



南開科技大學・自動化工程系



105 學年專題製作

四軸機械臂取物車

指導教授：陳振華 老師

製作者：謝政軒、廖柏涵、廖志宥

說明：四軸機械臂取物車是採用可程式邏輯控制器 PLC 來控制遙控車與機械手臂，自動模式取物車可隨程式設計而有不同的動作模式。機械手臂的部分，使用兩軸獨立控制，達到多種角度變化，有利於夾取各種位置的物件。動力輸出部分利用簡易的互鎖電路來保護電路，使其不會短路。後方設置 L 型架，有利於在自動模式下，遙控器方便收納。

