

ハンドリング1日コース カリキュラム

1日

ハンドリングで使える命令を入力してみよう！！

講習内容	詳細
ティーチングの復習	<ul style="list-style-type: none">・積み木搬送ジョブの作成 (ハンドON・OFF)・マスタジョブ作成・グループで扱う入出力(IG# OG#)
変数を使ったジョブ	<ul style="list-style-type: none">・変数とは？・B変数を使ったジョブ・DIN命令・「UNTIL文」「IMOV」を使ったジョブ・I変数を使ったジョブ・演算命令・D変数を使ったジョブ
P変数を使ったジョブ	<ul style="list-style-type: none">・P変数とは？・位置データのティーチング・シフトジョブ
実習プログラム	<ul style="list-style-type: none">・パレタイジングやデパレタイジングのジョブに挑戦しよう
テンキーカスタマイズ機能	<ul style="list-style-type: none">・単独割付、同時押し割付
質疑応答	

産業用ロボットの教示等特別教育 カリキュラム(2日間)

1日目

(労働安全衛生規則 第36条 第31号)

講習内容	詳細
安全に関する知識及び法令	<ul style="list-style-type: none"> ・教育用ビデオ ・法、令及び安衛則中の関係条項
MOTOMANの紹介	<ul style="list-style-type: none"> ・機器構成、機能説明 ・キースイッチ、画面の説明
基本操作の説明	<ul style="list-style-type: none"> ・電源の投入と遮断 ・ロボット座標軸の説明
教示作業及び実習	<ul style="list-style-type: none"> ・ジョブ名称の登録説明 ・ジョブ名称の登録実習 ・位置、補間、速度の入力説明 ・位置、補間、速度の入力実習 ・軌跡の確認説明 ・軌跡の確認実習
自動運転及び実習	<ul style="list-style-type: none"> ・教示・自動運転モード、サイクルの説明
修正、編集操作及び実習	<ul style="list-style-type: none"> ・ジョブコピー、消去の説明 ・ジョブコピー、消去の実習 ・位置変更、追加、消去の説明 ・位置変更、追加、消去の実習 ・補間、速度修正の説明 ・補間、速度修正の実習 ・カット&ペーストの説明 ・カット&ペーストの実習

2日目

講習内容	詳細
実習(1日目の復習)	<ul style="list-style-type: none"> ・基本操作の復習 ・ロボット座標軸の復習 ・教示、自動運転、編集操作の復習
命令言語の入力操作	<ul style="list-style-type: none"> ・命令の追加、変更、消去の説明 ・命令の追加、変更、消去の実習 ・制御命令、IF文(条件)の説明 ・制御命令、IF文(条件)の実習
外部操作盤を利用した入出力操作	<ul style="list-style-type: none"> ・入出力命令の説明 ・入出力命令の実習
便利な機能	<ul style="list-style-type: none"> ・マスタージョブ登録、ダイレクトオープン、平行シフトジョブ等
データバックアップ	<ul style="list-style-type: none"> ・外部記憶を使用したセーブ&ロード
アラーム解除、アラーム経歴	<ul style="list-style-type: none"> ・アラーム番号4107の解除操作(位置確認操作)
修了証授与	