

Министерство науки и высшего образования Российской
Федерации
Федеральное государственное бюджетное образовательное
учреждение высшего образования
Курганский государственный университет
Кафедра «Автоматизация производственных процессов»

Проект автоматизированного инструментального склада с
использованием технического зрения

Разработал студент гр. ПТ - 40315
Руководитель: Доцент, к. т. н.

Сахаринов М.Г.
Дмитриева О.В.

ЦЕЛЬ И ЗАДАЧИ

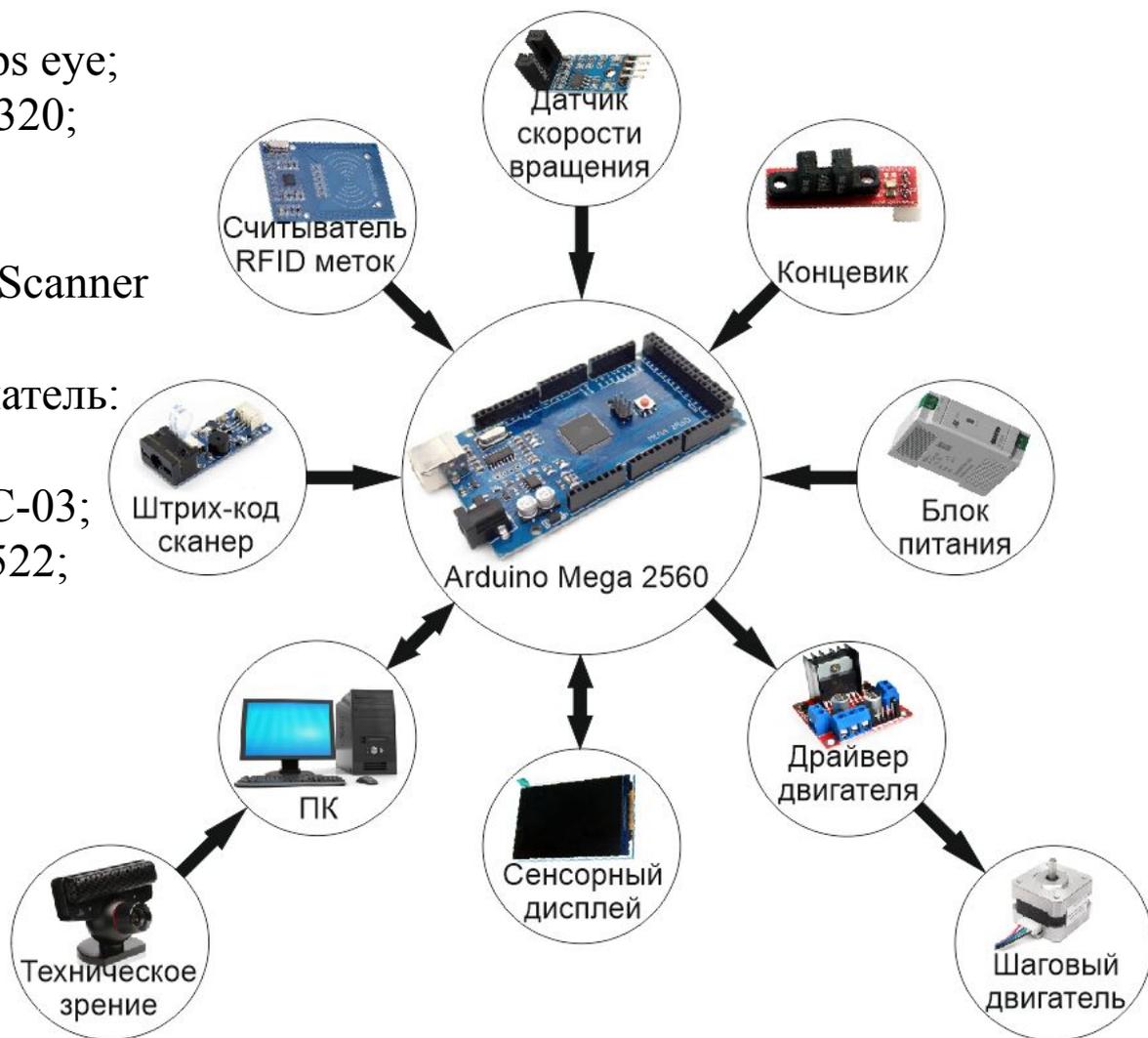
Цель: сокращения времени процедур приёма и выдачи инструмента, его учёт и хранение. Сокращение численности персонала, обслуживающего складское помещение.

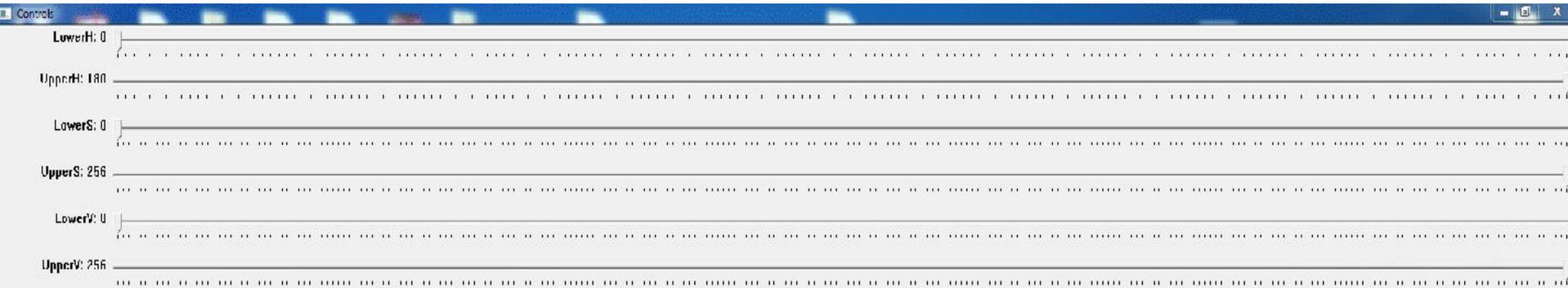
Задачи, которые необходимо решить в процессе разработки:

- Синтез структуры склада на основании декомпозиционного анализа;
- Выбор всех технических средств и разработка конструкторской документации, необходимой для создания автоматизированного инструментального склада;
- Разработка алгоритма работы системы управления автоматизированным складом;
- Моделирование переходного процесса разгона механизма перемещения позиционирующего устройства.

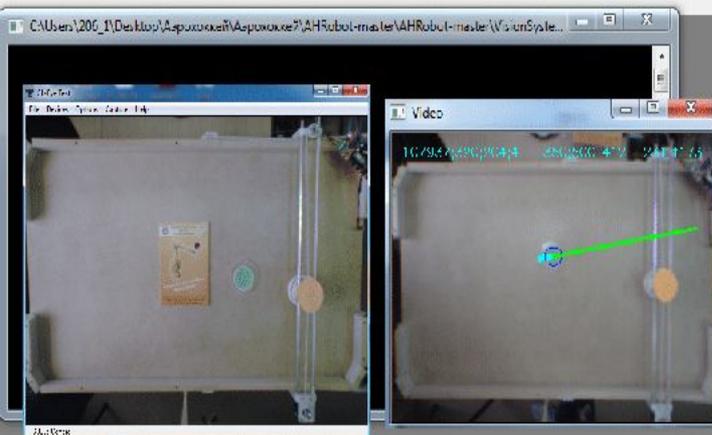
ОСНОВНЫЕ СРЕДСТВА АВТОМАТИЗАЦИИ

- Микроконтроллер: Arduino Mega 2560;
- Персональный компьютер;
- Устройство тех. зрения: Sony ps eye;
- Дисплей: 3.2 MEGA TFT 480x320;
- Драйвер двигателя: L298N;
- Шаговый двигатель: Nema 17;
- Сканер штрих-кодов: Barcode Scanner Module;
- Оптический концевой выключатель: Endstop;
- Датчик скорости вращения: FC-03;
- Считыватель RFID меток: RC522;
- Блок питания: БП30А.





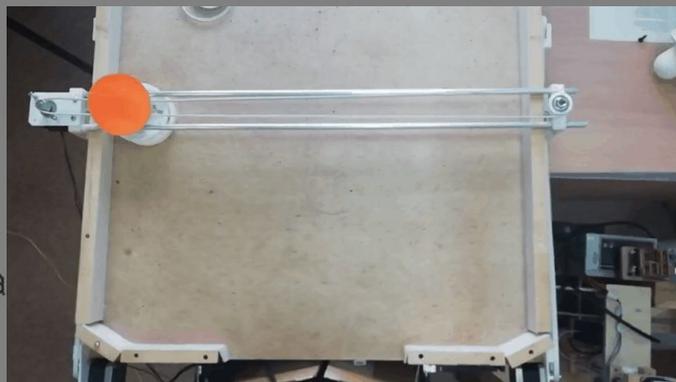
Тонкая настройка программы распознавания



Видео с камеры

Распознавание объекта и его траектории

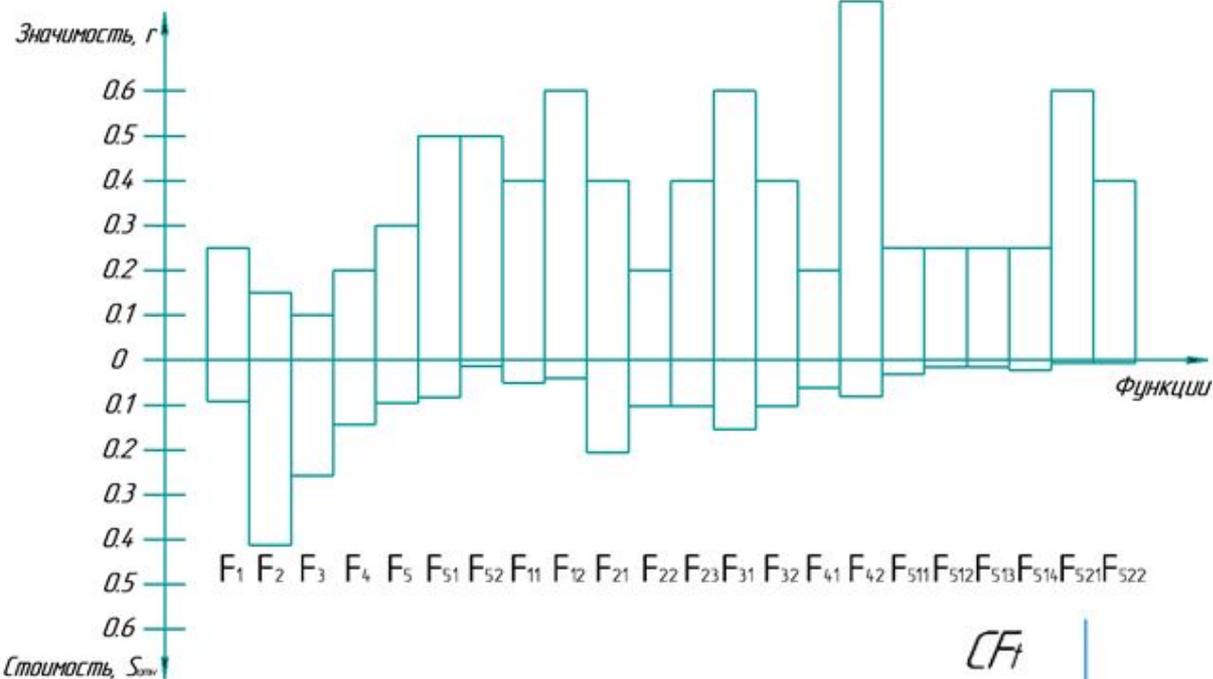
Тест перемещения по оси Y



```

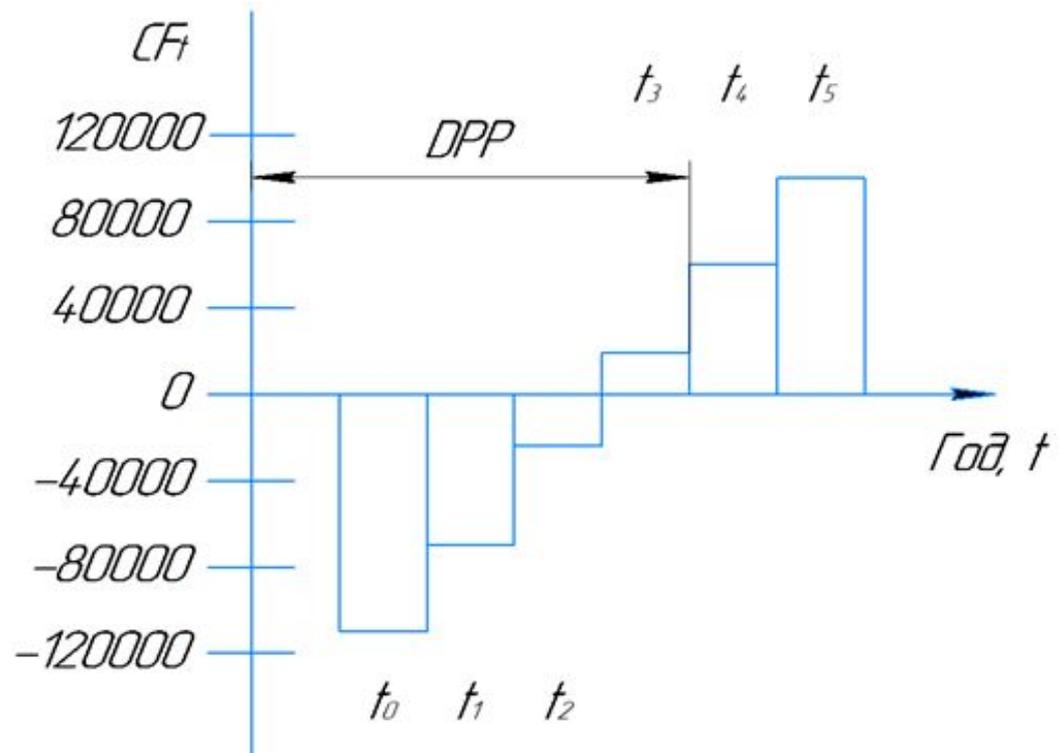
MIRobot - MIRobot.ino - Arduino IDE (Windows Store 1.821.0)
Файл Правка Сервис Инструменты Помощь
Аннотации Ctrl+Alt+Q Компилятор Ctrl+Alt+F Живой просмотр MOBC Ctrl+Alt+R
Имя переменной
// X MOTOR
// X DIR: A2
// X DIR: A3
// X DIR: A4
// Y MOTOR
// Y DIR: A6
// Y DIR: A7
// Y DIR: A8
// Траектория
// X
pointTo([A4, CENTER]);
pointTo([A2, CENTER]);
pointTo([A3, CENTER]);
// X
pointTo([A7, CENTER]);
pointTo([A7, CENTER]);
pointTo([A4, CENTER]);
// Disable Motors
stop([A2, A3, A4, A7, A8]);
stop([A2, A3, A4, A7, A8]);
  
```

Среда программирования



Функционально-стоимостная диаграмма проектируемого варианта склада

Диаграмма периода окупаемости проекта



ЗАКЛЮЧЕНИЕ

В ходе дипломного проектирования был спроектирован автоматизированный инструментальный склад с использованием технического зрения. Был выполнен синтез структуры склада на основании декомпозиционного анализа, что позволило выделить особо важные элементы, такие как: устройство управления складом и устройство технического зрения. Был произведён выбор всех технических средств автоматизации, а также средств человеко-машинного интерфейса. В ходе проектирования был разработан алгоритм системы управления складом.

В процессе проектирования был минимизирован человеческий фактор на инструментальном складе, что позволит уменьшить время регистрации нового инструмента и поиска необходимого инструмента.

Спасибо за внимание!