# 外卖传送结构

# 简介

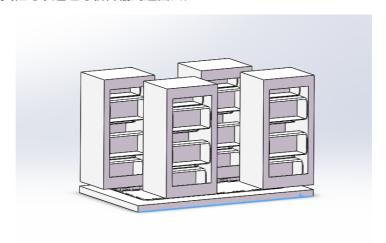
# 设计思路

在设计外卖传送结构时,我们主要从以下两个方面考虑:

- 保证运送外卖的数量尽可能的多,充分提高小车的利用率。在小车空间有限的情况下,我们需要尽可能的减少机械结构的占比,将更多可能的空间提供给外卖盒。
- 在用户取外卖的过程中,均通过一个窗口进行操作。这就要求我们的机械结构足够灵活,可以将所有的外卖运送到窗口所在位置,同时保证取外卖的时间尽可能快。

## 结构介绍

基于以上两点,我们采用了垂直循环结构设计单个的外卖柜,并通过链轮和圆角导轨将每个外卖柜等距相连,保证每个外卖柜可以通过导轨传输到达窗口。



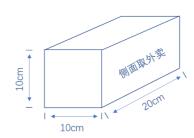
# 零件介绍

## 外卖箱设计

#### 外卖盒

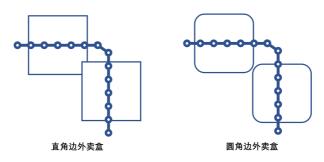
外卖盒的大小决定了外卖箱的大小与存放外卖数量,我们需要在实际情况下进行考虑,并尽可能减小外 卖盒设计大小,从而提高外卖数量。

首先,当前食堂或餐厅的外卖主要使用圆角矩形打包盒,且外卖盒近似为长方体。在此基础上,我们将外卖盒的长宽高分别定为\$20cm,10cm,10cm\$,在此条件下基本上可以容纳当前市面上绝大多数外卖,做到了外卖盒的普遍适用性。同时,在长方体的一侧开口,通过侧面的开口来取出外卖。

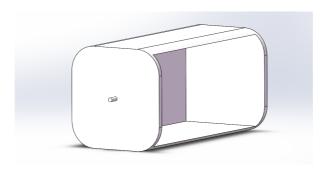


其次,因为我们在外卖箱中使用了垂直循环结构,所以我们要考虑到每个外卖盒之间相隔的距离,外卖盒之间相隔距离也是决定外卖数量的因素之一。在保持外卖盒长宽高不变的基础上,通过增加圆角能够适当减小间距,因为外卖盒并非绝对的长方体,在边缘部分往往会存在很大空隙,通过减小为圆角可以缩短间距。

下图为外卖盒旋转到导轨圆角时的情况,左图为直角边外卖盒,右图为圆角边外卖盒,在外卖盒间距相等的情况下,直角边外卖盒会造成外卖盒相撞,而圆角边外卖盒则很好的避免了这一问题。



圆角的外卖盒同时还在侧面增加一定弧度,防止因剧烈运动或小半径转弯过程中,外卖掉出外卖盒。



底面和顶面与侧面有弧度

### 以下是外卖盒的图片展示:



同时,外卖盒需要与链条相连,通过侧面添加的连接轴,保证外卖盒有一定的自由度,可以自由旋转,同时使外卖盒配合链条一并运动,轴的具体图片如下:

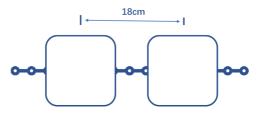


#### 垂直循环结构

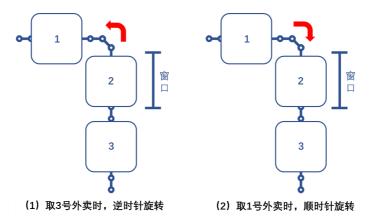
在外卖箱中的垂直循环结构由链轮与导轨组成,滑动导轨由两个直流电机驱动,形状为圆角矩形。每个外卖盒之间以尽可能小的距离等距分布,具体结构如下图所示:



在该结构中,每隔一定距离会放置一个外卖盒,每个垂直循环结构中共有6个外卖盒。外卖盒之间的距离由外卖盒的高度与圆角矩形的圆角半径决定。外卖盒的高度在实际的考虑之下设计为\$10cm\$,为了能保证外卖旋转过程中不相撞,外卖盒两盒中心之间间距设计为\$18cm\$,为外卖不相撞的情况下间距最小数值。



垂直循环结构的旋转方向由所需外卖所在位置决定,当用户需要取对应外卖时,会通过相应程序计算是顺时针旋转或是逆时针旋转,选择所需旋转距离最小的旋转方向。



## 以下是垂直循环结构展示:



同时,垂直循环结构还以链轮为基础,由于外卖盒具有一定重量,所以我们在设计链条时,考虑到链条之间的节距,将链条的节距设置为\$2cm\$,同时在圆角矩阵的四周分别安放四个齿轮,其中上方两个齿轮为从动齿轮,下方两个齿轮为驱动齿轮,具体的展示如下:

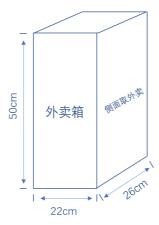


## 外卖箱外壳

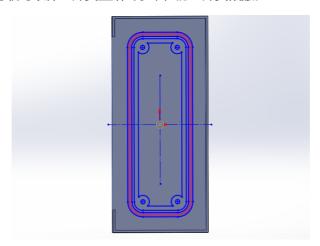
设计外卖箱外壳可以将外卖盒与垂直循环结构看做一个整体,外卖箱外壳具体作用有如下几点:

- 固定链轮轴与卡槽,保证链轮与电机的配合
- 放置导轨,使外卖盒底面始终与水平面平行
- 使整个外卖箱更为美观

外卖盒设计的长宽高分别为\$26cm, 22cm, 50cm\$, 同时外卖箱在面向窗口一侧留出空间, 保证外卖能够从窗口被拿出, 可以方便外卖盒的放入与取出。



我们将链轮的固定轴与导轨设置在外壳的一侧,固定轴由外壳伸出,用于与链轮配合。并将部分外壳挖空,留出导轨的位置,导轨可以保证外卖盒始终水平,防止外卖倾撒。



侧面导轨与轴草图

其次外卖箱还需要与小车底板上的链轮连接,我们需要轴对其进行连接,轴的图具体如下:



### 以下是外卖箱的具体展示图:

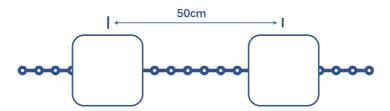


# 外卖运送装置

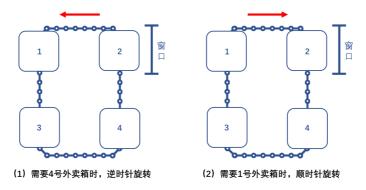
#### 水平循环结构

水平循环结构与垂直循环结构类似,均由链轮与导轨组成,滑动导轨由两个直流电机驱动,形状为圆角矩形。

水平循环结构将各个外卖箱之间相连,每个外卖箱中心点等距分布。为了保证外卖箱在旋转过程中不相撞,我们将外卖箱之间距离控制在\$50cm\$。



水平循环结构的旋转方向由所需外卖所在位置决定,当用户需要取对应外卖时,会通过相应程序计算是顺时针旋转或是逆时针旋转,选择所需旋转距离最小的旋转方向。



#### 以下是具体图片展示:



# 装配体展示

将以上各个部分零件进行组装,得到小车内部空间的装配图。

具体的展示图片如下所示:



# 外卖流程

## 外卖传送至窗口

#### 详细步骤

外卖传送至窗口主要分为以下几个步骤:

- 外卖所在位置判断,决定旋转的方向为顺时针或逆时针
- 水平循环结构转动,将对应外卖箱开口面与小窗口对齐
- 垂直循环结构转动,将对应外卖盒转至小窗口
- 外卖车自动打开窗口



## 外卖传送流程图

当小车到达指定地点,如果需要取出外卖,首先输入对应的外卖序号,通过小车的主控电脑判断当前外 卖所在位置,在确定位置后迅速决定水平循环结构与垂直循环结构的旋转方向。

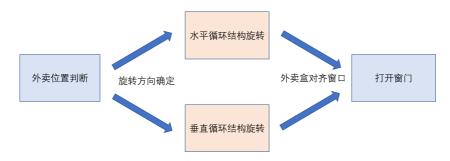
当旋转方向确定后,水平循环结构先开始旋转,将对应外卖箱的开门侧面与窗口对齐。

等待外卖箱旋转到指定位置后,根据外卖所在层数与小窗口对应高度,开始进行垂直循环结构的旋转,等待外卖盒与窗口转至同一高度。

推荐在窗口安装红外线传感器,判断外卖盒是否已对齐窗口,若没有对齐或未检测到外卖,则继续进行调整,当对齐后,小车自动打开窗门,小车主控电脑自动上传本次外卖记录,判断状态已完成。

#### 优化方法

在上述的步骤叙述中,存在着一定的改进空间,可以加快外卖传送的流程,减小取外卖的时间。我们让水平循环结构旋转与垂直循环结构同时进行,减小旋转的过程时间。



外卖传送流程改进

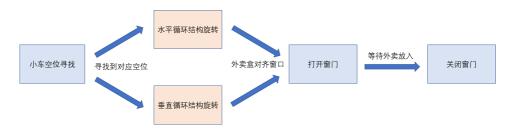
在水平循环结构旋转与垂直循环结构旋转的同时,外卖盒会受到合并的加速度。为了防止外卖在旋转的过程中撒漏,需要在原有旋转速度的基础上减慢,将速度控制在合理的范围之内。

## 外卖放入空位

#### 详细步骤

外卖放入空位可以看做取外卖的逆过程,其主要分为以下几个步骤:

- 确定空位位置, 判断离窗口最近外卖箱是否有空位, 如果没有空位则寻找其他外卖箱
- 水平与垂直循环结构分别转动,将对应空位转置窗口
- 打开窗口,等待外卖放入窗口



外卖放入空位流程

首先需要判断距离窗口最近的空位,通过小车的主控电脑,在离窗口最近的外卖箱进行寻找。如果最近的外卖箱不存在空位,则在次近的外卖箱寻找。

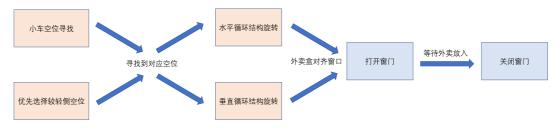
接着利用水平循环结构与垂直循环结构,将空位转置小窗口处。

当外卖已经对齐窗口后,打开窗口,等待外卖放入窗口。利用红外传感器判断外卖是否放入,等待卖家放入外卖并确认后,将窗口关闭并继续进行接下来的操作。

#### 优化方法

在外卖放入前,我们需要考虑当前存在于外卖小车中的所有外卖的位置,防止小车偏沉,进而导致小车在转弯过程中侧翻。

在放入外卖后,通过主控电脑进行计算,尽量保持小车重量的均衡。如果发现小车的某一侧较轻,则首先选择较轻一侧的空位,将对应空位旋转至窗口。



外卖放入空位流程

在经过相应的优化后,可以确保得到更高效与合理的放入方式,进而提高外卖小车运送效率。