

Детский технопарк Кванториум г.Димитровград

манипуляционный механический щуп робота паука

участники:

Васильев Ярослав,
Зикеев Владислав

руководители:

Правдин Евгений Александрович

описание

- В наше время существует многочисленное количество проектов по созданию механических роботов перемещающихся на нескольких конечностях, на колёсах, на гусеницах но по нашему мнению в данное время существует мало подходящих роботов для прохождения пути и преодоления препятствий.

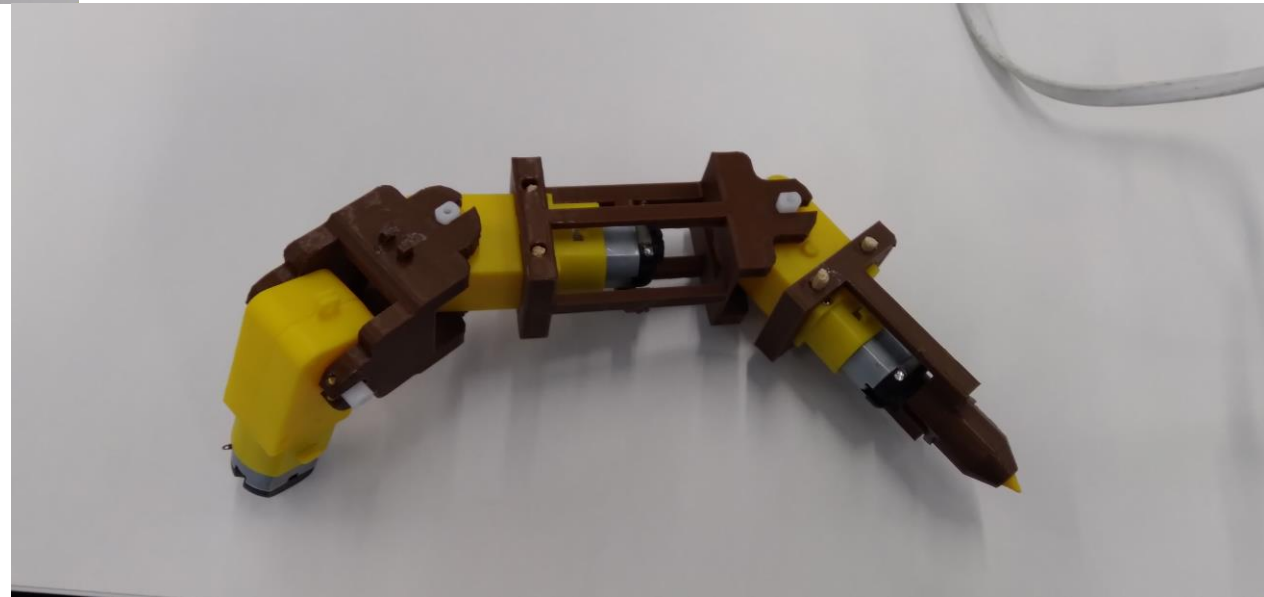
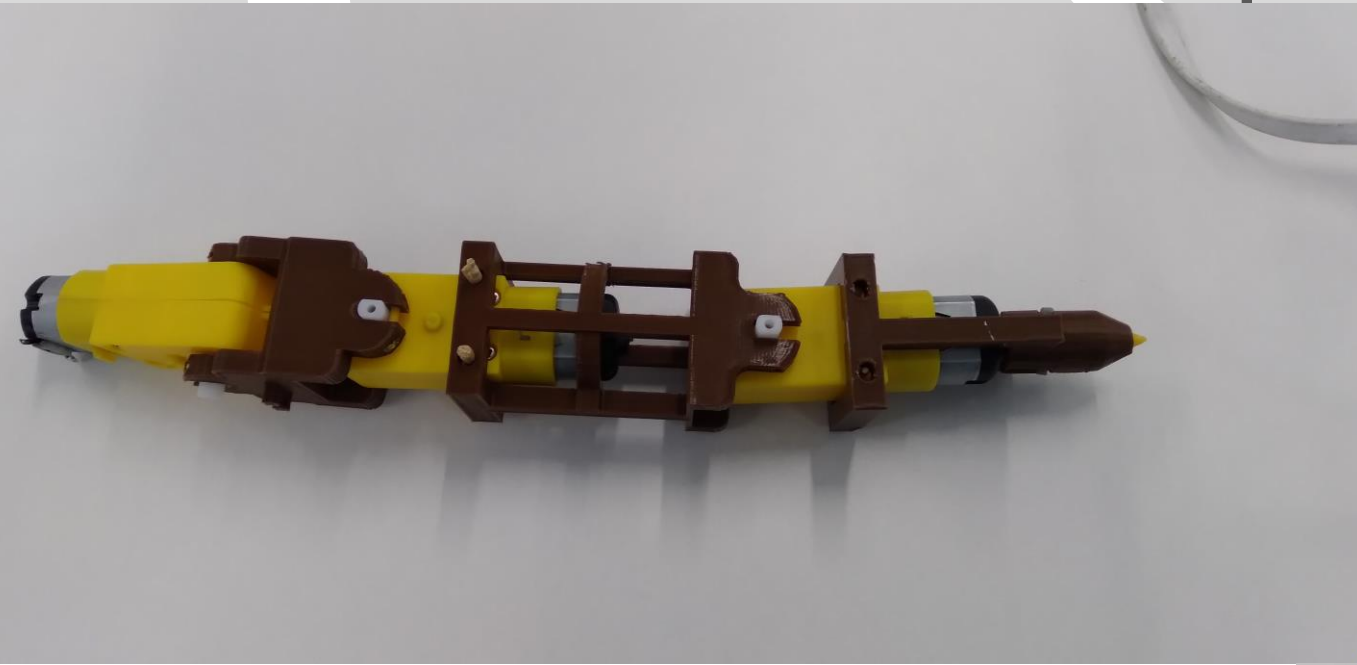
Актуальность проекта

- Человек не идеальное существо, природа создала существ более эффективных чем люди одно из таких существ является паукообразные млекопитающие они передвигаются на лапках которых от 4 до 40 штук и это нас подтолкнула на идею по развитию темы создания робота похожего на паука где в качестве ног будут использоваться манипуляционные щупы.

Какую проблему он решит

Робот перемещающийся на механических манипуляционных щупах, это предаёт ему возможность прохождение через препятствий (неровности). Так же механический манипуляционный щуп позволяет лучше поворачивать, забираться на небольшие возвышенности (выступы) и преодолевать впадины.

Наш прототип



Вывод:

- Наш щуп это лишь часть большого проекта, который в будущем будет очень полезен.



СПАСИБО ЗА

ВНИМАНИЕ!