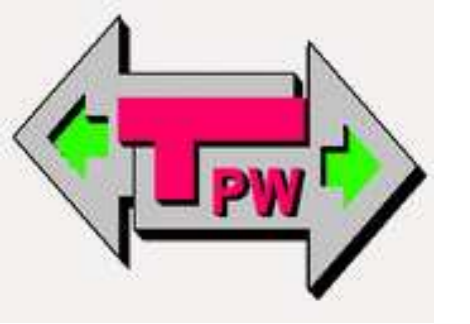


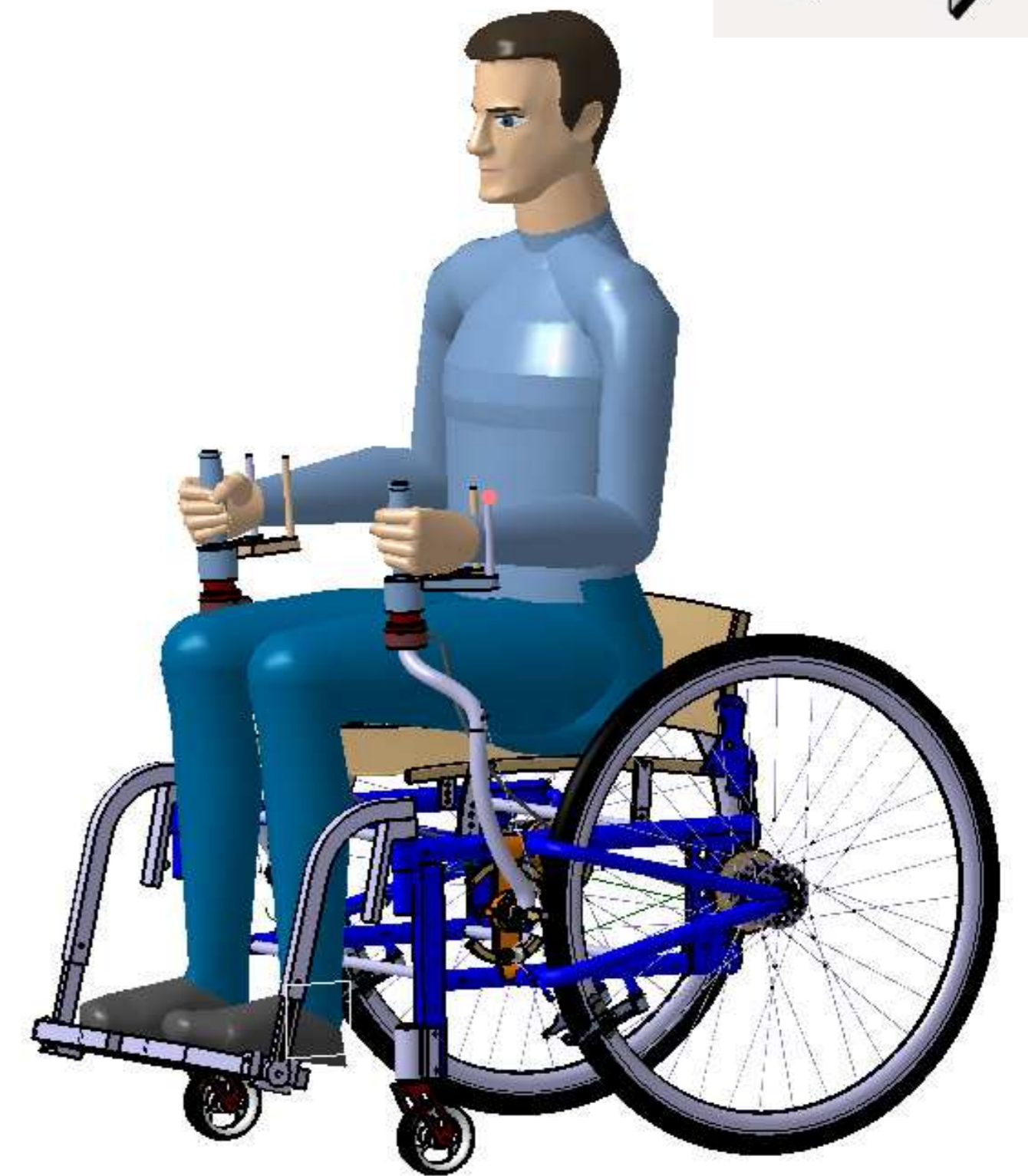
Autorzy: Grzegorz DOBRZYŃSKI, Kamil JĘDRASIK, e-mail: skntcax@it.pw.edu.pl
Instytucja: Politechnika Warszawska Wydział Transportu

Model napędu innowacyjnego wózka inwalidzkiego



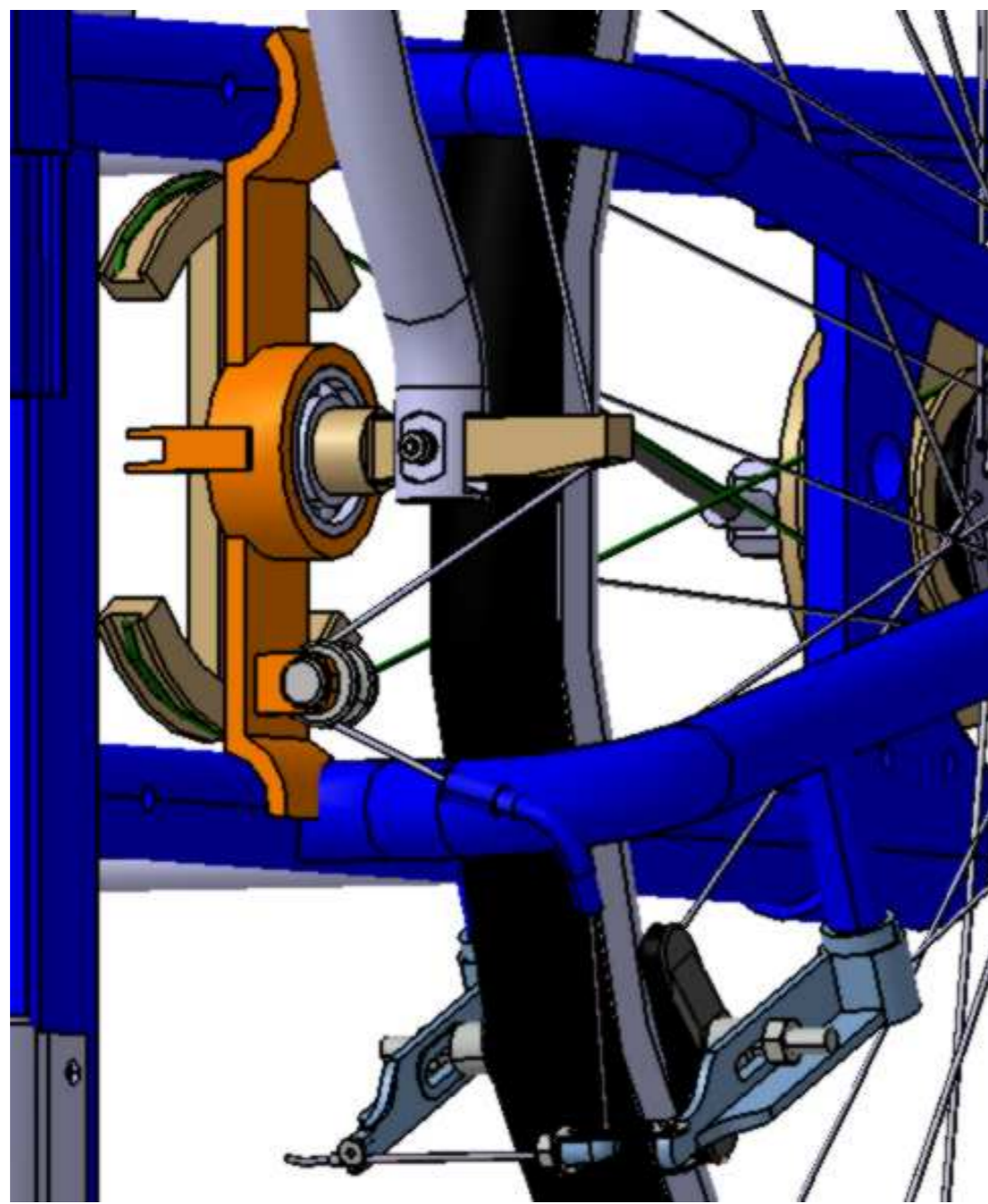
Model napędu wózka został utworzony jako połączenie następujących elementów:

- dźwigni oraz jej mocowania
- przekładni obiegowej
- piasty rowerowej typu hub gear
- koła rowerowego
- mocowania do ramy wózka inwalidzkiego



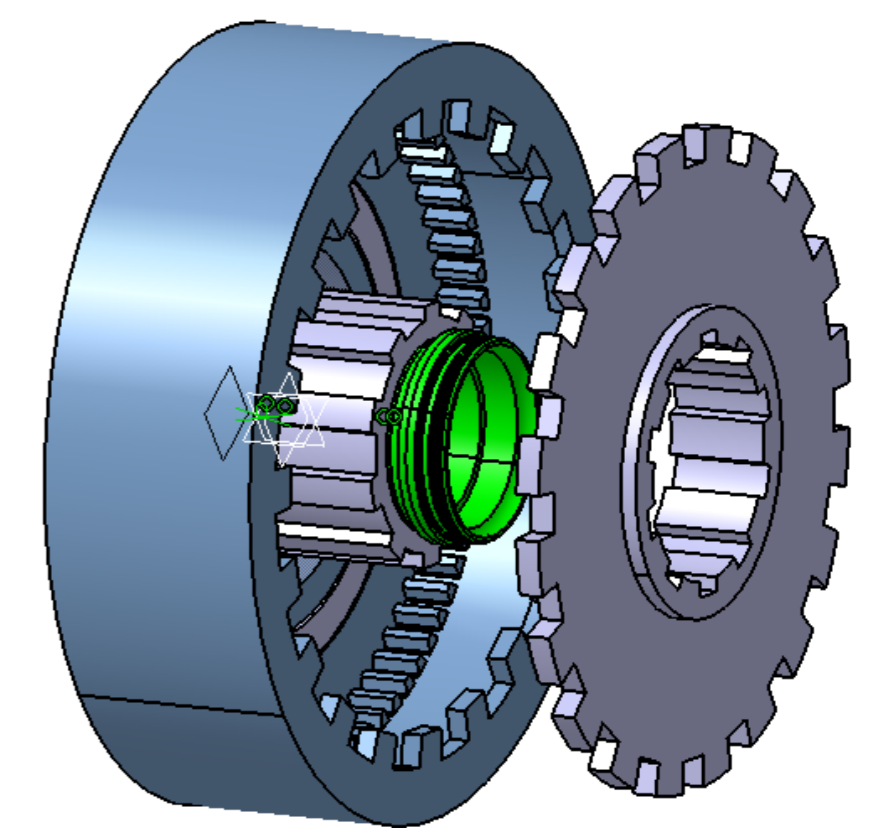
DŹWIGNIE

Za ich pomocą będzie realizowane całe sterowanie wózkiem: jazda do przodu, jazda do tyłu, zmiana przełożenia oraz hamowanie.



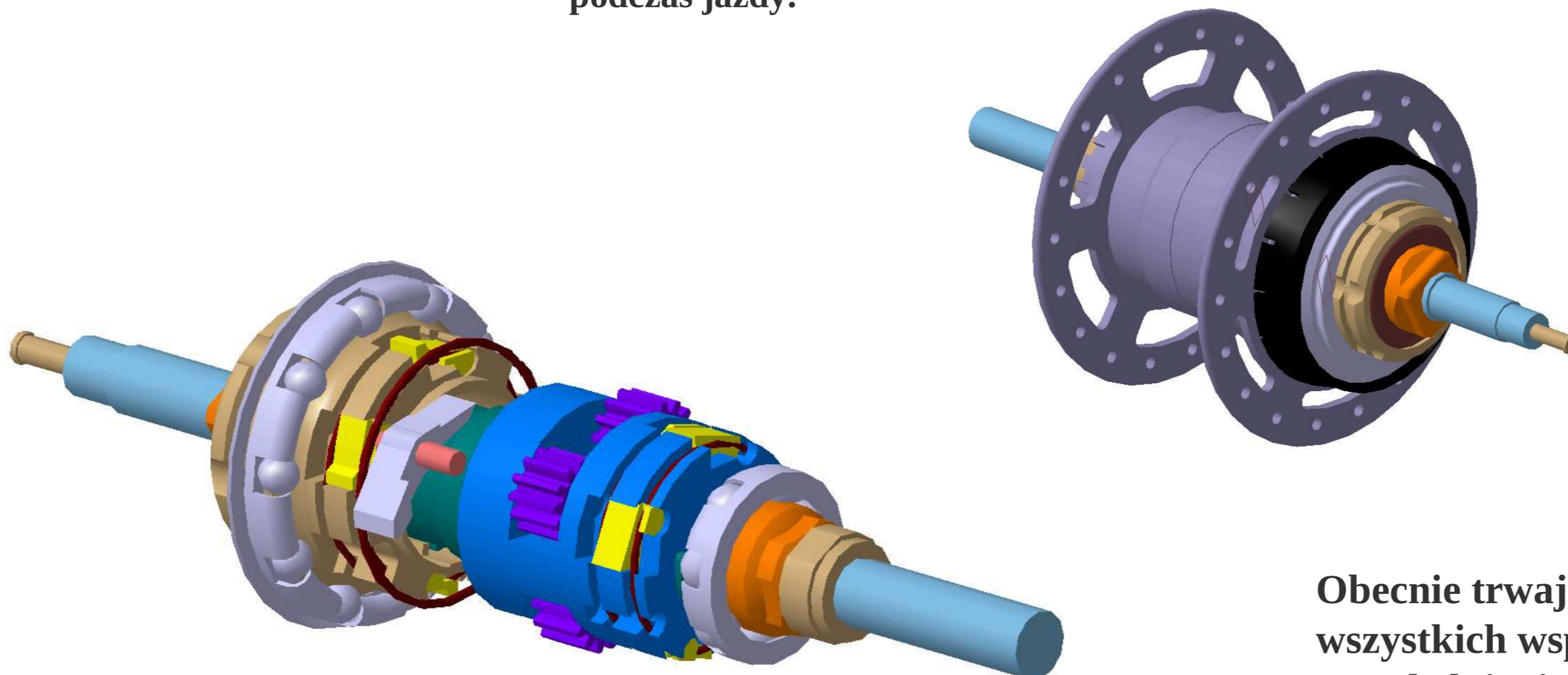
PRZEKŁADNIA OBIEGOWA

W projekcie przewiduje się, że przekładnia obiegowa we współpracy z kilkoma innymi elementami pozwoli na realizację zmiany kierunku jazdy, przy zachowaniu tego samego kierunku pracy dźwigni.



PIASTA TYPU HUB GEAR

Pozwoli na zmianę przełożenia podczas jazdy.



Obecnie trwają prace nad symulacją kinematyczną wszystkich współpracujących elementów, ze szczególnym uwzględnieniem możliwości zmiany przełożenia wewnątrz piasty.