|  |  |
| --- | --- |
| 桥外施工机器人会议纪要 | |
| **会议时间** | 2025年7月11日（周五）9：00-12：30 |
| **会议地点** | 2328 |
| **参会人员** | 孟祥印 肖世德 熊鹰 路鹭 王慕帅 江海峰 文杰  李高展 王淏博 杜虹岑 易文坚 刘科 兰旭  马哲 彭修源 王佩瑶 胡仕超 孙双巧 孟令旭 |
| **会议主持** | 孟祥印 |
| **会议记录** | 胡仕超 |
| **会议目的** | 1. 各项目小组进度汇报 2. 项目方案细节讨论以及修改意见 3. 项目后续安排 |
| **进度汇报** | 设计组：介绍了钻孔、钢筋探测仪、移动平台部分。  控制组：介绍控制方案、控制流程图、I/O接口分配  视觉组：介绍了人机界面布局 |
| **细节讨论** | 设计组：  新增伸进孔内吹灰机构，采用末端旋转180°，后续吹管采用柔性材料。钢筋探测仪探测后喷枪，旋转180°。  支架安装车：导轨和液压机构在增加工位的同时，调平带来的时间也同时降低了效率，所以采用上一版本，后续调研机械臂选型，考虑在相同负载下的本体重量和成本问题。  控制组：  在流程控制图上表示要更加清晰，可用不同颜色进行标识或者解释，注意模块间的逻辑。  视觉组：人机界面面向操作员时，内容追求少而精，并且通俗易懂。 |
| **后续安排** | 设计组对设计进行完善；  控制组查询六轴机械臂和scara机械臂，并准备好仿真动画部分；  视觉组对人机交互界面进行完善。 |