**بسم الله الرحمن الرحيم** صفحه **1**

**موضوع :**

**روبات تك تير انداز**

**توضيح درباره روبات و كاراي ها آن :**

از شكل ضاهري روبات مشخس است كه طراحي آن ساده ولي ايجاد حركت در اين بازوها سخت مي باشد .

بازوهاي هيدروليكي كه داراي قدرت وشتاب بالا كه به سهولت ميتواند در منطقه هاي صاف و سعبول عبور حركت كند بدون اين كه تعادل روبات بر هم بخورد دليل اصلي تعادل حركتي بالاي روبات استفاده از منبع تعادل است كه مانع بر هم خوردن حالت حركت روبات مي شود .

اين روبات مي تواند به راحتي بر روي پله ها ، تپه ها ومناطق بياباني حركت كند .

روي اين روبات مي توان اسلحه اي تك تير انداز با برد بالا نصب كرد .

بر روي روبات سكوائي نصب مي شود كه اين سكو 360 درجه به دور خود گردش دارد . ارتفاع آن تغيير مي كند و با استفاده از دوربين هاي تنظيم شونده خودكار، وب كم مادون قرمز وديد در شب مي تواند بر روي هدف تنظيم شود و با استفاده از برنامه قفل

صفحه 2

بر روي هدف مي تواند به صورت اتوماتيك هدف را تعقيب كند و آن را منحدم سازد و به كمك كاربري كه در دوردست قرار دارد به سهولت تغيير مكان دهد .

بر روي سكو جكي قرار مي گيرد بين قنداق اسلحه و گلنگدن كه اگر احيانا فشنگ در داخل اسلحه نبود ويا فشنگ در داخل اسلحه گير كرد با اعمال فرمان گلنگدن كشيده مي شود و فشنگ در داخل اسلحه قرار مي گيرد و يا فشنگ معيوب به بيرون انداخته و فشنگ جديد را جايگزين مي كند .

روي اين روبات از صفحات باتري خورشيدي استفاده مي كنيم تا بتوانيم مدت زمان بالائي داراي الكتريسيته كافي باشد .

در وري اسلحه 3 دوربين وجود دارد كه در حال هدف گيري اطراف خود را نيز تحت پوشش قرار دهد و همچنين به اين دليل كه در تاريكي شب كارائي كافي ندارد از دوربين هاي مادون قرمز و همچنين دوربين هاي حرارتي استفاده مي شود تا بتواند در تاريكي شب هم به راحتي ماموريت خود را انجام دهد .

در داخل روبات از سيستم Gps استفاده مي كنيم تا بتوانيم به راحتي موقعيت طولي و عرضي جغرافيايي روبات را از راه دور زير نظر داشته باشيم .

سكوي تنظيم اسلحه هم از 4 جك هيدروليكي كه 2 جك براي تنظيم ارتفاع و 2 جك ديگر براي تغيير سطح و يك موتور چپگرد ، راستگرد كه اطراف خود را 360 درجه تحت