

産業用ロボットの教示等特別教育(操作2日) カリキュラム

ウエハ搬送用途半導体ロボットコース

■ 実施時間 : 9:00 ~ 16:30

(労働安全衛生規則 第36条 第31号)

1日目

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
SEMISTAR GEKKO の紹介	<ul style="list-style-type: none"> ・機器構成, 機能説明 ・ティーチングペンダント操作キーと画面の説明
基本操作の説明	<ul style="list-style-type: none"> ・電源の投入と遮断 コントローラ起動時の状態確認 ティーチングペンダント非常停止, 外部インタロック機能 ・ロボット座標軸の説明
教示開始前確認及び実習	<ul style="list-style-type: none"> ・ティーチングペンダント操作説明 ・I/O キーの機能操作説明 各センサ監視設定, ウエハ有無確認 ・HOME キーの機能操作説明 ロボット初期化動作
各軸動作確認及び実習	<ul style="list-style-type: none"> ・JOG キーの機能操作説明 各軸動作方法 速度変更方法 LNK・LNR 切り替え方法
教示・動作確認操作実習	<ul style="list-style-type: none"> ・Teach Pos キーの機能操作説明 ティーチングポジション登録方法 NORMAL/MASTER 登録説明 ティーチングデータ登録, 変更, 消去方法 ・Check Pos キーの機能操作説明 Target 動作説明

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, 動作確認操作の復習
教示・搬送確認操作実習	<ul style="list-style-type: none"> ・Check Pos キーの機能操作説明 Get/Put 動作説明 ・搬送動作軌跡の確認説明, LNK・LNR の動作説明
各種機能説明	<ul style="list-style-type: none"> ・Maintenance キーの機能操作説明 パラメータ変更方法 エラー状態/エラー履歴の確認方法 ・Unit キーの機能操作説明 Unit 切り替え方法 ・Status キーの機能操作説明 Status 状態表示説明
修了証授与	