|  |  |
| --- | --- |
| 轨道运维机器人研发项目会议纪要 | |
| **会议时间** | 2025年6月18日（周三）9：00-11：00 |
| **会议地点** | 2338 |
| **参会人员** | 孟祥印 肖世德 路鹭 王慕帅 江海峰  文杰 刘翔 兰旭 刘科 王佩瑶 胡仕超 |
| **会议召集者** | 孟祥印 |
| **会议主持** | 孟祥印 |
| **会议记录** | 胡仕超 |
| **会议概要** | 1. 进度汇报。 2. 细节讨论。 3. 后续安排。 |
| **进度汇报** | 设计组：完成基本模型设计  视觉组：完成初步实验 |
| **细节讨论** | 1. 新增工序有除锈、清扫、上油以及整体振动除杂。碎石等障碍应预先处理，最终的点油可以由人工处理。 2. 对于轨道上无法解决的异常，机器要能自动报警、停止，人辅助解决后，能够进行一键复位，最终形成人机交互界面。 3. 对于抓取螺母、垫片、弹条依据的视觉位置，现有方案是识别弹条和螺母分开处理，后续直接进行实验是否能顺利定位。 |
| **后续**  **安排** | 1. 设计组继续完成模型设计，包含震动除杂、除锈、清扫、轨距测量等。 2. 视觉组完善实验，最后能够最后完成螺母中心的精确定位，完善算法，形成模块设计。 3. 控制组进行实验平台的搭建，查询道尺通信问题，明确整体工序逻辑、动作分解、对外接口通信等。 |