

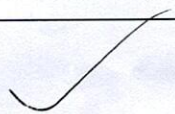
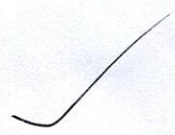
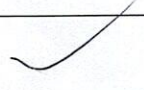


项目验收单

项目名称：安徽铜峰电子股份有限公司
新能源薄膜智能搬运系统采购

验收标准：

序号	内容	是否完成✓
1	根据楼上的分切卸膜指令，系统选择所需的空载运膜小车，自动搬运到分切卸膜区；将装载好膜卷的运膜小车，自动搬运到分切时效区，进行 24 小时的时效放置。7, 8 线膜卷分开放置。	✓
2	通过检验员操作，系统自动扫描读取运膜小车上每卷膜的二维码信息(生产线、膜宽、膜厚、大小等)；扫描添加该运膜小车编号；输入人工检验后的膜卷等级。以上数据输入完整后，才能开始膜卷包装搬运；	✓
3	根据楼下的搬运指令，系统自动将检验后不同规格（即不同生产线、不同宽度、不同厚度、不同等级）薄膜所对应的运膜小车，控制货梯，搬运到楼下的包装暂存区；	✓
4	根据楼下的包装指令，系统自动将包装暂存区不同规格膜卷对应的运膜小车，搬运到不同的包装吊装区；将包装吊装区空载的运膜小车，搬运到楼下的包装暂存区或楼上的分切时效区；	✓

5	<p>根据材料搬运指令，系统将一楼材料预备区中，装载包装材料的运料小车，搬运到二楼的材料放置区；将二楼材料放置区的空载运料小车，搬运到一楼的材料预备区。</p>	
6	<p>以上各个区，都能对运膜小车和运料小车放置位置进行识别。各个区的运膜小车和运料小车，无论空载还是满载，要设置通道，整齐放置；科学规划，提高放置数量；优化算法，提高各区之间的协调和搬运效率。最终满足分切卸膜、时效放置、包装暂存、材料预备、材料放置所需的场地要求。</p>	
7	<p>各个位置对应的运膜小车和运料小车，均要能手动控制，搬运到指定位置。</p>	
8	<p>以上自动搬运使用的AGV机器人，指定为海康威视品牌，额定负载1000KG。配置自动充电装置。电池类型为磷酸铁锂。</p>	
9	<p>AGV 机器人导航方式：二维码</p>	

经检查确认，已经完成新能源薄膜智能搬运系统的实施工作，符合合同技术协议要求。

验收单位：安徽铜峰电子股份有限公司

经手人（签字）：

洪志东

李松

曹道福

李红军

魏伟

日期：2023年11月29日

施工单位：安徽陆科光电科技有限公司

经手人（签字）：

日期： 年 月 日

安徽陆科光电科技有限公司

文件编号: LK-TF-20231129

项目交付终验收单

甲方(客户)名称:	安徽铜峰电子股份有限公司
乙方名称:	安徽陆科光电科技有限公司
合同编号:	TF2023-0103-02
项目名称:	新能源薄膜智能搬运系统
验收日期:	2023.11.29

验收情况说明:

乙方提供的产品经甲方进行最终验收,符合合同的规定和要求,甲方确认终验验收合格。

(甲方代表签字):

(甲方单位章):



(乙方代表签字):

(乙方单位章):

