

AGV 當機處理(工程人員)_1-1_操作 AGV 至 適當位置

AGV 若在主設備內，請用 **控制** 的方式移出至，外面站點

注意: 請用 **控制** 的方式 移動 AGV , 不可用 "EMO + 解煞車" 的方式移動
※EMO 移動AGV , 會造成 地圖偏斜, 導致移動錯誤

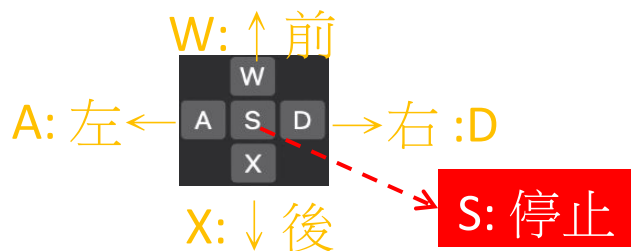
操作方式1：AGV UI 介面



操作方式2：鍵盤

```
/usr/bin/python
/usr/bin/python 80x24

Control Your TurtleBot3!
-----
Moving around:
  w      a      s      d
  x
w/x : increase/decrease linear velocity (Burger : ~ 0.22, Waffle and Waffle Pi : ~ 0.26)
a/d : increase/decrease angular velocity (Burger : ~ 2.84, Waffle and Waffle Pi : ~ 1.82)
space key, s : force stop
CTRL-C to quit
```



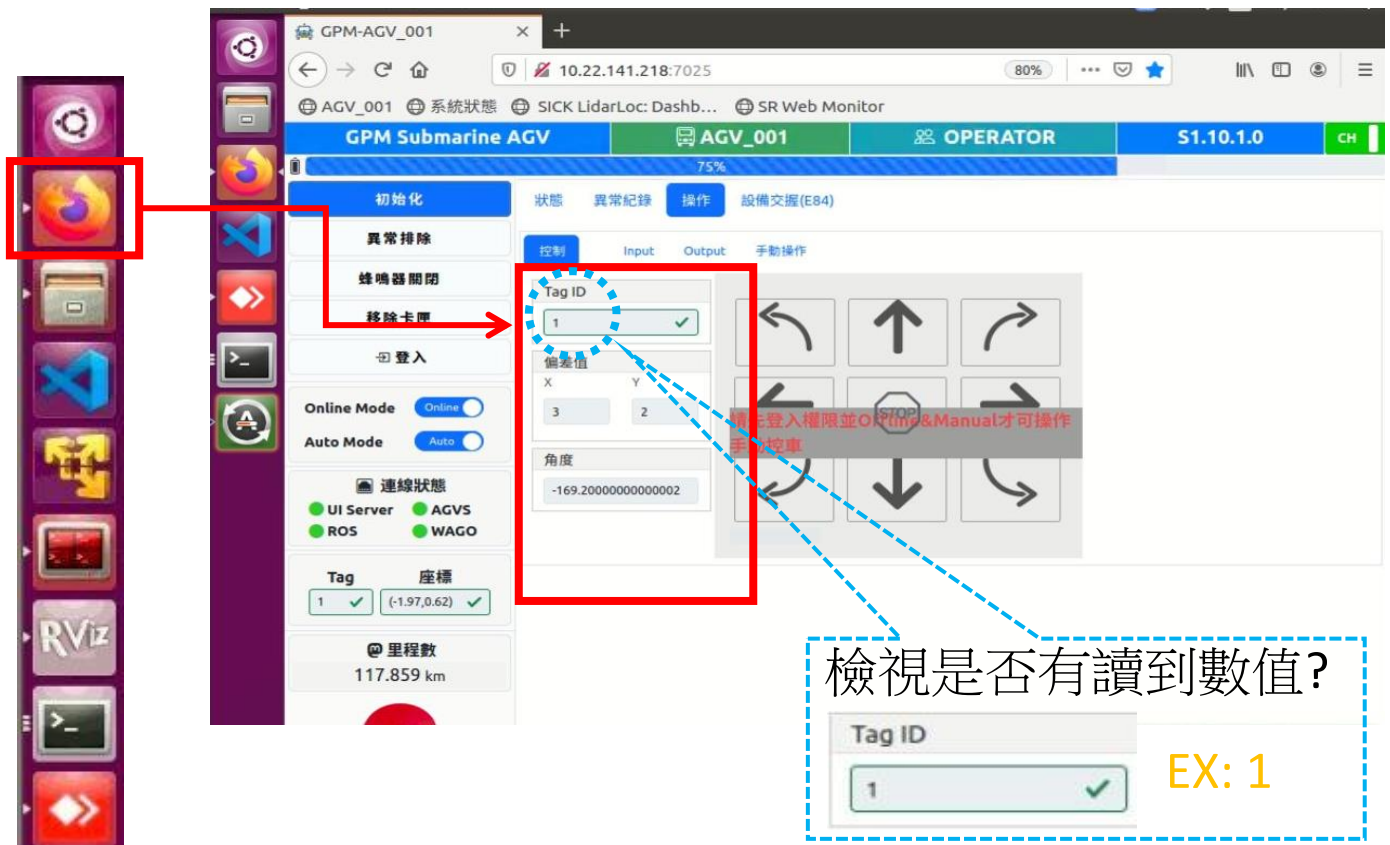
方向鍵:

△按一次加速一段，按住按鈕會持續加速 (※請注意操作)
△按反方向鍵一次，則減速一段

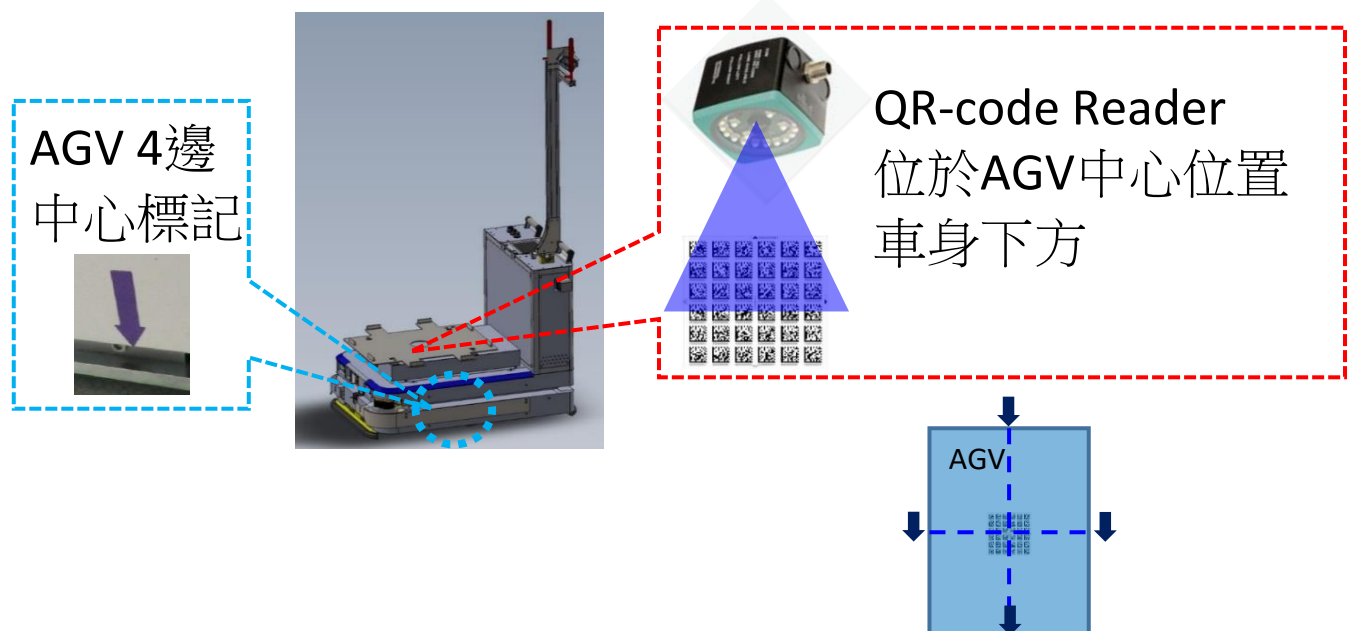
AGV 當機處理(工程人員)_1-2_操作 AGV 至 適當位置

操作 AGV 移動至 站點 時 , 如何判斷 AGV 是否移動到定位?

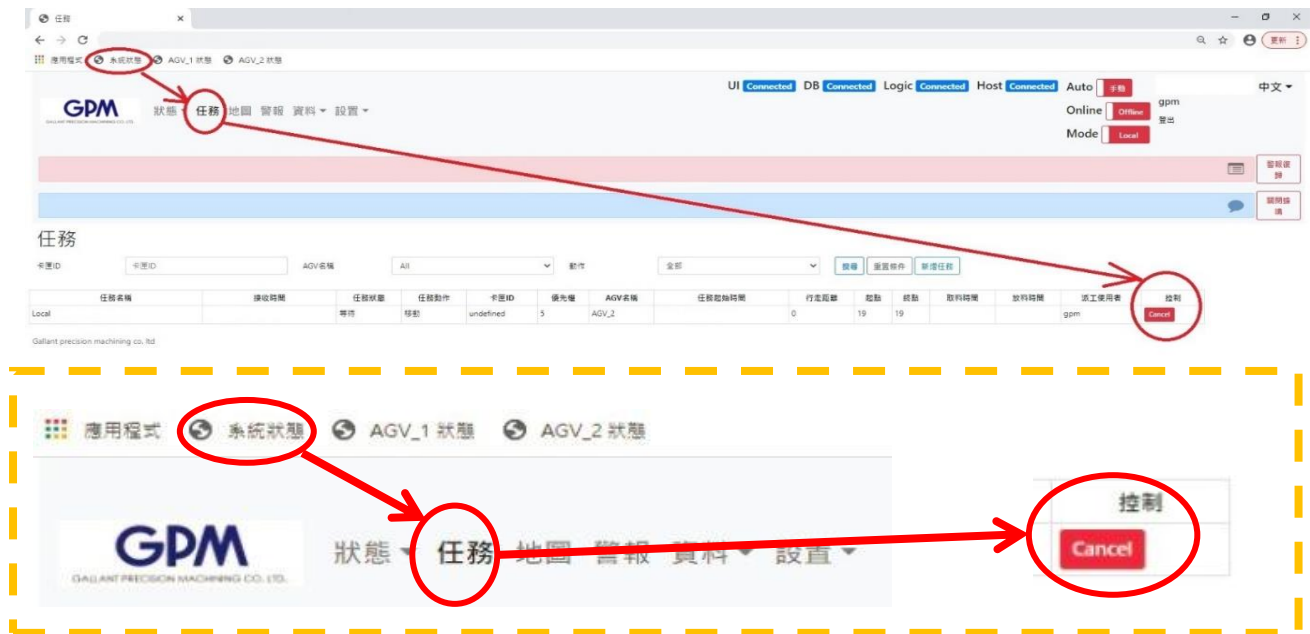
檢視方式：AGV UI 介面



輔助判斷：可先經AGV外觀，判斷大概位置



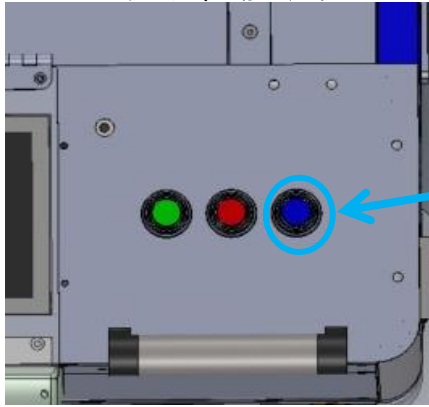
AGV 當機處理(工程人員)_2_取消 派車任務 至派車電腦, 取消 派車任務



先取消任務, 待復歸後確認沒問題再重下任務
※避免 "任務殘留", AGV 復歸後 直接動作

AGV 當機處理(工程人員)_3_異常復歸

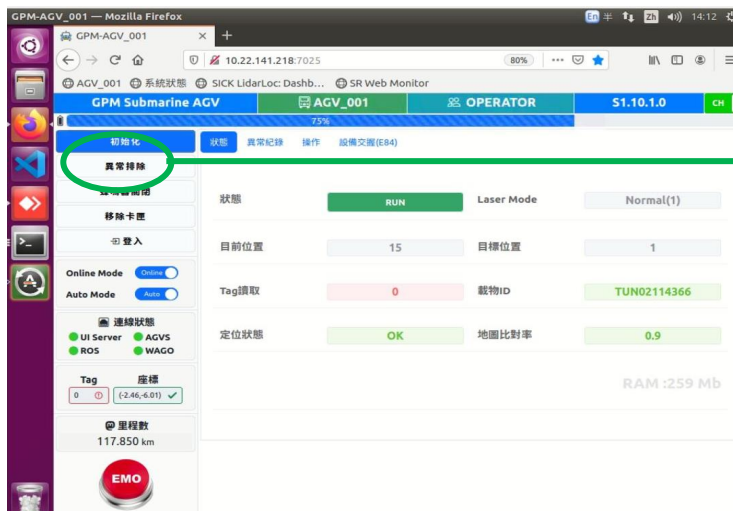
AGV 異常復歸-1



異常清除:

部分異常會觸發 "安全模組"
如按鈕亮起, 請此鈕 清除 異常

AGV 異常復歸-2



異常排除

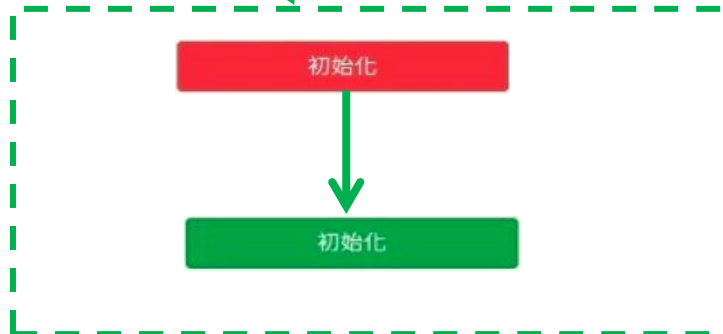
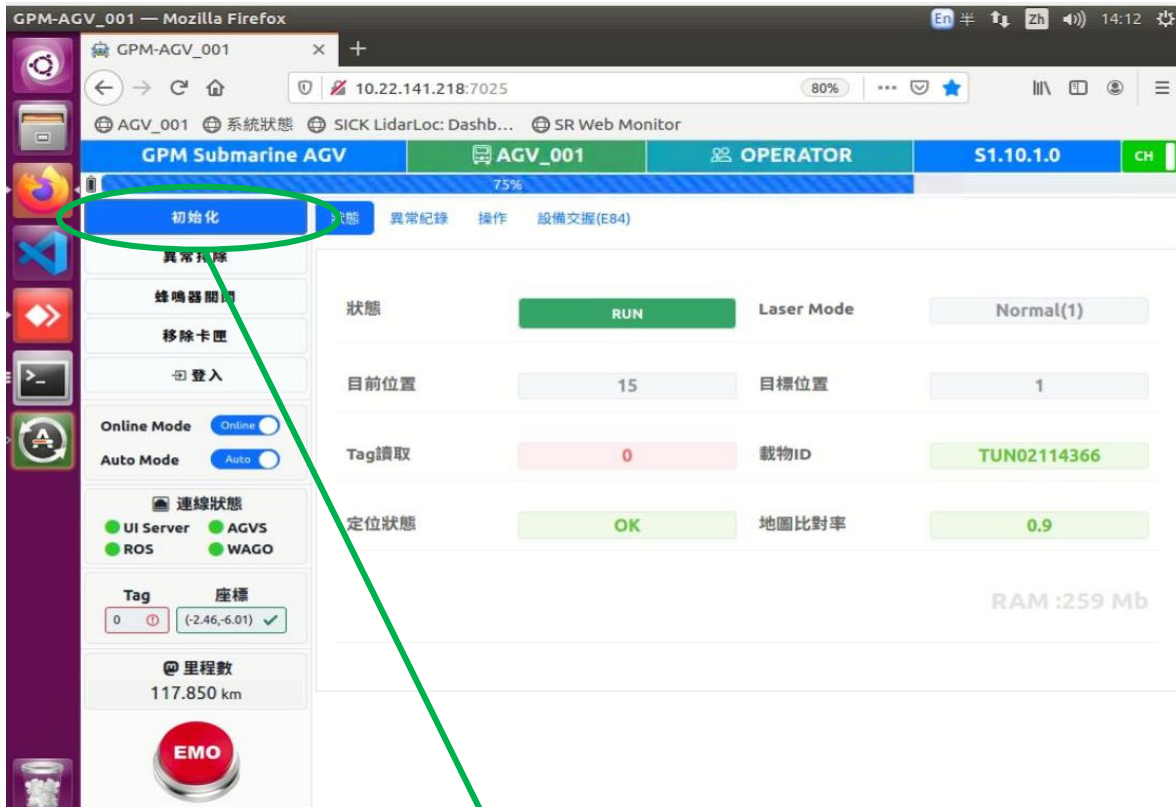


異常排除



AGV 當機處理(工程人員)_4_AGV - 初始化

1. 初始化



AGV 當機處理(工程人員)_5_AGV_連線確認

1. 從 "派車電腦" 看 連線狀態

應用程式 系統狀態 AGV_1 狀態 AGV_2 狀態 警報

GPM
GALLANT PRECISION MACHINING CO., LTD.

狀態 任務 地圖 警報 資料 設置

系統狀態

AGV列表

離線 跑貨 當機 閒置 充電

ID	名稱	AGV 狀態				Task 狀態				操作
1	AGV_1	狀態	閒置 (Idle)	本匣		任務				連線 任務 充電
	電池	100%	位置	11	狀態			起點	終點	
	訊息									

2. 維持連線, 可重新下 任務 派工