

GS.TS. TRẦN VĂN ĐỊCH

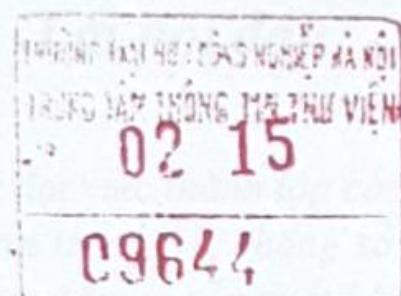
SẢN XUẤT LINH HOẠT FMS & TÍCH HỢP CIM



NHÀ XUẤT BẢN KHOA HỌC VÀ KỸ THUẬT



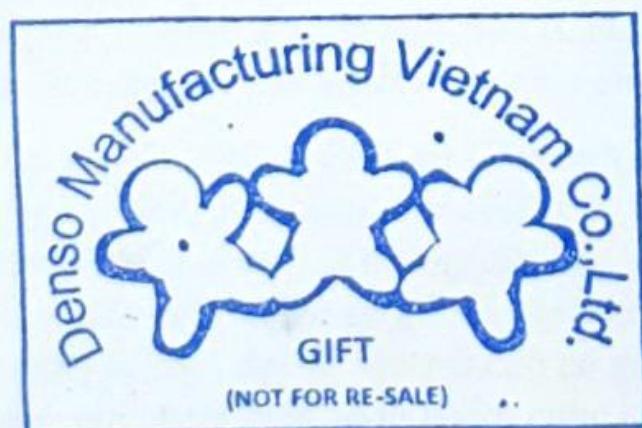
GS.TS. TRẦN VĂN ĐỊCH



SẢN XUẤT LINH HOẠT FMS & TÍCH HỢP CIM

(Giáo trình dùng cho sinh viên và học viên cao học ngành cơ khí)

In lần thứ ba



NHÀ XUẤT BẢN KHOA HỌC VÀ KỸ THUẬT
HÀ NỘI - 2011

Lời nói đầu

Trong nền sản xuất hiện đại việc thành lập các hệ thống sản xuất linh hoạt đóng một vai trò hết sức quan trọng. Hệ thống sản xuất linh hoạt (FMS) cho phép tự động hóa ở mức độ cao đối với sản xuất hàng loạt nhỏ và hàng loạt vừa trên cơ sở sử dụng các máy CNC, các robot công nghiệp để điều khiển các đối tượng lao động, các đồ gá và các dụng cụ, các hệ thống vận chuyển - tích trữ phôi với mục đích tối ưu hóa quá trình công nghệ hóa và quá trình sản xuất.

Đặc điểm của FMS là khả năng điều chỉnh nhanh các thiết bị để chế tạo sản phẩm mới. Như vậy, nó rất thích hợp không chỉ cho sản xuất hàng khối, hàng loạt lớn mà còn cho sản xuất hàng loạt vừa và nhỏ, thậm chí sản xuất đơn chiếc.

Tuy nhiên phân tích FMS trong điều kiện sản xuất đơn chiếc (ví dụ sản xuất thử nghiệm) cho thấy sự không ăn khớp giữa năng suất của FMS và phương pháp chuẩn bị sản xuất bằng tay (ít hiệu quả) cũng do việc sử dụng không đồng bộ các hệ thống tự động hóa mà quá trình chuẩn bị sản xuất kéo dài (cần có lao động bằng tay để mã hóa thông tin đầu vào).

Sự nối kết các hệ thống tự động riêng lẻ thành một hệ thống duy nhất với sự trợ giúp của mạng máy tính nội bộ cho phép tăng năng suất lao động của các thiết kế, các nhà công nghệ và các nhà tổ chức sản xuất và do đó nâng cao năng suất và chất lượng sản phẩm. Các hệ thống sản xuất như vậy được gọi là hệ thống sản xuất tích hợp có sự trợ giúp của máy tính (CIM): CIM bao gồm: thiết kế trợ giúp của máy tính (CAQ) và sản xuất có trợ giúp của máy tính (CAM).

Hiện nay nước ta nghiên cứu về FMS và CIM mới chỉ được bắt đầu. Tài liệu về lĩnh vực này bằng tiếng Việt hầu như chưa có. Các hệ thống FMS và CIM mô hình mới được trang bị ở một số trường đại học. Trong tương lai các hệ thống này tiếp tục được đầu tư ở nhiều cơ sở đào tạo khác nhau trên cả nước. Song song với những thiết bị hiện đại là việc rất cần có giáo trình để giảng dạy. Chính vì vậy cuốn sách này được biên soạn nhằm cung cấp những kiến thức cơ bản cho sinh viên các trường đại học, cao đẳng thuộc chuyên ngành cơ khí chế tạo. Đồng thời nó cũng được biên soạn nhằm cung cấp những kiến thức cơ bản cho sinh viên các trường đại học, cao đẳng thuộc chuyên ngành cơ khí chế tạo. Đồng thời nó cũng được dùng làm tài liệu cho các ngành cơ khí chế tạo. Đồng thời nó cũng được dùng làm tài liệu cho các cán bộ giảng dạy, các học viên cao học và nghiên cứu sinh trong công tác đào tạo và nghiên cứu của mình.

Ngoài ra cuốn sách còn được dùng làm tài liệu tham khảo cho các kỹ sư và thợ điều chỉnh làm việc trên các máy CNC, trên các robot công nghiệp, các đường dây gia công tự động.

Do biên soạn lần đầu chắc chắn cuốn sách còn có những nhược điểm. Tác giả xin chân thành cảm ơn và tiếp thu những ý kiến phê bình, đóng góp của độc giả.

Những ý kiến đóng góp xin gửi tới bộ môn Công nghệ chế tạo máy, khoa Cơ khí trường Đại học Bách khoa Hà Nội hoặc Ban biên tập nhà xuất bản Khoa học và Kỹ thuật 70 Trần Hưng Đạo, Hà Nội.

Tác giả.

MỤC LỤC

	Trang
Lời nói đầu	3
Chương I. Những khái niệm cơ bản về hệ thống sản xuất linh hoạt FMS và sản xuất tích hợp có trợ giúp của máy tính CIM	5
1.1. Lịch sử phát triển.....	5
1.2. Những khái niệm cơ bản	6
1.2.1. Tự động hóa sản xuất.....	6
1.2.2. Tự động hóa từng phần	6
1.2.3. Tự động hóa toàn phần	6
1.2.4. Máy tự động công nghệ	6
1.2.5. Tính linh hoạt của hệ thống sản xuất.....	7
1.2.6. Tự động hóa sản xuất linh hoạt.....	8
1.2.7. Hệ thống sản xuất linh hoạt.....	9
1.2.8. Modun sản xuất linh hoạt	9
1.2.9. Rôbốt công nghiệp.....	9
1.2.10. Tổ hợp rôbốt công nghiệp.....	9
1.2.11. Dây chuyền tự động linh hoạt.....	9
1.2.12. Công đoạn tự động hóa linh hoạt.....	9
1.2.13. Phân xưởng tự động hóa linh hoạt	9
1.2.14. Nhà máy tự động hóa linh hoạt	9
1.3. Cấu trúc của FMS.....	10
1.4. Sự tích hợp của FMS với các hệ thống tự động hóa	10
1.5. Nguyên tắc thiết lập FMS.....	10
1.6. Phân loại FMS	11
1.7. Ý nghĩa của FMS và CIM.....	11
1.8. Vai trò của máy tính trong sản xuất	13

Chương 2. Các nguyên tắc hình thành hệ thống sản xuất linh hoạt.	15
2.1. Từ các máy CNC tới FMS	15
2.1.1. Trang bị cho máy ổ tích dụng cụ (magazin dụng cụ)	16
2.1.2. Trang bị cho máy cơ cấu vệ tinh thay đổi.....	17
2.1.3. Chế tạo máy nhiều trục chính	18
2.1.4. Gia công đồng thời bằng nhiều dao	18
2.1.5. Điều khiển các máy CNC bằng máy tính	20
2.1.6. Tập hợp các máy CNC thành từng nhóm và điều khiển chúng bằng máy tính.....	20
2.1.7. Tập hợp các máy CNC thành hệ thống FMS	21
2.1.7.1. Dây chuyền tự động điều chỉnh	21
2.1.7.2. Hệ thống FMS với kho chứa phôi và dụng cụ.....	21
2.1.7.3. Hệ thống FMS có kho chứa cơ cấu vệ tinh với phôi	23
2.1.7.4. Hệ thống FMS có kho chứa cơ cấu vệ tinh với chi tiết và cơ cấu vệ tinh với magazin dụng cụ	24
2.1.7.5. Hệ thống FMS có kho chứa cơ cấu vệ tinh với phôi và dụng cụ để cấp phát riêng biệt cho các máy	25
2.2. Thành phần của các máy trong FMS.....	27
2.3. Hiệu quả của tập hợp các máy CNC thành hệ thống FMS	33
2.3.1. Tăng thời gian máy (thời gian cơ bản) của các máy	31
2.3.2. Tăng hệ số sản xuất theo ca	34
2.3.3. Giảm vốn lưu thông nhờ giảm chu kỳ sản xuất	34
2.3.4. Giảm số công nhân trong sản xuất	35
Chương 3. Rôbốt công nghiệp trong FMS	36
3.1. Yêu cầu đối với rôbốt công nghiệp	36
3.2. Đặc tính công nghệ của rôbốt công nghiệp	36
3.2.1. Tính di động của thân rôbốt.....	37
3.2.2. Trọng tải của rôbốt	37
3.2.3. Số lượng tay máy của rôbốt	38
3.2.4. Hệ tọa độ của rôbốt	39
3.2.5. Dạng truyền động của rôbốt	40
3.2.6. Kiểu cấu tạo của rôbốt.....	41
3.2.7. Độ chính xác định vị của rôbốt.....	41

3.2.8. Tính vận năng của robot	42
3.2.9. Bậc tự do của robot	42
3.2.10. Bước di chuyển của cánh tay robot	43
3.2.11. Tính tác động nhanh của robot	43
3.2.12. Dạng điều khiển của robot	44
3.2.13. Phương pháp lập trình cho robot	45
3.2.14. Khối lượng bộ nhớ của cơ cấu điều khiển robot	46
3.3. Phạm vi ứng dụng của robot công nghiệp	46
3.3.1. Ứng dụng robot công nghiệp trong thành phần thiết bị công nghệ chủ yếu	47
3.3.2. Ứng dụng robot công nghiệp trong cung ứng dụng cụ	47
3.3.3. Ứng dụng robot công nghiệp với các thiết bị kiểm tra	48
3.3.4. Ứng dụng robot công nghiệp để dọn các chất thải sản xuất	49
Chương 4. Hệ thống kiểm tra tự động của FMS	50
4.1. Chức năng của hệ thống kiểm tra tự động	50
4.2. Cấu trúc của hệ thống kiểm tra tự động	50
4.3. Nguyên tắc xây dựng hệ thống kiểm tra tự động	53
4.4. Chế độ hoạt động của hệ thống kiểm tra tự động	54
4.4.1. Chế độ khởi động	54
4.4.2. Chế độ làm việc	54
4.4.3. Chế độ điều chỉnh	55
4.4.4. Chế độ dừng theo kế hoạch	55
4.4.5. Chế độ dừng để sửa chữa hỏng hóc	55
4.5. Nguyên tắc kiểm tra trạng thái kỹ thuật	55
4.5.1. Té bào gia công tự động	56
4.5.2. Té bào kho chứa	56
4.5.3. Hệ thống vận chuyển	57
4.5.4. Robot	57
4.6. Cơ cấu vật chất - kỹ thuật của hệ thống kiểm tra tự động	58
4.6.1. Các thông số cần kiểm tra	58
4.6.2. Các loại đát-tríc	63
4.6.2.1. Đát-tríc vị trí	63

4.6.2.2. Đát-tríc áp lực (lực, biến dạng)	65
4.6.2.3. Đát-tríc hình ảnh (phân biệt) và hệ thống thị giác kỹ thuật	65
4.6.2.4. Các đát-tríc: tốc độ, rung động, tiếng ồn và đát-tríc kiểm tra các thông số công nghệ	66
4.6.3. Các máy đo kiểm tự động	66
<i>Chương 5. Hệ thống vận chuyển-tích trữ tự động của FMS</i>	68
5.1. Hệ thống vận chuyển-tích trữ chi tiết gia công	68
5.2. Hệ thống vận chuyển-tích trữ dụng cụ của FMS	75
5.3. Thiết bị kỹ thuật của hệ thống vận chuyển-tích trữ	76
5.4. Điều khiển hệ thống vận chuyển-tích trữ	79
<i>Chương 6. Xác định thành phần của thiết bị của hệ thống FMS</i>	81
6.1. Xác định thành phần của máy trong FMS	81
6.2. Xác định thành phần của thiết bị vận chuyển chi tiết	84
6.2.1. Xác định đặc tính của giá đỡ (giá ổ tích)	84
6.2.2. Xác định số vị trí của cáp phổi (chi tiết) và tháo phổi (chi tiết)	86
6.2.3. Xác định vị trí kiểm tra	87
6.3. Xác định thành phần của thiết bị vận chuyển dụng cụ	90
6.3.1. Xác định đặc tính của magazin dụng cụ trung tâm	91
6.3.2. Xác định đặc tính của cơ cấu nâng di động	93
<i>Chương 7. Kho chứa tự động trong hệ thống FMS</i>	95
7.1. Chức năng và thành phần của kho chứa tự động	95
7.2. Các loại kho chứa tự động	95
7.3. Bố trí các kho chứa tự động trong hệ thống FMS	97
7.4. Thiết kế các kho chứa tự động của hệ thống FMS	100
<i>Chương 8. Hệ thống điều khiển FMS</i>	102
8.1. Tổ chức hệ thống điều khiển FMS	102
8.2. Đặc tính của máy tính trong hệ thống điều khiển FMS	106
8.3. Mạng máy tính khu vực của hệ thống điều khiển FMS	107
8.4. Con người trong hệ thống điều khiển FMS	108
8.5. Thiết kế hệ thống điều khiển FMS	110

<i>Chương 9. Kinh nghiệm ứng dụng FMS ở một số nước trên thế giới.....</i>	113
9.1. Một số hệ thống FMS ở cộng hoà Liên bang Nga.....	113
9.2. Hệ thống FMS ở Bun-ga-ri	119
9.3. Hệ thống FMS ở Cộng hoà Séc	120
9.4. Hệ thống FMS ở Ba Lan.....	122
9.5. Hệ thống FMS ở Nhật Bản	123
9.6. Hệ thống FMS ở cộng hoà liên bang Đức	125
9.7. Hệ thống FMS ở Mỹ.....	128
9.8. Hệ thống FMS ở Pháp	129
9.9. Hệ thống FMS ở Anh	130
<i>Chương 10. Vấn đề vận hành, hướng phát triển và hiệu quả kinh tế của hệ thống FMS.....</i>	131
10.1. Đặc điểm vận hành hệ thống FMS	131
10.1.1. Cán bộ của hệ thống FMS	131
10.1.2. Kiểm tra hệ thống FMS	132
10.1.3. Tổ chức cung ứng dụng cụ của hệ thống FMS	134
10.1.4. Độ ổn định của hệ thống FMS.....	135
10.2. Hướng phát triển của hệ thống FMS	135
10.3. Hiệu quả kinh tế của hệ thống FMS.....	136
<i>Chương 11. Khái niệm về CIM</i>	137
11.1. Sản xuất là gì ?	137
11.1.1. Sự phát triển của công nghệ sản xuất.....	138
11.1.2. Thị trường thế giới hiện tại	139
11.1.3. Công nghệ sản xuất tiên tiến	140
11.1.4. Các định nghĩa về CIM.....	141
11.2. Tóm tắt lịch sử phát triển của CIM.....	142
<i>Chương 12. Tích hợp các mạng liên kết</i>	145
12.1. Các phân tử của CIM	145
12.1.1. Tích hợp các hệ thống phụ trợ	145
12.1.2. Tự động hóa văn phòng	146
12.1.3. Thiết kế có trợ giúp của máy tính CAD.....	147

12.1.4. Máy điều khiển số CNC	147
12.1.5. Sản xuất có trợ giúp của máy tính CAM	148
12.1.6. Kiểm tra chất lượng có trợ giúp của máy tính	148
12.1.7. Hệ thống bảo quản và tìm kiếm tự động.....	148
12.1.8. Công nghệ nhóm.....	149
12.1.9. Lập quy trình công nghệ có trợ giúp của máy tính.....	150
12.1.10. Tế bào gia công	150
12.1.11. Rôbốt	151
12.1.12. Hệ thống FMS	151
12.2. Sự cần thiết của tích hợp.....	151
12.3. Mạng liên kết và quy ước của CIM	152
12.4. Quan hệ chức năng	153
<i>Chương 13. Hợp lý hoá và tối ưu hoá CIM</i>	155
13.1. Hợp lý hoá CIM.....	155
13.1.1. Tiếp cận hợp lý hoá kinh tế	155
13.1.2. Tiếp cận hợp lý hoá phân tích.....	155
13.1.2.1. Phân tích giá trị	155
13.1.2.2. Phân tích toán học.....	156
13.1.2.3. Phân tích nguy cơ.....	156
13.1.3. Tiếp cận hợp lý hoá chiến lược	156
13.2. Tối ưu hoá CIM	156
13.2.1. Mục đích của tối ưu hoá chiến lược	156
13.2.2. Các mô hình toán học để tối ưu hoá CIM	157
<i>Chương 14. Hệ thống trợ giúp ra quyết định đầu tư cho CIM</i>	158
14.1. Sự cần thiết của hệ thống trợ giúp ra quyết định	158
14.2. Các hệ thống trợ giúp ra quyết định	159
14.2.1. Hệ thống quá trình quản lý kinh doanh	159
14.2.2. Hệ thống quản lý thông tin	159
14.2.3. Hệ thống chuyên gia.....	159
14.2.4. Hệ thống trợ giúp ra quyết định.....	160
<i>Chương 15. Hướng phát triển của CIM</i>	161
15.1. CIM ảo.....	161

15.2. Các hướng nghiên cứu để phát triển CIM.....	163
15.3. Xu hướng về đào tạo hệ thống CIM	164
15.3.1. Thông tin chung.....	164
15.3.2. Yêu cầu đối với một hệ thống CIM đào tạo.....	165
15.3.3. Nội dung giảng dạy trên hệ thống CIM	166
<i>Kết luận</i>	166
<i>Tài liệu tham khảo</i>	168
<i>Mục lục</i>	169