

Цех по производству мобильных пусковых установок для межконтинентальных баллистических ракет «Муравейник ЗМ»

Компетенция «Робототехника»

Участники проекта: Галашичев Захар, Таркин
Никита, Гамарник Игорь, Скорбогатова Анастасия,
Гордиенко Любовь, Мишустина Анастасия,
Руководитель: Ануфриева Анастасия Викторовна

Цель

Разработка и создание мобильной пусковой установки с возможностью скрытой передислокации по пересеченной местности и открытым водоёмам с минимальным временем приведения в рабочее положение

Приборы и материалы:



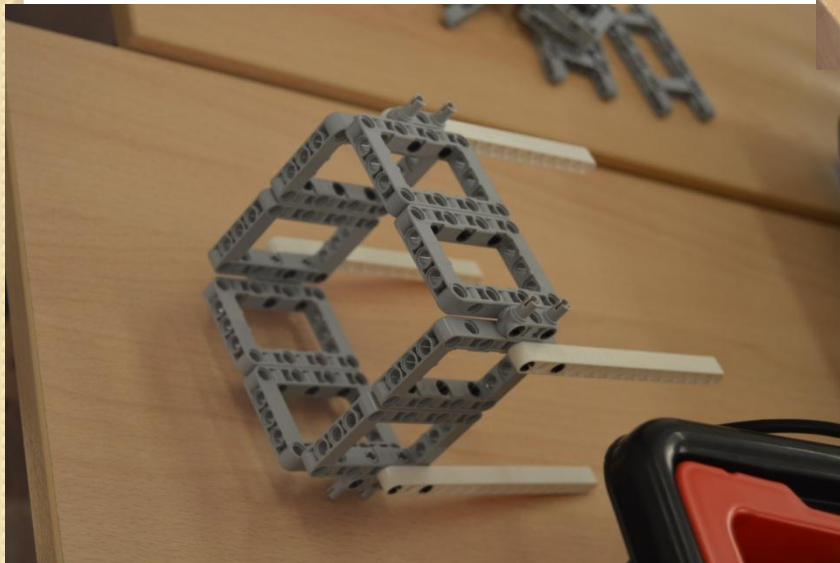
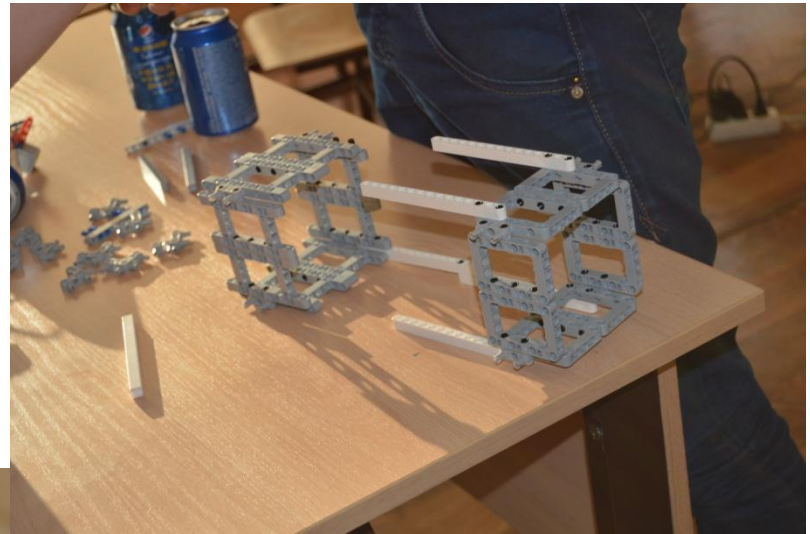
Этапы разработки

1. Определение требуемых характеристик грузоподъемности и проходимости.
2. Проектирование конструкции, определение самонапряженных узлов, а так же типа ходовой части.
3. Создание рабочего прототипа, его модернизация и оптимизация характеристик
4. Испытание прототипа в полевых условиях и доработка до рабочей модели.
5. Создание инфраструктуры работы пусковой установки.

Разработка и программирование

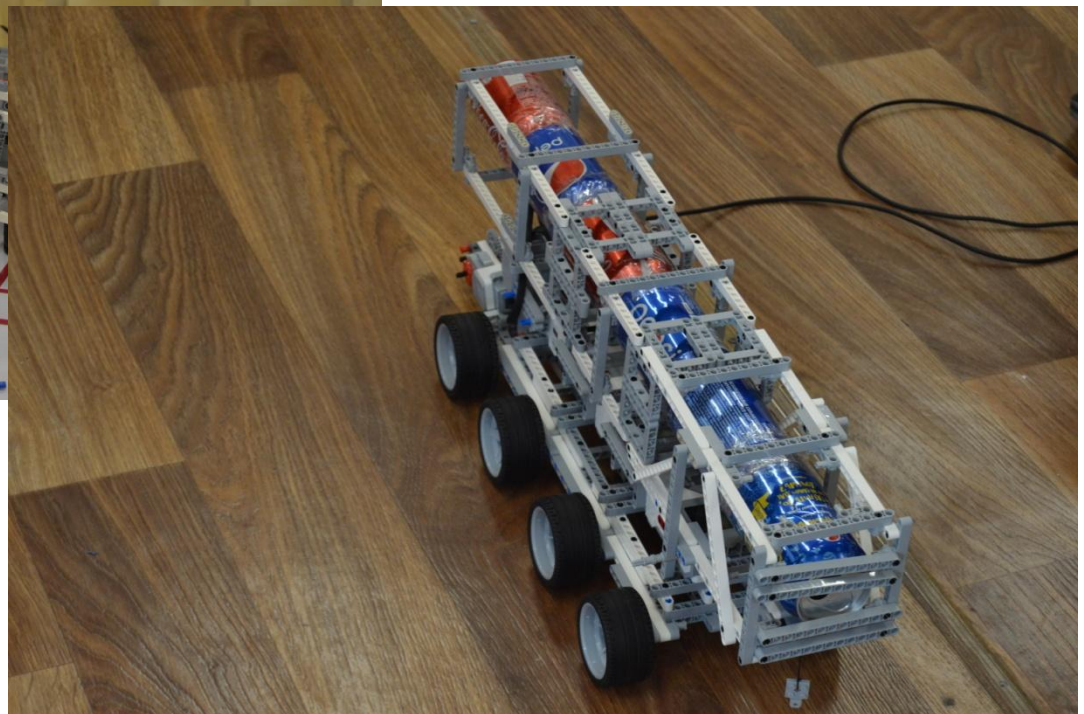
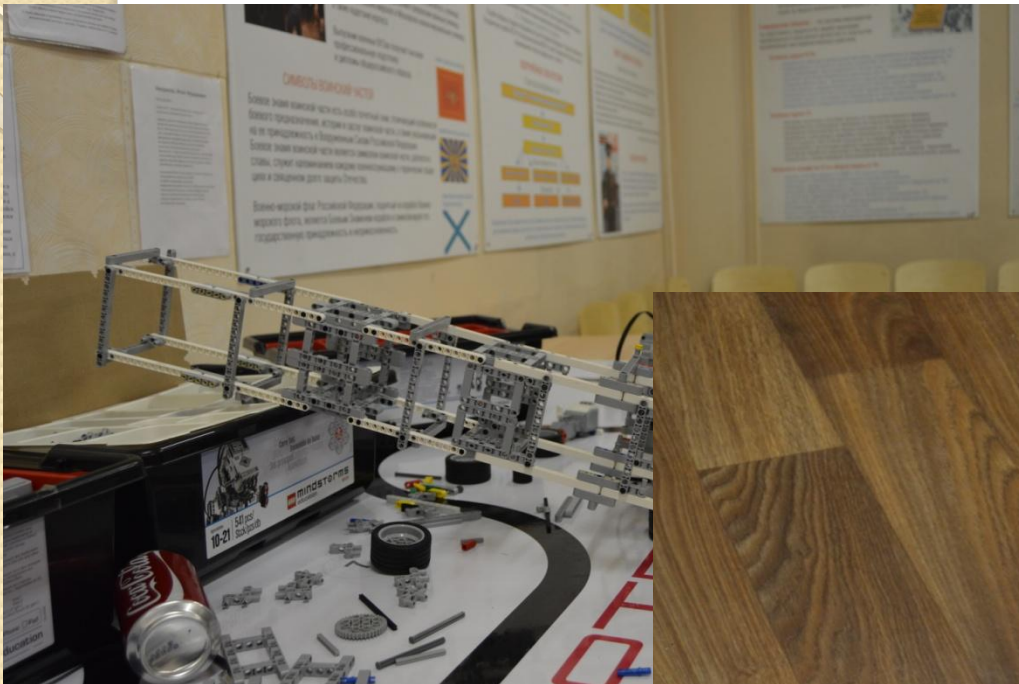


Сборка





Испытания



Итог работы

Модель представляет собой восьмиколесную полноприводную платформу, оснащенную контейнером хранения и запуска ракеты. Минимальное время перехода из походного в рабочее положение составляет 34с. Подъемная система контейнера оснащена ременным приводом. Максимальная скорость платформы в нагруженном состоянии 3км/ч по шоссейной дороге, 1,2км/ч по пересеченной местности, 0,3 км/ч в стоячей воде.

Спасибо за внимание!

Да пребудет с вами сила!

