|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| 题目名称 | 专业方向 | 依托平台 | 题目简介 | 设计要求 |
| 基于嵌入式系统的五连杆双足轮式机器人设计 | 机电控制 |  | 在搬运物流中，搬运车一直发挥着重要作用，但四轮搬运车在搬运试剂等液态产品中依旧存在有很多问题，包括但不限于地形通过能力差，搬运产品容易洒出等。  设计一种基于嵌入式系统的五连杆双足轮式机器人可以很好的的利用双足轮式机器人的地形自适应调节功能，保证搬运试剂的平稳 | 1. 完成轮足机器人的机械结构设计,并对关键零部件做校核 2. 绘制出相应的三维图,要求主体长度不超过600mm,宽度不超过500mm,高度无要求 3. 完成机器人的循迹软件系统设计,要求可以按照既定路线行走. 4. 完成机器人的平衡状态设计,要求静止时载物台水平角度小于10° |