

ОПИСАНИЕ РОБОТА «Fedot»

Информация о проекте:

- 1) Участники: Егоров Эдуарда Сергеевича и Чепцов Михаил Васильевич
- 2) Команда «Аккумулятор»
- 3) Проект «Fedot»
- 4) Возрастная категория:

Описание Проекта:

Робот «Fedot» представляет четырех ножного робота-паука. В сборку робота входит четыре сервоприводы и одного хаб (+ соответствующие LEGO детали, а именно при сборке использовался набор «LEGO Spike Prime», и провода).

Сервопривод подает крутящий момент к ногам. Ноги шагает по парно. К ноге прикреплено две балки, одна закреплена на статичной точке, а другая подключена к мотору. При его повороте нога двигается, меняя угол наклона. Четыре подобных “лапы” и выполняют роль механизма движения.

Хаб расположен по центру, чтобы не смещать центр тяжести платформа, на которой расположены сервоприводы.

Модель робота «Fedot» уникальна и была придумана самими участниками соревнования.

Устойчивость модели обеспечивается симметричностью конструкции и тем, что центр тяжести не выходит за точки опоры. Скорость обеспечивается четырьмя сервоприводами.

Одна из особенностей конструкции состоит в том, что провода робота уложена компактно и аккуратно, что не мешает ходьбе робота. Сам робот «Fedot» и его принцип работы является очень простым, что позволяет легко запрограммировать робота.



Фото 1: Вид снизу



Фото 2: Вид сверху

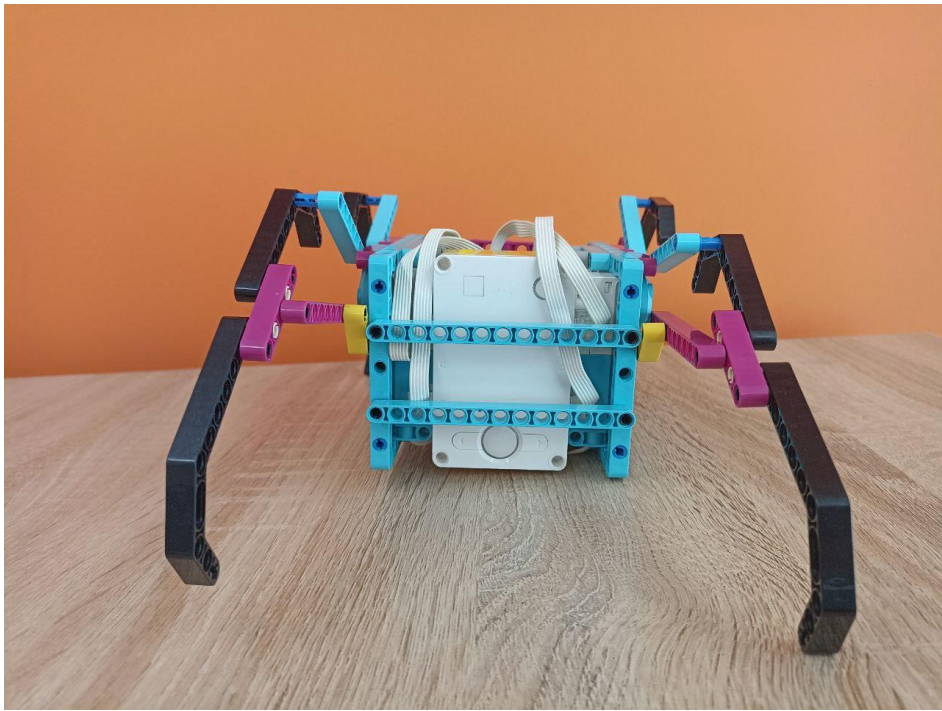
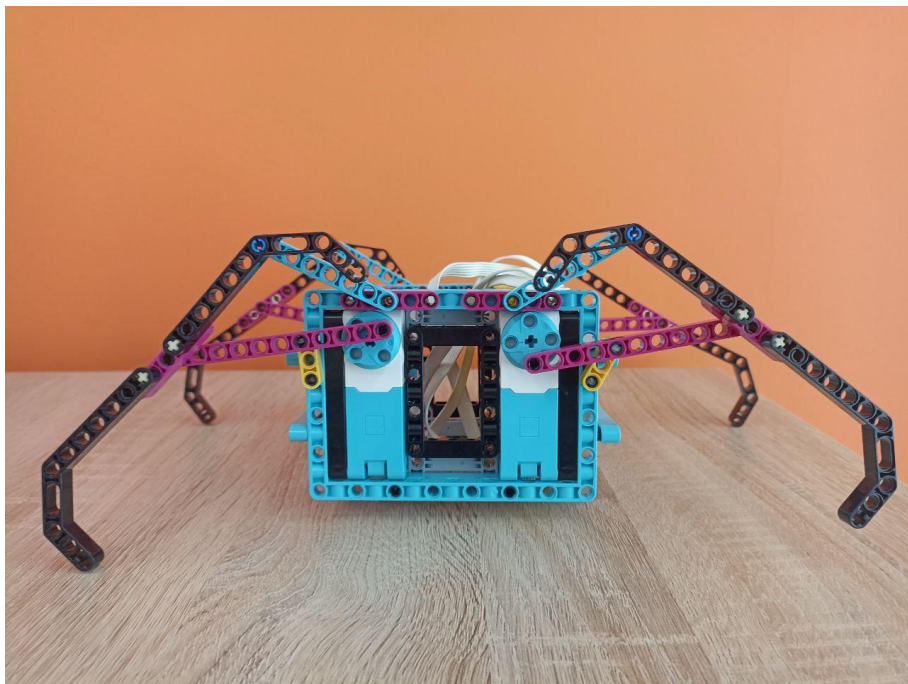


Фото 3: Вид спереди



Фото 4: Вид сзади



Фота 5: Вид сбоку