

## Dálkově řízená univerzální pohonná jednotka



**Apollo ID:** 26189  
**Datum:** 30.6.2012  
**Typ projektu:** G - funkční vzorek  
**Autoři:** Ing. David Smejkal; doc. Ing. Jan Brandejs, CSc.

### Technický popis:

Jedná se o návrh prototypu univerzální pohonné jednotky s hydraulickým pojezdem, která je řízená pomocí dálkového ovládání. Stroj je navržen s nezávislým pohonem kol, plynulou regulací rychlosti vpřed i vzad. Součástí stroje je dálkové ovládání, který primárně ovládá potřebné úkony pro pohyb a sečení stroje. Jednotka obsahuje adapter pro připojení různého pracovního příslušenství.

**Základní technické parametry**

- Nezávislý pohon kol
- Plynule regulovatelná rychlost pojezdu od 0 do 16 km/hod.
- Hmotnost 124kg
- Dálkově řízené

**Způsob realizace**

Vývoj byl započat v roce 2011 a dokončen v roce 2012. Návrh byl vytvořen na Ústavu konstruování. Samotná výroba a montáž byla provedena firmou DAKR.

**Výsledky zkoušek, použití**

Prototyp je plně funkční. Testy byly provedeny na letištní zatravněné ploše v Hranicích na Moravě.

**Vazba na projekt**

ED0002/01/01

**Umístění**

DAKR,  
Komenského 264,  
Hranice na Moravě

**Kontaktní osoba**

Ing. David Smejkal, +420 54114 3238, smejkal@fme.vutbr.cz

Prohlašuji, že popsaný výsledek naplňuje definici uvedenou v Příloze č. 2 Metodiky hodnocení výsledků výzkumu, experimentálního vývoje a inovací pro rok 2012, a že jsem si vědom důsledků plynoucích z porušení § 14 zákona č. 130/2002 Sb. (ve znění platném od 1. července 2009). Prohlašuji rovněž, že na požádání předložím technickou dokumentaci výsledku.

---

Ing. David Smejkal