

# Mobilní robot s hybridním podvozkem



**Apollo ID:** 23586  
**Datum:** 22.4.2009  
**Typ produktu:** G - funkční vzorek  
**Autoři:** Ing. R. Grepl, PhD., Ing. Čoupek

## Popis a technické parametry

Experimentální konstrukce mobilního robotu, který je vybaven poháněnými koly, které lze individuálně polohovat. V rovinném terénu se může pohybovat pojezdem, v neregulárním pak chůzí. Robot tak využívá klasické výhody kolových i kráčejících podvozků.

## Vazba na projekt

GP101/06/P108 Výzkum simulačního a experimentálního modelování dynamiky mobilních kráčejících robotů

## Umístění

Ústav mechaniky těles, mechatroniky a biomechaniky, VUT Brno, Fakulta strojního inženýrství, Technická 2896/2, 61669 Brno, A2/619.

**Kontaktní osoba**  
Ing. R. Grepl, PhD.

---

Ing. Robert Grepl, Ph.D.