2023 年广东省工科大学生综合实验技能竞赛

ţ	6	页	第	1	页

产品名称: 智能终端 配送机器人

Nanjin1

1、设计概述

智能终端配送机器人在结构设计上,可划分为底盘模块、存储模块、传感接收模块与控制模块,底盘模块由四个直流有刷电机和四个 75mm 直 径麦克纳姆轮构成,存储模块由两个 MG995 舵机以及符合尺寸要求的仓库组成,控制系统包括由《TM32 芯片作为主控,除此以外,车上还搭载有完 成任务所需要的显示屏、扬声器、电池等必要模块。

结构设计报告

2、设计思路和方案

2.1 设计思路:

整个机器人的任务可以细分为移动、避障、二维码识别、物料装入与取出,基于各任务的不同需求我们设计了各模块。同时选择了STM32 单片机作为整个机器人的大脑。在这个基础上,添加了电池、显示屏等功能,用于辅助机器人更好的完成任务。

2.2 设计方案:

本智能配送终端机器人选用了 STM32 单片机作为控制核心,基于任务需求设计各个模块,具体关键部位模块 设计展示如下:

(1) 物料仓库设计

物料存储仓主要由 3D 打印制成。基于参赛要求,制作了两个内部尺寸 72mm*72mm*72mm 的存储仓,仓库 壁厚为 3mm, 仓库部分的三维建模如右图, 整车工程图见附录。

(2) 底盘设计

底盘模块主要由 MG513P30 电机与四个 75mm 直径的麦克纳姆轮组成, 保证小车可以在不转向的情况下向各 个方向移动。下层板上还开有槽口,电机线可穿过链接到主控板。下层板选用 3mm 亚克力板采用了激光切割加工, 该为了应对麦轮运行过程中可能存在的打滑问题,将底盘分为了两个部分,对底盘做了悬挂设计。





VAV

3、设计结果

通过对智能配送终端机器人的结构设计、加工装配、控制程序设计,机器人已经在备赛和测试阶段稳定完成任务,达到了设计要求。同时上下层板采用了激光切割加工,使用铜柱和 3D 打印件作为整车的结构支撑与任务执行终端,同时利用 simulation 插件,基于任务需求,对结构进行了多次修改、优化,机器人的运行愈发稳定。本机器人的主要工作运行流程如下:

将机器人置于出发区,启动后,机器人执行复位程序,仓盖打开,识别到物料装入后,仓盖关闭,发出语音提示,机器人出发。在运行过程中,陀螺仪会反馈车身姿态进行姿态修正,超声波模块会识别路径上的障碍物,机器人进行避障操作。抵达岔路口后,机器人将会进行二维码识读,将内容处理后显示在显示屏上,并做出后续任务判断。在机器人到达取货点后,机器人发出语音提示,打开对应的仓盖。完成所有取货任务后,机器人将执行对应的返回出发去的程序。基于陀螺仪与麦克纳姆轮悬挂系统,机器人在运行过程中运行稳定,横向移动顺利,未出现姿态错误与打滑等问题。



小车实

4、总结和体会

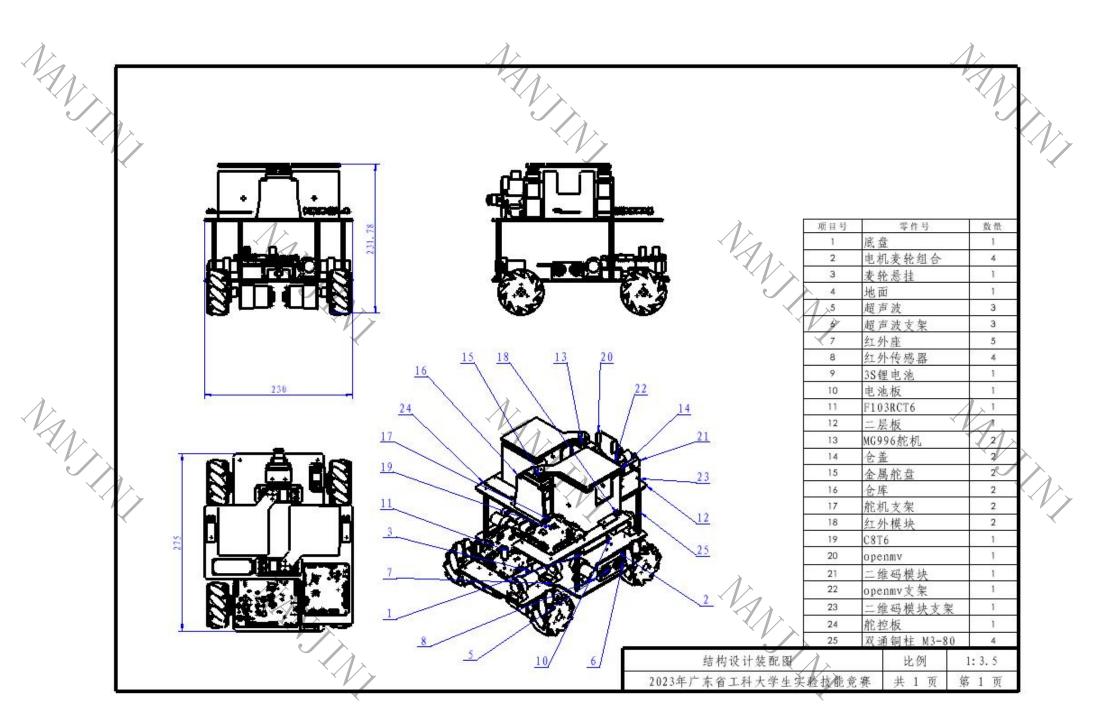
在设计这款智能配送终端机器人之前,我们团队阅读了大量资料,同时仔细对规则进行了阅读,对整个比赛的流程有了比较清晰了了解。 同时团队内还进行了多次讨论,基于任务需求对结构进行了多次修改。包括换用轮径更大、扭力更大的电机等。在初期调试中,麦轮还出现了 打滑偏离预定轨道的情况。通过大量资料的查阅,最终我们选择了添加悬挂系统,重新设计整个机器人的底盘,最终也是成功的解决了底盘打 滑的问题。同时在安装过程中,我们还多次出现了避障不及时、不准确的问题。通过模拟分析与实际情况分析,我们调整了超声波的位置,同 时采用了部分红外用以辅助避障,最终成功解决了避障的问题。在结构设计上,还出现了仓库挡住走线的问题,经过仓库位置的调整,我们修 改了部分结构,最终完成了整个机器人的设计与制作。

在这次备赛中,我们吸取了大量的失败模拟经验,修正了模型,同时队内几个人定期汇报进度,探讨解决方案。在这次备赛中,我们也归纳总结出了大量设计经验,在后续的设计中,我们也会尽量避免出现类似的问题。同时今年的设计上,我们也经历了多次的迭代,具有了更加成熟的运行方案,在正式比赛之前,我们还将继续深度优化,在正式比赛前拿出更加成熟的方案。

物图

1/1

1/1



1/1

- 3 -

1/1