

協働ロボットプログラミング制御技術

概要

メカトロニクス設計の生産性の向上をめざして、効率化、適正化、最適化（改善）、安全性向上に向けたロボットプログラム実習を通して、効率的な協働ロボット活用技術を習得します。

対象者

協働ロボットの導入を考えており、ロボットの制御プログラミングを習得しようとしている方

コース番号	日 程	時 間	日数	総時間	定員	受講料
4D025	10/7 (水)、10/8 (木)	9:00 ~ 16:00	2日	12H	10人	9,000円

内 容

1. コースの概要及び留意事項
2. ロボット安全について
 - (1) 安全衛生
 - (2) 安全通則・安全基準に関する技術指針
 - (3) ロボット災害・危険性・安全対策
 - (4) 産業用ロボットと協働ロボットの違い
3. 協働ロボットの外部機器
 - (1) センサについて
 - (2) アクチュエータについて
 - (3) ユーザーインターフェース
 - (4) 外部機器との接続方法について
4. ロボット操作実習
 - (1) 開発ツールの取扱い
 - (2) ロボット軸と座標系
 - (3) ダイレクトティーチング
 - (4) ロボットプログラムの作成
5. 総合課題
 - (1) 人とロボットが協働で行う製品組立て実習
 - (2) 協働ロボットが作業する工程の検討
 - (3) プログラム作成
 - (4) 協働ロボットの安全設計
 - (5) 試運転・デバッグ
 - (6) 作業工程の分析・評価・検証
6. まとめ



協働ロボット機器

使用機器	協働ロボット (DENSO COBOTTA)、各種センサ、開発ソフト
使用テキスト	自作テキスト
受講者持参品	筆記用具、軽作業ができる服装
講 師	北陸職業能力開発大学校 講師
ステップアップ	P.42 協働ロボットを活用した自動化システム構築技術 能開大
受講者の声	協働ロボットのプログラムについて実機を使用して学べた。
事業主の声	産業用ロボットを利用した二次加工のプログラミングに役立った。