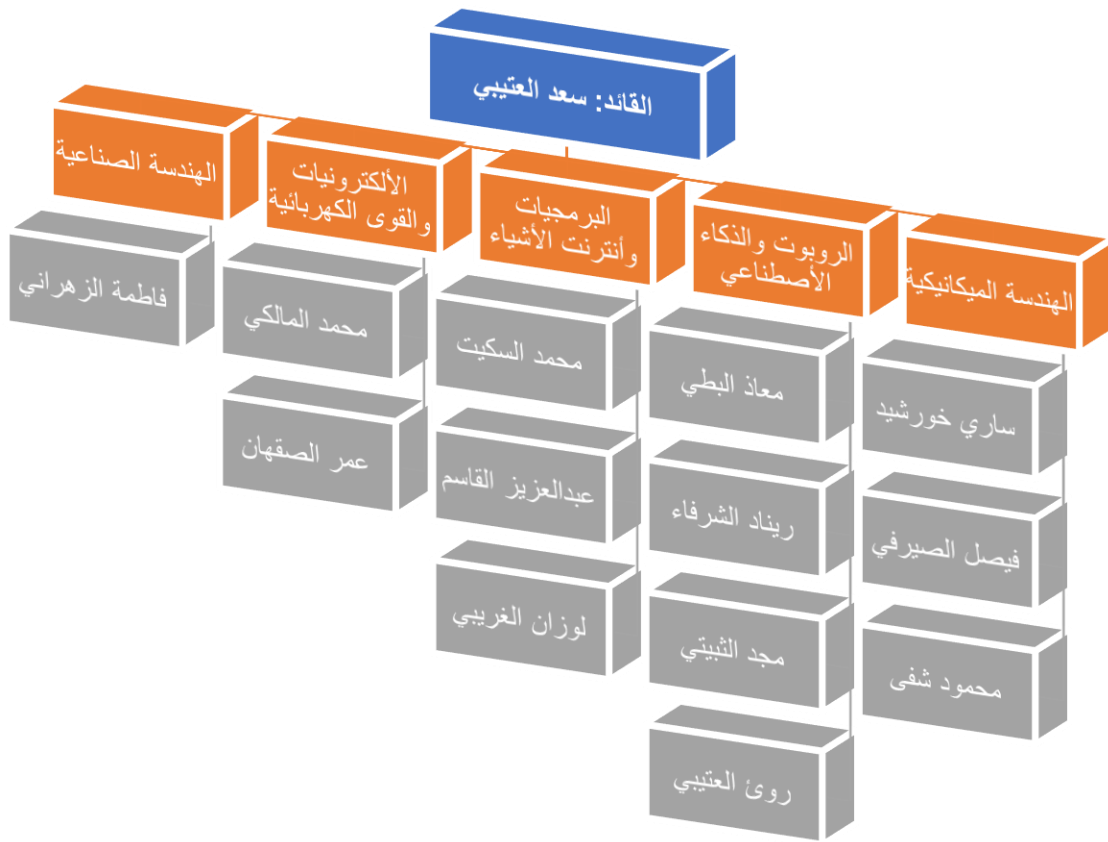


FIRST TASK

سعد العتيبي
تدريب صيفي
6/21/21

الهيكل التنظيمي للمجموعة:



خطة المشروع:

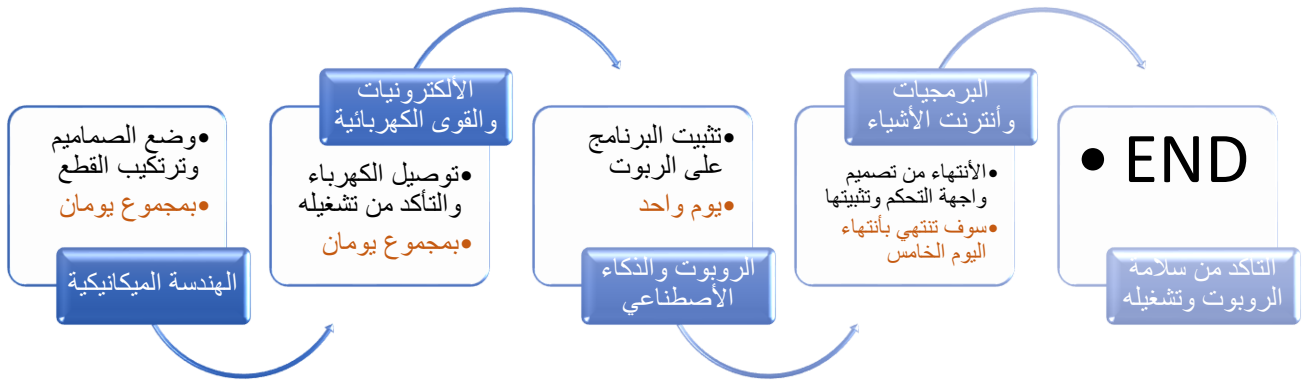
سوف نعمل على تطوير ال (catching robot) وجعله يعمل عن بعد.

أبعاد القاعدة (٥٠سم*٥٠سم) وتحتوي على عدد (٥) عجلات ومحرك وجهاز استشعار للتحكم بالعجلات والذراع.

فريق الهندسة الميكانيكية سوف يعملون على وضع التصميم الهيكلي للمشروع، فريق الألكترونيات والقوى الكهربائية سوف يعملون على توصيل الألكترونيات بمحرك المشروع والعمل على تشغيله، فريق الروبوت والذكاء الاصطناعي سوف يعملون على تثبيت نظام التشغيل، وفريق البرمجة وأنترنت الأشياء سوف يعملون على تصميم واجهة التحكم بالذراع و إنشاء قاعدة التحكم بالبيانات وربطها مع واجهة التحكم.

بالبداية سوف يبدأ فريق الهندسة الميكانيكية بوضع تصاميم المشروع والبدء بتنفيذه ومن ثم تسليمه لفريق الألكترونيات والقوى الكهربائية وبعد التأكد من تشغيله سوف يستلم المشروع فريق الروبوت والذكاء الاصطناعي ليتم تثبيت البرنامج على الروبوت بغضون هذا الأجراء سوف يتمكن فريق البرمجة وأنترنت الأشياء من تصميم واجهة التحكم بالذراع وإنشاء قاعدة التحكم بالبيانات وربطها مع واجهة التحكم.

توزيع المهام والخط الزمني:



خط الإنتاج:

