|  |  |
| --- | --- |
| 桥外施工机器人会议纪要 | |
| **会议时间** | 2025年5月14日（周三）9：00-11：00 |
| **会议地点** | 2338 |
| **参会人员** | 肖世德 路鹭 王慕帅 江海峰 文杰 李高展 王淏博 杜虹岑  易文坚 马哲 彭修源 胡仕超 孙双巧 孟令旭等 |
| **会议主持** | 江海峰 |
| **会议记录** | 胡仕超 |
| **会议目的** | 1. 项目介绍 2. 项目讨论 3. 项目安排 |
| **项目介绍** | 1. 由江海峰博士介绍项目的相关信息，包括项目目标、项目施工的流程等； 2. 播放打孔机器人视频（隧道、室内等场景）、运输机器人视频等； |
| **项目讨论** | 1. 最终实现模式为机器人群，由一系列的模块化机器人组成，如钻孔机器人、搬运管箱机器人、螺栓紧固机器人等。 2. 总体分为三大部分：智能移动平台、技术机器人、总控制平台。 3. 第一阶段任务：完成托架的安装以及管箱的搬运，包括：钻孔（厘米级误差）、搬运托架、膨胀螺栓安装、搬运管箱。 4. 讨论了打孔机器人的行走方式，包括桥梁骑行式、桥内行走式。 |
| **项目安排** | 项目人员安排见人员安排表，按照组别进行文献调研，进行相关实验，下次进行ppt成果汇报。 |