

Инженерный журнал

Наша команда:

Yamado



Авторы:

Инженер-Илюшкин Владислав
Программист-Васильков Андрей

Ачинск
2024

Оглавление:

Оглавление

1)Введение.....	3
2)Команда.....	3
3)Ресурсы.....	4
4)Дневник.....	4
5)Тестирование.....	8
6)Результаты.....	8
7)Приложение.....	9

1) Введение:

Здравствуйтесь. Мы команда YAMADO и нам хотелось бы поблагодарить нашу образовательную организацию и преподавателя.

Наша образовательная организация: ЦТиР «Планета Талантов», которая находится по адресу: г.Ачинск, 5 микрорайон, строение 14.

Наш преподаватель: Познухов Александр Сергеевич.

Мы благодарим их за то, что дали нам возможность участвовать в различных соревнованиях!

Также хотим выразить благодарность организаторам чемпионата за организацию мероприятия.

2) Команда:

Илюшкин Владислав Алексеевич-инженер: Родился(01.09.2008) и вырос в городе Ачинск. Учусь в МАОУ школа номер 3. Уже 7 лет хожу в Планету талантов. Там на курсе робототехника – легоконструирование. В нем я познакомился с Васильковым Андреем Алексеевичем. Перед соревнованиями мы решили участвовать вместе. Так и началась история нашей команды-YAMADO.Занимается созданием робота и документации.

Васильков Андрей Алексеевич: Родился(31.07.2008) и вырос в городе Ачинск. Учусь в МБОУ СОШ номер 15. Хожу 8 лет в Планету талантов. Там на курсе

робототехники. В нем я познакомился с Илюшкиным Владиславом Алексеевичем. Перед соревнованиями мы решили участвовать вместе. Занимается созданием программы и плаката.

Некоторые наши награды:



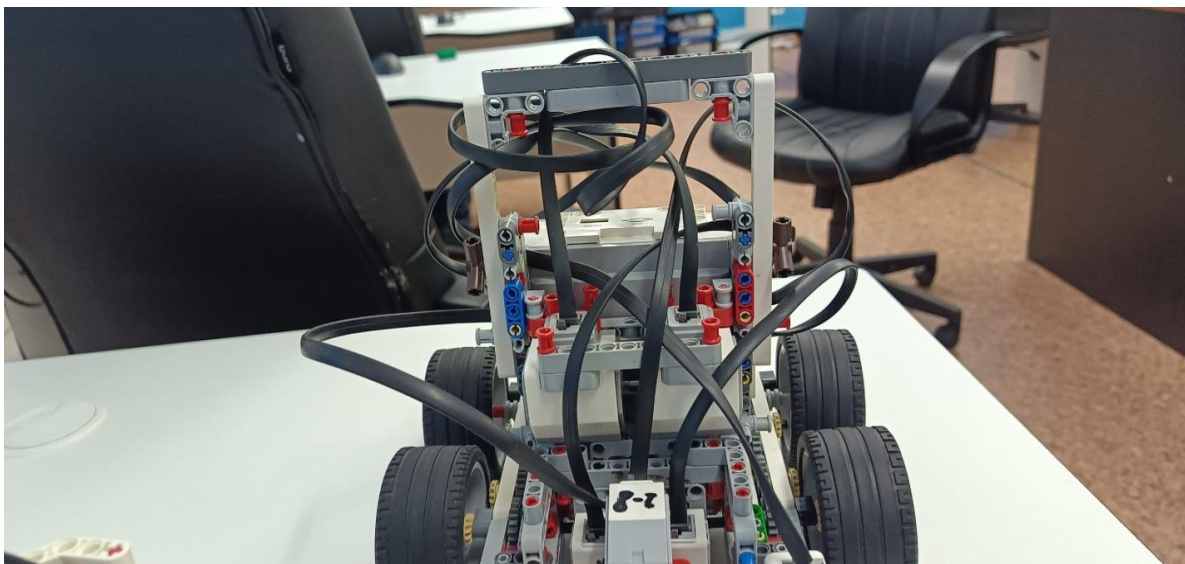
3) Ресурсы:

Наш робот создан на базе лего MINDSTORMS EV3, которое нам предоставила планета талантов. Программу мы создавали на предоставленном ноутбуке в приложении MINDSTORMS EV3. При создании робота и программы мы ставили цель в прохождении полигона с максимальной эффективностью.

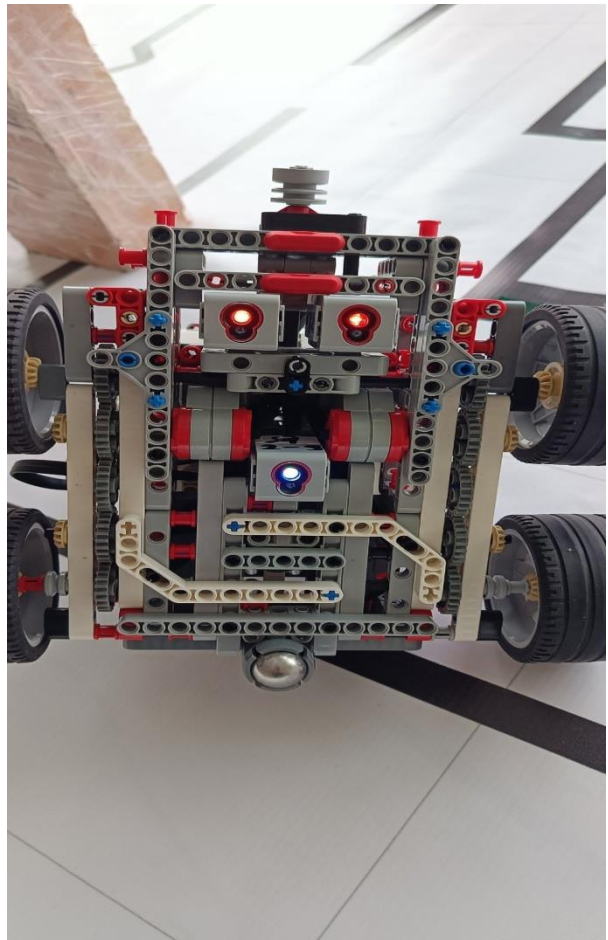
4) Дневник:

Мы начали подготовку **04.03.2024**. Это был понедельник. В этот день я начал апгрейтить робота в лучшую сторону и редактировать его под регламент.

05.03.24- мы укрепили внутреннее строение робота и построили ручки.

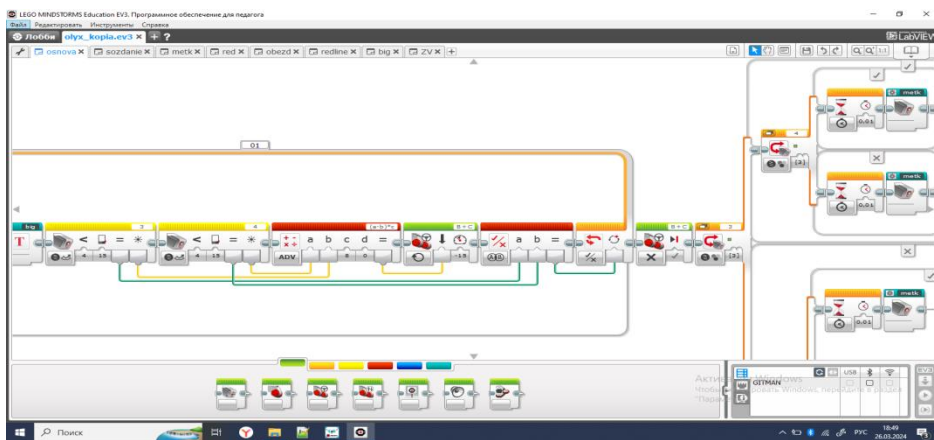


06.03.24- инженер улучшил конструкцию колес и достроил заднюю часть робота, благодаря этому робот стал более уравновешанным. Также он установил 3-й датчик цвета с середине робота.

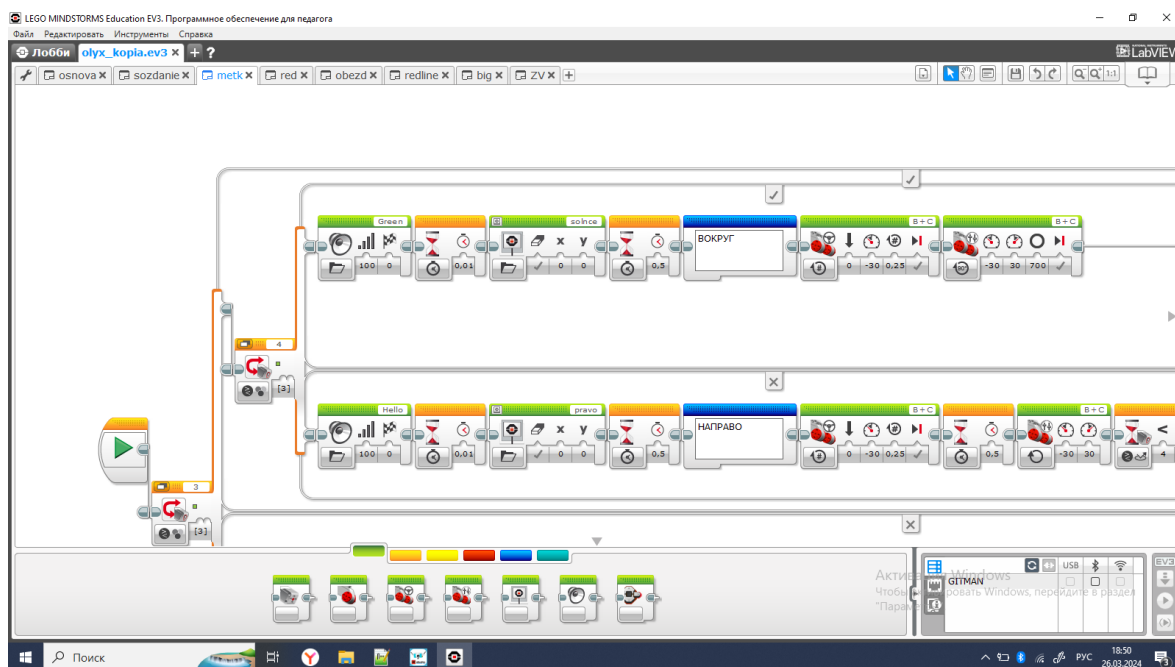


11.03.24-мы при упили к созданию документации и улучшению программы.

12.03.24-была улучшена програма поворотов 90^0



13.03.24-был проведен ряд улучшений, которые коснулись программы распознающей метки и объезда.



18.03.24-по мелочи доработали робота, приступили к доработке программы следования по черной линии.

19.03.24-приступили к доработке зоны спасения, попробовали пограмму прошлого года.

20.03.24-приступили к доработке нашей прошлогодней программы.

25.03.24-была построена защита для колес робота, чтобы он не взбирался на стены зоны спасения.

26.03.24-приступили к доработке поворотов в зоне спасения.

27.03.24-доработали езду по черной линии и закончили доработку зоны спасения.

5) Тестирование

12.03.24-был проведен ряд тестовых заездов робота, по результатам которых мы выявили недоработку в программе поворотов 900.

13.03.24-по итогам предыдущих тестирования был проведен ряд изменений, который коснулся объезда.

6) Результаты

В результате проведенных наших тестирований и улучшений мы выявили новые ошибки и на их основе мы сделали выводы, по которым мы их устранили.

7) Приложение

Наша программа:



olyx_kopia.ev3