

ادعا نامه

۱- ربات امدادگر و جستجوگر چند منظوره؛ سیستمی مکانیکی- الکتریکی، متشکل از یک مجموعه تجهیزات جهت حرکت، هدایت، داده برداری، کنترل بیسیم با برد بلند می باشد.

۲- مطابق ادعای ۱: تجهیزات مکانیکی جهت حرکت شامل یک موتور الکتریکی که روی خط مرکزی ربات قرار دارد

۳- مطابق ادعای ۱: جهت هدایت (حرکت به طرفین و دور زدن) از یک موتور الکتریکی که به صورت عمودی در قسمت پایینی ربات قرار گرفته، استفاده شده است.

۴- مطابق ادعای ۱: جهت داده برداری از دو عدد دوربین با قابلیت گردش ۳۶۰ درجه استفاده شده که اطلاعات را به صورت بی سیم به گیرنده می فرستند.

۵- مطابق ادعای ۴ : تجهیزات الکتریکی استفاده شده شامل گیرنده و فرستنده رادیویی، باتری جهت تامین انرژی مورد نیاز آن ها و موتورهای الکتریکی می باشد.

۶- ربات امدادگر حاضر علاوه بر حرکت در خشکی دارای تجهیزاتی برای حرکت در آب (و سایر سیالات) و سطوح منحنی الشکل می باشد.

۷- مطابق با ادعای ۶ : برای حرکت همزمان در سیالات و خشکی، یک سیستم مکانیکی در نظر گرفته شده است.

۸- مطابق ادعای ۷ و ۶ : یک موتور الکتریکی کاملاً آب بندی شده و یک پروانه متصل به موتور داخل یک فضای استوانه ای دارای درب های خود باز شو ورود آب در پایین ترین قسمت ربات تعبیه شده است.

۹- مطابق ادعای ۸ : درب‌های ورود آب بسیار سبک بوده و در اثر فشار آب ورودی کاملاً باز می‌شود و آب کل سطح مقطع استوانه را فرا می‌گیرد.

۱۰- مطابق ادعای ۶ : جهت حرکت در مسیرهای منحنی‌الشکل، از یک پوسته کروی که کلیه تجهیزات داخل آن قرار می‌گیرد استفاده شده است (ربات مذکور یک ربات کروی می‌باشد).

۱۱- ربات مورد نظر دارای سیستم مکانیکی جهت حمل محموله می‌باشد.

۱۲- مطابق ادعای ۱۱: سیستم مکانیکی جهت حمل محموله شامل یک مخزن مکعب مستطیلی با درب (به شکل قطاعی از کره)، یک موتور الکتریکی جهت باز و بسته کردن درب ، یک چرخنده شانه‌ای و یک ریل جهت کنترل حرکت در مسیر می‌باشد.

۱۳- ربات مورد نظر شامل تجهیزاتی جهت کنترل میزان عمق شناوری در سیالات می‌باشد.

۱۴- مطابق ادعای ۱۳: از دو عدد پمپ جهت مکش و تخلیه سیال و لوله‌های قرار گرفته در سراسر فضای داخلی کره جهت کنترل عمق شناوری استفاده شده است.

عناصر اختراعی

سیستم حرکت در سیالات کاملاً نوآورانه بوده و جهت افزایش سرعت حرکت در سیالات طراحی شده است. به علاوه امکان انتخاب دو نوع حرکت در سیال (حرکت با سیستم جدید یا حرکت با همان مکانیزم حرکت در خشکی) وجود دارد.

سیستم طراحی شده جهت حمل محموله کاملاً جدید بوده و این سیستم سوار کردن و تحویل محموله را تسریع و آسان می‌نماید.

سیستم کنترل میزان عمق شناوری تا به حال در هیچ کاری مشاهده نگردیده است.