

邏輯控制機械人之研究

高中組應用科學科第三名

省立嘉義高級工業職業學校

作者：蔡宜男

指導教師：蔡朱林、郭清池

一、研究動機：

由於機械人一天可二十四小時工作，不會疲勞，不怕危險，不懼髒亂及吵雜之環境，使生產力急劇增加值此，發展機械人正可配合政府大力推動資訊工業，和生產自動化之政策，因而引起吾人研究機械人之動機。

二、研究目的：

- (一)利用 I C 之記憶裝置，配合邏輯控制電路，操縱每個軸之動作。
- (二)由各種狀況的需要，以設計機械手臂的功能，來代替人力的操作。
- (三)發展機械人為自動化技術的主要媒體，並建立以電子和機械相結合的系統工程。

三、研究設備器材：

(一)設備：

- 1 示波器 × 1
- 2 三用表 × 1
- 3. 電源供給器 × 1

(二)器材：

- | | | |
|-----------------------|---------------|---------------|
| 1 I C : (1) 74191 × 8 | (2) 7415 × 6 | (3) 7400 × 5 |
| (4) 7432 × 3 | (5) 7408 × 3 | (6) 7404 × 2 |
| (7) 7414 × 2 | (8) 74174 × 2 | (9) 74121 × 2 |
| (10) 74123 × 2 | (11) 7473 × 2 | (12) 7430 × 1 |
| (13) 74148 × 1 | (14) 7442 × 1 | (15) 4066 × 6 |

(16) 2101A×3 (17) NE 555×5 (18) 7805×1

(19) 7485×2

2. 二極體：(1) 3A 整流二極體×4 (2) 1.5A 橋式整流子×1 (3)
LED×11

3. 電晶體：(1) 2SB55×1 (2) 2SC1384×1

4. 電阻器：(1) 680Ω×12 (2) 270Ω×17 (3) 10K×3
(4) 5.6K×1 (5) 20K×1 (6) 1K×2
(7) 34K×1 (8) 470K×1 (9) 220K×1
(10) 50Ω×1 (11) 0.22Ω×1 (12) 130K×3
(13) 64K×3 (14) 32.4K×3 (15) 15.8K×3
(16) 8.6K×3 (17) 4.02K×3 (18) 2.05K×3
(19) 1.02K×3

5. 電位器：半固定 VR 200K×3

6. 電容器：(1) 0.1MF / 50V×22 (2) 0.047MF / 50V×2
(3) 0.02MF / 50V×1 (4) 0.002MF / 50V×2
(5) 0.005MF / 50V×3 (6) 1MF / 100V×8
(7) 33MF / 16V×1 (8) 1500MF / 25V×4

7. 變壓器：(12-0-12、12-6-0)×1

8. 繼電器：6V 繼電器×1

9. P C 板：(1) 17×1.5 cm×1 (2) 14×20 cm×1
(3) 13×9.5 cm×1 (4) 9×8 cm×3 (IC 萬用板×3)

10. 同服機×3

11. 銅柱×22

12. 螺絲釘×50

13. 保險絲座×1

14. 2A 保險絲×1

15. 按鍵×8

16. 3Pin 單刀開關×1

17. 電磁鐵×1

四、研究過程：

(一)鍵盤控制電路：

鍵盤控制電路如圖(一)所示，今說明如下：

- 1 IC1與 270Ω 電阻和 $1MF$ 電容組成樞密特電路，可排除機械開關彈跳的特性，以防止記憶電路之計數器錯誤計數。
- 2 IC2~IC7組成優先編號器，而 IC2是六位元的暫存器，利用其正緣觸發的特性，可選擇先按下的按鍵而排除後按下的按鍵。
- 3 IC7為八線到三位元的編號器，將八線的十進位變為二進位。
- 4 IC8、IC9 與 270Ω 電阻和 $1MF$ 電容組成設定或動作電路，此時的 IC9為除 2 電路，當紅色 LED亮時為設定的狀態，如再按下 SW1，則電路將可變成動作狀態。
- 5 IC10 IC11為資料暫存器，將 IC7 編好的二進位資料暫時儲存起來，且延遲一段時間，以確保資料能夠確時的存入 RAM 記憶體內。
- 6 IC12、IC13、IC14 與 IC15 為計數器上下計數控制電路，在設定狀態時按下 SW7，則 Pin15輸出為 Lo，計數器往上計數，若按下 SW8時，Pin15輸出為 Hi，計數器往下計數，而在動作狀態時，SW7 與 SW8 失去控制的作用，則記憶體資料分別經由或閘到及閘去控制計數器上下計數。
- 7 本控制器的輸出分別控制三個伺服機及一個電磁鐵，而 IC16、IC17 與 IC18其中每一個及閘與或閘、反及閘組成的電路分別輸出至各伺服機及電磁鐵的轉換電路，以在設定時控制資料由反及閘的輸入傳至及閘輸出，動作時，記憶體的資料由或閘傳至及閘的輸出。

(二)記憶電路：

記憶電路如圖(二)左半部所示，今說明如下：

- 1 機械手有三個伺服機及一個電磁鐵和三個軸，而 IC1 記憶體在機械手動作時決定其中之軸的動作順序。
- 2 IC2 與 IC3 記憶體並聯後有八位元的資料 (D00 ~ D04)

$\times 2$ ，可經由轉換器轉換成 256 種不同寬度的脈衝信號，來決定伺服機轉動的角色。

3. IC1、IC2 和 IC3 記憶體以 W/R 讀寫控制線，在設定時為 Hi，此時轉換器將動作資料送至記憶體 (Di 0 ~ Di 4) $\times 2$ 的線上，則記憶體就可將資料讀入。
4. IC4 與 IC5 為記憶體資料位址計數器，每當一個動作順序完成時，轉換器將輸出一個脈衝加至 IC4 與 IC5 計數器 CK 端，使計數器再選擇一个新的位址。
5. IC6 為二進位至十進位的解碼器，將 IC1 的資料轉換成十進位 (十線) 後，送至各轉換電路，以決定其動作。
6. IC1 在全部動作依次完成後，由於記憶的資料為空白，使得 \bar{Q} 端輸出一脈衝，則 IC4 與 IC5 計數器回至第一條動作資料，如此動作，就可反覆的執行。

(三) 轉換電路：

轉換電路如圖(二)右半部所示，今說明如下：

1. 伺服機之擺動角度是由不同寬度的脈衝，來控制轉換電路，將此角度分為 256 等份，以 IC3 和 IC4 計數，配合 IC1 與 IC2 數位類比開關，組合成各種不同大小的電阻，以此電阻再配合 IC9RC 單穩電路，送出 256 種不同寬度的脈衝。
2. IC5 與 IC6 為三態推動閘，E 上為 Lo 時，就可將計數器的資料送至比較器比較。
3. IC7 與 IC8 組成八位元比較器，有 $A > B$ 、 $A = B$ 及 $A < B$ 輸出，當 $A > B$ 時，使計數器做退數計數，直至 IC3 和 IC4 計數器的資料與記憶體資料相同為止，若 $A < B$ 時，則計數器又以進數計數。
4. IC9 為單穩振盪器，產生脈波至伺服機輸入端，IC10 為時脈產生器，其振盪頻率可決定動作速度的快慢，經 IC11 的除二電路，可使動作速度變慢。

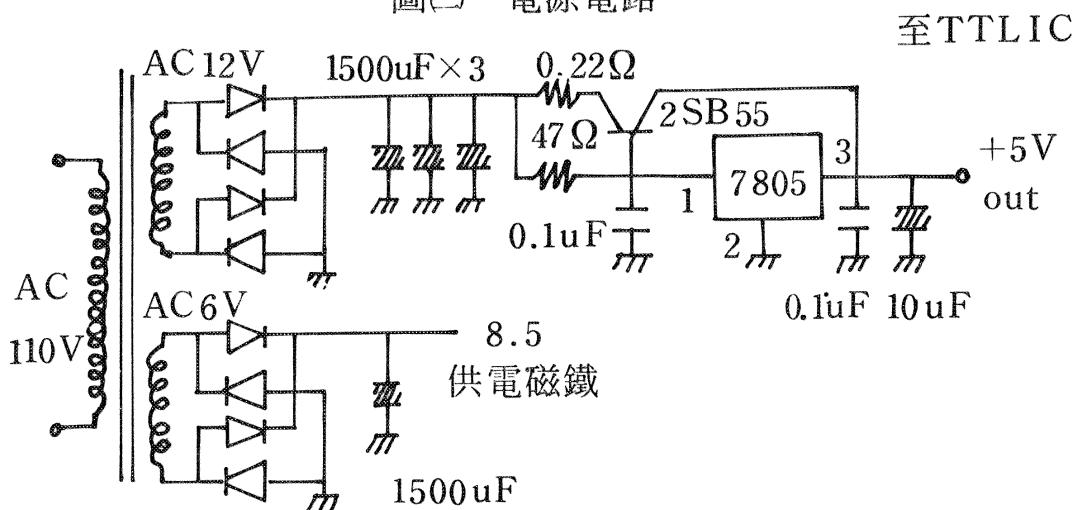
(四) 電源電路：

電源電路如圖(三)所示，今說明如下：

1 12伏特交流電壓經四個二極體構成橋式整流，然後經三個1500MF電容濾成直流，再經穩壓IC穩壓之後，2SB55將其電流放大，產生5伏特電壓，供TTLIC電源使用。

2 6伏特交流電壓，經橋式整流，然後又經一個1500MF電容濾波，產生8.5伏特電壓，供電磁鐵電源之用。

圖(三) 電源電路



五、結果：

機械手操作順序如下：

- (一)先按S設定(Set)，此時設定的綠燈亮。
- (二)按S₁或S₂、S₃、S₄（機械手夾），選擇機械手第幾個關節動作。
- (三)按S或S₂、S₃不放，然後再按Up或Down，此時機械手就開始動作，而Up與Down按鈕可選擇機械手上下左右移動。
- (四)依2、3步驟到機械手動作至完成所需要操作時，放掉S₁或S₂或S₃。
- (五)重覆2、3、4步驟到機械手完成各種需要的動作。
- (六)再按一次S鍵，此時紅燈亮，機械手就可重覆工作。

六、討論：

- (一)記憶電路容量現只有256種，如必要可加以擴充。

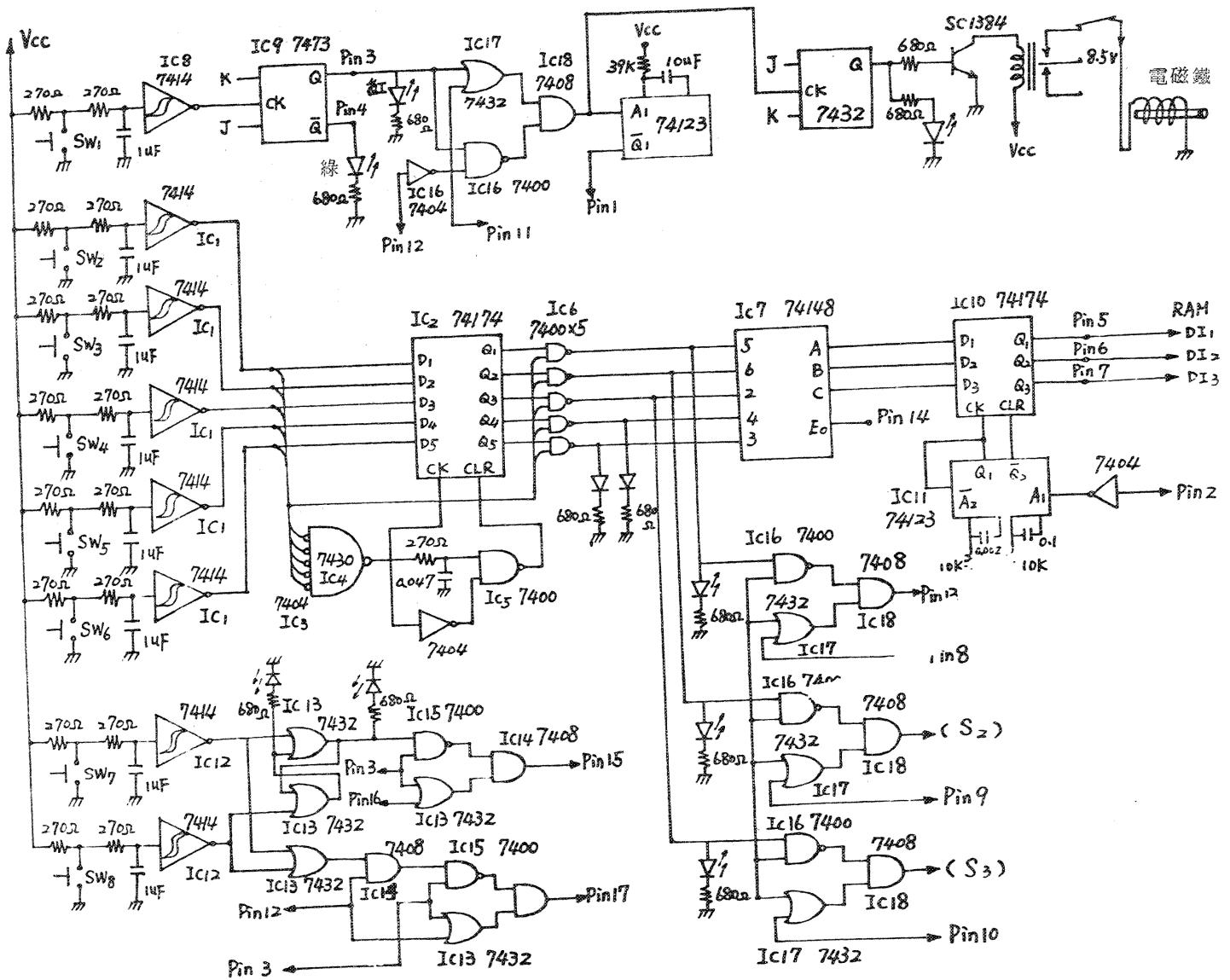
- (二)機械手臂由一定點至另一點後，算一個動作。
- (三)鍵盤 S₂ ~ S₇ 有防止同時按下的功能，即自動選擇先按下的才能動作。
- (四)Up 鍵及 Down 鍵同時按下時，以 Up 鍵為優先。

七、結論：

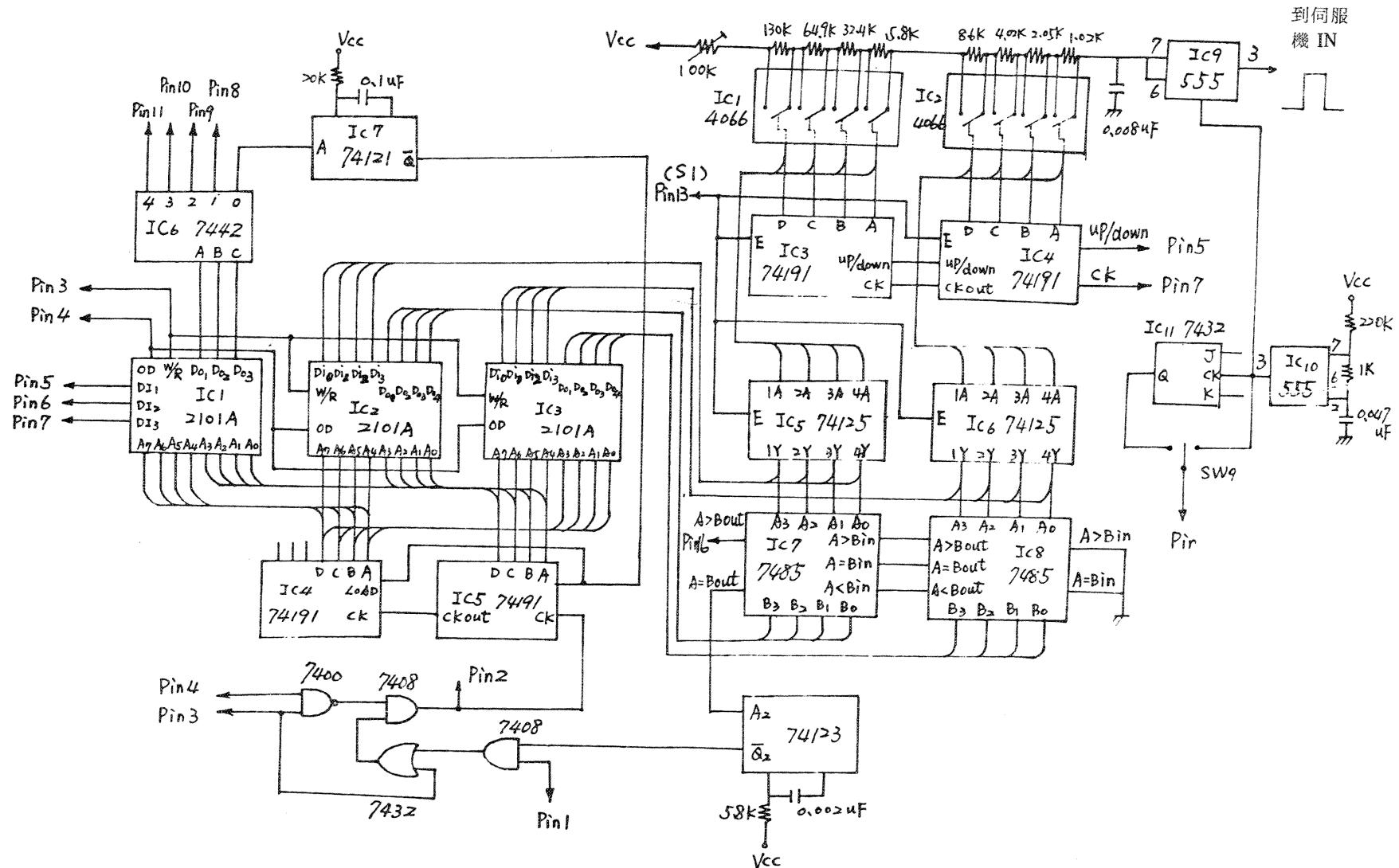
欲發展生產自動化，必先開發機械人，這是必然的趨勢，且最近幾年由於微處理器（Micro Processor）的出現，以及電子控制技術急遽進步，使得機械人的功能愈來愈佳，價格也愈來愈低。

評語：

富有創意，為甚佳之科學試作。



圖(一) 鍵盤控制電路



圖(二) 記憶與轉換電路