

ISaGRAF с разработанной в НАУЦИЛУСе целевой задачей под ОС LINUX управляет производством на мебельной фабрике в городе Aalborg (Дания)

Москва, 24 мая 2000 года

По соглашению с фирмой НАУЦИЛУС (www.nautsilus.ru) компания Eurochannels (Дания) внедрила систему управления оборудованием мебельной фабрики с использованием контроллеров, работающих под управлением ISaGRAF с целевой задачей под ОС LINUX

Производство

Мебельное производство на фабрике практически исключает ручные операции.

Управление обрабатывающим оборудованием в реальном времени осуществляется автоматически целым набором специализированных контроллеров.



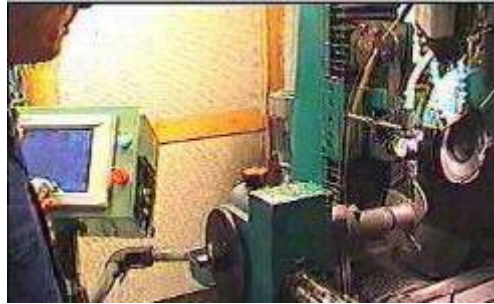
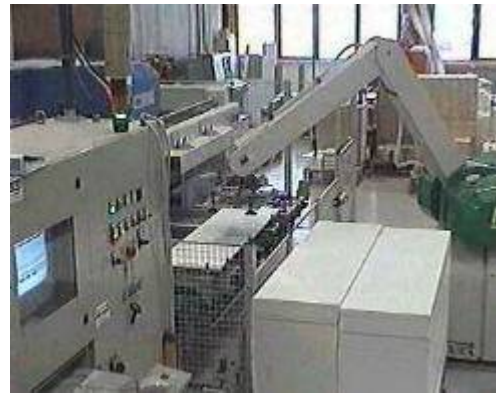
Набор средств технологической обработки объединяют в систему транспортные линии. Некоторые из них обеспечивают поэлементную транспортировку деталей.

Другие осуществляют пакетирование, складирование отдельных элементов на поддоны и транспортировку стоп.



Таким образом, весь цикл производства представляет собой единую цепочку интеллектуального оборудования, начинающуюся раскроем мебельных плит на отдельные детали и заканчивающуюся целофанированием стопы упакованных в коробки мебельных комплектов.

Для обеспечения поэлементной закладки деталей в рабочую зону обрабатывающих станков и выгрузки их оттуда используются роботы, программа работы которых учитывает изменение высоты стопы деталей в течение цикла обработки партии.



Автоматизированы также вспомогательные операции, такие как периодическая заточка режущих инструментов, использующихся для раскроя мебельных плит.

Функции рабочих сводятся к мониторингу технологического процесса. Изображения процесса на монитор оператора передаются с видеокамер, установленных в местах, обеспечивающих наилучшие условия обзора.



Рабочие места операторов снабжены компьютерными панелями с сенсорным управлением, на которые выводится информация о ходе процесса, совмещенная с видекартинкой в реальном времени, передаваемой камерой.

Система управления роботом, разработанная фирмой SP Teknik (Дания), представляет собой контроллер, на котором функционирует целевая задача ISaGRAF для Linux. С помощью ISaGRAF Workbench осуществляется программирование логики движения манипулятора робота.

Мониторинг функционирования работы роботов осуществляется с панелей управления, с которых возможно и оперативное управление.