

АНТОН СЕРОВ И НИКОЛАЙ НИКОЛАЕВ

ПРЕДСТАВЛЯЮТ:

«РОБОТ ДЛЯ ДОСТАВКИ»

Роботы для работы на складе могут выглядеть по-разному





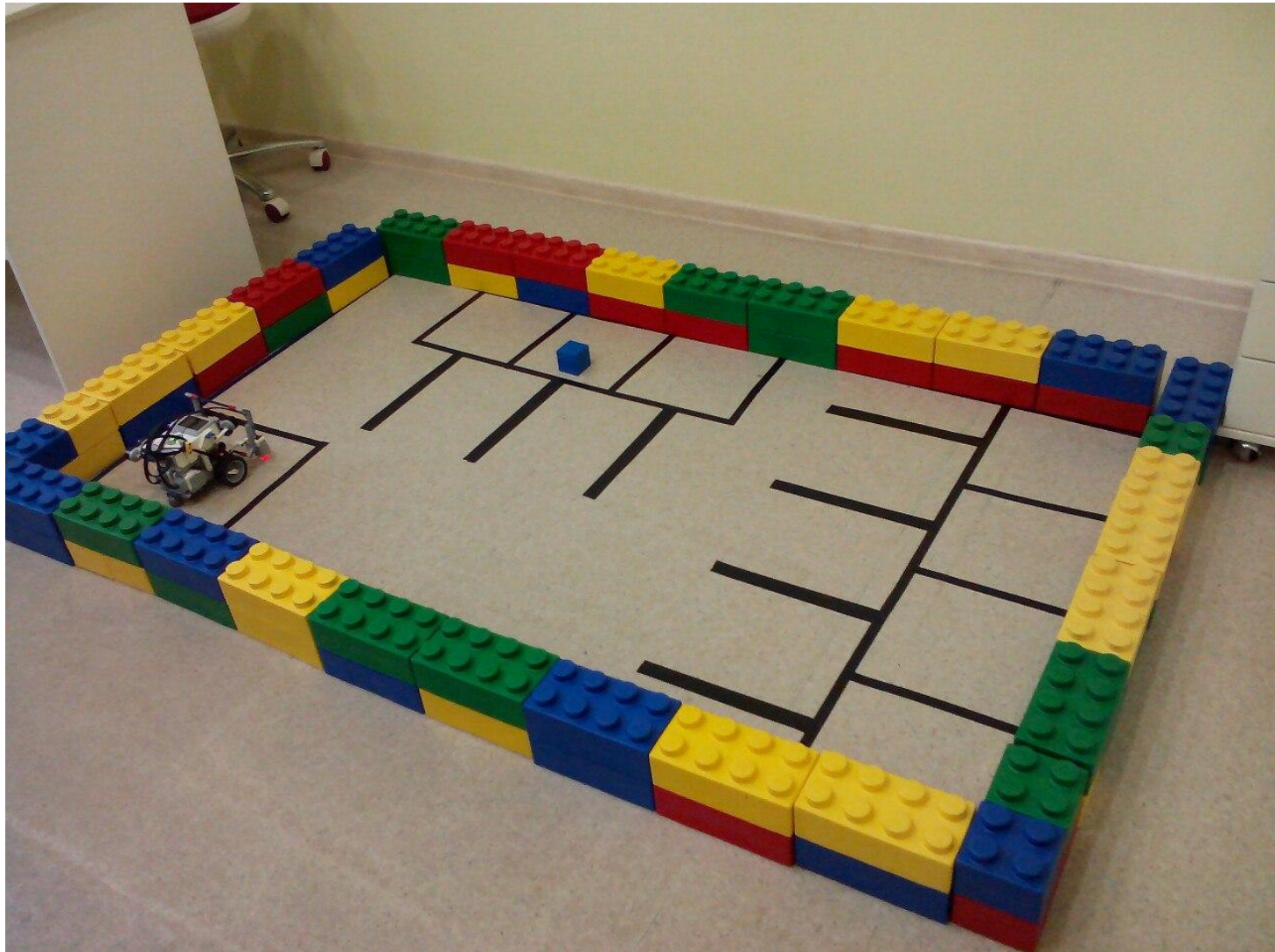
metalex



Задачи для робота

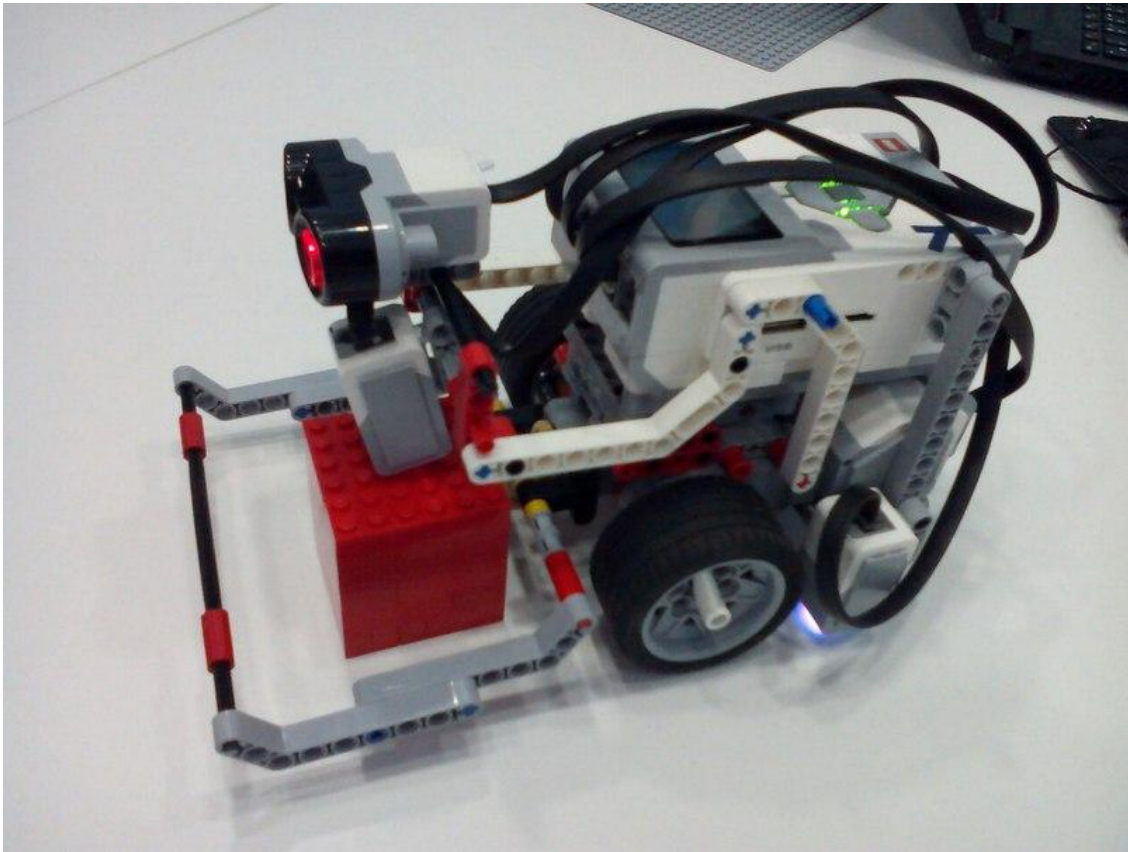
- Принимать заказ в виде цветной карточки.
- Ориентироваться в заданном пространстве.
- Брать груз со склада, в соответствии с заказом.
- Доставлять заказ целым и невредимым в определённый пункт выдачи.

Складское помещение будет
выглядеть примерно так



Создание робота

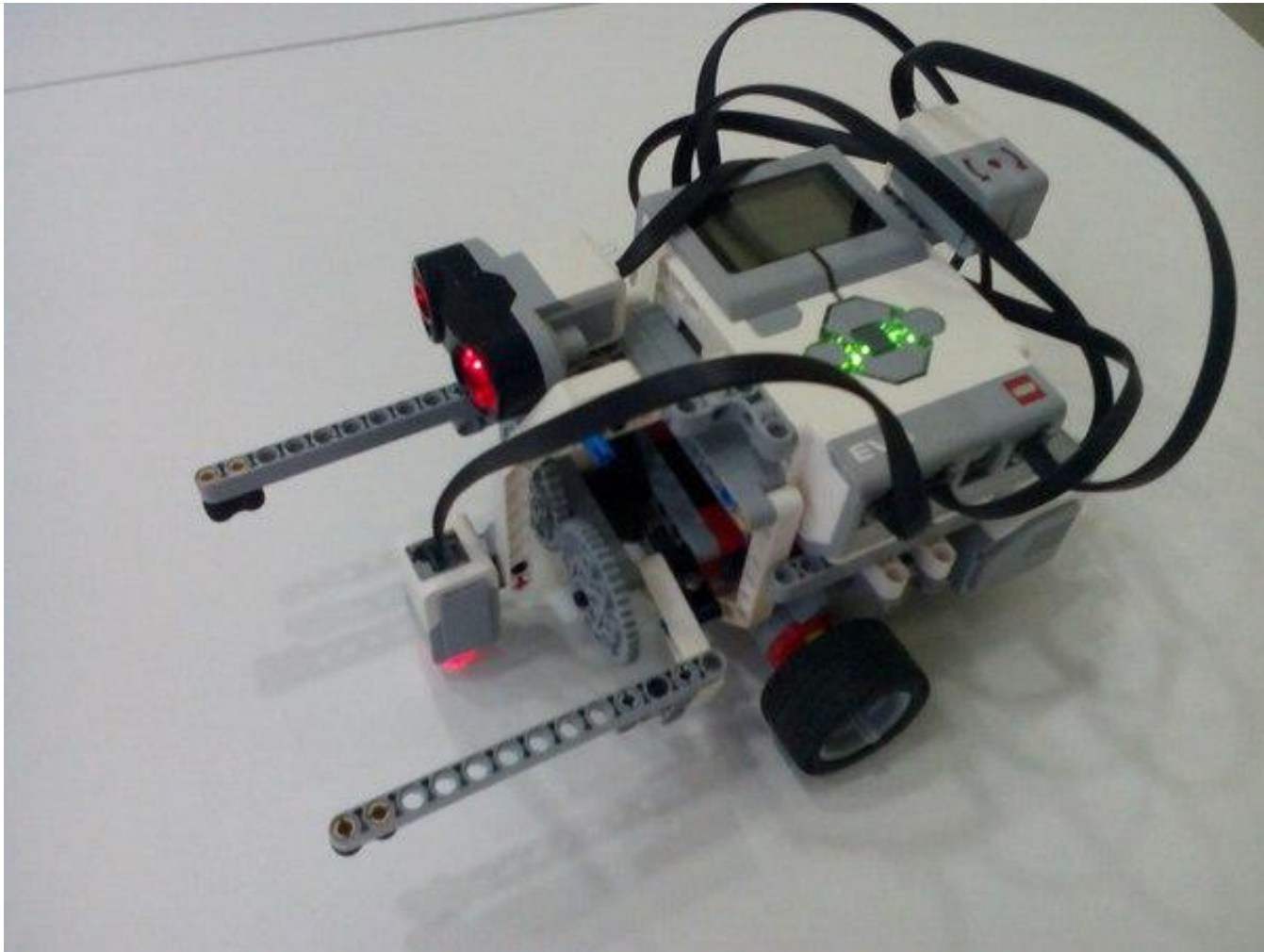
Первоначально наш робот выглядел так:



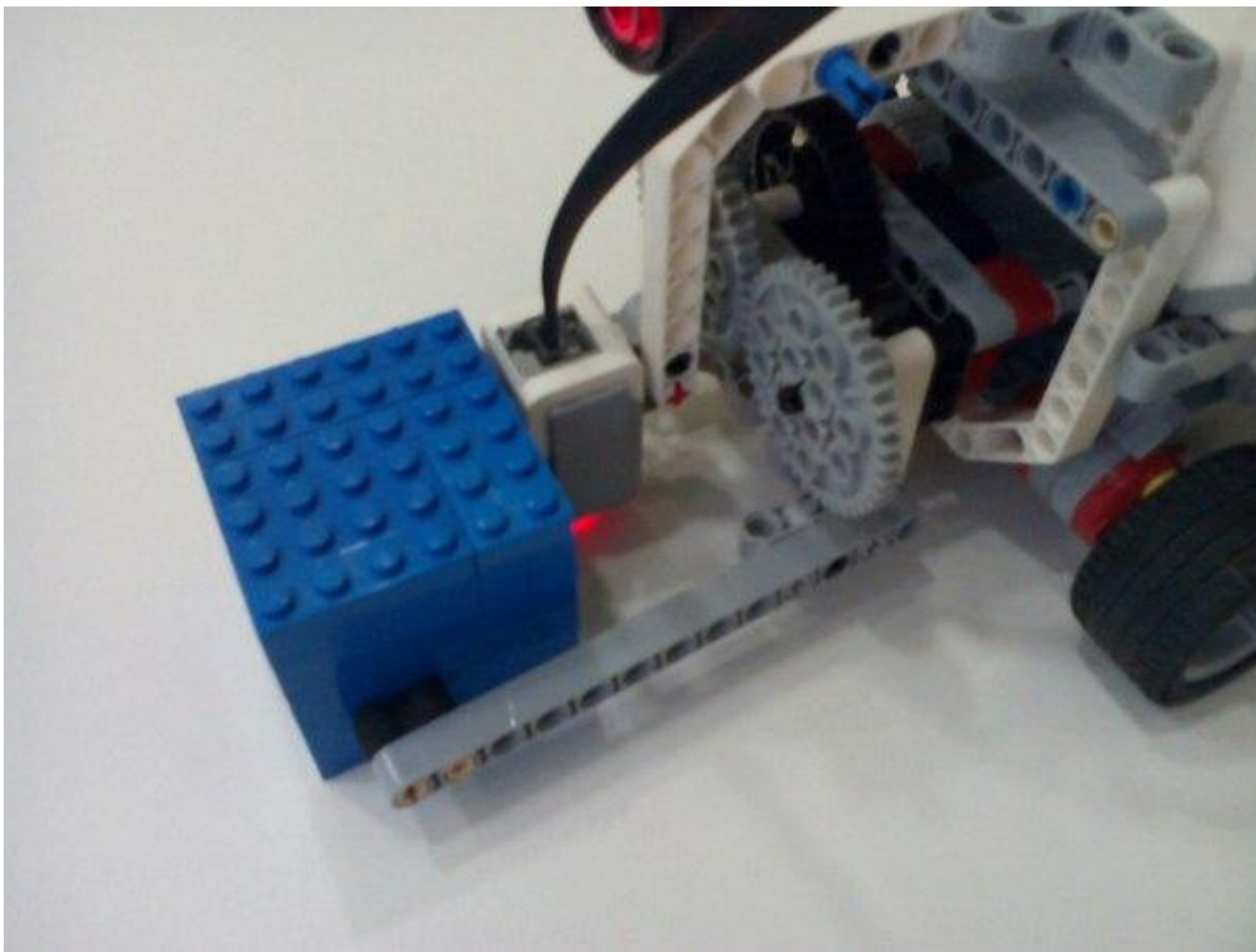
Захват
осуществляется
при помощи
«рамки»

Создание робота

Строим нового робота:



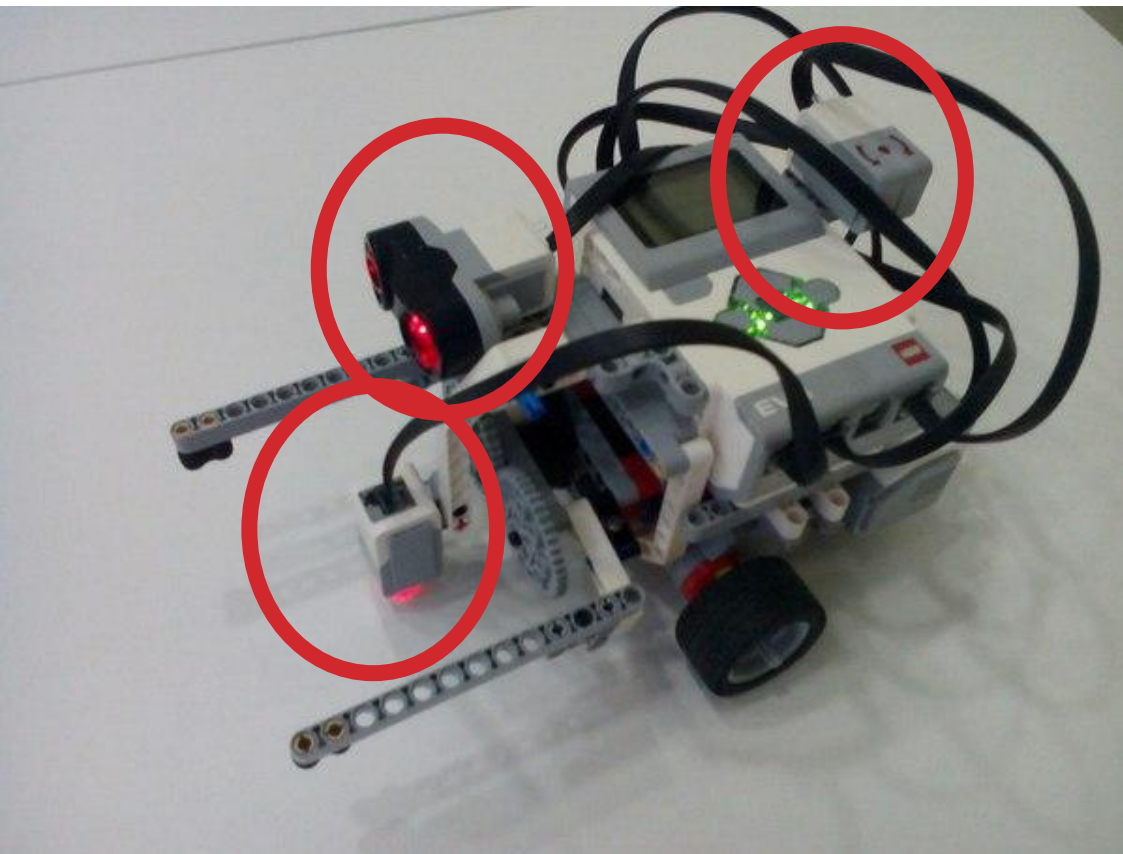
Захват



Главное - не повредить и не потерять груз по дороге. Наш захват выполняет оба требования.

Датчики

Чтобы робот ориентировался на складе мы используем несколько датчиков:



ультразвуковой датчик

для измерения расстояния до стены.

чтобы считывать

яркую разметку на

датчик
Чтобы робот лучше ориентировался на складе, благодаря знанию угла поворота.

Наш робот идеально подходит для работы на складе



**СПАСИБО ЗА
ВНИМАНИЕ!**