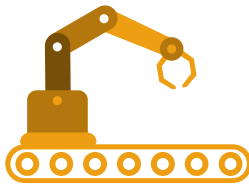




جستجوگر هوشمند بدون

قطعات متحرک



تشریح و تعریف مسئله

❖ هدف

ساخت ربات پرنده با هدایت دونقطه‌ای

❖ مشکلات

پیچیدگی، تامین سخت قطعات و قیمت بالا



الزامات فنی

کاهش هزینه ۵۰ درصدی

حداقل وزن

افزایش زاویه دید

(مطلوب ۱۸۰ درجه)

فرآیند تأمین و تولید ساده از منابع داخل کشور

کاهش زمان تولید تا ۴۰ درصد

احراز نمودن شرایط آب و هوایی مختلف (شرایط دمایی -۱۰ تا ۵۰ درجه سانتیگراد) از طریق آزمون‌های عملیاتی

محدودیت قرارگیری سنسورها در فضایی به قطر ۱۵ سانتیمتری