# Տեխնիկական ամփոփագրի ձևանմուշ

|  |  |
| --- | --- |
| **Թիմի անվանում** | Թիմի անվանումը |
| **Թիմի հեռախոսահամար** | Թիմի հեռախոսահամարը |
| **Թիմի անդամներ** | Թիմի անդամների անունները |
| **Թիմի մարզիչ** | Թիմի մարզչի անուն ազգանունը |
| **Ռոբոտի հավաքածու** | Օրինակ՝ LEGO, fischertechnik, Arduino, սեփական մշակման հավաքածու և այլն |
| **Քաշ** | 1,1 կգ |
| **Չափսեր** | 20 սմ X 15 սմ X 15 սմ |
| **Պատրաստման նյութեր** | Օրինակ՝ LEGO, fischertechnik, 3D տպագրված նյութեր, փայտ, օրգանական ապակի, պոլիվինիլ քլորիդ (PVC) և այլն |
| **Սարքակառավարիչ** | Օրինակ՝ LEGO SPIKE Prime, VEX IQ, Arduino Uno, Arduino Mega, Arduino Nano, NI myRIO և այլն |
| **Մարտկոց** | Օրինակ՝ 7,5 Վ / 2.200 մԱ·ժ |
| **Տվիչներ** | Նշեք տիչների անվանումը, տեսակը և քանակը։ Օրինակ՝ 2x գույնի տվիչ, 1x հեռավորության տվիչ, 3x պտույտի տվիչ և այլն |
| **Շարժիչներ** | Նշեք շարժիչների անվանումը, տեսակը (կամ տեխնիկական նկարագիրը) և քանակը։ Օրինակ՝ 2x LEGO Medium Angular Motor, 1x VEX IQ Smart Motor, 9Վ 500 մԱ·ժ 500պտ/րոպե  |
| **Պնևմատիկ համակարգ** | Չի կիրառվել // Կիրառվել է, LEGO պնևմատիկ համակարգ, առավելագույն ճնշումը մոտ 2 բար, բաք - 140 մլ  |
| **Ծրագրավորման միջավայր և լեզու** | LEGO SPIKE Prime App / Block programming PythonArduino IDE/ C/C++ |
| **Ռոբոտի նկարը, նշված մեկնարկի/ավարտի կոճակով** |  |
| **Ռոբոտի վազքի տեսահոլովակը** | Կցե՛ք ռոբոտի աշխատանքի տեսահոլովակի հղումը (Google Drive, Dropbox, Onedrive և այլն) |