

iCAD SX 制御検証操作教育カリキュラム

講習時間(目安) : 9H

第1章	ダブルソレノイドでロッドレスシリンダを動かしてみましょう	<input type="checkbox"/>	シミュレーションの事前準備	GX Works2のシミュレーション	第4章	吸着ユニット、真空圧力センサ、ワーク搬送確認スイッチ	<input type="checkbox"/>	シミュレーションの事前準備	GX Works2のシミュレーション
		<input type="checkbox"/>		DeviceXPlorer OPCサーバー の設定 (GX Simulator2との接続)			<input type="checkbox"/>		DeviceXPlorer OPCサーバー の設定 (GX Simulator2との接続)
		<input type="checkbox"/>	制御検証の準備	制御検証の起動、iCAD情報の取り込みと取り込んだ動作の確認			<input type="checkbox"/>	制御検証の準備	制御検証の起動、既存IOCファイルの読み込み
		<input type="checkbox"/>	環境設定	OPCDAサーバーとの接続設定			<input type="checkbox"/>	ワーク設定	ワークの吸着ユニット設定
		<input type="checkbox"/>	要素設定	ダブルソレノイドの要素設定			<input type="checkbox"/>		ワークの自動供給設定
		<input type="checkbox"/>	I/O設定	ラダーPGとのI/O設定			<input type="checkbox"/>		ワークの自動排出設定
		<input type="checkbox"/>	制御検証	ダブルソレノイドでロッドレスシリンダを動かすシミュレーションを実施			<input type="checkbox"/>	要素設定	吸着ユニットの設定
<input type="checkbox"/>	シミュレーションの事前準備	GX Works2のシミュレーション	<input type="checkbox"/>	真空圧力センサの設定					
<input type="checkbox"/>		DeviceXPlorer OPCサーバー の設定 (GX Simulator2との接続)	<input type="checkbox"/>	ワーク搬送確認スイッチの設定					
第2章	サーボでインデックステーブルを回転してみましょう	<input type="checkbox"/>	シミュレーションの事前準備	GX Works2のシミュレーション	<input type="checkbox"/>	I/O設定	ラダーPGとのI/O設定		
		<input type="checkbox"/>		DeviceXPlorer OPCサーバー の設定 (GX Simulator2との接続)	<input type="checkbox"/>	制御検証	ワークをクランプして搬送するシミュレーションを実施		
		<input type="checkbox"/>	制御検証の準備	制御検証の起動、iCAD情報の取り込みと取り込んだ動作の確認	<input type="checkbox"/>	検知センサの信号状態の確認	ロジックアナライザの信号設定		
		<input type="checkbox"/>	環境設定	OPCDAサーバーとの接続設定	<input type="checkbox"/>		ロジックアナライザのデータ記録と信号確認		
		<input type="checkbox"/>	要素設定	サーボモータの要素設定	<input type="checkbox"/>	制御検証の準備	制御検証の起動、既存IOCファイルの読み込み		
		<input type="checkbox"/>	I/O設定	ラダーPGとのI/O設定	<input type="checkbox"/>		ワーク検知センサの設定		
		<input type="checkbox"/>	制御検証	サーボモータでインデックステーブルを動かすシミュレーションを実施	<input type="checkbox"/>		要素設定	On/Offスイッチの設定	
第3章	ワークをクランプして搬送してみましょう	<input type="checkbox"/>	シミュレーションの事前準備	GX Works2のシミュレーション	第5章	ワーク検知センサ、OnOffスイッチ	<input type="checkbox"/>	ワーク検知センサの設定	
		<input type="checkbox"/>		DeviceXPlorer OPCサーバー の設定 (GX Simulator2との接続)			<input type="checkbox"/>	パーツ色自動変更設定	パーツ色変更条件の設定
		<input type="checkbox"/>	制御検証の準備	制御検証の起動、iCAD情報の取り込みと取り込んだ動作の確認			<input type="checkbox"/>	制御検証の動作確認	ロジックアナライザによる設定内容の動作確認
		<input type="checkbox"/>	環境設定	OPCDAサーバーとの接続設定			<input type="checkbox"/>	制御検証の準備	制御検証の起動、既存IOCファイルの読み込み
		<input type="checkbox"/>	簡易関節設定	スライド型の関節設定			<input type="checkbox"/>		ワークの反応範囲の確認
		<input type="checkbox"/>		可動範囲の設定	<input type="checkbox"/>	ブッシャーの設定			
		<input type="checkbox"/>		かたまり設定	<input type="checkbox"/>	外接ボックスの理解			
		<input type="checkbox"/>	リレーション設定	連動動作の設定	<input type="checkbox"/>	ワーク設定	コンベアの設定		
		<input type="checkbox"/>	要素設定	シングルソレノイドの要素設定	<input type="checkbox"/>		テーブルの設定		
		<input type="checkbox"/>		サーボモータの要素設定	<input type="checkbox"/>		ワークの自動供給設定		
		<input type="checkbox"/>	I/O設定	ラダーPGとのI/O設定	<input type="checkbox"/>		ワークの自動排出設定		
		<input type="checkbox"/>	パーツの取り込み	ワークモデルの追加	<input type="checkbox"/>		制御検証の動作確認	ロジックアナライザによる設定内容の動作確認	
		<input type="checkbox"/>	ワーク設定	ワーク形状の取り込み	<input type="checkbox"/>	習熟度確認	第1～6章までの復習		
		<input type="checkbox"/>		反応範囲設定	<input type="checkbox"/>				
		<input type="checkbox"/>		ワーク配置	<input type="checkbox"/>				
<input type="checkbox"/>	搬送アームの把持可能領域設定	<input type="checkbox"/>							
<input type="checkbox"/>		搬送アームの把持条件設定	<input type="checkbox"/>						
<input type="checkbox"/>	制御検証	ワークをクランプして搬送するシミュレーションを実施	<input type="checkbox"/>						
演習		スキルチェック	<input type="checkbox"/>						

※当日の状況により変更となる可能性があります