

# Autonomous mobile robot Bender II



**Apollo ID:** 23537  
**Datum:** 22.4.2010  
**Typ produktu:** G - funkční vzorek  
**Autoři:** Ing. Jiří Krejsa, PhD., Ing. Stanislav Věchet, PhD

## Popis a technické parametry

Bender II is the autonomous mobile robot developed on Faculty of Mechanical Engineering at Brno University of Technology. Dimensions: 600x330x390mm Sensors: IRC sensors on all wheels SICK laser scanner compass GPS receiver camera Control: low level - controllers self developed high level - onboard computer with Bender control application Power supply: 24V LA battery Drives: 2x Maxon DC motor (independent rear drive) Additional info: video from testing can be seen at <http://www.umt.fme.vutbr.cz/%7Eruja/vystupy/Bender2/test07.avi>

## Vazba na projekt

Simulační modelování mechatronických soustav - MSM0021630518

## Umístění

Building A2  
Room 710

**Kontaktní osoba**

Ing. Jiří Krejsa, PhD., +420 541142885, krejsa@fme.vutbr.cz

**Fotografická dokumentace**

