2024년 4월 28일

직종 : 로봇시스템통합 이름 : 강승환 비 구분 내용 고 REF COUNT를 알고 있다는 것을 전제로 해야함. 1) REF_DONE = True Quick 2) 각 축 +/- 15도씩 회전 후 원점 맞추기 Master 3) Quick Master 4) Calibrate 생각해보니 직종설명서를 제대로 읽어본 적이 없어서 처음부터 끝까지 읽어 봄. 대회에서 제공하는 파일(매뉴얼 등) - payload : FANUC_Payload_Checker_V7_47.xlsm - 공구 연결 : B-83494EN_07 직종 설명서 - I/O setup: B-83525EN_07 - 프로그래밍 : B-83284EN_07 - 이더넷 연결 : B-82974EN_04 - 2D vision Location: B-83914EN-2_01 - 2D vision Inspection: B-83914EN_03 - HMI: iPendant_customization_guide_[V9.10] [MARRUCSTO02171E_Rev.C].pdf

질문 사항 & 소감

최선을 다 하겠습니다.

지도위원 소견

훈 련 일 지