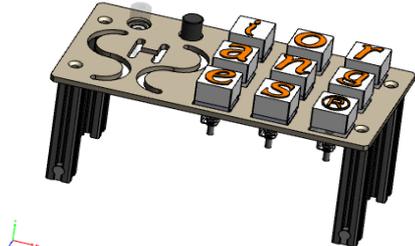
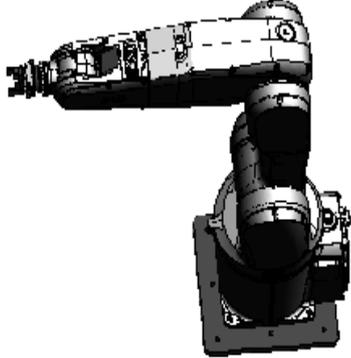
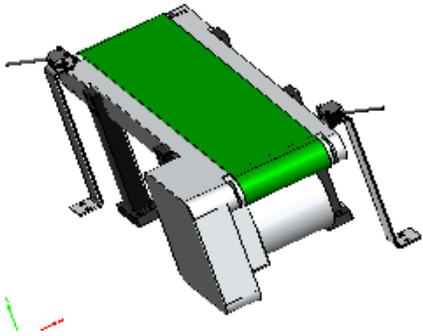
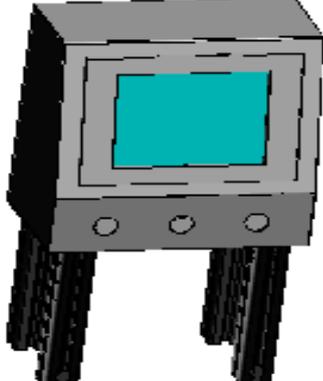


表 1. 需安装或尺寸调整的机械模块。

序号	名称	图片	数量
1	料盘		1 套
2	绘图板		1 套
3	夹具库		1 套
4	六轴工业机器人		1 套

5	皮带传送线		1 套
6	视觉检测模块		1 套

硬件安装及尺寸调整后，外观效果图见图 1 所示。



图 1 装配完成后的效果图

(二) 电气布线

根据电气原理图及产品装配工艺过程卡片，严格按照图纸标准和工艺要求，完成电气线路的搭建。

(三) 气动回路搭建

根据任务书描述，按照模块化思想（每个机器人所需夹具，采用其自身I/O 模块控制电磁阀动作），按照任务附图中气动原理图部分（电磁阀代号说明见表2）完成气动回路搭建。搭建完成后将工作气压调整到0.5Mpa。

表2 电磁阀代号说明

序号	代号	作用
1	YV100	六轴工业机器人夹具电磁阀

任务二：故障排除（本任务 10 分）

任务描述：

在平台下方中间配电盘中已安装器件上有6 处电气故障，选手根据原理图，将故障线的线号写到答题纸上，并将故障排除。

注：

该任务结束后，选手可举手示意裁判进行评判，举手后不得再进行与任务相关的其他操作。

任务三：基于工业机器人系统应用的编程及调试（本任务 50 分）

任务描述：

……（以下省略）……