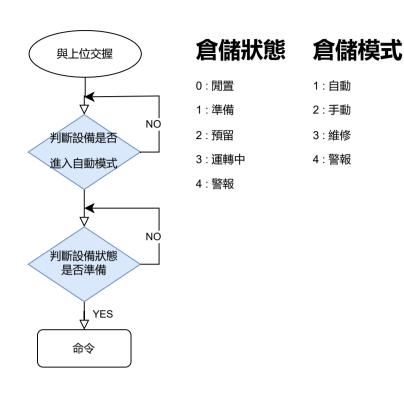
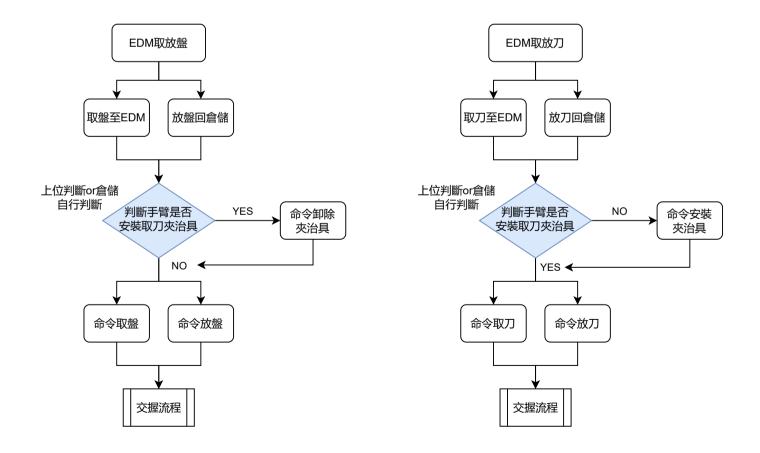
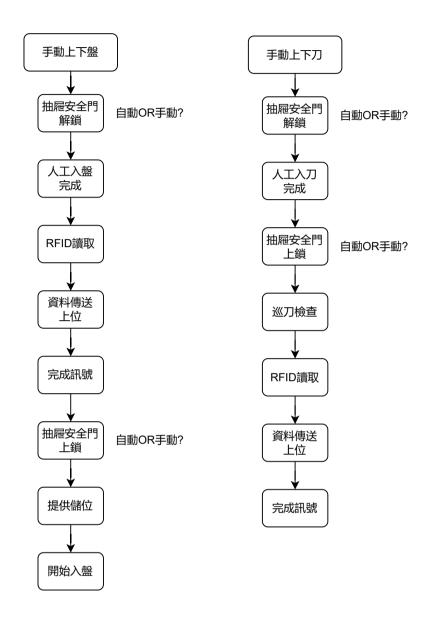
上位系統交握流程大綱

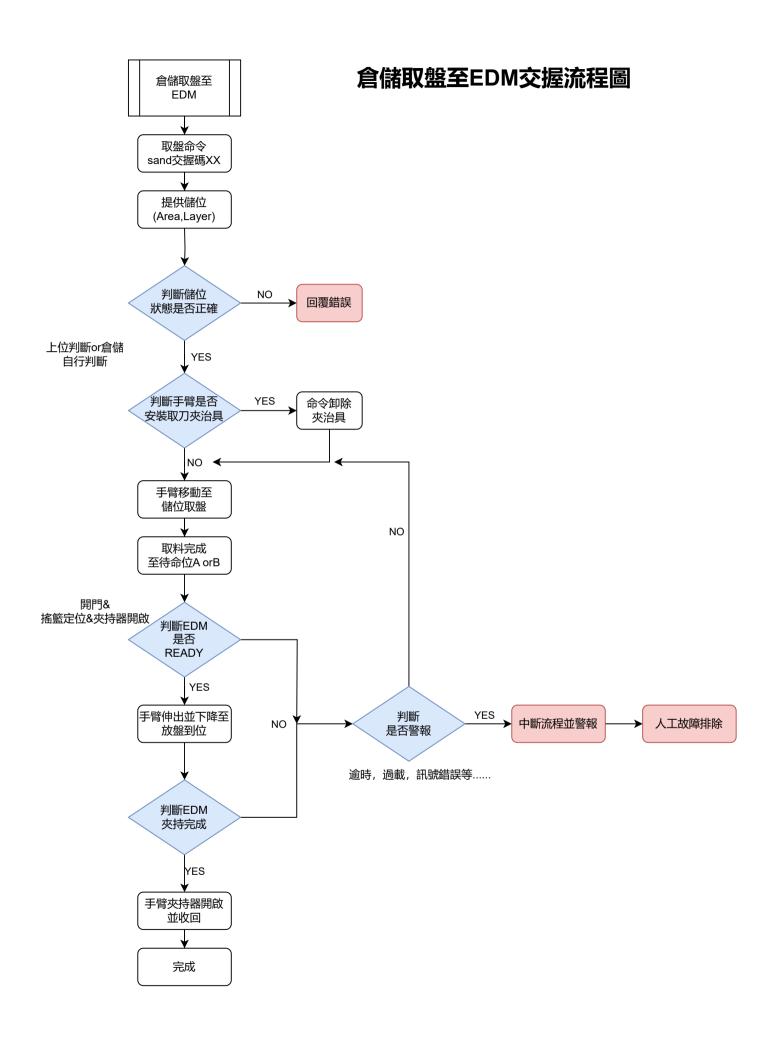






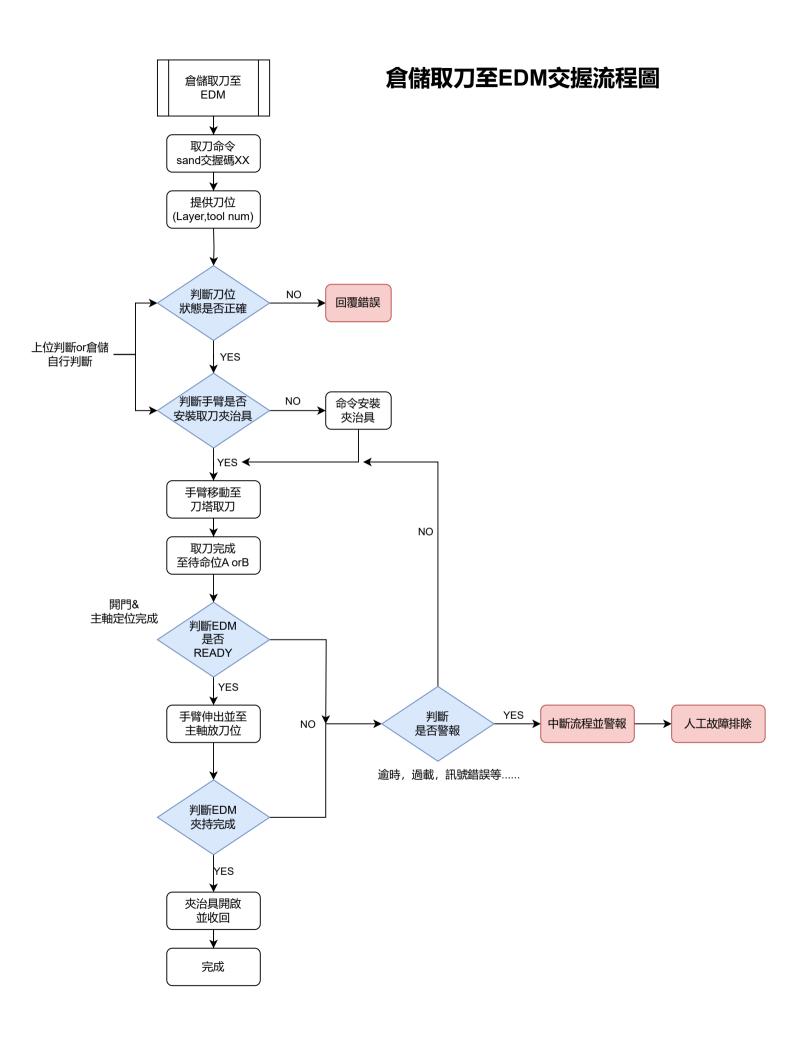
資訊確認

- 1.使用OPC UA or Modbus TCP 與上位機進行通訊交握
- 2.設備動作使用API進行互動
- 3.設備RFID僅讀取並記憶不包含管理
- 4.Q:手動上下料時,兩側安全門需確認自動or手動解鎖?
- 5.Q:需確認手臂上是否安裝夾治具判斷權?
- 6.與EDM互動訊號由上位機Mapping
- 7.安全迴路由EDM提供干接點(NO or NC?)串聯(我司使用雙迴路安全模組閉迴路啟動)
- 8.網路交換器使用非中國製產品

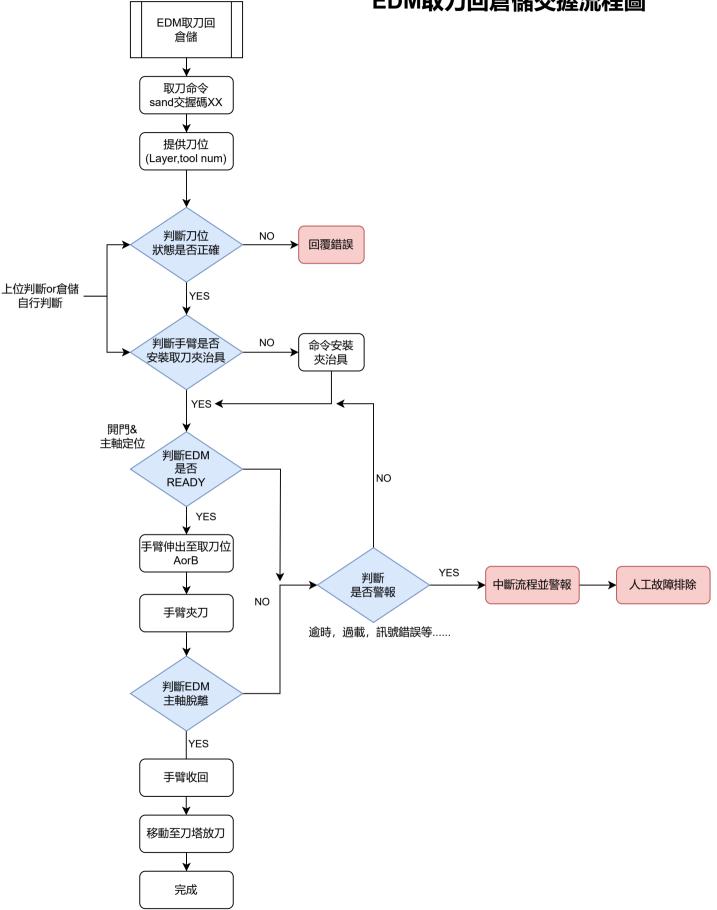


EDM取盤回倉儲交握流程圖 EDM取盤回 倉儲 取盤命令 sand交握碼XX 提供儲位 (Area,Layer) 判斷儲位 NO 回覆錯誤 狀態是否正確 上位判斷or倉儲 YES 自行判斷 判斷手臂是否 YES 命令卸除 安裝取刀夾治具 夾治具 NO **∢** 開門& 搖籃定位 判斷EDM NO 是否 READY YES 手臂伸出至取盤位 YES 判斷 中斷流程並警報 人工故障排除 AorB 是否警報 NO 逾時,過載,訊號錯誤等...... 手臂夾取料盤 判斷EDM 夾持器開啟 YES 手臂上升至放盤位 並收回 移動至儲位放盤

完成



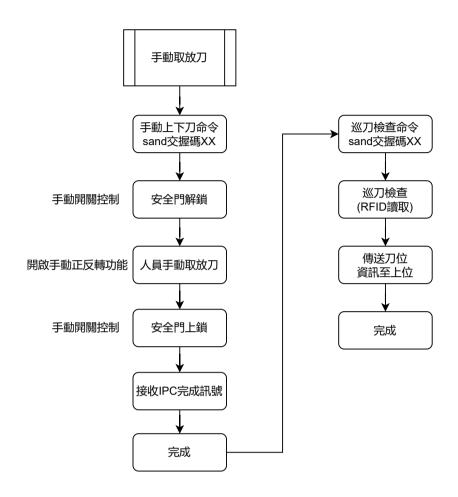
EDM取刀回倉儲交握流程圖



手動上下盤交握流程



手動上下刀交握流程



更新履歷:

20240620更改安全門解鎖流程為手動開關控制

