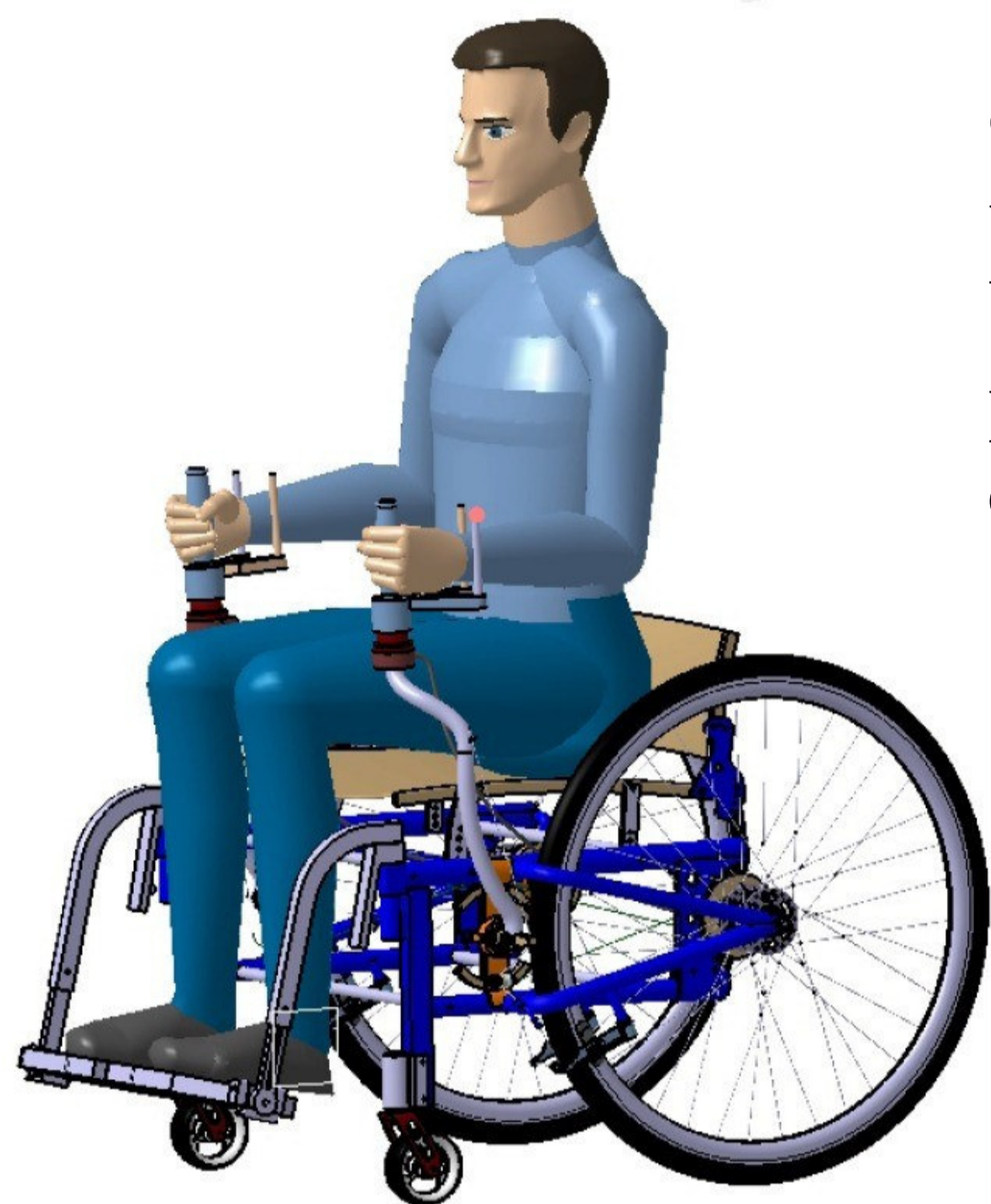


Autorzy: Dominika KORYGA, Maciej BARWICKI, Krzysztof FIOK
e-mail: dominika.koryga@gmail.com, maciejbarwicki@o2.pl, fiok@it.pw.edu.pl
Instytucja: Politechnika Warszawska Wydział Transportu
Studenckie Koło Naukowe Technik CAX



Wykorzystanie środowiska Catia V5 podczas rozwoju projektu dźwigniowego wózka inwalidzkiego



Obecny projekt jest kontynuacją powstałego wcześniej pomysłu na dźwigniowy wózek inwalidzki. Wózek ten umożliwia lepsze dostosowanie się do potrzeb osoby niepełnosprawnej oraz bardziej efektywny i przyjemniejszy sposób poruszania się.

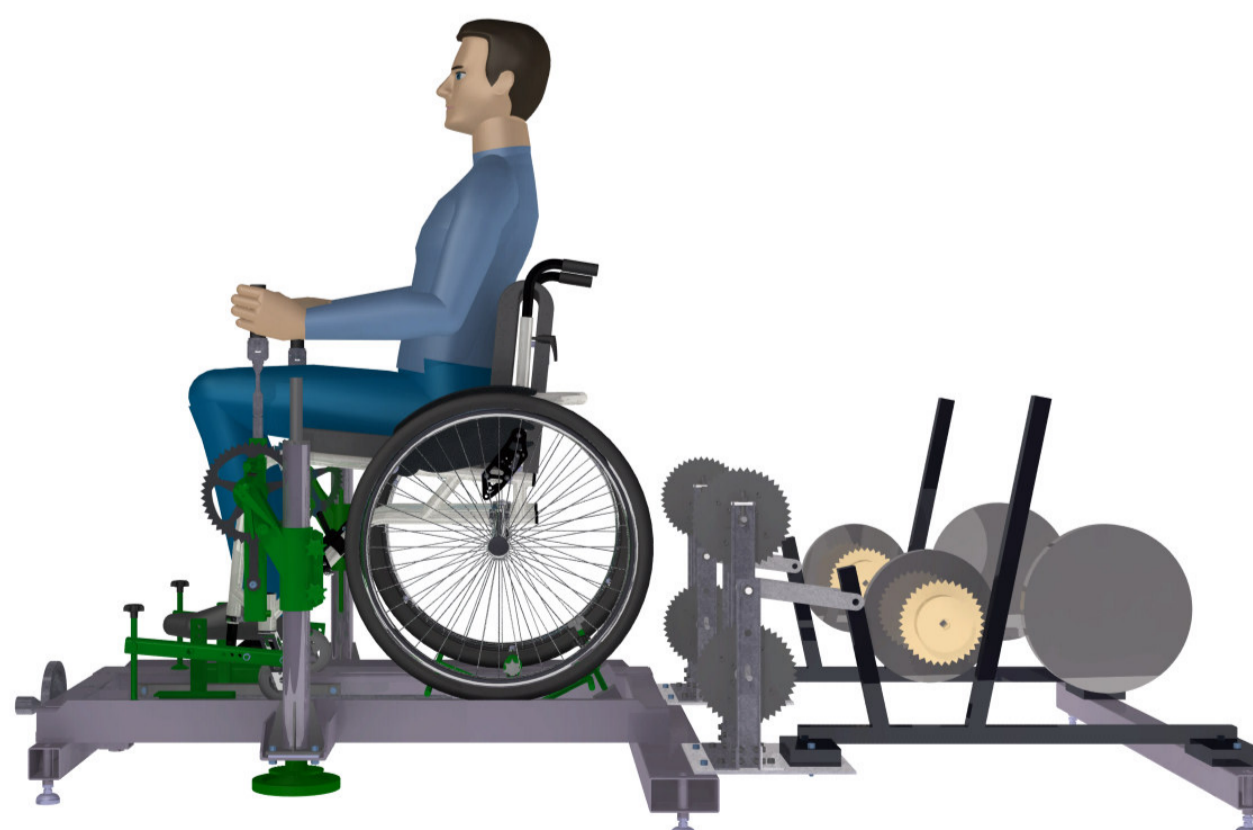


Wcześniejszy model wózka dźwigniowego wykonany w oparciu o dostępne na rynku elementy konstrukcyjne.



Model 3D aktywnego wózka inwalidzkiego firmy GTM Mobil wykonanego przez studenckie koło naukowe w oparciu o pomiary własne.

Stanowisko do optymalizacji układu dźwigni napędowych.



Pracę zrealizowano przy wsparciu projektu ECO-Mobilność



INNOWACYJNA
GOSPODARKA
NARODOWA STRATEGIA SPÓJNOŚCI



UNIA EUROPEJSKA
EUROPEJSKI FUNDUSZ
ROZWOJU REGIONALNEGO



PROJEKT WSPÓLFINANSOWANY ZE ŚRODKÓW EUROPEJSKIEGO FUNDUSZU ROZWOJU REGIONALNEGO W RAMACH PROGRAMU OPERACYJNEGO INNOWACYJNA GOSPODARKA