

HJK

ورقة مشروع مفصلة لـ

Robot Arm

من إعداد المتدرب:

هاشم جبران خبراني

مقدمة:

الحمد لله رب الخلائق أجمعين... هذه الورقة سيبين فيها إن شاء الله خطة عمل متكاملة لمشروع روبوت الذراع مقسمين العرض إلى:

- الهيكل التنظيمي للفريق المشارك

- خطة المشروع

- توزيع المهام

- الخط الزمني

- خط الإنتاج

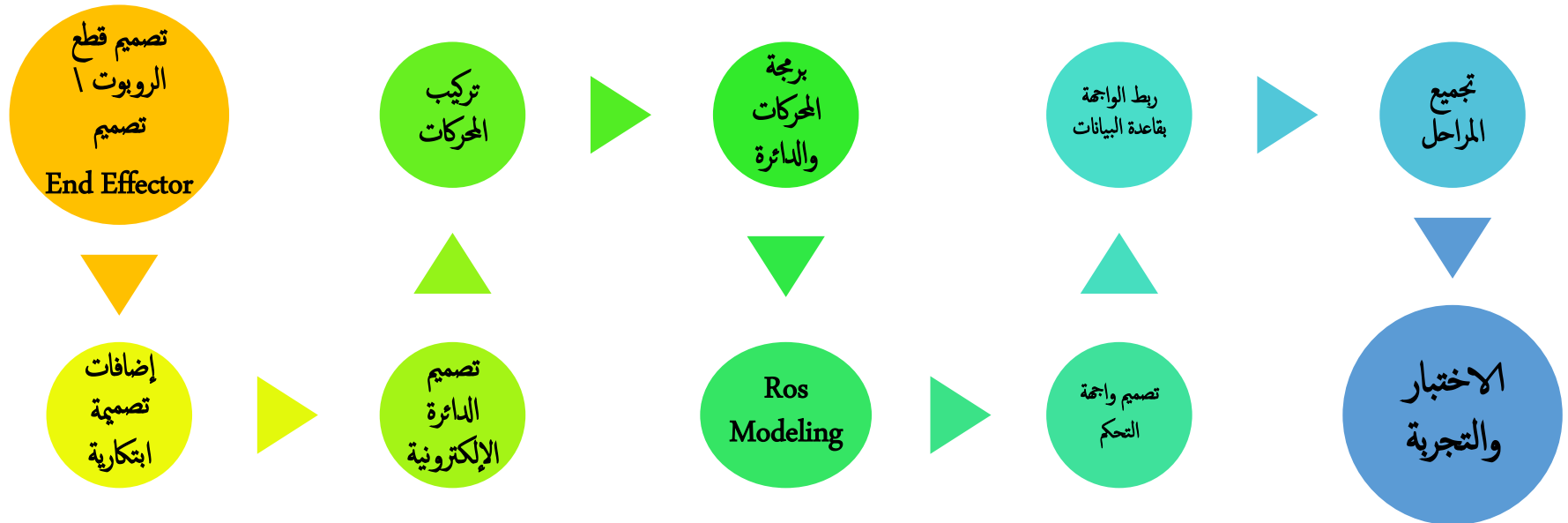
والله الموفق

رسم جدولي للهيكل التنظيمي

الهيكل التنظيمي				
		قائد مساعد	قائد الفريق – هاشم خبراني	مسار الهندسة الصناعية
		مساعد قائد مسار	قائد مسار	مسار الميكانيكا
	مساعد قائد مسار	مساعد قائد مسار – مازن خبراني	قائد مسار	مسار الإلكترونيات
		مساعد قائد مسار	قائد مسار	مسار الذكاء الاصطناعي
		مساعد قائد مسار	قائد مسار	مسار الـ IOT
		11 متدرب مشارك		العدد الإجمالي

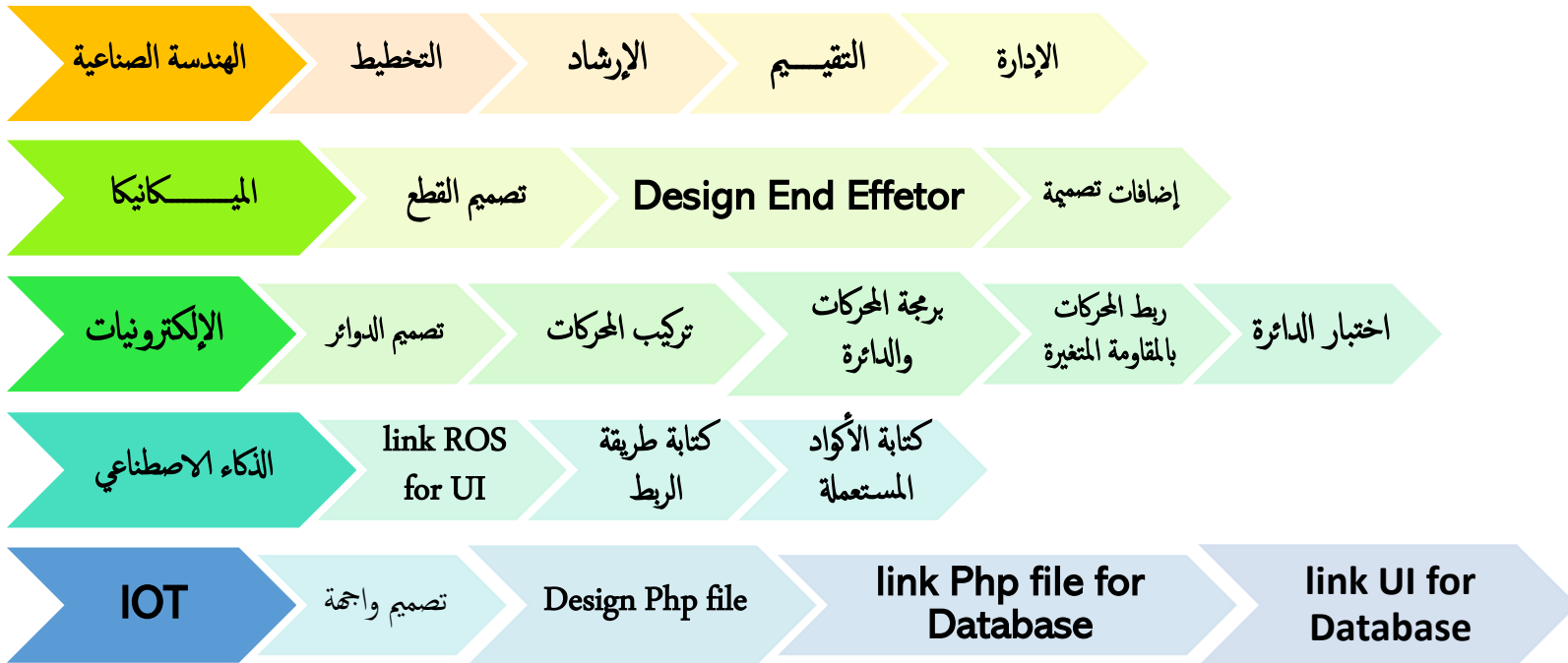
خطة المشروع

تبين الخطة حسب المخطط التالي:



توزيع المهام

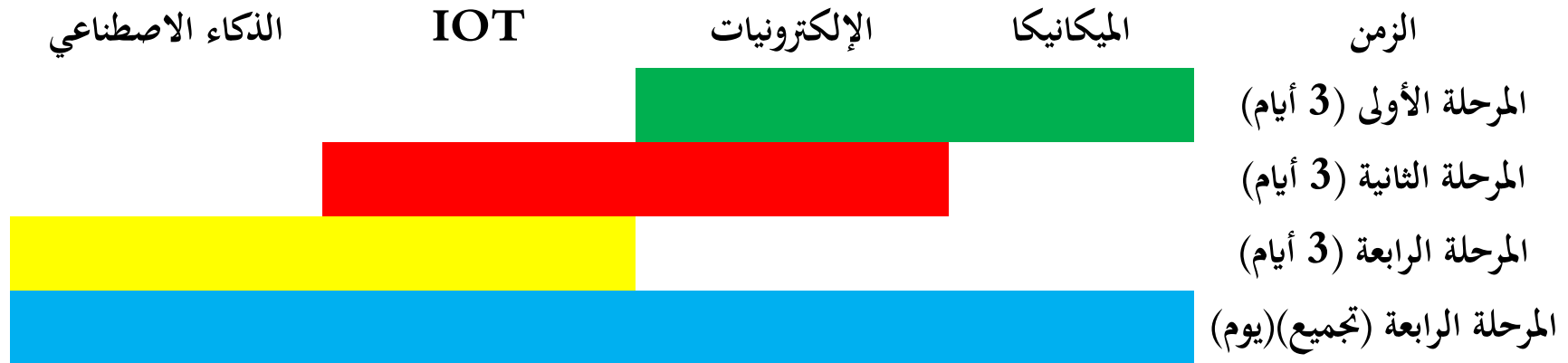
تتمحور فكرة المشروع إنشاء ذراع آلية تقوم بأداء مهارة رياضية معينة، تأتي المهام في المسارات التالية:



الخط الزمني

TimeLine

يعطي كل مسار من يومان إلى ثلاثة أيام تقريباً لإنجاز العمل، موضحةً المراحل الزمنية في الجدول التالي:



كل مرحلة الزمن التقديري لها هو: ثلاث أيام تقريباً لإنجاز كامل العمل.

المجموع الزمني تقريباً = 10 أيام.

خط الإنتاج

Production Line

أسلوب التشكيل Modeling	CNC – Casting – قطع بالليزر
التجميع Assembly	يدوية
التغليف Packaging	كرتون مقوى – تغليف القطع بنايلون – كتابة المعلومات على الكرتون الخارجي
التطبيقات Application	Ros – Arduino – VS code – Cinema 4D – XAMPP – ThinkerBad