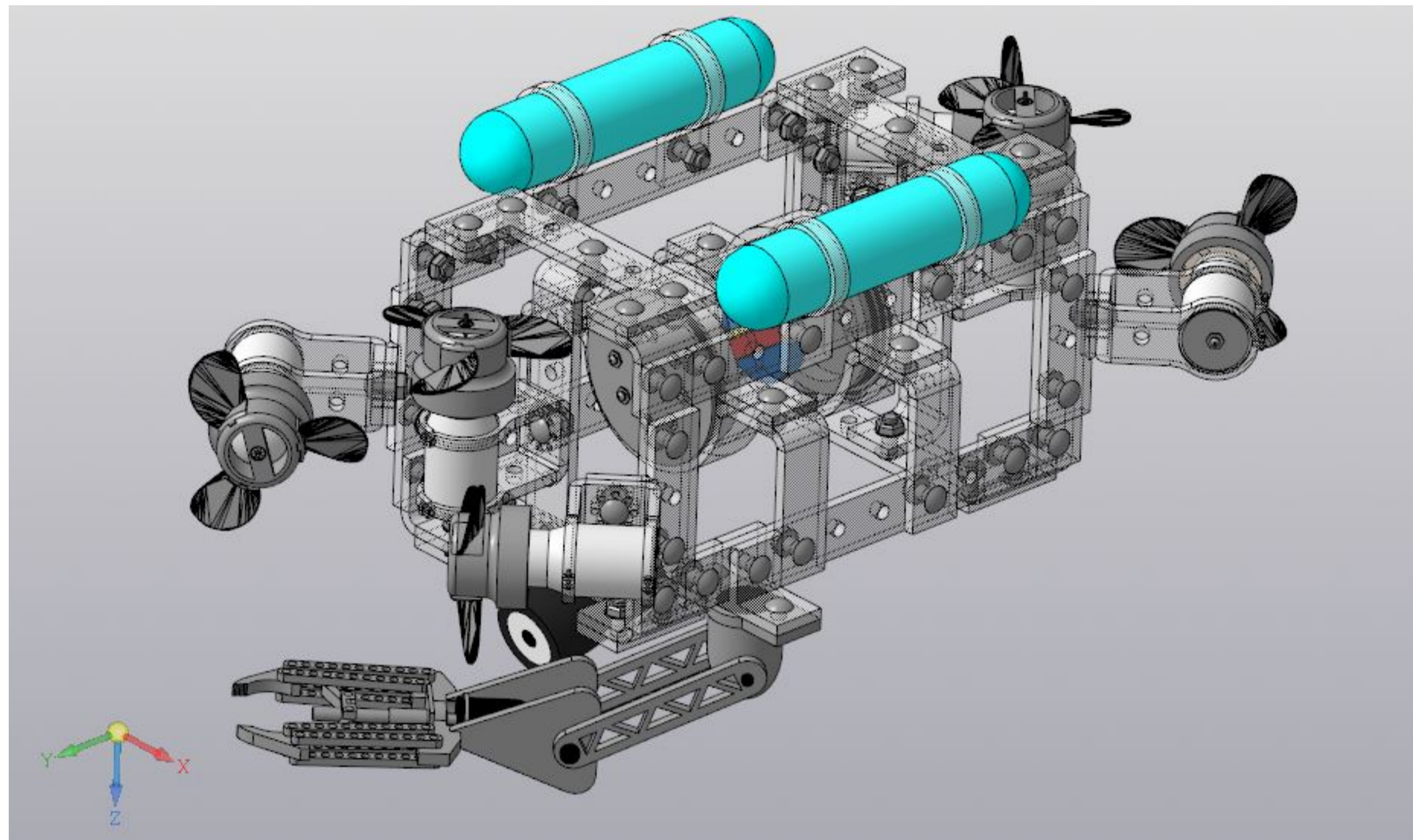


# Подводный аппарат Малахит



3D модель робота

Цель проекта:

Проектирование и создание робота, способного выполнять разнообразную работу под водой.

Актуальность:

Данный робот сделает мероприятия, связанные с риском для человека, более безопасными и эффективными.

МБОУ ФМЛ №31 г.Челябинска

Копышов Илья, 10 класс

Основные характеристики

Скорость (надводная):

Скорость(подводная):

Предельная глубина погружения:

Автономность плавания: 30 минут

Тяга двигателя:

Размеры

Длина наибольшая:

Ширина наибольшая:

Водоизмещение подводное: 5кг

## Functional diagram

