

Autorzy: Marta Góra, Krzysztof Pietruszka, Adam Trzmiel

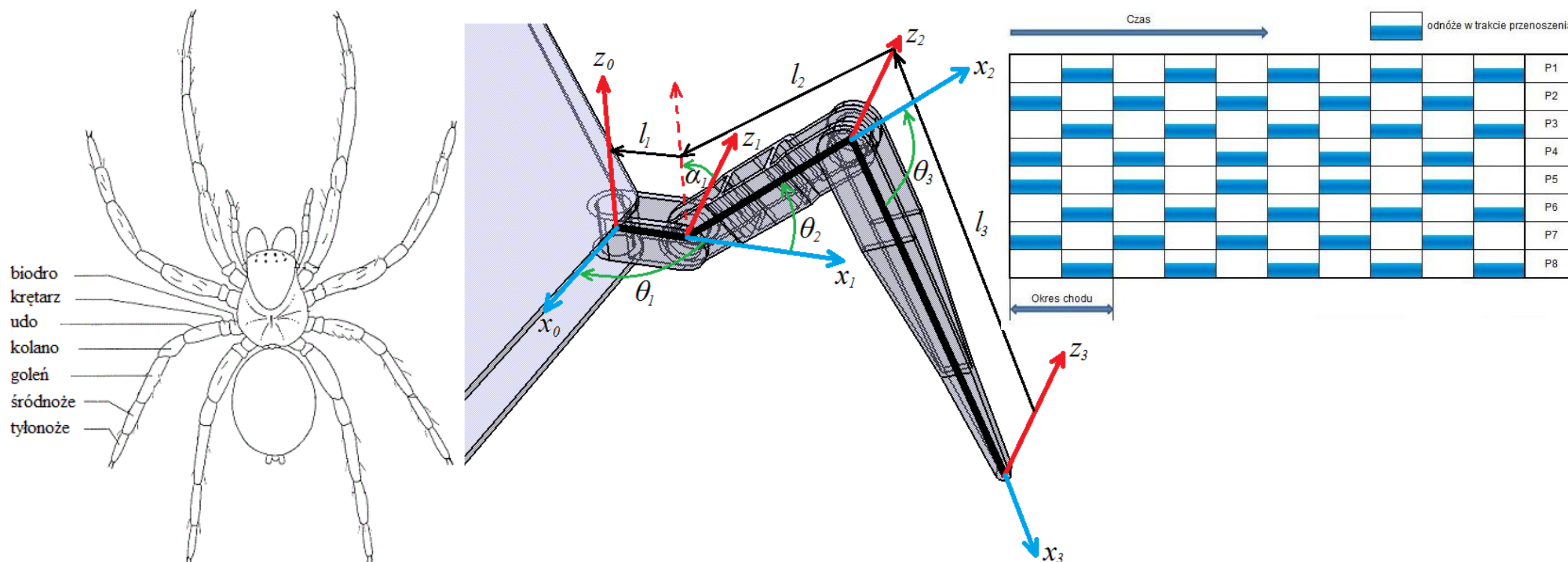
e-mail: mgora@m6.mech.pk.edu.pl, krzysztof.pietruszka88@gmail.com,
trzmiel.adam@gmail.com

Instytucja: Politechnika Krakowska,

Instytut Technologii Maszyn i Automatykacji Produkcji

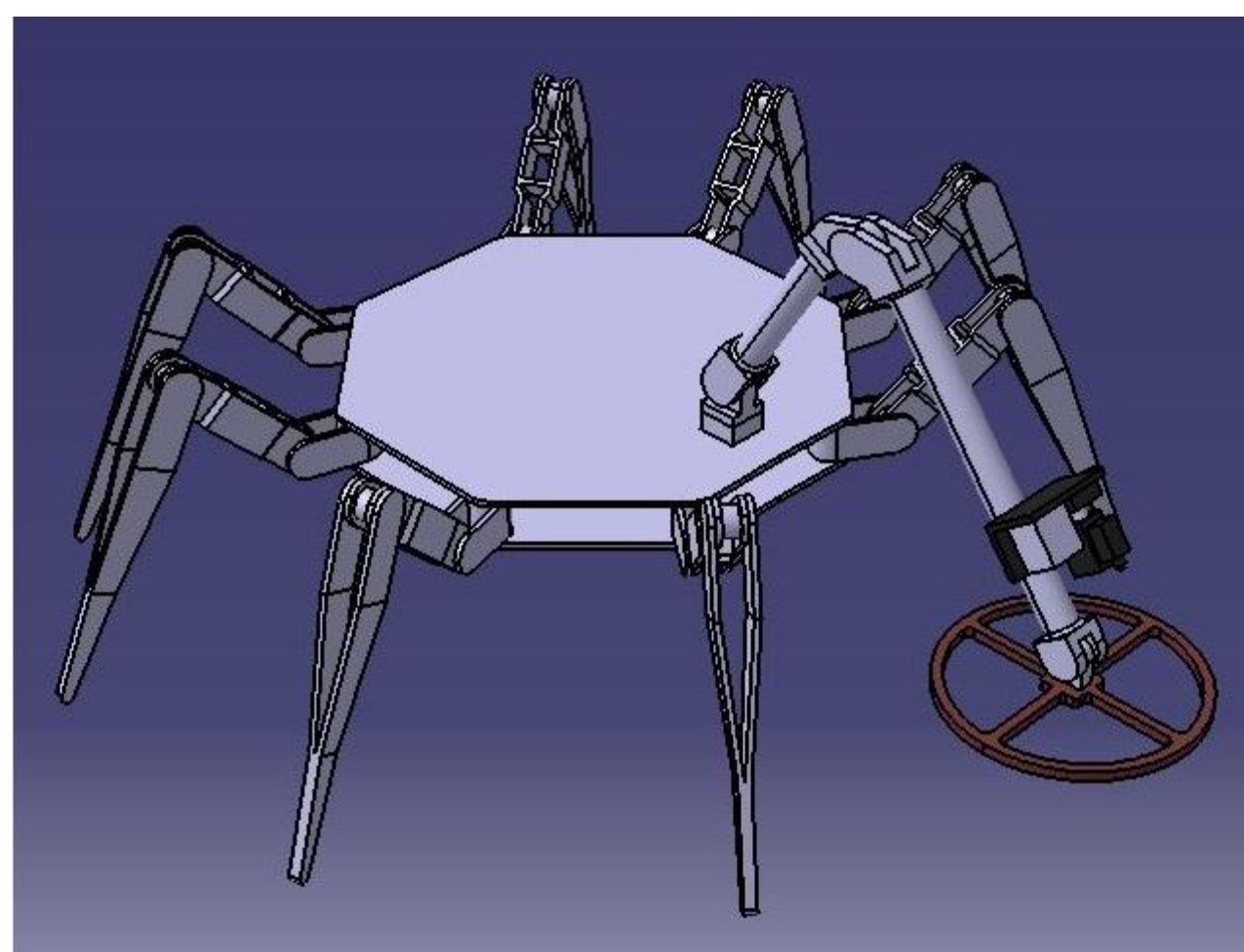
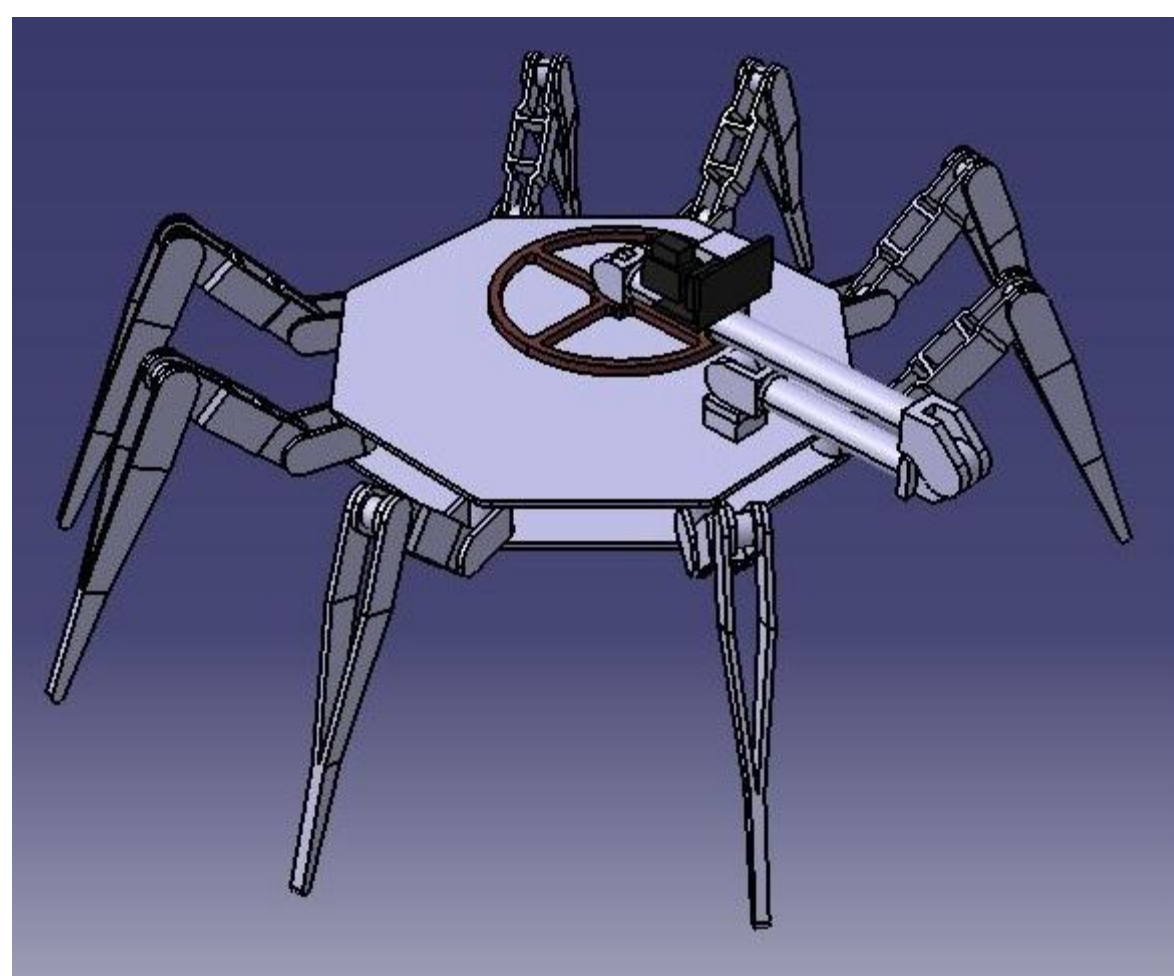
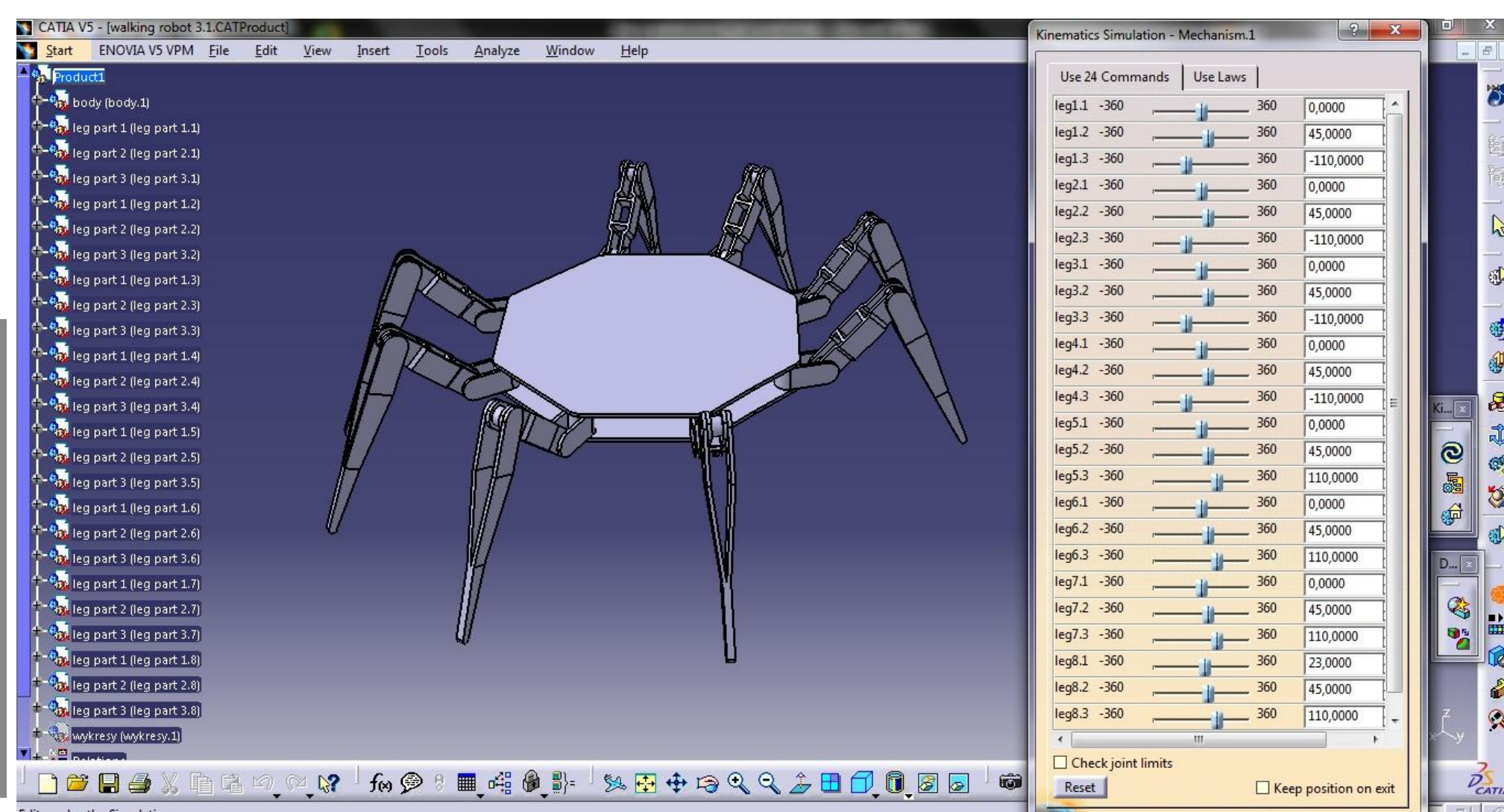
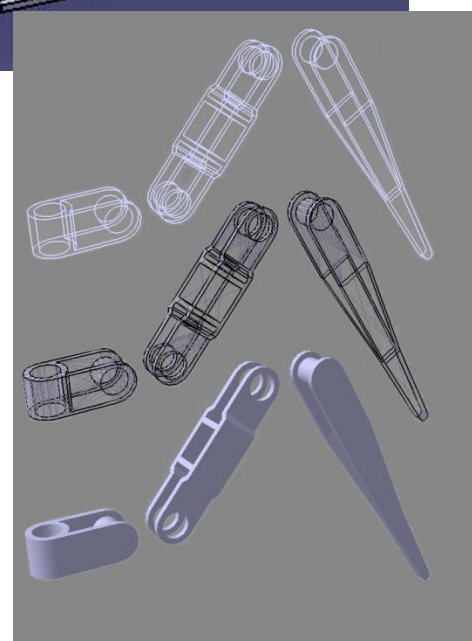
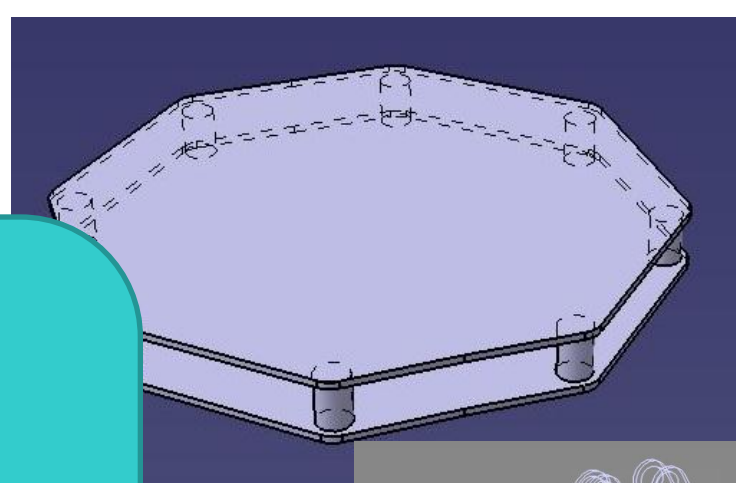
Tytuł plakatu: **Model ośmionóżnego robota saperskiego w środowisku CATIA V5**

Opracowano koncepcję kroczącego robota saperskiego do wykonywania zadań niebezpiecznych dla człowieka, tj. poszukiwania i unieszkodliwiania ładunków wybuchowych.



Analiza chodu robota ośmionóżnego

Opracowanie modelu robota w środowisku CATIA V5



Model robota do wykrywania min w trybie transportowym i poszukiwawczym

Model robota do usuwania min w trybie transportowym i pobierania ładunku DRAGON

