



1. 研究目的：

设计一种可以实现全向搬运以及实现视觉追踪的机器人。

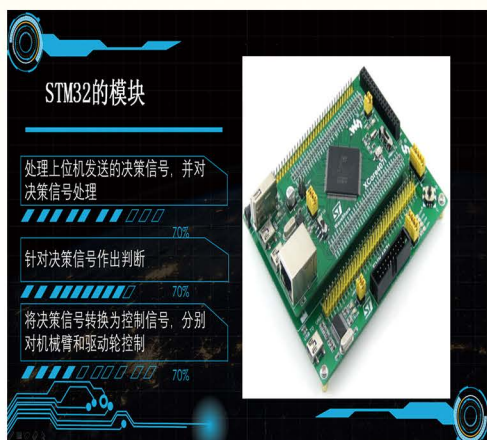
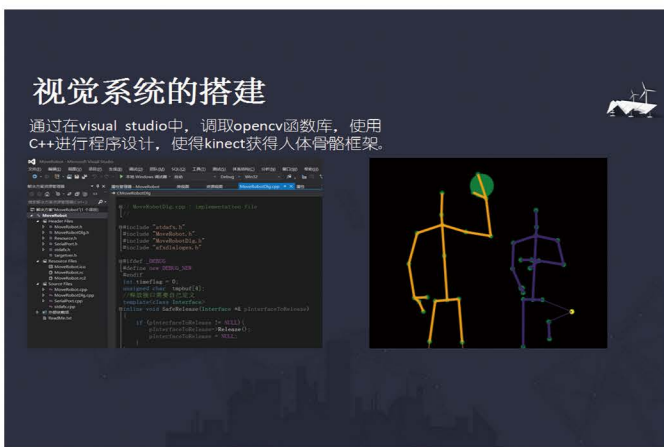
2. 创新点：

1. kinect识别人体和手势，根据人体手势来判断是否运动。
2. 上下位机的结合使用，上位机处理来自摄像头的图像，发送信号到下位机，完成运动。
3. 使用无线客户端发送数据，机械臂夹取更加准确。

3. 产品展示：



机器人主要结构



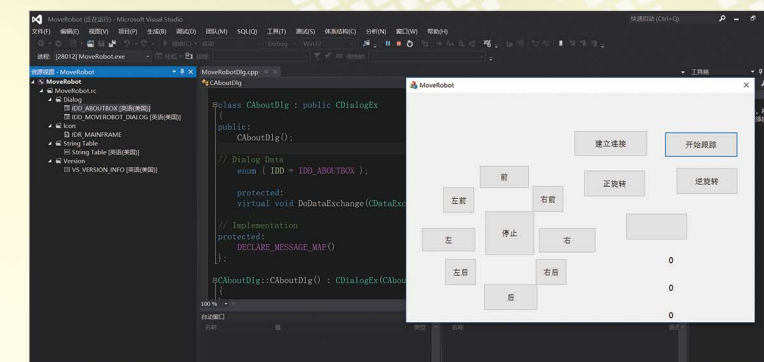
机器人使用的控制芯片



在使用了六自由度的机械臂后，机器人夹取物体更加准确。



4. 研究成果：



控制机器人的visual studio c++控制程序