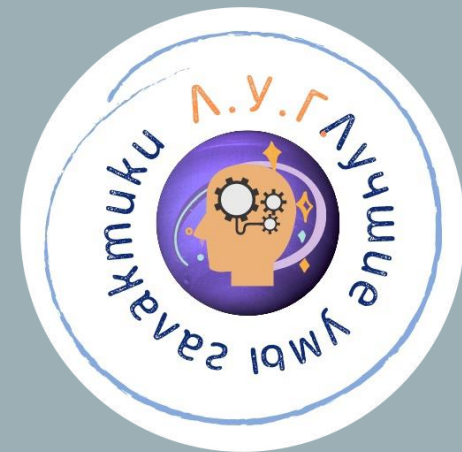
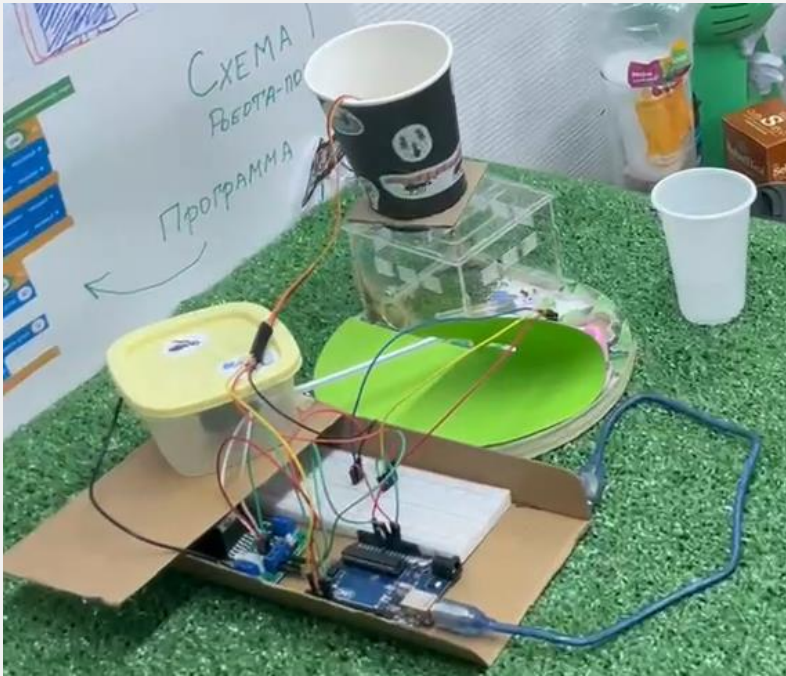


# ПРОЕКТ РОБОМУРАВЬИ



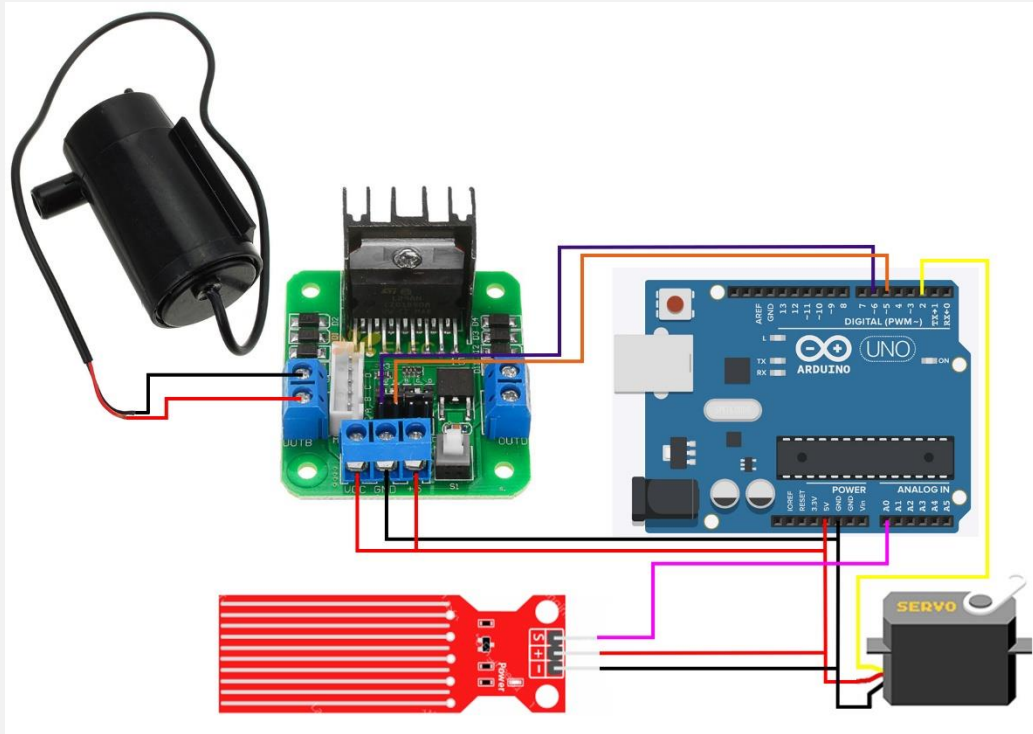
## ЦЕЛЬ ПРОЕКТА



- Мы робототехники, а еще очень любим животных, в особенности муравьев. Однако часто ездим на соревнования, а за муравьями нужен постоянный уход, их нужно кормить и доливать воду в поилку. И мы задались целью решить эту проблему робототехническим путем – создать умную станцию, которая будет помогать ухаживать за муравьями

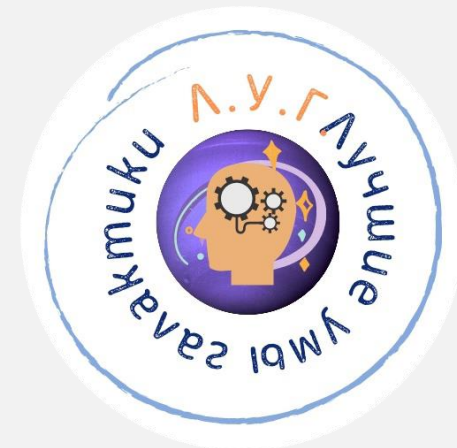


# СХЕМА

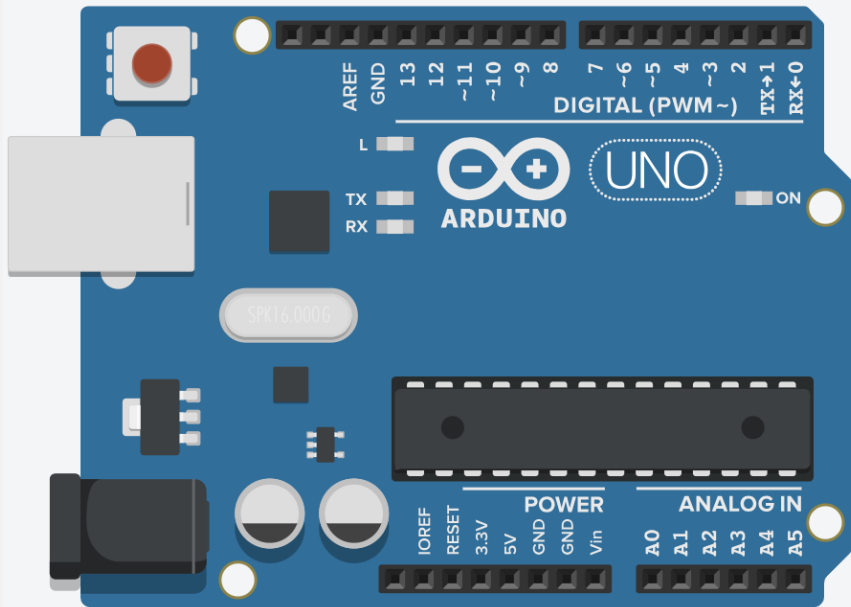


- Так выглядит электронная схема нашего проекта в нее входят:

1. Плата Arduino Uno
2. Насос
3. Драйвер
4. Датчик уровня жидкости
5. Сервопривод



# ПЛАТА ARDUINO UNO



- Это Плата Arduino Uno она является мозгом нашей схемы и управляет каждым элементом



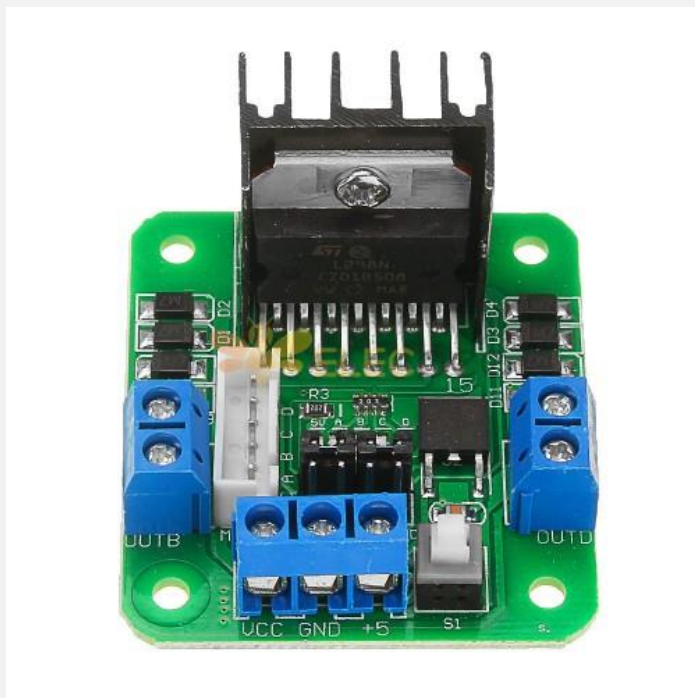
# НАСОС



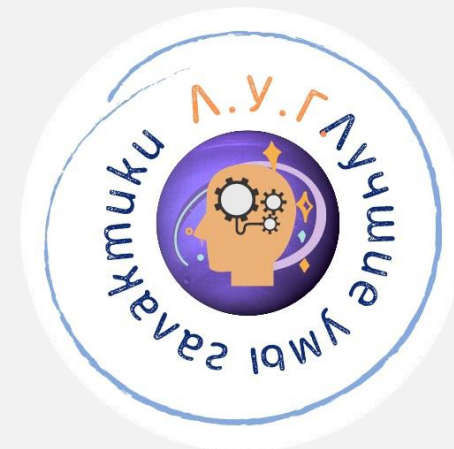
- Это насос, он осуществляет подкачку жидкости из большого резервуара в поилку



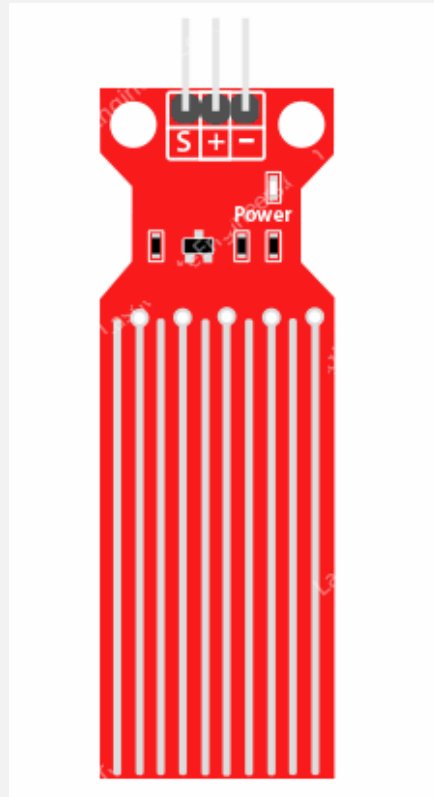
# ДРАЙВЕР



- Это драйвер, преобразует команды Arduino Uno в работу насоса



# ДАТЧИК УРОВНЯ ЖИДКОСТИ



- Это датчик уровня жидкости, он устанавливается в поилку и непрерывно передает в Arduino Uno показания о текущем уровне жидкости



# СЕРВОПРИВОД



- Это сервопривод, он осуществляет подачу корма муравьям

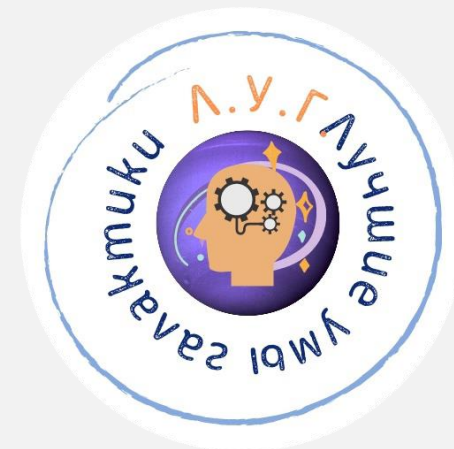




# ПРОГРАММА



- Вот наша программа, алгоритм следующий:
- Датчик уровня жидкости непрерывно передаёт показания в плату Arduino Uno, если уровень опускается ниже определенного уровня, плата подает сигнал на драйвер и он запускает насос. Подкачка воды будет пока ее уровень не достигнет определенного значения.
- Также организовано питание по таймеру. Сервопривод открывается раз в определенное время и высыпает одинаковые порции корма



СПАСИБО ЗА ВНИМАНИЕ!

