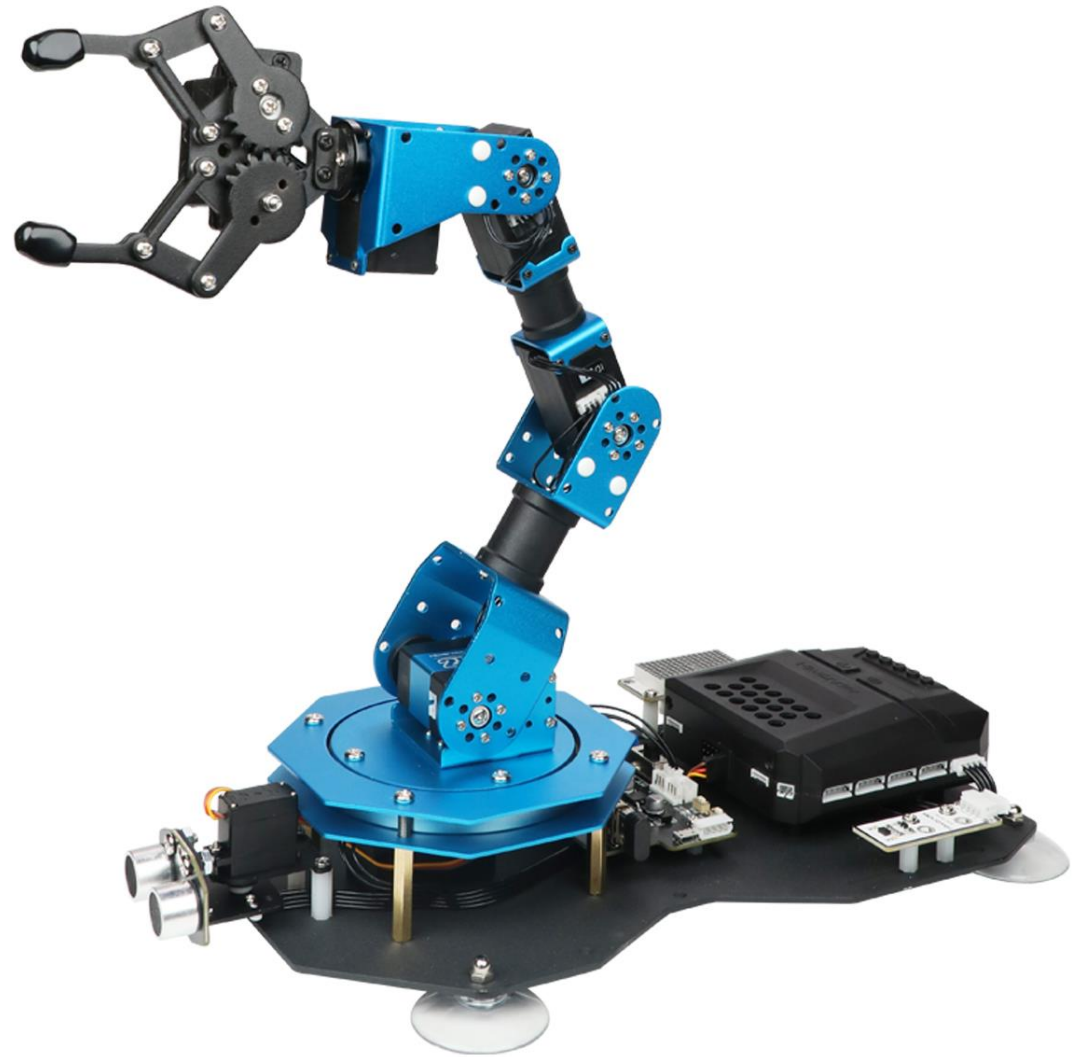
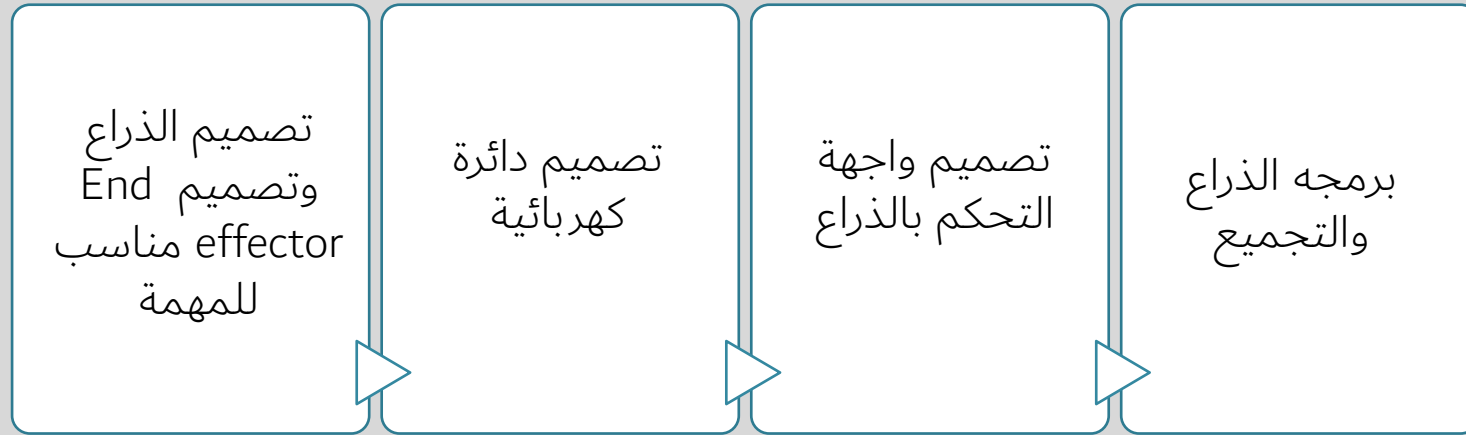


Project sheet

Robot Arm



خطة المشروع



توزيع المهام

المهندس الميكانيكي	مهندس الالكترونيات والقوى الكهربائية	مهندس البرمجيات وانترنت الاشياء	مهندس الروبوت والذكاء الصناعي
<ul style="list-style-type: none">- تصميم وتركيب الذراع و القطع على برنامج 3D وكتابة شرح للخطوات- تصميم End effector مناسب للمهمة- اضافته Degree of freedom جديد لذراع	<ul style="list-style-type: none">- تصميم دائرة الكترونيه لتحكم ب٥ محركات سيرفو- برمجة الدائرة الالكترونية بحيث تكون جميع المحركات على زاوية ٩٠ درجة- برمجة المحركات ليتم تحريكها باستخدام مقاومة متحركة	<ul style="list-style-type: none">- تصميم واجهه التحكم بالذراع- انشاء قاعدة بيانات التحكم بالذراع- ربط قاعدة البيانات مع واجهه التحكم- إنشاء صفحات php لربط قاعدة البيانات مع الهاردوير	<ul style="list-style-type: none">- تثبيت وتشغيل باكج الذراع على نظام ROS - ربط نظام ROS مع لوحة التحكم +كتابة الاكواد باستعمال (Python or C++) وكتابه طريقه الربط

الخط الزمني

مدة العمل ٣ أسابيع ويومان

الوقت	المهندس الميكانيكي	مهندس الالكترونيات والقوى الكهربائية	مهندس البرمجيات وانتترنت الاشياء	مهندس الروبوت والذكاء الصناعي
الأسبوع الأول				
الأسبوع الثاني				
الأسبوع الثالث				
التجميع (خلال يومان)				

خط الانتاج

