

Робот сделан на основе конструктора Lego Wedo 2.0. Создан он для разгрузки Судна.

Оснащен тремя электромоторами, которые отвечают за передвижение робота и работу крана-манипулятора.

Для управления тремя моторами команда использовала 2 смартфона.

Для управления данной конструкцией, ребята разработали пульт дистанционного управления, в котором используется еще один смартфон и 2 датчика наклона. Каждый из датчиков отвечает за определенный мотор и может запускать его хоть вперед, хоть назад. Датчики закреплены на самовозвратном механизме, работающем с помощью натяжения резинки.

При наклоне пульта влево или правда активируется клешня крана.

Для Автономного подъезда к судну, в работе установлен датчик расстояния, который останавливает робота на определенной дистанции.