

Kierownik projektu: dr hab. inż. Kazimierz Dzierżek

Rozwój kompetencji naukowych i zawodowych studentów Wydziału Mechanicznego w zakresie robotyki mobilnej, poprzez udział w zawodach i konferencjach międzynarodowych.

Celem projektu jest propagowanie wśród studentów tematyki kosmicznej oraz rozwój ich umiejętności w samodzielnym tworzeniu konstrukcji robotycznych przeznaczonych do konkretnych zastosowań oraz ich badaniu i testowaniu.

Celem głównym projektu jest udział studentów w drugiej edycji prestiżowych zawodów Canada International Rover Challenge 2018 w Drumheller w Kanadzie. Poza tym studenci z łazikiem wezmą udział w trzech zawodach z zakresu robotyki mobilnej (Robotic Day 2018 w Pradze, RoboChallenge 2017 w Bukareszcie oraz European Rover Challenge 2018).

Projekt zakłada także umożliwienie studentom zaprezentowania swoich osiągnięć na konferencjach związanych z tematyką robotów mobilnych. Planowane jest zwiększenie nacisku na aspekt naukowy projektu poprzez przygotowanie serii artykułów i ich zaprezentowanie na międzynarodowych konferencji poświęconych zagadnieniom robotyki i mechatroniki (ICCC 2018, EM 2018, MMAR 2018, Biomedlore 2018). W konferencjach udział wezmą przedstawiciele zespołu odpowiedzialni za przygotowanie danego artykułu czy posteru wraz z opiekunem.

Projekt nowego robota będzie rozwinięciem poprzednich projektów (łaziki: Hyperion i Hyperion 2, #next oraz RED), który ma sprostać stale rosnącemu poziomowi trudności zawodów URC. Nowym elementem w zawodach URC jest przejazd w pełni autonomiczny.