Universitatea București Facultatea de Matematică și Informatică

Proiect la cursul de Robotică

Submarin

Student: Bălescu Ovidiu-Gheorghe Profesor coordonator: Bardezi Andrei Proiect la cursul de Robotică, reprezentat de un submarin controlabil printr-o telecomandă, încă în dezvoltare. Acesta are ca scop de a încuraja reciclarea și explorarea oceanelor.

Oceanele ocupă aproximativ 70% din suprafața planetei și cea mai mare parte a lor neexplorată.

Carcasa submarinul este construită din 4 sticle de PET susținută de un schelet metalic. Aripile, cârma și pupele sunt construite din tabla de la conserve, acoperite cu PET.

Toate acestea sunt înfășurate în bandă adezivă.



Detalii tehnice

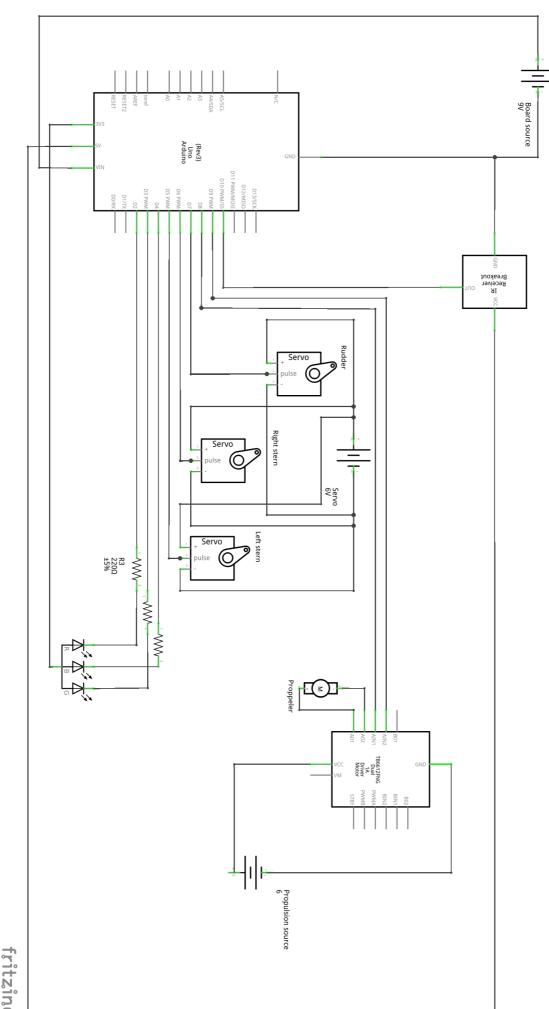
Nume model	UB-FMI-212		
Lungime	80 cm		
Lungime aripi	6 cm		
Lățime	24 cm		
Masă	2.12 kg		
Volum	5.6		
Alimentare	21 V, baterii		
Propulsie	Motor electric 6 V		
Input	Sensor infraroșu		
Output	LED RGB		
Cost	294 RON		



Dezvoltare

Momentan s-au adunat 90 de ore de lucru la construirea acestui prototip: curățarea sticlelor și conservelor, modelarea carcasei și aripiilor, construirea scheletului, asamblarea și conectarea componentelor electronice.

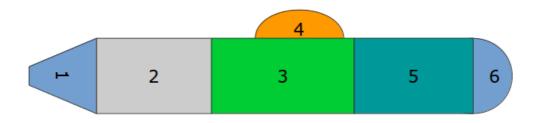
Acesta este încă în dezvoltare, urmând să aibe implementări și îmbunătățiri ulterioare.



fritzing

Componente

Nume	Cantitate	Preţ unitar	Preț total
Arduino Genuino Uno	1	28 RON	28 RON
Breadboard alb	1	8 RON	8 RON
Servomotor	3	20 RON	60 RON
Motor DC 6 V	1	10 RON	10 RON
Driver de motoare Dual L9110S	1	8 RON	8 RON
LED RGB	1	1 RON	1 RON
Receptor infraroșu	1	8 RON	8 RON
Set fire	4	10 RON	40 RON
Suport baterie 9 V	1	1 RON	1 RON
Suport baterii pătrat 4 x 1.5 V	2	10 RON	20 RON
Colțar metalic	24	1 RON	24 RON
Placă îmbinare	12	3 RON	36 RON
Bandă adezivă oțel	1	50 RON	50 RON
	294 RON		



- 1. Camera propulsiei
- 2. Camera de control al motoarelor
- 3. Camera de comandă
- 4. Camera de comunicare
- 5. Camera bateriilor
- 6. Pernă de aer

Viitoare implementări

- 1. Îmbunătățirea scheletului
- 2. Etanşarea şi modularizarea carcasei
- 3. Implementarea balastului
- 4. Implementarea unei device de orientare
- 5. Înlocuirea bateriilor cu un generator din cupru și aluminiu