

خلاصه‌ای از توصیف اختراع؛

1-عنوان: ترسیم اتوماتیک نقشه مسیر توسط ربات امدادگر به کمک خواص مغناطیسی

2- زمینه فنی: الکترونیک

3- مشکل فنی:

تکنیک استفاده از ربات ها برای امداد در مکان هایی که دچار حادثه شده است سالهای زیادی است مورد توجه قرار گرفته است مخصوصا در مکان هایی که امکان حضور شخص وجود ندارد (به دلیل محدودیت فضا و یا خطرناک بودن حضور شخص به دلیل ناپایداری محیط و یا انتشار گاز های سمی و یا خطر انفجار و آتش سوزی و ...) از آنجایی که ربات ها دارای ابعاد کوچک بوده و لذا توانایی های آنها نیز در امداد رسانی محدود می باشد لذا بهترین گزینه ترسیم نقشه دقیق حرکت ربات و تعیین محل دقیق مصدومین برای اقدامات تکمیلی توسط انسان می باشد و مطمئنا هر چقدر این نقشه دقیق تر باشد امکان امداد رسانی بیشتر بوده و خسارت هابه حداقل خواهد رسید

4- در این اختراع هدف استفاده از سیستمی در ربات امداد گر است که در حین عبور از مسیر های مختلف به صورت کاملا اتوماتیک و با بیشترین دقت و البته با تمام جزئیات نقشه مسیر عبوری ربات را ترسیم کند.

5- در این اختراع به کمک سنسور های مغناطیسی نصب شده بروی ربات می توان جهت و شیب ربات را در یک فضای سه بعدی با دقت بسیار بالا دریافت کرد از طرفی با ستفاده از سنسور های انکودر نصب شده به روی چرخ های ربات سرعت دقیق ربات قابل دریافت است لذا با اطلاعات دریافتی از ربات که شامل جهت (طول ، عرض) و شیب و البته سرعت ربات می باشد به کمک یک نرم افزار مثلا مطلب می توان دقیق ترین نقشه مسیر عبوری ربات را ترسیم کرد

