

Robot Alpinista to robocza nazwa jednego z projektów jakim zajmujemy się na Kole Naukowym Mechatroniki. Chcemy stworzyć robota, który będzie mógł poruszać się po powierzchniach pionowych.

Początkowo robot miał wykonywać zadanie mycia szyb na oszklonych budynkach, jednak postanowiliśmy stworzyć maszynę która po prostu będzie w stanie poruszać się w pionie. Projekt jest w fazie początkowej. Zbierane są informacje na temat możliwych do zastosowania rozwiązań.

Aktualnie tworzony jest referat na temat układów lokomocji oraz sposobu "przymocowania" robota do powierzchni po której się porusza. Aby praca była efektywna postanowiliśmy stworzyć małą grupę która w całości poświęci się temu projektowi.

W skład zespołu stale zajmującego się tym projektem wchodzi:

- Jarosław Rychlica
- Łukasz Zieleniewicz
- Łukasz Chrobot

Podzieliłiśmy się zadaniami. Ja zajmuję się układami kroczącymi, Łukasz Zieleniewicz gąsienicowymi, a Łukasz Chrobot kołowymi.

Pomysł tego projektu wyszedł ode mnie więc zbieram w całość naszą pracę.

## **UPDATE (18.04.2010):**

Referat został skończony już jakiś czas temu. Należą się podziękowania dla Rafała Łosko, studenta 2. roku energetyki, który nie będąc członkiem koła doradzał nam jako specjalista od wielu lat zajmujący się konstrukcją samolotów RC. Robot Alpinista przeszedł do fazy testów. Aktualnie czekamy na zamówione części. Zamówiliśmy je jeszcze przed świętami wielkanocnymi, więc na dniach powinny dotrzeć i przystąpimy do budowy. Do zespołu dołączył Janek Gorczyca, który zajął się zamówieniem.

Jeśli ktoś chce się przyłączyć i aktywnie uczestniczyć w tym projekcie (lub pomóc w konkretnej sprawie) to zapraszamy.

Więcej informacji oraz postępy pracy można znaleźć na forum: [LINK](#)