

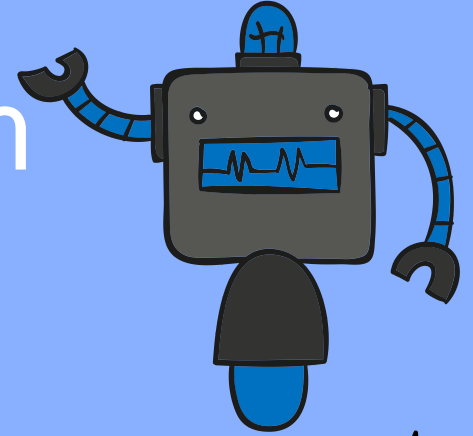
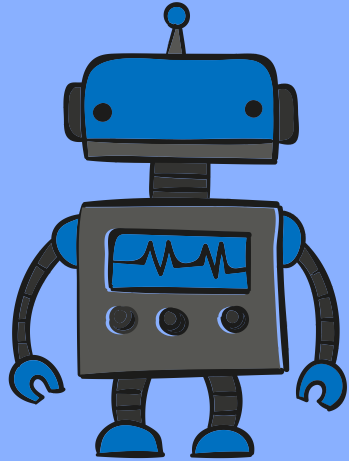
مستقبل الروبوت

Industrial robot arm

قائدة الفريق و مساعدة القائمة:

مسار الهندسة الصناعية و هندسة النظم

عفاف الشمبري - لمياء الجعيد



الهيكل التنظيمي

1

تطبيقات انترنت الأشياء
شيام، رنام، رغد

2

الذكاء الصناعي والروبوت
خالد ، مالك

3

هندسة الإلكترونيات
والقوى الكهربائية
باسم، عبدالرحمن، أحمد

4

التصميم الميكانيكي
والهندسة الصناعية
إبراهيم، عبدالله، مشاري، إياد

خطة المشروع

- ١- الميكانيك يقوم بتركيب الذراع باستخدام Solidwork تحديد زوايا دوران كل محرك
- ٢- مهندس الإلكترونيات يعمل على تحريك الذراع والتحكم في دوران المحرك servo motor باستخدام Tinkercad
- ٣- الذكاء الصناعي يتحكم في الذراع باستخدام virtualBox
- ٤- انترنت الأشياء يتم التحكم في الذراع عن طريق الانترنت و التطبيقات



توزيع المهام

الذكاء الصناعي

تثبيت وتشغيل باج الذراع
على نظام ROS

-كتابة الخطوات

-تصوير النتائج

تطبيقات انترنت الأشياء

تصميم واجهة تحكم و قاعدة
بيانات وبالتالي ربطها

هندسة الإلكترونيات

بناء دوائر كهربائية
والتحكم فيها

تحديد زوايا دوران
المحركات واتجاهاتها

التصميم الميكانيكي

تركيب هيكل الذراع
المكون من ١٤ قطعة
باستخدام برنامج
solidwork

الخط الزمني

Timeline:						
DAY	Day 1	Day 2	Day 3	Day 4	Day 5	Day 6
Mech:						
Elec:						
IOT:						
Ai:						
Industrial:						



خط الإنتاج

١- أساليب التشكيل 3D PRINT :Modeling

٢- التجميع ASMBLY : يدوي

٣- التغليف و التعبئة PACKEGS :
التغليف عبارة عن:

رول تغليف فقاعات + فلين مضغوط ومفرغ لثبيت الجهاز

صندوق كرتون + كيس بلاستيك

٤- البرنامج : WEB

