

# 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	・教育用ビデオ ・法令及び安衛則中の関係条項
MOTOMANの紹介	・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	・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	・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	・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	・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	・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	・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	・入出力命令の説明 ・入出力命令の実習
便利な機能	・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	・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	・アラーム番号 4 1 0 7 の解除操作（位置確認操作）
修了証授与	

# ハンドリング 1日コースカリキュラム

講習内容	詳細
ティーチングの復習	<ul style="list-style-type: none"><li>・積み木搬送ジョブの作成 (ハンドON・OFF)</li><li>・マスタジョブ作成</li><li>・グループで扱う入出力 (IG# OG#)</li></ul>
変数を使ったジョブ	<ul style="list-style-type: none"><li>・変数とは？</li><li>・B変数を使ったジョブ</li><li>・DIN命令</li><li>・「UNTIL文」「IMOV」を使ったジョブ</li><li>・I変数を使ったジョブ</li><li>・演算命令</li><li>・D変数を使ったジョブ</li></ul>
P変数を使ったジョブ	<ul style="list-style-type: none"><li>・P変数とは？</li><li>・位置データのティーチング</li><li>・シフトジョブ</li></ul>
実習プログラム	<ul style="list-style-type: none"><li>・パレタイジングやデパレタイジングのジョブに挑戦しよう</li></ul>
テンキーカスタマイズ機能	<ul style="list-style-type: none"><li>・単独割付、同時押し割付</li></ul>
質疑応答	