

REX ROBOT EXHIBITOR



1 Identificazione del problema

2 Ricerca ed analisi

3 Individuazione delle soluzioni

4 Creazione soluzione innovativa



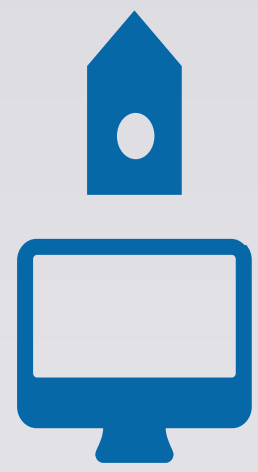
Per posizionare gli oggetti...



Monitor multimediale



Rover di trasporto: forklift



Per presentare filmati multimediali...



Per ricevere l'input da sensori piezoelettrici...



Tastiera touch piezoelettrica



Per la gestione del sincronismo tra robot e monitor...



Elaboratore elettronico Raspberry Pi



Per la gestione dell'input analogico...



Protocollo di comunicazione BT



Scheda di interfaccia Arduino



Per comunicare con il rover...



STEP DI SVILUPPO

1 **Due sensori luce per il rover:**
per migliorare la manovrabilità del rover forklift

2 **Base più grande:**
per migliorare la qualità visiva del prodotto

3 **Quattro sensori ping:**
per verificare la presenza dell'oggetto in base

4 **Sistema espositivo modulare:**
il supporto sarà ottimizzato per occupare poco spazio



Team di sviluppo: Aprili Leonardo, Belligoli Marco, Garofalo Pasquale, Manera Matteo, Reggiani Federico, Tamas Davide, Tinelli Mattia.

Tutor: Beghini Federico. Collaboratori: Ballarini Thomas, Benini Andrea (ex studenti del Carlo Anti)