

인아오리엔탈모터		강의시간
1. AC MOTOR 이론	<ul style="list-style-type: none"> · AC Motor 개요 및 원리 · 콘덴서가 필요한 이유 · 인덕션모터와 리버시블 모터의 차이 (구조, 특징) · 전자브레이크모터란 · AC Motor 회전속도-토크특성 · 동기 회전수, 무부하 회전수, 정격 회전수 의미 · 감속기의 역할 · 과열보호장치 · AC Motor 신제품 소개 	2시간
2. 속도가변 MOTOR 이론	<ul style="list-style-type: none"> · 속도 가변모터 용도에 따른 분류 · SPEEDCONTROL Motor의 개요 및 원리 · BLDC Motor 개요 및 원리 · SPEEDCONTROL Motor와 BLDC 모터 비교 · SPEEDCONTROL Motor와 BLDC 모터의 장,단점 · SPEEDCONTROL Motor와 BLDC 모터의 적용포인트 · 속도가변 Motor 신제품 소개 	2시간
3. STEPPING MOTOR 이론	<ul style="list-style-type: none"> · STEPPING Motor의 동작 원리 · STEP Motor 구조 · STEP Motor 시스템 · 2상, 5상 STEP Motor 구동방식 · 탈조에 대하여 · STEP Motor의 회전속도-토크특성 · 진동발생 원인 및 진동을 개선하는 방법 · AC, DC 입력 드라이버 차이에 따른 특성 · STEP, SERVO 모터 비교 · STEPPING Motor 신제품 소개 	2시간

인아코포		강의시간
1. 회전구동의 이론과 사례	<ul style="list-style-type: none"> · DD모터의 특징 · 인덱스 구동 방식 · 각 방식의 장점 · 작업 환경에 따라 추천되는 방식 (트러블슈팅) 	2시간
2. SERVO 이론과 사례	<ul style="list-style-type: none"> · 서보 구조 및 원리 · 서보 동작 방식 · 서보 선정 관련 필요사항 · 서보 적용 사례 	1.5시간

인아엠씨티		강의시간
차세대 모션제어 가능한 프레스 솔루션	<ul style="list-style-type: none"> · 프레스 공정에서 이슈가 되었던 사항 · 장점 및 특징 - 위치제어와 토크제어를 Drive의 on/off 없이 병행하며 제어 가능 - 타사 PLC와 보쉬 IndraDrive Cs와 통신 연결 - Proface를 통해 PLC - IndraDrive Cs 모션제어를 시연 · 해결할 수 있는 솔루션 · 프레스 소개 - MLD의 장점 - EMC의 장점 	50분

인아엠씨티 SF사업부		강의시간
1. Why Collaborative Robot?	<ul style="list-style-type: none"> · 협동로봇이란? · 산업용 로봇 vs 협동 로봇 · 협동로봇 도입의 효과 	15분
2. Why DOOSAN Robot?	<ul style="list-style-type: none"> · 두산 로봇을 선택해야 하는 이유 · 두산로봇의 특징 - 두산로봇 장점, 터치펜던트/스마트펜던트, 힘/순응제어, Pick&Place, 팔레타이징 · 두산로봇의 종류 - A Series / M Series H Series · 두산로봇 적용사례 - 동영상(패키징/팔레타이징, 조립, 로딩/언로딩 등 영상 시청) 	50분