

Automation System control in industry 4.0

รอบคัดเลือก

หุ่นยนต์จะทำงานโดยอัตโนมัติ ทางผู้เข้าแข่งขันต้องต่อสาย Input / Output ให้ถูกต้องและสั่งงานตามลำดับการทำงานดังตารางด้านล่าง

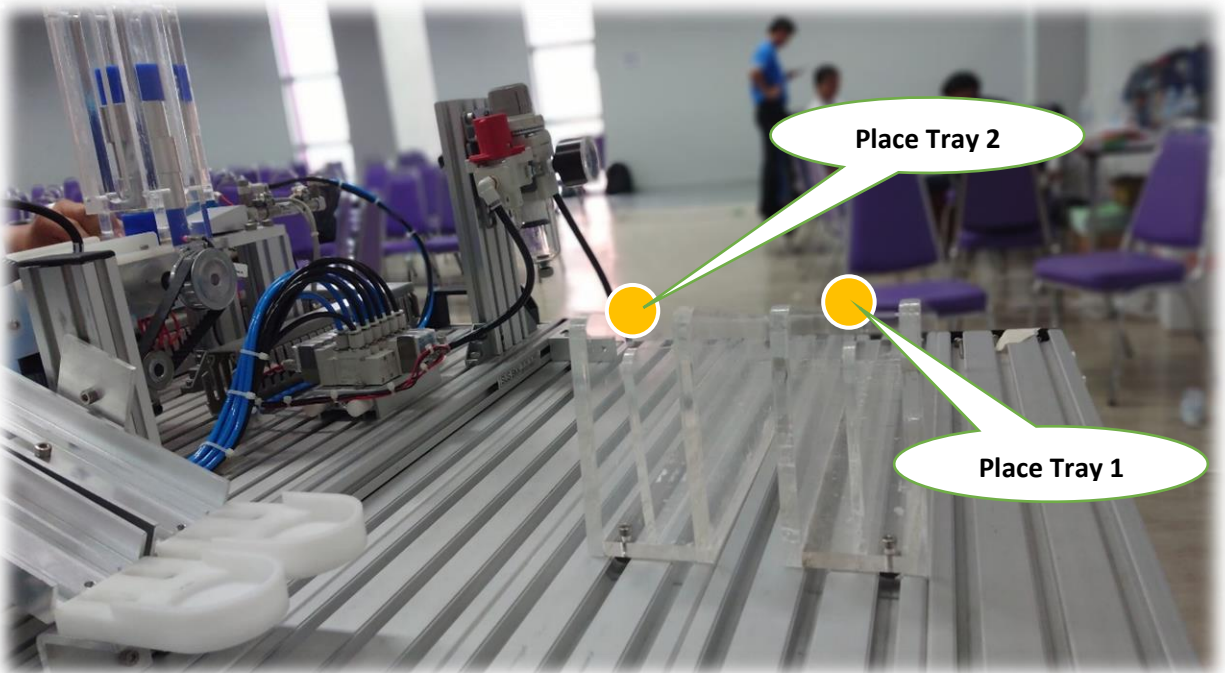
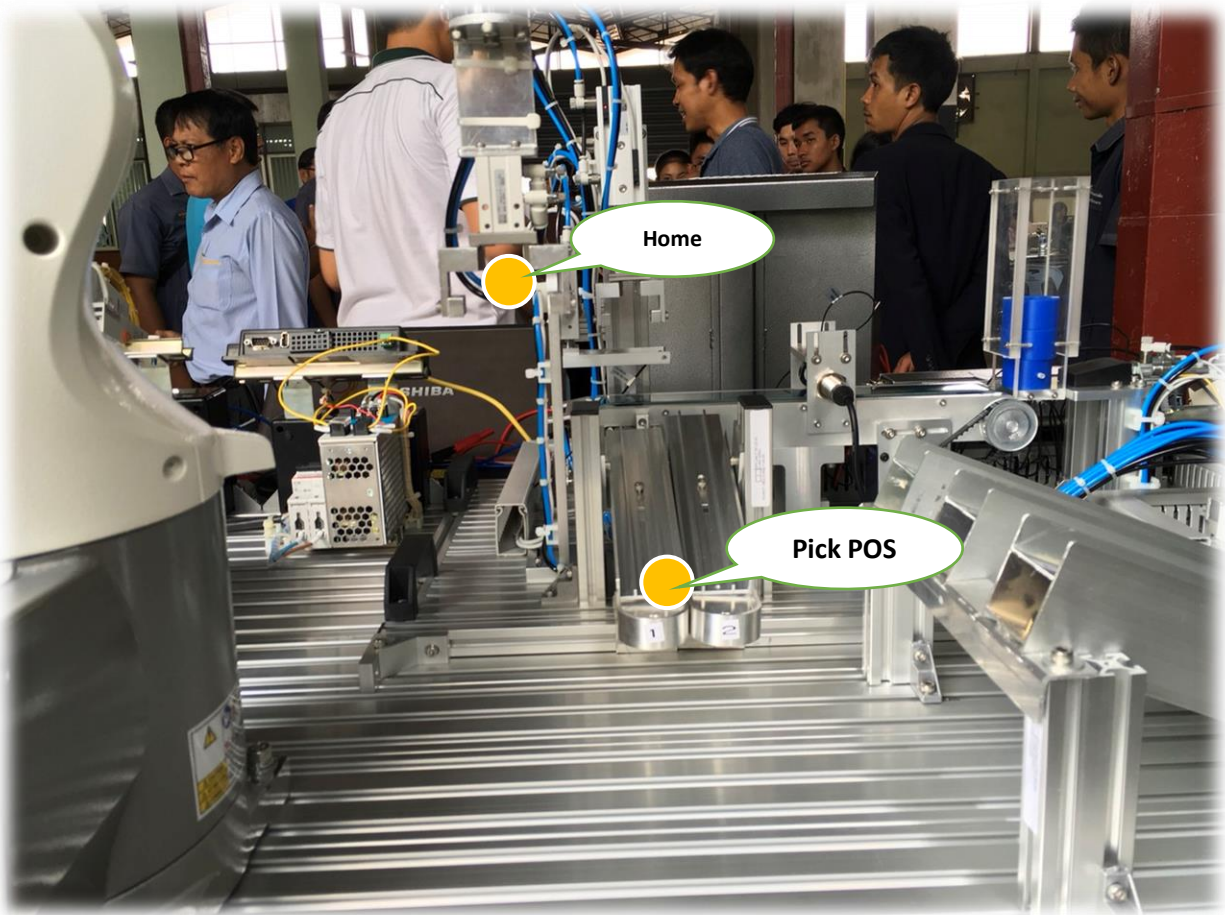
Robot Signal interface

NO	INPUT	OUTPUT
1	Pick POS (DI0)	Ready (DO0)
2	-	
3	Tray no.1 (DI2)	
4	Tray no.2 (DI3)	
5	-	



1. DI0: Pick POS (Picking Position) Robot จะรอสัญญาณ DI0 เพื่อหยิบชิ้นงาน
2. DO0: Ready (Pulse Signal) Robot จะส่งสัญญาณ DO0 เมื่อหยิบชิ้นงานแล้ว
3. DI2 / Tray No.1, DI3/Tray No.2: (Place Position) Robot จะรอสัญญาณ DI2/DI3 เพื่อเลือกที่จะวางชิ้นงานที่ตำแหน่งไหน
4. DO0: Ready, (Pulse Signal) Robot จะส่งสัญญาณ DO0 เมื่อวางชิ้นงานแล้ว

อธิบายเรื่องชื่อตำแหน่งต่างๆในโปรแกรม



Program Flow chart

