

Робот-манипулятор



Трифонов Фёдор

Осипов Кирилл

Дмитриевская Алиса

Новиков Михаил

Фролова Екатерина

Вторушин Артём

НИЯУ МИФИ

Группа Б22-601

Задачи научного проекта:

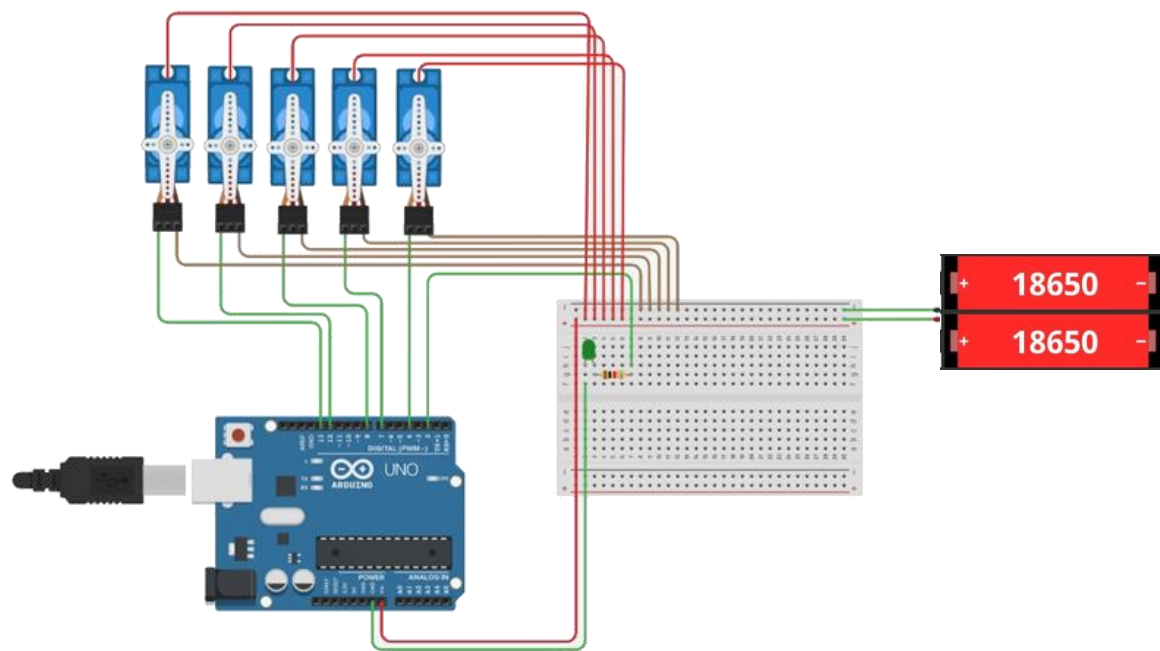
- Проанализировать существующие аналоги
- Определить сферу применения робота-манипулятора
- Разработать концепцию робота-манипулятора
- Задать программу повторяющихся действий робота-манипулятора
- Создать электронную схему
- После сборки провести испытания робота на его работоспособность

Роботы-манипуляторы

Роботы-манипуляторы - это устройства, созданные, чтобы перемещать, вращать или иным образом воздействовать на объект путем выполнения тех или иных операций.

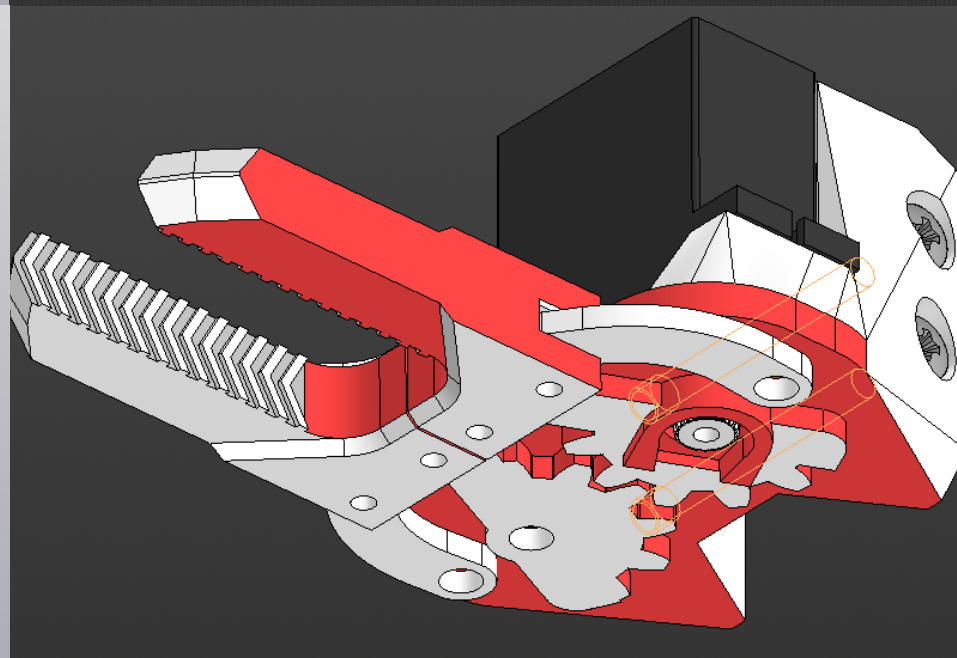
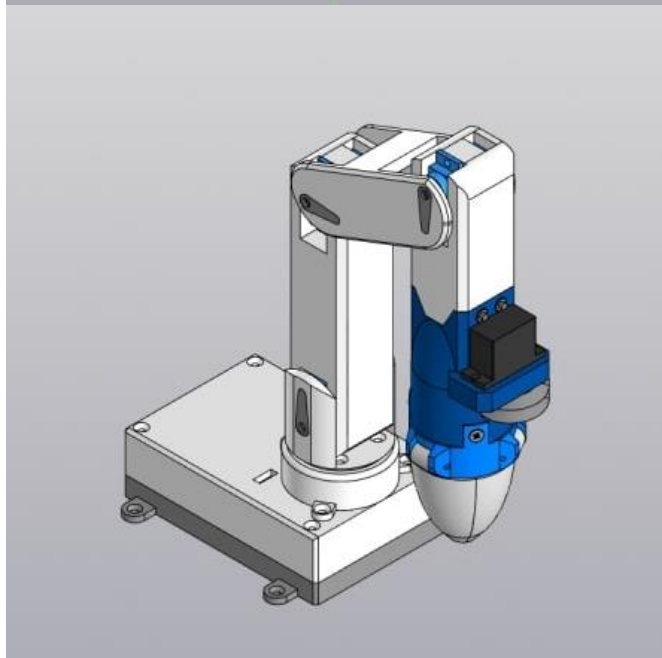
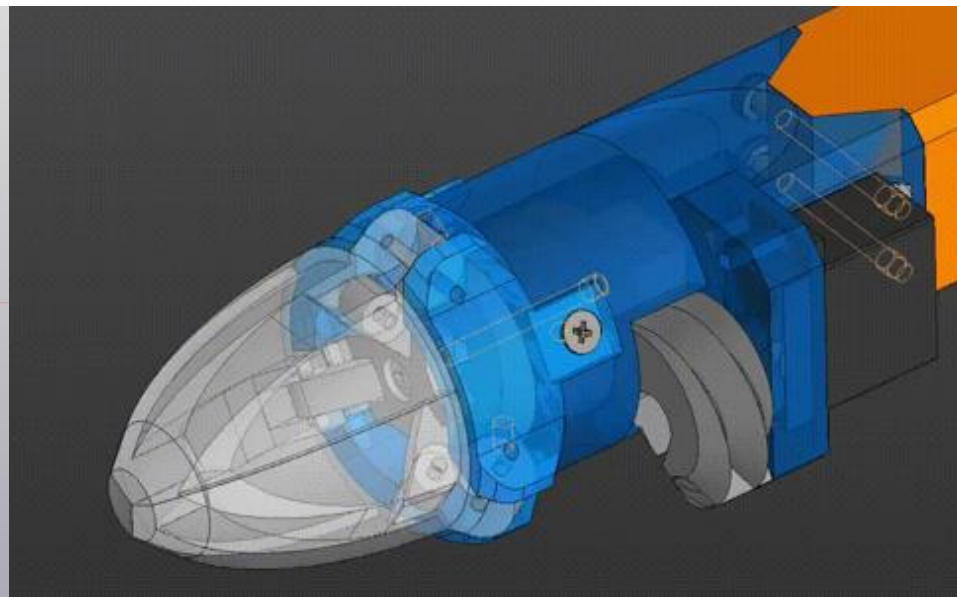
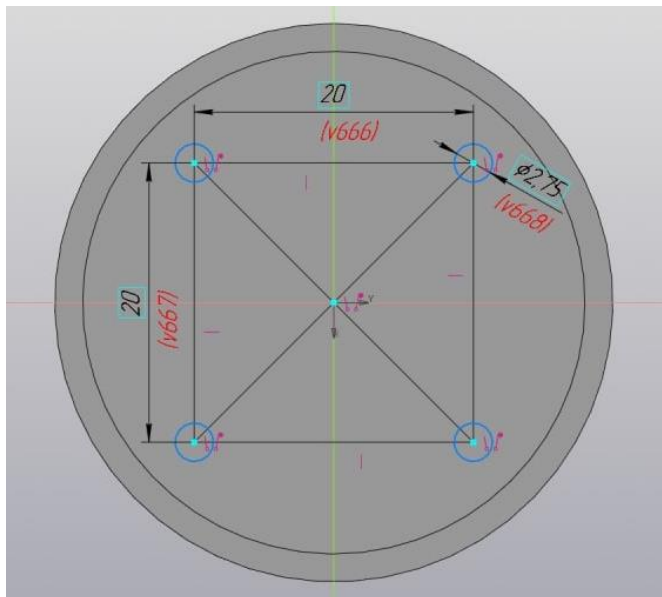


Наше решение:



Рука манипулятор имеет **5 сервоприводов:**
Mg90s на 180° – 4 шт
Mg90s на 360° - 1 шт

Наше решение:



Что сделано:

- Определена сфера применения
- Определены виды движения
- Электронная схема + программа
- 3D-модель

Дальнейший план работы:

- Добиться плавного управления сервоприводами
- Разработать алгоритм задания маршрута и его воспроизведения
- Сборка робота-манипулятора

Спасибо за внимание

GitHub
:



Почта капитана:
fmtrifonov@gmail.
com