

Comments & Suggestions:

By: wanglm113889

@: 20160828

Object: 《移动机器人方案—20160827》

Title:

主标题: 机械臂应用方案

副标题: 移动操作平台

Scope:

移动操作平台是时下热门的机械臂应用方向之一。本报告提出一种我司 MK 机器臂应用在移动操作平台时的解决方案。

Proposal:

简介:

简要介绍移动操作平台。

简要说明机械臂在系统中的位置, 及其作用。

简要介绍方案。

硬件介绍:

哪个 AGV?

哪个手臂?

哪个爪子?

是否应用了视觉? 安装在哪里?

还有啥?

硬件接口:

如何安装?

电源如何解决?

通讯如何解决?

软件介绍:

系统如何组成?

控制架构是什么样子的? 系统主控制器是哪个? 它和机械臂控制器之间的关系是什么? 其它控制器呢?

机械臂控制器与其它控制器之间交互的信息有什么?

交互逻辑 / 方式 / 原则等等, 选一些谈谈。

软件接口:

如何通讯? (当前限定 TCP / IP 通讯)

机械臂需要什么功能接口?

这些接口如何使用? 调用形式? 格式?

* 多画图说明

Difficulty:

本方案的难点是哪里? 可能的解决方案有哪些? 若无法提出方案, 需要做哪些事情去确定方案?

Q&A:

问答环节。

Thanks:

感谢。

* 注: 以上所有内容, 必须有根据, 暂不要求来源可靠性验证, 但是没有可靠来源的内容及推测必须注明。聊天得来的内容不算数。