

協働ロボットを活用した自動化システム構築技術

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自動化システムの設計・構築実習を通して、効率的に協働ロボットを活用するための電気制御設計を習得します。

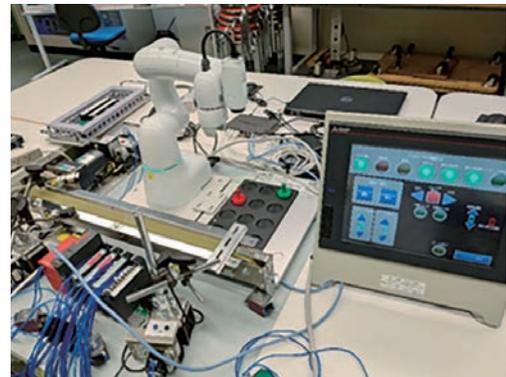
対象者

協働ロボットを活用した自動化システムを設計・構築する業務に従事する方

コース番号	日 程	時 間	日数	総時間	定員	受講料
4D026	12/23 (水)、12/24 (木)	9:00 ~ 16:00	2日	12H	8人	11,000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. 協働ロボット周辺装置とインターフェイス
 - (1) センサおよびアクチュエータとの接続
 - (2) 安全機器との接続
 - (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
 - (5) 上位制御装置との接続（例）PLC等
4. プログラム実習
 - (1) ダイレクトティーチング
 - (2) 上位制御装置を利用したロボット制御プログラム
5. 総合実習
 - (1) 実習課題の仕様確認
 - (2) 実習課題の構築
 - イ. 配線作業、点検作業
 - ロ. 協働ロボットが作業する工程の検討
 - ハ. ロボットプログラミング
 - ニ. 上位制御装置によるプログラミング
 - (3) 試運転、デバッグ
 - (4) 製作課題における動作の正確性、安全性等の検証・評価
6. まとめ



使用機器の一例：自動化システムの負荷装置の一つとして協働ロボットを使用します

使用機器	協働ロボット（DENSO COBOTTA）、各種センサ、PLC
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	
受講者の声	独学ではできなかった事ができるようになった。