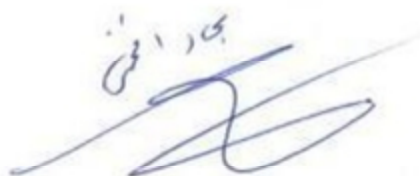


- ادعا یا ادعاهای اختراع؛

- 1- تغذیه دستگاه 12 ولت DC می باشد
 - 2- این اختراع از انکودر مدل ecw1j برای نمونه برداری از سرعت ربات استفاده می کند
 - 3- میکروکنترلر avr بعنوان پردازنده اصلی استفاده شده است
 - 4- از نمایشگر کارکتری استفاده شده است
 - 5- سنسور CMPS 10 برای اندازه گیری جهت و شیب استفاده شده است
- تکنیک اصلی متمایز کننده اختراع
- تکنیک اصلی برای این اختراع استفاده از سنسور قطب نما برای تشخیص موقعیت و جهت ربات است که انرا از دیگر اختراعات متمایز می کند . سنسور قطب نما با استفاده از خواص مغناطیسی، موقعیت، شیب و جهت ربات را استخراج و از طریق پروتکل I2C داده ها را به پردازنده جهت پردازش های بعدی ارسال می کند



مهدی ندری



بهروز غهرامانی



مهدی ندری