Наш проект под названием Лунный автоматический транспортно-производственный комплекс имеет ряд следующих возможностей:

-Беспрерывное перемещение деталей (Имитация производственного комплекса) по контуру при помощи различных способов перемещения таких как:

1) поворотный робот манипулятор захватывающий детали по сигналу с различного вида датчиков и перемещающий их в заданную точку

2) ленточный конвейер использующий в своей механической конструкции различного вида способы позиционирования детали на рабочей части конвейера (кулачки, перекладины и т.п.)

3) Нелинейный автоматический автономный робот транспортер, перемещающий детали по произвольному пути, ориентирующийся в пространстве и относительно всего комплекса при помощи датчиков четырех видов: ультразвукового типа, гироскопического типа, цвето-индикационного типа и типа конечного переключателя.

- Точное позиционирование деталей в узлах передачи

- Определение наличие детали в рабочей зоне

















