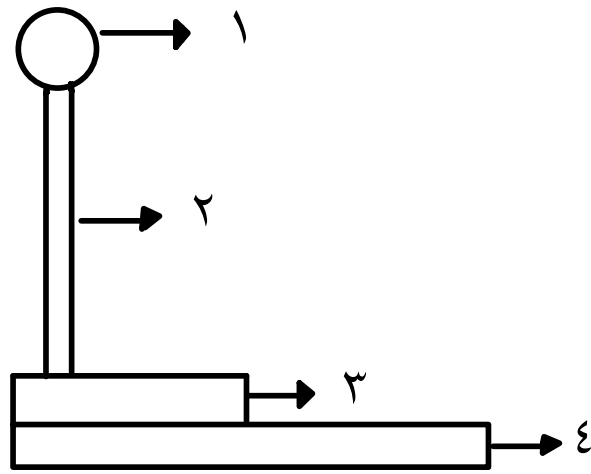
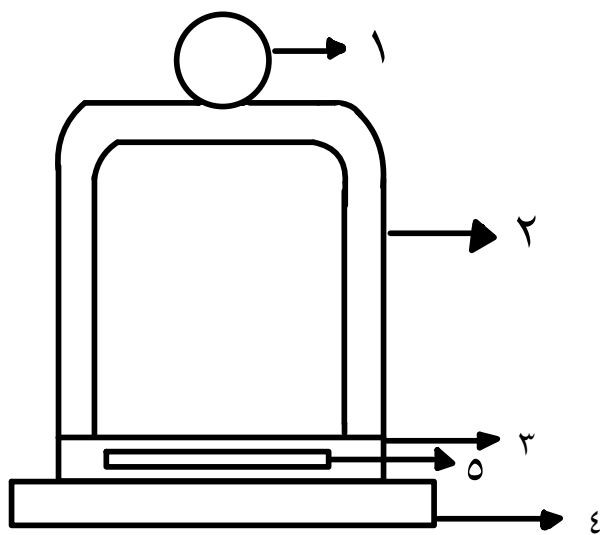


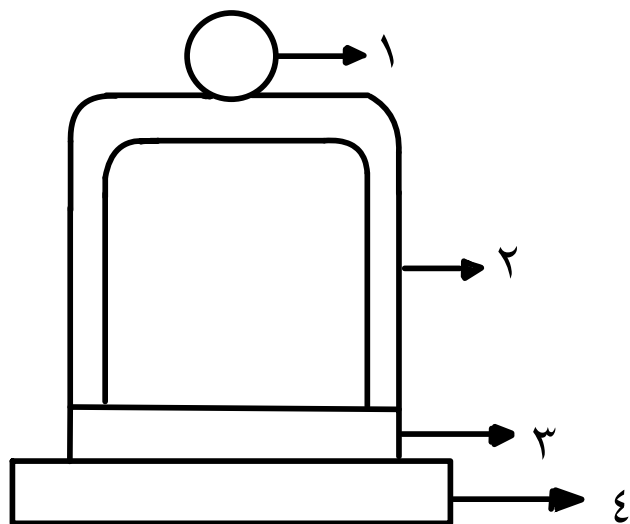
براءة إختراع



شكل (١)



شكل (٢)



شكل (٣)

الشاشة القادرة على الميلان بما يتناسب مع الأشخاص الذين يقفون أمام الروبوت

الوصف الكامل

* خلفية الاختراع

يتعلق الاختراع الحالي بنظام يحرك الشاشة (ميلان) في شاشة الروبوت بما يتناسب مع الأشخاص الذين يقفون أمام الروبوت

* أقرب حالات تقنية للاختراع الحالي هي:

١- وثيقة براءة الاختراع الأمريكية ٨٩٩٦١٧٤ وتاريخ ٢٠١٥/٠٣/٣١ م

٢- وثيقة براءة الاختراع الأمريكية ٩٣٩٩٢٩٤ وتاريخ ٢٠١٦/٠٧/٢٦ م

يمكن ملاحظة أن الاختراعات المذكورة أعلاه توضح أنه يوجد تواصل فعال بين شاشة الروبوت والأشخاص ولكن بتفاعلات جسدية مباشرة وبديهية

* الوصف العام للاختراع:

في السابق كانوا الأشخاص يحركون أجسادهم بما يناسب اتجاه شاشة الروبوت ويوضح هذا الاختراع بأن الشاشة تميل وتتحرك باتجاه الشخص هكذا يكون سهل وممتع للمستخدم بحيث أنه لا يوجد صعوبة في التحكم في الشاشة

* شرح مختصر للرسومات:

شكل ١: منظر عام للروبوت في الوضع الجانبي

شكل ٢ : منظر عام للروبوت من الجهة الأمامية

شكل ٣: منظر عام للروبوت من الجهة الخلفية

الوصف التفصيلي:

في الشكل رقم (١) يتكون الاختراع من الرأس والمفصل الذي يتم من خلاله التحكم في حركة الروبوت، حيث يتم تثبيت العدسات والكاميرات والميكروفونات والمستشعرات الأخرى في الرأس. وبفضل هذه الأجهزة ، يمكن للروبوت تحديد مكانه وتحديد مواقع الأشياء الأخرى ويتفاعل معها و شاشة العرض (٢) تعتبر الشاشة الواجهة الرئيسية للروبوت، حيث يتم عرض المعلومات والمخرجات الخاصة بالروبوت. ويمكن من خلالها التحكم في الروبوت وتغيير إعداداته، وبعض الروبوتات تستخدم الشاشات لعرض الوجوه والتعبير الوجه لتحسين التفاعل مع البشر. لكن الشاشة في هذا الروبوت ليست مشابهة للشاشات التي يتم استخدامها للروبوتات الأخرى يتميز هذا الروبوت بشاشة قادرة على الميلان بطريقة مميزة تناسب المستخدم ، يوجد قاعدتين القاعدة رقم (٣) هي القاعدة التي تحتوي على الحساسات التي تقوم برسم خريطة للمكان بحيث يقوم الروبوت بالتحرك دون الاصطدام ، رقم (٤) القاعدة التي تحتوي على المحركات والمراوح والعجلات والمستشعرات الأخرى، وتعتبر هذه الأجزاء الأساسية في تحريك الروبوت وتحديد موقعه ومحاذاته. ويتم التحكم في القاعدة بواسطة مجموعة من الدوائر الإلكترونية والمحسّنات والتي تعمل على توجيه الروبوت إلى الأماكن المطلوبة رقم (٥) هي الحساسات وهي تعتبر من الأجزاء الرئيسية في حركة الروبوت ومن استخداماتها الكشف عن المسافة: تستخدم بعض الحساسات للكشف عن المسافة بين الروبوت والأشياء المحيطة به، مما يتيح للروبوت تجنب العوائق والتحرك بسلاسة في البيئة المحيطة به. ٢- الكشف عن الضوء: تستخدم بعض الحساسات للكشف عن مستوى الإضاءة في البيئة المحيطة، ويمكن استخدامها في تحسين أداء الروبوت في الظروف المختلفة، مثل الإضاءة الخافتة أو المنخفضة. ٣- الكشف عن الصوت: تستخدم بعض الحساسات للكشف عن الصوت وتحسين تفاعل الروبوت مع الصوتيات المحيطة به، ويمكن استخدامها في تحسين أداء الروبوت في الروبوتات القائمة على الصوت مثل الروبوتات المستخدمة في الاستجابة الصوتية. ٤- الكشف عن الحركة: تستخدم بعض الحساسات للكشف عن الحركة والتغيير في الوضع، ويمكن استخدامها في تحسين أداء الروبوت في الروبوتات المتحركة

عنصر الحماية:

نظام ميكانيكي بقاعدة الروبوت يجعل الشاشة قابلة للميلان بما يتناسب مع الناس
الذين أمام الروبوت

الملخص:

يتعلق الاختراع الحالي بأنه نظام ميكانيكي بقاعدة الروبوت يتم من خلاله التحكم في الشاشة بحيث تكون قادرة على الميلان بما يتناسب مع الأشخاص الذين أمام الروبوت