



# «Робот – фельдшер»

Мобильная робототехника 14+

Чиков Артем

Соломко Глеб

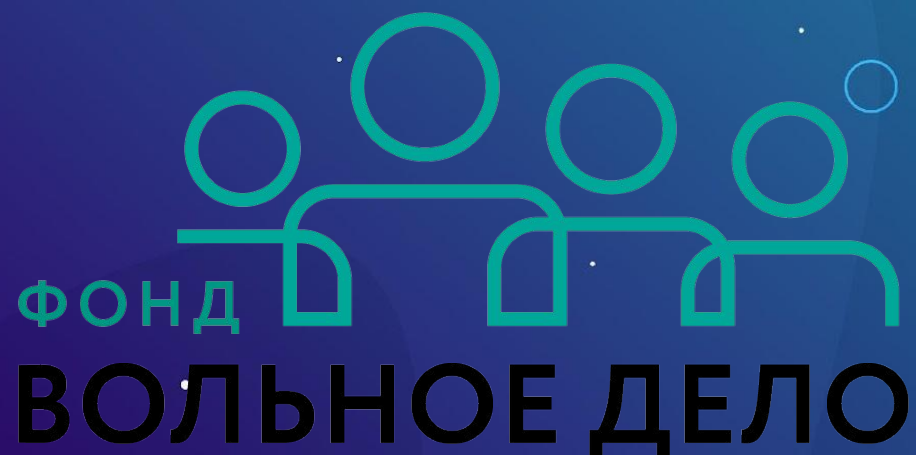
Техноспейс

г. Усть-Лабинск

# Команда

- Соломко Глеб
- Ученик 10 класса гимназии №5
- В команде ответственный за конструкцию робота.
- Чиков Артем
- Ученик 11 класса МБОУ СОШ №2
- В команде ответственный за программирование робота.

# Организация



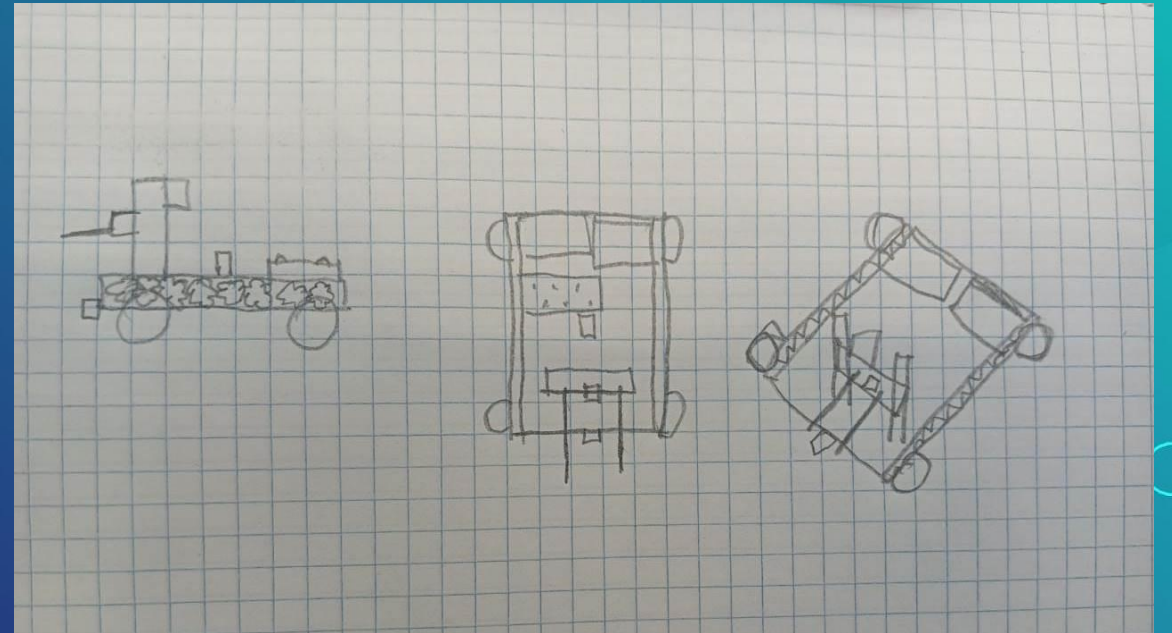
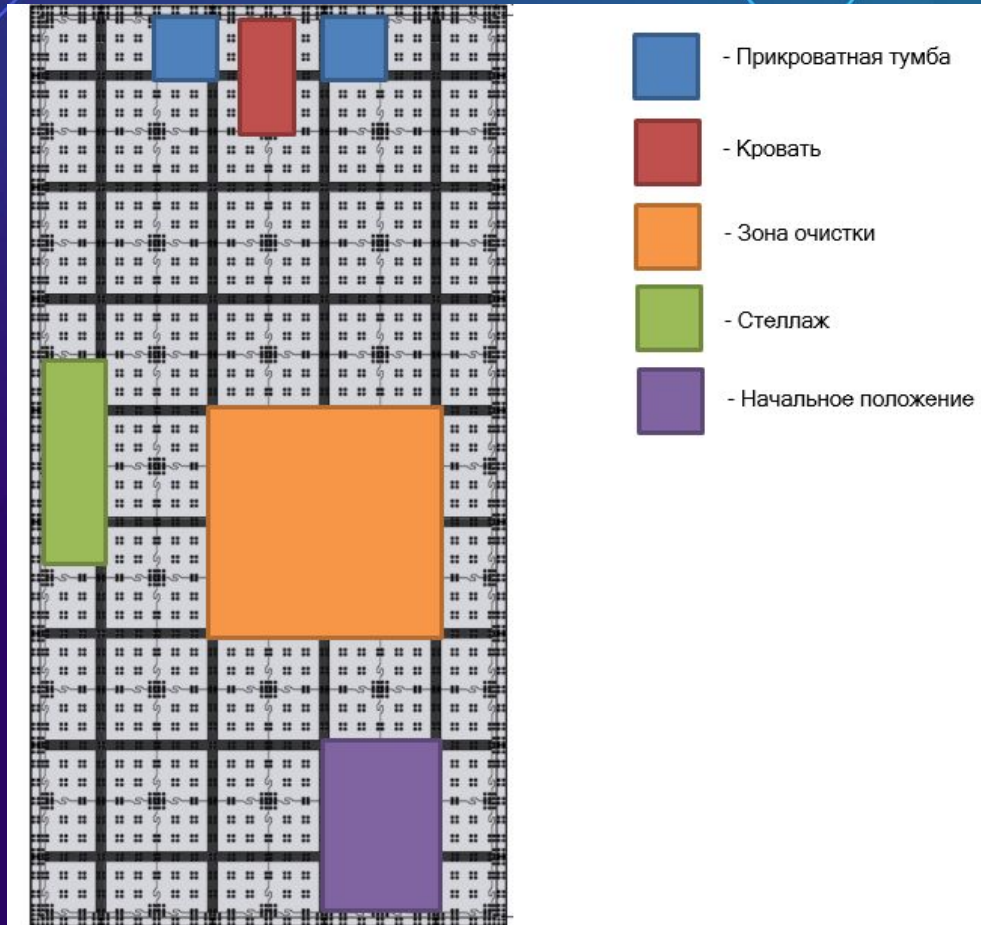
**ТЕХНО  
СПЕЙС**

ЦЕНТР ИЗУЧЕНИЯ  
ЦИФРОВЫХ ТЕХНОЛОГИЙ

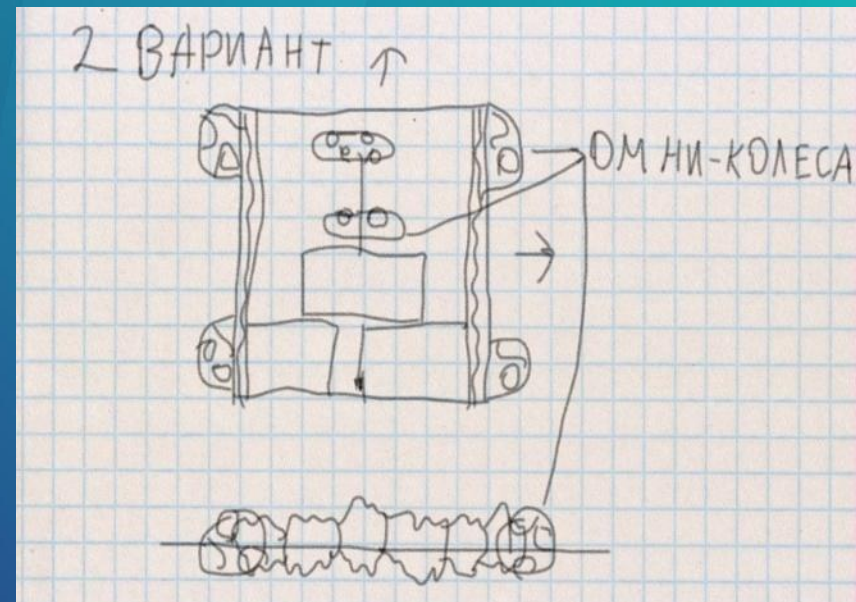
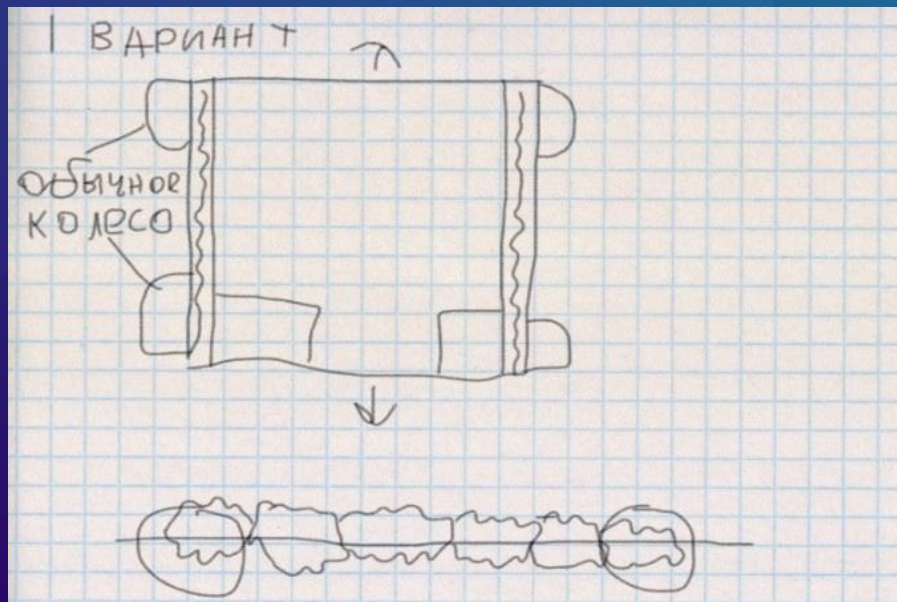
г. Усть-Лабинск



# Начало проектирования



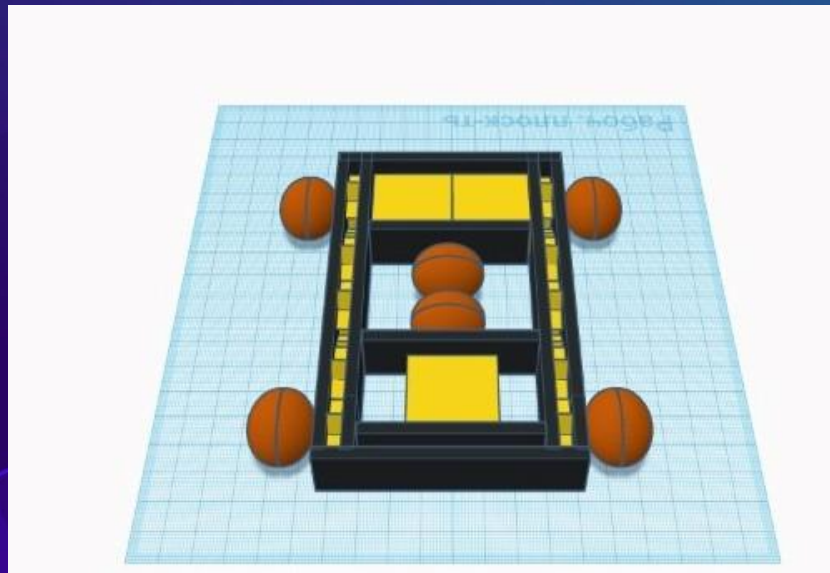
# База робота



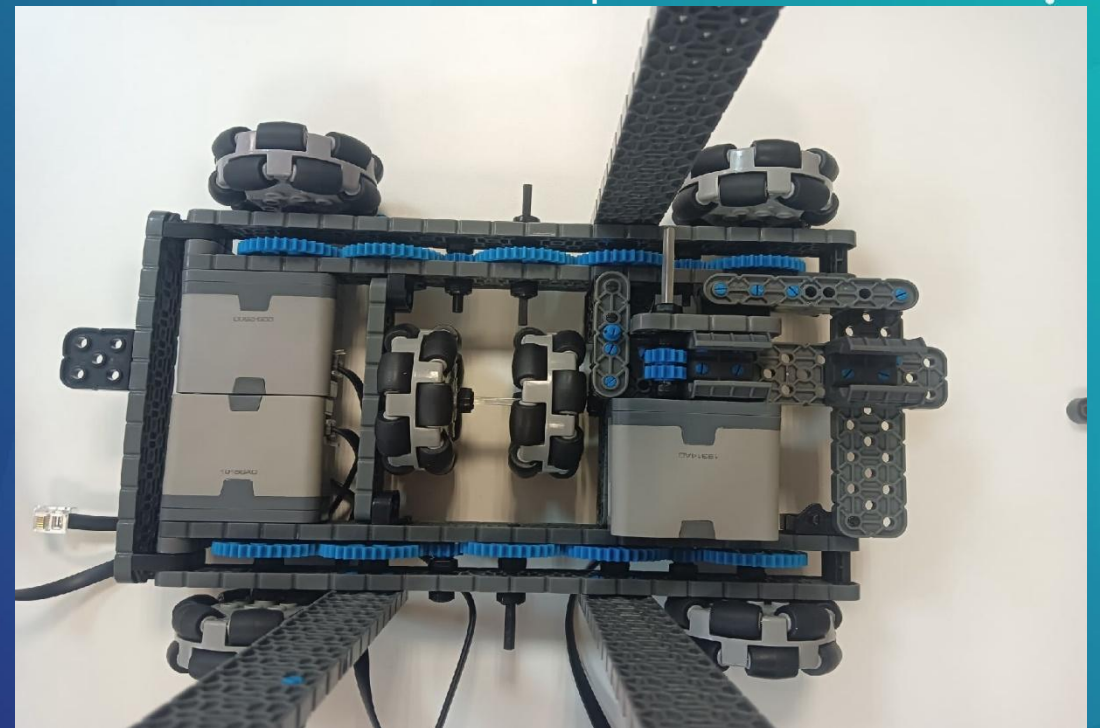


# База робота

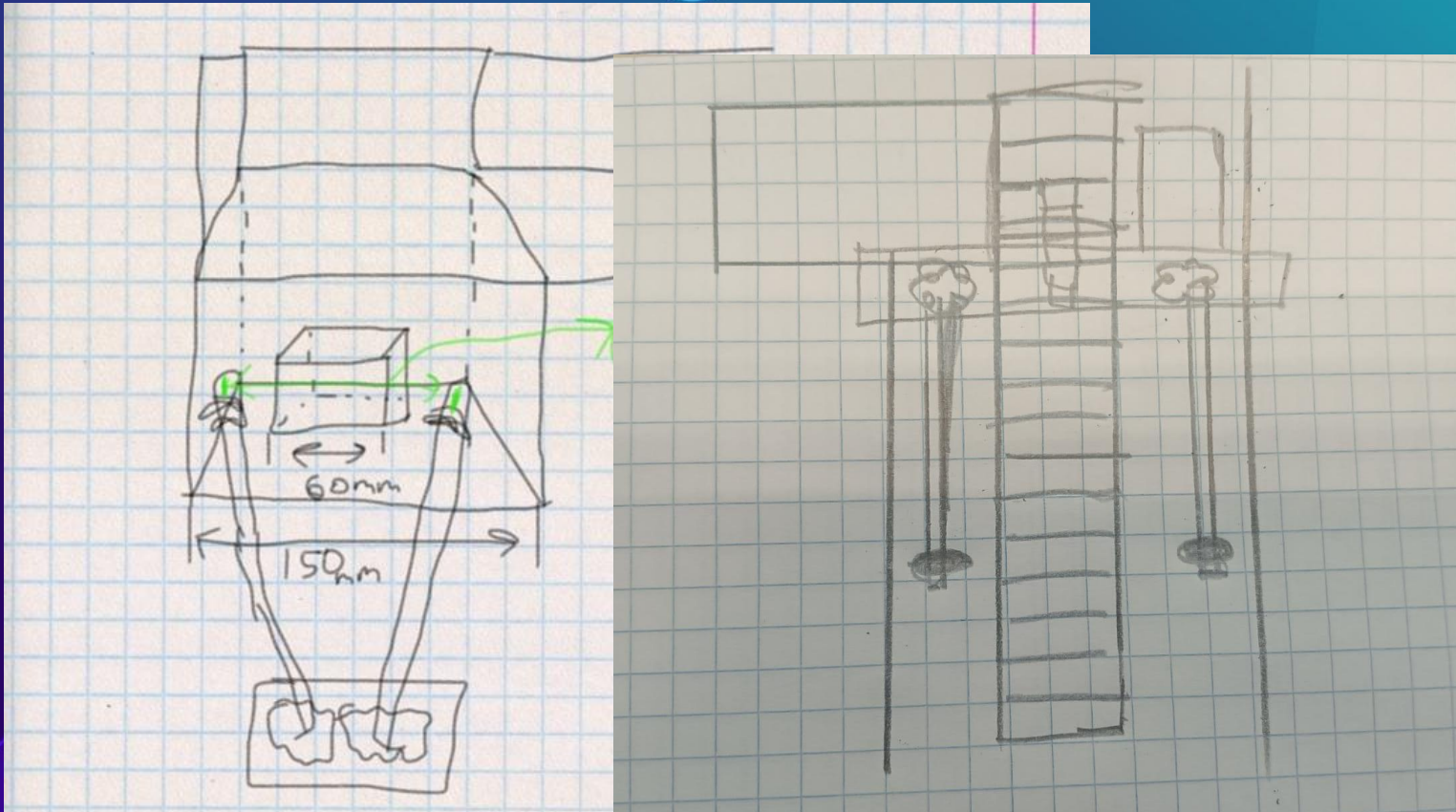
Концепт робота в  
3D



База в  
сборе

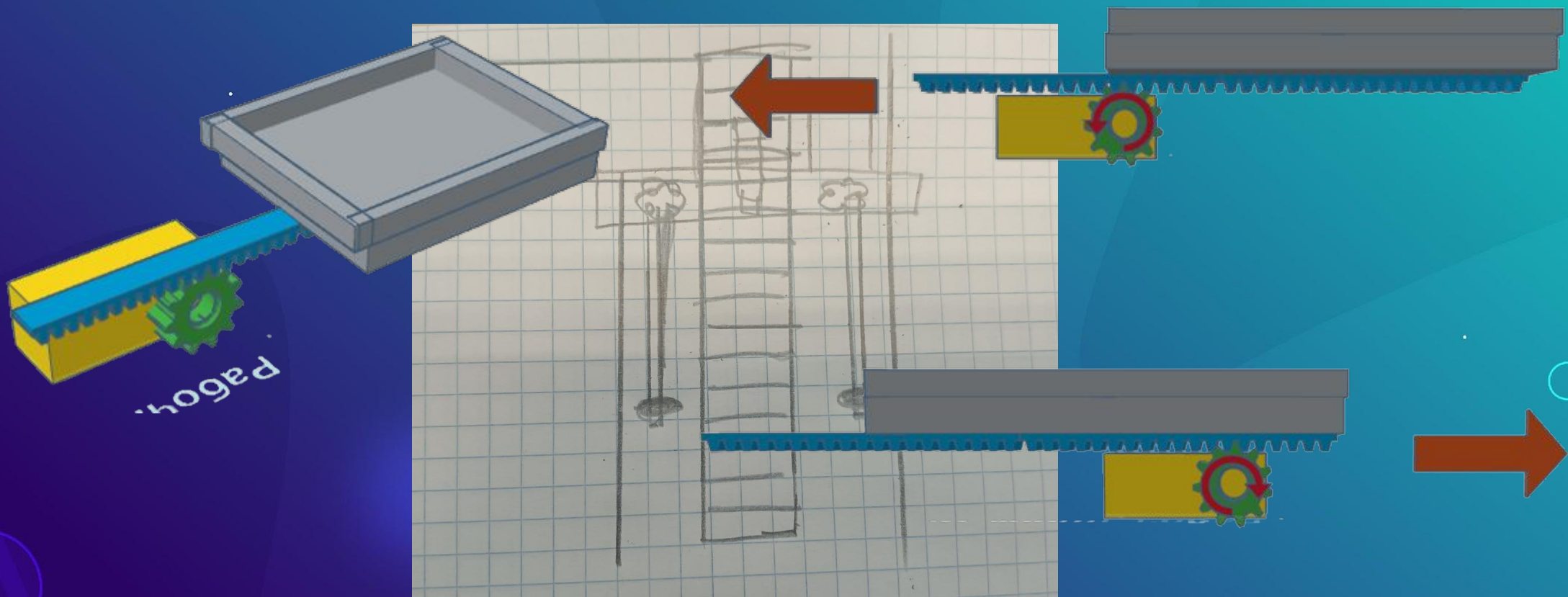


# Конструкция взятия и перевозки кубиков



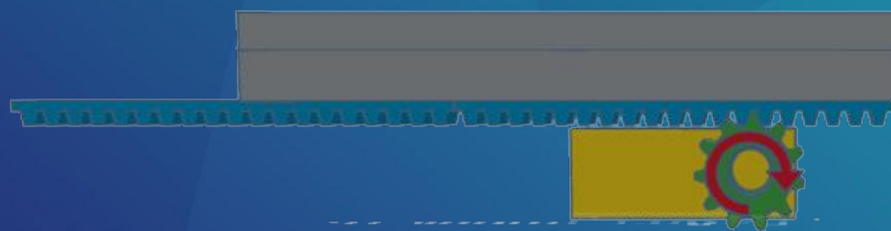
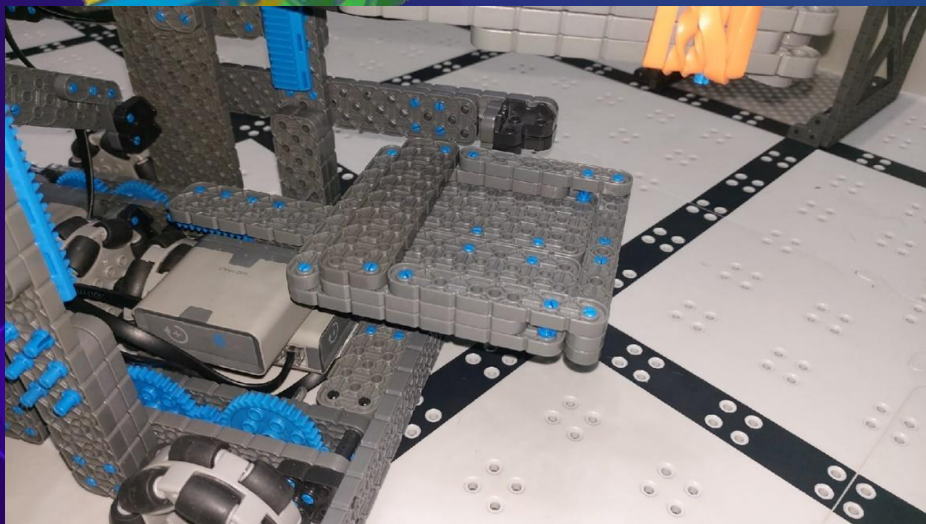
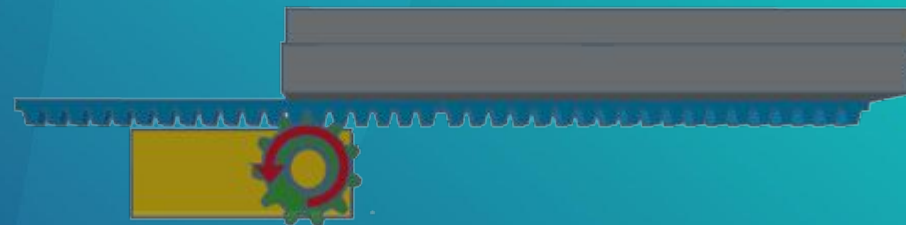
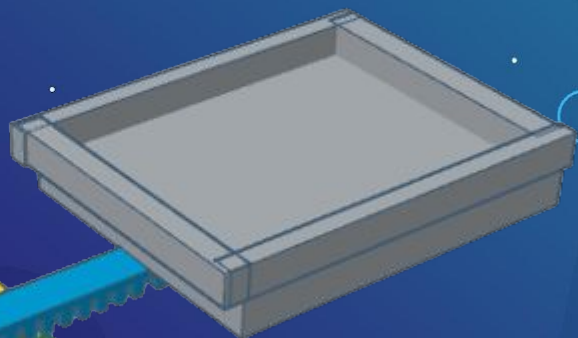


# Конструкция взятия и перевозки кубиков

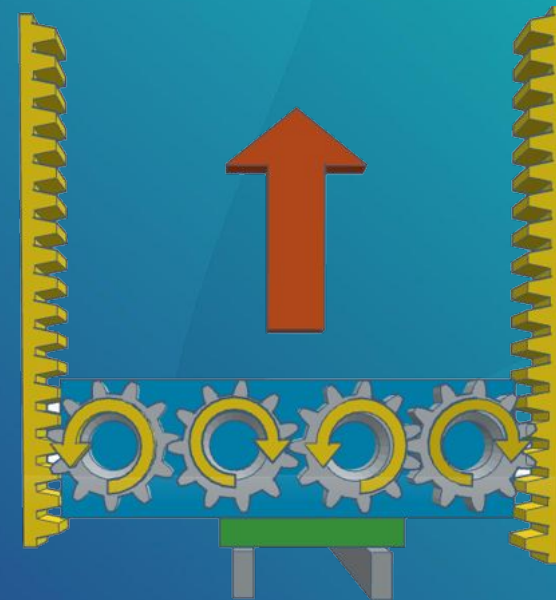
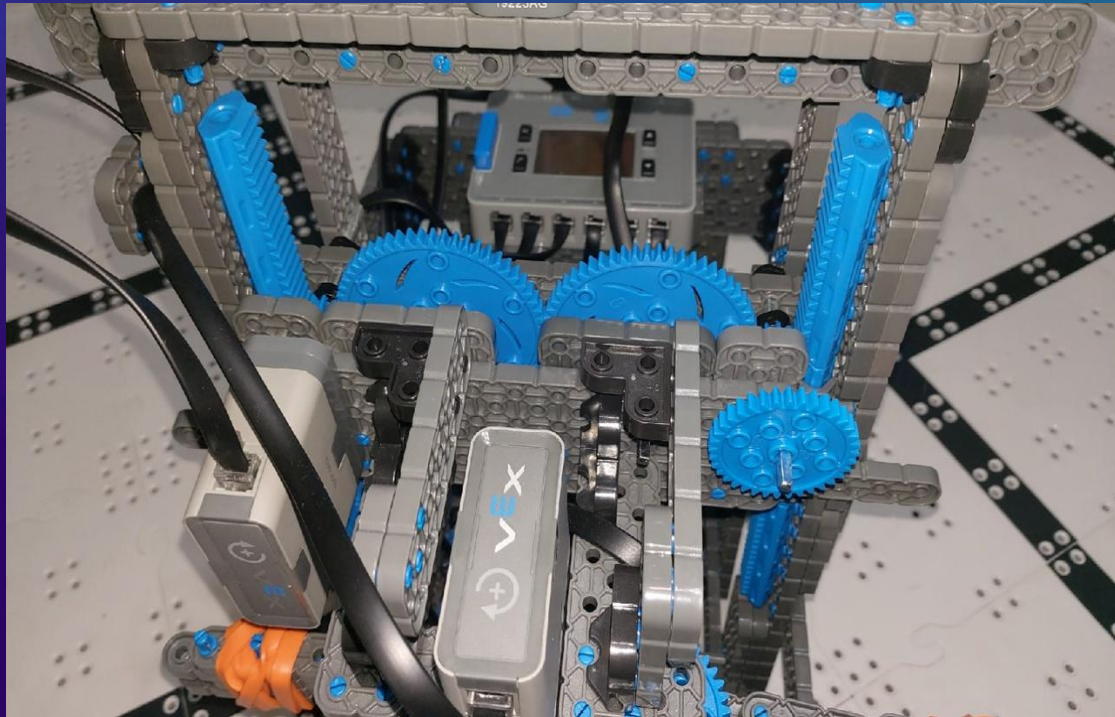




# Конструкция взятия и перевозки кубиков



# Конструкция взятия и перевозки кубиков



# Электроника



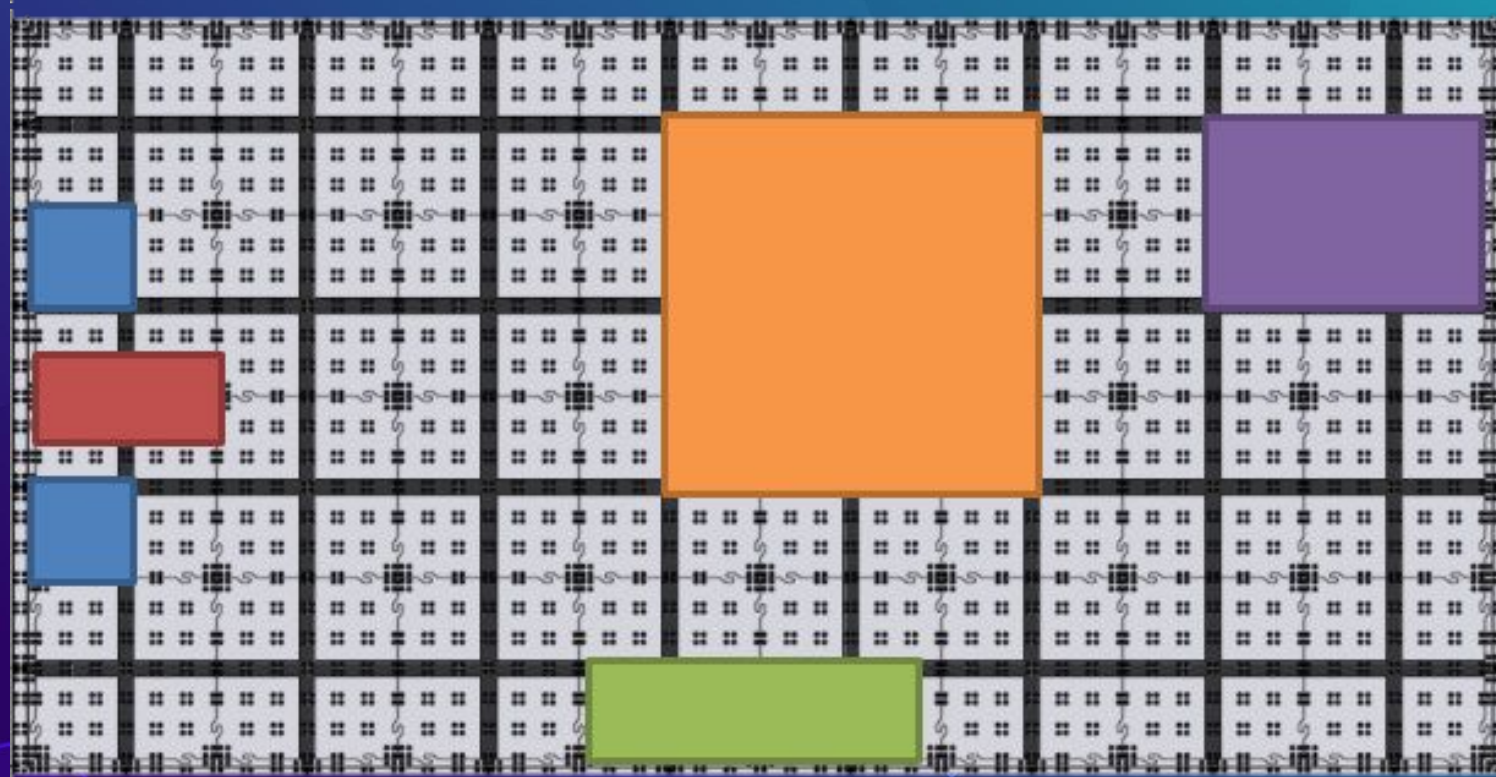


# Программирование

```
VEX Start Page Train.c
37 string NeedCub2 ;
38 string NeedCub3 ;
39
40
41 void Forward(int F)
42 {
43     setMotorSpeed(RightMotor,0);
44     setMotorSpeed(LeftMotor,0);
45     wait1Msec(100);
46     NN = 0 ;
47     wait1Msec(600);
48     Grey = (getColorGrayscale(Line));
49
50     while ( NN < F)
51     {
52         Grey = (getColorGrayscale(Line));
53         while ((Grey) > 130)
54         {
55             Grey = (getColorGrayscale(Line));
56             setMotorSpeed(RightMotor,35);
57             setMotorSpeed(LeftMotor,35);
58             wait1Msec(10);
59         }
60         NN +=1 ;|
61
62         wait1Msec(100);
63         setMotorSpeed(RightMotor,0);
64         setMotorSpeed(LeftMotor,0);
65         wait1Msec(10);
66         moveMotorTarget(RightMotor,480,20);
67         moveMotorTarget(LeftMotor,480,20);
68         wait1Msec(3000);
69         setMotorSpeed(RightMotor,0);
70         setMotorSpeed(LeftMotor,0);
71         wait1Msec(10);
72     }
73 }
74
75
76
77
```

```
110
111 }
112 X void MoN(int LoR, int NCub)
113 {
114
115     wait1Msec(600);
116     resetGyro(Gyro);
117     GyroValue = getGyroDegreesFloat(Gyro);
118
119     Grey =290;
120     N = 0;
121     if(LoR == 1)
122     {
123         resetGyro(Gyro);
124         GyroValue = getGyroDegreesFloat(Gyro);
125         Grey = getColorGrayscale(Line);
126         wait1Msec(10);
127
128         while (N < NCub)
129         { Grey = (getColorGrayscale(Line));
130             while ((Grey) > 130)
131             {
132                 Grey = (getColorGrayscale(Line));
133                 setMotorSpeed(Mono, 35);
134
135                 wait1Msec(10);
136             }
137             N +=1 ;
138             setMotorSpeed(Mono,0);
139             wait1Msec(10);
140             resetGyro(Gyro);
141             moveMotorTarget(Mono,290,20);
142             wait1Msec(2000);
143             setMotorSpeed(Mono,0);
144
145
146             GyroValue = getGyroDegreesFloat(Gyro);
147             corRotOfGyro = GyroValue;
148             wait1Msec(2000);
149             moveMotorTarget(RightMotor,-corRotOfGyro*5,-20);
```

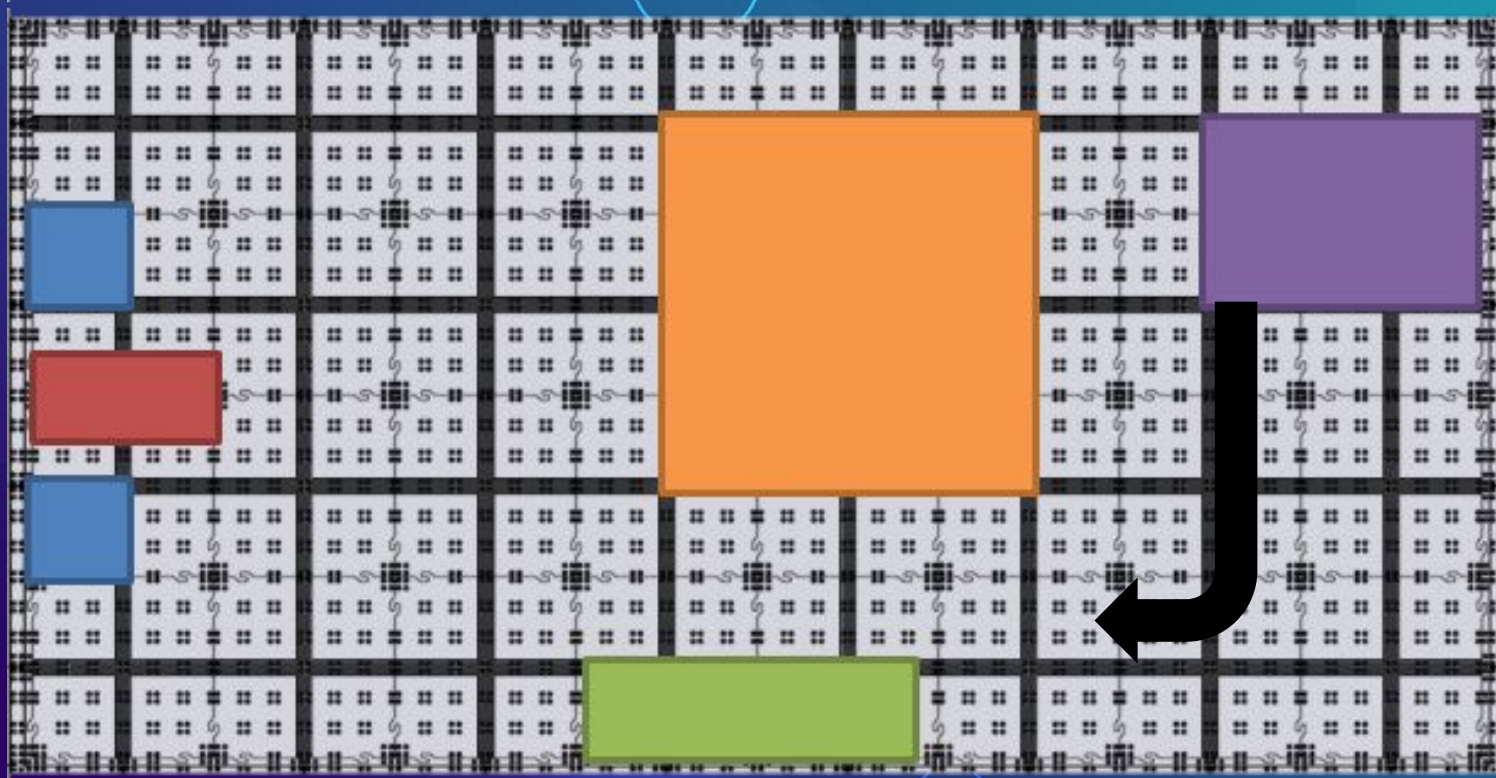
# Логика и стратегия выполнения задания



-  - Прикроватная тумба
-  - Кровать
-  - Зона очистки
-  - Стеллаж
-  - Начальное положение



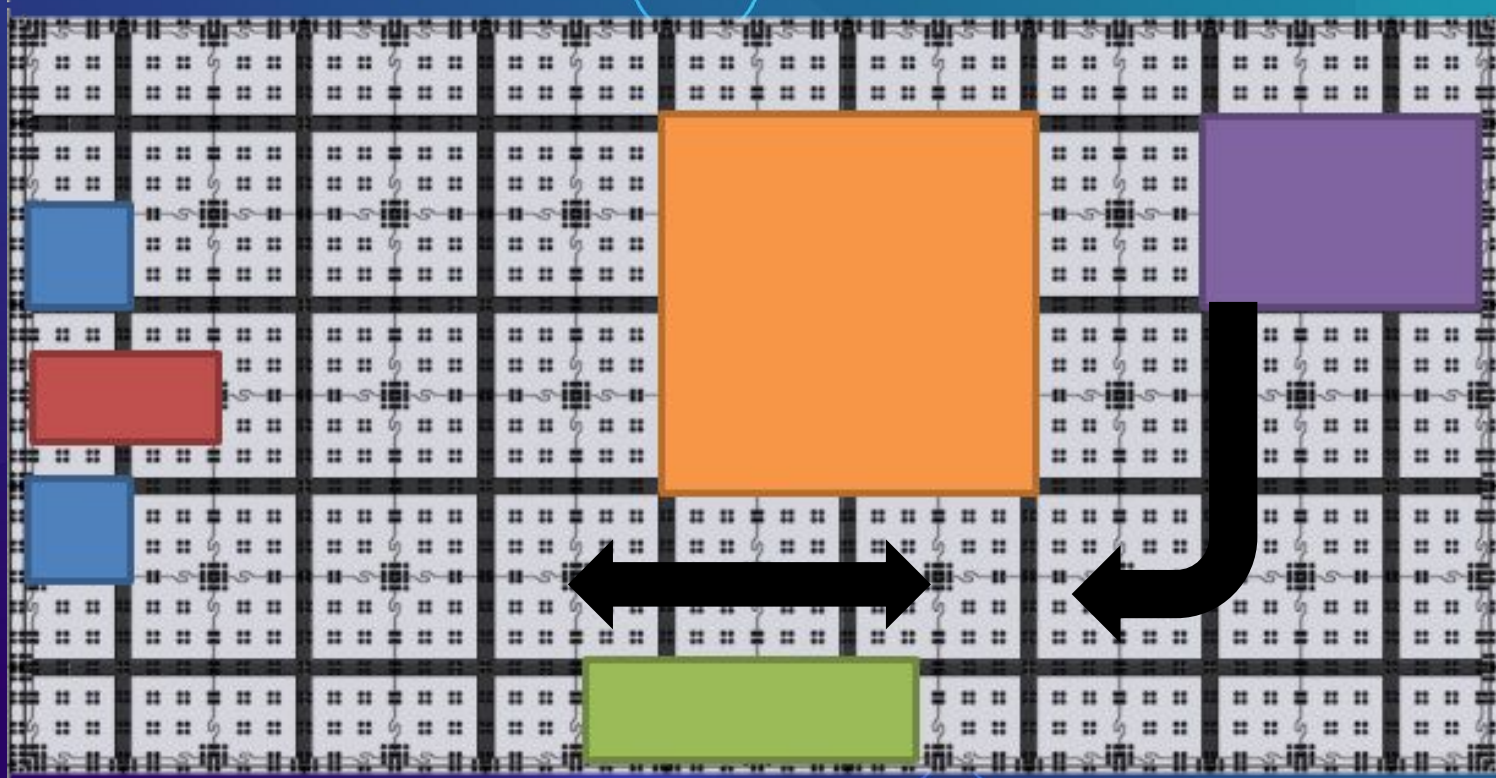
# Логика и стратегия выполнения задания



-  - Прикроватная тумба
-  - Кровать
-  - Зона очистки
-  - Стеллаж
-  - Начальное положение



# Логика и стратегия выполнения задания



-  - Прикроватная тумба
-  - Кровать
-  - Зона очистки
-  - Стеллаж
-  - Начальное положение





