

F-12D 無人搬運車+機械臂控制實習設備

1. 開設原因

AGV 載著機械臂到處取貨與卸貨，如何精準到位並將貨物順利取放，有賴於控制技術之巧妙設計。

本設備除單機控制 AGV 與機械臂之功能外，最大重點在於「定位」：AGV 定位及機械臂定位，萬一定位不準確如何補償修正。

2. 特色及功能說明

- (1)AGV 單機控制訓練：多點定位控制之程式設計與設定。
- (2)機械臂單機控制訓練：取放作業控制。
- (3)無線通訊訓練：PLC 子母系統控制。
- (4)人機圖控排程訓練：圖控排程規劃與 PLC 程式設計。
- (5)定位補償訓練：如何偵測位差及補償之程式設計。
- (6)系統整合訓練：程式設計與流程規劃。

3. 實習設備

F12D-1 無人搬運車+機械臂控制實習設備