

# WALL-E BOT

Авторы: Шумило П.Д, Куляцкая А.М.







# Цели и задачи

## Цель:

Создать гусеничного робота, с дистанционным управлением

## Задачи:

Спроектировать с нуля

Собрать корпус и электронику

Реализовать управление через web-интерфейс



# Актуальность и уникальность

**Проектирование робота  
навыки все этапы:**

Инженерия

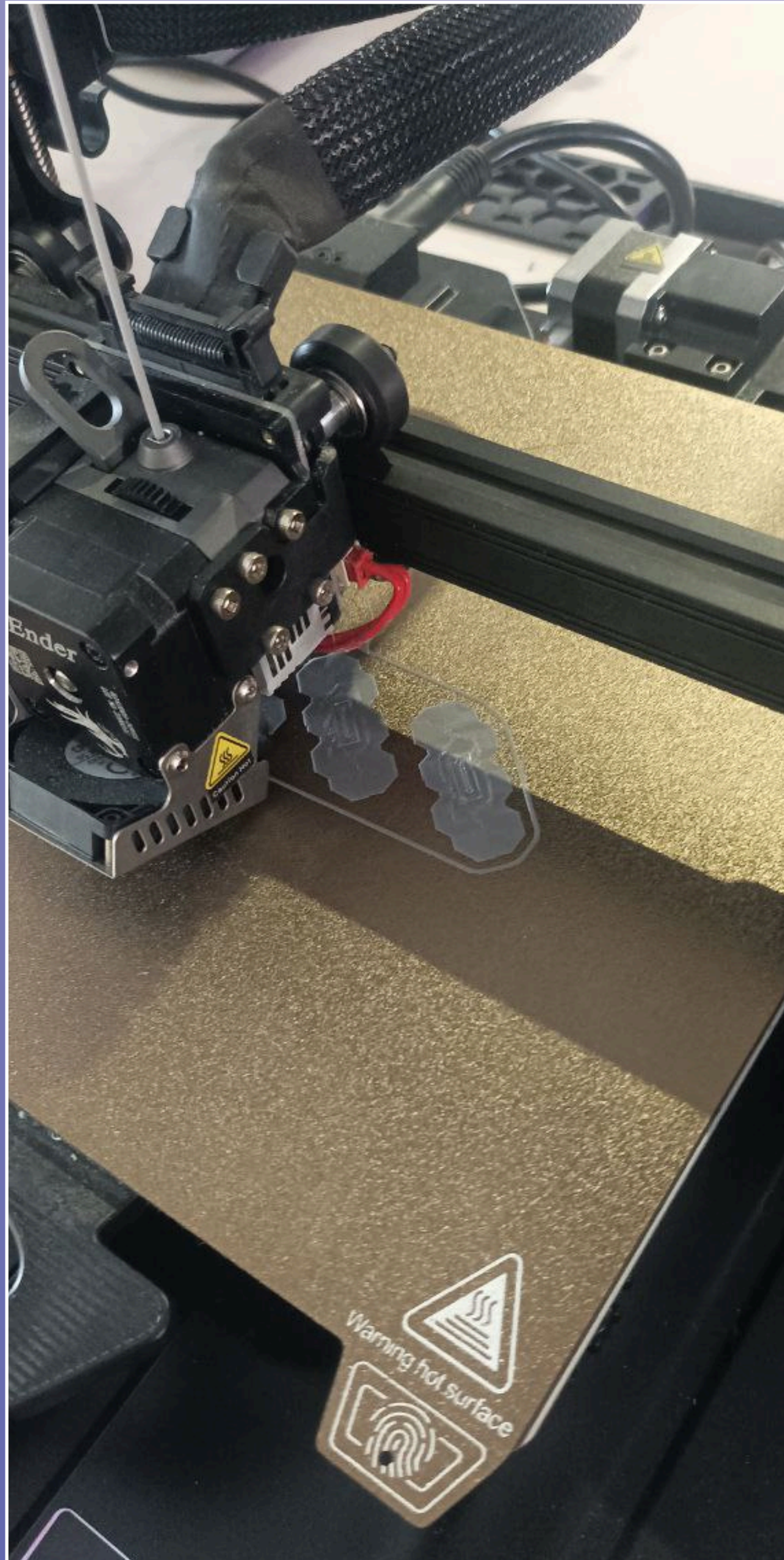
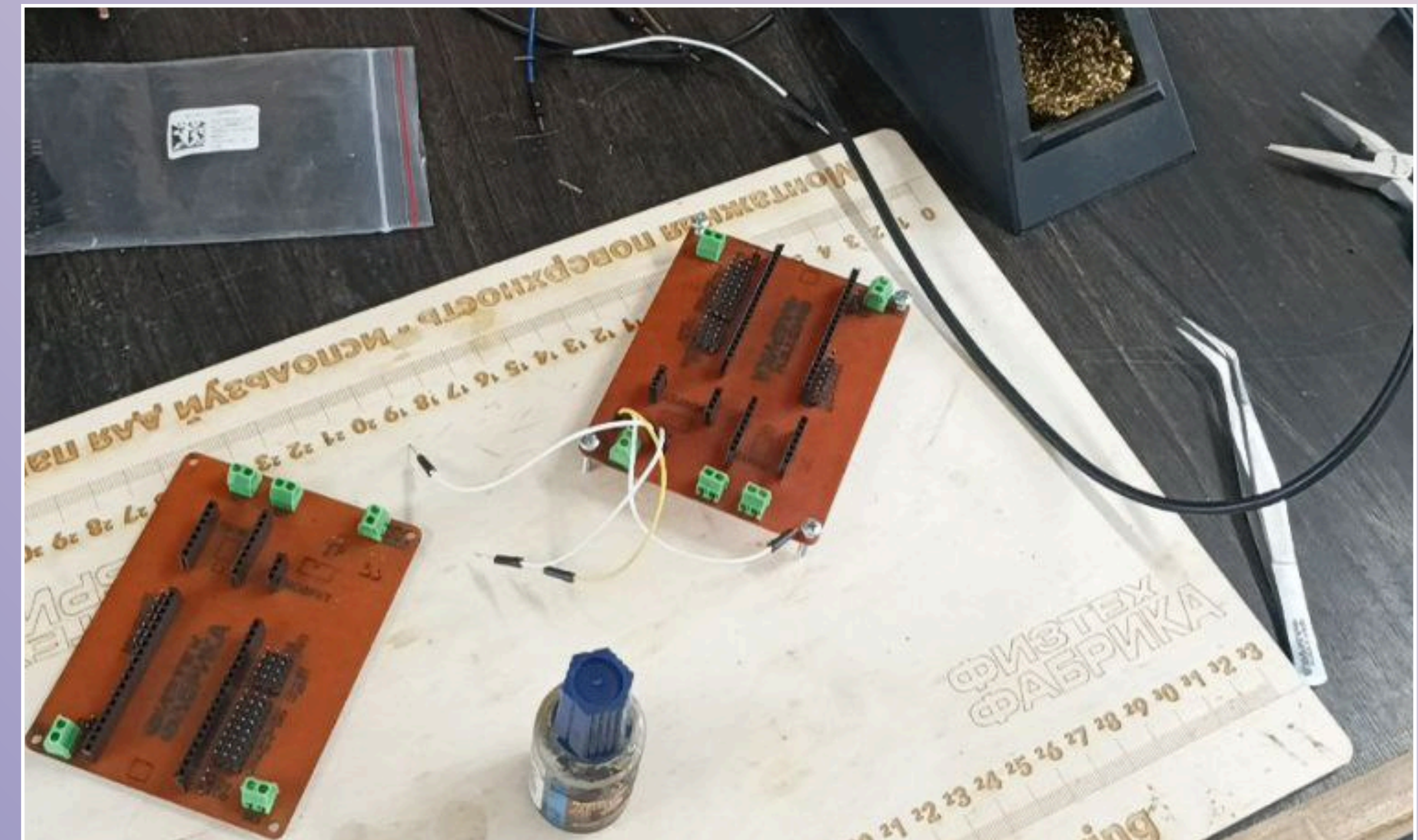
3D-моделирование

Электроника

Программирование

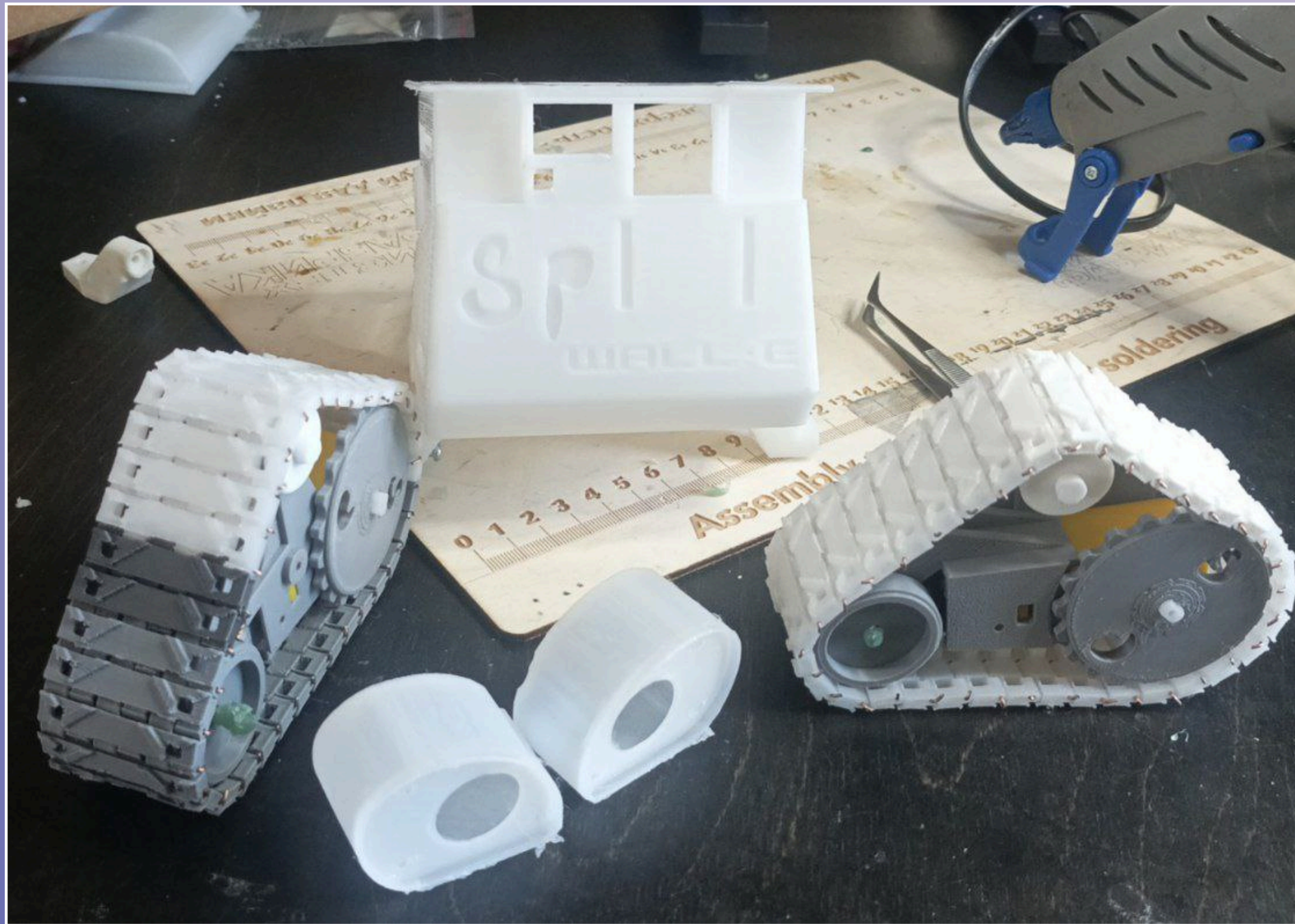
**Уникальность нашей  
реализации:**

Гусеницы с тремя опорами





# Этапы разработки



Проектирование конструкции без колес

Поиск и адаптация идеи гусеничного хода

Проектирование и печать деталей

Сборка электроники и финальная сборка

Тестирование и исправление ошибок





# Тестирование

## **Выявленные проблемы:**

Разная мощность моторов

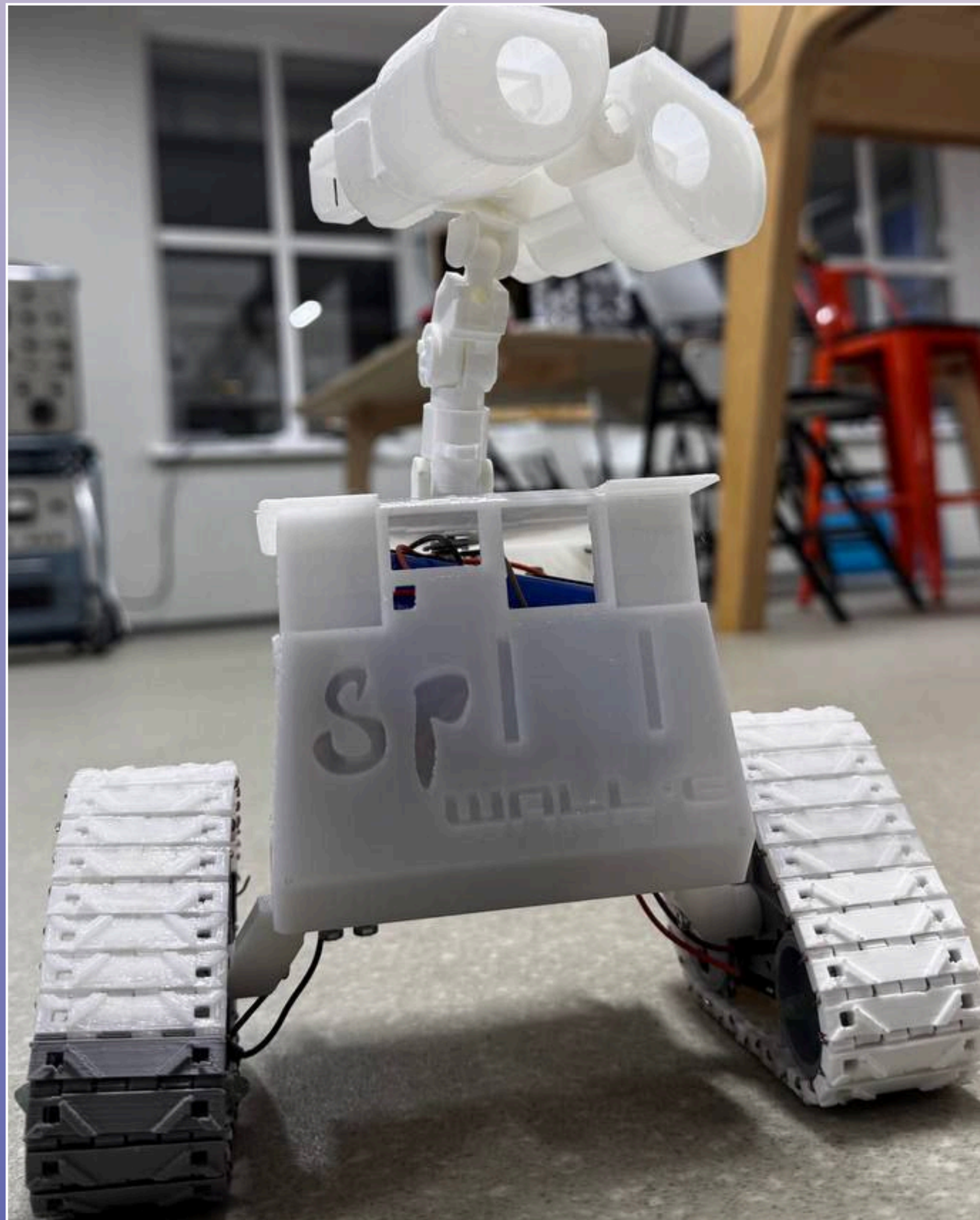
Плохое сцепление с трассой

## **Решения:**

Программная корректировка скорости моторов

Улучшение сцепления с помощью ленты и пузырчатой пленки





# Результаты

Пройден **полный цикл разработки**:  
от идеи до готового робота

Реализация навыков:  
проектирование, сборка, код

**Управление временем** и соблюдение  
сроков

Уникальный работающий робот на  
гусеницах