**Создание захвата манипулятора для квадрокоптера**

В рамках Хардатона моделисты должны буду создать 3д модель манипулятора захвата для квадрокоптера. Основная часть в создании манипулятора лежит проработка каждой детали. Манипулятор должен состоять из: основной части крепления к квадрокоптеру, механизмов со многими степенями свободы и клешни для захвата объекта. Манипулятор должен крепится к одной из части квадрокоптера, участники сами решают в какой части им нужен манипулятор. Основная задача манипулятора двигаться в любой области и выполнять действие захвата объекта, переноса его и отцепление его в определённом месте. Как пример, перенос мяча: захват его манипулятором, сложение к корпусу коптера, чтобы не мешать полету, приноса мяча к корзине, разжимание клешни для отпускания мячика в корзину. Манипулятор может выполнять любую задачу, описанную вами. Главное, чтобы он мог выполнять свои действия и модель была понятная. Модель не должна превышать размер 150 х 150 х 150.

Для создания манипулятор вам понадобиться:

1. Разобраться из каких деталей создана манипулятор.
2. Создать модели каждой составной части манипулятора (чем больше деталей будет, тем больше будет оценена работа).
3. Создать элемент крепления к квадрокоптеру к любой части для выполнения вами поставленной задачи (нужно учитывать, что бы коптер манипулятор не перевешивал).
4. Создать сборку манипулятора из составных частей, которые сами разработали.
5. Создать чертеж модели манипулятора в сборке.
6. В качестве декорации, предлагается раскрасить модель что бы отчетливо понимались детали модели.

Сохранять файлы вы должны в отдельную папку с наименованием учреждения и названии команды. Файлы сохраняете в программе в которой создавали и файлы STP. Чертеж сохраняете в файл PDF. Так же сохраняете файл в JPEG вашу сборку манипулятора с цветовыми решениями.







