

# АНТОН СЕРОВ И НИКОЛАЙ НИКОЛАЕВ

ПРЕДСТАВЛЯЮТ:

## «РОБОТ ДЛЯ ДОСТАВКИ»

# Роботы для работы на складе могут выглядеть по-разному





metalex



# Задачи для робота

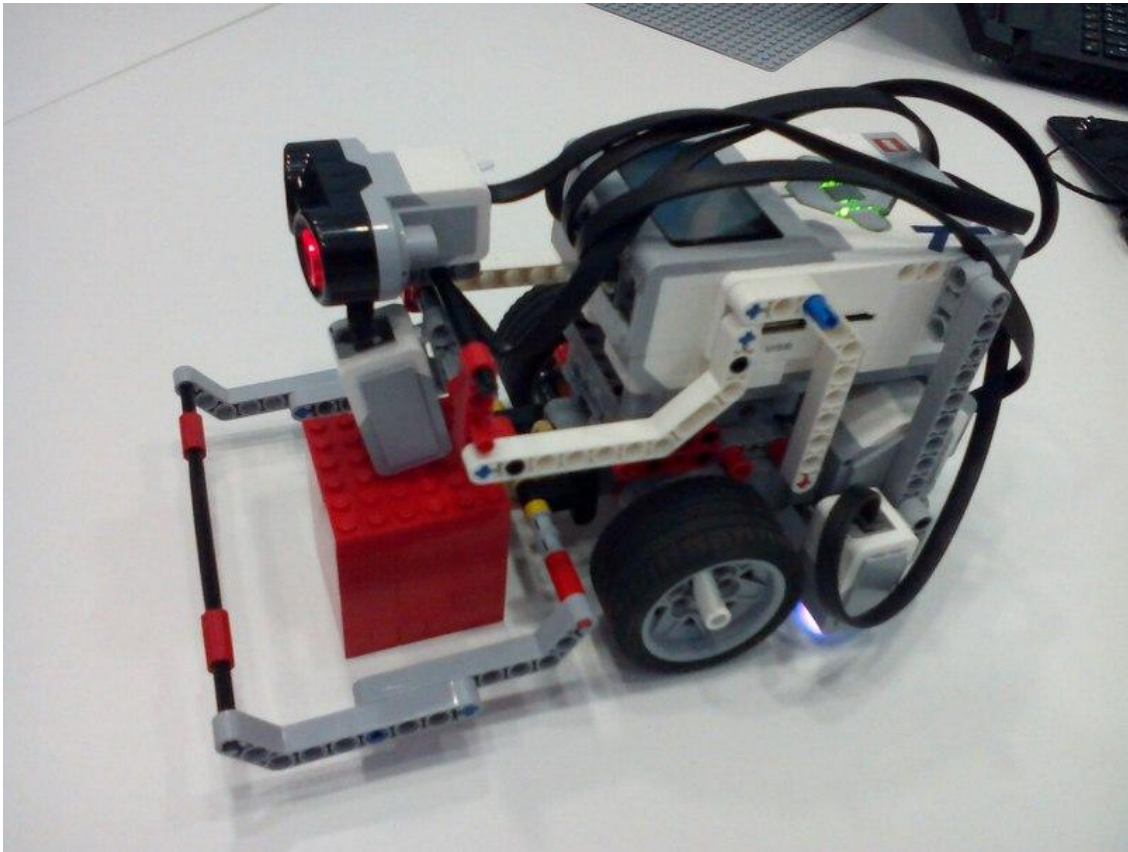
- Принимать заказ в виде цветной карточки.
- Ориентироваться в заданном пространстве.
- Брать груз со склада, в соответствии с заказом.
- Доставлять заказ целым и невредимым в определённый пункт выдачи.

Складское помещение будет  
выглядеть примерно так



# Создание робота

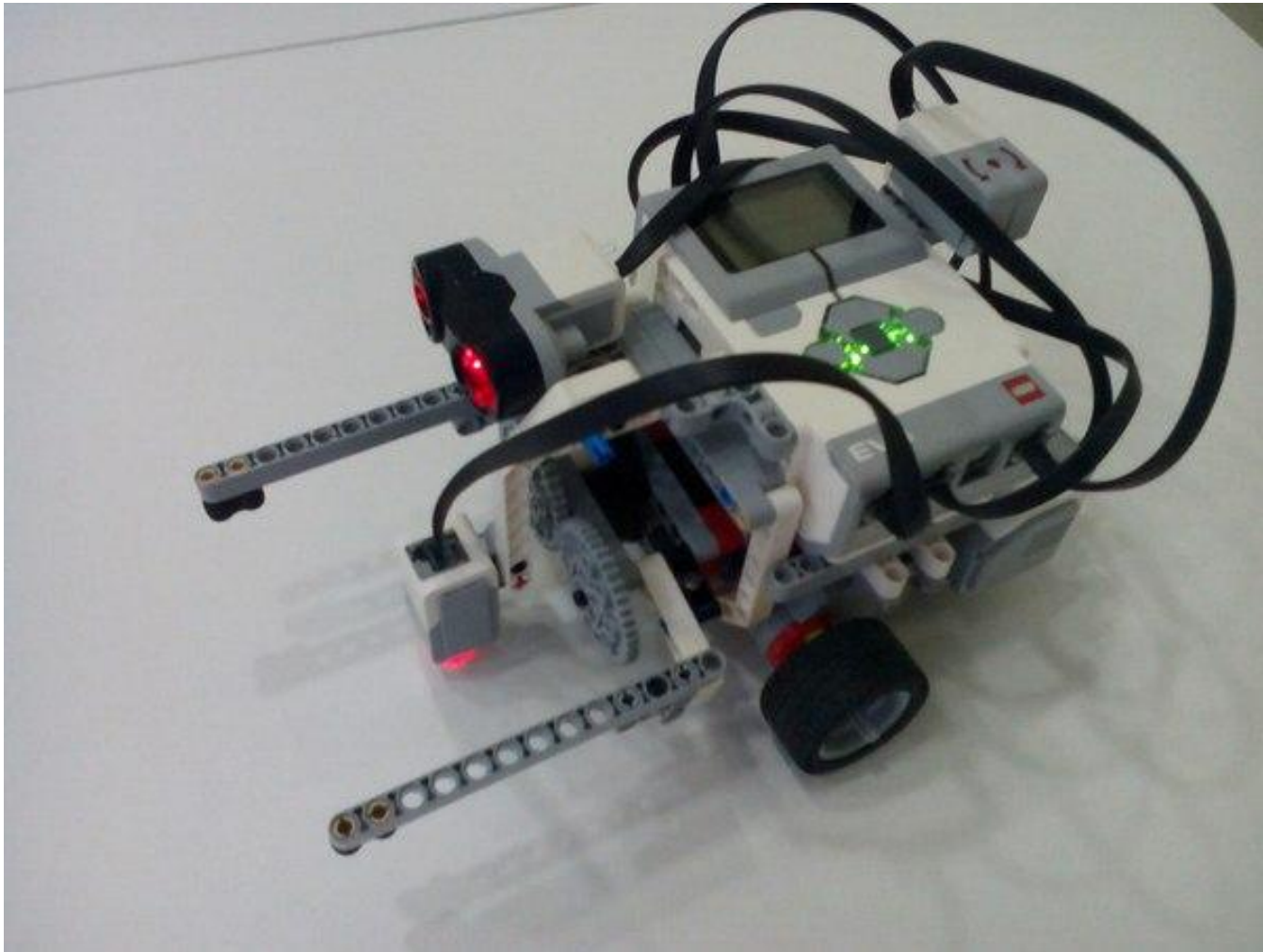
Первоначально наш робот выглядел так:



Захват  
осуществляется  
при помощи  
«рамки»

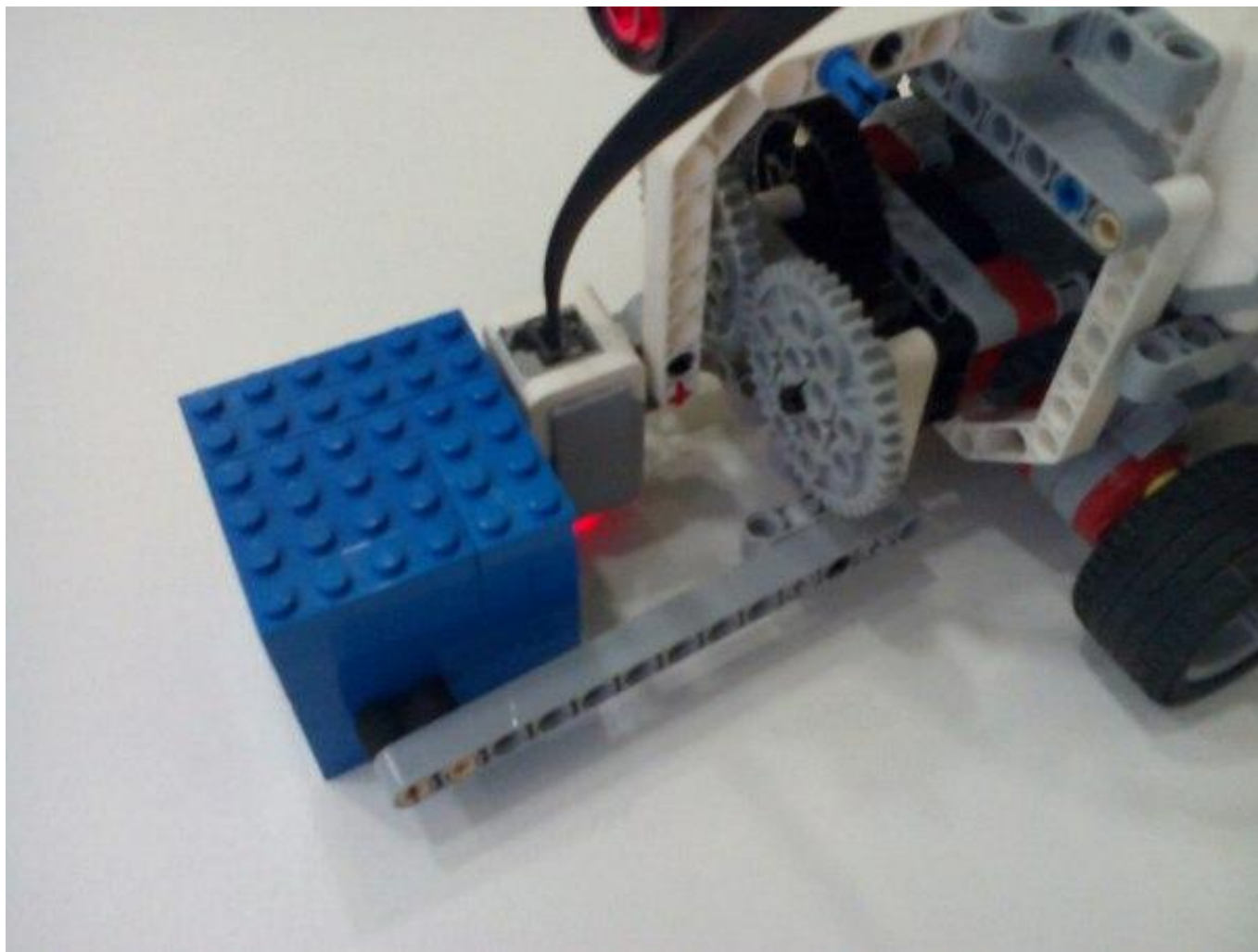
# Создание робота

Строим нового робота:





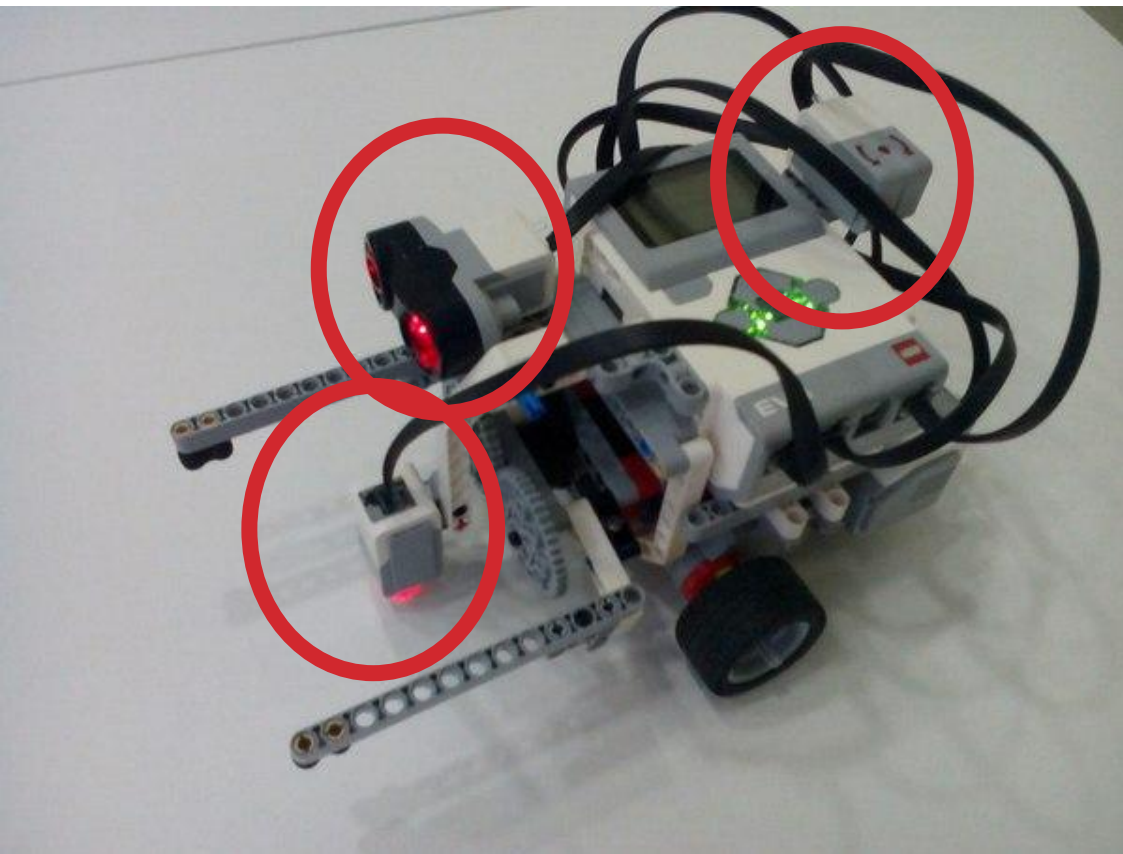
# Захват



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 полу

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

# Наш робот идеально подходит для работы на складе



СПАСИБО ЗА  
ВНИМАНИЕ!