

توصیف اختراع

عنوان اختراع:

ربات دوچرخ امدادگر دست پرتاب HSL

زمینه فنی اختراع مربوط:

این اختراع مرتبط با حوزه ربات های دست پرتاب و تلفیق آن با هوش مصنوعی است

مشکل فنی و بیان اهداف اختراع:

استفاده از ربات ها به منظور امداد و نجات در مکان هایی که دچار حادثه شده است که امکان حضور انسان در آن مکان ها وجود ندارد (به دلیل خطرناک بودن و ناپایداری محیط و یا انتشار گاز های سمی و یا خطر انفجار و آتش سوزی و غیره). سال های زیادی است که مورد توجه قرار گرفته است. لذا در حال حاضر، تعیین محل دقیق مصدومین برای اقدامات تکمیلی توسط انسان ها و یا ربات های امدادگر با ابعاد بزرگ و گران قیمت انجام می شود که این ربات ها نیز با توجه به قابلیت های بسیاری که دارند اما دارای نواقص و مشکلاتی هستند که هدف این اختراع برطرف سازی آن ها است. به طور مثال در صورتی که نیاز باشد تا یک ربات برای شناسایی مصدومین وارد محلی شود، باید از درب ورودی وارد شده تا مسیرهای ناهمواری را طی کند و به مصدوم رسیدگی کند. اما در این اختراع یکی از ویژگی های مهمی که لحاظ شده، قابلیت پرتاب آن است که می توان ربات را تا جای ممکن پرتاب کرد و مسیر ساده تر و نزدیکتری را طی کند تا به مصدوم برسد و علائم حیاتی آن را به امدادگران منتقل کند. مشکلی که در اکثر ربات های امدادگر مشاهده شده، این است که قابلیت استفاده در محیط های مرطوب و یا در شرایط بارانی را ندارند و یا در صورت استفاده بسیار خطرناک و مستعد آتش سوزی هستند. اما در این اختراع ویژگی مکانیکی و الکترونیکی ربات به گونه ای طراحی شده که از هرگونه مشکلات رطوبتی محافظت گردیده است. کنترل ربات های امدادگر به دو دسته هوشمند و دستی تقسیم بندی می شوند که هر یک دارای مشکلاتی به شرح ذیل است:

- کنترل ربات به صورت هوشمند: در این روش کنترلی، ربات باید توانایی تشخیص اشیا، موانع و دیگر المان های محیطی را داشته باشد. که برای پردازش و تشخیص هر یک از آن ها سخت افزاری را نیاز دارد که در نتیجه باعث استفاده از منبع تغذیه بزرگتر است (که باعث بزرگتر شدن ربات و گرانتز شدن آن می شود) و در غیر این صورت طول عمر ربات کاهش می یابد.

- کنترل ربات به صورت دستی: در این روش ربات می تواند کوچک، کم هزینه و مقرون به صرفه باشد و اپراتور به راحتی ربات را کنترل کند. اما با توجه به خطاهای انسانی که می توانند ناشی از خستگی، استرس و یا غیره باشند، امکان این وجود دارد که بسیاری از مصدومین شناسایی نشوند و یا ربات به موانعی برخورد کند که همین امر موجب خسارت های دیگری می شود.

5

شرح وضعیت دانش پیشین و سابقه پیشرفت هایی که در ارتباط با اختراع ادعایی وجود دارد:

در حال حاضر ربات های امدادگر متعددی با کاربری های مختلف وجود دارند که طبق بررسی های انجام شده، این ربات ها ابعاد بزرگی دارند و قابل پرتاب نیستند و همچنین مکانزیم حفاظتی در برابر مسائلی همچون رطوبت تعبیه نگردیده است. معایبی نیز همچون عدم امکان حمل محموله بر این طرح وارد است اما هدف اصلی این وسیله انتقال اطلاعات محیطی به امدادگران است تا قبل از ورود به محل حادثه، شناخت کافی از محیط را داشته باشند.

10

ارائه راه حل برای مشکل فنی موجود همراه با شرح دقیق و کافی و یکپارچه اختراع:

با در نظر گرفتن مشکلات فنی ذکر شده، معایب سیستم ها و ربات های امدادگر موجود عبارت اند از:

- ابعاد بزرگ و شکنندگی: ربات های امدادگر معمولاً حجیم و شکننده هستند و برای ورود به محل حادثه به فضای زیادی نیاز دارند. اما در این طرح، ربات با ابعادی کوچک تر و طراحی انعطاف پذیر ساخته شده است. به علاوه، با استفاده از تکنیک تقسیم نیرو، امکان پرتاب ربات به محل حادثه فراهم می شود.

15

- عدم مقاومت در برابر رطوبت: بسیاری از ربات های امدادگر در شرایط برفی یا بارانی ایزوله نیستند و احتمال نفوذ آب و اتصال کوتاه در مدارهای الکترونیکی آن ها وجود دارد که خود می تواند موجب ایجاد خطرات بیشتری گردد. در این طرح، تمامی درزهای ایجاد شده توسط پیچ و مهره ها به طور کامل آب بندی شده اند تا از نفوذ مایعات به داخل ربات جلوگیری شود.

20

- ساختار استوانه ای با طراحی ماژولار: بدنه اصلی ربات به صورت استوانه ای و با استفاده از پرینتر سه بعدی تولید شده است. قطعاتی مانند مدارهای الکترونیکی، باتری، دوربین و سایر اجزا به صورت کشویی در این بدنه جای گذاری یا از آن خارج می شوند، که نگهداری و تعمیر را ساده تر می کند.

- پردازش های سنگین بر روی خود ربات: ربات های امدادگر عموماً فاقد قابلیت های پیشرفته تشخیص اشیا، موانع یا مصدومین هستند و در صورت وجود این قابلیت ها، پردازش ها مستقیماً روی ربات انجام می شود که باعث کاهش عمر باتری می گردد. در این طرح، اطلاعات محیطی توسط ربات فشرده سازی و تا فاصله ۴۵۰ متری به کامپیوتر اپراتور منتقل می شوند. این اطلاعات در کامپیوتر، با نرم افزار طراحی شده که از الگوریتم YoloDotNet استفاده می کند، پردازش می شوند. همچنین، قابلیت فعال یا غیرفعال کردن این الگوریتم نیز توسط اپراتور وجود

25

دارد. همچنین لازم به ذکر است که ربات به کمک مادون قرمز و LED های تعبیه شده، امکان دید در محیط های تاریک را نیز فراهم می سازد، که به طور چشمگیری به امدادگران در شرایط بحرانی کمک می کند.

توضیح اشکال، نقشه و نمودارها:

5

بیان واضح و دقیق مزایای اختراع ادعایی نسبت به اختراعات پیشین:

مزایای اختراع ادعایی نسبت به اختراعات پیشین به شرح زیر است:

- ابعاد کوچک، مازولار بودن، منبع باز و مقرون به صرفه بودن
- قابلیت پرتاب شدن به محل حادثه
- انجام عملیات در محیط های تاریک و روشن، همچنین در محیط های خشکی و مرطوب حتی در شرایط برفی و بارانی

10

- انتقال داده های صوتی و تصویری محیط به صورت بی سیم تا فاصله ۴۵۰ متر
- سرعت و گشتاور مناسب برای حرکت در زمین های ناهموار، سنگلاخ، عبور از موانع و دارای شیب تا ۴۰ درجه
- تشخیص و شناسایی اشیاء، مصدومین و موانع موجود در محیط حادثه توسط الگوریتم استفاده شده به نام YoloDotNet

15

- استفاده از قابلیت هایی همچون Deep-Sleep، FreeRTOS و مدیریت تغذیه جهت استفاده بهینه از باتری ربات به منظور افزایش طول عمر باتری

توضیح حداقل یک روش اجرایی برای به کارگیری اختراع:

تصور کنید یک ساختمان نیمه کاره دچار تخریب شده و نیاز فوری به شناسایی مصدومین وجود دارد. در این شرایط، امدادگران با توجه به نبود اطلاعات دقیق از وضعیت کنونی محیط، تصمیم می گیرند از یک ربات امدادگر استفاده کنند. این ربات، به دلیل طراحی ویژه خود، قابلیت پرتاب به داخل ساختمان را دارد. پس از ورود ربات به محیط حادثه، اپراتور عملیات کنترل آن را آغاز می کند. در صورتی که فضای داخل ساختمان تاریک باشد، اپراتور می تواند قابلیت دید در شب ربات را از طریق مادون قرمز و LED های تعبیه شده فعال کند. اگر محیط روشن باشد، نیازی به این قابلیت نخواهد بود. ربات با کمک دو چرخ خود، به سادگی در مسیرهای مختلف حرکت می کند و در عین حال، تصاویر و صداهای محیط را به صورت زنده برای اپراتور ارسال می کند.

25

این ربات امدادگر به گونه ای طراحی شده که در شرایط پراسترس یا هنگام خستگی اپراتور، امکان استفاده از هوش مصنوعی را فراهم می سازد. در چنین مواقعی، اپراتور می تواند الگوریتم YOLO را فعال کند. این الگوریتم با تحلیل داده های دریافتی از ربات، به شناسایی دقیق اشیاء، موانع یا حتی مصدومین کمک می کند. قابلیت فعال یا غیرفعال کردن این ویژگی به اپراتور امکان می دهد بسته به شرایط و نیاز، کنترل دقیق تری بر عملیات داشته باشد. در طول بررسی، ربات به

جمع آوری اطلاعات محیطی شامل تصاویر، صداها و سایر داده های ضروری می پردازد. این اطلاعات به امدادگران کمک می کند تا با آگاهی کامل از وضعیت، وارد عمل شوند. با استفاده از این داده ها، تیم امداد می تواند مکان دقیق مصدومین، موانع احتمالی و شرایط عمومی محیط را شناسایی کرده و برنامه ای مؤثر برای عملیات نجات طراحی کند. این سیستم نه تنها خطرات احتمالی برای امدادگران را کاهش داده و به بهبود کارایی عملیات نجات کمک می کند، بلکه زمان لازم برای تصمیم گیری و اجرای عملیات را نیز به طرز چشمگیری کوتاه تر می کند.

5

ذکر صریح کاربرد صنعتی اختراع:

همانطور که از عنوان این اختراع مشخص است، این ربات به طور خاص برای کاربردهای امدادی و پایش محیط طراحی شده است. ویژگی های منحصر به فرد آن، مانند ابعاد کوچک، قابلیت پرتاب، و تجهیز به فناوری های پیشرفته، آن را به ابزاری کارآمد برای عملیات نجات در شرایط بحرانی تبدیل می کند. با این حال، ویژگی های دیگری مانند مقرون به صرفه و منبع باز بودن، امکان استفاده از این ربات را فراتر از حوزه امداد و نجات گسترش می دهد. به دلیل طراحی انعطاف پذیر و قابلیت توسعه، این ربات می تواند در زمینه های آموزشی، پژوهشی، و آزمایشگاهی نیز مورد استفاده قرار گیرد. دانشجویان و محققان می توانند از این پلتفرم برای یادگیری مفاهیمی مانند رباتیک، هوش مصنوعی، پردازش تصویر، و الگوریتم های ناوبری استفاده کنند. بنابراین، این ربات نه تنها به عنوان ابزاری حیاتی در مأموریت های امداد و نجات عمل می کند، بلکه بستری قدرتمند برای آموزش و پژوهش نیز فراهم می سازد.

10

15