University of Warsaw Rover Team to zespół studencki, którego celem jest tworzenie

analogów łazików marsjańskich na międzynarodowe konkursy. Obecnie grupa składa się

z 22 studentów z trzech wydziałów Uniwersytetu Warszawskiego.

Każde zawody, w których bierzemy udział, mają podobne wymagania: należy

skonstruować zdalnie sterowanego robota (łazika) zdolnego wykonać rozmaite zadania,

mające przedstawiać trudności, jakie prawdziwe łaziki mogą napotkać podczas

przyszłych, załogowych misji na Marsa. Wyzwania, które stoją przed naszą konstrukcją

to między innymi poruszanie się po trudnym terenie, podnoszenie i dostarczanie

przedmiotów, obsługa urządzeń oraz przeprowadzenie pomiarów geologicznych.

Dodatkowo, część z nich powinna być przeprowadzana autonomicznie, bez kontaktu z

operatorem.

Nasza drużyna została założona w grudniu 2014 na wydziale Fizyki UW. Nikt z nas nie

miał wcześniej żadnego kontaktu z robotyką i działaliśmy na Uniwersytecie, który nie jest

uczelnią ściśle techniczną, więc konstrukcja takiej maszyny była dla nas nie lada

wyzwaniem. Musieliśmy nie tylko nauczyć się od podstaw projektowania i konstruowania

robotów, ale także stworzyć całą niezbędną do tego infrastrukturę. Nasz pierwszy łazik,

nazwany Axolotl, został zbudowany na wrześniowy European Rover Challenge 2015.

W roku 2016 udało się nam odnieść sukcesy z kolejną wersją naszej konstrukcji - Axolotl

2.0. Zdobyliśmy trzecie miejsce na United Kingdom University Rover Challenge oraz

szóste miejsce na European Rover Challenge. W tym roku również chcielibyśmy

zawalczyć o podium na zawodach University Rover Challenge w czerwcu w USA.

Konstruujemy na nie całkowicie nowego łazika - Anterosa. Zostana w nim wykorzystane

najlepsze, sprawdzone w boju rozwiązania z poprzednich maszyn, a także będą

wprowadzone innowacje i znaczne ulepszenia.

Więcej na naszej stronie internetowej: rover.fuw.edu.pl

Skontaktuj się z nami!

Email: rover@okwf.fuw.edu.pl

Fanpage: facebook.com/uwroverteam























