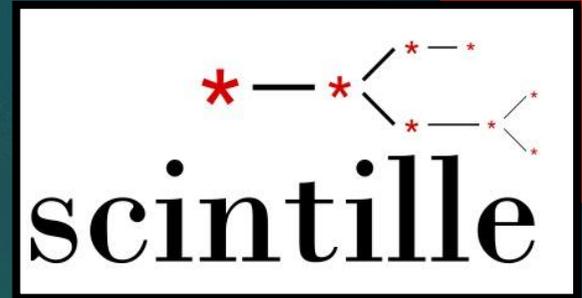
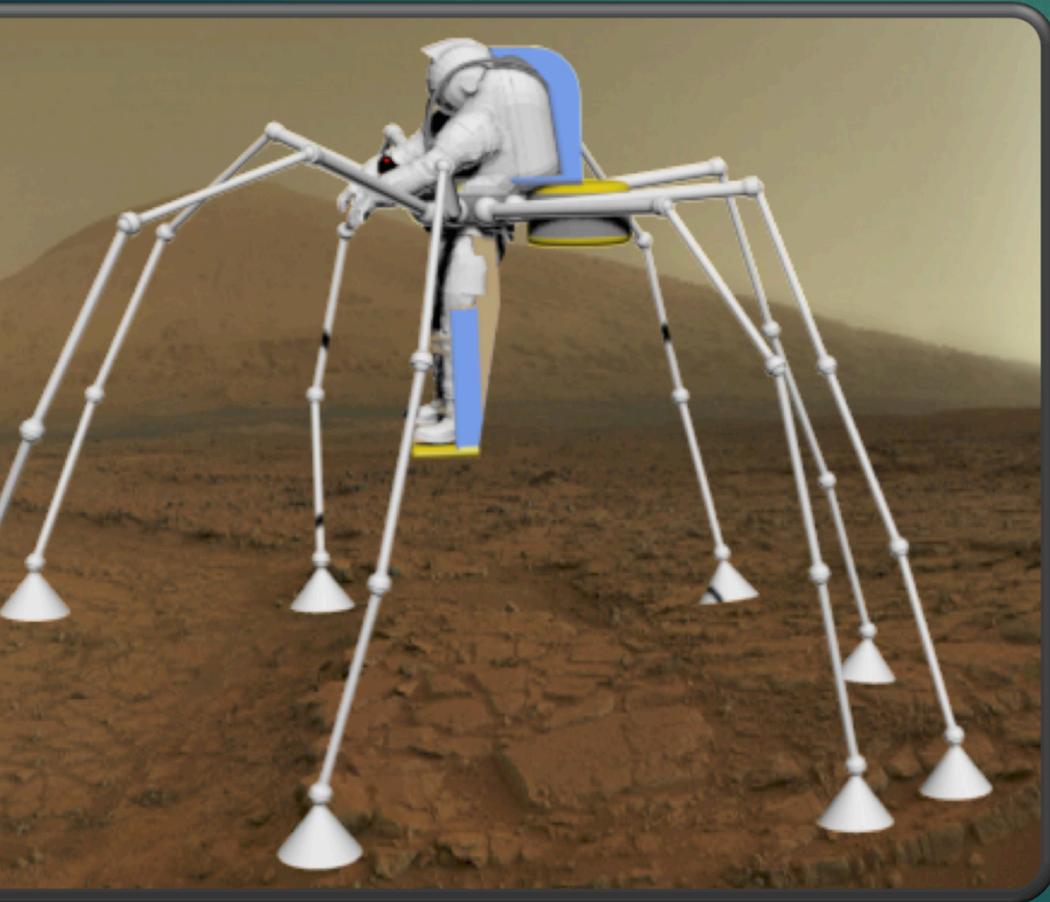


MARS Explorer Spider Robot Suit Explorer



Progetto vincitore dell'edizione napoletana dell'International NASA Space Apps Challenge 2016, secondo classificato al contest FLOR2016

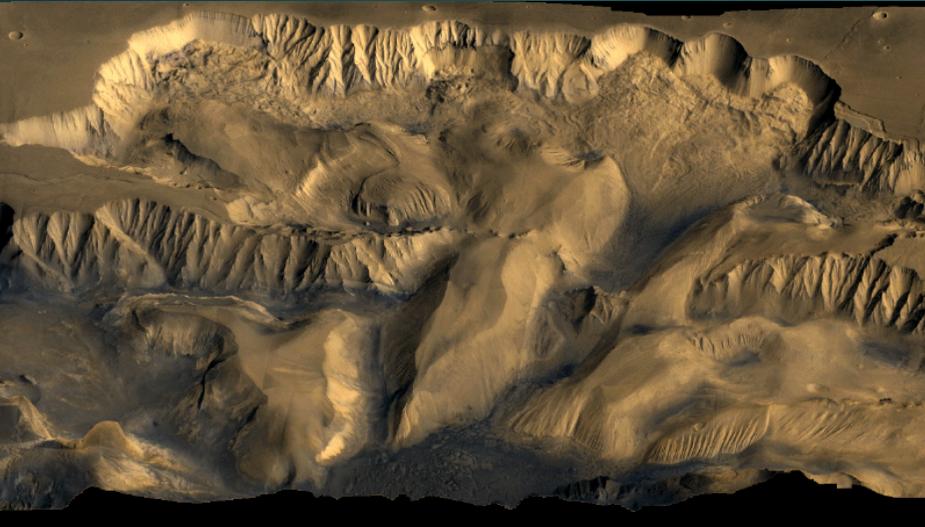


Team: Sfogliatella To Mars

- ▶ Mocerino Armando
- ▶ Pavone Lorenzo
- ▶ Pernetti Michele
- ▶ Perrelli Francesco
- ▶ Pisanti Dario



La sfida: muoversi su Marte



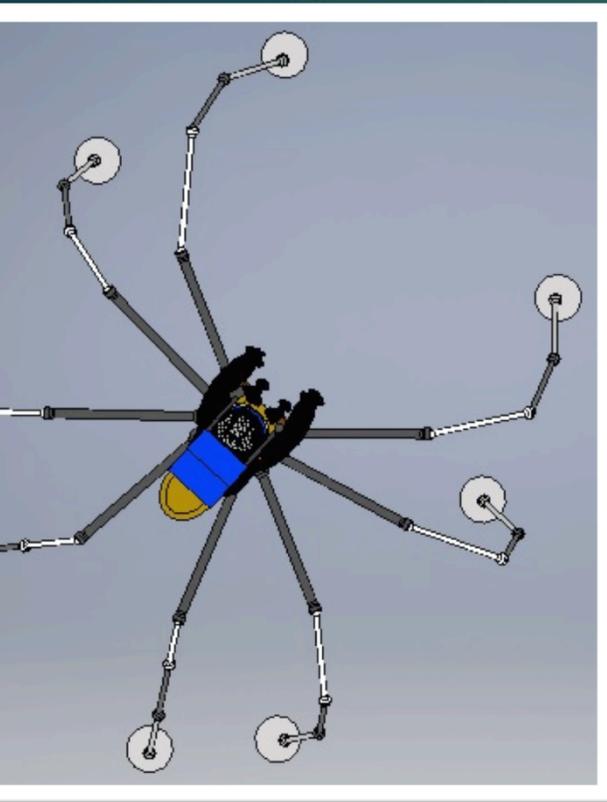
Oblique color mosaic of Candor Chasma on Mars from the north.



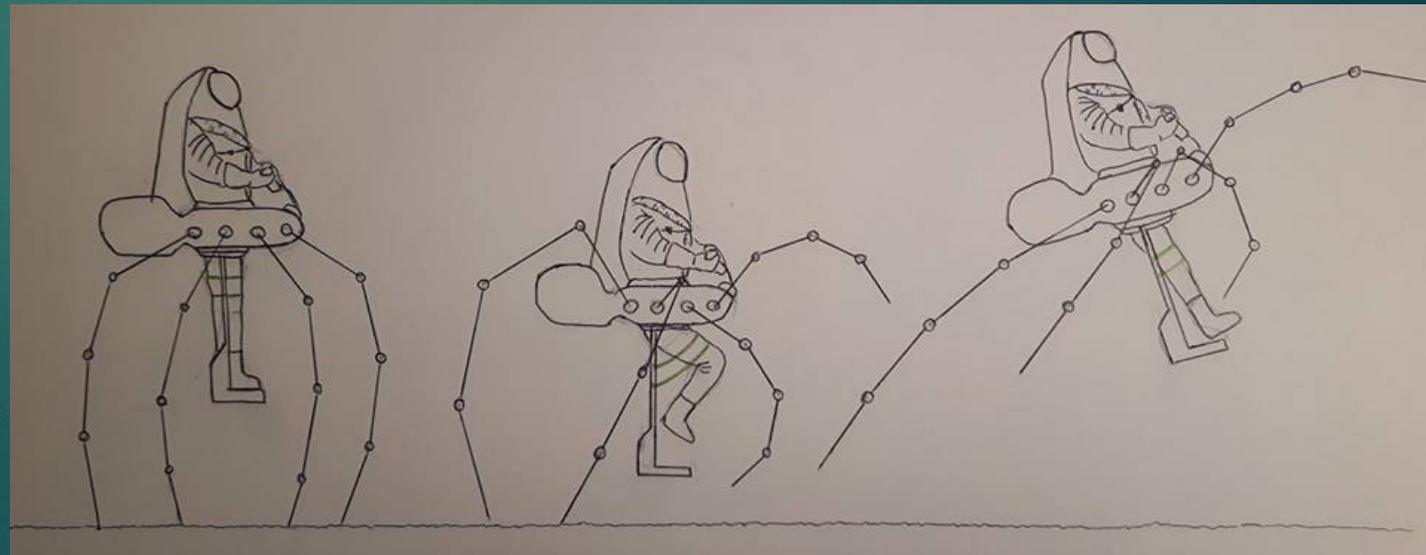
Color Image of Frost at Utopia Planitia on Mars.

- *Ambiente aspro e roccioso*
- *Terreni sterrati*
- *Crateri*

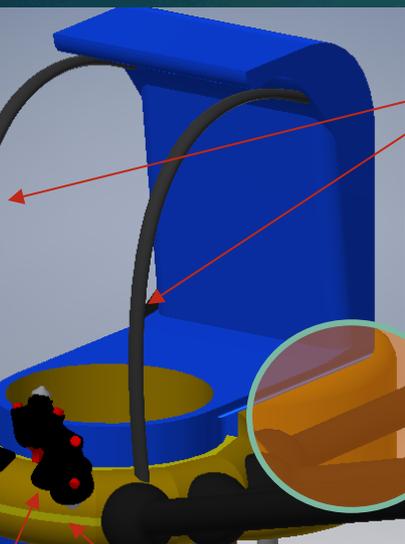
una soluzione ispirata dalla natura, natura: SRS Explorer



- ▶ Esoscheletro ispirato al ragno salticida, aracnide caratterizzato da un sistema idraulico molto efficace, capace di aumentare e diminuire la pressione interna in modo da spiccare decisi salti pur in assenza di sistema muscolare.
- ▶ Possibilità di muoversi velocemente anche su terreni difficili da percorrere
- ▶ Superamento degli ostacoli grazie ad un sistema di servoattuatori basato su quello del salticida tramite cui saltare



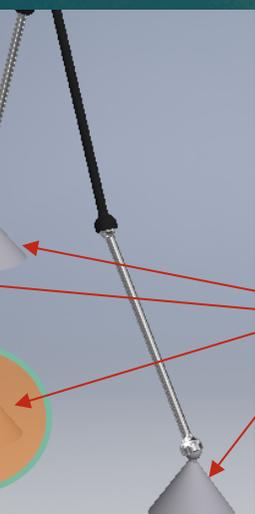
Caratteristiche tecnologiche



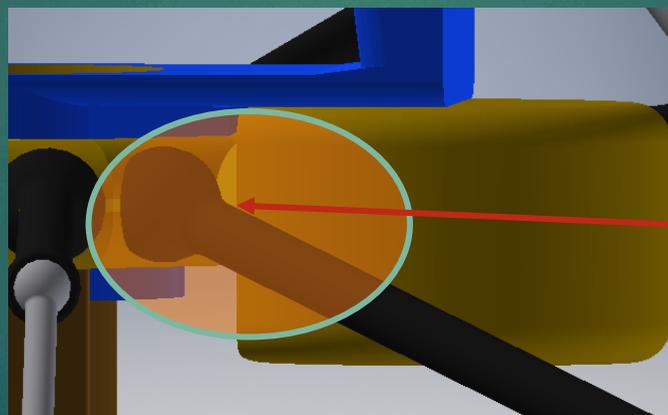
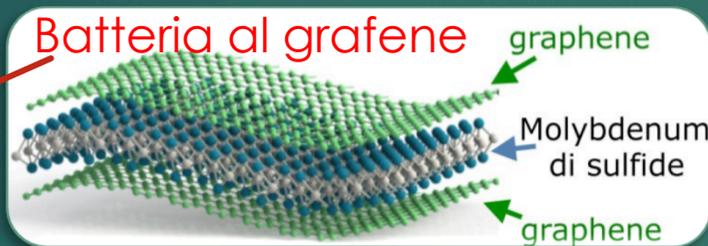
Imbracature

Schienale

ocks Cintura intelligente

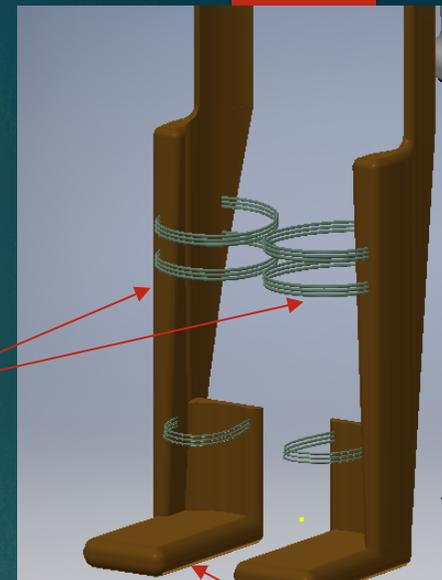


Sistemi di ancoraggio e sensori

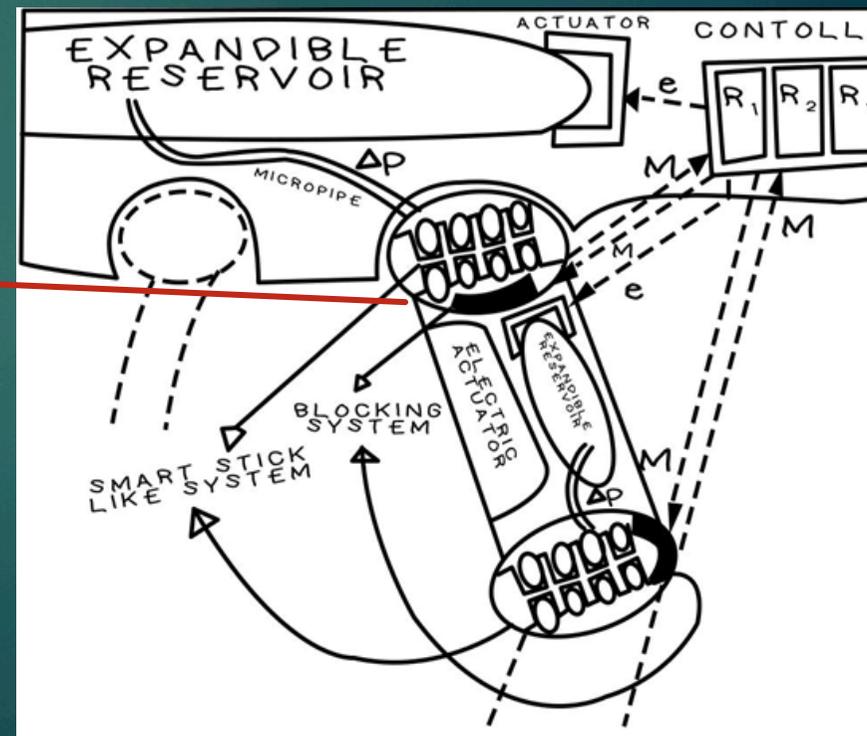


Sistema di servoattuazione idraulica

Filamenti elastici



Footb



Grazie per l'attenzione!

Per ulteriori informazioni ci trovate su facebook alla pagina:
[facebook.com/sfogliatellatomars](https://www.facebook.com/sfogliatellatomars)

