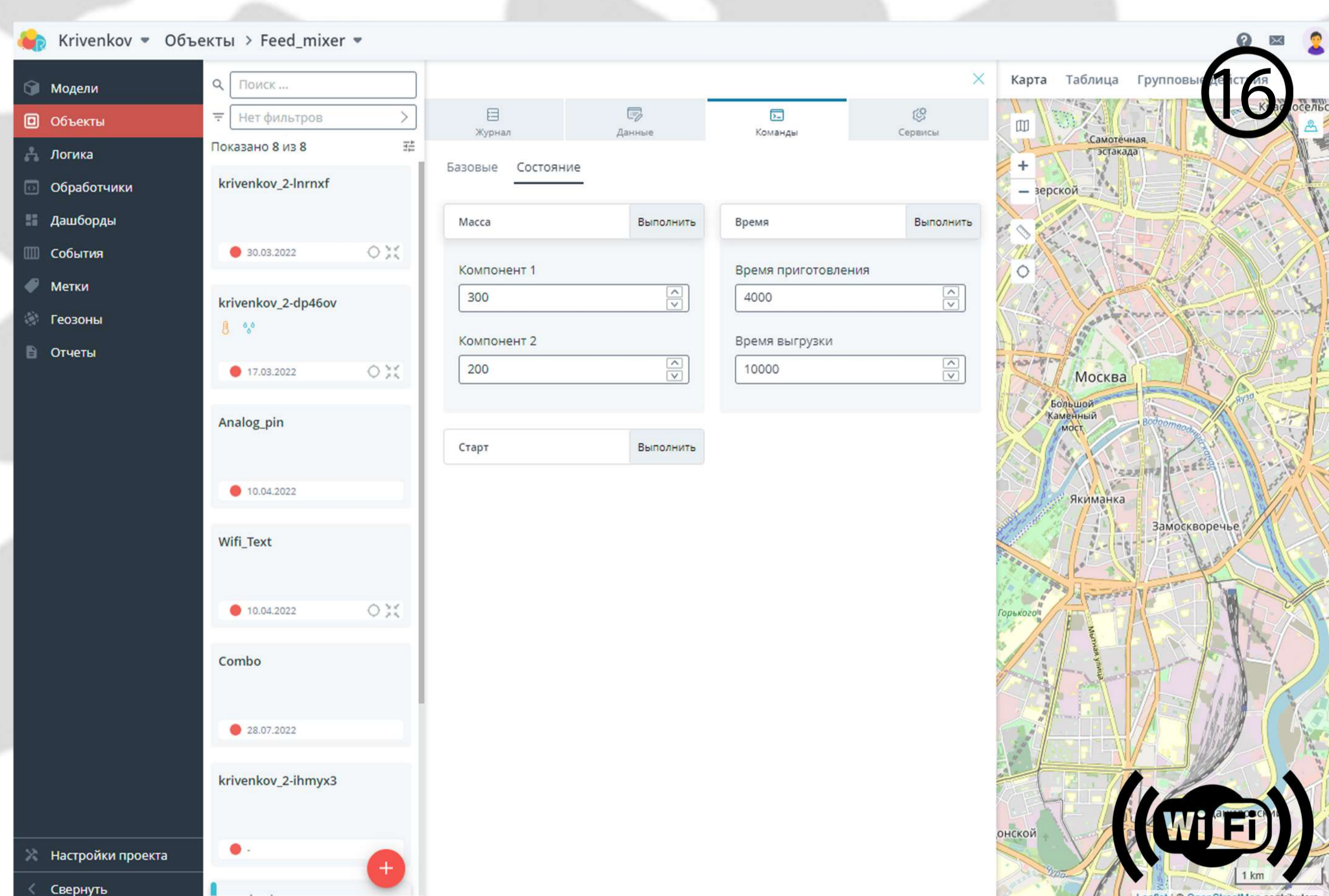
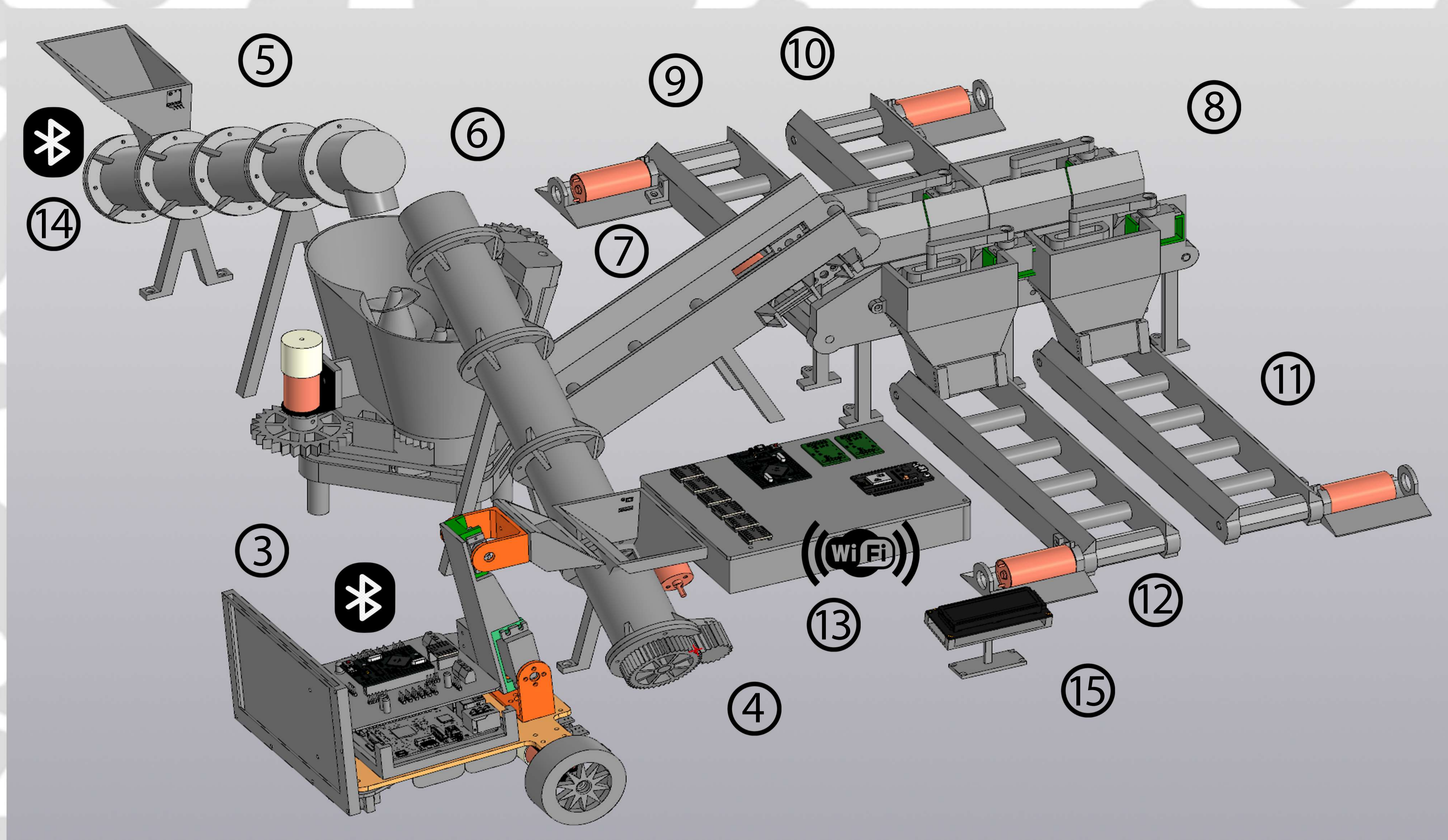


# РАЗРАБОТКА РОБОТИЗИРОВАННОЙ СТАНЦИИ ПРИГОТОВЛЕНИЯ СМЕСИ ДЛЯ КОРМЛЕНИЯ ЖИВОТНЫХ



1, 2-закром; 3-беспилотный погрузчик; 4-бункер шнека №1; 5-бункер шнека №2; 6- стационарный кормосмеситель; 7-наклонный ленточный транспортёр; 8-центральный ленточный транспортер (распределительный); 9, 10, 11, 12-ленточный транспортер для кормления групп; 13-блок управления кормосмесителем; 14-блок управления системой загрузки бункеров; 15-информационный дисплей; 16-смартфон (виртуальный пульт управления с доступом в интернет)

Целью разработки является изготовление и программирование модели роботизированной станции приготовления и кормления животных, способную беспилотным погрузчиком доставлять компоненты, дозированно подавать в смеситель, смешивать и доставлять животным в место их содержания; удаленно по сети wi-fi менять параметры работы смесителя; заменить процессы, зависящие от человека автоматикой роботизированной станции; отработать на модели концепцию и логику работы роботизированной станции, подготовить подробную описательную часть и техническую документацию, для дальнейшей разработки и внедрения установки на производство.

Сфера применения роботизированной станции приготовления и кормления животных – сельское хозяйство, но принцип работы может использоваться в строительстве и других отраслях, где требуется автоматическая доставка, дозированная подача и смешение компонентов. Так же, в роботизированную станцию могут быть добавлены различные манипуляторы и датчики.

Мое решение позволяет полностью автоматизировать процесс доставки компонентов, приготовления корма и его раздачи животным в местах содержания. Аналогов такого комплексного решения на рынке нет, часть решений на данный момент патентуется.

