|  |  |
| --- | --- |
| 轨道运维机器人研发项目会议纪要 | |
| **会议时间** | 2025年6月25日（周三）9：00-11：00 |
| **会议地点** | 2338 |
| **参会人员** | 熊鹰 肖世德 路鹭 黄样 王慕帅 江海峰  文杰 王佩瑶 刘翔 兰旭 胡仕超 杜虹岑 |
| **会议召集者** | 熊鹰 |
| **会议主持** | 熊鹰 |
| **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：对于主要的扣件安装车，完成了轨距测量、除锈上油、振动拆卸等设计。  视觉组：用已有数据集进行yolov11模型训练，进行了视频识别效果展示。  控制组：完成了控制整体方案书以及实验平台的搭建。 |
| **细节讨论** | 1. 运维模式是采用单轨还是双轨问题，经过讨论，初步按照双轨模式进行设计，再考虑重量、体积、干涉以及效率等因素，最终决定是采用单轨还是双轨模式。 2. 对于识别定位的问题，现有的数据集的数据丰富性还不足，讨论了相机的实际工作高度以及环境，应该以实际情况进行数据集补充。对于准确定位到螺母中心点问题，由于解决工程问题需要具备准确性、稳定性和实用性，可采取视觉和激光配合的方案。 3. 对于系统总体控制方案，考虑了实现核心功能的方案，也要考虑辅助功能的实现。 4. 控制组的传感器、PLC、控制柜等信息与设计组进行沟通完善设计、视觉组实现识别定位返回三维坐标的方案与控制组进行沟通。 |
| **后续**  **安排** | 1. 设计组根据控制组反馈的信息进行完善修改设计。 2. 视觉组完成接近实际高度、环境的数据集的制作。 3. 黄工配合控制组对控制整体方案书进行沟通、修改、完善，可在实验平台上进行模拟抓取实验。 |