

БАЗОВЫЙ ПЕРЕДВИЖНОЙ КОМПЛЕКС ДЛЯ ИЗУЧЕНИЯ ПЛАНЕТ СОЛНЕЧНОЙ СИСТЕМЫ

Кулагин А. К., Бейлин И. Б.
ГБОУ лицей № 1575, г. Москва, Россия

В работе представлены результаты разработки модели робота способного осуществлять передвижение в труднодоступных мест Земли. а также на поверхности других планет. Робот передвигается на колесах или гусеницах. Передвижение осуществляется благодаря специальным датчикам и написанной нами программы. Робот оснащен двумя ультразвуковыми датчиками расстояния, передатчиком видео, датчиком звука для осуществления различных задач на местности.