

При выполнении своей конструкции я использовал основной набор Lego Wedo 2:0, компьютер, программное обеспечение WeDo 2:0

- Робот приводится в движение благодаря мотору, процесс уборки заключается в перевозке игрушек по своим местам.

Мне удалось реализовать поставленную цель: получилось смоделировать робота, который способен передвигаться и захватывать предметы. Для создания эффективной модели робота, необходимо много экспериментировать, перестраивать, додумывать, доделывать. Только так можно научиться чему-то новому и получить результат. В дальнейшем я планирую доработать робота, установить датчики для передвижения робота по заданной траектории, датчики обнаружения препятствий и их обхода, так же постепенно добавлять ему новые функции – например, всасывание предметов.

Также планирую поэкспериментировать с различными стратегиями уборки, чтобы оптимизировать работу робота.