

# PRO-контроллер

**Выполнили:**

Нестеренко Даниил Сергеевич

Ученик школы интеллектуального развития «Мистер Брейни»

Вальчугов Матвей Витальевич

Ученик школы интеллектуального развития «Мистер Брейни»

**Руководитель:**

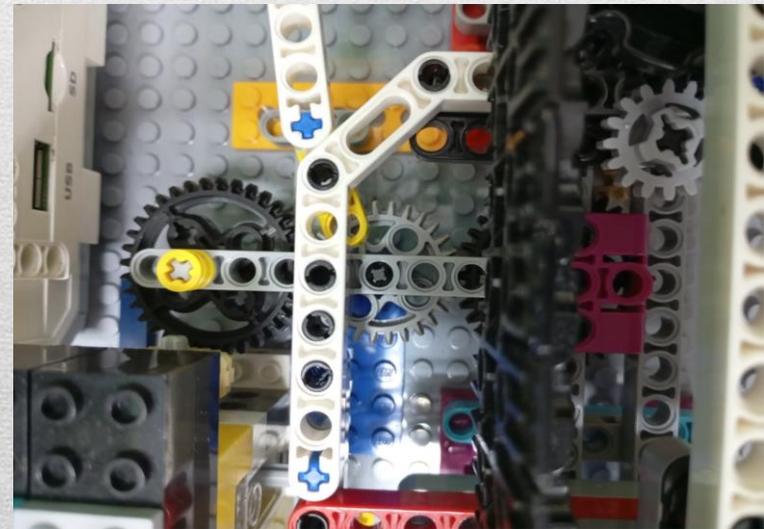
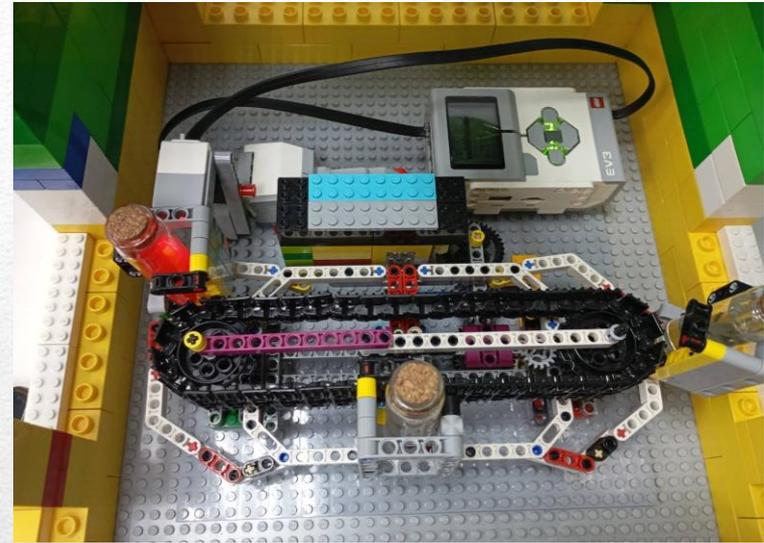
Будрёнкина Анастасия Владимировна

Преподаватель робототехники школы интеллектуального развития «Мистер Брейни»

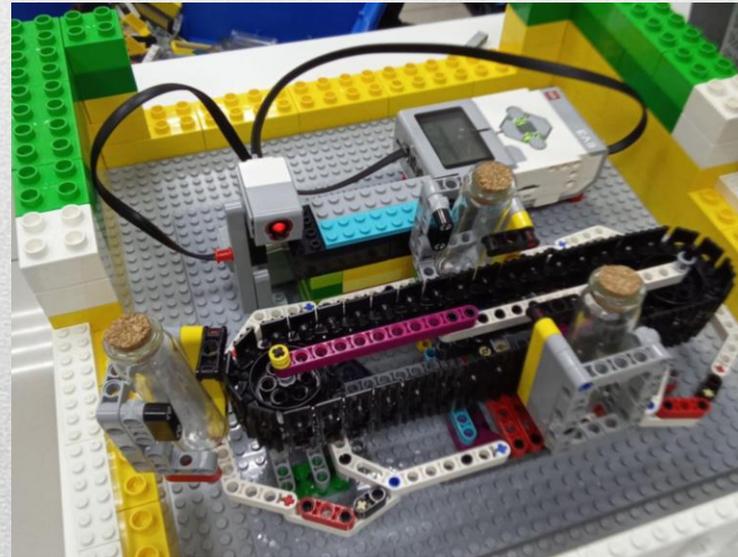
- Модель роботизированной системы «PRO-контроллер» создана при помощи нескольких видов строительных блоков LEGO, механизмы и программное обеспечение сделано на базе MINDSTORMS EV3.
- Основа модели-короб, который позволяет безопасно расположить пробирки с сырьем.



- Внутри находится транспортировочная лента-гусеничный механизм.
- На ленте вертикально располагаются пробирки. Ее движение происходит за счет сложного механизма, состоящего из червячной, зубчатой и осевой передач.



- У транспортировочной ленты расположен датчик цвета, который определяет наличие смол в сырье. Смолы придают нефти красный оттенок. Данную примесь мы выбрали, так как она наиболее эффективна на наш взгляд. И именно на ее примере решили изобразить принцип действия нашего прибора.



- По сигналу датчика цвета транспортировочная лента останавливается и издает звуковой сигнал, позволяющий лаборанту забрать необходимую пробирку для дальнейшего изучения.
- Датчик касания в конструкции расположен сбоку корпуса, для большего удобства. По его сигналу запускается транспортная лента

