HJK

ورقـــة 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:

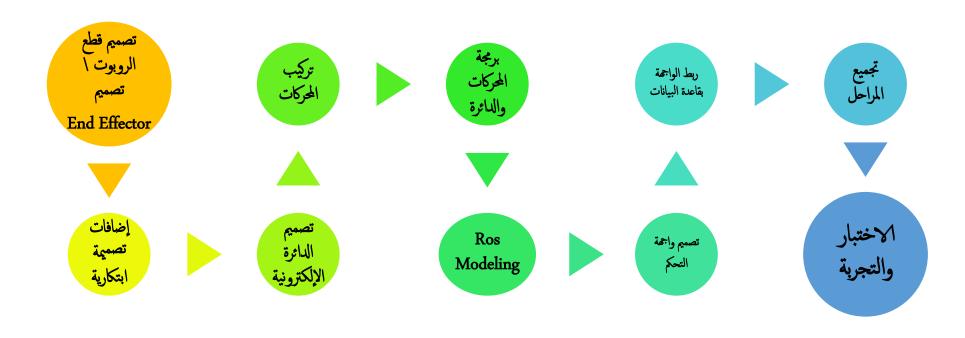
- الهيكل التنظيمي للفريق المشارك
 - خطة المشروع
 - توزيع المهام
 - الخط الزمني
 - خط الإنتاج

رسم جدولي للهيكل التنظيمي

(ل التنظيمي	الهيك_	
	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
	مشارك	11 متدرب	العدد الإجمالي

خطة المشروع

تبين الخطة حسب المخطط التالي:



توزيع المهام

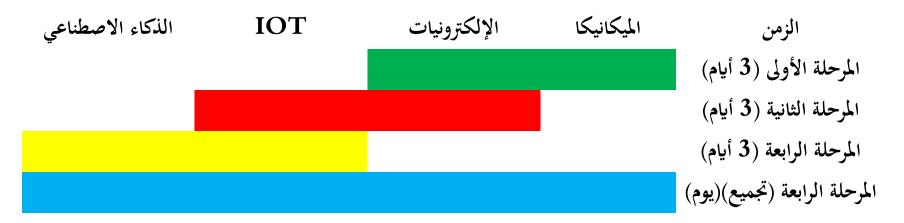
تتمحور فكرة المشروع إنشاء ذراع آلية تقوم بأداء مهارة رياضية معينة، تأتي المهام في المسارات التالية:

الإدارة التقيم الإرشاد التخطيط الهندسة الصناعية
إضافات تصميمة Design End Effetor تصميم القطع الميكانيكا
ربط المحركات برمجة المحركات تركيب المحركات تصميم الدوائر الإلكترونيات المعتبار الدائرة بالمقاومة المتغيرة والدائرة
كتابة الأكواد كتابة طريقة link ROS الذكاء الاصطناعي for UI
IOT تصميم واجحة Design Php file link Php file for Database Database

الخط الزمـــني

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