

REX ROBOT EXHIBITOR



1 Identificazione del problema

2 Ricerca ed analisi

3 Individuazione delle soluzioni

4 Creazione soluzione innovativa



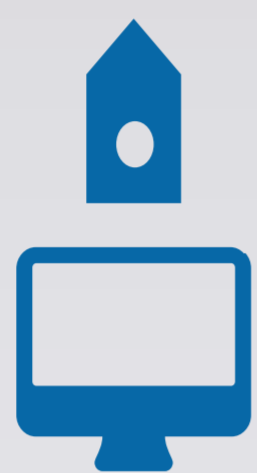
Per posizionare gli oggetti...



Monitor multimediale



Rover di trasporto: *forklift*

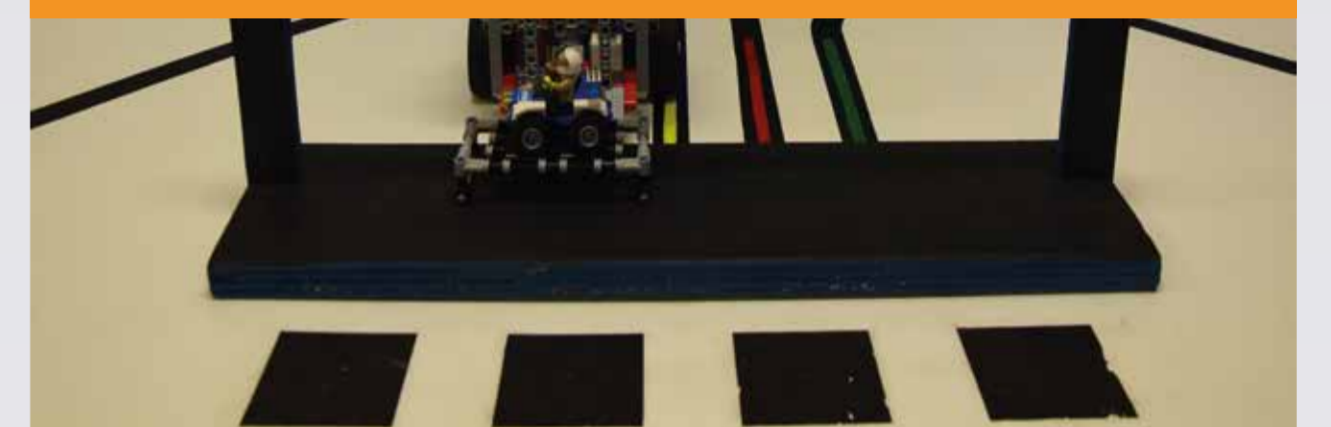


Per presentare filmati multimediali...



Per ricevere l'input da sensori piezoelettrici...

Tastiera touch *piezoelettrica*

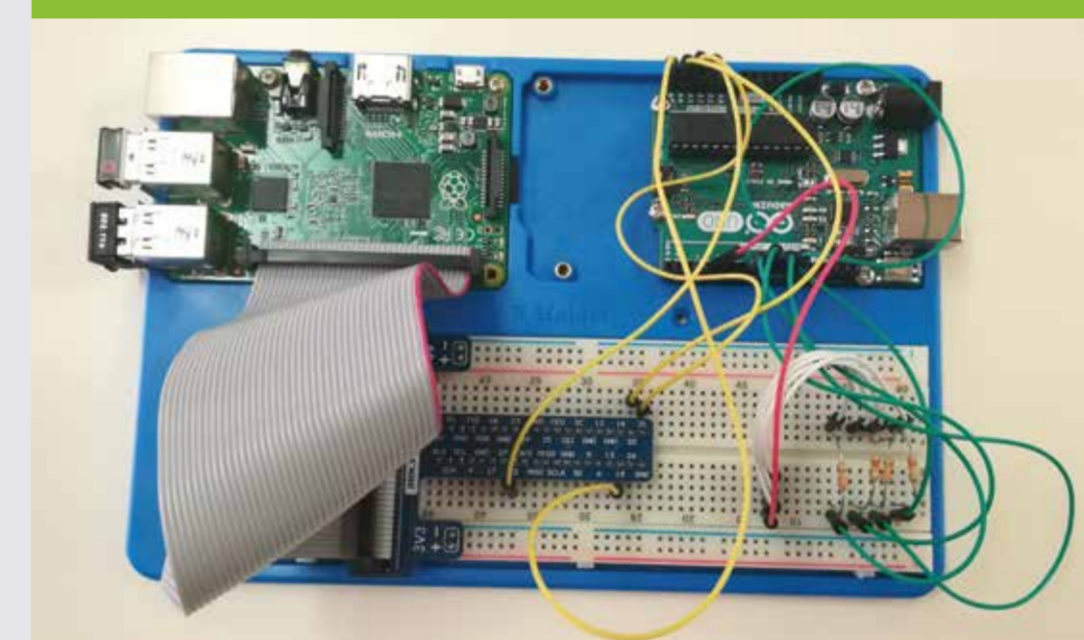


Elaboratore elettronico *Raspberry Pi*



Per la gestione dell'input analogico...

Protocollo di comunicazione *BT*



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

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)