POCCHINCKASI DELLEPALLINS



路路路路路路

松

密

母

松

盘

密

密

密

路

松

松

路

路

路路

松

路路

岛

密

路

路路

路

密

盎

盎

路路路路

密

路

盎

路

路

路

路

路

路路

盎

路

松

на полезную модель

№ 164402

МОБИЛЬНЫЙ РОБОТ ГОРИЗОНТАЛЬНОГО И ВЕРТИКАЛЬНОГО ПЕРЕМЕЩЕНИЯ

Патентообладатель(ли): федеральное государственное автономное образовательное учреждение высшего образования "Санкт-Петербургский национальный исследовательский университет информационных технологий, механики и оптики" (Университет ИТМО) (RU)

Автор(ы): см. на обороте

路路路路路

路路

松

密

松

密

盘

松

岛

松

松

怒

密

密

密

路路

岛

密

密

路路

松

路

松

路

路路

岛

路

松

母

岛

密

岛

岛

密

松

松

Заявка № 2015156793

Приоритет полезной модели **28** декабря **2015** г. Зарегистрировано в Государственном реестре полезных моделей Российской Федерации **09** августа **2016** г. Срок действия патента истекает **28** декабря **2025** г.

Руководитель Федеральной службы по интеллектуальной собственности

Telles

Г.П. Ивлиев



РОССИЙСКАЯ ФЕДЕРАЦИЯ



 $^{(19)}$ RII $^{(11)}$

164 402⁽¹³⁾ U1

(51) ΜΠΚ *B62D 57/04* (2006.01) *B62D 63/02* (2006.01)

ФЕДЕРАЛЬНАЯ СЛУЖБА ПО ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНОЙ СОБСТВЕННОСТИ

(12) ТИТУЛЬНЫЙ ЛИСТ ОПИСАНИЯ ПОЛЕЗНОЙ МОДЕЛИ К ПАТЕНТУ

(21)(22) Заявка: 2015156793/11, 28.12.2015

(24) Дата начала отсчета срока действия патента: **28.12.2015**

Приоритет(ы):

(22) Дата подачи заявки: 28.12.2015

(45) Опубликовано: 27.08.2016 Бюл. № 24

Адрес для переписки:

197101, Санкт-Петербург, Кронверкский пр., 49, Университет ИТМО, ОИС и НТИ

(72) Автор(ы):

Кремлев Артем Сергеевич (RU), Бобцов Алексей Алексеевич (RU), Зименко Константин Александрович (RU), Базылев Дмитрий Николаевич (RU), Маргун Алексей Анатольевич (RU)

Z

(73) Патентообладатель(и): федеральное государственное автономное образовательное учреждение высшего образования "Санкт-Петербургский национальный исследовательский университет информационных технологий, механики и оптики" (Университет ИТМО) (RU)

(54) МОБИЛЬНЫЙ РОБОТ ГОРИЗОНТАЛЬНОГО И ВЕРТИКАЛЬНОГО ПЕРЕМЕЩЕНИЯ

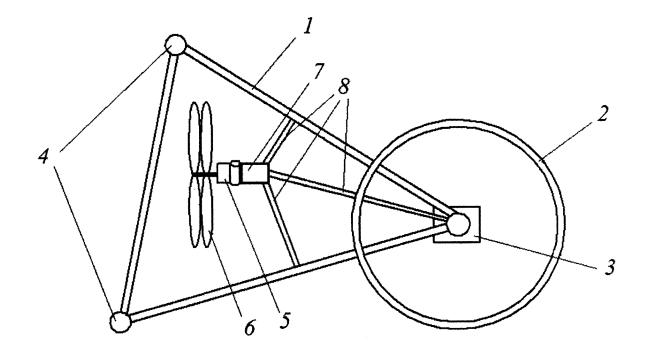
(57) Формула полезной модели

Мобильный робот горизонтального и вертикального перемещения, содержащий корпус и вентилятор, отличающийся тем, что корпус выполнен в виде ребер тетраэдра, к двум вершинам которого прикреплены колеса, соединенные с блоком управления колесами, к остальным двум вершинам прикреплены шариковые опоры, а вентилятор содержит коаксиальные пропеллеры и соединен с блоком управления вентилятором, который, в свою очередь, жестко соединен с корпусом.

7

16440

⊃ ~



64402

~