

Robot Arm

خطة المشروع

الغرض والأهداف الغرض من المشروع هو تطبيق المعرفة من الدورات السابقة بطريقة مهنية صناعية. من المفترض أن يتم تنفيذ المشروع بطريقة تسمح لأعضاء مجموعة المشروع بتطوير وتعزيز المعرفة في تنفيذ المشروع وفقًا لنموذج ودمج المعرفة من نظرية التحكم والنمذجة والمحاكاة ومعالجة الإشارات ، البرمجة وما إلى ذلك. الهدف هو التحكم في الروبوت الصناعي.



توزيع المهام

4

يثبت ويشغل باكج
الذراع ROS
وحل noetic
robot
state
publisher.

3

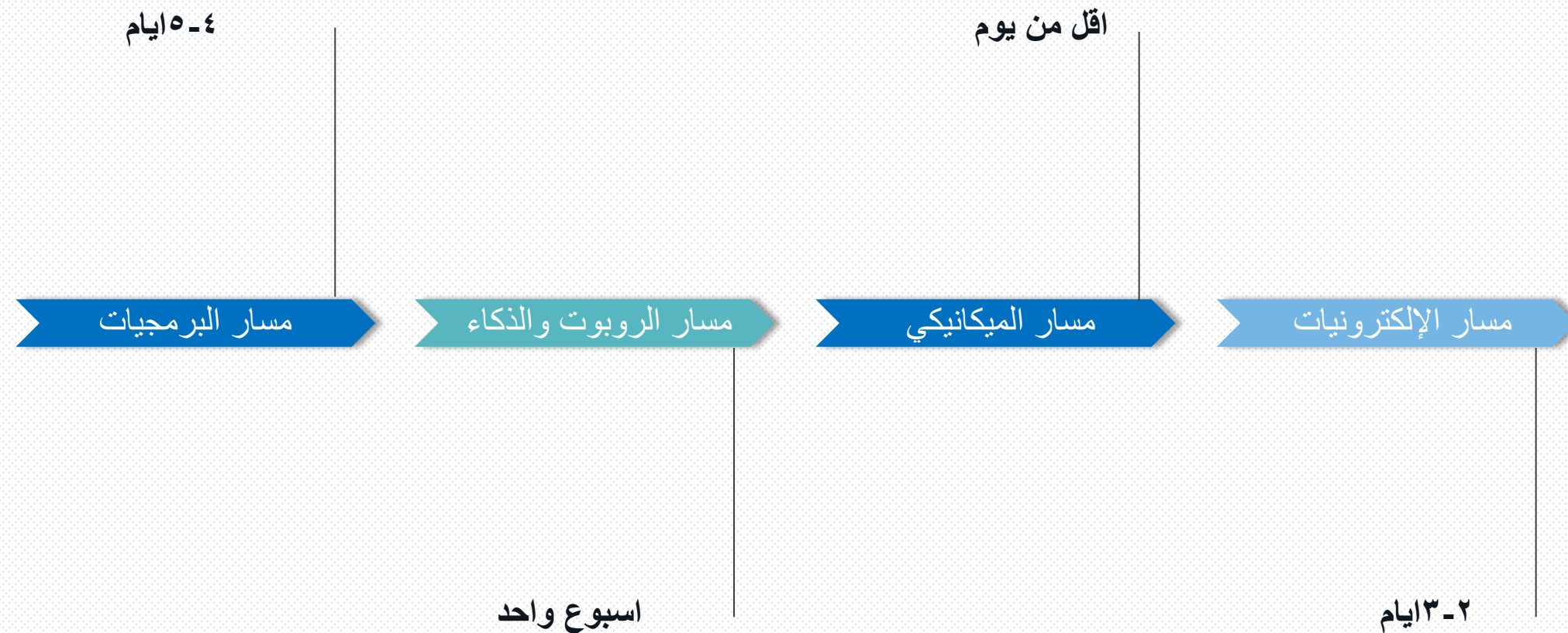
تركيب قطع منفصله
للذراع وتوضيح
طريقة ترتيب القطع
للفرق الحضوريه.

2

تصميم دائرة الكترونية
للتحكم في سيرفو
وبرمجة الدائرة على
٩٠ درجة وبرمجة
المحركات عن طريق
مقاومة متغيرة.

1

تصميم واجهة التحكم
بالذراع وانشاء قاعدة
بيانات التحكم بالذراع ثم
ربط القاعدة مع الواجهة
php وانشاء صفحات
لربط القاعدة مع
الهاردوير



خط الانتاج

نوع التشكيل

3D print

آلية القطع

ليزر

التجميع

يدوي

التغليف
والتعبئة

Box,App