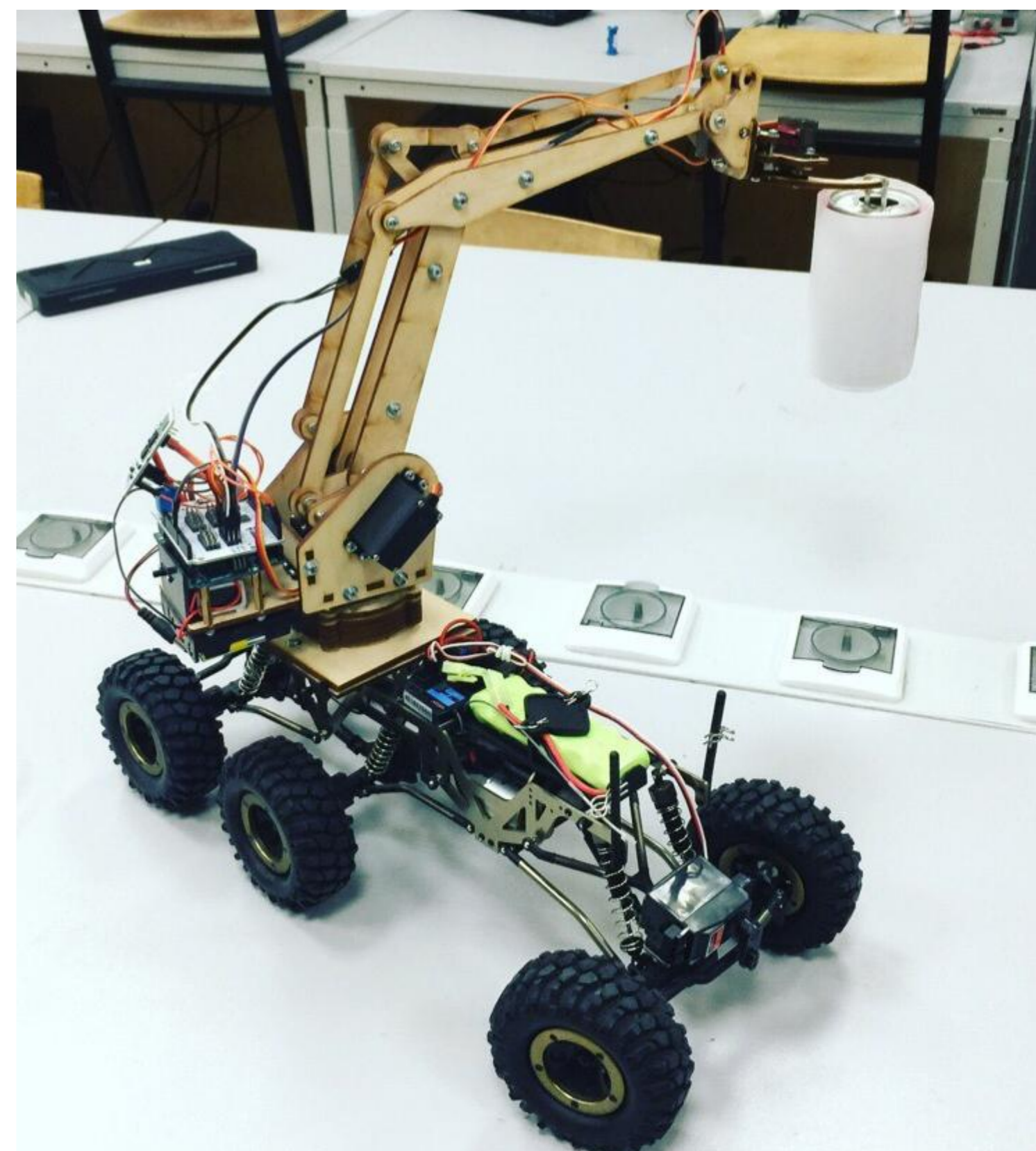


Искатель2.0

Робот для исследования труднодоступных и труднопроходимых поверхностей суши и прибрежных территорий.

Там куда еще не добрался человек, там где агрессивные окружающие условия затрудняют его присутствие придет на помощь робот Искатель.



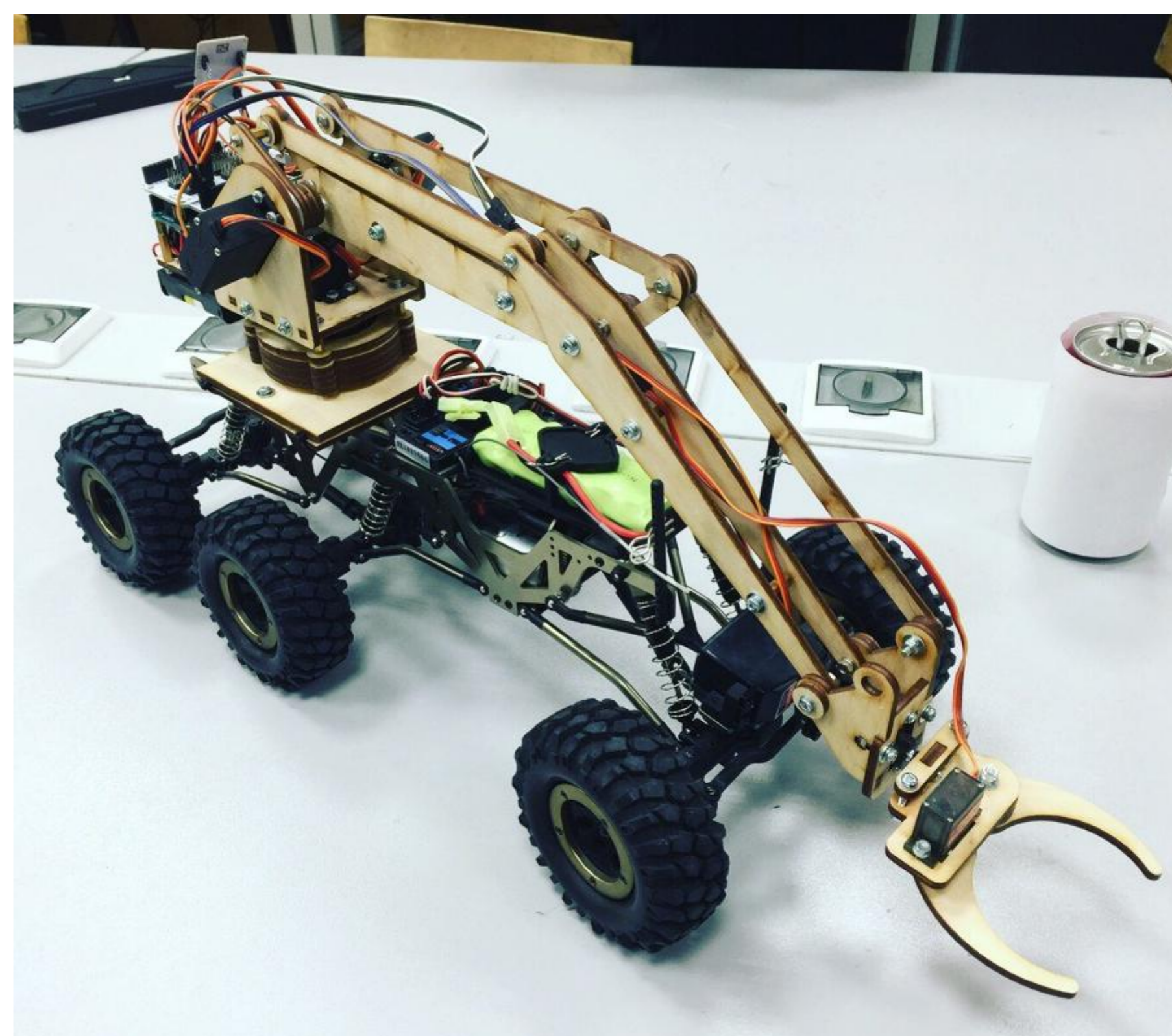
Роботу Искателю под силу решение самых разнообразных и сложных задач:

-Исследование труднодоступных и труднопроходимых поверхностей суши и прибрежных территорий, в том числе поверхностей других планет.

-Геологическая разведка с отбором образцов грунтов, бурением скважин.

-Обследование зараженных территорий (радиация, химическое заражение).

-Сборка жилых модулей на исследуемых планетах до прибытия космонавтов.



Разработанная модель робота предназначена для отработки технологии и подходов по созданию автономных роботов исследователей труднодоступных территорий и демонстрирует технические возможности таких роботов.



Искатель2.0

Возможности робота:

-Повышенная проходимость робота по различным рельефам суши.

-Возможность разведки территории с воздуха, поиск маршрута, фото и видеосъемка.

-Обнаружение объектов при движении платформы и при работе манипулятора

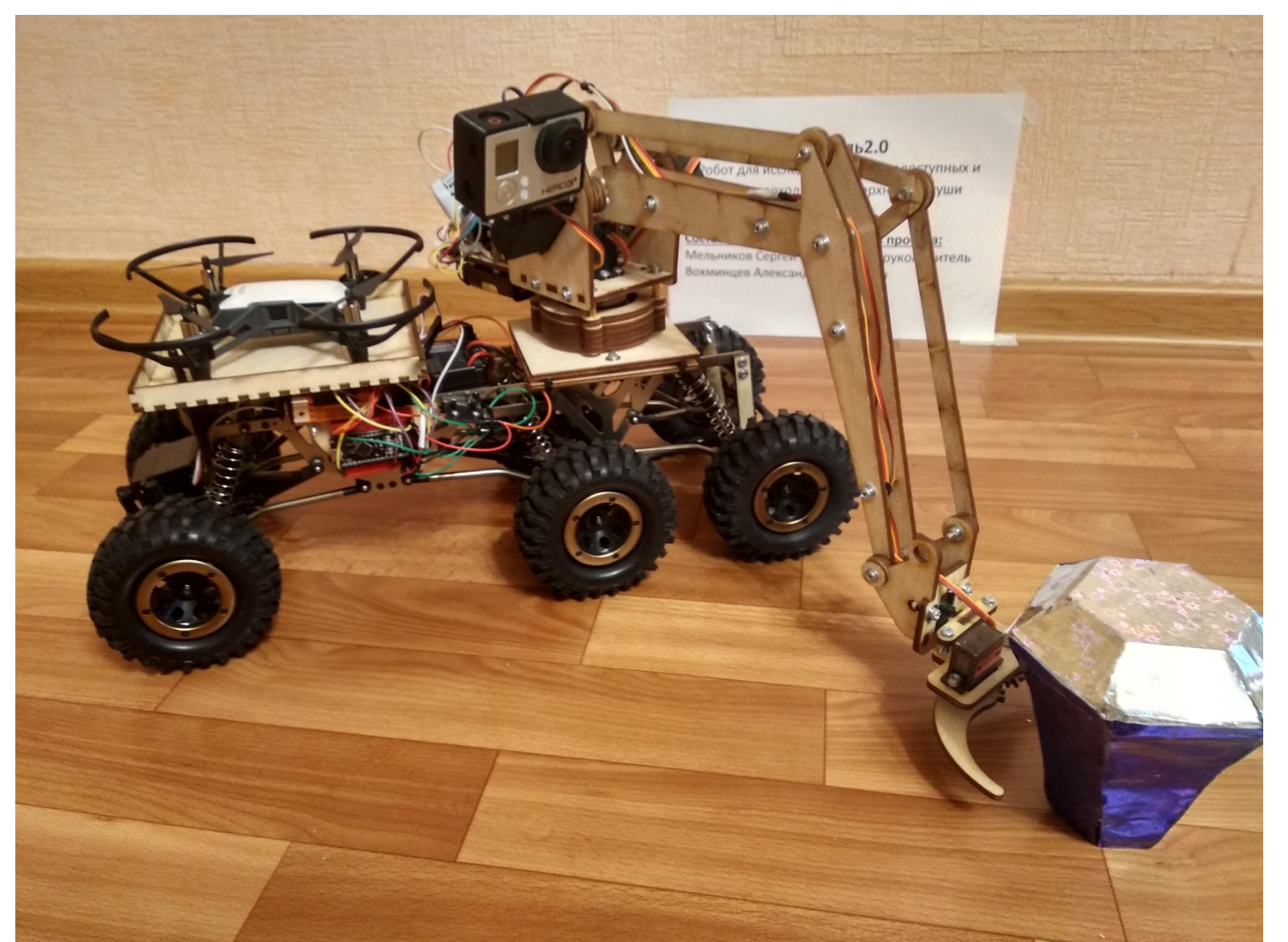
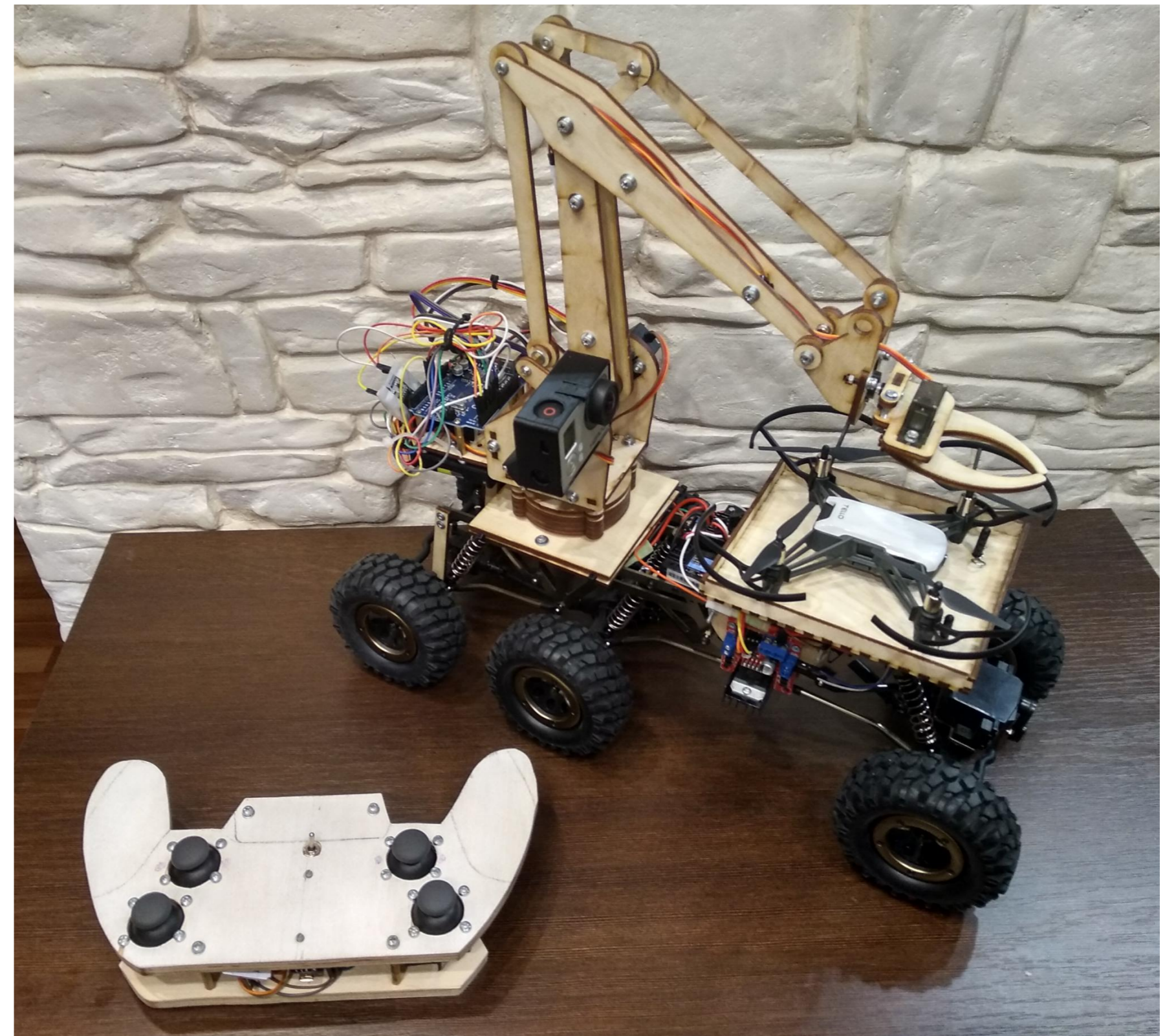
-Возможность перемещения объектов, отбор проб грунтов и других образцов, удаление объектов, препятствующих движению робота.

-Возможность наблюдения за движением и работой платформы со стороны.

-Возможность передачи видеоизображения на пульт управления.

-Автономные режимы выполнения задач роботом.

-Дистанционное управление роботом, его оборудованием и инструментами по радиосвязи.



Искатель2.0

Состав бортовых систем:

Колесная платформа обеспечивает перемещение робота по сложным рельефам местности.

Манипулятор обеспечивает проведение операций по захвату и перемещению объектов.

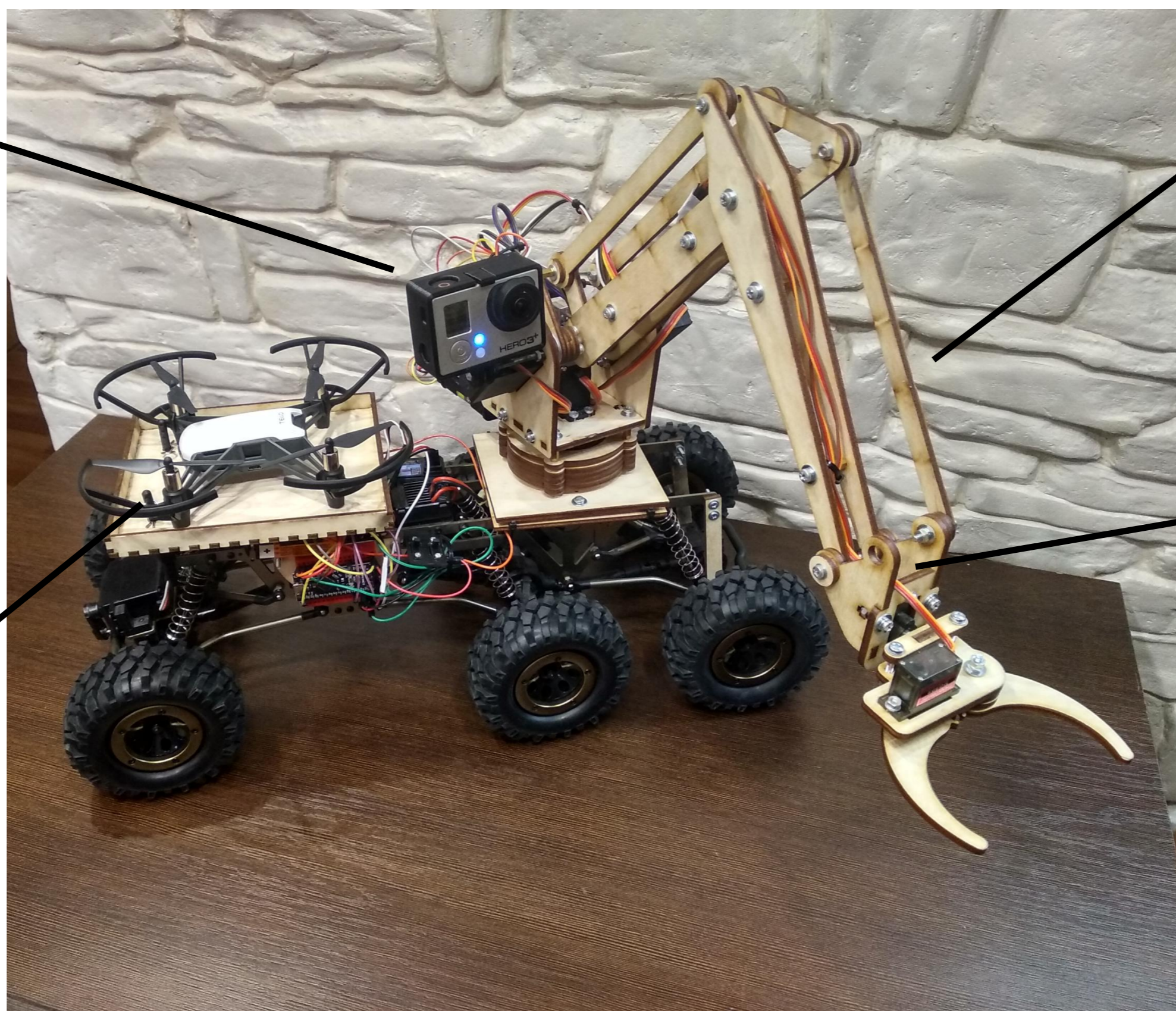
Система воздушной разведки на базе квадрокоптера

Система видеонаблюдения

Система обнаружения объектов

Система дистанционного управления обеспечивает управления роботом по радиосвязи.

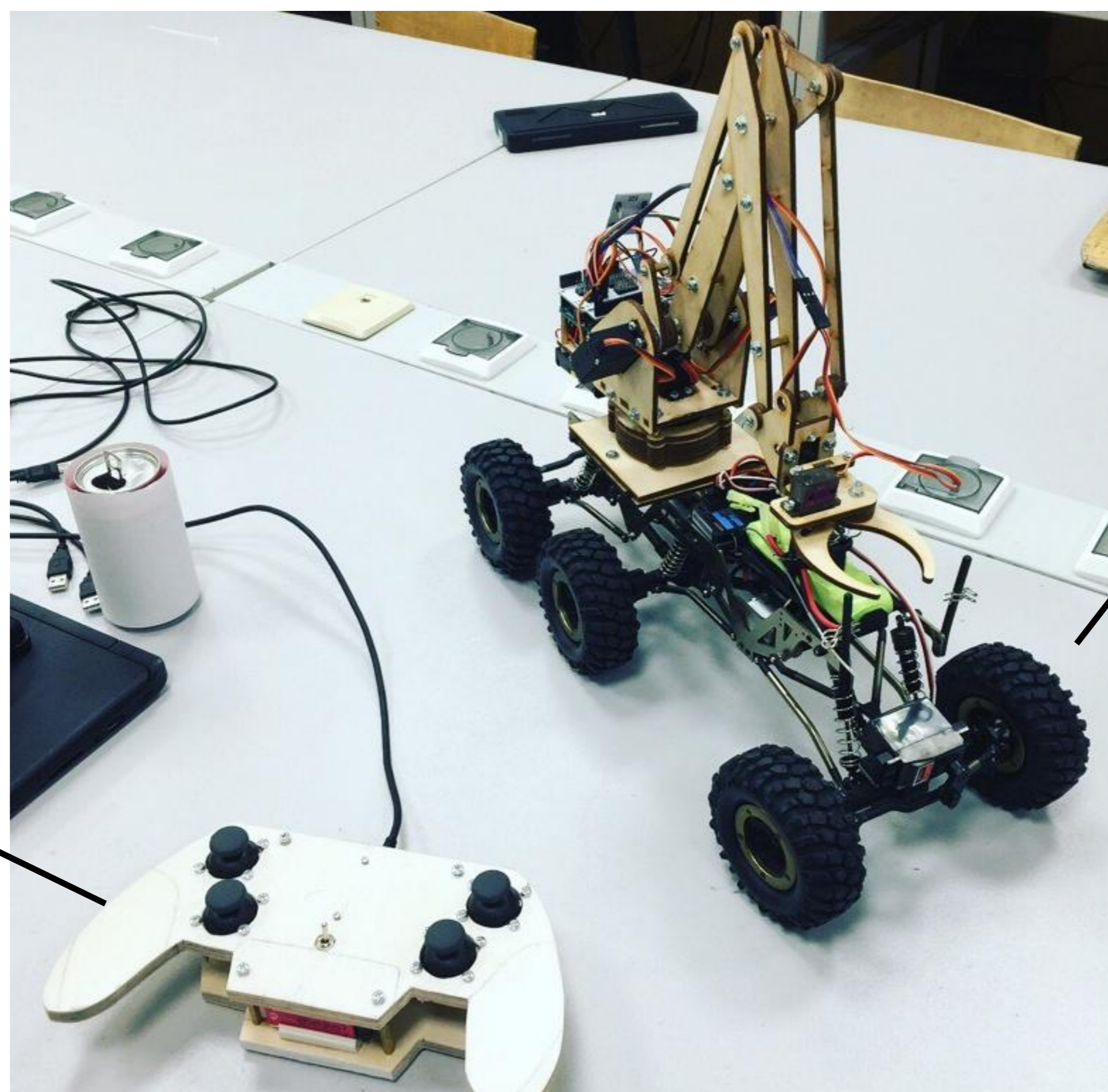
Видеокамера



Манипулятор

Датчики
обнаружения
объектов

Квадрокоптер



Колесная
платформа

Пульт
управления
роботом