

## توصیف اختراع

### عنوان اختراع:

ربات دو چرخ دست پرتاب امدادگر با قابلیت تشخیص موانع و مصدومین

### زمینه فنی اختراع مربوط:

این اختراع مرتبط با حوزه ربات های دست پرتاب امدادگر و تلفیق آن با هوش مصنوعی است که می تواند در عملیات امداد و نجات قابلیت تشخیص مصدومین و موانع در مسیر عبوری خود باشد.

### مشکل فنی و بیان اهداف اختراع:

10 ربات ها در عملیات امداد و نجات، به ویژه در مکان هایی که برای حضور انسان خطرناک یا غیرممکن است، مانند محیط های ناپایدار، انتشار گازهای سمی، خطر انفجار یا آتش سوزی، به کار می روند. با وجود پیشرفت های فناوری، همچنان چالش هایی در این زمینه وجود دارد. یکی از این چالش ها، شناسایی دقیق مصدومین و دسترسی سریع به آن ها است که اغلب توسط ربات های بزرگ و گران قیمت انجام می شود. این ربات ها با وجود کارایی بالا، دارای محدودیت هایی مانند اندازه بزرگ، هزینه زیاد و نیاز به تجهیزات پیچیده هستند. هدف این اختراع، طراحی رباتی کوچک، کم هزینه و قابل پرتاب است که بتواند در مدت زمان کوتاهی به مناطق حادثه دیده دسترسی پیدا کند و اطلاعات حیاتی مانند علائم حیاتی مصدومین را به امدادگران منتقل کند. یکی از ویژگی های برجسته این ربات، قابلیت عملکرد در شرایط محیطی مرطوب یا بارانی است که در بسیاری از ربات های موجود، مشکل ساز است و در ادامه به دیگر ویژگی های این ربات خواهیم پرداخت که به شرح ذیل است:

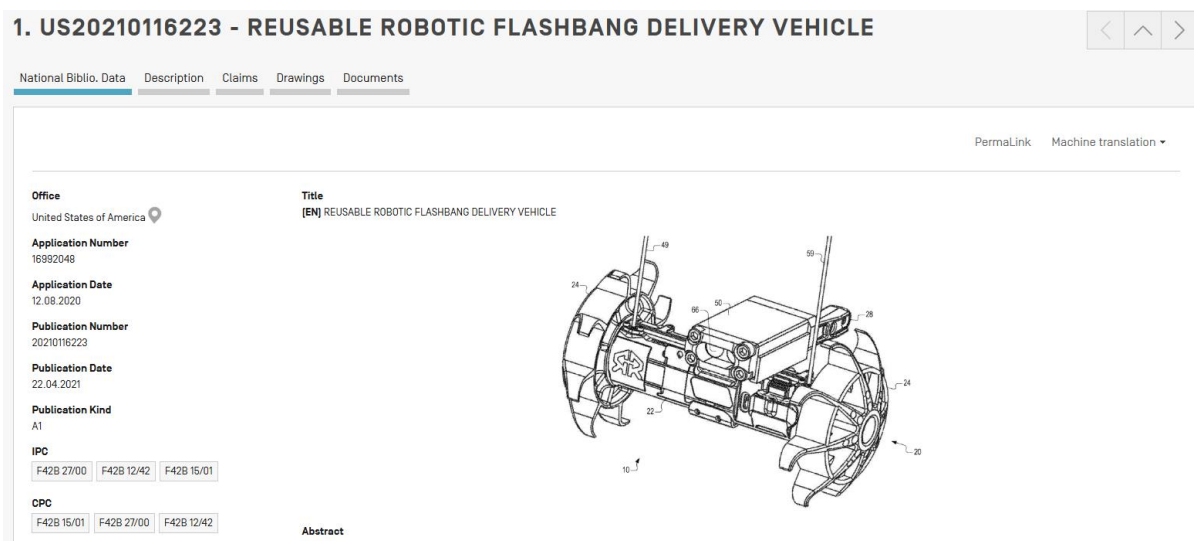
- قابلیت پرتاب: این ربات به گونه ای طراحی شده است که می توان آن را به مکان هایی با دسترسی سخت پرتاب کرد. این ویژگی، زمان دسترسی به مصدومین را کاهش داده و کارایی عملیات را افزایش می دهد.
- طراحی مقاوم در برابر رطوبت: ویژگی های مکانیکی و الکترونیکی ربات به گونه ای بهینه سازی شده اند که ربات بتواند در محیط های مرطوب یا شرایط بارانی بدون خطر آسیب یا آتش سوزی عمل کند.
- سیستم کنترلی ربات به دو دستی هوشمند و دستی تقسیم بندی می شود که در صورت استفاده از ربات هوشمند، ربات باید توانایی تشخیص اشیاء، موانع و دیگر عناصر 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 می شود

(این امر باعث بزرگتر شدن ربات و گرانتر شدن آن می شود). ربات هایی با ابعاد کوچکتر وجود دارند اما قابلیت استفاده از شبکه های عصبی و پردازش تصویر را ندارند.

- 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.

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 مکانیزیم حفاظتی در برابر مسائلی همچون رطوبت تعبیه نگردیده است. از طرفی، ربات های دیگری نیز وجود دارند و می توان از آن ها در زمینه امداد و نجات استفاده نمود که مشهورترین آن ها اختراعی است به شماره US20210116223 که در سال ۲۰۲۱ میلادی ثبت جهانی شده است (شکل-۱) اما معایبی دارد از جمله اینکه کاربرد این ربات در زمینه نظامی تعریف شده است و همچنین از ویژگی هایی همچون استفاده از شبکه عصبی و الگوریتم های یادگیری ماشین بهره مند نشده است و هزینه ساخت و یا خرید آن بسیار بالا است.

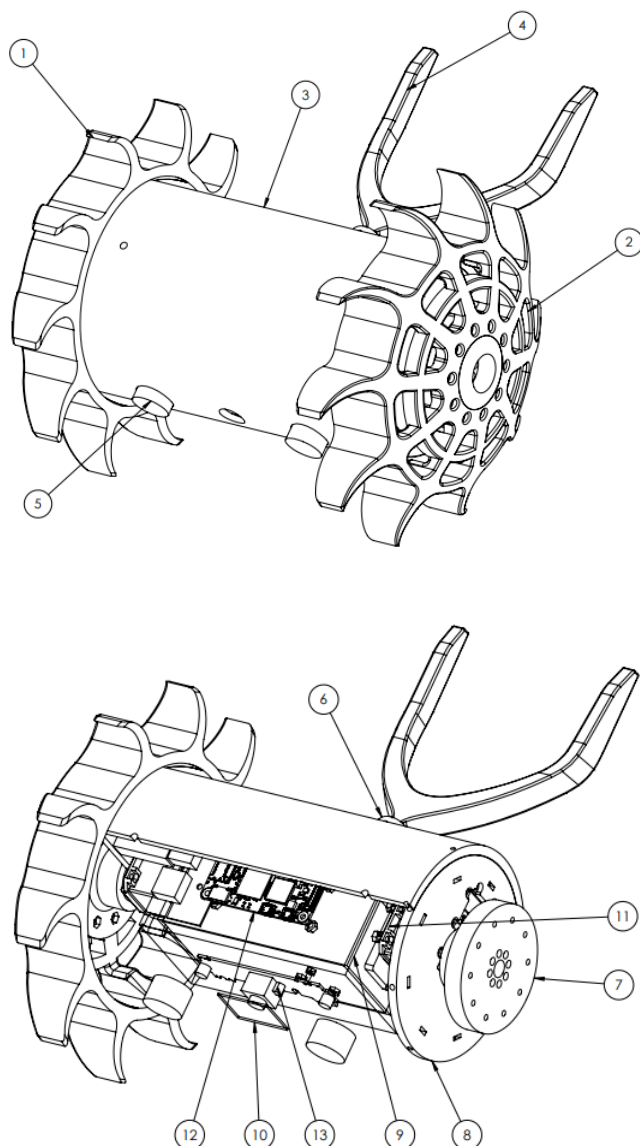


شکل-۱) مشهورترین ربات دست پرتاب اختراع شده که قابلیت هایی همچون تشخیص مصدومین، موانع و استفاده از شبکه های عصبی و یادگیری ماشین را ندارد.

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

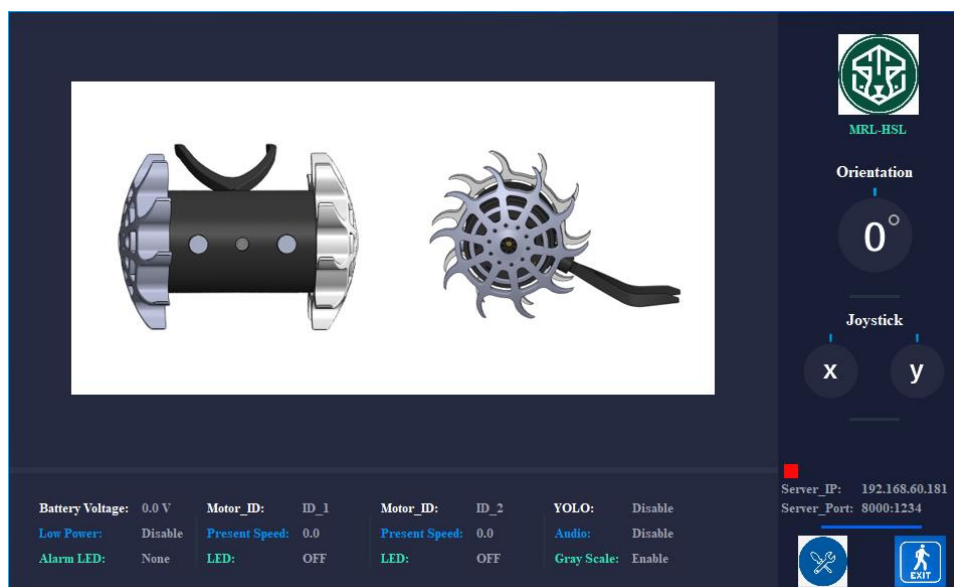
با در نظر گرفتن مشکلات فنی ذکر شده، معایب سیستم ها و ربات های امدادگر موجود عبارت اند از:

- 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.
- 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. 5 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.
- 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. 10
- پردازش های سنگین بر روی خود ربات: همانطور که ذکر شد، ربات های امدادگر عموماً فاقد قابلیت های پیشرفته تشخیص اشیاء، موانع یا مصدومین هستند و در صورت وجود این قابلیت ها، پردازش ها مستقیماً روی ربات انجام می گیرد که باعث کاهش طول عمر باتری می شود. در این طرح، اطلاعات محیطی توسط ربات و ماژول های بی سیم که بر روی آن قرار دارند، فشرده شده و می توانند تا فاصله ۴۵۰ متری به کامپیوتر اپراتور منتقل می شوند. 15 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 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.



شماره	نام	کاربرد
۱	چرخ های جانبی ربات	حرکت در مسیرهای ناهموار و عبور از موانع
۲	محفظه چرخ های ربات	سبک سازی و انعطاف در لحظه فرود ربات
۳	بدنه خارجی استوانه ای	ایزوله سازی ربات از ورود هرگونه مایعات
۴	دم ربات	حفظ تعادل ربات
۵	LED های ربات	روشن کردن محیط های تاریک
۶	پایه دم ربات	اتصال دم به ربات

۷	فلنج اتصال چرخ	اتصال چرخ ها به ربات
۸	درب بالایی ربات	بسته شدن محفظه درونی به بدنه خارجی استوانه ای
۹	باتری ربات	تغذیه ربات
۱۰	حسگر مادون قرمز	قابلیت دید در شب
۱۱	موتور و یا محرک ربات	محرک ربات جهت حرکت در مسیرهای ناهموار و عبور از موانع
۱۲	برد Raspberry Pi	دریافت و ارسال داده های صدا و تصویر به اپراتور
۱۳	دوربین و میکروفون	آگاه سازی اپراتور از صدا و تصویر محیط
۱۴	نرم افزار کنترلی	کنترل از راه دور و قابلیت فعال-غیرفعال سازی دوربین، میکروفون، YOLO و ...



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

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

- ابعاد کوچک، ماژولار 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
- 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 های شبکه عصبی

استفاده شده به نام YoloDotNet

- 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 صداها را به صورت زنده برای اپراتور ارسال می کند.

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.

### 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.