

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

ウェア搬送用途半導体ロボットコース

1日目

■ 実施時間 : 9:30 ~ 17:00

(労働安全衛生規則 第36条 第31号)

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
SEMISTAR GEKKO の紹介	・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	・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	・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, ウェハ有無確認 ・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	・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	・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)	・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	・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	・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	