

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. Zostaną w nim wykorzystane najlepsze, sprawdzone w boju rozwiązania z poprzednich maszyn, a także będą wprowadzone innowacje i znaczne ulepszenia.









