

Робот Octane разработан и собран в клубе технического творчества «pinMode», город Минск, Республика Беларусь. Аппаратная платформа Arduino.

Робот предназначен для участия в соревнованиях **«Марафон шагающих роботов»**. Робот основан на механизме Кланна и приводится в действие двумя моторами, по четыре конечности на мотор. Для лучшей управляемости датчики линии вынесены вперед. Запуск и остановка осуществляются путем нажатия кнопки.

Для построения робота использованы следующие детали:

- Управление - Arduino nano, контроллер ATmega 328.
- Драйвер моторов – микросхема TB6612.
- Датчик линии – Амперка Zelo-модуль (8 сенсоров)
- моторы 16мм, 12В, 600 об/мин
- Шагающий механизм - собственного изготовления (3D печать)
- Питание робота – Li-ро аккумулятор, 3S, 450мАч.

Программное обеспечение:

- Для ходьбы по линии использован релейный алгоритм.
- Программа написана на языке C++ в среде Arduino IDE.

Размеры: Д\*Ш: 305\*180мм

Масса: 300г

Время прохождения трассы длиной 12.5м – 62с.