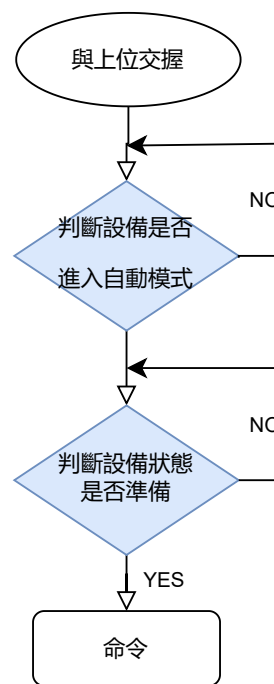
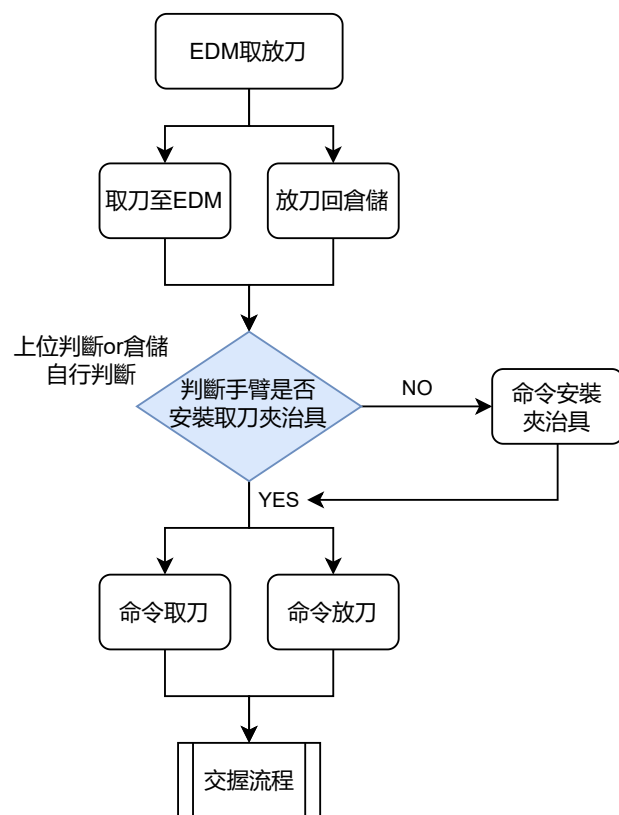
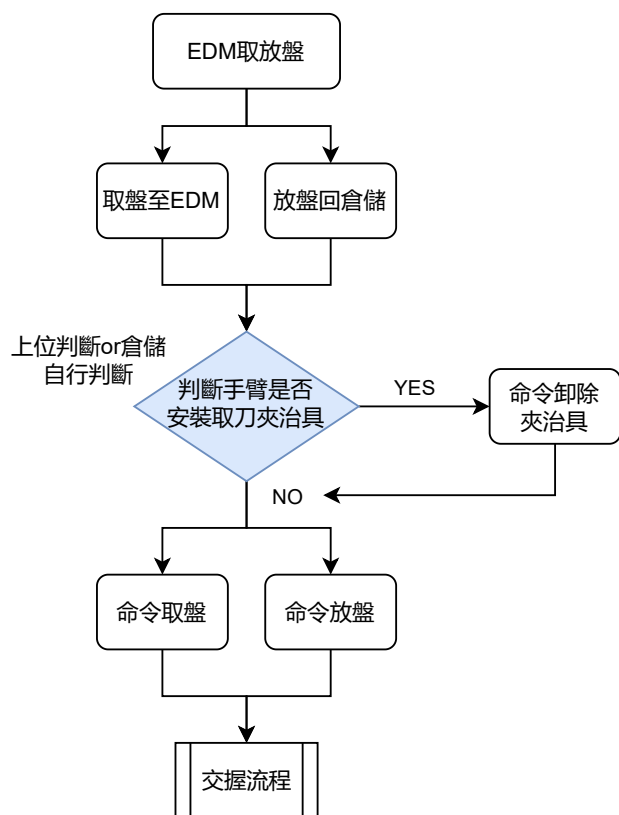


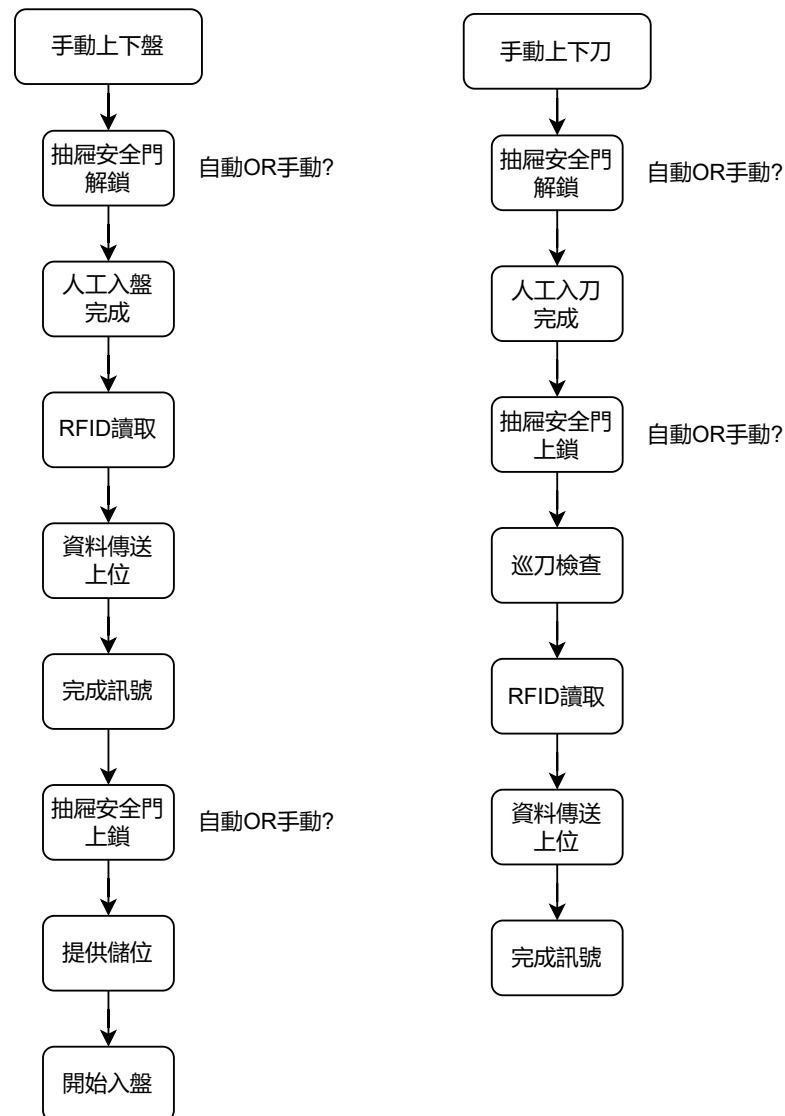
上位系統交握流程大綱



倉儲狀態 倉儲模式

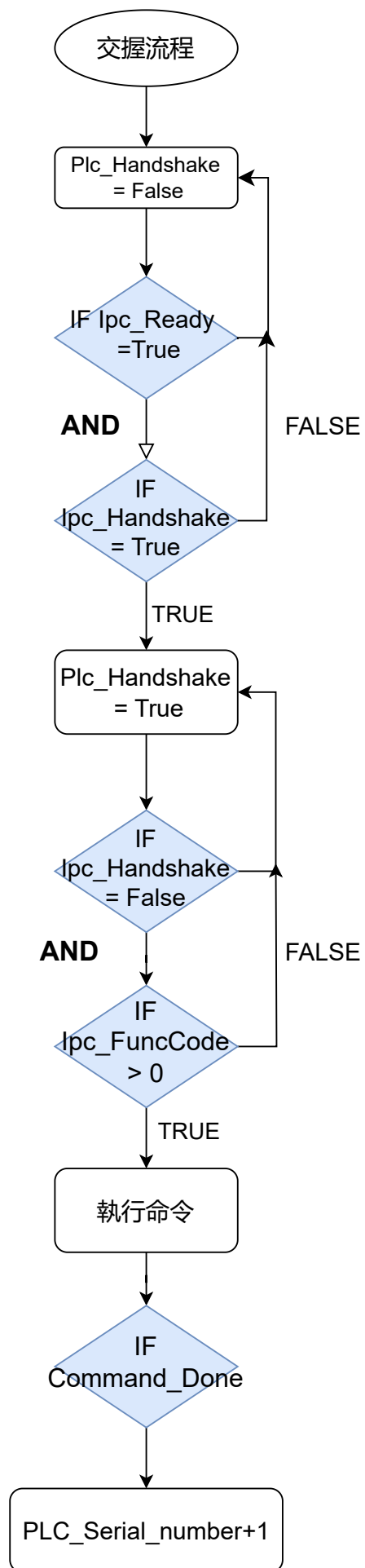
- | | |
|-------|------|
| 0：閒置 | 1：自動 |
| 1：準備 | 2：手動 |
| 2：預留 | 3：維修 |
| 3：運轉中 | 4：警報 |
| 4：警報 | |



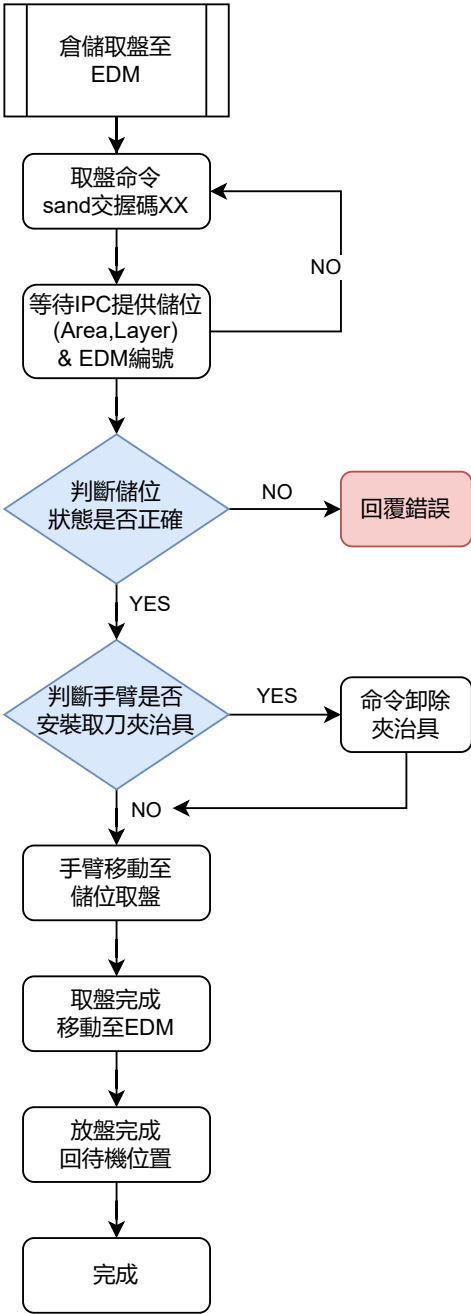


資訊確認

- 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

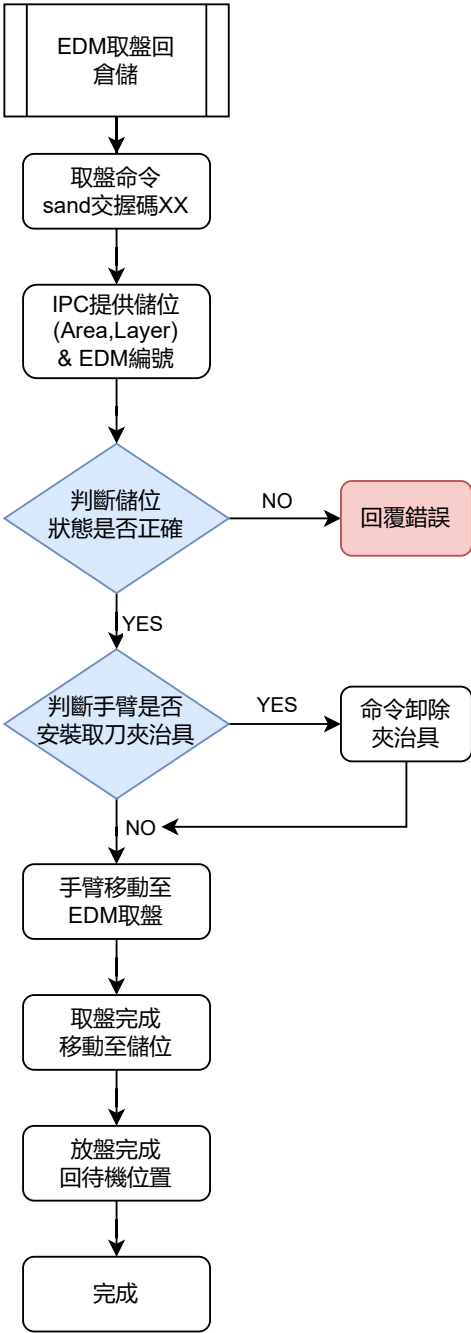


倉儲取盤至EDM交握流程圖



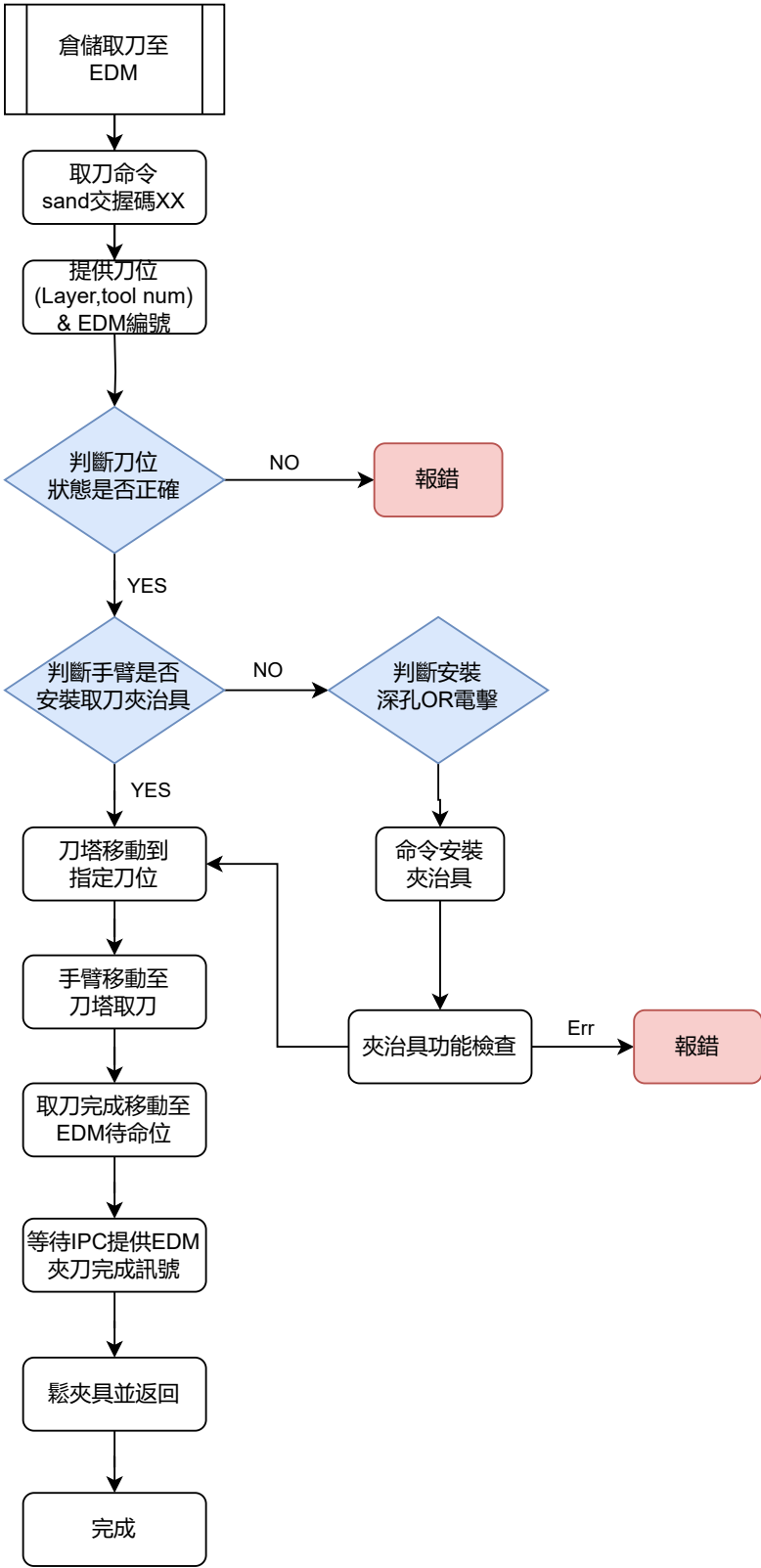
更新履歷:
20240624簡化流程

EDM取盤回倉儲交握流程圖

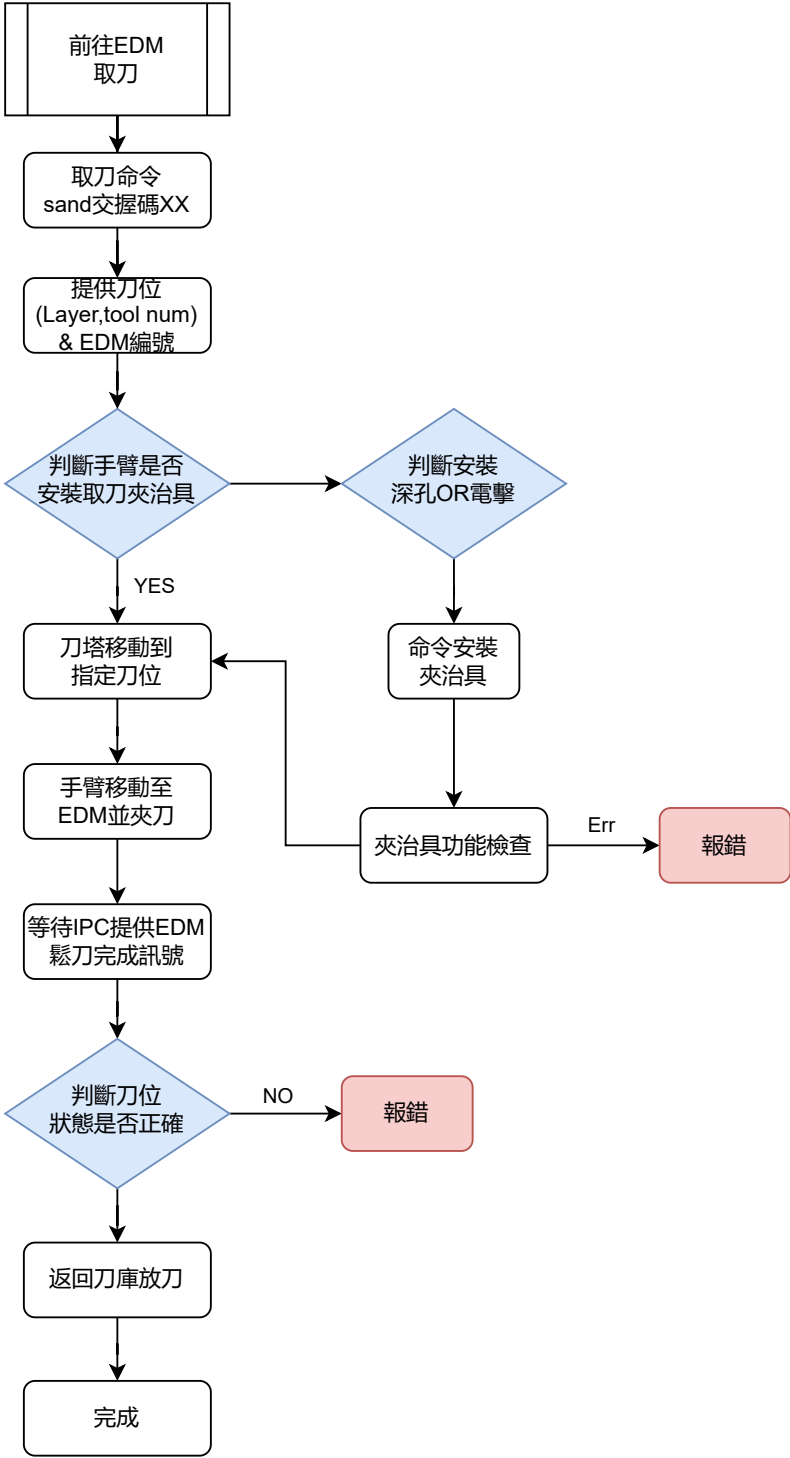


更新履歷:
20240624簡化流程

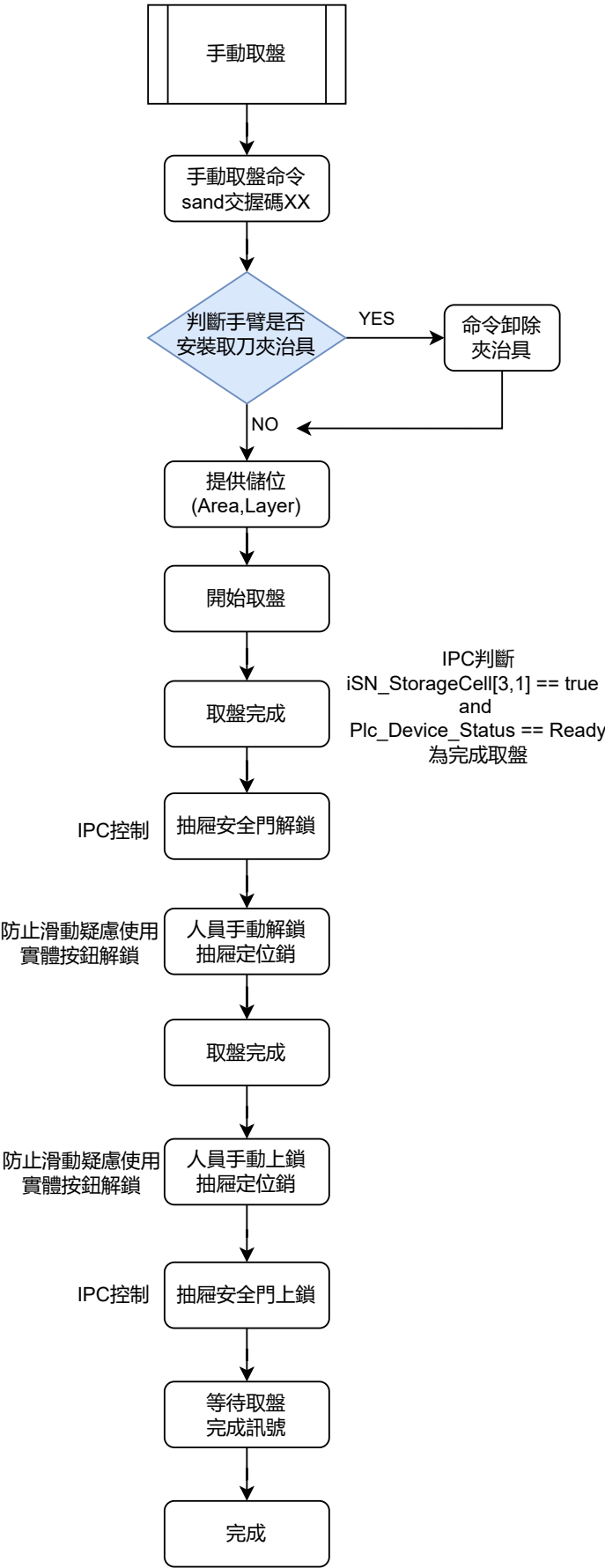
倉儲取刀至EDM到位



前往EDM取刀

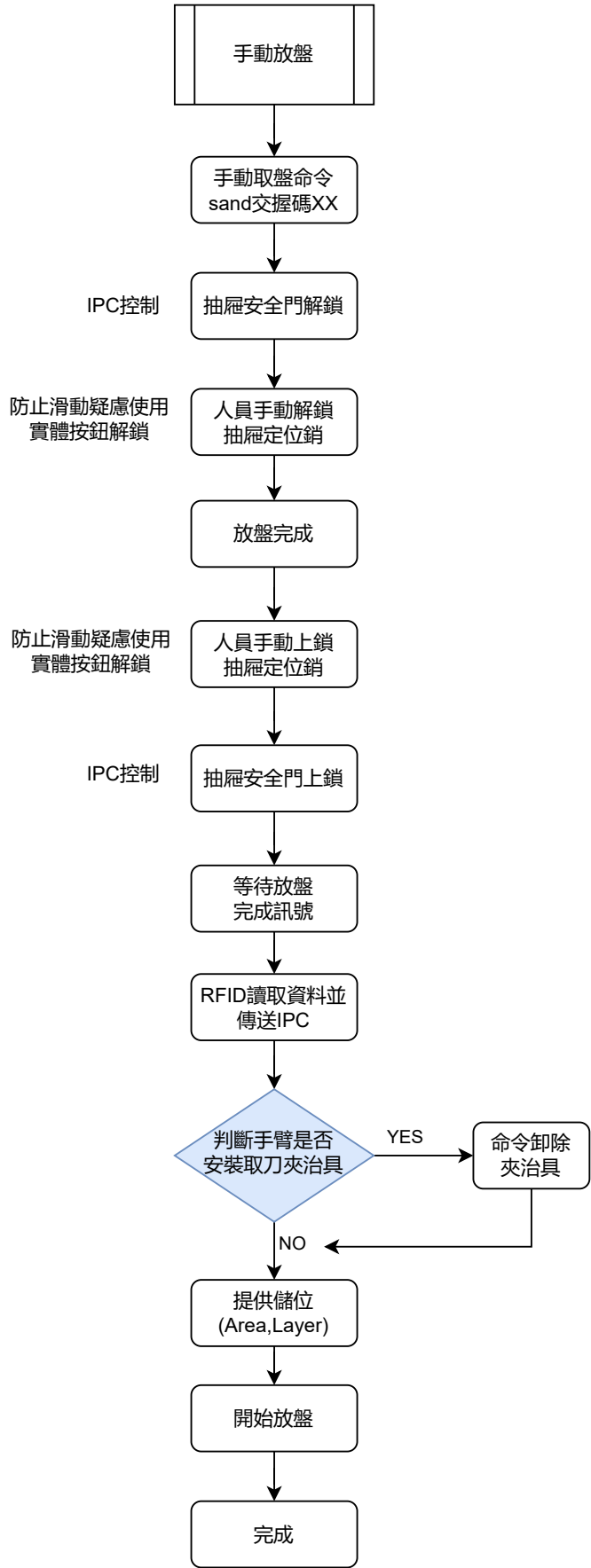


手動取盤交握流程

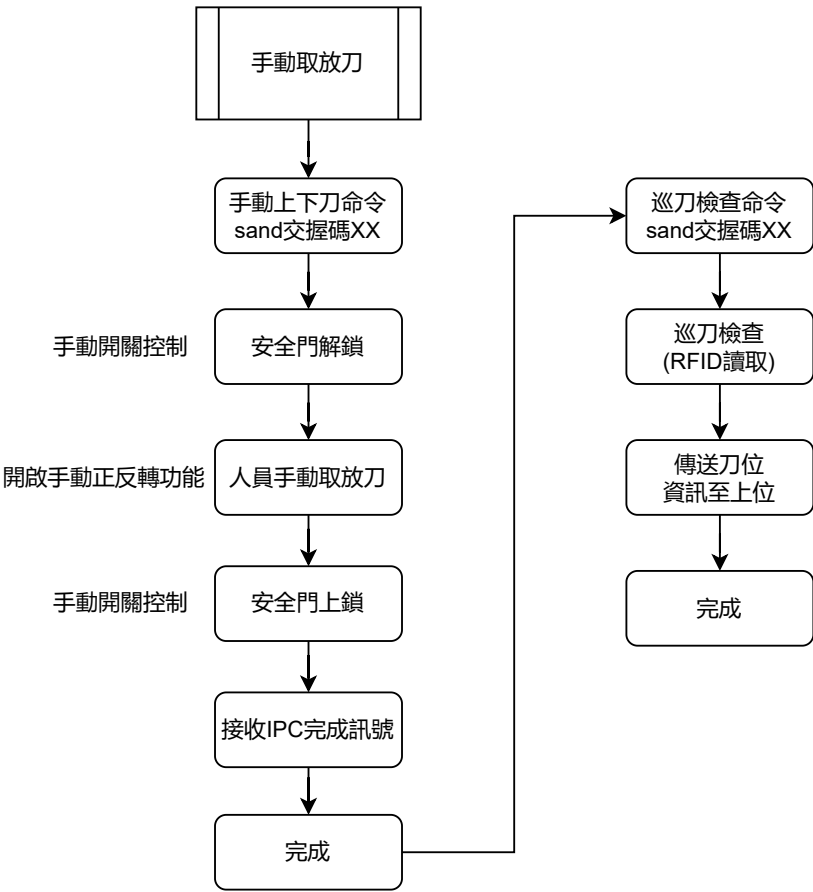


更新履歷:
20240621區分取盤和放盤流程
20240624刪除RFID讀取，新增取盤完成判斷註解

手動放盤交握流程



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