|  |  |
| --- | --- |
| 桥外施工机器人会议纪要 | |
| **会议时间** | 2025年5月30日（周五）9：00-12：00 |
| **会议地点** | 2338 |
| **参会人员** | 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** | 兰旭 |
| **会议目的** | 1. 各项目小组前两周进度汇报。 2. 项目方案细节讨论 3. 项目后续安排 |
| **进度汇报** | 视觉组、设计组、控制组依次汇报前两周工作进度  视觉组：利用深度相机完成螺栓孔和托架孔的模拟实验，思路可行，但受光线影响，后续需要待水泥墙搭建完成后进一步测试实验。  设计组：给出各流程使用机械臂的设想方案、钻孔的末端执行机构的调研。  控制组：给出钻孔、托架安装、管箱搬运等工序的调研情况、模拟实验结果 |
| **细节讨论** | 1. 视觉组目前采用的传统方法受光线影响导致效果不稳定，待试验场地搭建完毕后，尝试使用深度学习（目标检测）的方法。 2. 设计组明确将使用5个机械臂分别是：①钢筋+打孔；②视觉+托架安装（2个机械臂）；③敲、拧螺丝；④管箱搬运。 3. 控制组在端午期间负责试验场地的搭建，学习使用单片机控制各机械臂执行工作和通信 |
| **后续安排** | 端午后到6月10号前，设计组完成设计设想展示，控制组、视觉组进行相关学习调研，下次分组进行ppt成果汇报。 |