

産業用ロボットの検査等特別教育 カリキュラム(2日間)

1日目

(労働安全衛生規則 第36条 第32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
基本仕様	<ul style="list-style-type: none"> ・マニピュレータ ・制御盤仕様 ・制御盤機能 ・盤内冷却 ・制御盤機器構成 ・基板の役割 ・モータ型式一覧
基板の構成と信号の流れ	<ul style="list-style-type: none"> ・基板の役割, 制御回路のつながり ・機内配線図見方
基板原理と機器の概念	<ul style="list-style-type: none"> ・サーボフロー ・ACサーボモータの概念 ・検出器概要
部品交換	<ul style="list-style-type: none"> ・基板交換時の注意点 ・基板交換実習

2日目

講習内容	詳細
部品交換	<ul style="list-style-type: none"> ・基板交換実習
故障診断(トラブルシューティング)	<ul style="list-style-type: none"> ・何も表示しない ・アラーム表示なしで動作せず ・位置ズレ ・自動運転中ロボットが周辺装置と衝突 <ul style="list-style-type: none"> 干涉領域説明 干涉領域設定実習 衝突検出説明 衝突検出設定実習 ・異音 ・振動 ・サーボ追従エラー <ul style="list-style-type: none"> 軸移行実習 ・オーバーロード ・スピード異常 ・地絡 ・過電流 ・回生異常 ・通信エラー ・CPUエラー ・ウォッチドックタイマエラー ・ROMエラー ・メモリエラー
原点位置合わせ	<ul style="list-style-type: none"> ・原点位置合わせとは ・原点位置確認 ・原点位置合わせプログラム作成
保守・点検	<ul style="list-style-type: none"> ・点検項目と点検間隔 ・バッテリー, グリースアップ
修了証授与	

保守技能コース カリキュラム

1日

講習内容	詳細
第2原点位置の設定	<ul style="list-style-type: none">・第2原点位置の設定方法・アラーム発生後の処置
ツールファイルの設定	<ul style="list-style-type: none">・ツールファイル・ツールファイルの登録・ツール質量情報の設定
I/Oモジュールの追加	<ul style="list-style-type: none">・入出力基板の接続例・I/Oモジュール設定
パラメータ	<ul style="list-style-type: none">・パラメータ説明・パラメータ変更操作
コンカレントI/O	<ul style="list-style-type: none">・コンカレントI/Oとは・ラダープログラム変更操作
モータ交換実習	<ul style="list-style-type: none">・原点位置合わせプログラム作成・モータ交換実習
エンコーダ交換実習	<ul style="list-style-type: none">・エンコーダ交換実習・原点位置合わせ
質疑応答	