



КИРОВЕЦ - БОРЕЦ с ГОЛОДОМ



СПУТНИК ВЕБ-КАМЕРА:

СОБИРАЕТ И ПЕРЕДАЁТ С ПОЛЯ ИНФОРМАЦИЮ О КАЧЕСТВЕ РОСТА ПОСЕВОВ

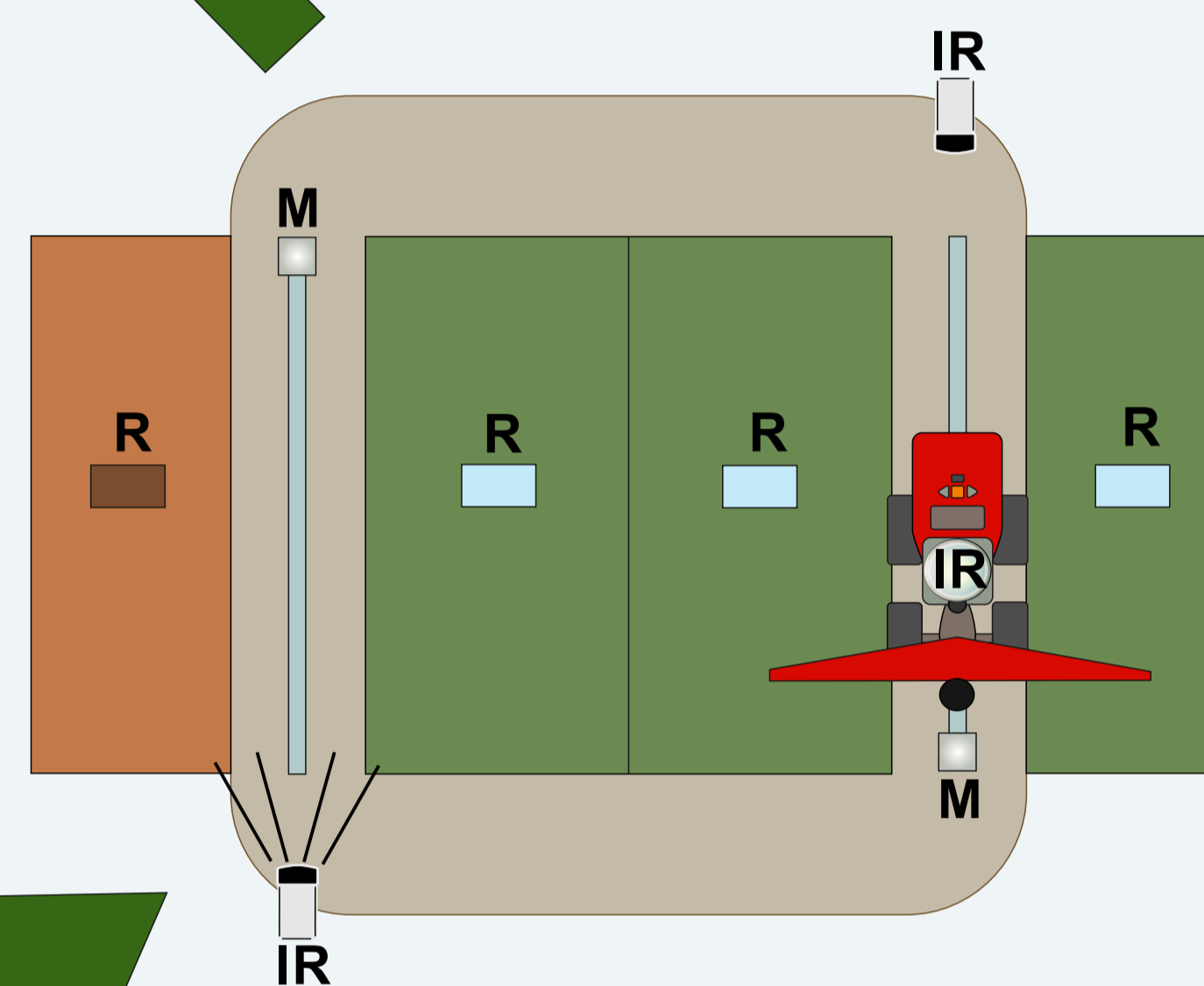


НОУТБУК:

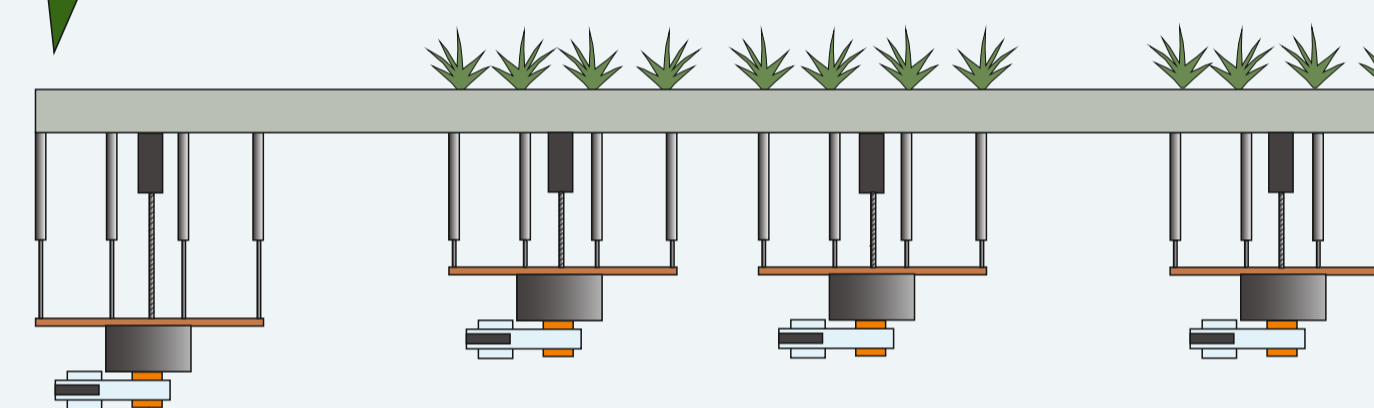
ОБРАБАТЫВАЕТ ИНФОРМАЦИЮ С КАМЕРЫ И ДАТЧИКОВ IRSEEKER ПЕРЕДАЁТ НА NXT ТРАКТОРА ПО РАДИОКАНАЛУ

ПРОГРАММА: C++

ВИД СВЕРХУ



ВИД СБОКУ



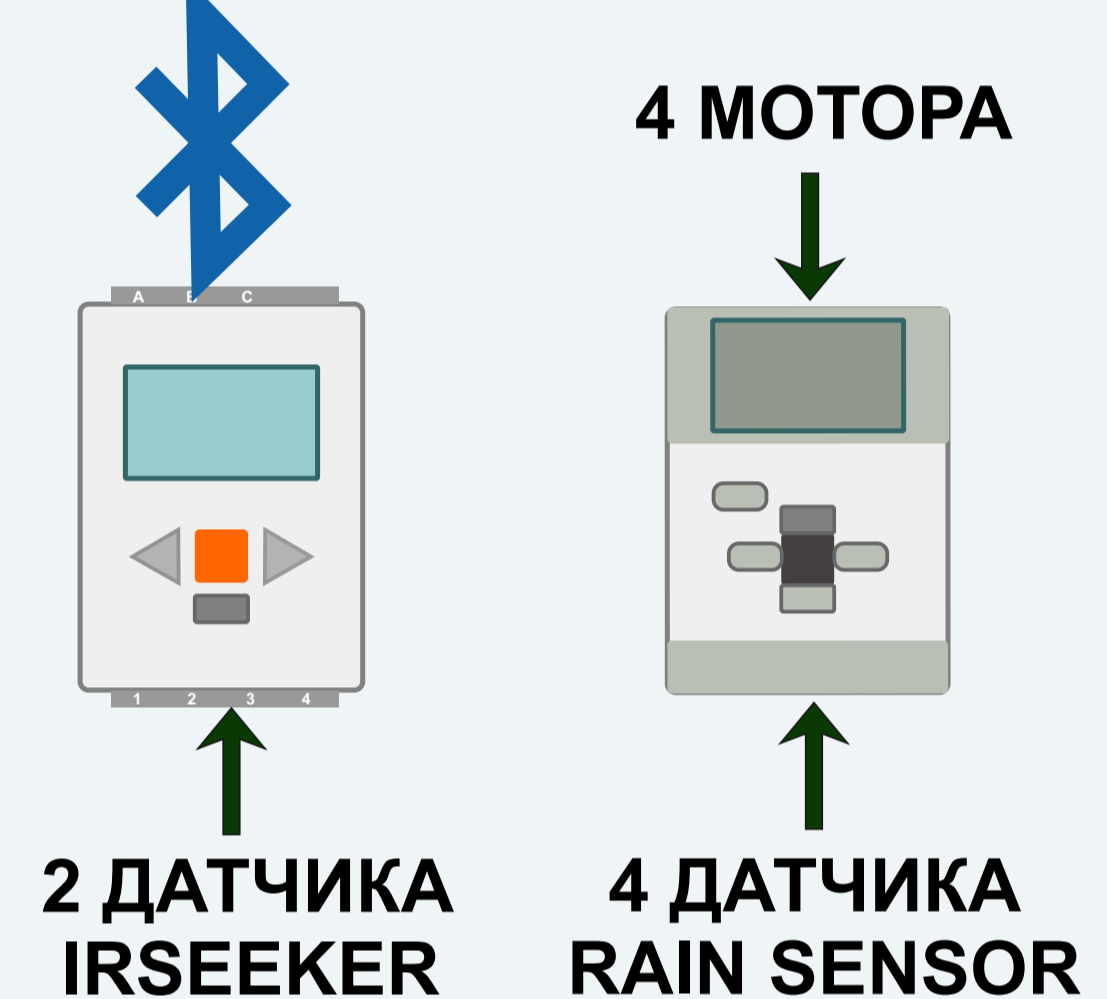
ПРОГРАММА: RobotC

НАВИГАЦИЯ СИСТЕМЫ ПОЛИВА:

- 2 ДАТЧИКА IRSEEKER
- IR МАЯК
- 2 НЕОДИМОВЫХ МАГНИТА
- 1 ДАТЧИК ХОЛЛА
- 4 ДАТЧИКА RAIN SENSOR

СИСТЕМА УПРАВЛЕНИЯ ПОЛЕМ:

- КОНТРОЛЛЕР NXT
- КОНТРОЛЛЕР EV3



КОНТРОЛЛЕР NXT

IR МАЯК

ФОРСУНКИ ДЛЯ ПОЛИВА

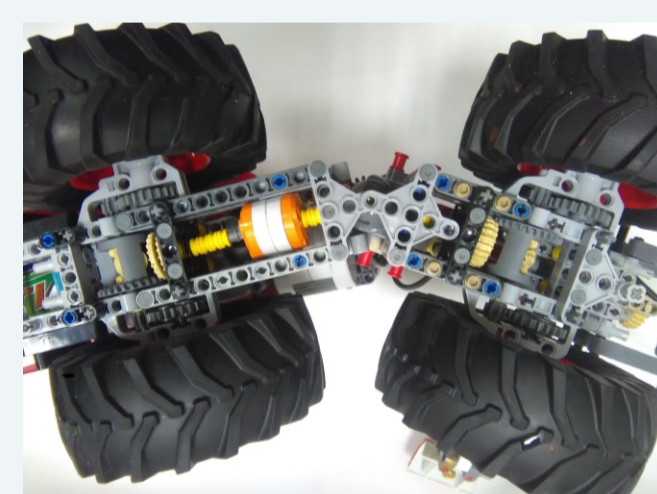


ДАТЧИК ХОЛЛА

СЕРВОМОТОР ТРЕХХОДОВОГО КРАНА

ДАТЧИКИ ОСВЕЩЕННОСТИ

3 LEGO МОТОРА



ШАРНИРНО-СОЧЛЕНЕННОЕ СОЕДИНЕНИЕ ДВА ДИФФЕРЕНЦИАЛА ДЛЯ ПРАВИЛЬНОГО РАСПРЕДЕЛЕНИЯ СКОРОСТИ

ПРОГРАММА: RobotC

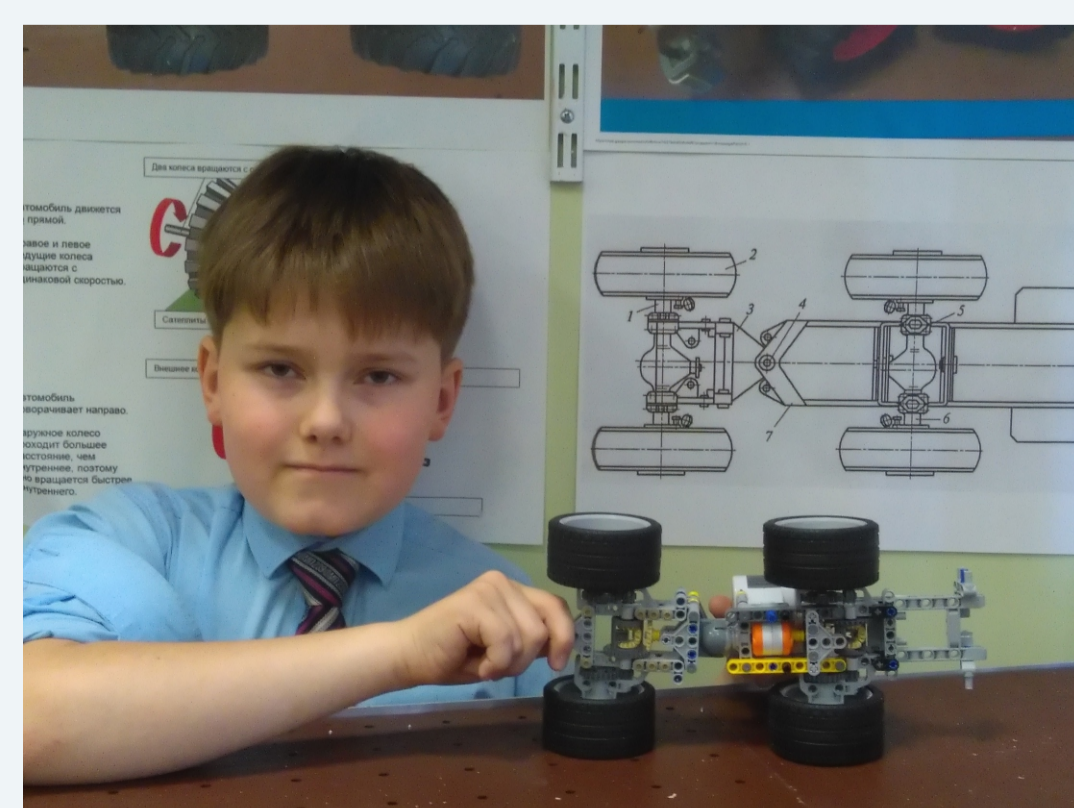
ОСНОВНЫЕ ЗАДАЧИ ПРОЕКТА:

УСТРАНЕНИЕ ГОЛОДА НА ПЛАНЕТЕ ЗА СЧЕТ УВЕЛИЧЕНИЯ УРОЖАЙНОСТИ ОСНОВНОГО ПРОДУКТА ПИТАНИЯ ЛЮДЕЙ - ПШЕНИЦЫ

ПОВЫШЕНИЕ ПРОДУКТИВНОСТИ СЕЛЬСКОГО ХОЗЯЙСТВА ПУТЕМ ПЛАНИРОВАННОГО ТОЧЕЧНОГО ОРОШЕНИЯ ПОЛЕЙ

РАЗВИТИЕ РЕСУРСОСБЕРЕГАЮЩЕГО ЗЕМЛЕДЕЛИЯ ЗА СЧЕТ ЭКОНОМИИ ПРИРОДНЫХ РЕСУРСОВ (ВОДЫ ДЛЯ ПОЛИВА, МЕТАЛЛА ДЛЯ ТЕХНИКИ)

ИСТОРИЯ СОЗДАНИЯ



АВТОРЫ: ОРЁЛ ЯРОСЛАВА, КОВАЛЬКО ДМИТРИЙ, ФРАНЦУЗОВ ЦЕРЕН