

KURSBESKRIVNING

Integrated Vision

R115-SE-SV

Övergripande mål

Efter avslutad kurs ska deltagaren kunna använda Integrated Vision mjukvara samt hårdvara som den generella användaren behöver veta.

Kursmål

Efter avslutad kurs kommer du att kunna:

- Beskriva ABB Integrated Vision-komponenter
- Installera och konfigurera ABB Integrated Vision hårdvara
- Beskriva vanliga kameraapplikationer
- Beskriva grunderna för belysning och optik
- Använd RobotStudio Integrated Vision-programvara
- Kalibrera en kamera
- Träna in delar för att lokalisering
- Utföra delinspektion
- Utföra kodläsning
- Skicka kameradata till RAPID
- Skapa RAPID-program med Vision-resultat
- Felsökning vanliga kameraproblem. Ändra systemparametrar i farten
- Ställ in en virtuell robot med en riktig kamera.

Deltagare

Kursen vänder sig till ingenjörspersonal som är intresserad av ABB Integrated Vision. Samt de som ansvarar för programmering och underhåll av Integrated Vision.

Förkunskaper

- R102 Programmering Bas
- Tidigare erfarenhet med RobotStudio är till hjälp



Kursinnehåll

- Hälsa och säkerhet
- ABB Intergrated Vision översikt
- ABB Integrated Vision installation
- Grunder i belysning och optik
- Kalibrera kamera och robot
- "Find It"
- Programmera robot
- Felhantering
- Flera delar
- Skilja på delar
- "Check it"
- Streckkoder
- Flex-pendant interface & filmstrip
- Säkerhetskopiering och återställning
- Ändra systemparametrar "on the fly"
- Dynamisk kallibrering
- Parallax kompensation
- Virtuell robot, verklig kamera
- Begränsa åtkomst till kameran

Kurstyp

Kursen är lärarledd. Ungefär 75 % av kurstiden är övningar och laborationer. OBS! Kursdokumentationen är på engelska.

Kurslängd

Kursen pågår i 3 dagar.

KURSBESKRIVNING

Integrated Vision

Kursplan

Dag 1

| | |
|----|---|
| FM | <ul style="list-style-type: none">- Hälsa och säkerhet- Intergrated Vision översikt & installation |
|----|---|

| | |
|----|--|
| EM | <ul style="list-style-type: none">- Grunder i belysning och optik- Kalibrera kamera och robot- "Find It" |
|----|--|

Dag 2

| | |
|----|--|
| FM | <ul style="list-style-type: none">- Programmera robot- Felhantering |
|----|--|

| | |
|----|--|
| EM | <ul style="list-style-type: none">- Flera delar & skilja på dem- "Check it" |
|----|--|

Dag 3

| | |
|----|--|
| FM | <ul style="list-style-type: none">- Streckkoder- Flex-pendant interface & filmstrip- Säkerhetskopiering och återställning- Ändra systemparametrar "on the fly"- Dynamisk kalibrering |
|----|--|

| | |
|----|---|
| EM | <ul style="list-style-type: none">- Parallax kompensation- Virtuellt robot, verklig kamera- Begränsa åtkomst till kameran |
|----|---|
