

Шагающий робот (bots)

Аксенов Макар Б04-402, Елизавета Зелюкова Б04-408, Иванов Артемий Б04-403

aksenov.mm@phystech.edu zeliukova.ev@phystech.edu
ivanov.artemii@phystech@phystech.edu

Цель и задачи проекта

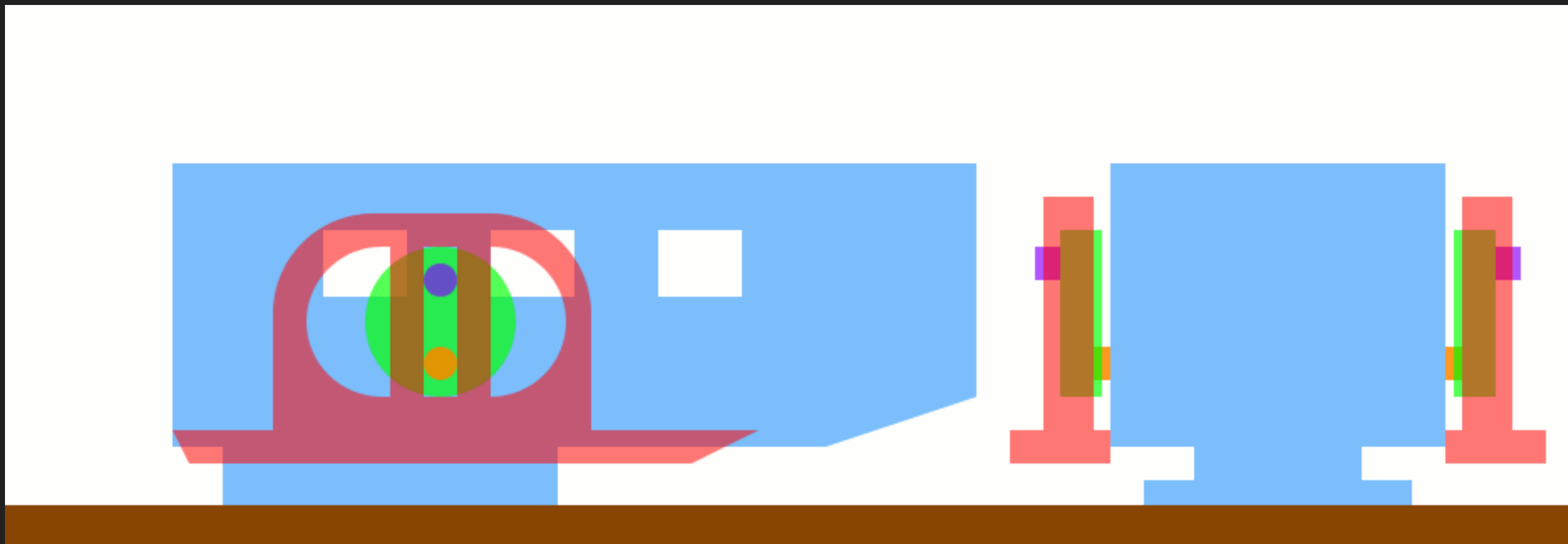
- Цель проекта: Создать робота с оригинальным механизмом передвижения для преодоления полосы препятствий, отличающегося хорошей устойчивостью
- Задачи проекта:
 - 1.Изучение аналогов проекта
 - 2.Создание CAD моделей прототипа
 - 3. Производство деталей прототипа
 - 4. Реализация управления роботом
 - 5. Сборка и тестирование устройства

Существующие аналоги

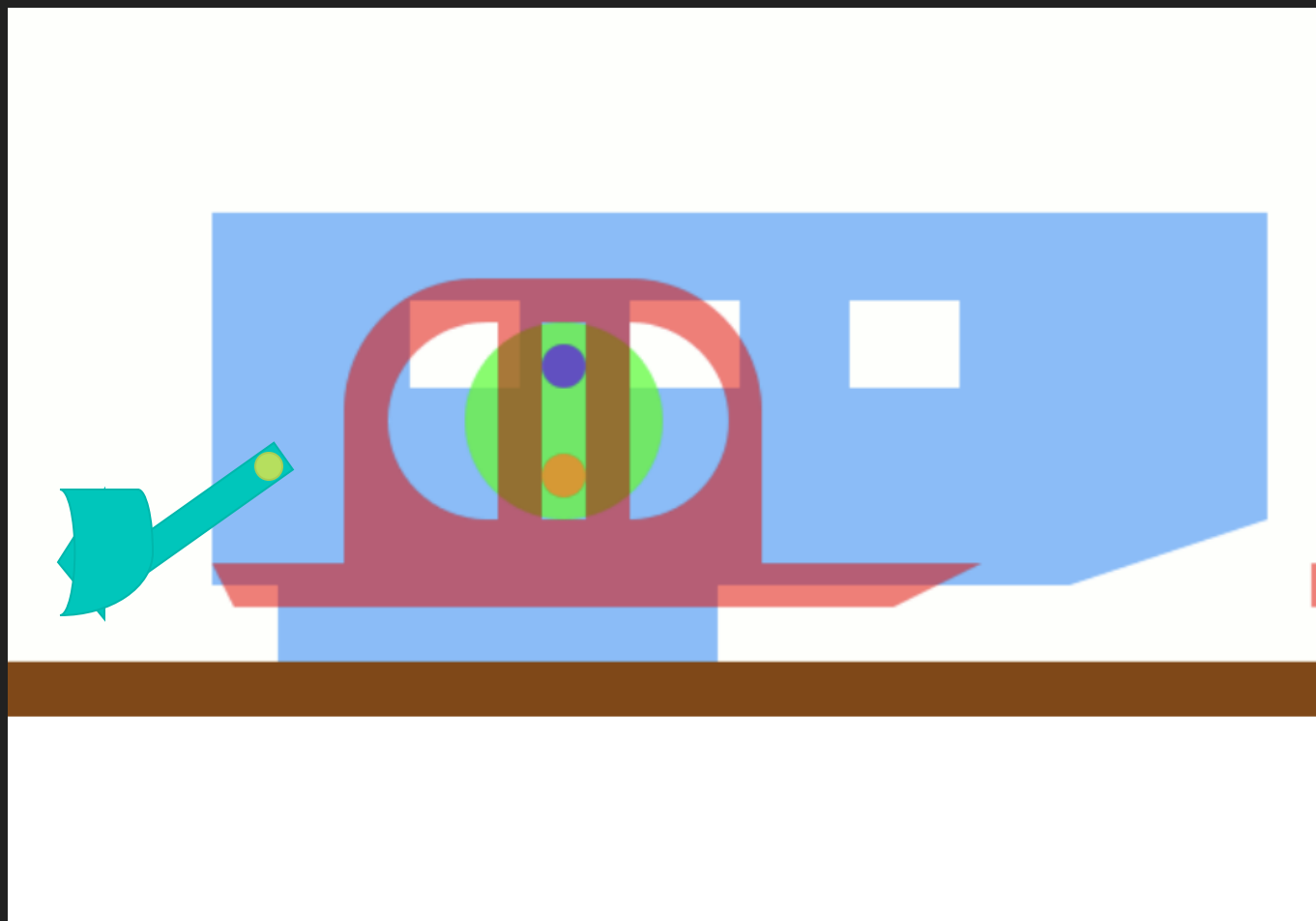


Шагающий механизм применяется в больших экскаваторах

Эскиз проекта



Эскиз проекта



Эскиз с
КОВШОМ И
ШИПОМ

Элементная база

- Ардуино
- Motor shield
- Радиомодуль NRF24L01+
- Аккумулятор Li-ion 18650
- Мотор 12В
- Джойстик, потенциометр
- Сервоприводы



По порядку пречисления

Проблемы, с которыми придется столкнуться

- Единственной возможной проблемой, с которой может столкнуться робот при прохождении полосы препятствий-подъем на горку. Эту проблему предполагается решить с помощью конструкции ног и ковша.

