

コントローラコース

MPXシリーズ設計応用

このコースでは、装置のアプリケーション設計でMPXシリーズをさらに使いこなしていく事目的としています。無限長位置決めや同期制御、その他モーション制御など、より高度な使い方について、実習機を使いながら学習します。「設計基礎」コースとの連続受講をお勧めします。

受講対象者	「MPXシリーズ設計基礎」を修了された方。MPコントローラを使った装置のアプリケーション（ラダープログラム/モーションプログラム）の設計をされる方。											
研修内容	MPXシリーズ設計応用コース <u>1日目</u> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th style="text-align: left; padding: 5px;">講義内容</th><th style="text-align: left; padding: 5px;">詳細</th></tr> </thead> <tbody> <tr> <td style="padding: 5px;">位置データ管理と無限長軸</td><td style="padding: 5px;">・機械座標原点と原点設定 ・MPX位置情報 ・無限長軸の位置管理</td></tr> <tr> <td style="padding: 5px;">絶対値エンコーダ</td><td style="padding: 5px;">・絶対値エンコーダのしくみ ・セットアップと機械座標原点設定</td></tr> <tr> <td style="padding: 5px;">ラダープログラムによるモーション制御</td><td style="padding: 5px;">・速度制御とトルク制御 ・同期制御（指令同期、電子カム、追従同期）</td></tr> <tr> <td style="padding: 5px;">モーションプログラム</td><td style="padding: 5px;">・デバッグ運転の機能 ・軌跡制御（円弧補間、ヘリカル補間） ・ワーク座標系 ・軌跡制御（円弧補間、ヘリカル補間） ・プログラム実効制御（繰り返し実行、並列実行）</td></tr> </tbody> </table>		講義内容	詳細	位置データ管理と無限長軸	・機械座標原点と原点設定 ・MPX位置情報 ・無限長軸の位置管理	絶対値エンコーダ	・絶対値エンコーダのしくみ ・セットアップと機械座標原点設定	ラダープログラムによるモーション制御	・速度制御とトルク制御 ・同期制御（指令同期、電子カム、追従同期）	モーションプログラム	・デバッグ運転の機能 ・軌跡制御（円弧補間、ヘリカル補間） ・ワーク座標系 ・軌跡制御（円弧補間、ヘリカル補間） ・プログラム実効制御（繰り返し実行、並列実行）
講義内容	詳細											
位置データ管理と無限長軸	・機械座標原点と原点設定 ・MPX位置情報 ・無限長軸の位置管理											
絶対値エンコーダ	・絶対値エンコーダのしくみ ・セットアップと機械座標原点設定											
ラダープログラムによるモーション制御	・速度制御とトルク制御 ・同期制御（指令同期、電子カム、追従同期）											
モーションプログラム	・デバッグ運転の機能 ・軌跡制御（円弧補間、ヘリカル補間） ・ワーク座標系 ・軌跡制御（円弧補間、ヘリカル補間） ・プログラム実効制御（繰り返し実行、並列実行）											
実習機	MPXコントローラとΣ-Xサーボドライブの実習機を使用し、エンジニアリングツールMPE720の操作方法を学習します。 また、ラダープログラム、モーションプログラムによる設計方法を学習します。											
日数・時間	1日 9:30~17:00											
研修会場	埼玉入間、愛知、関西会場（定員各4名）											
費用	10,000円/人（昼食込み、税別）											

2026年3月～2027年2月開催日程

C15 : MPXシリーズ 設計応用(定員4名)					
	会場				
全一日間	埼玉 入間	愛知	関西	小倉	石川
4/16(木)	●				
5/21(木)		●			
6/4(木)			●		
7/24(金)		●			
8/20(木)			●		
9/10(木)	●				
10/22(木)		●			
11/12(木)			●		
12/24(木)	●				
1/28(木)			●		
2/18(木)		●			