Аннотация.

Муниципальное казенное общеобразовательной учреждение «Средняя общеобразовательная школа №2» Левокумского муниципального округа Ставропольского края, 9 класс В

**«Инженерия, автоматизация и робототехника».**

«Манипулятор «Ленотр»,

или универсальная рука паркового благоустроителя».

Коваленко Даниил Романович

|  |  |
| --- | --- |
| Цель: | создание действующей модели робота- манипулятора на базе платы Arduino. |
| Методы и приемы, которые использовались в работе: | исследование, анализ, моделирование, конструирование, программирование, эксперимент, синтез. |
| Результаты и достижения: | Нами был создан действующий экспонат «Робот-манипулятор «Ленотр», который предназначен для перемещения в пространстве объектов, находящихся в схвате манипулятора. Манипулятор снабжен роботизированной рукой, которая сжимается и разжимается. |
| Выводы и экономическая эффективность: | Основной причиной внедрения роботов в различные сферы деятельности является уменьшение затрат на производство ( в т.ч. заработную плату) в трое.Введение роботизированных систем сделает данный вид отрасли (парковое хозяйство) более привлекательным и востребованным |
| Проблемы и перспективы опыта работы: | робо-рука может использоваться в работах по благоустройству парковых и садовых хозяйств даже при посадке растений. Таким образом, можно сделать вывод: роботы-манипуляторы в скором времени станут неотъемлемой частью нашей жизни. Потенциал этих устройств ограничивается только изобретательностью человека. |