

Состав команды:

Ковцур Даниил Максимович
Ковцур Павел Максимович

Руководитель:

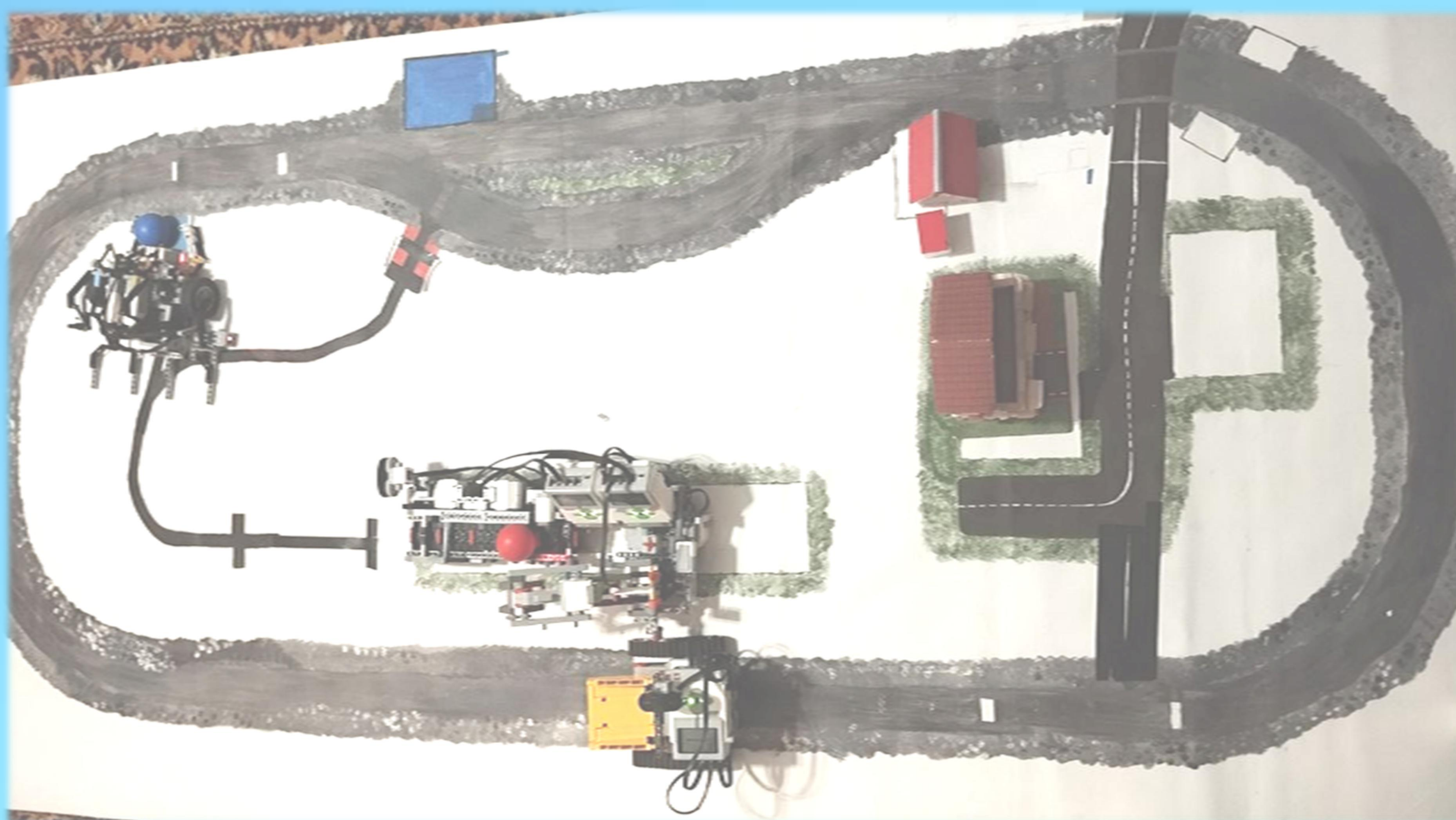
Малышев Юрий Владимирович
Нестеров Владимир Викторович

Модель автоматизированной логистической системы

Цель: разработка модели автоматизированной логистической системы для доставки грузов.

Наши задачи:

- Создание беспилотного робота для склада для автоматического терминала.
- Разработка автоматизированного терминала с манипулятором и с автоматической подачей грузов, настройка его взаимодействия с роботом-доставщиком для осуществления непрерывной погрузки манипулятора.
- Создание беспилотного робота-доставщика.
- Провести испытания модели.



Функции:

- Доставка грузов нужного типа складским роботом
- Погрузка груза манипулятором и идентификация груза по цвету
- Навигация робота -доставщика по маякам во время доставки.
- Возможность остановить робота-доставщика оператором,
- Возможность включения и выключения камеры оператором на роботе доставщике, чтобы она не перегревалась
- Автоматическая калибровка мобильных роботов;
- Автоматическая калибровка манипулятора;
- Определение типа груза и установка маршрута в робота-доставщика;
- Выгрузка груза в месте в зависимости от цвета груза;
- Организация взаимодействия между тремя роботами;
- Удаленное управление комплексом (пауза);
- Возможная передача видеоизображения с доставщика.

Особенности реализации

Более 18 датчиков в проекте. Использование нетиповых компонентов в роботе-доставщике.