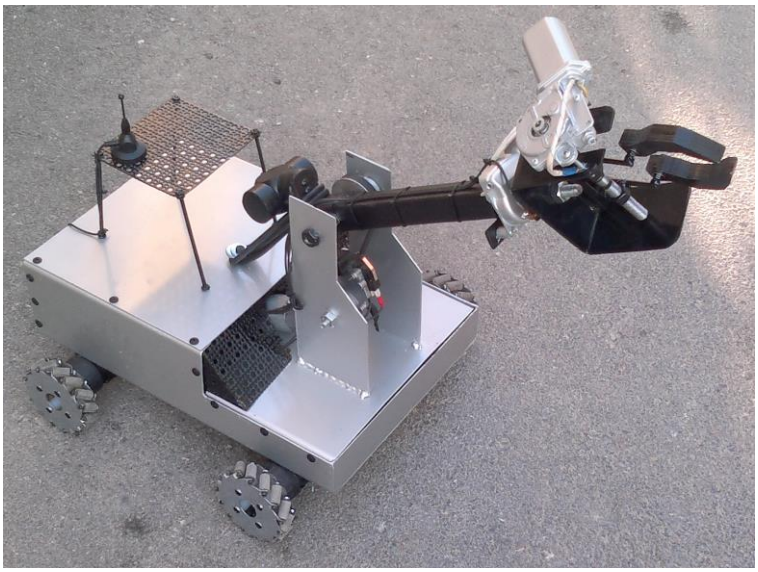
ملخص المشروع

روبوت متعدد المهام

رغيد سعدي سليمان قواسمه, صبحي المحتسب, بشار النتشة

كلية المهن التطبيقية, جامعة بوليتكنك فلسطين, الخليل, فلسطين,Ragheed2008@hotmail.com



يقدم هذا المشروع خطوة جديدة في مجال التحكم الالكتروني الكهربائي الميكانيكي و ذلك عن طريق صناعة عجلات من نوع خاص تقوم بتوجيه العربة التي تحمل ذراع صغير يتم التحكم به عن بعد.
لقد قمنا ببناء فكرة تعمل على تحريك السيارة (العربة) كما عهدنا حركاتها السير للأمام، الخلف، الالتفاف لليمين، واليسار. بالإضافة الى حركتين جديدتين لم نراهما من قبل!!
وهما الازاحة (السير بزاوية 90 بدون التفاف) والذي يمكن العربة من الإصطفاف السهل في مكان لا يتسع الا لها و بنفس قياساتها.
و جاء هذا المشروع حلاً لمشكلة يواجهها أصحاب المركبات وهي صعوبة الإصطفاف في الأماكن الضيقة.
ولكن هذا المجسم المصغر يمكن إستعماله في الإصطفاف في الأماكن الضيقة وإلتقاط الأجسام المشبوهة مثلاً.
وتم استعمال الموجات الراديوية من أجل التحكم بالعربة التي تحتوي على ست حركات ميكانيكية، كما تتحكم ايضاً بالذراع الذي تحمله العربة والذي يحتوي على ست حركات ميكانيكية أخرى.