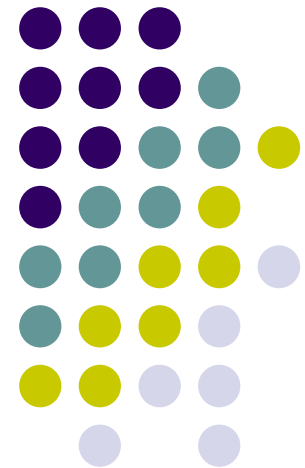
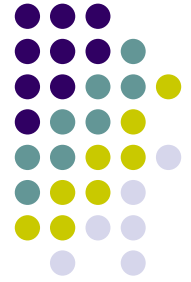


# 機械夾爪與影像監控

學生：吳嘉河

教授：林宸生 老師

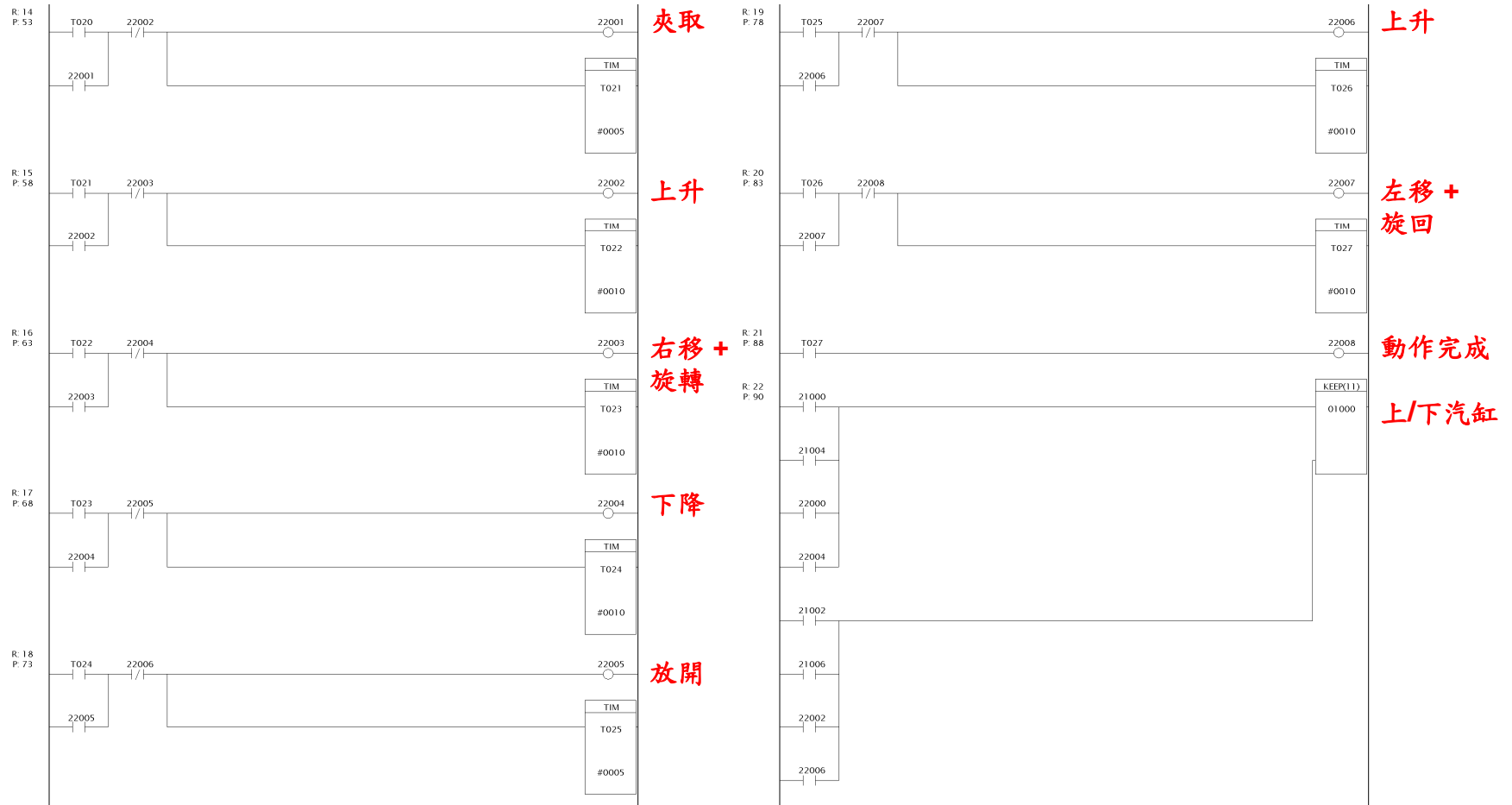
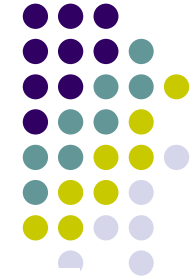




## 實驗與應用

- 本實驗先在**PLC**內，建立了有旋轉及無旋轉等二種，用機械手臂進行搬移**IC**的動作，然後在**PC Base**的界面下，模擬**IC**入料、定位、及判斷**IC**方向後，再透過**I/O**來控制**PLC**，執行有或無旋轉的出料搬移動作。

# 循序式階梯圖



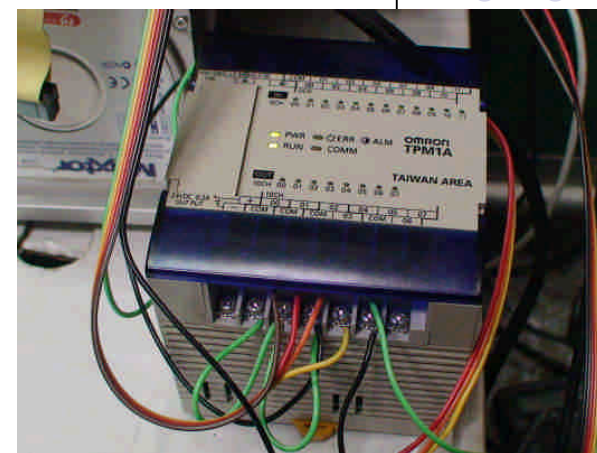
# 實驗器材



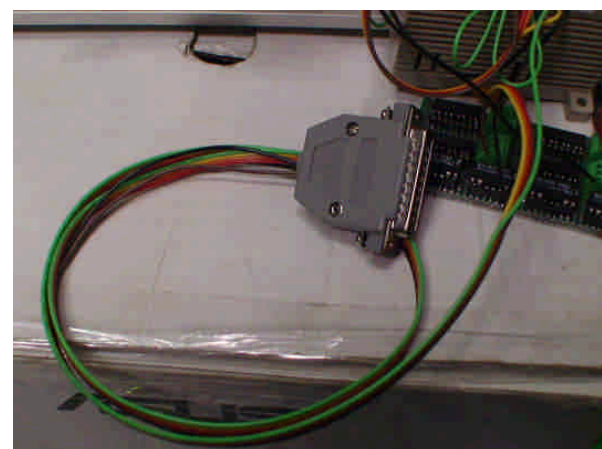
機械手臂



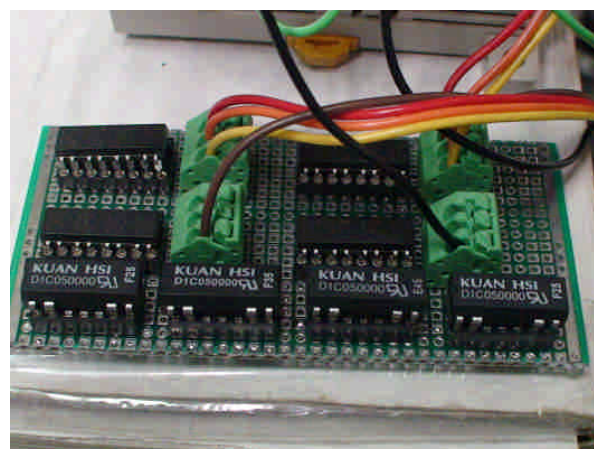
控制箱



PLC



Print port I/O排線



TTL Relay板



Camera

# 軟體功能說明



IC 移載機 + 角度判斷

2009/03/12 21:22:23

## IC移載機模擬畫面

模擬監視

入料區

出料區

移載區

工作區

入料1

入料2

入料3

入料4

進料順序: 2143

重新搜尋Loader內材料

啟動

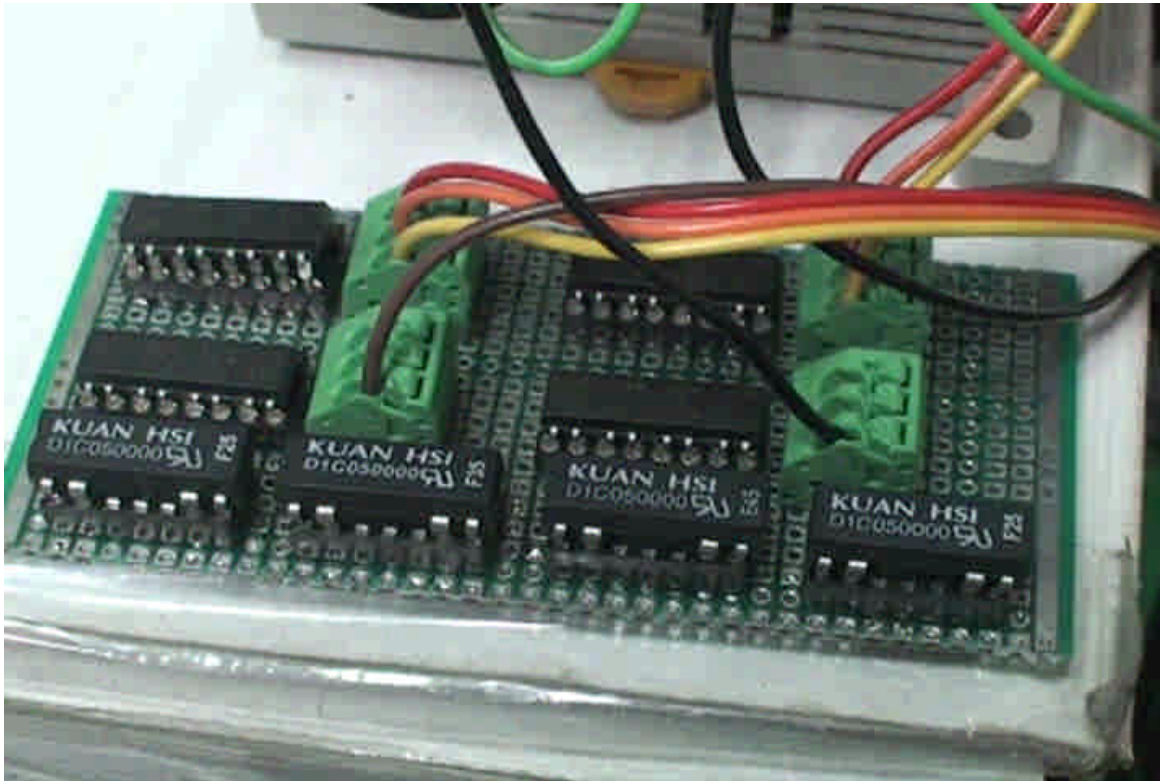
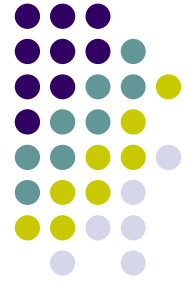
暫停

btLive

btStop

即時影像視窗

# 測試功能影片



- 開啓即時監視
- 模擬IC入料
- 移載Table進行入料及定位
- 判別IC方向
- 依方向來決定Run Mode1或Mode2動作



報告結束

**Thanks**