

Робот Робофэт предназначен для решения лиги соревнований Robocup Rescue Maze.

Для создания мобильной роботизированной платформы на колесной основе были использованы плата Arduino mega 2560, 4 двигателя постоянного тока LT25GA34-370T6V125+-RPM Gear Ratio управляемые с помощью плата расширения L293D. Для движения по лабиринту используются 3 ультразвуковых датчика HC-SR04. Корпус робота выполнен с помощью конструктора DFRobot. Для некоторых из электронных компонентов, таких как плата Arduino mega2560 и звуковых датчиков, были сделаны крепления из пластика на 3d принтере. Управление двигателями осуществлялось с помощью библиотеки AFMotor.h, позволяющая управлять двигателями через плата расширения. Для получения информации с датчиков, используется библиотека Ultrasonic.h.