

TR3026 – TwinCAT 3 PLC 및 NC PTP (LD2)교육

TwinCAT 3 교육: PLC, NC PTP Ladder 교육 (3 일)

내용

- Beckhoff 제품군 소개
- Bus system 소개 – K-bus, E-bus
- PC 기반 솔루션 및 TwinCAT 3 XAR, XAE
 - eXtended Automation Architecture
- TwinCAT 3 프로젝트 생성 및 구성
 - TwinCAT 3 System Manager
 - TwinCAT 3 라이선스
 - Target System
 - Boot Project
- TwinCAT 3 I/O
 - I/O 스캔
 - EtherCAT 진단
 - EtherCAT State Machine (ESM)
- TwinCAT 3 PLC 프로젝트
 - TwinCAT 3 모드
 - Ladder Diagram 기본
 - TwinCAT 3 라이브러리
 - PLC 변수와 하드웨어 연결
 - Ladder (LD2) 언어를 사용하여 샘플 코드 작성
- 변수 – Persistent, Constant
- 데이터타입 – Struct, Enum
- 사용자지정 Function 및 Function Block 생성
- TwinCAT 3 Scope View (Measurement)
- TwinCAT 3 PLC HMI (Visualization)
- TwinCAT 3 NC PTP
 - NC PTP 소개
 - Drive Manager 설명 및 설정
- TwinCAT 3 Axis
 - Axis Parameter 설명
 - Homing

- Axis 수동 제어
 - Tc2_MC2 diagram 설명
 - Axis Reference와 H/W 연결
- TwinCAT 3 PLC 프로젝트
 - Tc2_MC2 Function block 설명
 - Tc2_MC2 Function block을 활용한 실습
- Coupling
 - 가상 축 생성
 - Coupling관련 Function Block 설명

* 교육 시간 및 내용은 상황에 따라 변동될 수 있습니다.