




## 智慧物流搬運車


指導教授：〇〇〇 教授  
專題生：〇〇〇、〇〇〇、〇〇〇、〇〇〇、〇〇〇

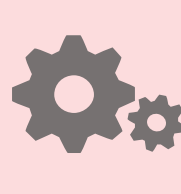
### 研究動機

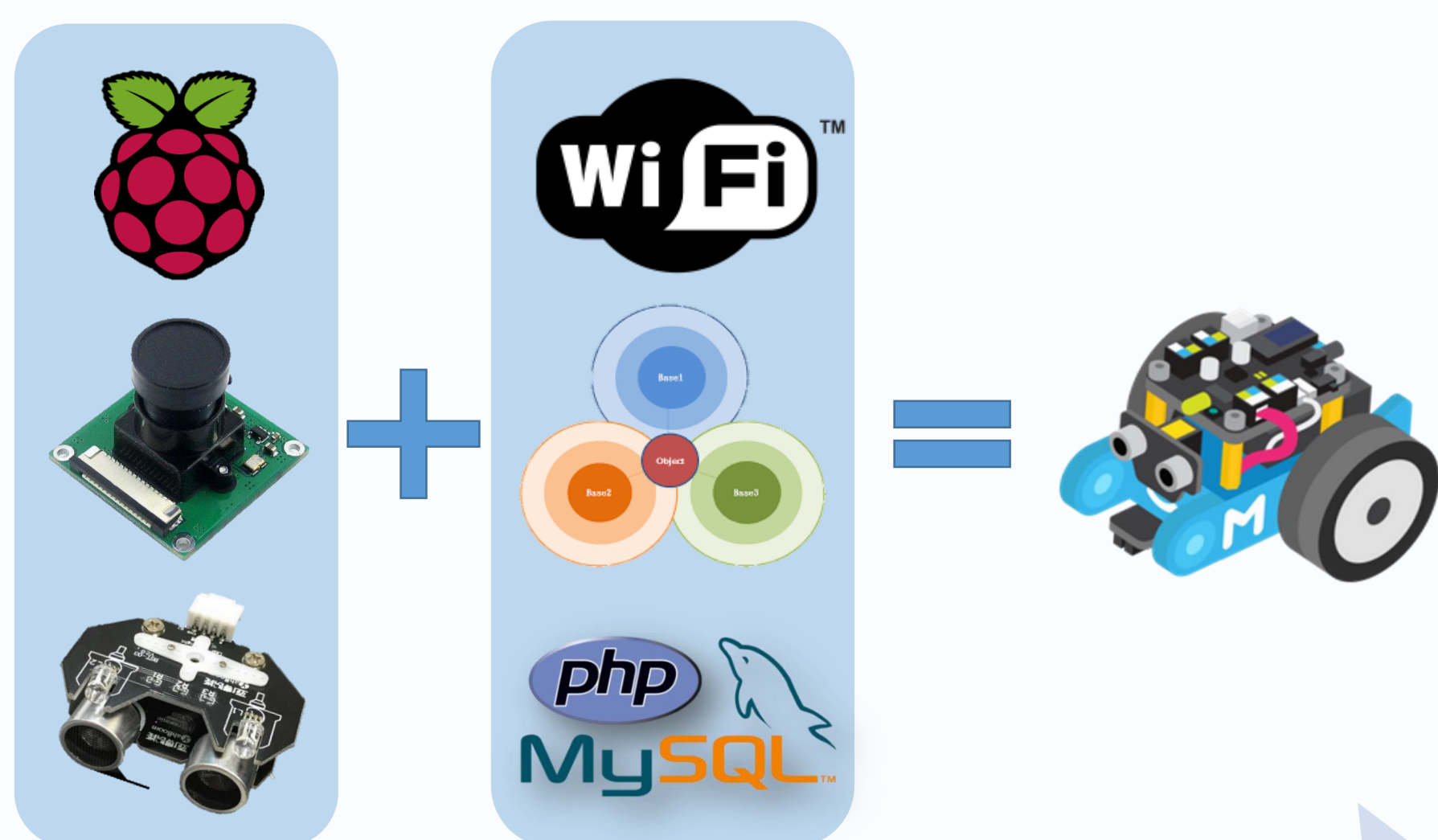
現代物流產業的蓬勃發展，搬運及分類的工作往往是最費力費時的一項工作，而智慧物流搬運車廣泛應用於各種產業中。他能夠幫助貨物的運送、減少搬運時所花費的力氣與時間帶來的不便，我們從中體認到無人搬運車對企業以及社會帶來的種種影響，也看見物流搬運機器人將取代人類的可能性及其發展性，因此激發我們對於開發產品的動機。

### 研究說明

 定位功能：利用三角定位來判斷車體位置，並使車體往目的地前進。

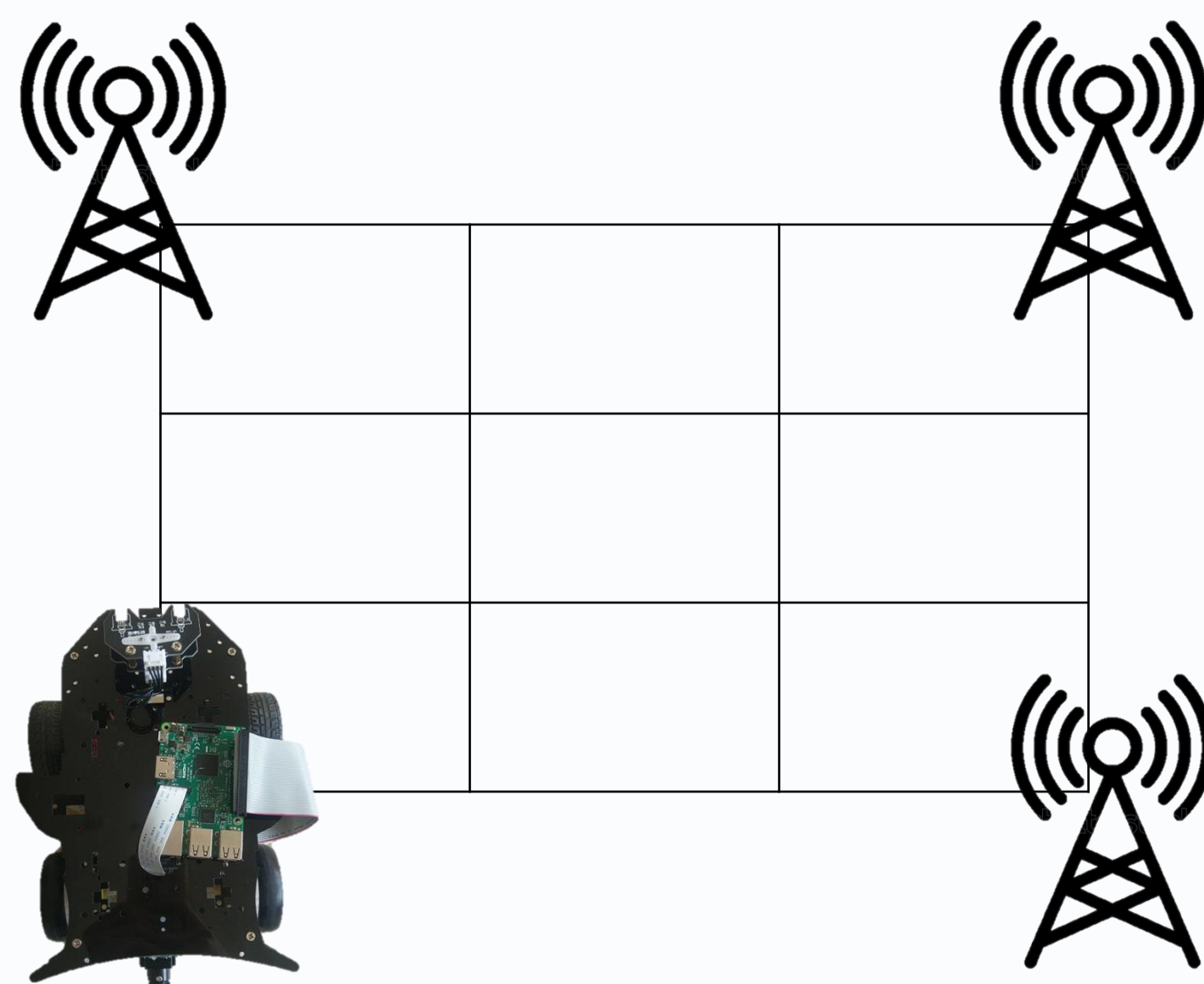
 資料庫功能：經攝像頭掃描QRcode後，資料庫判讀目的地。

 車體功能：擁有攝像頭、超音波避障，依定位出的座標行駛。

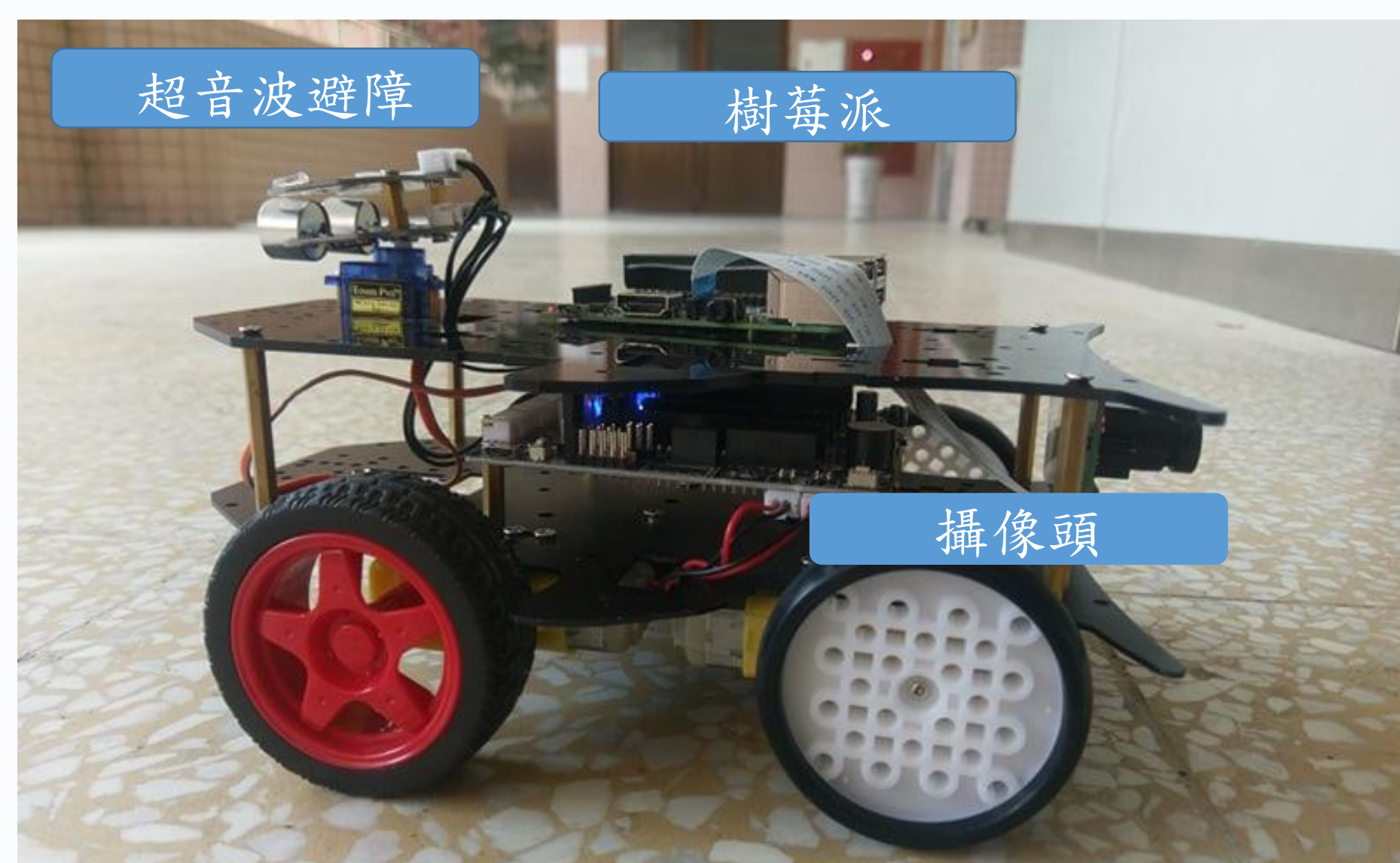


### 成果展示

#### ➤ 場地



#### ➤ 車體



#### ➤ 發射器



### 流程架構



### 參考資料：

陳奕名, 2018, 基於WIFI實現室內定位位置回報系統之研究  
闕源均, 2017, 以RSSI為基礎的複雜環境室內定位系統  
鄭誌勝, 2007, 超音波近距離感測之研究

### 結論

智慧物流搬運車不僅能減少人力成本之消耗，進而使所獲得之利益提高。現代科技發達，自動化之水準日益趨升，相信未來對於科技取代人力是一門值得思考的課題，藉由這次機會去了解智慧物流搬運車結構與軟體設計，能夠幫助我們去探討未來機器的發展與應用。