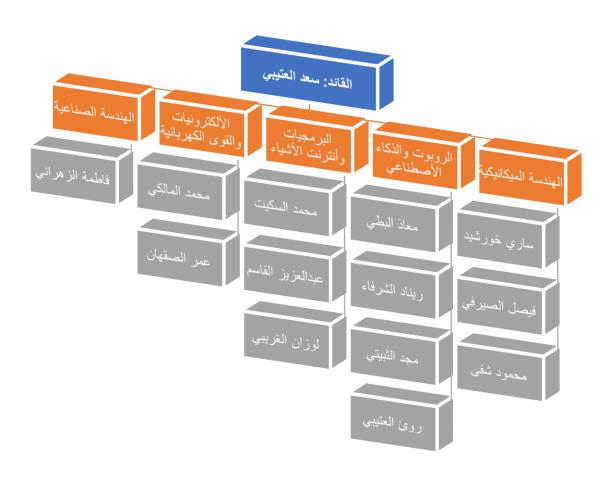
FIRST TASK

سعد العتيبي تدريب صيقي 6/21/21

الهيكل التنظيمي للمجموعة:



خطة المشروع:

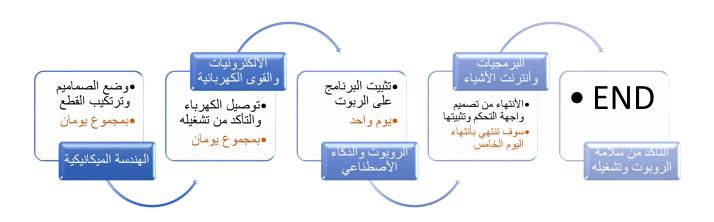
سوف نعمل على تطوير ال(catching robot) وجعله يعمل عن بعد.

أبعاد القاعدة (٠٠سم*٠٠سم) وتحتوي على عدد (٥)عجلات ومحرك وجهاز أستشعار للتحكم بالعجلات والذراع.

فريق الهندسة الميكانيكية سوف يعملون على وضع التصماميم الهيكلية للمشروع، فريق الألكترونيات والقوى الكهربائية سوف يعملون على توصليل الألكترونيات بمحرك المشروع والعمل على تشغيله، فريق الروبوت والذكاء الأصطناعي سوف يعملون على تثبيت نظام التشغيل، وفريق البرمجة وأنترنت الأشياء سوف يعملون على تصميم واجهة التحكم بالذراع و وانشاء قاعدة التحكم بالبيانات وربطها مع واجهة التحكم.

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

توزيع المهام والخط الزمني:



خط الأنتاج:

• تصنيع من البداية إلى التصميم المحدد نوع التشكيل للمنتج

• سوف يتم تجميع المنتج بشكل يدوي

ألية تجميع المنتج

• سوف يتم تعبئة المنتج بكراتين وتغليفها بشكل يدوي

• سوف يتم أستلامه من القبل العملاء البرنامج النهائي للمنتج في منافذ البيع

الية التغليف

Page | 4