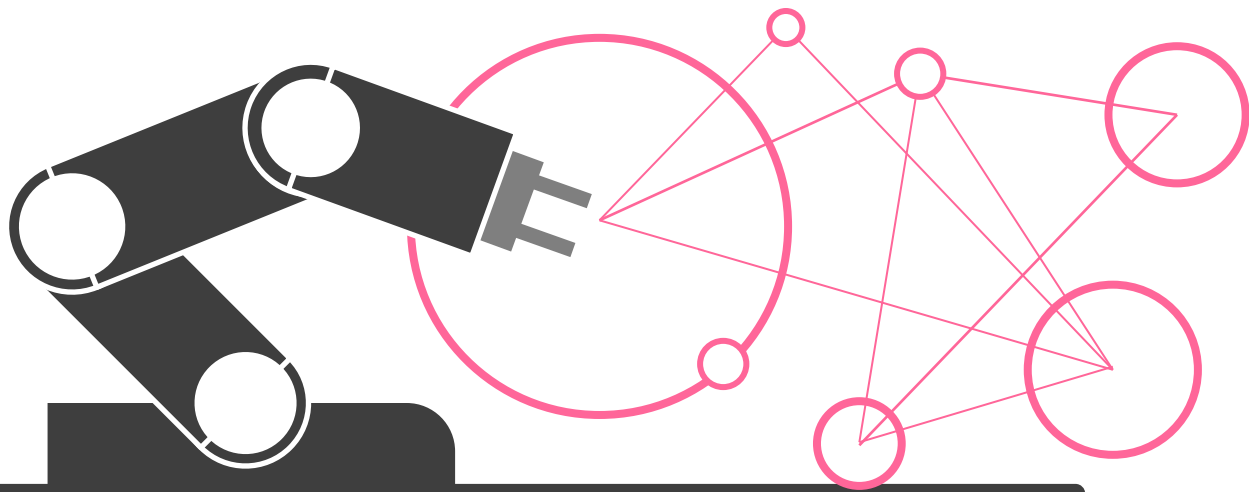


# ロボットシステムインテグレータ 育成研修



## ロボットの制御技術と、 力覚センサの活用について学ぶ

産業用ロボットに求められる工程はますます広がっています。正確で高速な動作はもちろん、センサを組み合わせ、より複雑な作業を行わせる取り組みも進んでいます。

本研修では、ロボットの基礎的な制御技術を学んだ後、「力覚センサ」を取り上げます。このセンサを活用することで、ロボットに人間のような力感覚を持たせることができます。従来のロボットでは困難だった、微妙な嵌め合いや既定の圧力での押しつけを伴う作業への適用可能性が広がります。

実際に力覚センサを取り付けたロボットを使用した実習も行います。ロボットSlurとしての“引き出し”を増やしたい方、これまでの自動機に加えてロボットの活用を図りたい企業の技術者の方にとって有意義な研修となります。ぜひ、ご受講ください。

日程：平成30年

**12月11日(火)~12日(水)**

受講料：

**10,000円**

申込み締切：平成30年

**11月28日(水)**

講師：

・株式会社デンソーウェーブ  
・株式会社ワコーテック

# ロボットシステムインテグレータ育成研修 応用コース 募集要項

日 時 第1日 平成30年 12月11日(火) 9:00~16:30  
第2日 平成30年 12月12日(水) 9:00~16:30

会 場 山形県工業技術センター 国際情報サポートセンター/生産ライン実験室  
(山形市松栄2-2-1)

講 師 第1日 株式会社デンソーウェーブ  
第2日 株式会社ワコーテック、株式会社デンソーウェーブ

受講対象 ・ロボットや自動機Sier企業の担当者  
・ロボット導入を考えている企業の設備担当、生産技術担当  
・ロボット産業への参入を考えている方  
\*主な職種：生産技術、機械設計、電機設計、システム制御等



定 員 15名  
(原則として先着申込順といたします。応募者多数の場合は、1社1名に調整させていただく場合がありますので、ご承知下さい。)

申込締切 平成30年11月28日(水)  
(申込締切日を過ぎてしまった場合でも、受講可能な場合もありますので、下記までお問い合わせください。)

受講料 10,000円

受講手続 電話で受講可否をご確認のうえ、別紙受講申込書をFAX、またはご郵送ください。後日、受講決定通知書と県の納入通知書をお送りします。  
(FAX: 023-647-3139)

納入方法 受講料は、後日送付される受講決定通知書および県の納入通知書が届いてから、納入通知書を添えて所定の金融機関の窓口で納付ください。  
なお、納付いただいた受講料は、原則としてお返しできませんのでご了承ください。

修了証書 所定の課程(研修時間70%以上の出席)を修了した方には、修了証書が授与されます。

申込み・問合せ先 (公財)山形県産業技術振興機構 研修課 松田 義弘 / 小林 久美子  
〒990-2473 山形市松栄二丁目2-1  
(山形県高度技術研究開発センター内)  
TEL: 023-647-3154 FAX: 023-647-3139

< 本研修の受講にあたり、下記事項についてご承知ください >

1. 受講者が研修施設及び器具等を故意または重大な過失により破損した場合には、その損害については、賠償していただくこととなります。
2. 研修中に発生した一切の傷病については、県および機構は責を負いかねます。
3. 本事業は厚生労働省の雇用開発支援事業費等補助金を活用しており、事業の目標を設定し成果として報告する必要があるため、**研修実施後に次の項目について聴き取りを行います**ので予めご了承ください。
  - ・受講者名、受講者性別、年齢、セミナー受講日、受講企業への就職者名、就職者の性別、業種、就職年月日、ロボット導入件数及び台数(対象となる就職者はロボット関連部署への配置された者)。
  - ・調査期間は受講した年度から3年間(2~3回/年)の予定。

## 応用コース 研修カリキュラム

月日	時間	内 容		講 師
12/11 (火)	9:00 ~ 12:00	ロボット制御技術について	<ul style="list-style-type: none"> <li>●ロボット制御の基礎 I</li> <li>1) デンソーロボットの基本操作</li> <li>2) 基本プログラム実習</li> <li>3) ロボット制御文</li> </ul>	(株)デンソー ウェーブ 池田 旭広 氏
	13:00 ~ 16:30		<ul style="list-style-type: none"> <li>●ロボット制御の基礎 II</li> <li>1) WINCAPSⅢの利用</li> <li>2) フロー制御文</li> <li>3) 機能紹介</li> </ul>	
12/12 (水)	9:00 ~ 12:00	力覚センサについて	<ul style="list-style-type: none"> <li>●力覚センサの基礎</li> <li>1) 力覚センサの概要</li> <li>2) 静電容量型6軸力覚センサの構造原理</li> <li>3) 静電容量型6軸力覚センサの特徴、強み</li> <li>4) 活用事例紹介</li> </ul>	(株)ワコーテック 鈴木 信人 氏
	13:00 ~ 16:30		<ul style="list-style-type: none"> <li>●ロボット及び力覚センサの実習</li> <li>・力覚センサを活用した嵌め合い</li> </ul>	

◎使用機材 産業用ロボット：デンソーウェーブ社製 VP6242 他

力覚センサ：ワコーテック社製 WEF-6A200-4-RCD

