ARC第二周 会议记录

袁超毅组：

进展：

麦克纳姆轮+激光雷达+深度相机+六自由度机械臂

机械臂力度不够 - 砂纸辅助

问题：

雷达高度问题 - 可能扫描不到侧板

盛泽楠组：

进展：

深度学习识别部署至树莓派

通过一对正交相机 获取棉花位置

末端执行器：

电机轴缠绕

上下双同步带传入

戴淼淼组：

进展：

三自由度导轨

末端执行器 传动摩擦过大、曲柄连杆夹取力矩过小

万向球防底盘变形

超声波导航

叶老师建议：

团队同心

方案创新

行动力

精神

针对规则

检索专利、文献 - 清楚专利所属、在专利上改进

避免相似方案

礼仪