

ПОДВОДНЫЙ НАУЧНО- ИССЛЕДОВАТЕЛЬСКИЙ АППАРАТ ПРЯМОГО УПРАВЛЕНИЯ (РОБОТ-ВОДОЛАЗ)

Гребнева Виолетта

Ковалев Михаил,

ученики 10 «Б»

инженерно-математического класса

МАОУ лицея «МТ»

Научный руководитель В.В. Заслонов,

ст. преподаватель кафедры ЭСЭСА

ГМУ им. Ф.Ф.Ушакова

ЦЕЛЬ ПРОЕКТА

- *Создание автоматизированного необитаемого робота для подводных работ*

Основные задачи

- *Проанализировать недостатки кубических подводных роботов*
- *Изучить аналоги робота-водолаза*
- *Создать объемную модель робота-водолаза*
- *Автоматизировать робота*





Thinkstock/ShaneGross



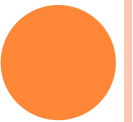


АНАЛОГИ РОБОТА ВОДОЛАЗА

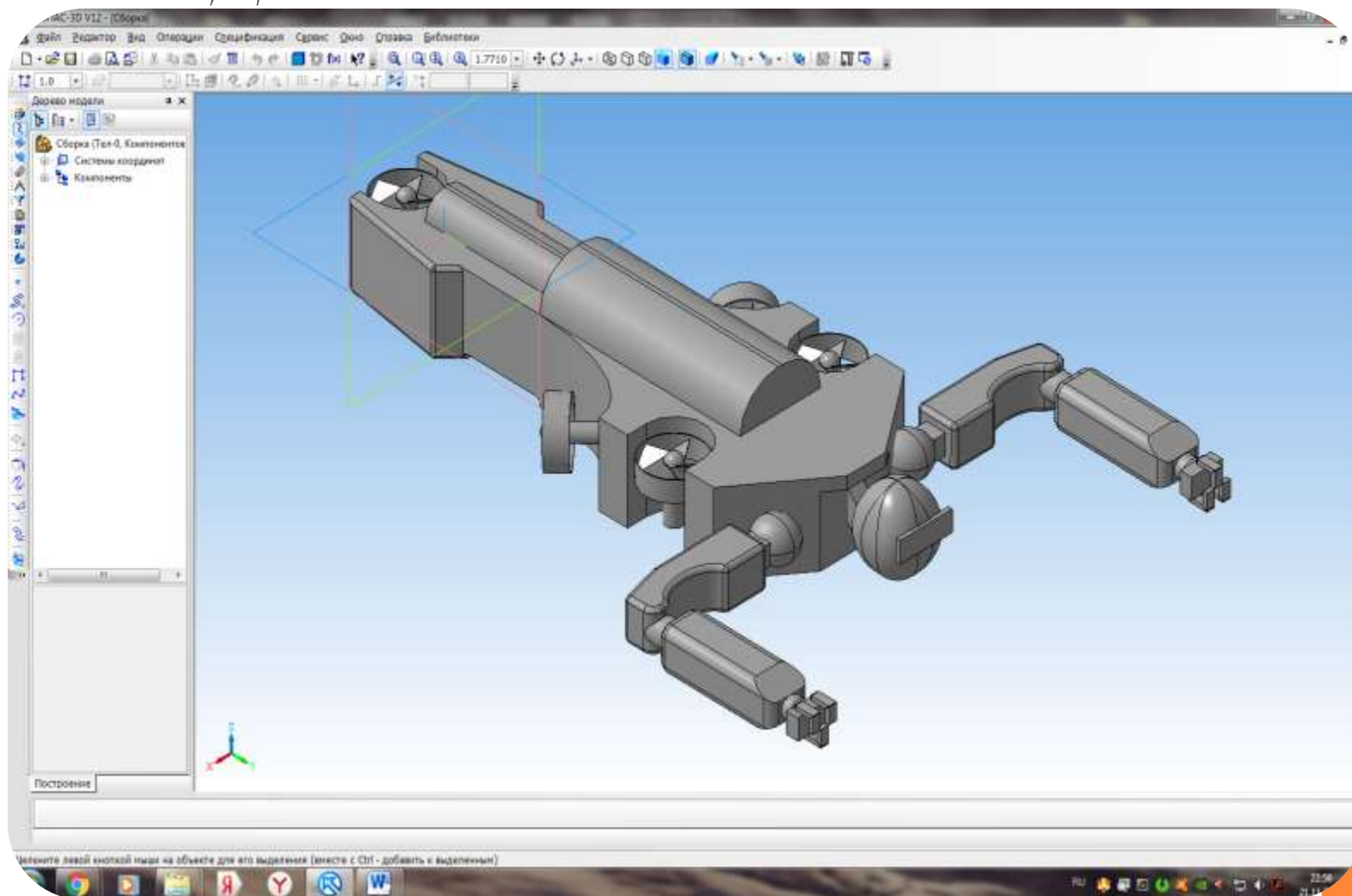


СКАФАНДРЫ ДЛЯ ПОГРУЖЕНИЯ

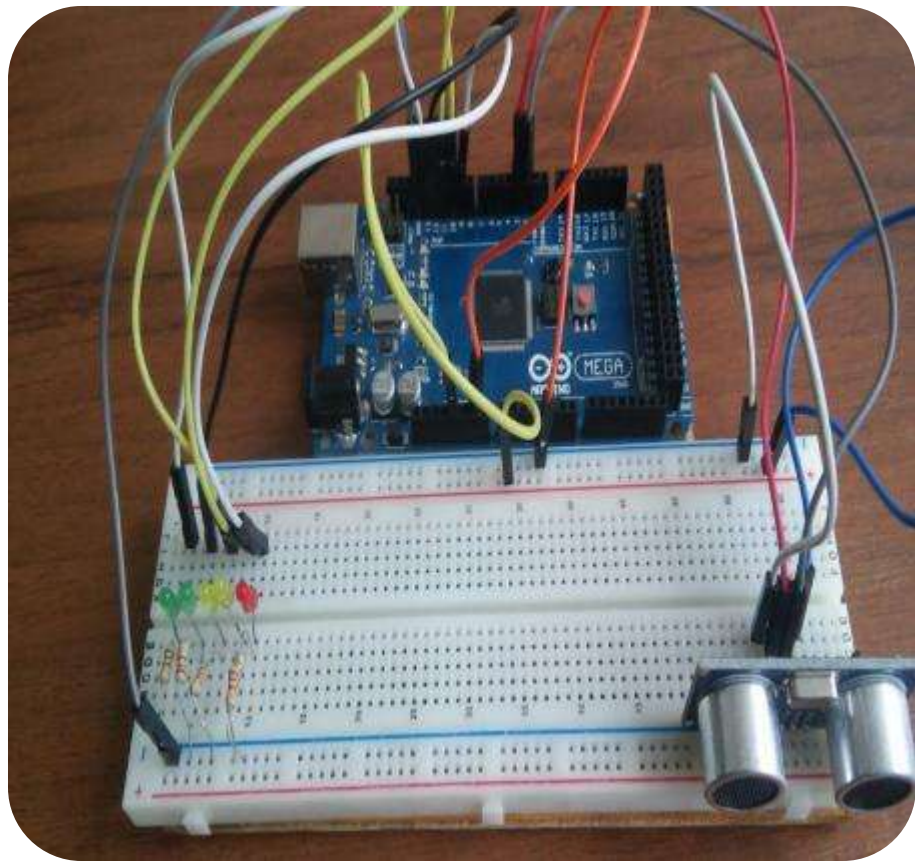




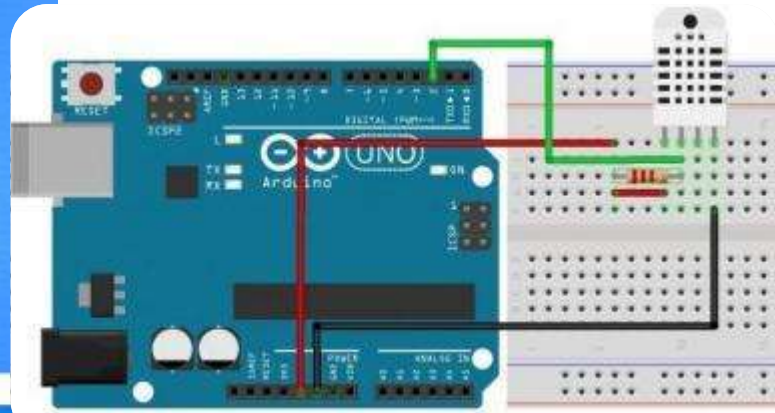
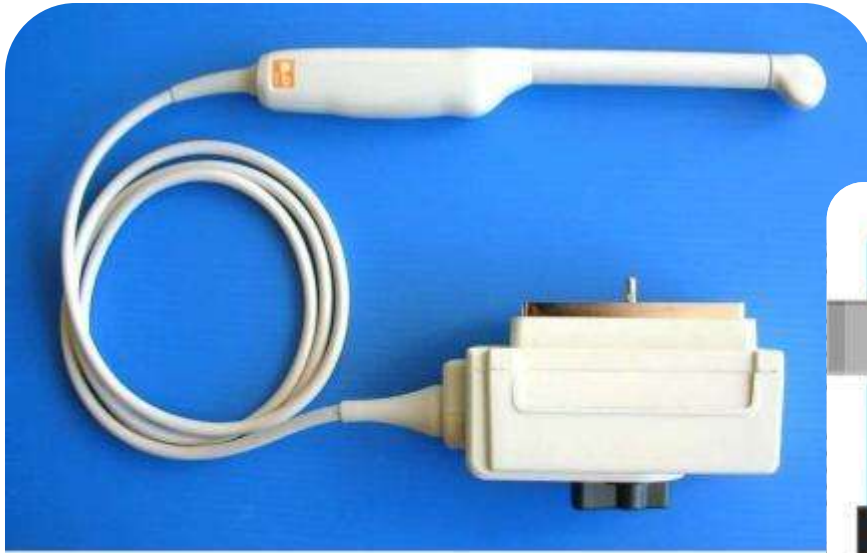
3D МОДЕЛЬ



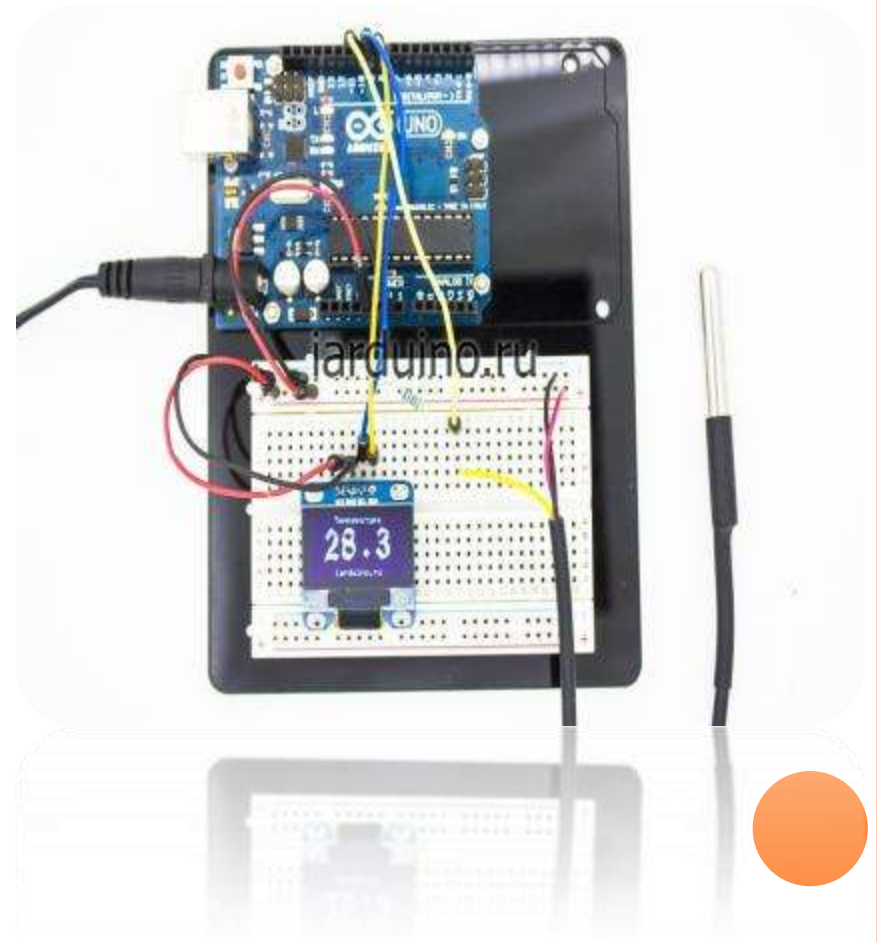
ДАТЧИК ДАЛЬНОМЕР



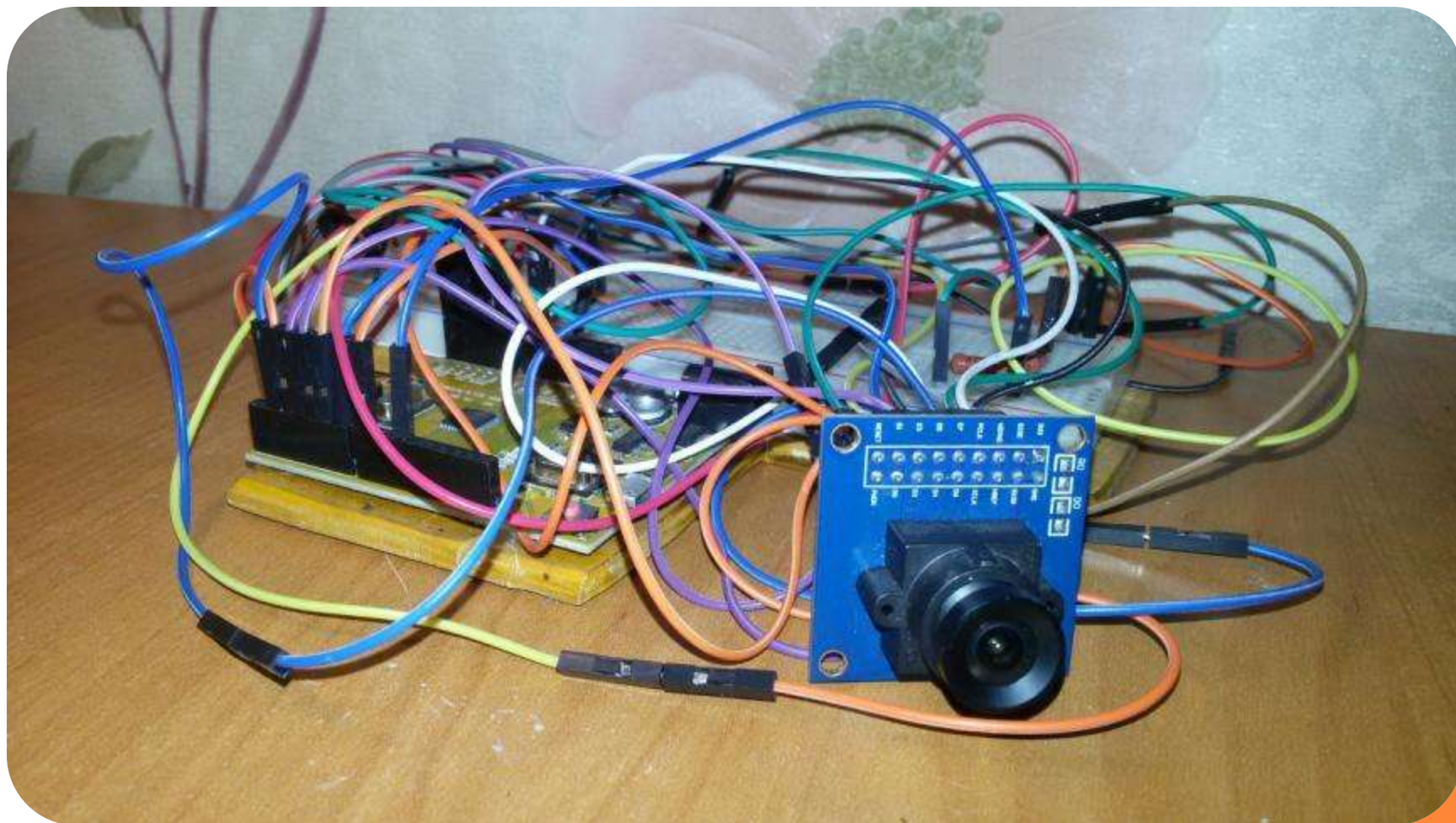
ДАТЧИК ПОДТОПЛЯЕМОСТИ АППАРАТА



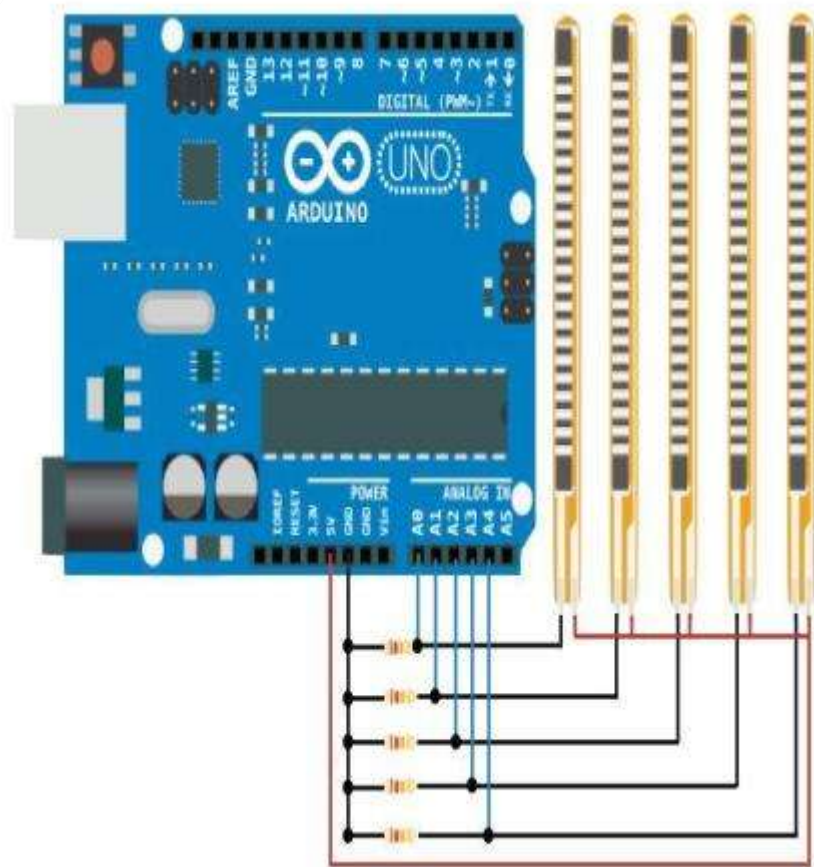
ДАТЧИК ТЕМПЕРАТУРЫ



ПОДВОДНАЯ КАМЕРА

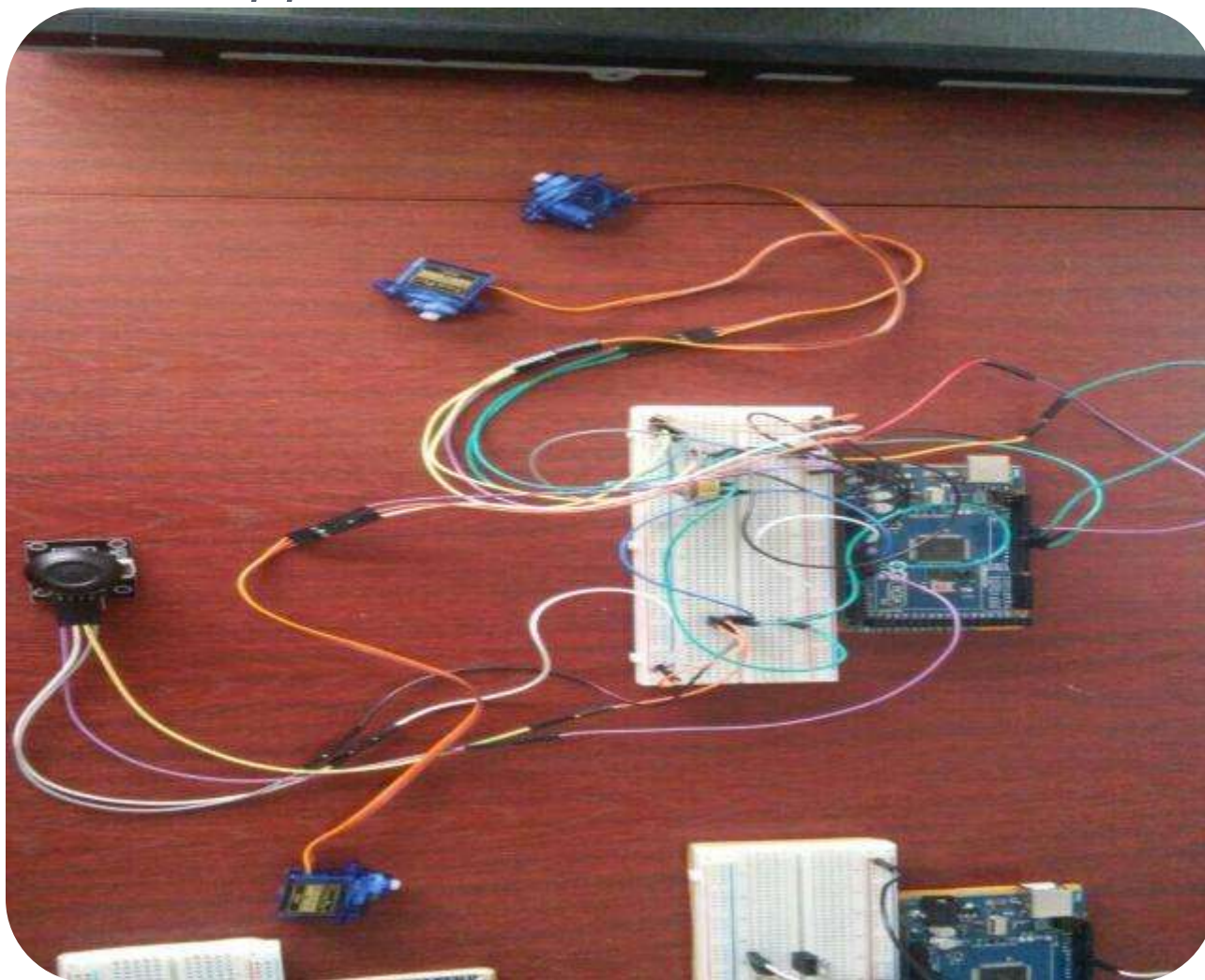


ТЕНЗОМЕТРИЧЕСКИЙ ДАТЧИК

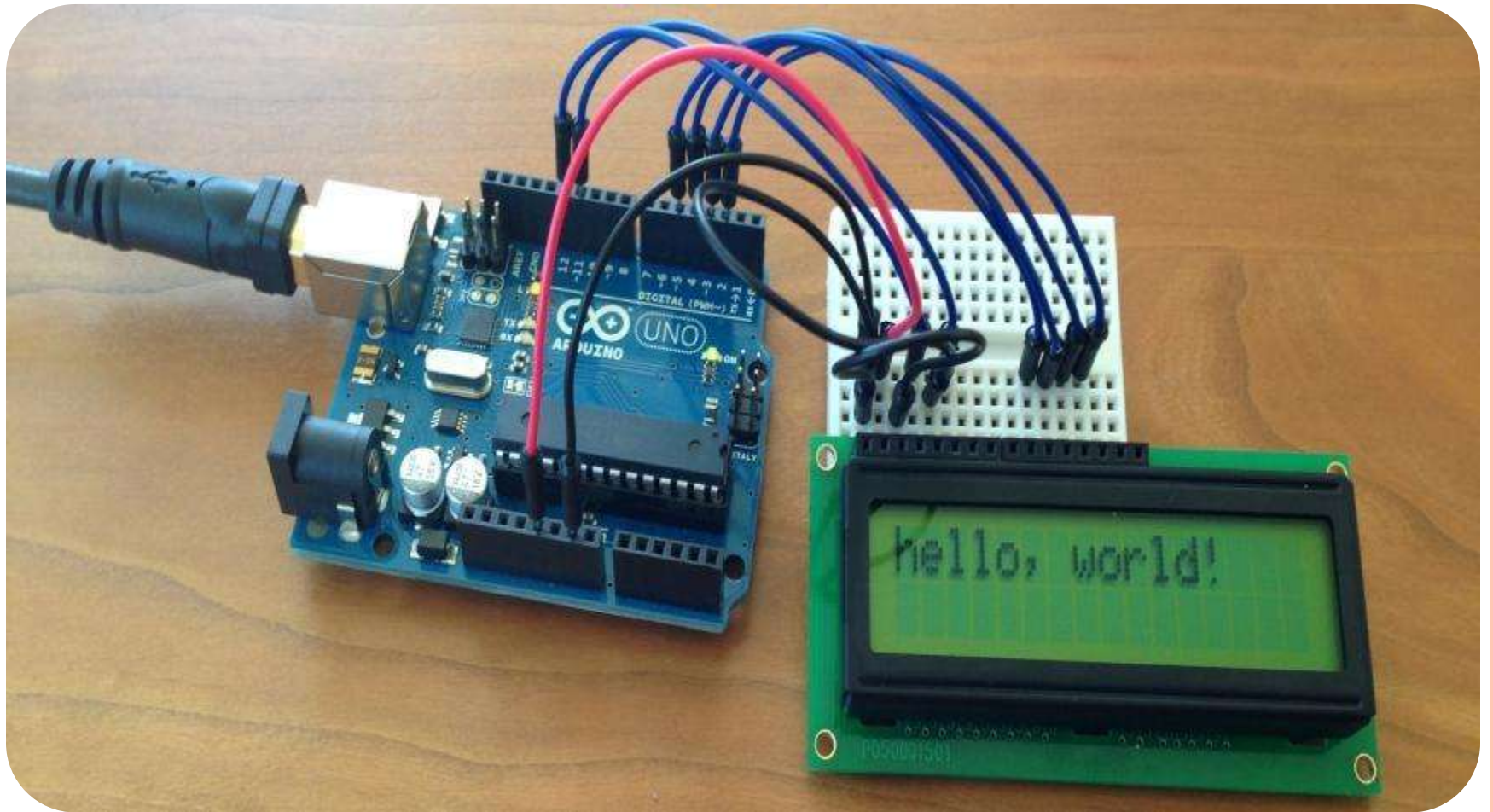




ДЖОЙСТИК И ДВИГАТЕЛИ







ПЕРСПЕКТИВЫ РАЗВИТИЯ ПРОЕКТА

- Создание уменьшенной модели аппарата*
- Автоматизация и создание системы управления устройства*
- Тестирование модели устройства в аэродинамической трубе и специальных программных продуктах*
- Создание опытного образца аппарата*
- Проведение испытания робота*



*Спасибо за
внимание*

