

## **Prezentare**

### **CAPITOL 1 – Utilitate practica**

'Search and Rescue 24/7' - idee(/prototip) de robot utilitar, conceput pentru a facilita misiunile de căutare și salvare, oferind capacitatea de a naviga, detecta și transmite informații în timp real;

Caracteristici și funcționalități: *Transmisie video* – camera asigură flux video live, esențial pentru evaluarea rapidă a situației și direcționarea echipelor de salvare, *Interfață Web* – Webserverul integrat permite controlul și monitorizarea de la distanță, asigurând o interfață ușor de utilizat;

Utilizarea SAR-24 în misiune: Un astfel de robot este ideal pentru misiuni în situații precum dezastre naturale, prăbușiri de clădiri sau alte incidente care pun viața în pericol și necesită intervenție imediată; Abilitățile robotului ajută echipele de salvare să salveze mai rapid și mai ușor.

### **CAPITOL 2 – Mecanica**

Nr.motoare: 4;

Grad complexitate: driver L298N pentru motoare;

Grade de libertate între componente:

Timp de funcționare: 24h, timp de acumulare : 10h; Poseda de

### **CAPITOL 3 – Electronica**

Microprocesoare la 3V, Esp8266 D1 Mini Lite, Esp32, Arduimo Pro Lite;

Componente electronice active: camera;

Complexitate: robot telecomandat

### **CAPITOL 4 – Software**

Programe care rulează în regim client-server cu serverul pe robot și remote-client;

<http://github.com/GeorgeAlex990/SAR-24>