

函館高専におけるFA-Sier実験

FA-Sier Practical Learning in Hakodate KOSEN

函館高専

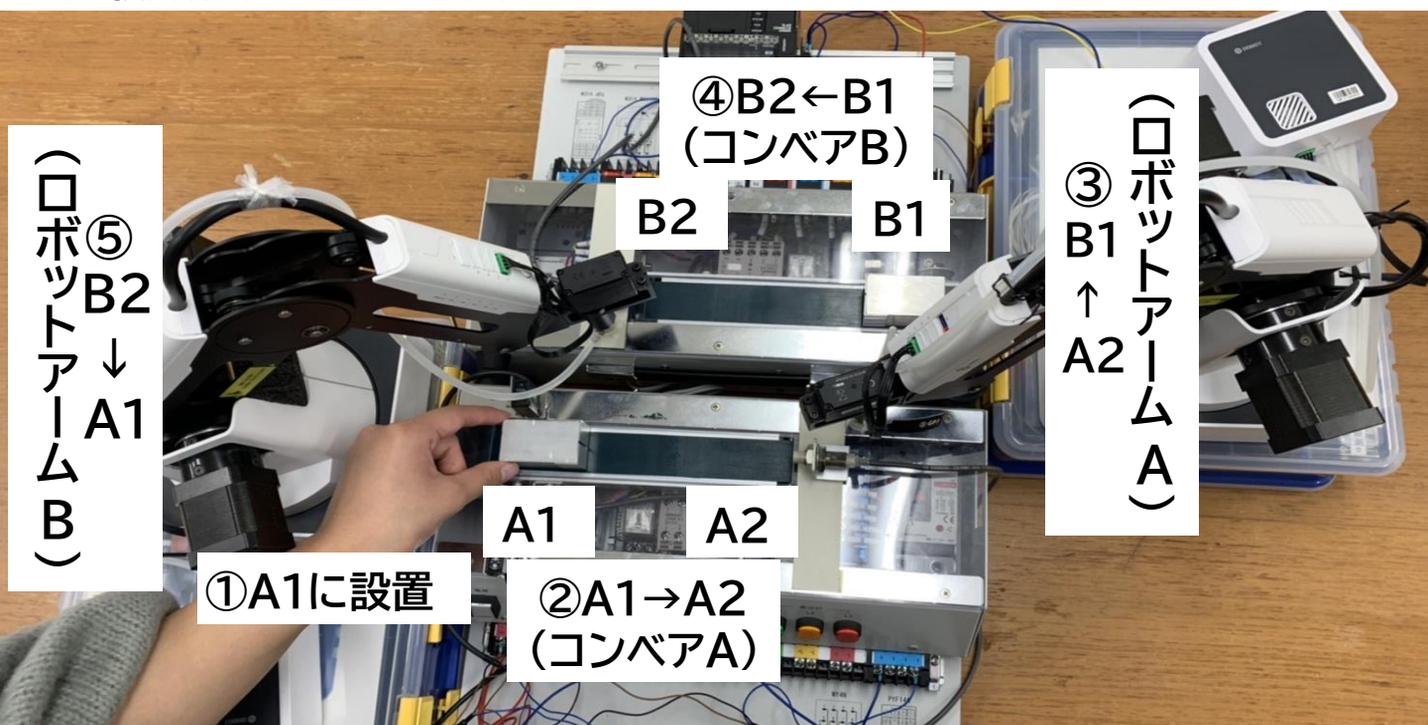
生産システム工学科 機械コース 中村尚彦

研究の概要

本校ではロボットSier育成の重要性を感じ、個別に実施されていたロボットアーム制御実験とシーケンス制御実験を有機的に結合することで、受講学生がロボットSierを容易にイメージできるような実験内容へと変更した。今回は多くのSier企業の皆さまに実験内容をご評価いただきたい。

We improve the contents of practical learning so that students can easily image the job of “Robot Sier” by combining “robot manipulation learning” and “sequence control learning” as one continuous contents.

実験課題(ワークの流れ)



実験内容

6回の実験で、上記課題をクリアするロボットFAシステムを構築

1. 順運動学・逆運動学の導出
2. パソコン言語による制御プログラム作成
3. ロボットアームのピッキング・プレイス制御
4. PLCを用いたシーケンス制御
5. 画像処理によるピッキング・プレイス制御
6. コンベア機材とロボットアームの統合

連絡先: 函館工業高等専門学校 総務課 研究推進係

E-mail: kenkyu@hakodate-ct.ac.jp, TEL: 0138-59-6345