

著作權保留

嚴禁本課程外的散播

輸送帶控制

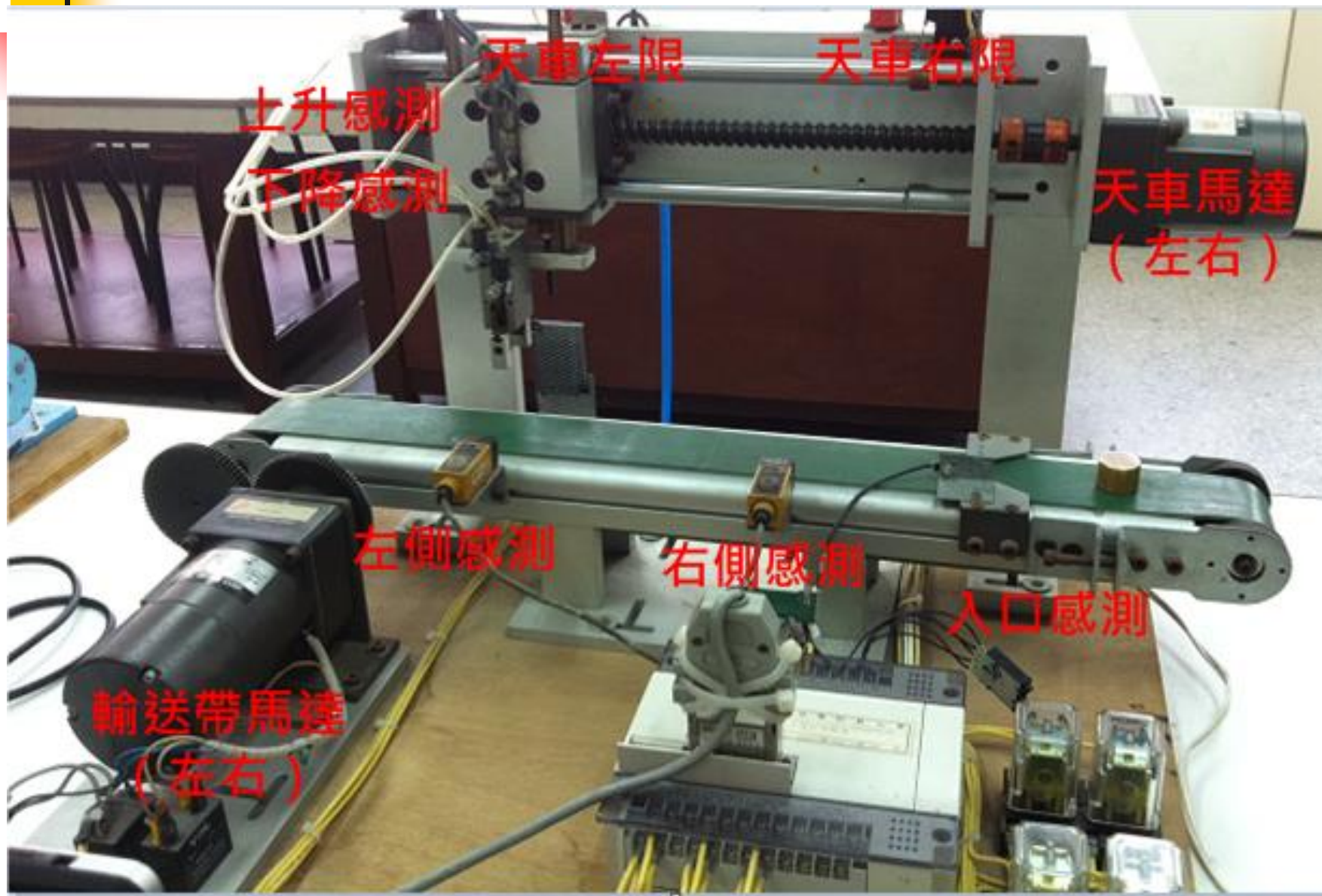


直流電動機控制

並進步進架構

THW@ EE.NTNU

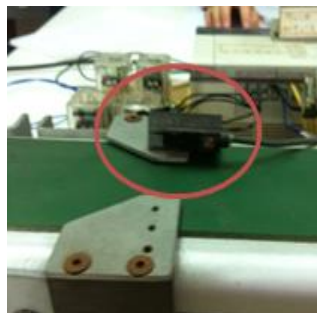
機構圖片



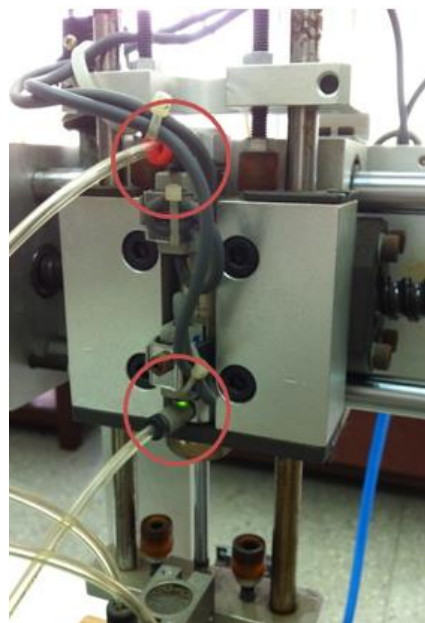
相關感測器



天車左限
磁性近接開關



入口感測
反射式光電開關



上升感測
磁性近接開關

下降感測
磁性近接開關

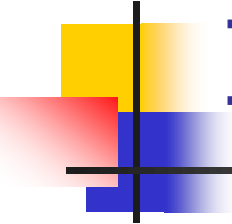


天車右限
磁性近接開關



左側感測
限定式反射式
光電開關 (NC)

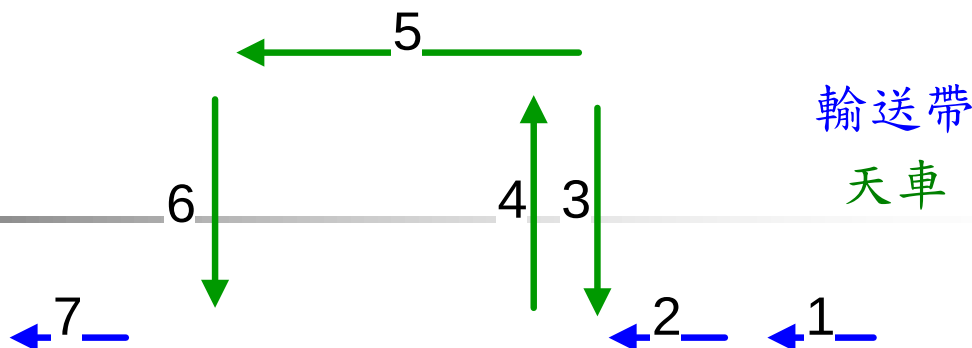
右側感測
非限定反射式
光電開關 (NO)



I/O 配置

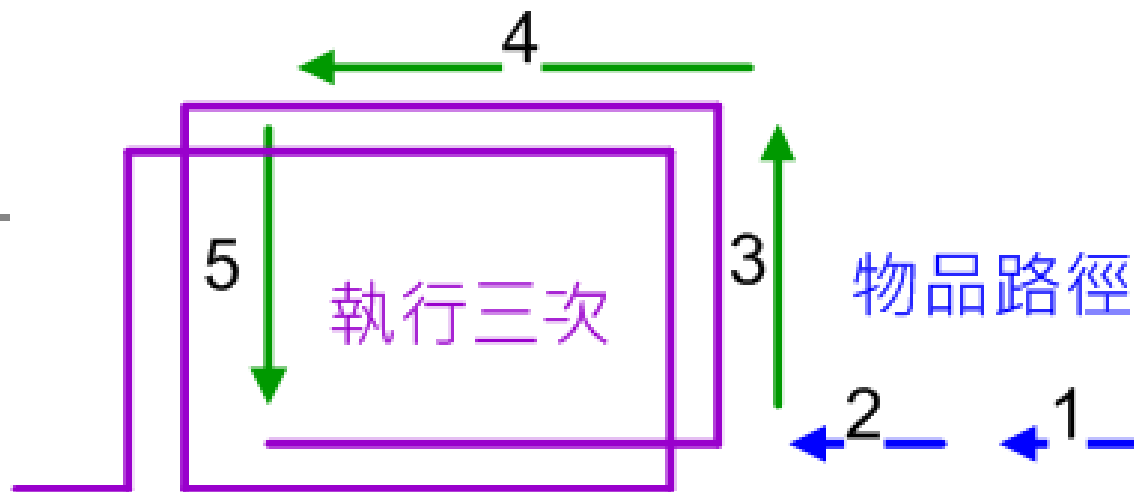
	驅動	感測
輸送帶	Y4 向左	X0' 左側感測
輸送帶	Y5 向右	X1 右側感測
天車	Y0 向左	X4 左限
天車	Y1 向右	X5 右限
氣壓缸	Y10 下降	X7 降限
氣壓缸	Y10' 上升	X6 升限
氣壓夾	Y11 夾	
氣壓夾	Y11' 開	
入口		X2
BCD Encoder		X14~X17

控制一



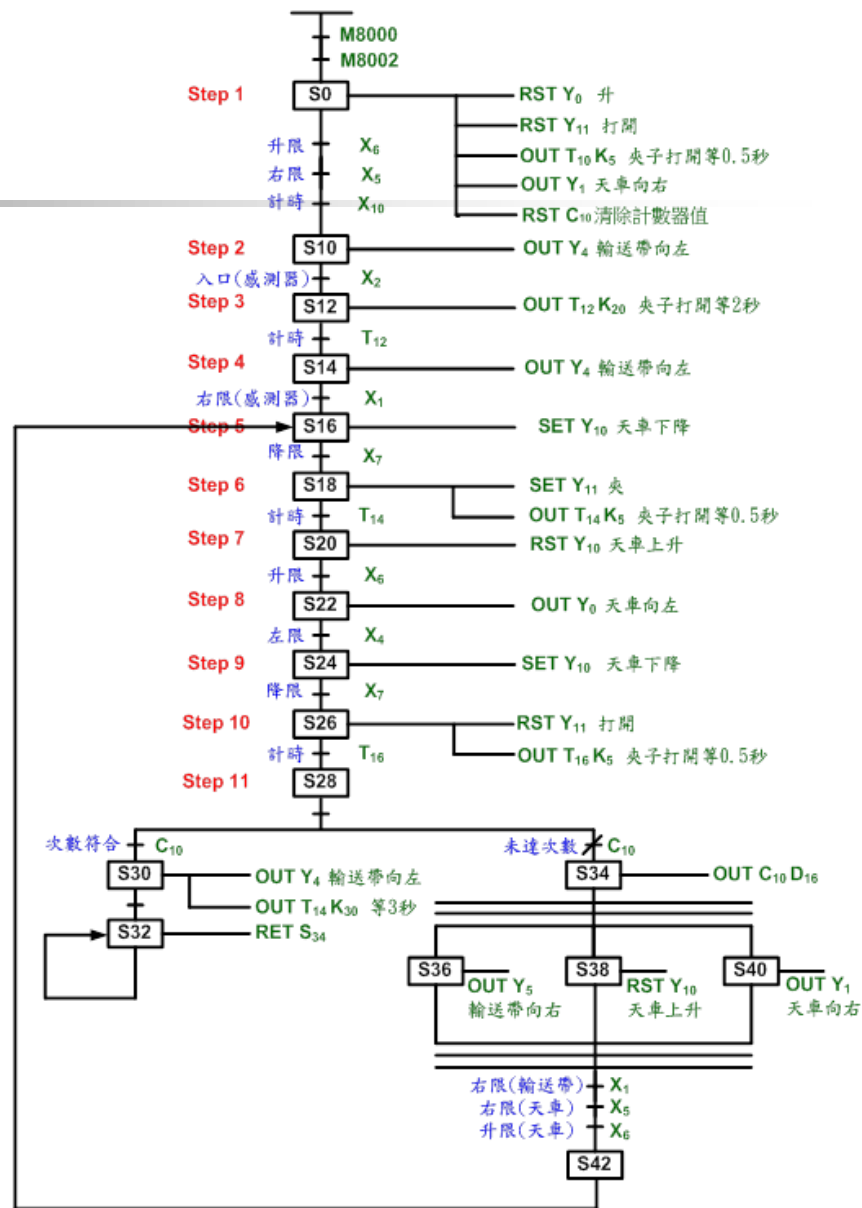
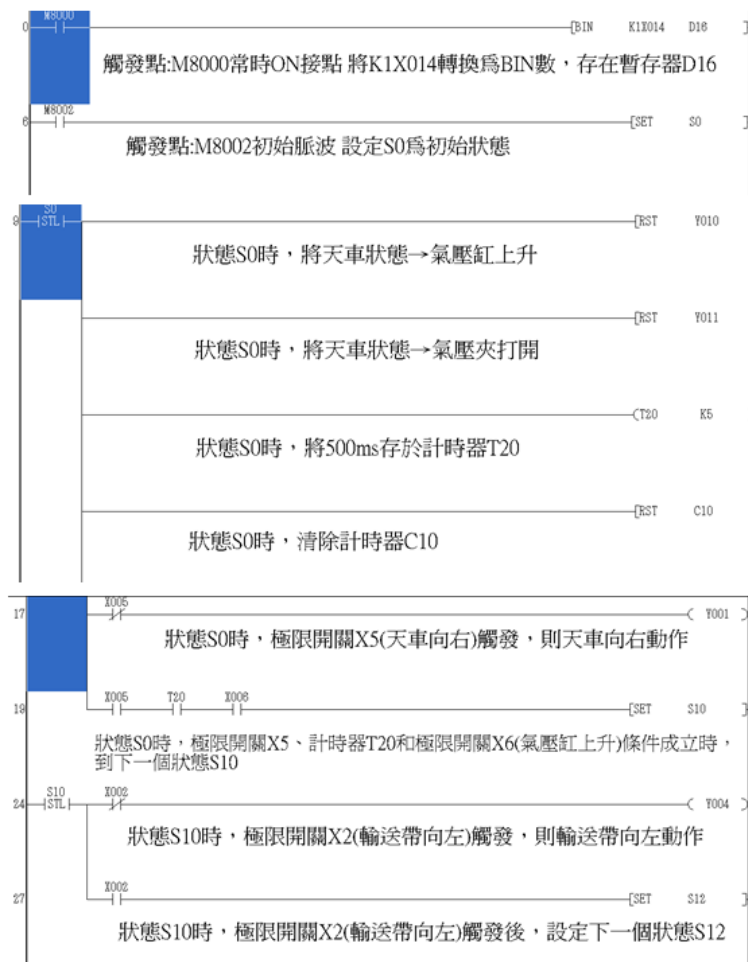
- 0.初始條件：天車停於右限，上升，打開，傳送帶停
- 1.傳送帶往左（物品放傳送帶上）
- 2.入口感測處停2秒，之後傳送帶往左，物品至右感測
- 3.天車下降（氣壓缸），下限後夾取物品並等0.5秒（沒有夾取感測，每次執行等0.5秒）
- 4. 天車上升
- 5. 天車向左至左限
- 6.天車下降,下限後夾子打開
- 7. 傳送帶向左3秒後停

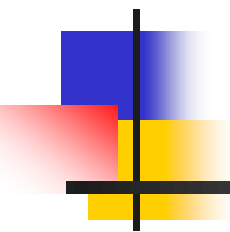
控制二



- 物品放輸送帶,RUN執行
- 0.初始條件：天車停於右限，上升，打開，輸送帶停
- 1.輸送帶往左
- 2.入口感測停兩秒,之後輸送帶往左,物品至右側感測
- 3.物品由天車夾取及攜上（沒有夾取感測，每次執行等0.5秒）
- 4. 物品由天車攜至左限
- 5.天車將物品送下
- 6.並進式分流：
 - (1)輸送帶將物品送至右感測
 - (2) 天車上升
 - (3) 天車向右
- 7.雷同反覆3~6 的動作N次（次數由編碼開關設定）
- 最後物品於左側感測處, 夾子打開放開物品,然後輸送帶向左3秒後停

步進流程例





End of Conveyer Control
