

# Intel Alumni Boot Camp 2016

Робот-рисовальщик  
PLOTTERGRAMM

5  VOLT

---



**Сивков Степан**  
НИЯУ МИФИ

Общее руководство,  
Главный конструктор  
3D- моделирование и  
конструирование



**Чекмарёв Никита**  
ННГУ им.  
Лобачевского

Главный инженер  
Конструирование,  
3D- моделирование



**Абрамова Анна**  
НИУ ВШЭ-НН  
Дизайн, оформление и  
конструирование



**Ильичёв Андрей**  
ННГУ им. Лобачевского  
Главный программист



**Тампио Анна**  
СПбГУТ им. М.А.Бонч-Бруевича  
Веб- дизайн,  
3D- моделирование

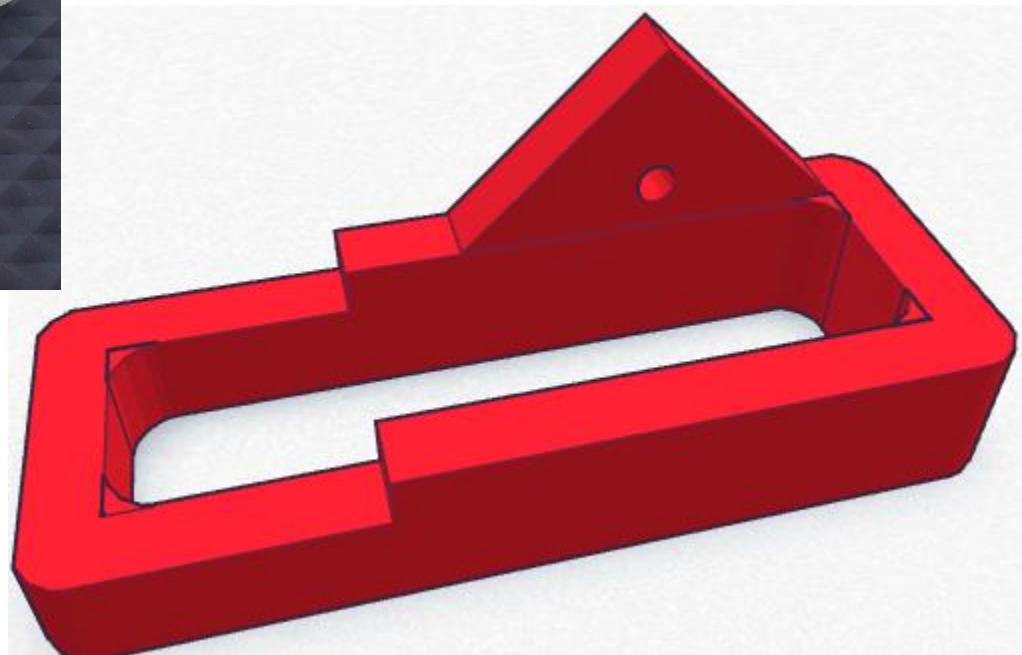
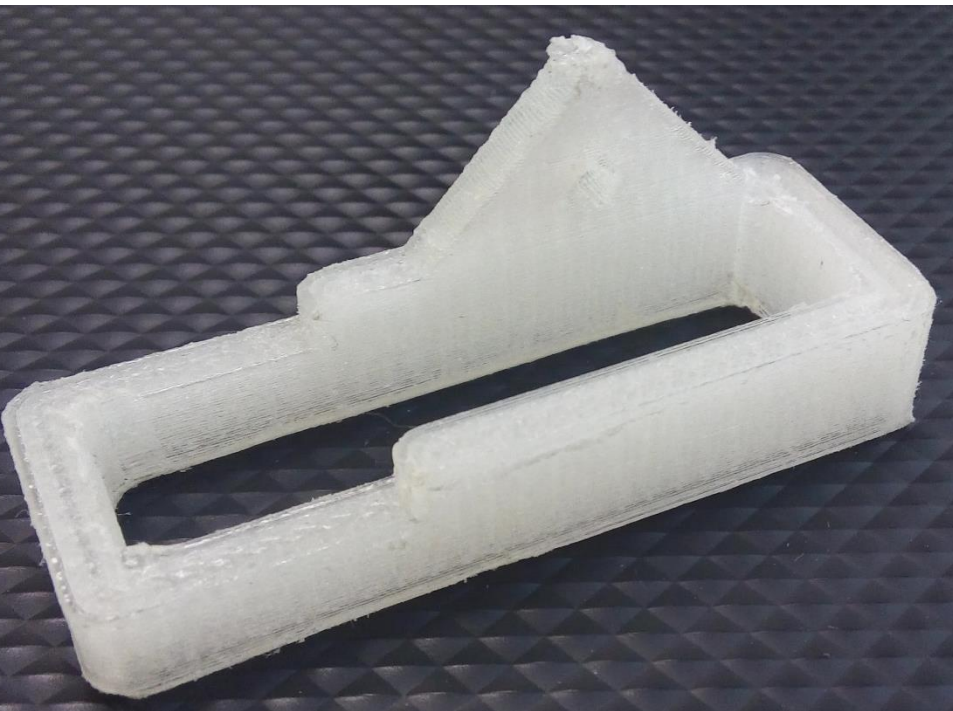
# Держатель для маркера

5  VOLT



# Фиксатор маркера для стола

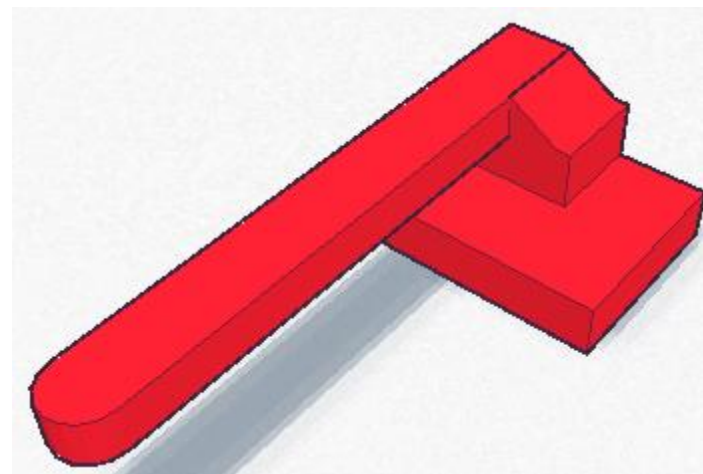
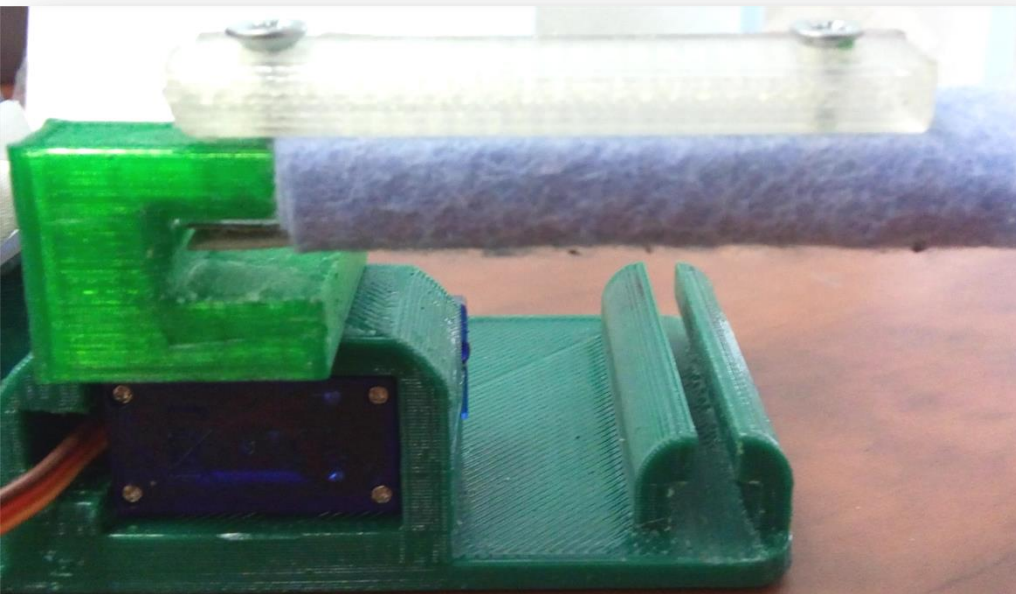
5  VOLT





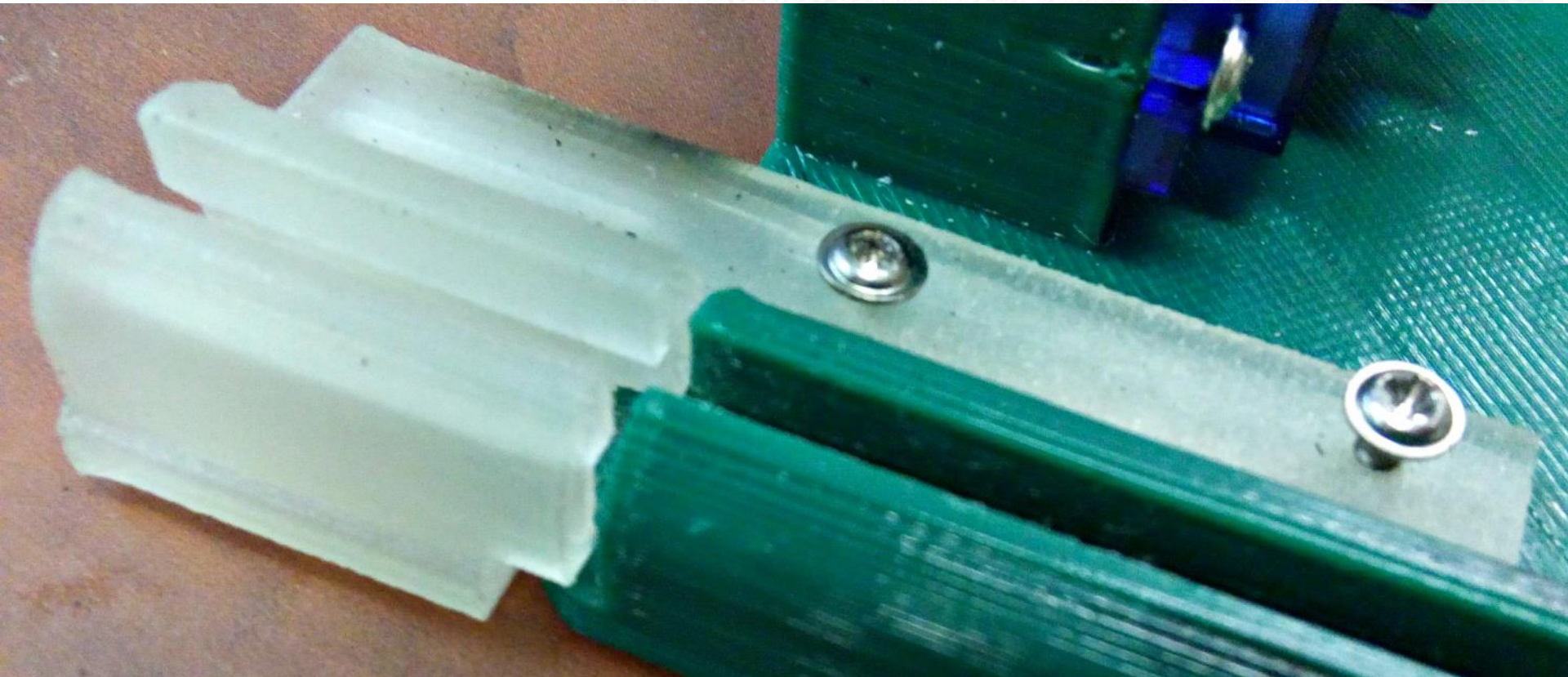
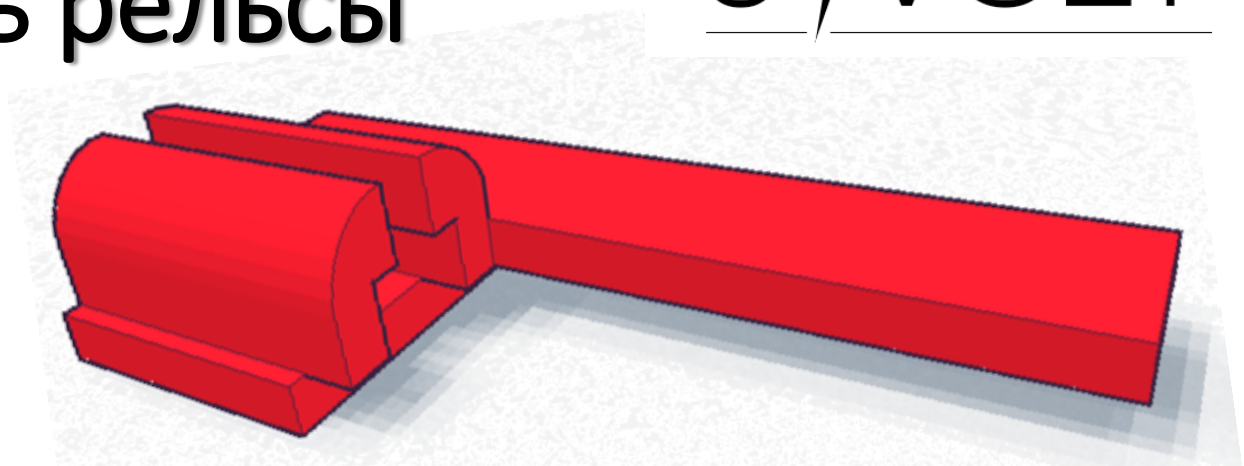
# Планка-держатель

5 ⚡ VOLT

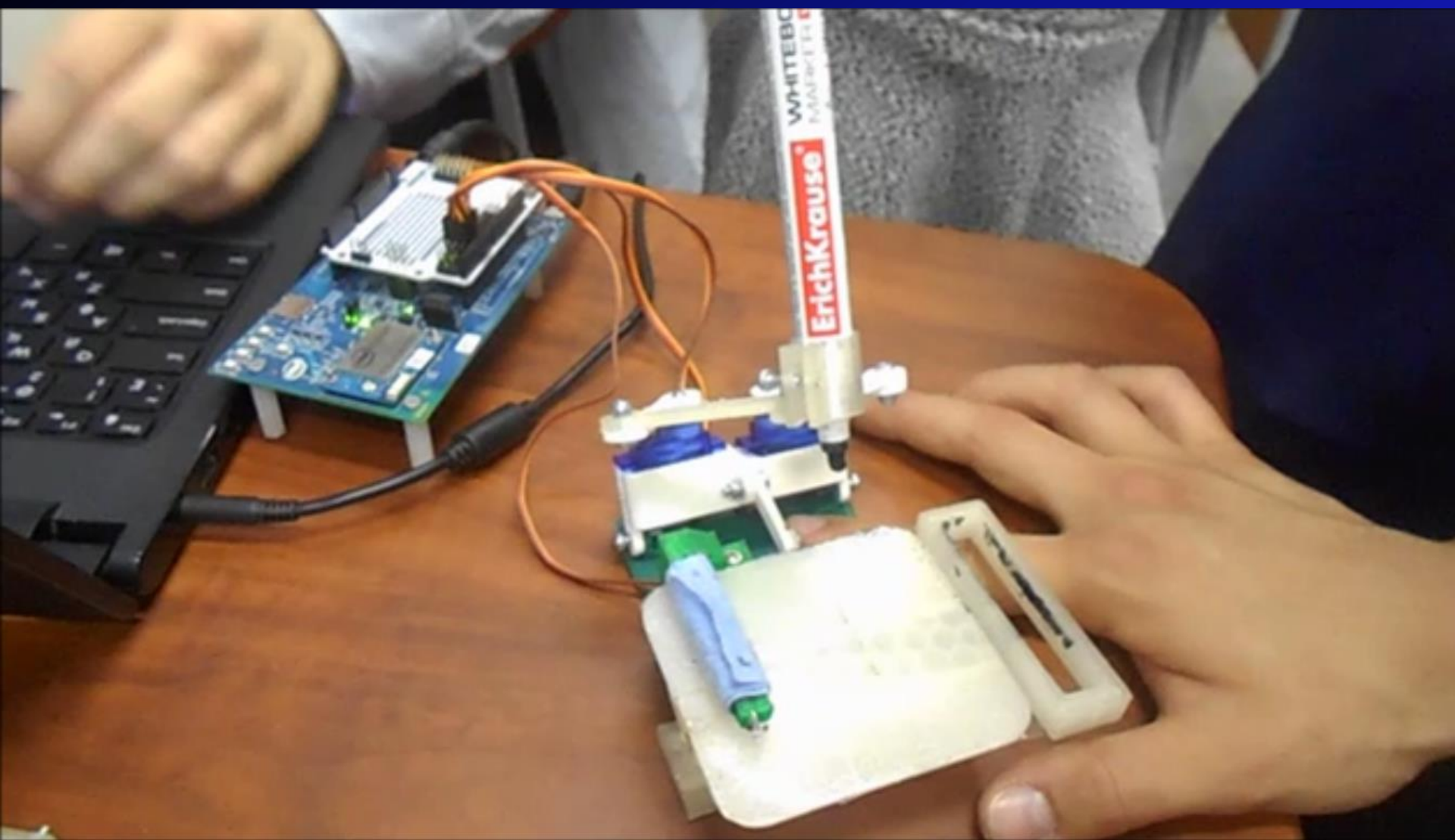


# Удлиннитель рельсы

5 ⚡ VOLT







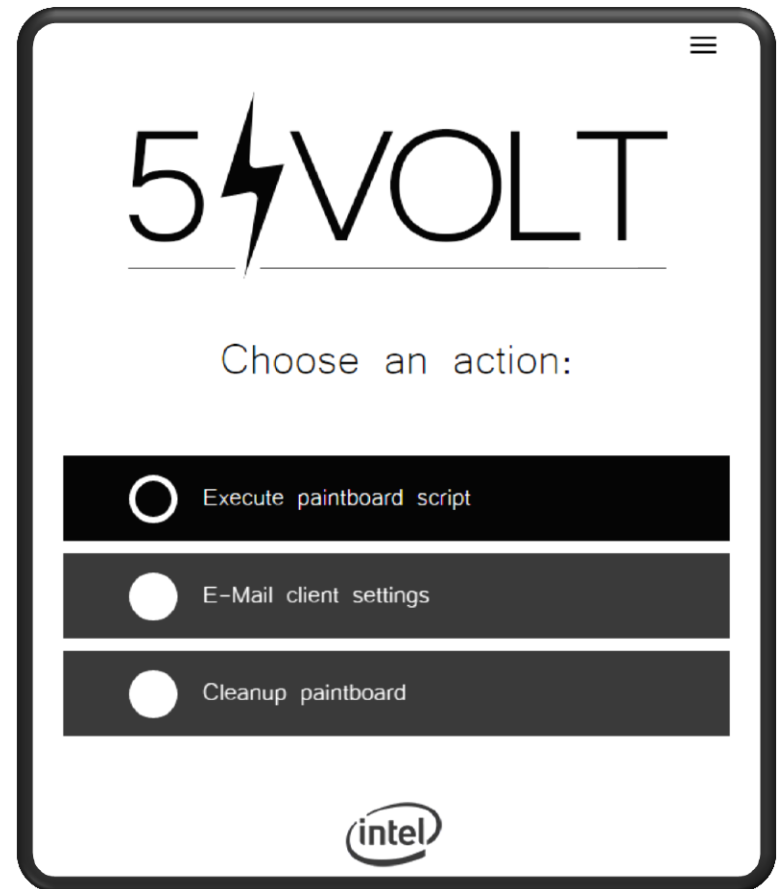
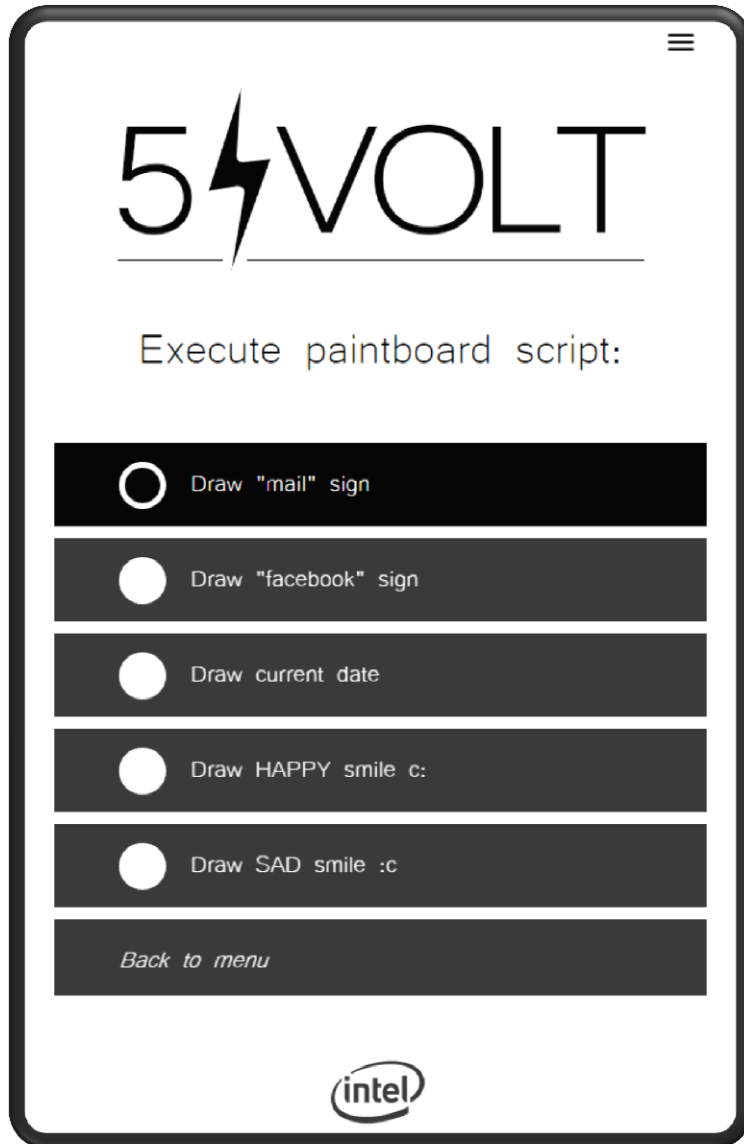
# Листинг программы для платы Intel Edison



```
eraser$  
*/  
if (!servo1.attached()) servo1.attach(SERVOPINLIFT);  
if (!servo2.attached()) servo2.attach(SERVOPINLEFT);  
if (!servo3.attached()) servo3.attach(SERVOPINRIGHT);  
  
lift(1); //tilt the table up  
  
delay(1000);  
drawTo(-17, 32); //positioning the grabber to our "hole"  
  
lift(0); //tilt the table down  
drawTo(50, 32); //sliding the table to maximal right position  
delay(200);  
drawTo(-17, 32); //sliding the table BACK, to start position  
delay(500);  
lift(1); //tilt the table up  
drawTo(25, 25); //centering the grabber  
  
servo1.detach();  
servo2.detach();  
servo3.detach();  
// }  
'
```



# WEB - интерфейс



5⚡VOLT

# Робот-рисовальщик PLOTTERGRAMM

