

MotoSight2D 2 日コース カリキュラム

1 日目	
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	・カメラジョブ ・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

2 日目	
講習内容	詳細
ロボット持ち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	・カメラジョブ ・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
把持ズレ補正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_T 命令
ジョブ作成及び シフト命令設定	・カメラジョブ ・ロボットジョブ ・シフト命令設定
プレイバック	・把持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)
- ・シフト命令(把持ズレの動作補正区間に設定します)

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