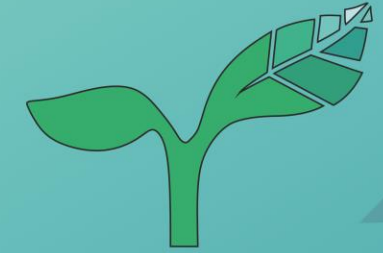


Баркемп по
инновационному
творчеству детей
и молодежи



Цифровой росток

Разработка прототипа конструкции мобильного робота, способного преодолеть препятствия типа «уступ»

Авторы: Проценко Иван Александрович, Парамонов Дмитрий
Васильевич

Руководитель: Кужеков Эльдар Асхатович

Актуальность проекта



Существующие аналоги



Коляска ступенькоход
Caterwil GTS4 Lux



Лестничный колесный
подъемник PT OUTDOOR 150

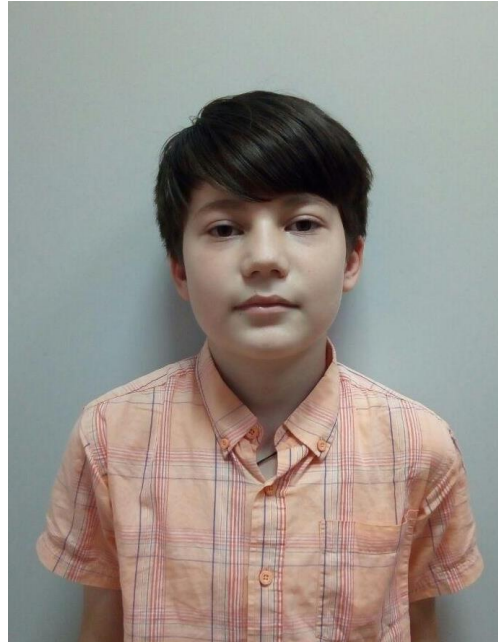
Цель и задачи проекта

Цель проекта – создать мобильного робота, способного преодолевать препятствия типа «уступ»

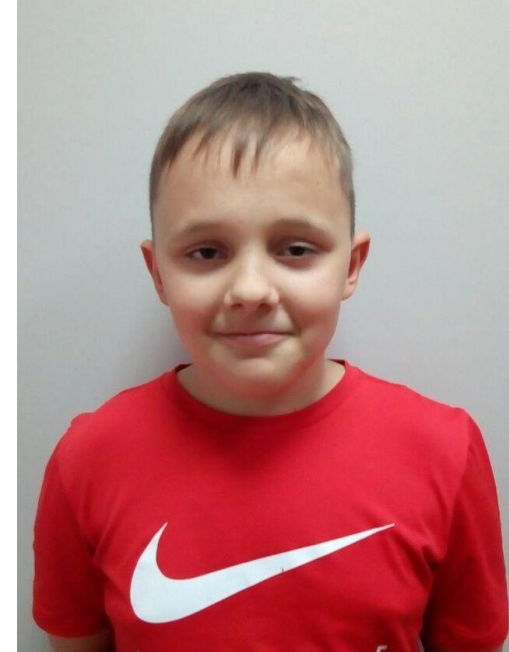
Задачи проекта:

- 1) Выбрать тип шасси мобильного робота;
- 2) Выбрать компоновку.

Команда проекта



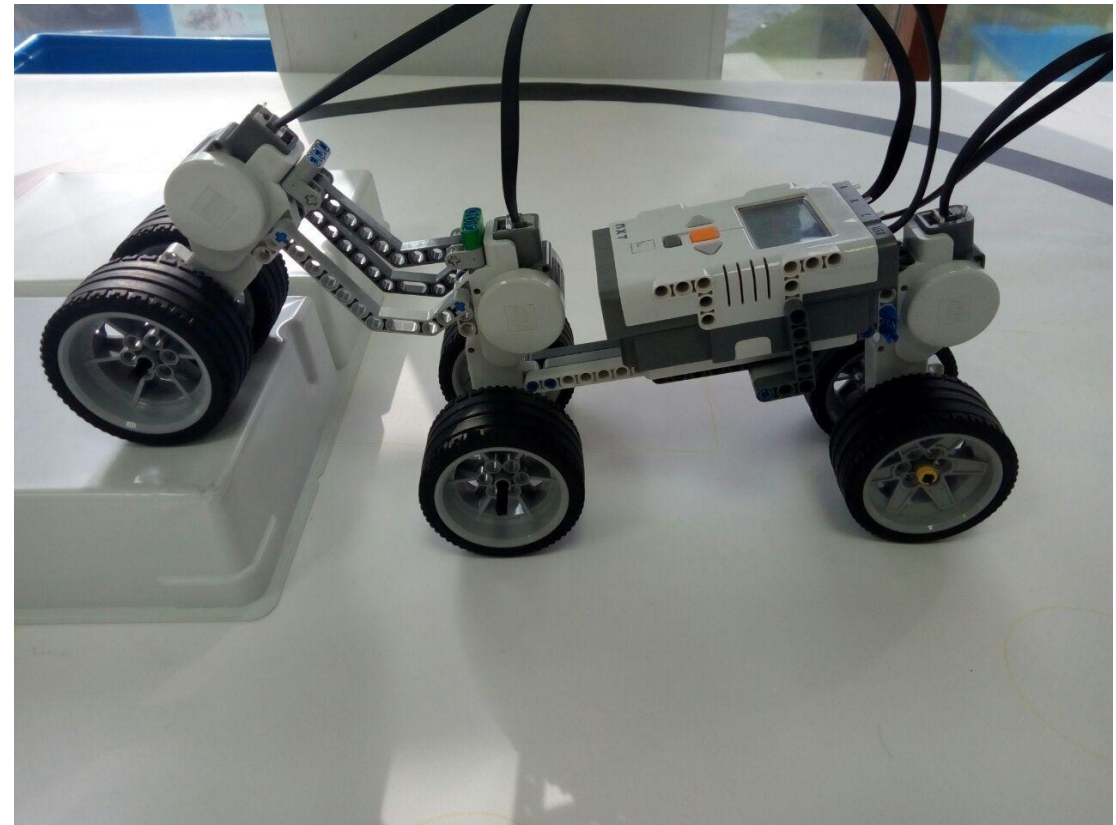
Парамонов Дмитрий Васильевич
Ученик 5 класса
МБОУ г. Астрахани "СОШ № 30"



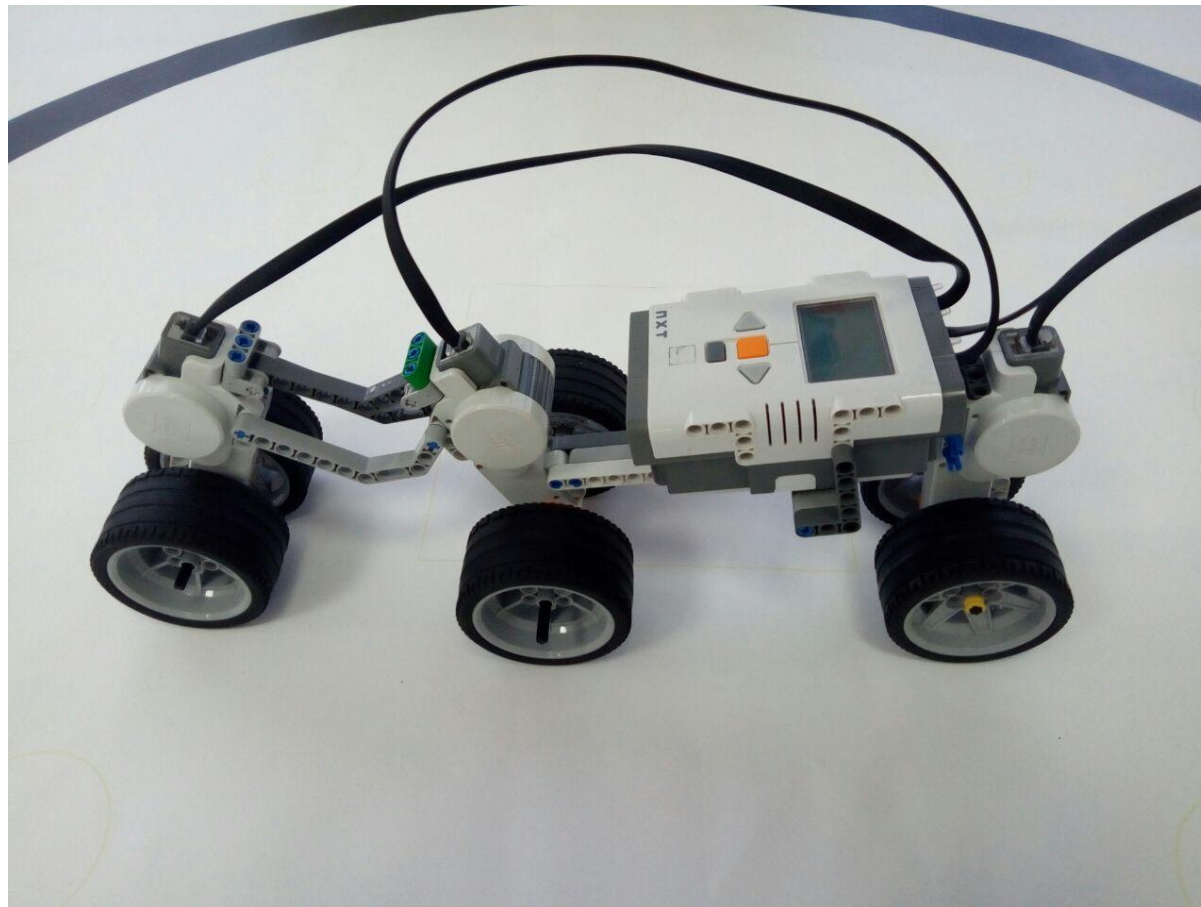
Проценко Иван Александрович
Ученик 5 класса
МБОУ г. Астрахани "СОШ № 36"

Описание проекта

Робот состоит из трех одинаковых секций. У каждой секции есть мотор и колеса относительно большого диаметра. Секции соединены между собой гибкой сцепкой. При встрече с препятствием, высота которого может превосходить диаметр колес, тележки трехзвенного механизма последовательно, одна за другой вскарабкиваются на уступ.



Результаты работы над проектом



Перспективы развития

Мобильный робот будет полезен как шасси для инвалидных и детских колясок. Но перед тем, как приступить к созданию самого шасси нужно добавить следующие возможности:

- Возможность поворачивать колесной базой
- Добавить прочности конструкции, чтобы выдерживать вес колясок

Контактная информация

Проценко Иван Александрович
+7 927 555-97-80

Парамонов Дмитрий Васильевич
+7 903 137-37-42
paramonovdimon9@gmail.com

Кужеков Эльдар Асхатович
+7 996 306 87 50
ekuzhekov@schooltech.ru

Баркемп по
инновационному
творчеству детей
и молодежи



Цифровой росток