

MotoSight2D 1 日コース カリキュラム

講習内容	詳細
MotoSight2D 概要説明	・機能概略説明
操作説明	・画面及び操作説明 ・カメラ視点の設定
固定カメラキャリブレーション及びビジョン処理	・ロボットキャリブレーション ・カメラキャリブレーション ・ユーザ座標作成 ・モデル登録
マクロ命令説明	・INSPECT 命令 ・ADJUST 命令
ジョブ作成及び 相対ジョブ変換	・ロボットジョブ ・相対ジョブ変換
プレイバック	・ワーク位置を変更して動作確認
質疑応答	

本コースは以下の設定方法を習得済みであることを前提としております。

- ・ツールキャリブレーション（ピン指しツールの制御点登録時に設定します）
- ・ユーザ座標（カメラキャリブレーション時に設定します）
- ・位置型変数（ビジョン処理結果格納時に設定します）

未習得の場合は事前に弊社ハンドリング 2 日コースの受講を推奨致します。