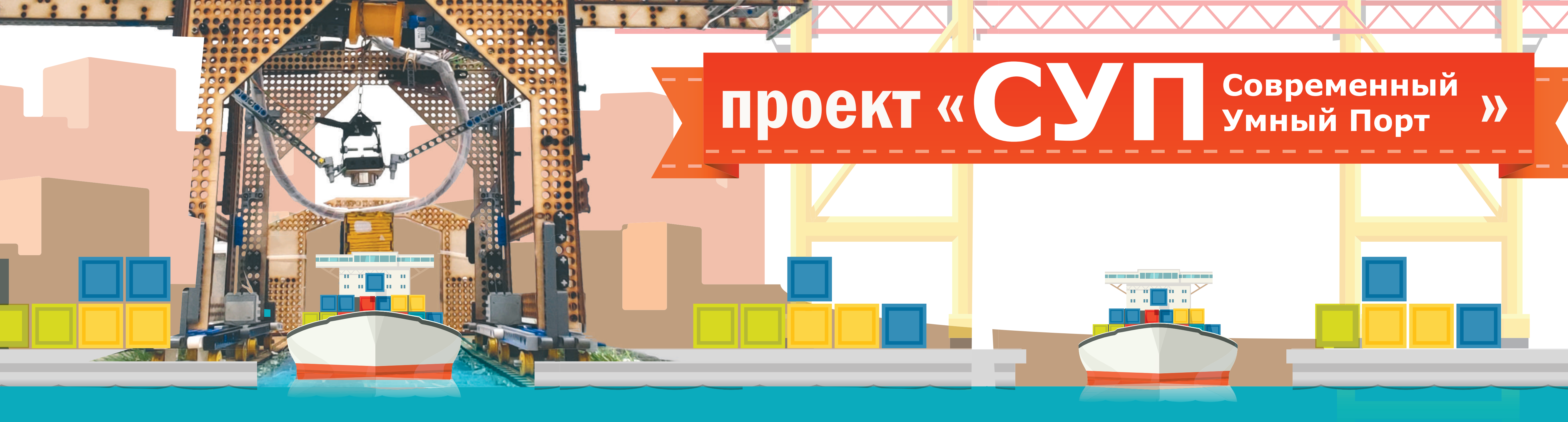


проект «СУП» Современный Умный Порт»



КОМАНДА «ШПУНЬДИКИ»



ЮДИН СЕМЕН



ВЕРЯСКИН ИВАН



ЯКОВЛЕВ ЛУКЬЯН

ТРЕНЕРЫ: ЯРМОЛИНСКАЯ
МАРИТА ВОНБЕНОВНА ЯРМОЛИНСКИЙ
ЛЕОНИД МАРКОВИЧ

ЦЕЛЬ ПРОЕКТА:
РАЗРАБОТКА ПРОТОТИПА
МОСТОВОГО КРАНА,
ПРЕДНАЗНАЧЕННОГО ДЛЯ
ПОВЫШЕНИЯ
ПРОПУСКНОЙ
СПОСОБНОСТИ
ПОГРУЗОЧНО-РАЗГРУЗОЧН
ОЙ ЗОНЫ МОРСКИХ
ПОРТОВ.

ИМПОРТОЗАМЕЩЕНИЕ И РАЗВИТИЕ
ОТЕЧЕСТВЕННЫХ ТЕХНОЛОГИЙ

АВТОМАТИЗАЦИЯ НА ОПАСНЫХ
УЧАСТКАХ РАБОТ

УМЕНЬШЕНИЕ ЗАГРУЖЕННОСТИ ПОРТОВ
И УВЕЛИЧЕНИЕ ИХ ПРОПУСКНОЙ СПОСОБНОСТИ

ЗАДАЧИ ПРОГРАММИРОВАНИЯ В ТРИК:

ПРОГРАММЫ РАБОТЫ КРАНА, ПОЕЗДА, КОРАБЛЯ РАЗРАБОТАНЫ В ТРИК-СТУДИИ

ОСНОВНОЙ МЕТОД ПРОГРАММИРОВАНИЯ - КОНЕЧНЫЙ АВТОМАТ (МАШИНА СОСТОЯНИЙ)

СОГЛАСОВАННОЕ ВЫПОЛНЕНИЕ ПАРАЛЛЕЛЬНЫХ ЗАДАЧ, МАССИВЫ

АВТОМАТИЧЕСКИЙ И РУЧНОЙ РЕЖИМЫ УПРАВЛЕНИЯ

ЛОГИЧЕСКИЙ ИНТЕРФЕЙС ПРОГРАММЫ УПРАВЛЕНИЯ

ВЗАИМОДЕЙСТВИЕ МЕЖДУ КОНТРОЛЛЕРАМИ ТРИК

ИНДИКАЦИЯ СОСТОЯНИЙ

45

ЗАДАЧИ ПРИ КОНСТРУИРОВАНИИ:

ОБЕСПЕЧЕНА МЕХАНИЧЕСКАЯ СОВМЕСТИМОСТЬ ДЕТАЛЕЙ РАЗНЫХ КОНСТРУКТОРОВ

ИСПОЛЬЗОВАНЫ РАЗНООБРАЗНЫЕ МЕХАНИЧЕСКИЕ РЕШЕНИЯ:

- РЕЕЧНАЯ СИСТЕМА ЛИНЕЙНОГО ПЕРЕМЕЩЕНИЯ
- ДИФФЕРЕНЦИАЛ ДЛЯ ПЕРЕМЕЩЕНИЯ ТЕЛЕЖКИ
- ШАРНИРНЫЙ ПАРАЛЛЕЛОГРАММ В МАНИПУЛЯТОРЕ
- ЧЕРВЯЧНАЯ ПЕРЕДАЧА

• ЛЕБЕДКИ

ИСПОЛЬЗОВАНИЕ ТЕХНОЛОГИЙ 3D-МОДЕЛИРОВАНИЯ В САПР, ЛАЗЕРНОЙ РЕЗКИ, ПЕЧАТИ

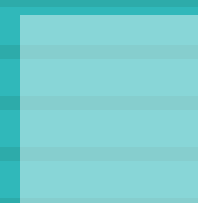
ИСПОЛЬЗОВАНИЕ ТЕХНОЛОГИЙ 3D-МОДЕЛИРОВАНИЯ В САПР, ЛАЗЕРНОЙ РЕЗКИ, ПЕЧАТИ

ЗАДАЧИ ДЛЯ ДЕМОНСТРАЦИИ РОБОТА:

ПОЛИГОН С ИСПОЛЬЗОВАНИЕМ ЭКОЛОГИЧНЫХ МАТЕРИАЛОВ

ИГРОВЫЕ ЭЛЕМЕНТЫ ПОРТА, МАКЕТЫ КОНТЕЙНЕРОВ, ЭЛЕМЕНТЫ ИНФРАСТРУКТУРЫ

РОУТЕР ЛОКАЛЬНОЙ СЕТИ



ЗАДАЧИ ПО ЭЛЕКТРОНИКЕ:

ОБЕСПЕЧЕНА СОВМЕСТИМОСТЬ ЭЛЕКТРОННЫХ КОМПОНЕНТОВ ТРИК, LEGO MINDSTORMS RCX, LEGO TECHNIK, LEGO DUPLO,

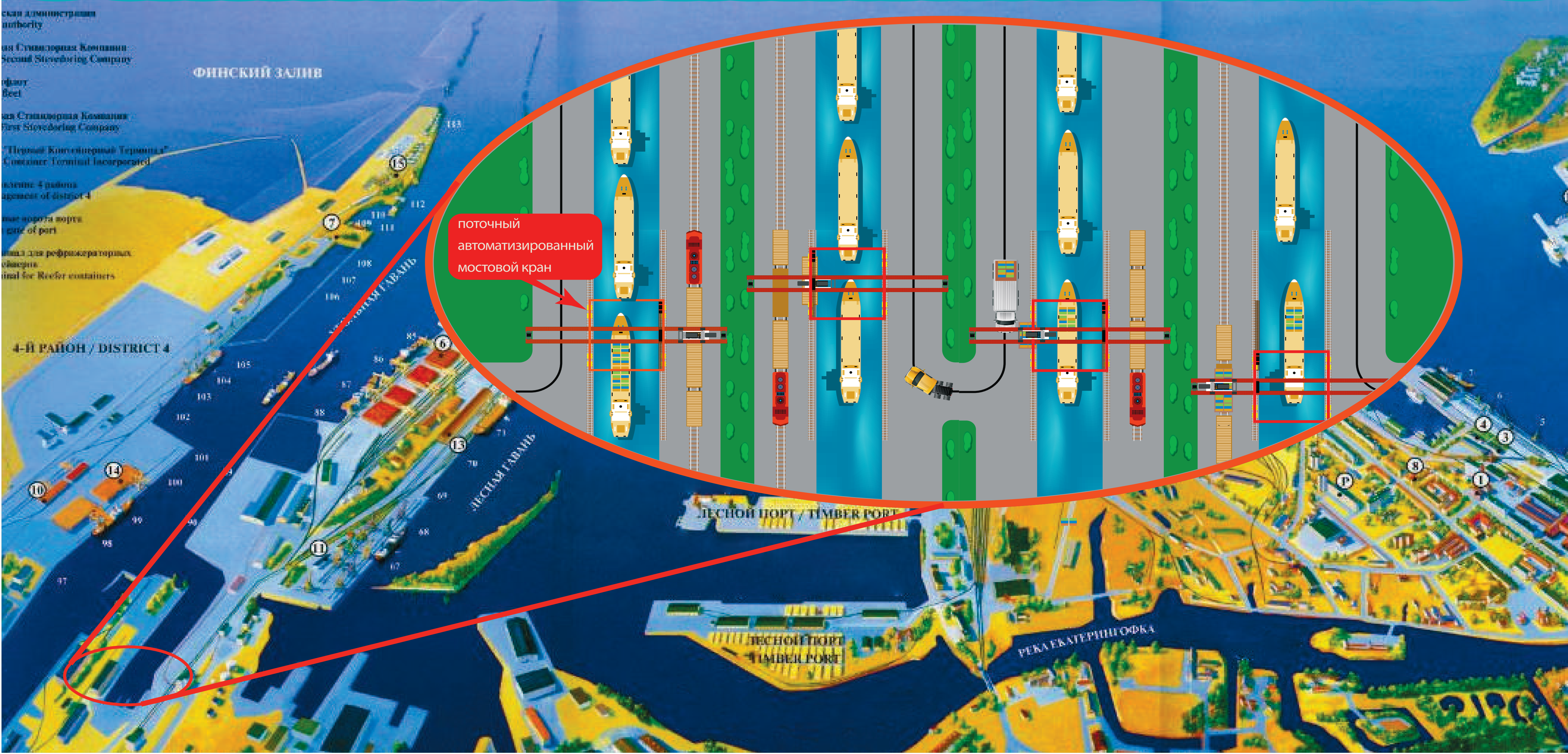
РАЗРАБОТАНА СИСТЕМА УПРАВЛЕНИЯ ЭЛЕКТРОМАГНИТОМ ДЛЯ ПОГРУЗКИ И РАЗГРУЗКИ КОНТЕЙНЕРОВ,

РАЗВЕДЕНА СИСТЕМА КОНЦЕВИКОВ ДЛЯ КАЛИБРОВКИ ПЕРЕМЕЩЕНИЯ ТЕЛЕЖКИ МОСТОВОГО КРАНА

РЕШЕН ВОПРОС ДЛИННЫХ КАБЕЛЕЙ ДЛЯ СВЯЗИ С КОНТРОЛЛЕРОМ

45

КАК «СУП» МОЖЕТ РАБОТАТЬ В МОРСКОМ ПОРТУ САНКТ-ПЕТЕРБУРГ



поточный
автоматизированный
мостовой кран