

Красные острые чилийские перцы

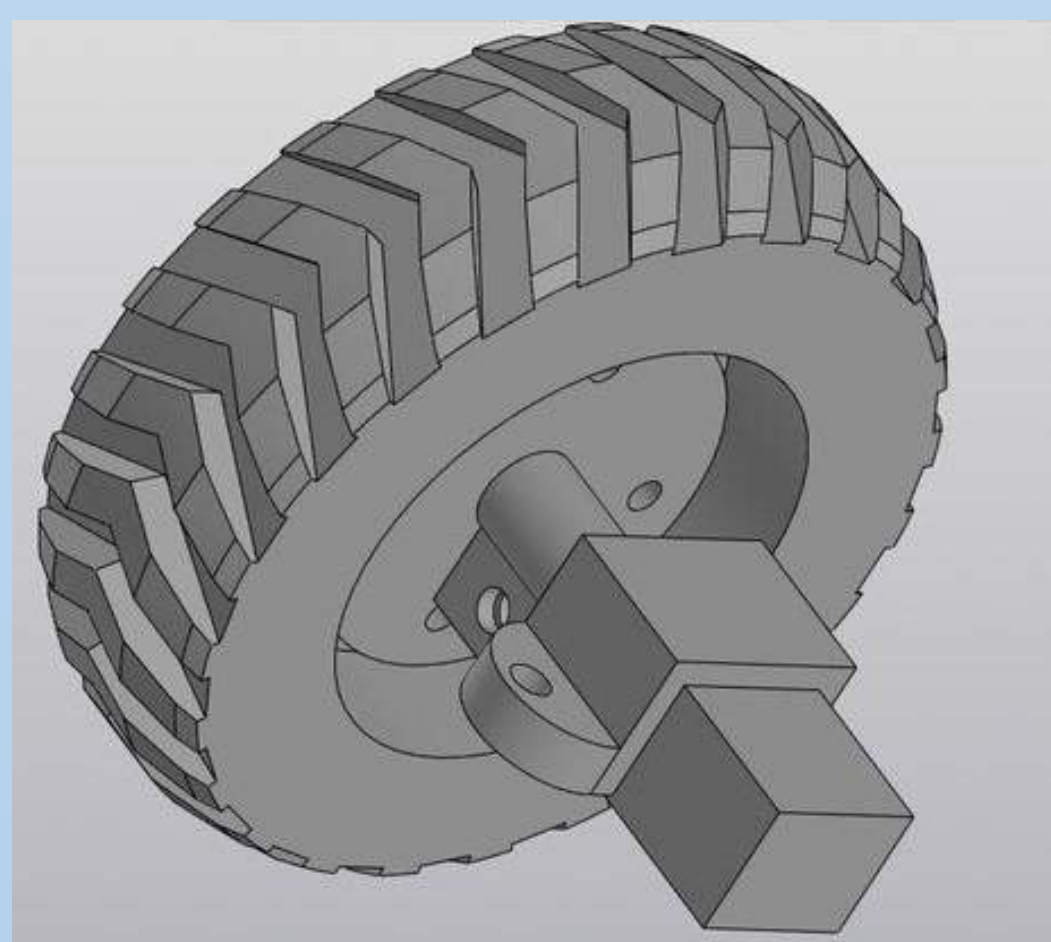
Состав команды:

Программисты: Борисов Михаил, Полещук Егор.
Проектировщики: Смирнов Михаил, Пантелеев Федор.
Электронщики: Ганжа Николай, Латынцев Сергей.

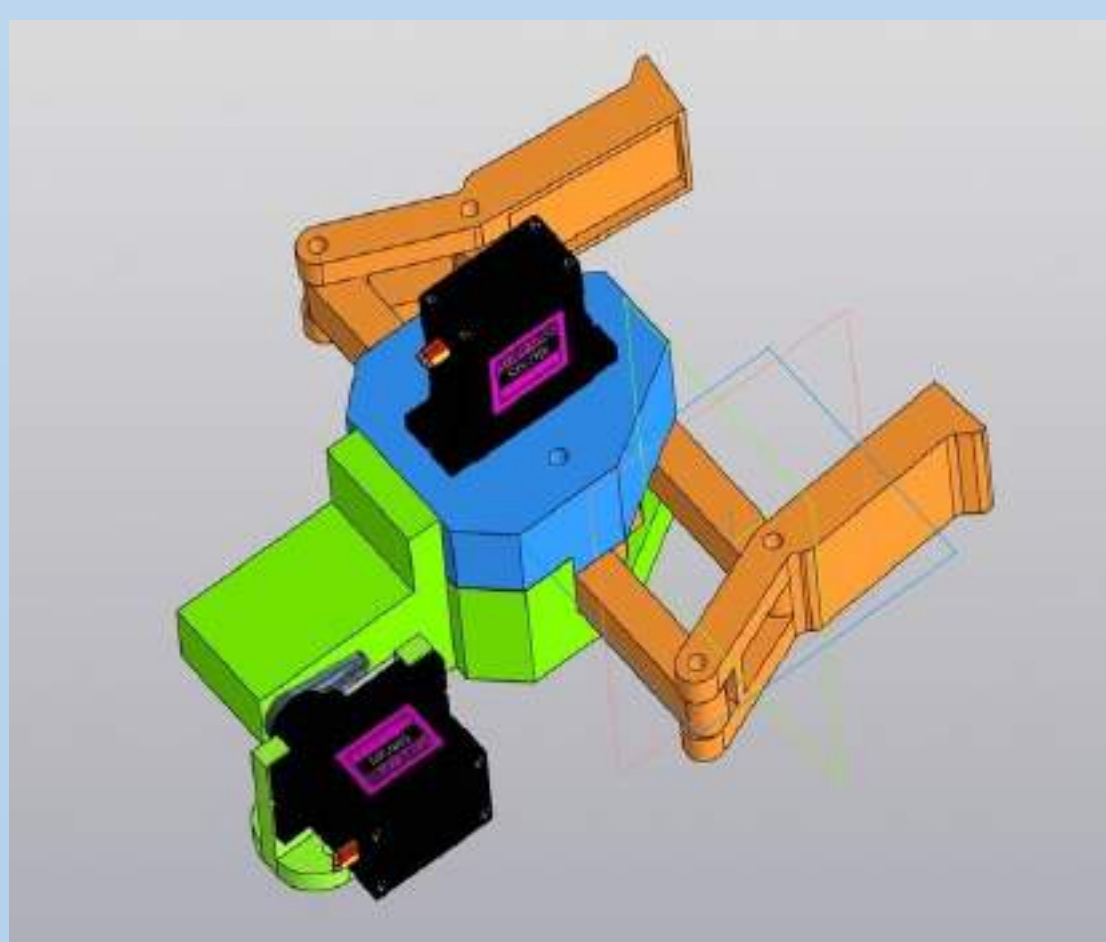
Введение:

Мы получили задачу создать робота, который был бы пригоден для спасения груза, находящегося на поверхности планеты Мифиорис. Для этого наша команда разделилась на пары, где каждый отвечал за определенный аспект проекта. Проектировщики создали 3D модель робота, учитывая все нюансы скалистой планеты. Электронщики наполнили корпус, распечатанный на 3D принтере, всем необходимым для его движения. Программисты же создали код, чтобы управлять нашим роботом дистанционно.

Этапы создания робота:



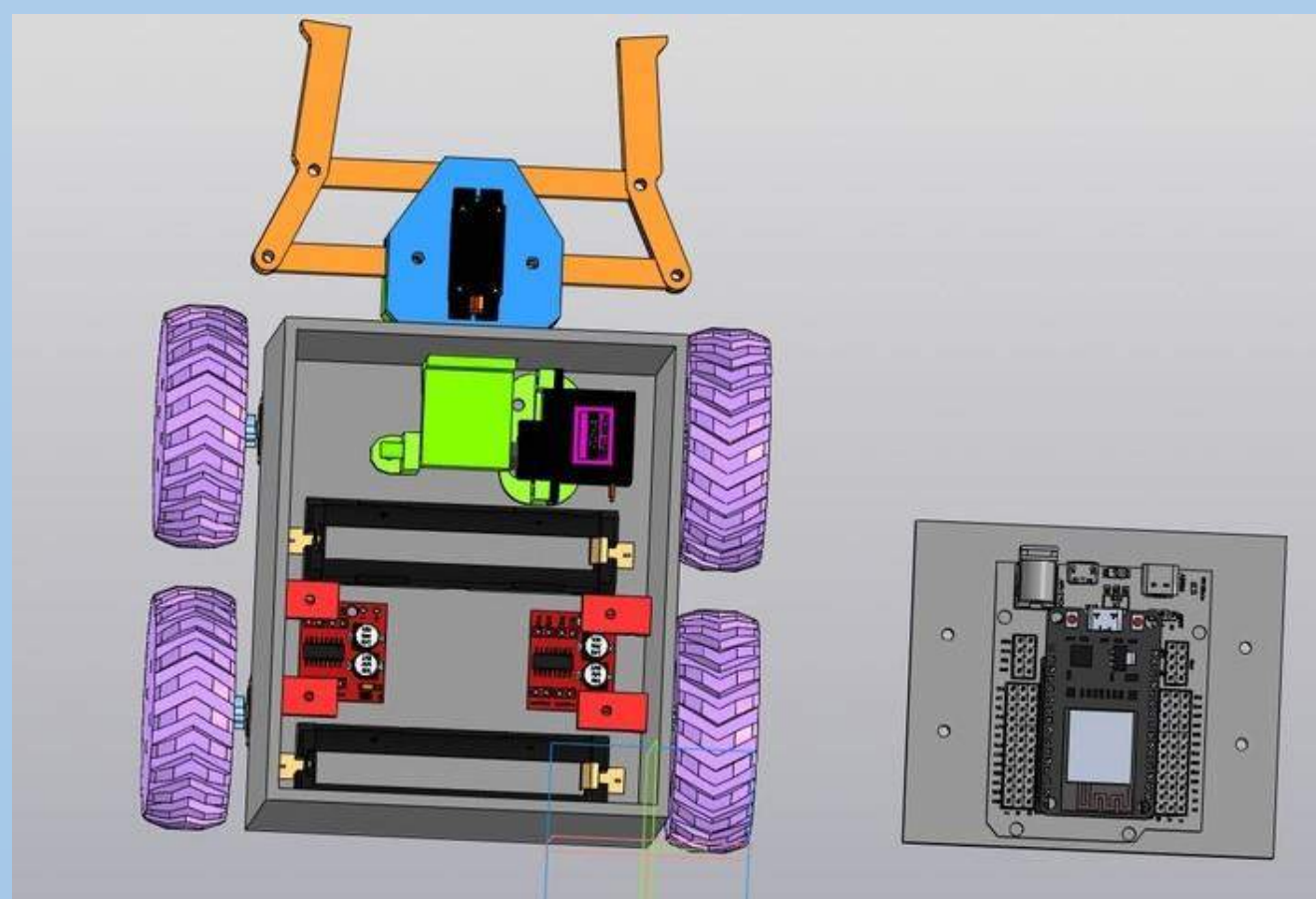
модель колеса



модель захвата

2) Затем электронщики разработали оптимальную схему электроники. Спаяв всё по этой схеме, они вставили электронику в корпус.

3) Программисты написали код, учитывая все параметры аппарата, выставив нужные значение для скорости движения робота. Плюс им стало можно управлять через приложение на телефоне, используя bluetooth.



Сравнение модели и готового робота.

1) Первым делом проектировщики создали модель колёс, которые позволяли бы не проскальзывать на подъёмах в горку. Неровности же робот проходит благодаря тому, что колёса большие и корпус не задевает разного рода выступы. Потом был разработан захват, который способен удерживать и поднимать груз. Последним был разработан корпус.

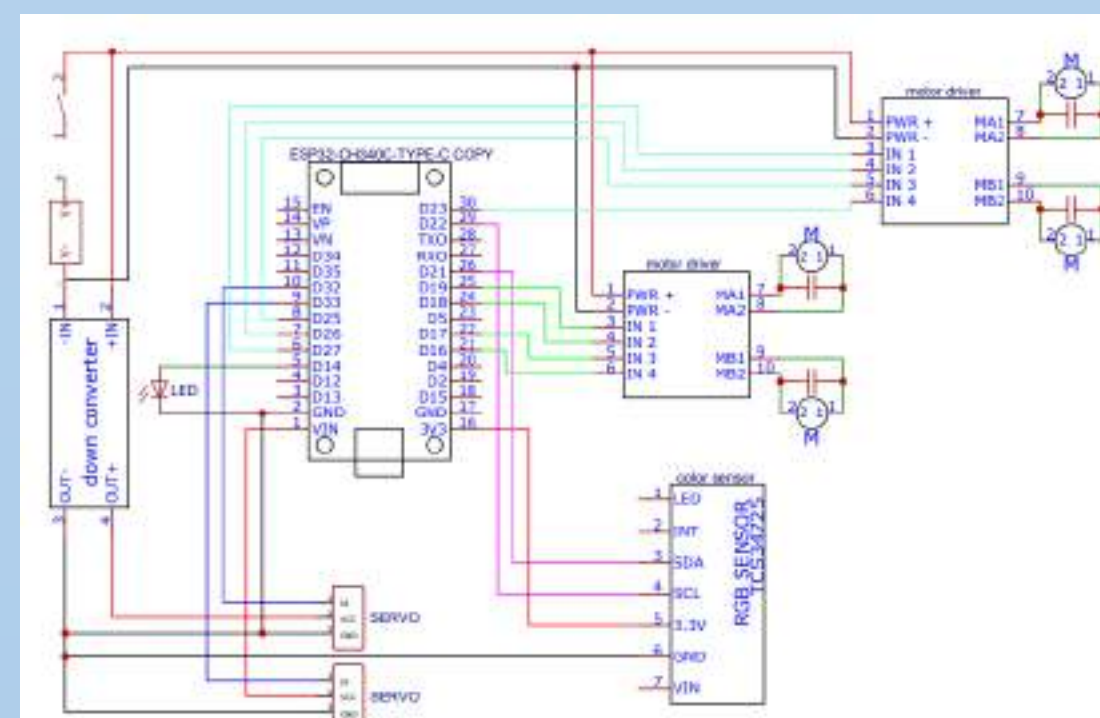


схема электроники



Вывод:

Команда выполнила все поставленные задачи. Наш робот способен поднимать и передвигать необходимые грузы. Любые горки и неровности он преодолает с легкостью, довезя всё в сохранности.

