



Робошершни



Состав команды:

Попов Михаил - программист и капитан команды
Некрасов Григорий - программист
Шведкова Валерия - конструктор
Рябова Мария - конструктор и архивариус
Фролова Екатерина - электронщик
Муханин Евгений - электронщик

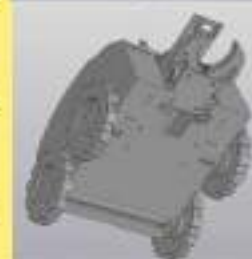
Цель:

Разработка управляемого многофункционального исследовательского робота-погрузчика, способного транспортировать требуемые для выживания ресурсы на базу

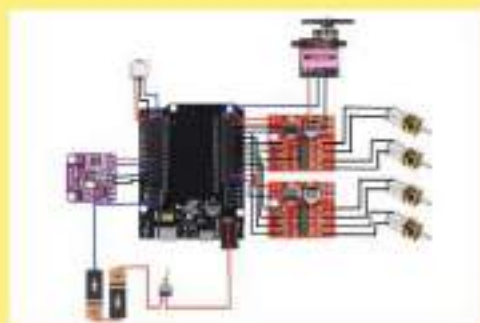


Особенности конструкции

Наш дрон обладает уникальным захватом в виде усиков шершня, который осуществляет перемещение вверх-вниз при помощи реек. Кроме того, крышка была изготовлена специальной округлой формы с ребристой поверхностью, чтобы воссоздать контур "окраса" шершня. Крылья шершня изготовлены на лазерном принтере и предназначены для декора.



Электронная схема:



QR-код

