**Product Implementation Plan**

עדן אסעיד · סנדלר דימה · שלומי גיא · פנקר ניב

|  |  |
| --- | --- |
| תאריך | 17.03.2022 |
| גרסה | 1.1 |
| מנחה | ד"ר רפי כהן, ראש מגמת הנדסת חשמל מ.א' רופין |
| שם הרובוט | 248c1e6c2a61b55cc18e0ad2228eef6a |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| אסעיד עדן |  | אחראית מכניקה/יציבות רובוט |
| סנדלר דימה |  | אחראי תוכנה ואלקטרוניקה |
| שלומי גיא |  | אחראי תוכנה ואלקטרוניקה |
| פנקר ניב |  | אחראי אינטגרציה |

**תיאור הרובוט**

***"רובוט הכי סטנדרטי עם הרעיונות הכי דמיוניים"***

***248c1e6c2a61b55cc18e0ad2228eef6a* הינו רובוט פשוט מבחינת הבנייה, מלא בפיתוחים חסרי תקדים בעל מטרה אחת ויחידה – לנצח בתחרות רובוטים, רחוק מהתחרות הקרובה לו. מטרתנו כקבוצה היא להשיג Technological And Engineering Superiority מעל קבוצות אחרות – כך שגם נוכל להנות מהניצחון וגם ללמוד ממעשים.   
  
שמו הלא קונבנציונאלי של הרובוט נובע מהמסורת העתיקה של לכנות מכוניות מרוץ על שמות נשים, רק הפעם הצפננו את השם עם סיסמה לא חזקה (מספרים בלבד בתור מחרוזת).**

**מכניקה**

**שלדה**

שלדה ייעודית מחומר פלסטיק אקרילי מדגם 2WD.

גודל: 10x15 ס"מ.

**גלגלים**

גלגלי פלסטיק עם צמיגי גומי בקוטר 60 ס"מ, מתחברים לציר בתצורת D.

גלגל חופשי בגובה 4 ס"מ.

**מנועים**

2 מנועים עם צירים בתצורת D.

מרחק הצירים מהשלדה 5 מ"מ.

מחזיקי מנועים ייעודיים עם מרווח חורים 18 מ"מ.