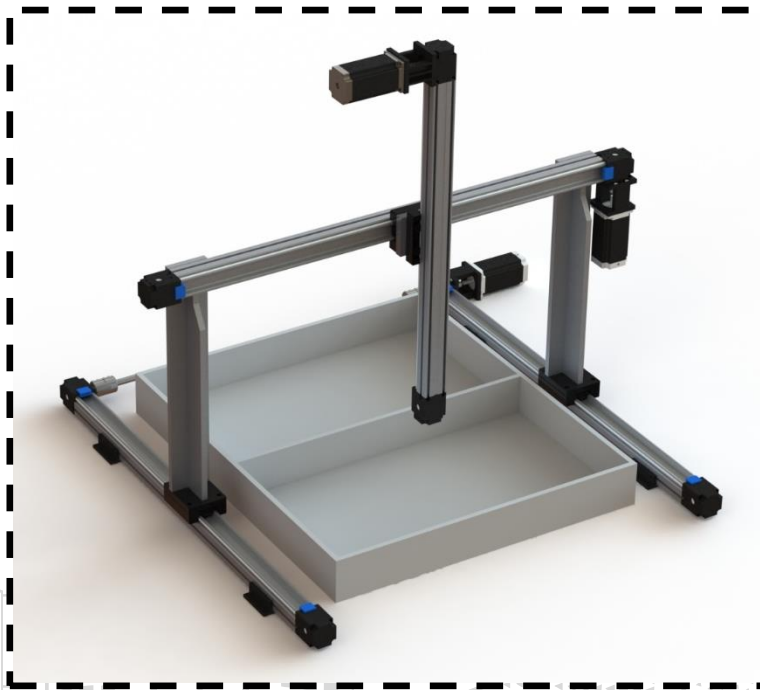


期末项目

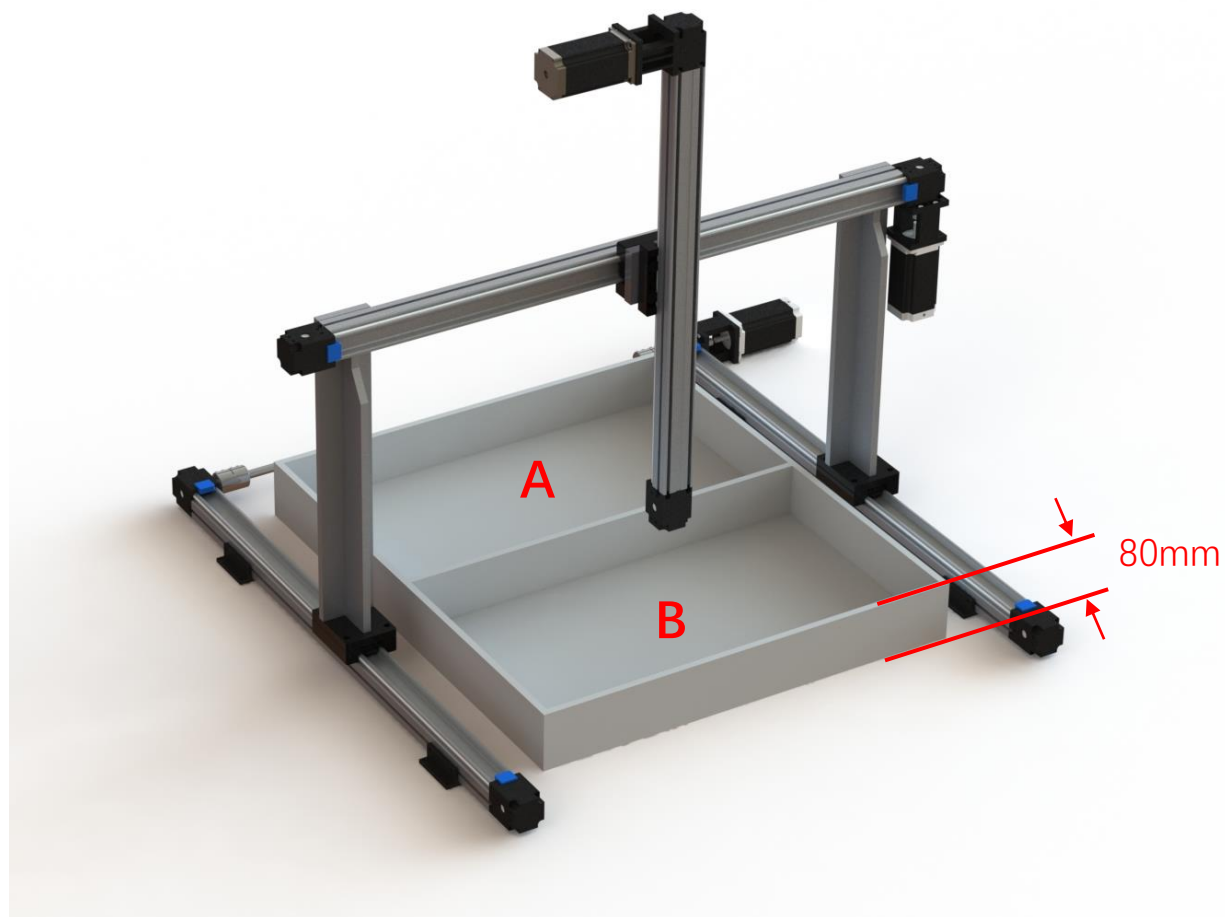
适配柔性夹爪的三轴抓取平台

2022/12/07 Week13



- 1 三相交流异步电动机
- 2 直流电机
- 3 步进电机

1. 项目内容



任务：

- 使用给定的三轴龙门架平台。
- 自行设计并制作气动软体驱动器夹爪。
- 将A侧框内15枚直径50mm球体抓取至B侧框内，记录完成时间并排名。

2. 评分细则

1. 完成度（10%）

于7分钟内完成15枚球体的抓取。

2. 设备分（20%）

a): 自主设计并制造软体夹爪；b): 软体夹爪在工作过程中无明显漏气或破损；c): 软体夹爪与龙门架Z轴末端连接稳固无明显晃动。

3. 计时及排名（24%）

a): 按照完成度分档，按照完成项目时间排序（一档：抓取完成按时间排序；二档：抓取未完成按数量排序）；b): 排名由高到低间隔0.5%排列。

4. 预测试（05%）

不计时，于第15周课上至少一次15枚球体的抓取。

5. 报告（41%）

3. 期末安排及注意事项

期末安排：

1. 比赛时间：2021/12/28。
2. 比赛地点：工学院北楼138实验室。
3. 比赛顺序：每次两组，比赛顺序依组号进行。
4. 报告提交时间： 2022/12/29，23:59前。逾期每日扣除期末项目最终成绩7.5% 。

注意事项：

1. 后续组自行准备及调试，每组间隔5分钟。
2. 每组有三次抓取机会，每次间隔3分钟，取最优成绩。
3. 比赛前后及过程中不可触碰目标物，违者该次成绩作废。
4. 比赛过程中可晃动框体，避免目标物处于框体边缘影响抓取。





Q & A