カリキュラムシート

分類番号 A503-110-4

訓練分野	機械系	訓練コース	産業用ロボットの導入・適用技術
訓練対象者	産業用ロボットを用いた設備の自動化・省力化業務に従事する技能・技術者等であって、指導的・中核的な役割を担う者又はその候補者		
訓練目標	産業用ロボットによる生産工程の効率化・最適化をめざして、視覚センサや力学センサなど高度なセンシング技術を理解し、知能化パレタイシングや協調運転によるロボット制御技術を習得する。		

教科の細目	内　　容	訓練時間	うち実習・まとめ
		(H)	(H)
1．視覚センサによるロボット制御実習	（1）二次元、三次元視覚センサによるロボット制御	5.0	5.0
	（2）２値化処理とグレイスケール処理による認識と適用		
	（3）キャリブレーションの考え方		
2．力学センサによるロボット制御実習	（1）ネジ回し作業における力学センサの利用とロボット制御	3.0	3.0
	（2）グラインディング作業における力学センサの利用とロボット制御		
3．パレタイシング作業実習	（1）異種ワークによる知能化パレタイシング、デパレタイシング	3.0	3.0
	（2）パレタイシングの考え方と適用		
4．協調運転	（1）２台制御によるロボット作業の進め方	3.0	3.0
	（2）協調運転によるロボット制御		
5．産業用ロボットの最新情報と今後の展望	（1）ロボット操作における新技術の紹介	2.5	0.0
	（2）ロボット制御技術における新技術の紹介		
6．安全	（1）産業用ロボットの安全管理と安全作業	1.0	0.5
7.まとめ	（1）質疑応答	0.5	0.5
	（2）訓練コース内容のまとめ		
	（3）講評・評価		
	訓練時間合計	18.0	15.0

使用器具等	多目的自動搬送供給システム
養成する能力	生産性の向上を実現できる能力