# 智能机器人解决方案

#### 说明

本系统将视觉传感、人工智能、轨迹控制、电机控制四大模块深度集成于高性能处 理器,依托其并行计算、AI 加速能力与工业级稳定性,为各模块提供强算力支撑, 高效应对复杂场景的实时数据处理与多任务协同需求。

功能上,视觉传感模块实时采集目标细节,提供精准视觉输入; AI 模块依托算力实 现目标检测、路径规划,动态调整决策;轨迹控制模块生成平滑轨迹,保障执行机 构稳定运行;电机控制模块将指令转化为精准动作,驱动执行部件。

系统以 ROS 为通信核心,机器臂会根据用户的指令去寻找相对应的盒子。在找到正 确的盒子后,手臂会自动把盒子放去用户指定的位置。在做完这一系列的动作后, 手臂会自动去相对应位置收集盒子并把它放回到原来的位置。



#### 优点

- 高效率
- 实时性高

### 功能特性

- 灵巧手: 拟人的手的泛用性高
- 机器臂: 多角度控制
- 自主轨迹规
- 自主环境重建

# 核心芯片

手部控制 MCU: STM32H7 手部马达驱动: TI DRV8311

# 应用

# 框图



