



IIS Avogadro

Prim - Progetto robot intelligente multifunzionale

- Funzione: il robot può essere utilizzato come braccio meccanico per il sollevamento e lo spostamento di oggetti, come segui-traccia per ripercorrere una strada già battuta con annessa rimozione degli ostacoli e come ricercatore di oggetti in base al colore.

- Settaggi tecnici: rover pilotato da una scheda Arduino Mega a 8 bit con 32 pin. Composto da un sensore di colore, due sensori di traccia, un braccio meccanico multifunzionale e quattro ruote motrici.

I sensori e il braccio sono montati sul fronte anteriore del supporto in alluminio, assemblato utilizzando materiali di scarto. La scocca è in vetroresina. I motori (6 Kg* cm) delle ruote, i servomotori del braccio e la scheda sono alimentati da una serie di celle a ioni di litio ricavate dalla batteria di un notebook.