

Rezumatul lucrării cu tema "Dezăpezitor"

a) Titlul proiectului: TUNET

b) Secțiune: Tehnologia Informației

c) Categorie : Juniori

d) Scopul: Scopul proiectului "TUNET" este de a dezăpezi străzile, în cazul nostru străzile XXXXXX

e) Obiective:

-construirea unei platforme programabile care să se deplaseze pe străzi, autonom, pentru a dezăpezi și a opri partea carosabilă din a îngheța;

f) Problema identificată spre rezolvare:

străzile pline de zăpadă după ninsorile abundente din această iarnă. Acest lucru împiedică cetățenii din a mai circula. Ne-am propus să facem un robot care să dezăpezească străzile din XXXXXX

g)Etapă parcurse:

Pentru realizarea acestui proiect am parcurs următoarele etape:

- Întocmirea listei de materiale, atât pentru construirea robotului cât și pentru machetă
- Pregătirea uneltelor de lucru (pistol de lipit cu silicon, cuter, patent...)
- Realizarea machetei care constituie suportul proiectului (stradă, case,copaci, mașini...)
- Construirea robotului propriu-zis TUNET
- Programarea robotului

h) Metode folosite:

- 1) Identificarea sarcinilor de lucru și stabilirea, în echipă, a sarcinilor fiecărui membru
- 2) Pregătirea materialelor, kit-ului necesar (din școală) și a celorlalte piese necesare proiectului
- 3) Construcția robotului
- 4) Realizarea programului în MAKECODE

Am utilizat kitul NEZHA, microbitul din kit și piese LEGO SPIKE PRIME

Au fost folosite următoarele elemente:

- Hub-ul Nezha
- cablul micro USB
- 3 motoare servo
- 2 motoare de unghi
- un senzor contact cu lamelă
- senzor ultrasonic de distanță
- cabluri contacte
- placă polistiren, carton, hârtie, silicon și piese lego

i) Date experimentale și detalii esențiale ale experimentelor:

1. Realizarea robotului

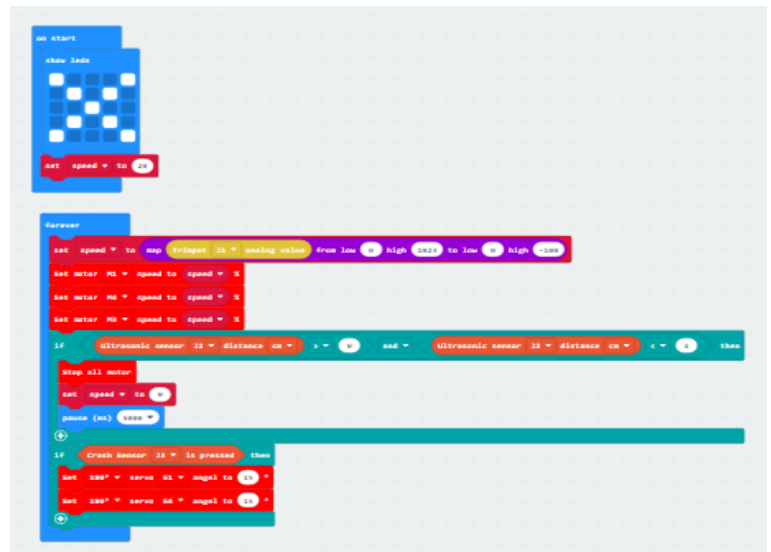


2. Scrierea programului o programare făcută, cum am spus mai sus, în makecode, un site care te ajută să-ți programezi robotul fie în Java, fie în Blos.

3. Bibliografie:

-<https://www.elec freaks.com/nezha-inventor-s-kit-for-micro-bit-without-micro-bit-board.html>

- <https://makecode.microbit.org/#editor>



j) Concluzii;

Robotul programabil este autonom partial și adaptabil la structura și organizarea spațiilor economice, a aleelor din curte și a străzilor din comună

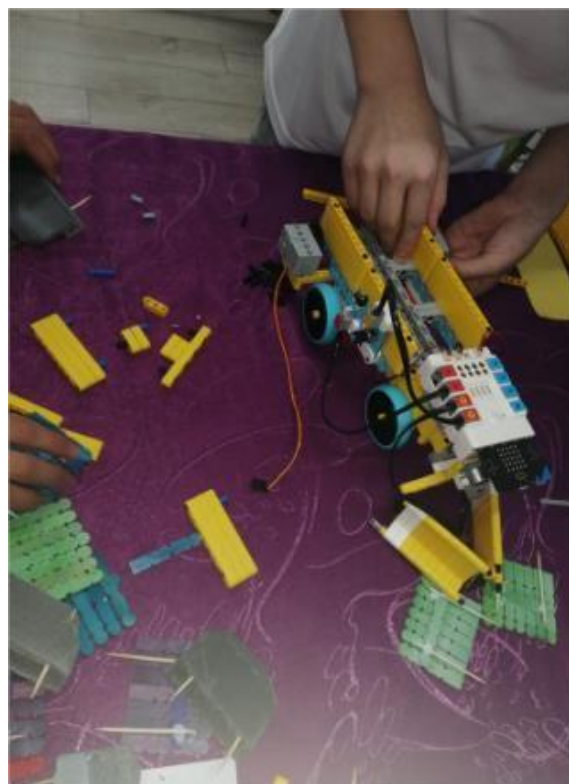
Proiectul a fost o provocare pentru cei doi membri a echipei, iar munca în echipă și-a adus aportul prin idei și decizii bune. Un aspect important al lucrului în echipa a fost negocierea construcției și alegerea accesoriilor pentru machetă, iar colaborarea i-a ajutat să aleagă cele mai bune și eficiente decizii care au dus la realizarea proiectului.

k) Anexe (imagini, grafice, scheme etc):

Am flosit Kitul Nezha



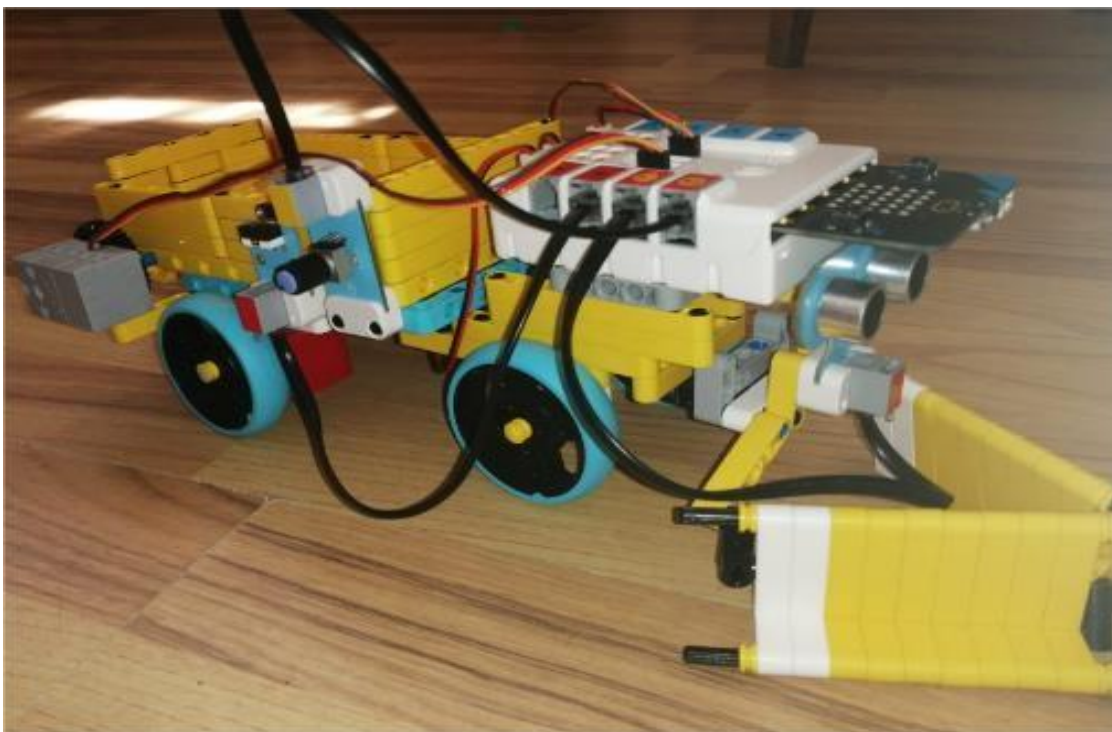
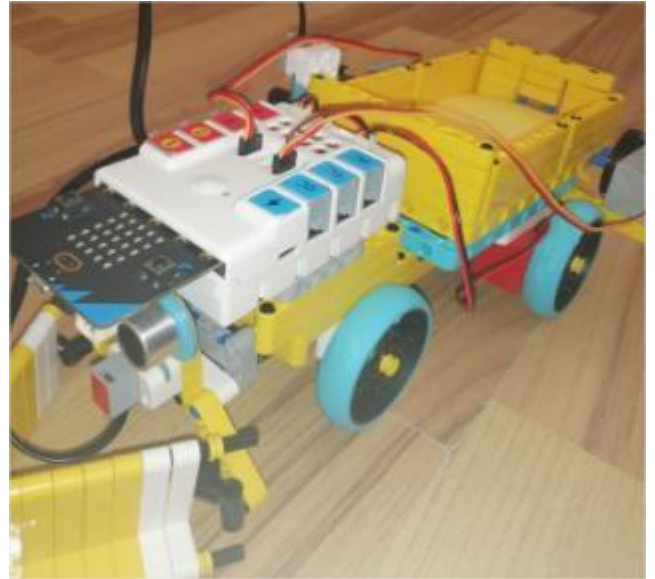
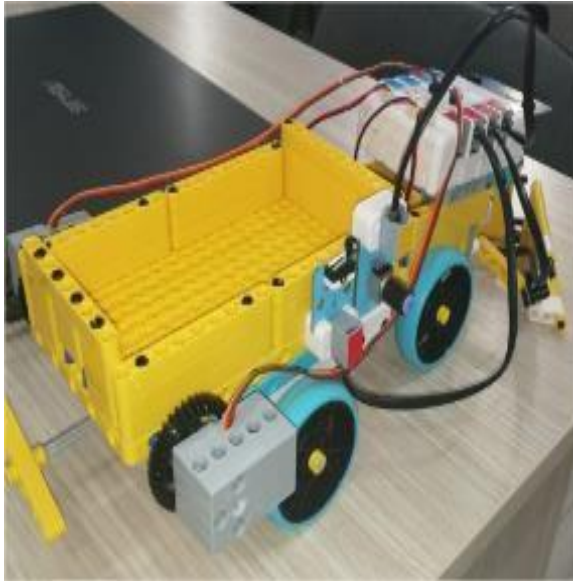
În timpul construcției



Programarea și ceva din piese



Robotul TUNET



Și macheta

