

Gruppe 11

Challenge 8

Mobil robot for høsting av frukt

Anja Breivik Møldrup, Camilla Kvamme, Runar Minde,
Torodd Bryne Rykkje og Sigve Tunesvik Leirvåg.

Krav til løsning

- Plukking av epler med en rekkevidde radius på opptil 60 cm.
- Kurven plassert på roboten skal kunne bære en vekt på opptil 50 kg.
- Robotens rotasjons radius skal være mindre enn 50 cm og den skal kunne håndtere et bratt terreng.
- Robotens maks hastighet skal være større enn 0,7 m/s



Lignende eksisterende roboter



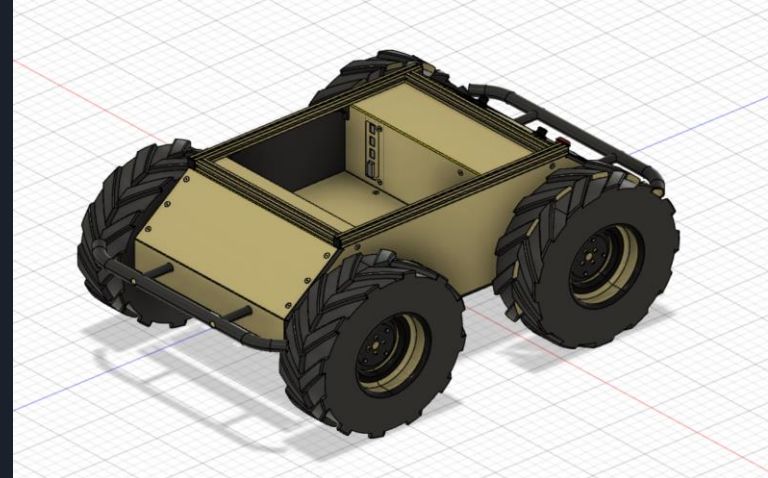
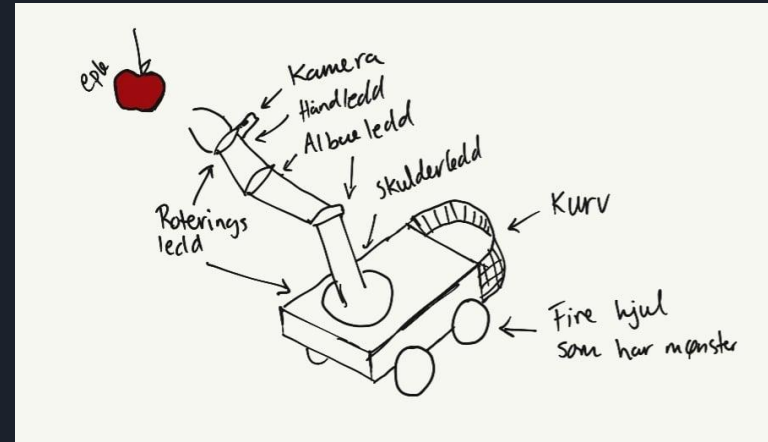
Vår løsning

Forslag til endring av krav:

- Nyttelast fra 50 kg til 6 kg epler
- Plassering av kurv

Valg av komponenter:

- Mobil base "Husky"
- Robotarm "Kinova Gen 3, 6 dof"
- Kamera innebygd i robotarm.
- GPS og Lidar sensor





Plan videre

- Fullføre design
- Implementere løsning
- Simulere løsning

