

Робот для посадки и сбора урожая арбузов собран на базе платформы LEGO WeDo 2.0

Робот имеет манипулятор для сбора арбузов и механизм на основе реечной передачи для посадки семечек

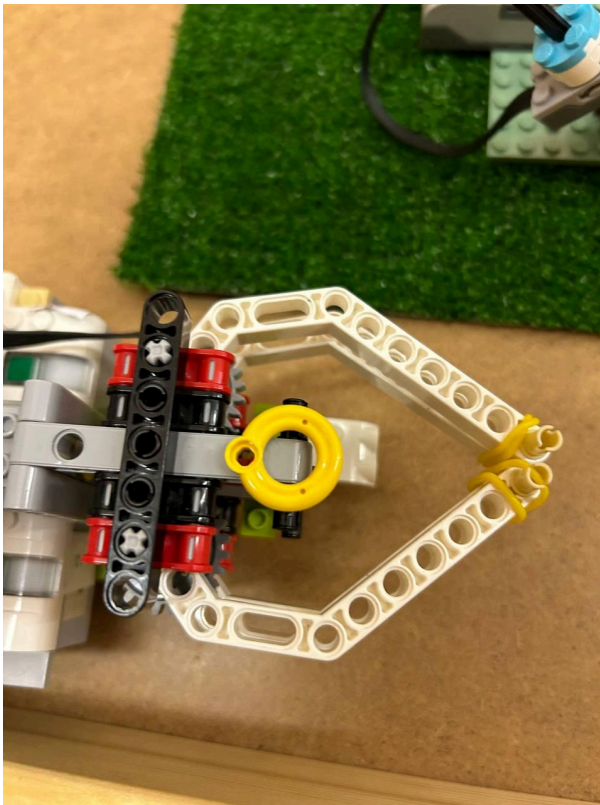


В работе используется один датчик расстояния и два мотора,

При посадке семечек:

- 1) датчик расстояния оповещает о грядке
- 2) робот останавливается и подает звуковой сигнал
- 3) реечная передача выбрасывает семечку на грядку

Далее процесс повторяется при приближении к новой грядке



Сбор арбузов:

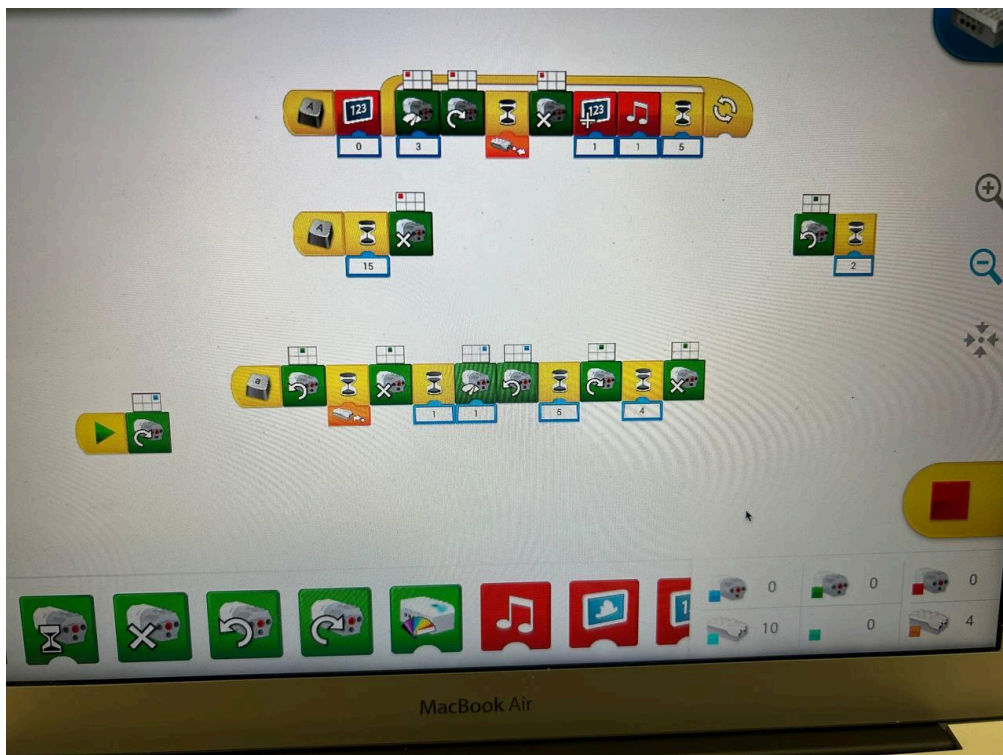
- 1) робот подъезжает к арбузу и собирает его манипулятором
 - 2) перевозит арбуз в ангар для хранения
- Далее процесс повторяется

История создания проекта

Изначально было создано два робота: робот, который сажает семечки и который собирает арбузы. Была написана программа:



Усложнили программу, чтобы был подсчет посаженных семечек



Программа для робота окончательная:

