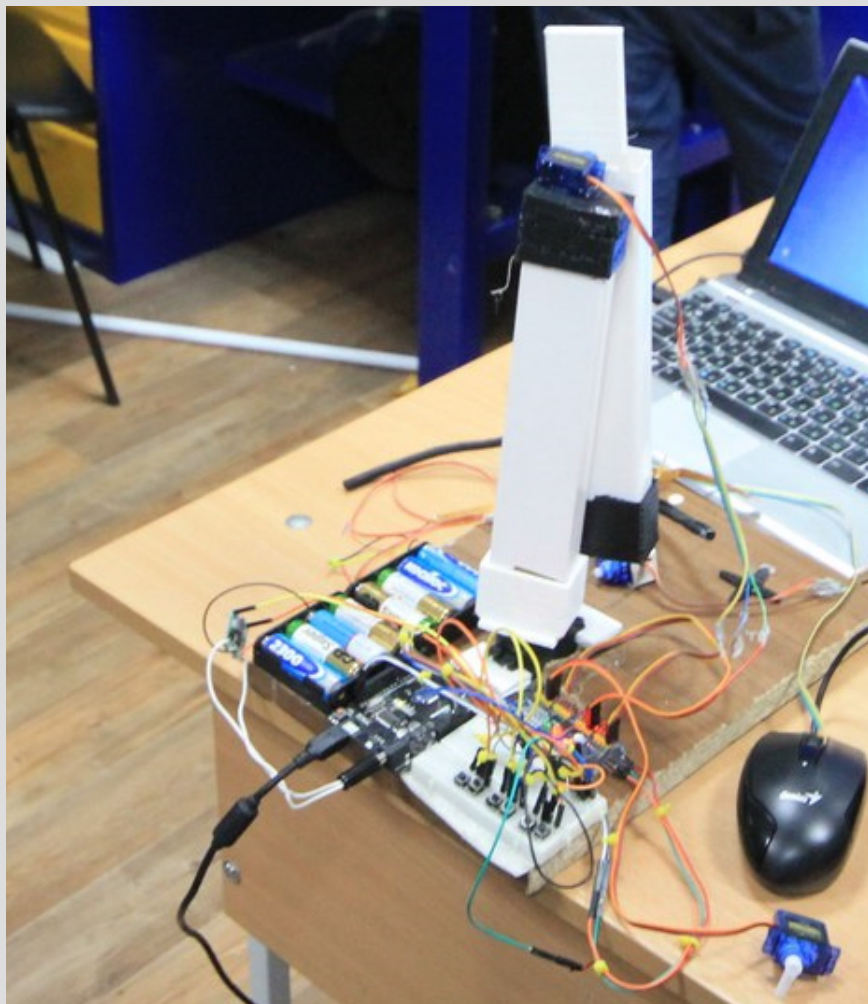


# Третья нога транзистора (робот-манипулятор)



Цель проекта:

- Создать манипулятор с вакуумным захватом для перемещения предметов произвольной формы

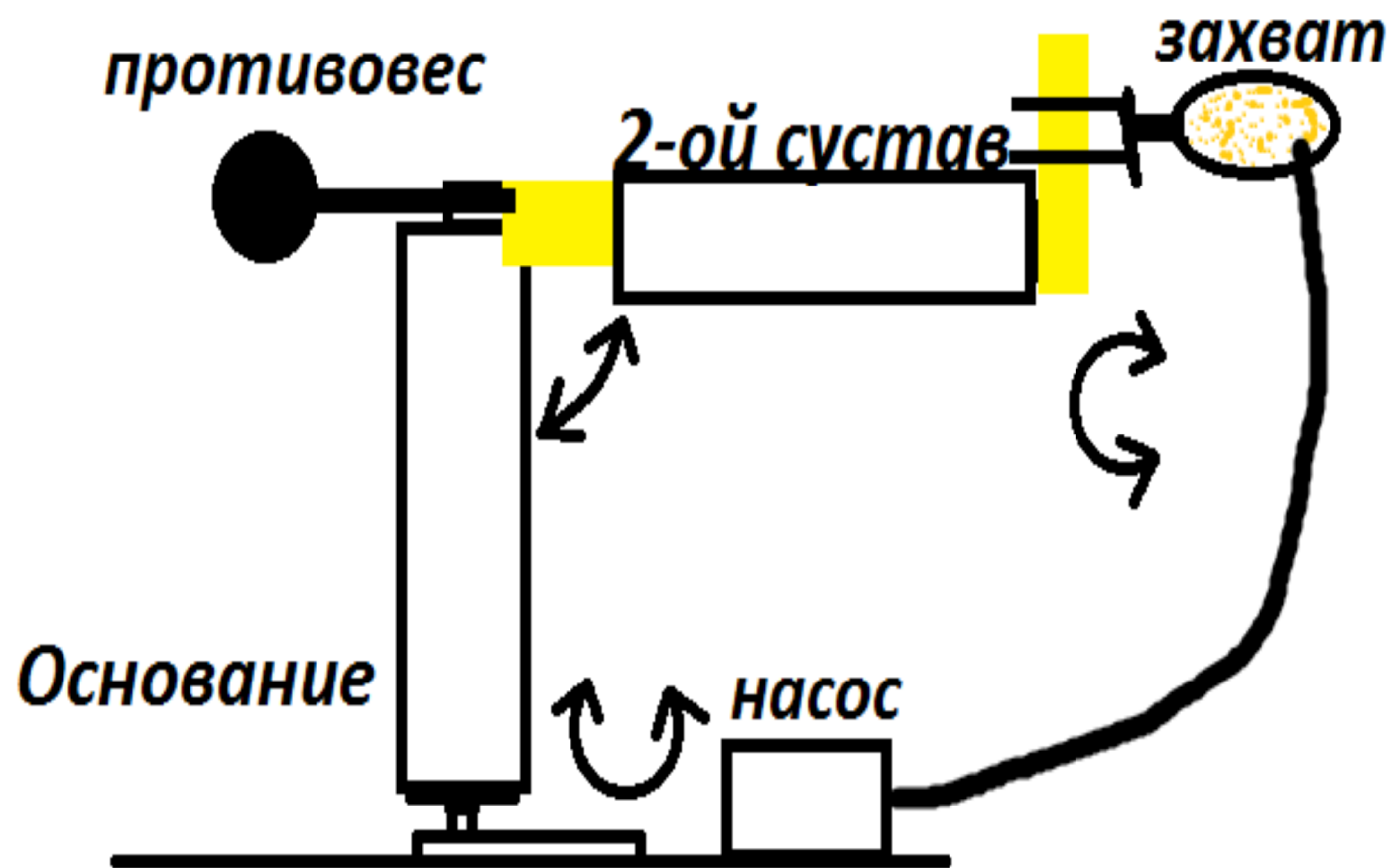
Актуальность цели:

- Создание робота способного захватывать предметы произвольной формы позволит снизить количество мусора на улицах и местах массового отдыха.

Проект выполнил:

Доможиров Антон уч. 7 класса  
лицея №31, города Челябинска

## Схема работы



## **Технические характеристики манипулятора:**

- Напряжение питания 24(V)
- Потребление тока 0,5(A)
- Грузоподъёмность 0,2(кг)

Робот может быть установлен на мобильные робототехнические платформы.

Функционал робота может быть расширен внедрением технологии компьютерного зрения.

## **Использованное оборудование:**

- Насос вакуумный поршневой
- Arduino Uno
- Серводвигатель MG995
- Серводвигатели SG90

## **Использованные технологии:**

- Технология вакуумной деформации
- САМ\CAD моделирование
- Аддитивные технологии
- Фрезеровка
- Отладка программы под ATmega328