

Проект  
“Робототехника для изучения труднодоступных  
мест нашей планеты”

Ерхов Александр Александрович

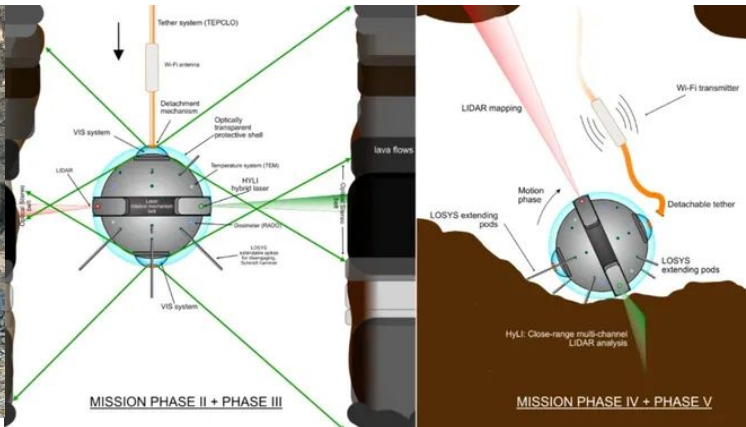
# Задачи

1. изучить спелеологию как способ преодоления труднодоступных мест;
2. исследовать уже готовые решения спелеологов для изучения труднодоступных мест;
3. разработать собственную модель робота для исследования пещер;

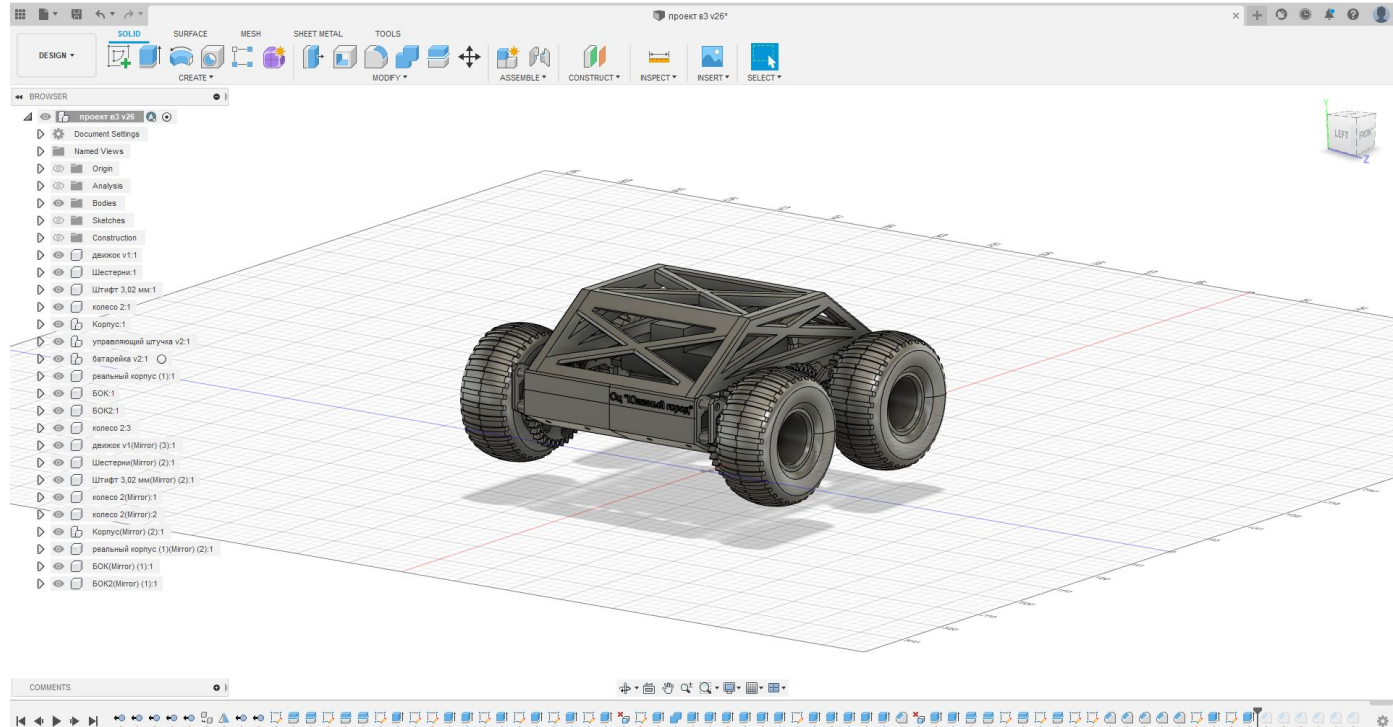
# Изучение труднодоступных мест и поражающих факторов



# Современные устройства спелеологов для изучения труднодоступных мест



# Создание прототипа для изучения пещер



## Анализ собственной модели робота в сравнении с существующими аналогами

Критерий оценивания	Мой робот исследователь	Робот наук из Австралии	Робот спелеолог для изучения лавовых туннелей	Робот, который придет на помощь в шахтах и завалах
Внешний вид	Вдохновлен кибертраком	Открытая система проводки. Белый корпус сейчас уже встречается нечасто	Черный корпус со стержнями	Большие габариты. Лишь частичное наличие корпуса
Способ передвижения	Колеса	Паукообразные ножки	Выдвижные стержни	Колеса
Материалы	PLA пластик	Алюминий и ABS пластик	Алюминий	Алюминий, сталь, ABS пластик
Подверженность повреждениям	Корпус дает возможность к свободному прохождению воды, что противоборствует коррозии	Корпуса как такового нет, большое количество проводки	Корпус не пропускает воду	Корпус не позволяет свободно пропускать воду. Из-за больших габаритов имеет большой запас прочности



PHOTOSPORTUFA.RU



Проект  
“Робототехника для изучения труднодоступных  
мест нашей планеты”

Ерхов Александр Александрович