

産業用ロボットの教示等特別教育 カリキュラム

(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 |
| 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 | |
|-----------------|--|
| 実習 | <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、I F文（条件）の説明 ・制御命令、I F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 | |

アーク1日コース カリキュラム

| 講習内容 | 詳細 |
|----------------|--|
| 芯出し | <ul style="list-style-type: none">・トーチの芯出し・ツールデータの設定 |
| 溶接プログラムのティーチング | <ul style="list-style-type: none">・課題プログラムのティーチング練習・溶接命令の説明と入力 |
| 溶接実習 | <ul style="list-style-type: none">・溶接実習 (水平隅肉溶接、突合せ継ぎ手など) |
| | <ul style="list-style-type: none">・溶接実習 (円弧)・ウィービング |
| 溶接で使用する機能 | <ul style="list-style-type: none">・ショックセンサーの解除・チェック運転・パラメータの設定 |