

ПРОЭКТ “РОБОТ-ПОЛИВАЛЬЩИК”



Выполнил:

Суетин Алексей
МБОУДОД ЦРТ
Г.Сосновый Бор

Цель проекта

Робот предназначен для поливки растений.
Робот благодаря подвижной «руке» со стаканчиком может полить растение.

Состав проекта

- 1) Программа для робота.
- 2) NXT-Робот, на котором установлены 3 двигателя, один датчик расстояния, датчик цвета.

Принцип работы

Робот с запущенной программой едет вдоль стеллажа с горшками, в которых находятся растения. Расстояние до стеллажа контролируется датчиком расстояния.

Робот определяет момент, в который нужно поливать растение, с помощью датчика цвета (на стеллаже наклеены цветные бумажки напротив каждого горшка с растением). В этот момент робот разворачивает и наклоняет «руку» на определенное количество градусов (задается в программе), таким образом, поливая растение.

Средства разработки

Для разработки NXT-программы была использована среда NXT G.

