Создание модели

манипулятора-сурдопереводчика

# Тезисы работы

Работа выполнена учениками 10 м1 класса МАОУ «Лицей №97 г. Челябинска» Калинином Даниилом Евгеньевичем и Радькиным Кириллом Алексеевичем под руководством Саканова Дамира Муратовича – педагога дополнительного образования МАОУ «Лицей №97 г. Челябинска».

Целью работы является создание механической роботизированной модели человеческой руки, выполняющей функцию перевода естественного языка (мы остановились только на русском языке) на невербальный язык – язык жестов, а также написание мобильного приложения, позволяющего управлять моделью и сопутствующего программного обеспечения на самой модели.

Работа представляет технический интерес, поскольку, нами не было найдено русскоязычных аналогов данного проекта.

В результате выполнения работы мы достигли поставленной цели, собрав и настроив рабочий прототип механической модели человеческой руки.

В ходе работы мы прибегали к анализу данных о количестве людей с ограниченными возможностями, анализу и подробному изучению различных невербальных способов общения, анализу документации электроники, а именно микроконтроллеров и сервоприводов, для выбора оптимального по производительности, кроме того, нами были изучены и проанализированы различные чертежи из свободных источников. Теоретическая информация, необходимая для написания части программного кода, а также некоторые чертежи для печати макета выбирались из свободных источников, а именно из интернета, подробнее информационные ресурсы рассмотрены в первой главе.