

команда **RUPTOR**
 МАУДО "ДПШ" г. Челябинск

РОБОТИЗИРОВАННАЯ СИСТЕМА ПО СБОРУ И ПЕРЕРАБОТКЕ САРАНЧИ МОДУЛЬНЫЙ РОБОТ "RUPTOR_PL1"

ПРОБЛЕМА



РЕШЕНИЕ



РЕЗУЛЬТАТ

Производство высокопротеиновых продуктов для питания человека и животных.

Технология может быть использована для сбора и переработки других видов насекомых.

Борьба с саранчой и сохранение посевов.

Сокращение расходов на производство за счет исключения ручного труда.

Отказ от использования опасных ядохимикатов для борьбы с вредителями.

Решение дополнительных задач по обработке почвы: вспашка, аэрация, боронование.

ФУНКЦИОНАЛЬНАЯ СХЕМА

Основная программа управления движением робота

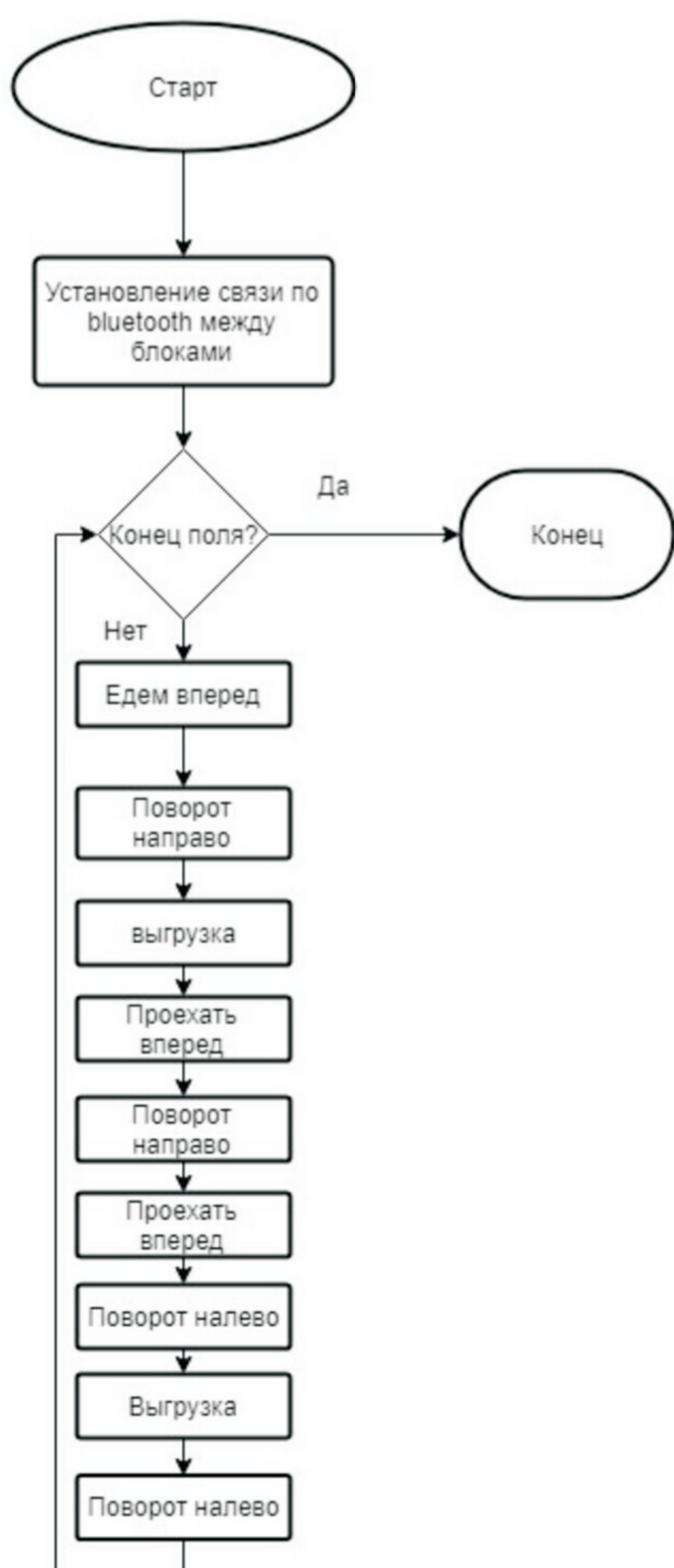


Схема управление блоком manipulator

Прием и обработка сообщение от основного блока по bluetooth

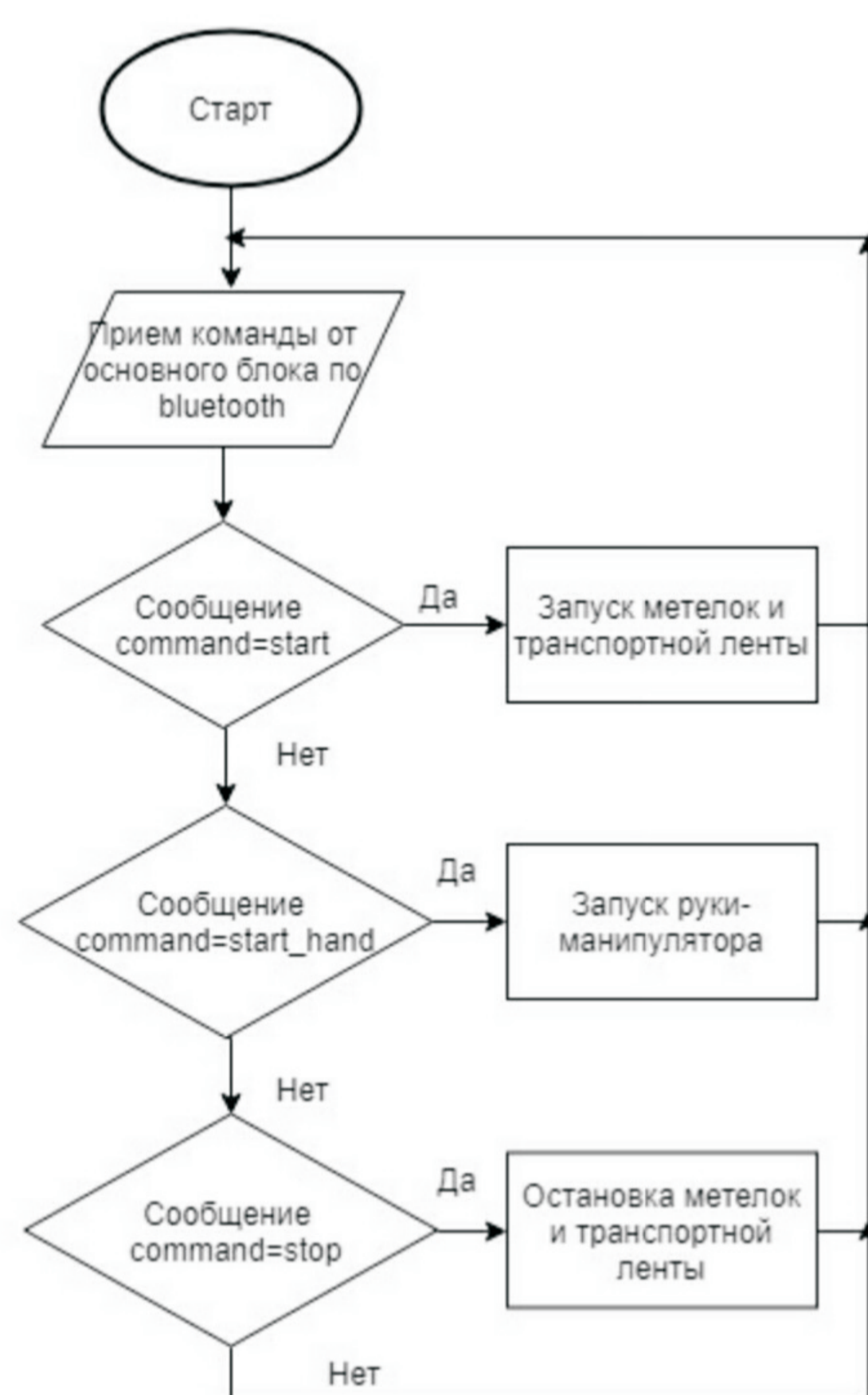
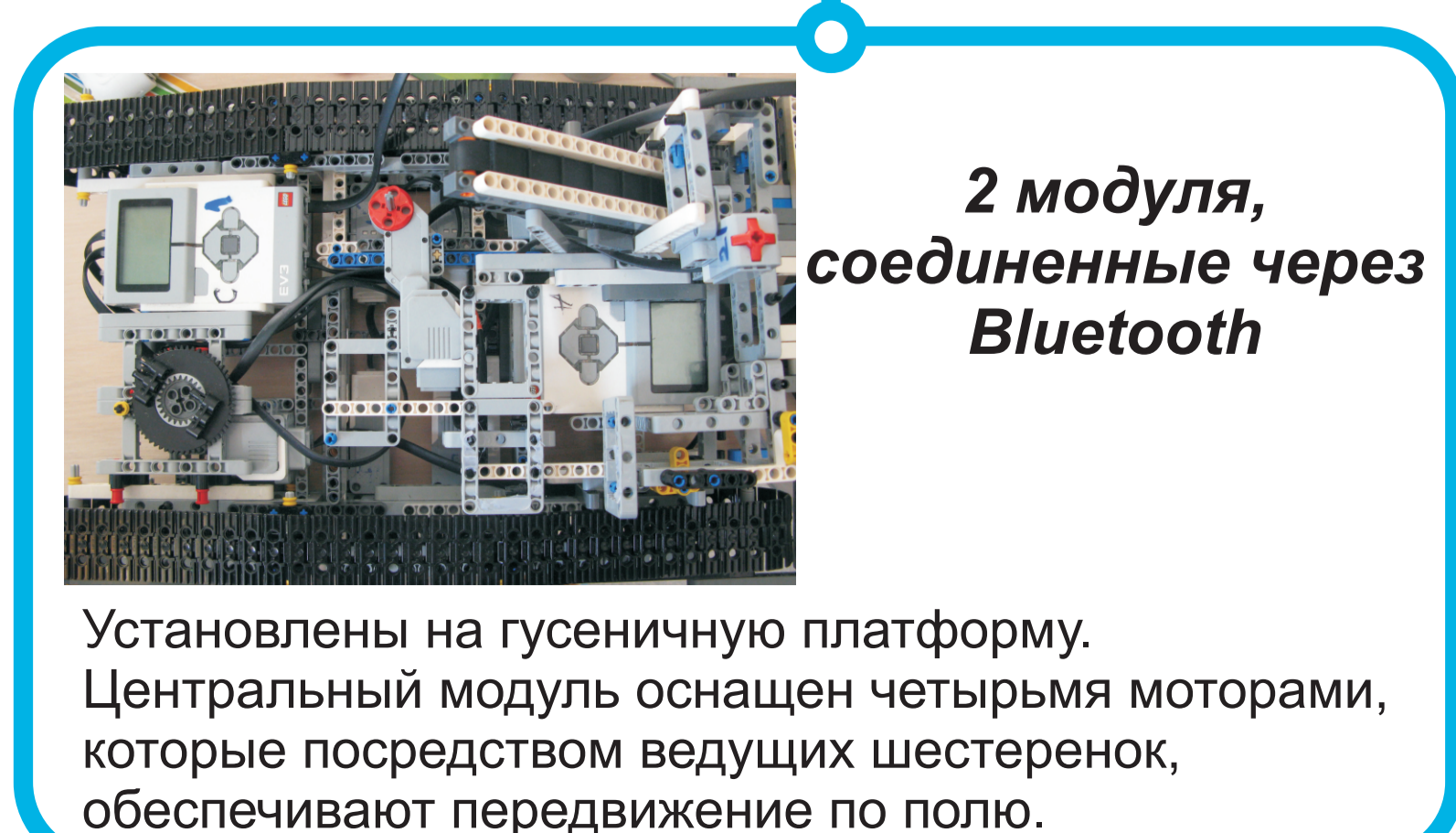
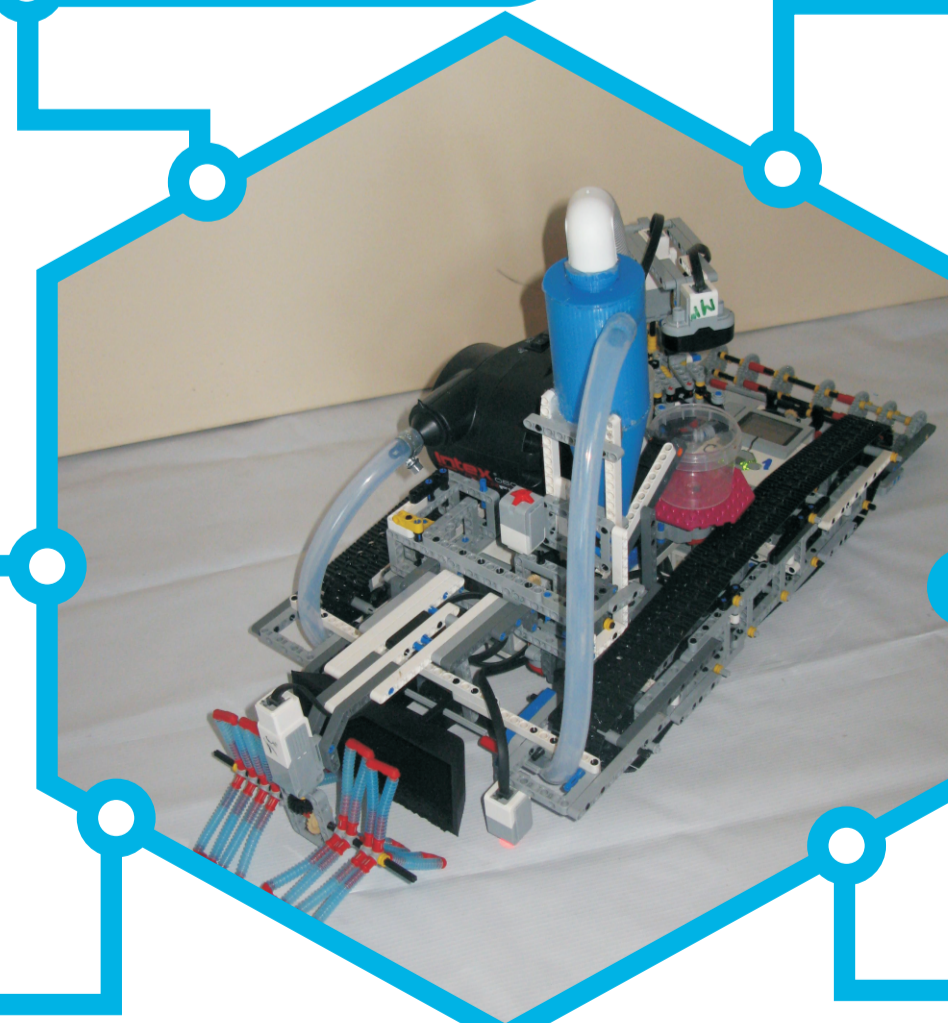


Схема алгоритма выгрузки контейнера

Схема основана на данных инфракрасного датчика.



СОСТАВ РОБОТА



Программа

