

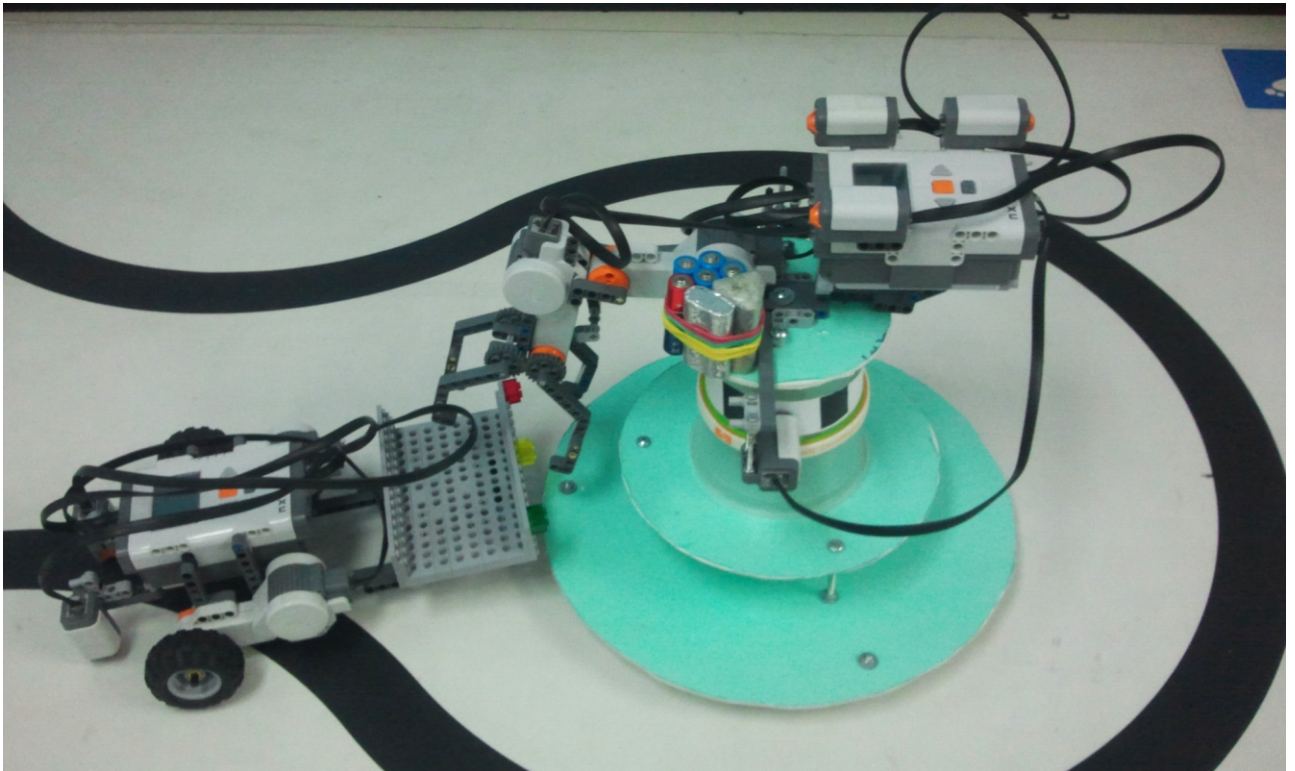
CUNARD11

Робототехнический комплекс погрузки
и транспортировки.

Роботы

Транспортер
следующий по
изменяемому
маршруту с
перекрестками.

Круговой
манипулятор – погрузчик
действующий по
различным заданиям
оператора.



В проекте задействованы
2 NXT, 5 моторов, 3 датчика освещенности, 3 датчика касания.
Программирование выполнено в RobotC.

Автор: Зверев Семен