

Соревнования по подводной робототехнике для школьников

Впервые ученики **5 классов** Гимназии 2 состязались на первых региональных соревнованиях по подводной робототехнике для школьников. В соревнованиях приняло участие 13 команд Приморского края.

Гимназию 2 представляли ученики: **Аверьянов Мирон, Витязев Святослав, Малащенко Иван, Шилан Яков, Смирнов Артём, Свителик Владимир** под руководством **Подаруевой Полины Ивановны**.

Для соревнований учащиеся собрали два телеуправляемых робота, регулярно тренировались в бассейне гимназии, спланировали, учились доверять друг другу, договариваться и распределять роли в команде.

Соревнования по подводной робототехнике - это командные состязания, в рамках которых команда представила разработанный телеуправляемый необитаемый подводный аппарат (ТНПА), выполнили миссию в бассейне и представили командный постер.

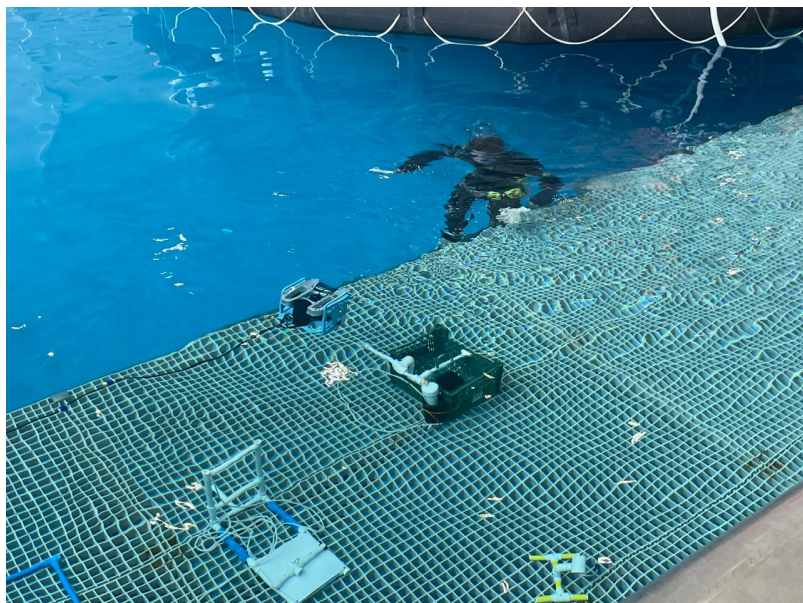
Все задания составлены на основе существующих исследовательских проектов и задач, в которых используются подводные роботы или разработки в области подводной робототехники. Соревнования организовались в рамках проекта "Кружкового движения НТИ "Инженерные конкурсы и соревнования по морской робототехнике" при поддержке Фонда НТИ.

Поздравляем наших учащихся с открытием новых горизонтов, желаем дальнейших творческих решений и успехов в дальнейшей соревновательной деятельности!

Соревнования по подводной робототехнике для школьников

Автор: news

25.04.2024 10:18 -



Соревнования по подводной робототехнике для школьников

Автор: news

25.04.2024 10:18 -

НАША КОМАНДА
Владимир Власов
Александр Власов
Александр Власов

АННОТАЦИЯ
Работа выполнена в соответствии с требованиями к творческим работам. Проект посвящен созданию подводного робота-исследователя. Робот предназначен для проведения исследований на дне водоемов. Он способен автономно работать в течение нескольких часов. Робот имеет камеру для съемки и систему управления. Робот был испытан в аквариуме. Результаты испытаний показали, что робот способен работать в течение нескольких часов. Робот имеет камеру для съемки и систему управления. Робот был испытан в аквариуме. Результаты испытаний показали, что робот способен работать в течение нескольких часов.

ТЕМА
Создание подводного робота-исследователя. Проект посвящен созданию подводного робота-исследователя. Робот предназначен для проведения исследований на дне водоемов. Он способен автономно работать в течение нескольких часов. Робот имеет камеру для съемки и систему управления. Робот был испытан в аквариуме. Результаты испытаний показали, что робот способен работать в течение нескольких часов.

ОБОСНОВАНИЕ ДИЗАЙНА
РОБОТ АТЛАНТИДА

1. РАМА
Для изготовления рамы использовались материалы, которые были найдены в аквариуме. Рама была изготовлена из пластика. Рама имеет форму, которая позволяет роботу плавать в воде. Рама имеет камеру для съемки и систему управления. Рама была испытана в аквариуме. Результаты испытаний показали, что рама способна работать в течение нескольких часов.

2. ДВИЖИТЕЛИ
Для движения робота использовались двигатели, которые были найдены в аквариуме. Двигатели были изготовлены из пластика. Двигатели имеют форму, которая позволяет роботу плавать в воде. Двигатели имеют камеру для съемки и систему управления. Двигатели были испытаны в аквариуме. Результаты испытаний показали, что двигатели способны работать в течение нескольких часов.

СИСТЕМА УПРАВЛЕНИЯ
Для управления роботом использовалась система управления, которая была найдена в аквариуме. Система управления была изготовлена из пластика. Система управления имеет форму, которая позволяет роботу плавать в воде. Система управления имеет камеру для съемки и систему управления. Система управления была испытана в аквариуме. Результаты испытаний показали, что система управления способна работать в течение нескольких часов.

3. КАМЕРА
Для съемки использовалась камера, которая была найдена в аквариуме. Камера была изготовлена из пластика. Камера имеет форму, которая позволяет роботу плавать в воде. Камера имеет камеру для съемки и систему управления. Камера была испытана в аквариуме. Результаты испытаний показали, что камера способна работать в течение нескольких часов.

4. МАНИПУЛЯТОР
Для манипуляции использовался манипулятор, который был найден в аквариуме. Манипулятор был изготовлен из пластика. Манипулятор имеет форму, которая позволяет роботу плавать в воде. Манипулятор имеет камеру для съемки и систему управления. Манипулятор был испытан в аквариуме. Результаты испытаний показали, что манипулятор способен работать в течение нескольких часов.

5. КАБЕЛЬ-ТРОС
Для подключения использовался кабель-трос, который был найден в аквариуме. Кабель-трос был изготовлен из пластика. Кабель-трос имеет форму, которая позволяет роботу плавать в воде. Кабель-трос имеет камеру для съемки и систему управления. Кабель-трос был испытан в аквариуме. Результаты испытаний показали, что кабель-трос способен работать в течение нескольких часов.

БЛАГОДАРНОСТИ
Выполнение работы было поддержано Министерством образования и науки Российской Федерации. Работа была выполнена в соответствии с требованиями к творческим работам. Проект посвящен созданию подводного робота-исследователя. Робот предназначен для проведения исследований на дне водоемов. Он способен автономно работать в течение нескольких часов. Робот имеет камеру для съемки и систему управления. Робот был испытан в аквариуме. Результаты испытаний показали, что робот способен работать в течение нескольких часов.

ИСТОЧНИКИ
1. Система управления роботом. 2. Система управления роботом. 3. Система управления роботом. 4. Система управления роботом. 5. Система управления роботом. 6. Система управления роботом. 7. Система управления роботом. 8. Система управления роботом. 9. Система управления роботом. 10. Система управления роботом.