

훈 련 일 지

2024년 5월 8일

직종 : 로봇시스템통합 이름 : 강승환

구분	내용	비고
WS2022 A단계	Cell 작업 ===== 1. DCS apply 후 Cycle power 2. Quick Master 3. I/O설정 4. 그리퍼 매크로 5. Ref position 6. Cycle power 7. payload 설정 8. Gripper Test	
WS2022 B단계	로보가이드 작업 ===== 1. 시뮬레이션 확인 2. 프로그램 작성 3. 로직 작성	
질문 사항 & 소감		
<p>오늘은 과제를 하면서 효율적인 방법을 생각해보았습니다.</p> <p>A단계에서 로봇 전원을 껐다켜야하는 작업들이 있는데 재부팅시간을 줄이기 위해 재부팅이 필요한 작업을 한번에 한 후 한 번 재부팅하였습니다.</p>		
지도위원 소견		