

## การประยุกต์ใช้งานหุ่นยนต์ (การรับภาพของหุ่นยนต์) (Basic)

Robot Integration (Robot Vision) 23-ROB-10

### วัตถุประสงค์

1. เพื่อให้ผู้เรียนสามารถอธิบายหลักการการทำงาน ของระบบการรับภาพของหุ่นยนต์
2. เพื่อให้ผู้เรียนสามารถเลือกใช้เลนส์ และ การจัดแสงให้เหมาะสมกับการรับภาพของหุ่นยนต์ได้
3. เพื่อให้ผู้เรียนเข้าใจวิธีการติดตั้ง และ เชื่อมต่อ ระบบการรับรู้ของหุ่นยนต์เข้ากับหุ่นยนต์ได้
4. เพื่อให้ผู้เรียนสามารถประยุกต์ใช้งานการรับภาพ ในการควบคุมหุ่นยนต์ได้

### ผู้ควรเข้ารับการอบรม

- 1.. มีประสบการณ์ ด้านการใช้งาน หรือควบคุมหุ่นยนต์ขั้นพื้นฐาน
2. ผ่านการอบรมหลักสูตรการควบ คุมหุ่นยนต์ อุตสาหกรรมและการเขียนโปรแกรมเบื้องต้น (มิตซูบิชิ) 23-ROB-60
3. มีพื้นฐาน หรือ ประสบการณ์การใช้งาน PLC

### คุณสมบัติของผู้เข้ารับการอบรม

- 1.. มีประสบการณ์ ด้านการใช้งาน หรือควบคุมหุ่นยนต์ขั้นพื้นฐาน
2. ผ่านการอบรมหลักสูตรการควบ คุมหุ่นยนต์ อุตสาหกรรมและการเขียนโปรแกรมเบื้องต้น (มิตซูบิชิ) 23-ROB-60
3. มีพื้นฐาน หรือ ประสบการณ์การใช้งาน PLC

### เครื่องจักร/อุปกรณ์หลัก ประกอบการฝึกอบรม

1. กล้อง MELSA VS80M 2 ชุด

2. ชุดควบคุม Q 2 ชุด

3. แขนกลหุ่นยนต์ RV-4F 1 ชุด

4. แขนกลหุ่นยนต์ RH-6FH 1 ชุด

5. แป้นเท้าโปรแกรม 2 ชุด

6. คอมพิวเตอร์ 2 ชุด

### เนื้อหาหลักสูตร

1. ภาพรวมเทคโนโลยีการรับภาพของหุ่นยนต์
2. การเลือกอุปกรณ์สำหรับการรับภาพของหุ่นยนต์
3. การติดตั้งอุปกรณ์การรับภาพสำหรับหุ่นยนต์
4. การประยุกต์ใช้งานการรับภาพกับหุ่นยนต์

### ระยะเวลาการอบรม

2 วัน

### จำนวนผู้เข้าอบรม

4 คน

### ค่าอบรม/ท่าน

13,000 ฿