

Kierownik projektu: dr hab. inż. Kazimierz Dzierżek

Robotyczni emisariusze- prezentacja rozwiązań studenckich

Celem projektu jest propagowanie wśród studentów tematyki robotyki mobilnej oraz rozwój ich umiejętności w samodzielnym tworzeniu konstrukcji robotycznych przeznaczonych do konkretnych zastosowań ze szczególnym uwzględnieniem teleoperacji, oraz ich badaniu i testowaniu.

Celem głównym projektu jest udział studentów w kolejnych edycjach prestiżowych zawodów konstrukcji studenckich, gdzie będą mogli zaprezentować autorskie rozwiązania z domeny zdalnie sterowanych oraz autonomicznych mobilnych platform robotycznych.

Projekt zakłada także umożliwienie studentom zaprezentowania swoich osiągnięć na konferencjach związanych z szeroko pojętą tematyką robotów mobilnych. Planowane jest przygotowanie serii artykułów i ich zaprezentowanie na międzynarodowych konferencjach poświęconych zagadnieniom robotyki i mechatroniki oraz wykorzystania do ich sterowania systemów wizyjnych i algorytmów autonomicznych (ICCC 2019, EM 2019, CVC 2019, YEF ECE 2019). W konferencjach udział wezmą przedstawiciele zespołu odpowiedzialni za przygotowanie danego artykułu czy posteru wraz z opiekunem. W trakcie realizacji projektu opracowane zostaną systemy zdalnej oraz autonomicznej kontroli robotem mobilnym. Szczególny nacisk zostanie położony na precyzję sterowania, na przykład robotycznym ramieniem oraz niezawodność i bezpieczeństwo algorytmów jazdy. Ogromnym wyzwaniem jakie stawia przed sobą zespół studencki jest osiągnięcie synergii opracowanych rozwiązań z konstrukcjami, które już opracowali w celu unowocześnienia systemów analogów łąników marsjańskich.