

Винахід відноситься до області розробки малогабаритних мобільних рухомих роботів. Запропоновано конструкцію поворотного вузла платформи малогабаритного рухомого робота, яка вміщує поворотний вал, який розташовано перпендикулярно площині платформи, з обмеженням можливості його переміщення в осьовому напрямку і з можливістю повертання по азимуту, кронштейн, зафіксований на поворотному валу, вісь, яку зафіксовано у кронштейні перпендикулярно поворотному валу, і колесо, що розташовано на осі з обмеженням переміщення вздовж осі і можливістю обертання, при чому повертання поворотного валу, кронштейну і колеса на заданий кут по азимуту забезпечується приводом позиціонування до складу якого входить електричний датчик кутового положення з рухомим елементом. Особливістю конструкції є те, що як поворотний вал використано рухомий елемент електричного датчика кутового положення, корпус якого зафіксовано до платформи, а електрична частина датчика використана для визначення поточного кута повертання колеса при роботі привода позиціонування.