


コントローラコース

MP3000シリーズ設計基礎

このコースは、初めてMP3000シリーズをプログラミングを行う方が、モーション制御のプログラミングの基礎を習得して頂く事を目的としています。パソコンツールの基本操作、MP3300の立ち上げ手順などを、実習機を使ってトレーニングします。

受講対象者	はじめてMPシリーズの、ラダープログラム/モーションプログラムを設計される方。 MPコントローラのプログラムについて知りたい方。																						
研修内容	<p>MP3000シリーズ設計基礎コース</p> <p><u>1日目</u></p> <table border="1"><thead><tr><th>講義内容</th><th>詳細</th></tr></thead><tbody><tr><td>スタートアップ</td><td>・MP3300のセットアップの概要 ・モーションパラメータ ・ユーザープログラム ラダープログラム、モーションプログラム</td></tr><tr><td>MP3300のモジュール構成</td><td>・MP3300の基本構成 ・モジュールのラインアップ</td></tr><tr><td>データ管理</td><td>・プロジェクトファイルとは ・オフライン編集とオンライン編集 ・プロジェクトファイルの作成、保存、書込み</td></tr><tr><td>システム構成情報の設定</td><td>・モジュール構成定義 ・モジュール構成の自動設定 ・モジュールの詳細定義</td></tr><tr><td>ラダープログラム</td><td>・MP3000のラダープログラムの特長、仕様 ・ラダープログラムのモジュール構造 ・プログラムの新規作成と編集操作 ・データレジスタ ・特徴的な命令</td></tr><tr><td>モーション制御</td><td>・MP3300のモーション制御のしくみ ・モーションパラメータ</td></tr></tbody></table> <p><u>2日目</u></p> <table border="1"><thead><tr><th>講義内容</th><th>詳細</th></tr></thead><tbody><tr><td>ラダープログラムによるモーション制御</td><td>・モーションコマンドと制御パラメータ ・定速送りのプログラム ・位置決めプログラム</td></tr><tr><td>動作確認とデバッグ機能</td><td>・レジスタリスト ・クロスリファレンス ・ウォッチと自動ウォッチ ・データトレース機能</td></tr><tr><td>モーションプログラム</td><td>・モーションプログラムの特長、仕様 ・モーションプログラムの起動方法 ・プログラムの新規作成と編集操作 ・文法 ・基本命令</td></tr></tbody></table>	講義内容	詳細	スタートアップ	・MP3300のセットアップの概要 ・モーションパラメータ ・ユーザープログラム ラダープログラム、モーションプログラム	MP3300のモジュール構成	・MP3300の基本構成 ・モジュールのラインアップ	データ管理	・プロジェクトファイルとは ・オフライン編集とオンライン編集 ・プロジェクトファイルの作成、保存、書込み	システム構成情報の設定	・モジュール構成定義 ・モジュール構成の自動設定 ・モジュールの詳細定義	ラダープログラム	・MP3000のラダープログラムの特長、仕様 ・ラダープログラムのモジュール構造 ・プログラムの新規作成と編集操作 ・データレジスタ ・特徴的な命令	モーション制御	・MP3300のモーション制御のしくみ ・モーションパラメータ	講義内容	詳細	ラダープログラムによるモーション制御	・モーションコマンドと制御パラメータ ・定速送りのプログラム ・位置決めプログラム	動作確認とデバッグ機能	・レジスタリスト ・クロスリファレンス ・ウォッチと自動ウォッチ ・データトレース機能	モーションプログラム	・モーションプログラムの特長、仕様 ・モーションプログラムの起動方法 ・プログラムの新規作成と編集操作 ・文法 ・基本命令
講義内容	詳細																						
スタートアップ	・MP3300のセットアップの概要 ・モーションパラメータ ・ユーザープログラム ラダープログラム、モーションプログラム																						
MP3300のモジュール構成	・MP3300の基本構成 ・モジュールのラインアップ																						
データ管理	・プロジェクトファイルとは ・オフライン編集とオンライン編集 ・プロジェクトファイルの作成、保存、書込み																						
システム構成情報の設定	・モジュール構成定義 ・モジュール構成の自動設定 ・モジュールの詳細定義																						
ラダープログラム	・MP3000のラダープログラムの特長、仕様 ・ラダープログラムのモジュール構造 ・プログラムの新規作成と編集操作 ・データレジスタ ・特徴的な命令																						
モーション制御	・MP3300のモーション制御のしくみ ・モーションパラメータ																						
講義内容	詳細																						
ラダープログラムによるモーション制御	・モーションコマンドと制御パラメータ ・定速送りのプログラム ・位置決めプログラム																						
動作確認とデバッグ機能	・レジスタリスト ・クロスリファレンス ・ウォッチと自動ウォッチ ・データトレース機能																						
モーションプログラム	・モーションプログラムの特長、仕様 ・モーションプログラムの起動方法 ・プログラムの新規作成と編集操作 ・文法 ・基本命令																						
実習機	MP3300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	2日 各日10:00~17:00																						
研修会場	埼玉、愛知、大阪、福岡、石川会場（定員各6名）																						
費用	15,000円/人（昼食込み）																						

C12 : MP3000シリーズ設計基礎 2024年 (定員6名)						
全2日間	会場					
	埼玉	愛知	大阪	福岡	石川	
4/2(火) ~ 4/3(水)	●					
4/10(水) ~ 4/11(木)			●			
4/17(水) ~ 4/18(木)				●		
5/8(水) ~ 5/9(木)	●					
5/15(水) ~ 5/16(木)		●				
5/22(水) ~ 5/23(木)			●			
5/23(木) ~ 5/24(金)					●	
6/4(火) ~ 6/5(水)	●					
6/18(火) ~ 6/19(水)			●			
7/2(火) ~ 7/3(水)		●				
7/3(水) ~ 7/4(金)				●		
8/7(水) ~ 8/8(木)	●					
8/21(水) ~ 8/22(木)		●				
8/21(水) ~ 8/22(木)			●			
9/3(火) ~ 9/4(水)	●					
9/25(水) ~ 9/26(木)			●			
10/2(水) ~ 10/3(木)		●				
10/9(水) ~ 10/10(木)	●					
10/22(火) ~ 10/23(水)			●			
10/23(水) ~ 10/24(木)				●		
11/6(水) ~ 11/7(木)	●					
11/26(火) ~ 11/27(水)			●			
12/4(水) ~ 12/5(木)		●				
12/4(水) ~ 12/5(木)				●		
1/8(水) ~ 1/9(木)	●					
1/21(火) ~ 1/22(水)			●			
1/29(水) ~ 1/30(木)		●				
1/30(木) ~ 1/31(金)					●	