

[Akceptuje](#)

W ramach naszej witryny stosujemy pliki cookies w celu świadczenia państwu usług na najwyższym poziomie, w tym w sposób dostosowany do indywidualnych potrzeb. Korzystanie z witryny bez zmiany ustawień dotyczących cookies oznacza, że będą one zamieszczone w Państwa urządzeniu końcowym. Możecie Państwo dokonać w każdym czasie zmiany ustawień dotyczących cookies. Więcej szczegółów w naszej [Polityce Prywatności](#)

[Portal Informacje](#) [Katalog firm](#) [Praca](#) [Szkolenia](#) [Wydarzenia](#) [Porównania międzylaboratoryjne](#)
[Kontakt](#)



[Laboratoria](#)
[.net](#)
[Innowacje](#)
[Nauka](#)
[Technologie](#)

[Logowanie](#) [Rejestracja](#) [pl](#)

Newsletter

zapisz się



[Strona główna](#) > [Start](#)

W Krakowie pokazano CyberRybę



W Krakowie zaprezentowano we wtorek CyberRybę - najnowszy prototyp podwodnego robota mobilnego. Ma 70 centymetrów długości i waży 3,4 kg. Może być wykorzystywany do badań zbiorników wodnych.

CyberRyba została skonstruowana przez doktorantów Wydziału Mechanicznego Politechniki Krakowskiej: Marcina Malca i Marcina Morawskiego przy współpracy z absolwentem Politechniki Adamem Trzmielem. Unikatowa w skali Polski konstrukcja została pokazana na 17. Międzynarodowych Targach EUROTOOL, które odbywają się w Krakowie.

Pierwowzorem CyberRyby był karp. Jak powiedział PAP Marcin Malec pomysł skonstruowania takiego robota narodził się kilka lat temu na zajęciach z bioniki prowadzonych na Wydziale Mechanicznym Politechniki Krakowskiej przez prof. Andrzeja Samka. Studenci mieli przenieść dowolne rozwiązanie ze świata natury na grunt techniczny. Pierwsza stworzona konstrukcja (autorstwa Malca, Morawskiego i Dominika Wojtasa) została nagrodzona w konkursie Przemysłowego Instytutu Pomiarów i Automatyki na najlepszą pracę dyplomową w dziedzinach automatyki, robotyki i pomiarów - "Młodzi Innowacyjni 2010".

Prace nad najnowszym prototypem elektronicznej ryby (CR 5) zakończyły się na początku października. „Siłą napędową robota jest złożony z trzech ruchomych sekcji ogon zakończony płetwą. Za zmianę zanurzenia, jak u prawdziwej ryby, odpowiada pęcherz pławny. CyberRyba może poruszać się w górę lub w dół. Komunikaty takie jak skręć w lewo, skręć w prawo są przesyłane drogą fal radiowych” - mówił PAP Marcin Malec, autor konstrukcji CyberRyby, doktorant Politechniki Krakowskiej.

Robot zarówno wyglądem, jak i wykonywanymi w wodzie ruchami przypomina prawdziwą rybę. Korpus jest wykonany z tworzywa sztucznego, wkrótce zyska jeszcze silikonową powłokę. W głowie umieszczony jest odbiornik i elektroniczny system sterowania, który reaguje na polecenia przesłane z laptopa. Możliwe jest (jak w prototypie czwartym) wyposażenie CyberRyby w czujniki i kamerę.

Wynalazek pozwoli m.in. na precyzyjne badanie zbiorników wodnych - poszukiwania zaginionych osób, planowanie napraw zanurzonych urządzeń i konstrukcji czy podglądanie zagrożonych gatunków ryb. „CyberRyba mogłaby być wykorzystywana podczas wstępnego rekonesansu zbiorników wodnych, zwłaszcza w sytuacji, gdy ich przeszukiwanie przez ludzi zajęłoby dużo czasu i mogłoby grozić ich życiu i zdrowiu” - powiedział Malec.

Najnowszy prototyp robota został zbudowany we współpracy z Akademią Marynarki Wojennej. Praca młodych naukowców jest wspierana także Politechniką Krakowską oraz w ramach małopolskiego funduszu stypendialnego dla doktorantów „Doctus”.

CyberRyba budziła we wtorek duże zainteresowanie. „Być może prototyp uda się skomercjalizować także jako zabawkę, bo cieszy się on dużym powodzeniem wśród zwiedzających” - mówił Malec.

Na Międzynarodowych Targach EUROTOOL/Blach-Tech-Expo 2012 w Krakowie swoją ofertę prezentuje ponad 250 firm. „To w zasadzie targi dla branży producentów obrabiarek i tych, którzy używają maszyn sterowanych cyfrowo, ale pokazujemy na nich wiele ciekawych rozwiązań. Można na przykład zeskanować twarz i wydrukować ją w 3D uzyskując mini rzeźbę, będzie tu też prezentowany robot saperski, jest wiele urządzeń, które sterowane cyfrowo zastępują człowieka. CyberRyba należy do takich właśnie nowości” - powiedziała PAP prezes Targów w Krakowie Grażyna Grabowska.

Źródło: www.naukawpolsce.pap.pl

<https://laboratoria.net/home/15330.html>

Informacje dnia: [Studenci opracowali system zapobiegający zaśnięciu za kierownicą](#)
[Wielofunkcyjne nanocząstki do produkcji wodoru](#) [Jak wybrać bezpieczną wodę podziemną do picia](#)
[Technologia spersonalizowanego wzbogacania mleka dla wcześniaków](#) [Rozwiązania Watson-Marlow](#)

[wspierają proces produkcyjny Torbay Pharma Mity na temat epilepsji](#) [Studenci opracowali system zapobiegający zaśnięciu za kierownicą](#) [Wielofunkcyjne nanocząstki do produkcji wodoru](#) [Jak wybrać bezpieczną wodę podziemną do picia](#) [Technologia spersonalizowanego wzbogacania mleka dla wcześniaków](#) [Rozwiązania Watson-Marlow wspierają proces produkcyjny Torbay Pharma Mity na temat epilepsji](#) [Studenci opracowali system zapobiegający zaśnięciu za kierownicą](#) [Wielofunkcyjne nanocząstki do produkcji wodoru](#) [Jak wybrać bezpieczną wodę podziemną do picia](#) [Technologia spersonalizowanego wzbogacania mleka dla wcześniaków](#) [Rozwiązania Watson-Marlow wspierają proces produkcyjny Torbay Pharma Mity na temat epilepsji](#)

Partnerzy