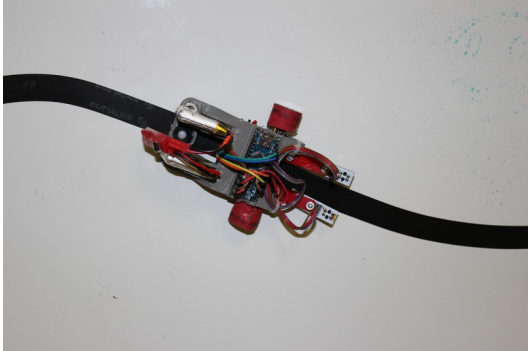


Настенная робототехника.  
Следование по линии  
«Жук-Стенобот»

Автор: Рытов Анатолий, 7 класс  
Руководитель: Рытов Алексей Максимович  
ГБОУ ДОД ЦТТиИТ Пушкинского района



Робот представляет собой классическую роботележку для следования по линии, но... по вертикальной стене! Магнитные колеса обеспечивают прилипание робота к вертикальному полю, в качестве которого использована обыкновенная школьная белая доска, с наклеенной трассой из черной изолянтной ленты. В роботе использован контроллер Arduino, программа следования по линии написана на языке C.

Проект задуман как демонстрация нового класса соревнований - "настенной робототехники". В перспективе также — кегельринг (выталкивание из черного круга магнитных фишек), лабиринт, мини-сумо (побежденный падает с доски), эстафета (перекидывание шарика между двумя роботами) и гонки "шагающих" (лазающих) роботов.