

Робот сумоист предназначен для обнаружения и выталкивания робота противника за пределы ринга. Корпус данного робота собран из деталей конструктора ТРИК и деталей металлического конструктора для уроков труда. Робот создан на платформе arduino и управляется контроллером Arduino Uno. Оснащен: платой Arduino Uno, двумя мотор-редукторами 12V, литий-полимерным аккумулятором 400 мАч, драйвером двигателя L298n, ультразвуковым датчиком расстояния HC SR04. В конструкции робота используются зубчатые передачи. Способен находить, выталкивать противника. Программное обеспечение разработано самостоятельно.

