

Тема РОБОТ МАНИПУЛЯТОР В СЕЛЬСКОМ ХОЗЯЙСТВЕ

Участники проекта: Нурбек уулу Эржан, Садыкова Айпери Нарбаев Имран, Кудайбергенов Алишер

Руководитель проекта: Жолдошева Чынара Казыбековна



АКТУАЛЬНОСТЬ

Современное сельское хозяйство требует автоматизации для повышения эффективности и снижения трудозатрат. Роботыманипуляторы могут выполнять задачи по перемещению и обработке продукции.

В проекте представлены два типа роботов:

- Механический управляется вручную с помощью гидравлической системы на основе шприцов.
- Автоматический работает на Arduino, потребляет электроэнергию и выполняет действия самостоятельно.

Использование таких решений снижает физическую нагрузку, повышает точность и автоматизирует рутинные процессы.



ЦЕЛЬ

Разработка инновационного роботизированного манипулятора, адаптированного для применения в сельском хозяйстве. Устройство должно минимизировать физические нагрузки, повысить точность выполнения рабочих операций и продемонстрировать перспективы автоматизации в аграрной сфере. В процессе реализации проекта проведено создание двух прототипов: один основан на гидравлических принципах, другой оснащён микропроцессорной системой управления. Исследованы возможности ручного и автоматизированного управления, рассмотрены принципы работы гидростатических механизмов и электроники. Важной частью разработки стало применение Arduino, что позволило расширить функционал устройства и приблизить его к промышленным аналогам.



ЗАДАЧИ

Разработка конструкции – создание еханического и автоматизированного прототипов, учитывая принципы эргономики и функциональности.	01	02	Гидравлическая система управления – применение принципов гидростатики для реализации ручного управления манипулятором с помощью шприцев и давления жидкости.
Автоматизация процессов – интеграция микропроцессорного управления на базе Arduino, настройка алгоритмов работы и программное обеспечение для автономного функционирования.	03	04	Оценка эффективности – анализ работы обеих моделей, сравнение их возможностей и исследование потенциала применения подобных технологий в сельском хозяйстве.



ПРЕИМУЩЕСТВА

- **Энергоэффективность** механическая модель не требует электричества, а автоматизированная потребляет минимальное количество энергии, что снижает затраты на эксплуатацию.
- Адаптивность возможность использования как в ручном, так и в автоматическом режиме, в зависимости от условий и требований работы.
- Экологичность механический вариант работает за счёт гидравлического привода на воде, исключая вредные выбросы и снижая нагрузку на окружающую среду.
- Простота конструкции обе модели созданы из доступных материалов, что упрощает производство, техническое обслуживание и внедрение в сельскохозяйственную отрасль.
- Повышение точности и эффективности автоматизированная версия обеспечивает стабильность выполнения операций, минимизируя человеческий фактор и увеличивая производительность.



ТЕХНИЧЕСКИЕ ДЕТАЛИ

Автоматический робот-манипулятор работает на Arduino Uno и сервомоторах, получает команды через провода и питается от батареи. Каркас сделан из дерева и картона, детали соединены изолентой и хомутами. Робот автоматически перемещает объекты.

Компоненты:

- Arduino Uno
- Сервомоторы
- Провода
- Батарея/адаптер
- Дерево, картон, хомуты

Механический робот-манипулятор работает без электричества, используя гидравлику. Его каркас из картона и шпажек, движение создают шприцы с водой, соединенные трубками. При нажатии на шприц жидкость передает силу движения.

Компоненты:

- Картон, шпажки
- Хомуты
- Шприцы с водой
- Трубки



МОДУЛИ, ИСПОЛЬЗОВАННЫЕ В ПРОЕКТЕ

Автоматический манипулятор

Сервомотор-



Arduino Uno-



Провода-



Батареи-



Доска-



Изолента-



Механический манипулятор

Картон-



Хамуты-



Шприцы-



Шпажки-



Трубки-



Клей-Термо-

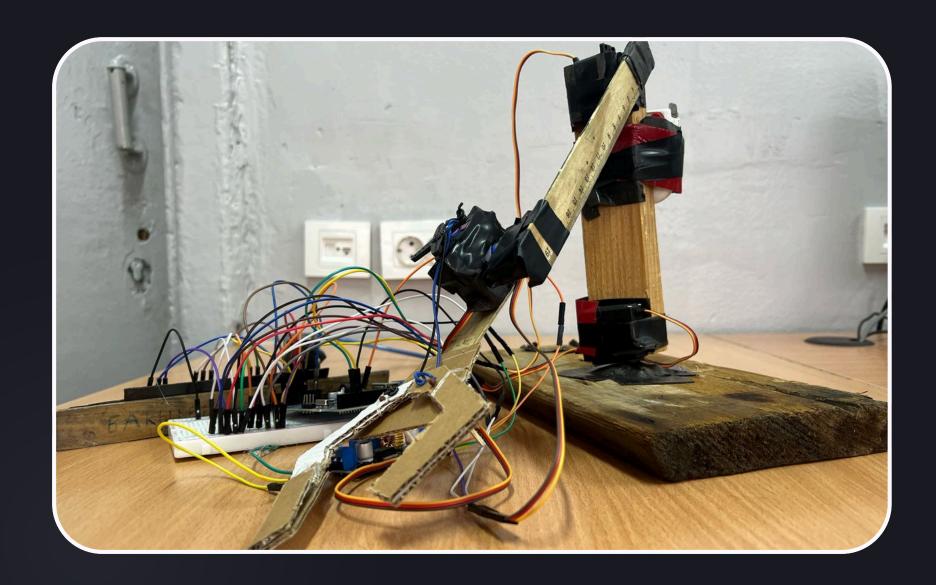


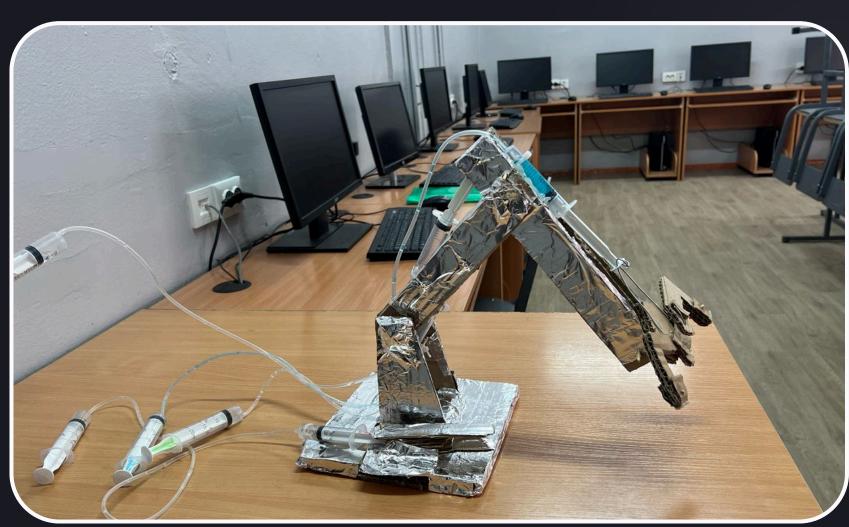


ГОТОВЫЕ МАКЕТЫ

Автоматический манипулятор

Механический манипулятор







\equiv

ЭТАПЫ ЗАГОТОВКИ

- 1. Проектирование и разработка концепции
 - Определение ключевых задач и функциональности манипуляторов.
 - Разработка чертежей и схем конструкции.
 - Подбор необходимых материалов и компонентов.
- 2. Изготовление механической модели
 - Создание каркаса из картона, шпажек и деревянных элементов.
 - Установка гидравлической системы на основе шприцев и трубок.
 - Тестирование работы гидравлического привода, проверка устойчивости конструкции.
- 3. Создание автоматизированного манипулятора
 - Сборка каркаса из деревянных элементов.
 - Подключение электронных компонентов: платы Arduino, сервоприводов, датчиков.
 - Программирование системы управления, отладка работы механизмов.
- 4. Тестирование и отладка
 - Проверка работоспособности обеих моделей.
 - Анализ точности и устойчивости манипуляторов.
 - Внесение корректировок для повышения эффективности работы.



ПРЕСПЕКТИВЫ

- Увеличение производительности:
- Роботы работают быстрее и точнее, повышая объемы производства и снижая затраты времени.
- Снижение затрат на труд:
- Автоматизация уменьшает потребность в сезонных рабочих и снижает расходы на оплату труда.
- Повышение качества продукции:
- Точная обработка культур минимизирует повреждения плодов, улучшая их товарный вид.
- Улучшение условий труда:
- Роботы снимают тяжелую физическую нагрузку с работников и повышают безопасность.
- Развитие умного сельского хозяйства:
- Интеграция с системами мониторинга и анализа данных оптимизирует использование ресурсов.



ЗАКЛЮЧЕНИЕ

- Роботы-манипуляторы становятся важным элементом автоматизации в сельском хозяйстве, повышая производительность, снижая затраты на труд и улучшая качество продукции. Они облегчают условия работы и способствуют развитию умного сельского хозяйства за счет точной обработки культур и оптимального использования ресурсов.
- С развитием технологий роботы станут еще более автономными и эффективными, что позволит сельскому хозяйству адаптироваться к новым вызовам, таким как изменение климата и нехватка рабочей силы.
- Таким образом, роботы-манипуляторы это ключ к повышению эффективности и конкурентоспособности агропромышленного комплекса в будущем.



СПАСИБО ЗА ВНИМАНИЕ!

HA STOM Y HAC BCE