TRƯỜNG ĐẠI HỌC BÁCH KHOA HÀ NỘI

SME.EDU - Mẫu 6.a

VIỆN CƠ KHÍ

Bộ môn Cơ điện tử Năm học: 20 - 20

ĐÒ ÁN MÔN HỌC: THIẾT KẾ HỆ THỐNG CƠ ĐIỆN TỬ

Mã HP: ME5512

Thời gian thực hiện: 15 tuần;

Mã đề: VCK03-...

Ngày .../.../20...

Ngày .../.../20...

Ngày .../.../20...

Học kỳ:

ĐƠN VỊ CHUYÊN MÔN

NGƯỜI RA ĐỀ

CB Hướng dẫn

(ký, ghi rõ họ tên)

(ký, ghi rõ họ tên)

(ký, ghi rõ họ tên)

| | Ngày giao nhiệm vụ://20 | 0; Ngày | hoàn thành://20 | 0 |
|----------------|-------------------------|---------|-----------------|------------|
| Họ và tên sv:. | MS | SSV: | Mã lớp: | Chữ ký sv: |

I. Nhiệm vụ thiết kế: Thiết kế hệ thống điều khiển robot SCARA 3 bậc tự do

II. Số liệu cho trước:

- 1. Tải trọng ... kg.
- 2. Tầm với ... m.
- 3. Độ chính xác lặp: $(x, y) = \dots mm$, $(z) = \dots mm$.
- 4. Vận tốc cực đại khâu tác động cuối
- 5. Gia tốc cực đại khâu tác động cuối

III. Nội dung thực hiện:

1. Phân tích nguyên lý và thông số kỹ thuật hệ thống điều khiển

- Tổng quan về hệ thống điều khiển
- Nguyên lý hoạt động hệ thống điều khiển
- Xác định các thành phần của hệ thống điều khiển

2. Thiết kế hệ thống điều khiển

- Mô hình hóa và xác định hàm truyền
- Đánh giá tính ổn định của hệ thống
- Mô phỏng và phân tích, đánh giá các chỉ tiêu kỹ thuật của hệ thống
- Lựa chọn các thiết bị cho hệ thống điều khiển: cảm biến, thiết bị điều khiển, cơ cấu chấp hành
- Thiết kế sơ đồ mạch điện và mạch điều khiển (1 bản A0)

3. Lập trình điều khiển

- Lập trình điều khiển robot (1 chương trình điều khiển)
- Lập trình mô phỏng chuyển động (1 chương trình mô phỏng trên Simmechanics, $\ldots)$

BĂNG SỐ LIỆU CÁC PHƯƠNG ÁN THIẾT KẾ

| TD 2 * | | m) | | Độ chính xác lặp | | Vân tốc lớn nhất | | | it | Chu kỳ thời gian | |
|--------|---------------|------------|---------------|------------------|------------|------------------|----------|--------|-------------|---------------------|--------------------|
| Đề | Tải | Tầm với | Hành trình | | | Khâu 1 | Khâu 2 | Khâu 3 | Tốc độ tổng | (giây) | Chú ý |
| De | trọng (kg) | (mm) | trục z (mm) | (x, y) (mm) | z (mm) | (°/giây) | (°/giây) | (mm/gi | hợp | | Chu y |
| | (Kg) | (IIIII) | | ` ′ | | (/giay) | (/giay) | ây) | (mm/giây) | | |
| 1 | 10 | 600 | 200, 300, 400 | ±0,02 | ±0,01 | 450 | 667 | 2780 | 8780 | 0,29 (với tải 2-kg) | DENSO_HM-G_Series |
| 2 | 20 | 600 | 200, 300, 400 | ±0,02 | ±0,01 | 450 | 667 | 2780 | 8780 | 0,29 (với tải 2-kg) | DENSO_HM-G_Series |
| 3 | 10 | 700 | 200, 300, 400 | ±0,02 | ±0,01 | 450 | 667 | 2780 | 9570 | 0,29 (với tải 2-kg) | DENSO_HM-G_Series |
| 4 | 20 | 700 | 200, 300, 400 | ±0,02 | $\pm 0,01$ | 450 | 667 | 2780 | 9570 | 0,29 (với tải 2-kg) | DENSO_HM-G_Series |
| 5 | 10 | 850 | 200, 300, 400 | ±0,02 | ±0,01 | 450 | 667 | 2780 | 11480 | 0,31 (với tải 2-kg) | DENSO_HM-G_Series |
| 6 | 20 | 850 | 200, 300, 400 | ±0,02 | $\pm 0,01$ | 450 | 667 | 2780 | 11480 | 0,31 (với tải 2-kg) | DENSO_HM-G_Series |
| 7 | 10 | 1000 | 200, 300, 400 | ±0,02 | $\pm 0,01$ | 450 | 667 | 2780 | 11390 | 0,31 (với tải 2-kg) | DENSO_HM-G_Series |
| 8 | 20 | 1000 | 200, 300, 400 | ±0,02 | $\pm 0,01$ | 450 | 667 | 2780 | 11390 | 0,31 (với tải 2-kg) | DENSO_HM-G_Series |
| 9 | 5 | 350 | 200, 320 | ±0,015 | ±0,01 | 720 | 720 | 2000 | 7200 | 0,35 (với tải 2-kg) | DENSO_ HS-G_Series |
| 10 | 5 | 450 | 200, 320 | ±0,02 | $\pm 0,01$ | 450 | 720 | 2000 | 7200 | 0,35 (với tải 2-kg) | DENSO_ HS-G_Series |
| 11 | 5 | 550 | 200, 320 | ±0,02 | $\pm 0,01$ | 450 | 720 | 2000 | 7200 | 0,35 (với tải 2-kg) | DENSO_ HS-G_Series |
| 12 | 5 | 400 | 160 | ±0,01 | $\pm 0,01$ | 672 | 780 | 1120 | 7000 | 0,39 (với tải 2-kg) | TOSHIBA_TH_Series |
| 13 | 2 | 180 | 120 | ±0,01 | $\pm 0,01$ | 533 | 480 | 1013 | 2600 | 0,35 (với tải 1-kg) | TOSHIBA_TH_Series |
| 14 | 3 | 250 | 120 | ±0,01 | ±0,01 | 540 | 540 | 1120 | 3530 | 0,41 (với tải 1-kg) | TOSHIBA_TH_Series |
| 15 | 3 | 350 | 120 | ±0,01 | ±0,01 | 337,5 | 540 | 1120 | 3240 | 0,41 (với tải 1-kg) | TOSHIBA_TH_Series |
| 16 | 5 | 450 | 150 | ±0,01 | ±0,01 | 600 | 600 | 2000 | 7300 | 0,30 (với tải 1-kg) | TOSHIBA_TH_Series |
| 17 | 5 | 550 | 150 | $\pm 0,01$ | $\pm 0,01$ | 375 | 600 | 2000 | 6200 | 0,30 (với tải 2-kg) | TOSHIBA_TH_Series |
| 18 | 10 | 650 | 200 | ±0,01 | ±0,01 | 340 | 600 | 2050 | 7520 | 0,31 (với tải 2-kg) | TOSHIBA_TH_Series |
| 19 | 20 | 850 | 200 | ±0,01 | $\pm 0,01$ | 300 | 420 | 2050 | 8130 | 0,39 (với tải 2-kg) | TOSHIBA_TH_Series |
| 20 | 20 | 1050 | 200 | ±0,01 | $\pm 0,01$ | 300 | 420 | 2050 | 9150 | 0,39 (với tải 2-kg) | TOSHIBA_TH_Series |
| 21 | 20 | 1200 | 200 | ±0,03 | $\pm 0,02$ | 240 | 330 | 1800 | 7900 | 0,57 (với tải 2-kg) | TOSHIBA_TH_Series |
| 22 | 2 | 550 | 150 | ±0,015 | ±0,01 | 375 | 600 | 2000 | 6210 | 0,29 (với tải 2-kg) | TOSHIBA_THP_Series |
| 23 | 10 | 700 | 150 | ±0,03 | ±0,02 | 340 | 600 | 2050 | 7800 | 0,35 (với tải 2-kg) | TOSHIBA_THP_Series |
| 24 | 10 | 500 | 150 | ±0,01 | ±0,015 | 450 | 450 | 2000 | 6300 | 0,45 (với tải 2-kg) | TOSHIBA_THL_Series |
| 25 | 10 | 600 | 150 | ±0,01 | ±0,015 | 450 | 450 | 2000 | 7100 | 0,45 (với tải 2-kg) | TOSHIBA_THL_Series |
| 26 | 10 | 700 | 150 | ±0,01 | ±0,015 | 450 | 450 | 2000 | 7900 | 0,50 (với tải 2-kg) | TOSHIBA_THL_Series |
| 27 | 10 | 800 | 300 | ±0,02 | ±0,015 | 187,5 | 217,5 | 2000 | 4300 | 0,47 (với tải 2-kg) | TOSHIBA_THL_Series |
| 28 | 10 | 900 | 300 | ±0,02 | ±0,015 | 187,5 | 217,5 | 2000 | 4600 | 0,48 (với tải 2-kg) | TOSHIBA_THL_Series |
| 29 | 10 | 1000 | 300 | ±0,02 | ±0,015 | 187,5 | 217,5 | 2000 | 5000 | 0,48 (với tải 2-kg) | TOSHIBA_THL_Series |
| 30 | 10 | 1200 | 300 | ±0,05 | ±0,03 | 187,5 | 217,5 | 2000 | 5700 | 0,58 (với tải 2-kg) | TOSHIBA_THL_Series |