

## การสร้างโปรแกรมควบคุมการเคลื่อนที่ของหุ่นยนต์ สำหรับการผลิตแบบ HMLV (Intermediate)

Robot Programming in High-Mix, Low-Volume Manufacturing (HMLV) 41-SMF-04

### วัตถุประสงค์

- 1.อธิบายการทำงานของหุ่นยนต์กับการประยุกต์ใช้โปรแกรม Robotmaster ในการเชื่อมต่อหุ่นยนต์ได้
- 2.สร้างเส้นทางเดิน (Toolpaths) ควบคุมการเคลื่อนที่ของหุ่นยนต์ในรูปแบบต่าง ๆ ได้
- 3.กำหนดตัวแปรต่างในการจำลองเส้นทางเดิน (Toolpaths) ควบคุมการเคลื่อนที่ของหุ่นยนต์ได้
- 4.จำลองทางเดิน (Toolpaths) ควบคุมการเคลื่อนที่ของหุ่นยนต์ได้
- 5.ใช้ Post processor ในการสร้าง NC Code ควบคุมการเคลื่อนที่ของหุ่นยนต์และใบสั่งงาน (Operation sheet)

### ผู้ควรเข้ารับการอบรม

- 1.มีความรู้หรือประสบการณ์ในการใช้หุ่นยนต์
- 2.มีความรู้หรือประสบการณ์ระบบอัตโนมัติ

### คุณสมบัติของผู้เข้ารับการอบรม

- 1.มีความรู้หรือประสบการณ์ในการใช้หุ่นยนต์
- 2.มีความรู้หรือประสบการณ์ระบบอัตโนมัติ

### เครื่องจักร/อุปกรณ์หลัก ประกอบการฝึกอบรม

- 1.คอมพิวเตอร์

2.โปรแกรม Robotmaster

3.Robot

### เนื้อหาหลักสูตร

- 1.บทนำและการใช้โปรแกรม Robotmaster
- 2.หลักการทำงานของหุ่นยนต์กับการประยุกต์ใช้โปรแกรม Robotmaster ในการเชื่อมต่อหุ่นยนต์
- 3.การสร้างเส้นทางเดิน (Toolpaths) ควบคุมการเคลื่อนที่ของหุ่นยนต์รูปแบบต่าง ๆ
- 4.การตั้งค่าตัวแปรต่างในการจำลองเส้นทางเดิน (Toolpaths) ควบคุมการเคลื่อนที่ของหุ่นยนต์
- 5.การแก้ไขและปรับเปลี่ยนโปรแกรมควบคุมการเคลื่อนที่ของหุ่นยนต์
- 6.การจำลองทางเดิน (Toolpaths) ควบคุมการเคลื่อนที่ของหุ่นยนต์
- 7.การใช้ Post processor ในการสร้าง NC Code ควบคุมการเคลื่อนที่ของหุ่นยนต์และใบสั่งงาน (Operation sheet)

### ระยะเวลาการอบรม

1 วัน

### จำนวนผู้เข้าอบรม

12 คน

### ค่าอบรม/ท่าน

3,300 ฿