

1 24.09.14

1. Дата собрания : 24.09.14

2. Цель:

- Перевернуть двигатели передвижения в креплениях для увеличения дорожного просвета.
- Укрепить и окончательно установить катушки для наматывания лески.
- Написать программу управления роботом с помощью стиков геймпада и протестировать движение робота, в том числе заезд и съезд с пандуса.

3. Результаты:

- Двигатели перевернуты, дорожный просвет увеличился примерно на 2 см.
- Катушки укреплены, барабан намотки увеличен, что позволяет наматывать леску с большей скоростью.
- Программа написана, робот заезжает на пандус достаточно долго и неуклюже.
- Немного изменена проводка, добавлена деталь, которой не хватало на прошлых занятиях – кнопка включения питания.

4. Идеи:

- Заменить в подъёмнике рейки из набора TETRIX на алюминиевый профиль, соединить два подъёмника поперечными рейками, в т.ч. той, которую будет тянуть леска, намотать леску, проверить работу подъёмника.
- В будущем изменить колёсную базу, т.к. эта показывает плохие результаты при заезде на пандус.