

HARDVER PROJEKTA

SEKCIJA ROBOTIKE STŠ SOMBOR

ABSTRACT. Ovaj model nazvan je „kinderica” jer oblikom podseća na čokoladice kinder. On opisuje kretanje prsta naše robotske šake pri povlačenju tetive. Potrebno je da bi se iz koordinata vrha prsta dobijenih trijangulacijom odlučilo koliko je potrebno zarotirati odgovarajući servo motor.

ŠAKA

Glavna hardverska komponenta projekta jeste prototip robotske šake, koji je sačinjen od šperploče koja je osnova šake i komada baštenskog creva koji odgovaraju ljudskim prstima.

Svaki prst usečen je na takvim mestima da useci vrše ulogu zglobova. Useci su tako napravljeni da verno oponašaju kretanje realne ljudske šake.

Za upravljanje prstima napravili smo tetive, za šta smo upotrebili tanke sintetičke kanape. Jedan kraj svakog kanapa pričvršćen je za unutrašnju stranu vrha svakog prsta.