

A robust robot with physically tunable whegs for environment monitoring purposes

Projektgeber / Projektträger:

North Atlantic Treaty
Organization (NATO), Fördernummer
SPS. EAP. SFP. 984560 im Rahmen des
Förderprogramms "Science for Peace
and Security"



Projektpartner:

- Prof. Dr. Goran :orđević , Leiter des Robotik Labors und des Fachgebiets
Steuerungstechnik, Universität Niš, Serbien
- Ministerium für Energie, Serbien

Laufzeit: 2014–2016

Kontaktadresse: biomechatronik@tu-ilmenau.de

Projektbeschreibung:

Innerhalb des Projektes 'T-Whex – A robust robot with physically tunable whegs for environment monitoring purposes' werden bestehende Konzepte zur terrestrischen Lokomotion von wheg-getriebenen Robotern vertieft und verbessert.

Der Fokus liegt hierbei auf der Implementierung online einstellbarer Nachgiebigkeiten zur Optimierung des Energieverbrauchs sowie der überwindbaren Hindernishöhe.

Zur experimentellen Überprüfung der hierbei aufgestellten Modelle und Hypothesen dient der im Rahmen dieses Projektes zu konstruierende kleine mobile Roboter „T-Whex“ (Tunable **Wh**eg-Robot).



Machbarkeitsnachweis: Mobiler Whæg Roboter "T-Whex mini" (links) und T-Whex (rechts), konstruiert für vergleichende Studien innerhalb des „T-Whex“ Projektes