

РОССИЙСКАЯ ФЕДЕРАЦИЯ



ПАТЕНТ

НА ИЗОБРЕТЕНИЕ
№ 2841236

Мобильный робот

Патентообладатель: *Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования "Воронежский государственный технический университет" (ВГТУ) (RU)*

Авторы: *Литвиненко Александр Михайлович (RU), Гончаров Кирилл Сергеевич (RU)*

Заявка № 2024132457

Приоритет изобретения **29 октября 2024 г.**

Дата государственной регистрации
в Государственном реестре изобретений

Российской Федерации **04 июня 2025 г.**

Срок действия исключительного права
на изобретение истекает **29 октября 2044 г.**

Руководитель Федеральной службы
по интеллектуальной собственности

Ю.С. Зубов





ФЕДЕРАЛЬНАЯ СЛУЖБА
ПО ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНОЙ СОБСТВЕННОСТИ

(12) ФОРМУЛА ИЗОБРЕТЕНИЯ К ПАТЕНТУ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ

(52) СПК
B25J 5/00 (2025.01)

(21)(22) Заявка: 2024132457, 29.10.2024

(24) Дата начала отсчета срока действия патента:
29.10.2024

Дата регистрации:
04.06.2025

Приоритет(ы):
(22) Дата подачи заявки: 29.10.2024

(45) Опубликовано: 04.06.2025 Бюл. № 16

Адрес для переписки:
394006, г. Воронеж, ул. 20-летия Октября, 84,
ФГБОУ ВО ВГТУ, Башкиров Алексей
Викторович

(72) Автор(ы):

Литвиненко Александр Михайлович (RU),
Гончаров Кирилл Сергеевич (RU)

(73) Патентообладатель(и):

Федеральное государственное бюджетное
образовательное учреждение высшего
образования "Воронежский государственный
технический университет" (ВГТУ) (RU)

(56) Список документов, цитированных в отчете
о поиске: RU 2824025 C1, 31.07.2024. RU
2711828 C2, 22.01.2020. GB 1130475 A, 16.10.1968.
KR 2012104864 A, 24.09.2012. RU 91964 U1,
10.03.2010. RU 2671661 C1, 06.11.2018.

(54) Мобильный робот

(57) Формула изобретения

Мобильный робот, содержащий раму, снабженную тяговым колесом, связанным с приводом его вращения, боковым колесом и направляющим колесом, установленным на поворотной оси, средства питания, управления и информационного обеспечения, размещенные на раме, отличающийся тем, что рама представляет собой набор швеллеров, ориентированных вдоль направления перемещения, между средними из швеллеров установлены горизонтальные планки с шарниром, ось которого параллельна направлению движения робота, причем робот снабжен приводом поворота относительно оси шарнира в плоскости, перпендикулярной направлению движения.

RU
2 841 236
C 1