بسم الله الرحمن الرحيم

فكره المشروع :

**الفكره هي تجميعيه لل 3 فيدوهات دول**

1. <https://www.youtube.com/watch?v=LuUNJ_GiCIs>
2. <https://www.youtube.com/watch?v=vIJINiK9azc>
3. <https://www.youtube.com/watch?v=9PprNdIKRaw>

**بعد ما حضرتك تشوف الفيديو الاول :..**

* الروبوت دا معمول في مطار دبي ..بيوصل المسافرين للاماكن العامه في المطار ..مثل الحمامات وكدا

**الفيديو الثاني :..**

* احنا عاوزين نخلي السمكه بدل الروبوت بتاع مطار دبي ..السمكه هي اللي توجه المسافر لاقرب شرطي ..توديه لحد الحمام مثلا وهكذا.

بتعبير ادق **autonomous navigation robot using air swimmer**

* احنا تصورنا للموضوع انه المطار هيكون في حاجه شبه parking للسمك ..المسافر لما ينزل المطار ..يعمل داونلود للابليكشن اللي ممكن من خلاله يطلب السمكه ..الابلاكيشن هيبعت احداثياته للسمكه ..فاقرب سمكه تروح له ..وهو يقولها هو عاوز يروح فين فهي توصله .
* وفي تصور كمان اننا نعمل integration بين السمكه والروبوت في الفيديو الاول ..بحيث ان المسافر يطلب السمكه من خلال الروبوت .
* من ضمن الحاجات اللي ممكن نعملها مع السمكه ..اننا عاوزين نحط عليها شاشه اعلانات ..OLED من اللي هي خفيفه جدا وبتطوى...بس دي مرحله بعيده شويه.

ميزه السمكه :

1. تكلفتها قليله
2. مش بتستهلك طاقه وهي في وضع stand by ... لانها مملوءه بالهيليوم

احنا هدفنا اننا نوصل للمرحله اننا نقدر نسوق السمكه لمطار دبي

**الفيديو الثالث :**

مكون من جزئين

1. الطياره: بتعمل مسح للمكان وبترسم خريطه خريطه 3D للمكان
2. الربوبوت : بيستقبل الخريطه ويبدا يحدد افضل مسار يمشي فيه ..وبيظهر امامه عائق وبيقدر يتفاداه

احنا عاوزين نوصل بالسمكه انها تقدر تعمل :

1. Localization
2. Search
3. Mapping

اللي هو بيندرج تحت SLAM ...

كل دا متاخد من Google self-deriving car ..وعاوزين نطبقه على السمكه دي

احنا بدانا ناخد كورس online ..

<https://www.udacity.com/course/artificial-intelligence-for-robotics--cs373>

احنا عاوزين نوصل ان السمكه تقدر تختار طريقها ..وتعرف الشخص اللي طلبها ..وتتفادى العوائق اللي قدمها

نفسنا نوصل بالمشروع دا لدرجه research قابل للنشر