

# 產學合作成果發表

專案 / 研究主題

**ABB 工業機器人自行車架噴漆追蹤系統**

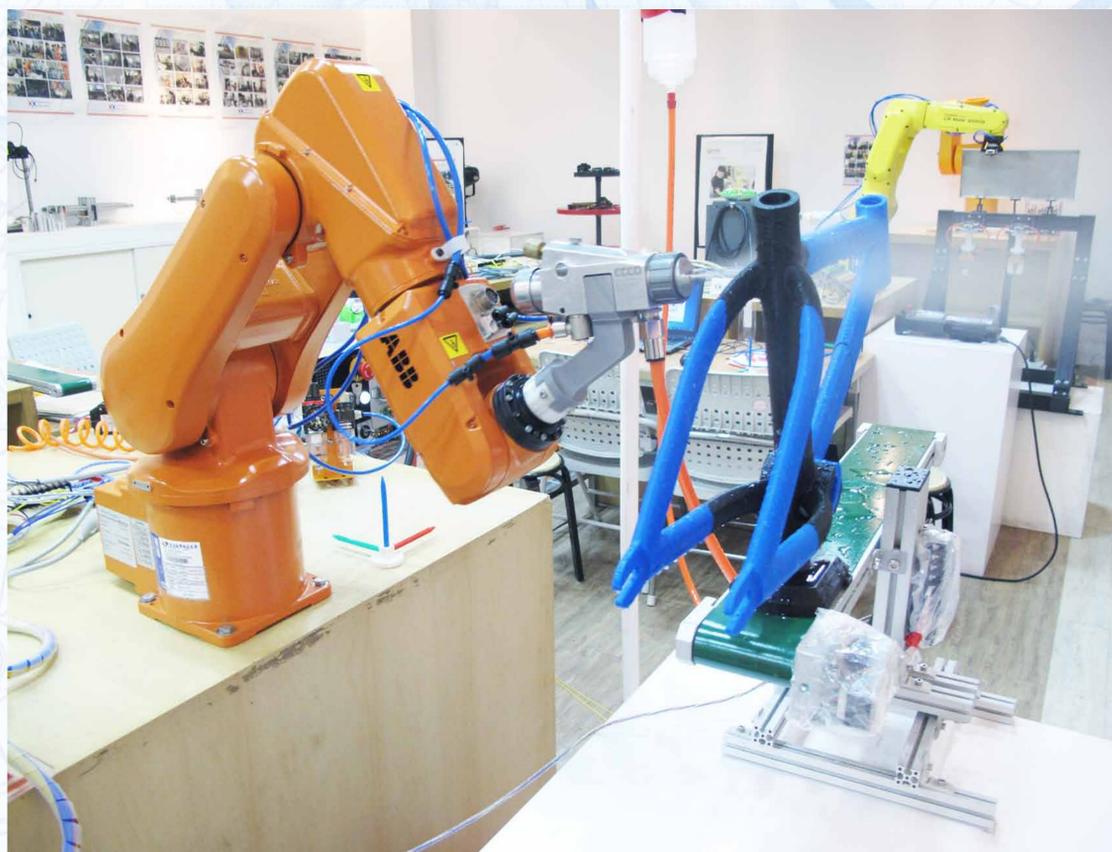
**學校系所：**臺北城市科技大學 電機系

**計畫主持人：**魏朝鵬 助理教授

**計畫重點：**提出 ABB 工業機器人於自行車架噴漆追蹤系統之方法。利用微電腦控制器控制微步驅動器來驅動輸送帶的伺服馬達，且微電腦控制器使用 Arduino 來控制輸送帶伺服馬達速度，再計算輸送帶的移動速度給工業機器人，進一步修正工業機器人臂端工具追蹤自行車架之座標，達到動態追蹤作業之目的。

**效益 / 特色：**本系統可以控制生產線的速度和輸送帶運轉及停止，可穩定控制輸送帶速度。輸送帶速度給 ABB 工業機器人做自行車架座標追蹤計算，達成穩定、正確、符合工廠所需的要求。

**教授專長：**自動控制



(圖 1)