

お客さま自らが思考し、自動化を推進するための知識とノウハウが習得できます！

# 協働ロボット 導入実戦トレーニング



## 自動化推進に必要な6つのポイントを習得！

**1** 協働ロボット  
基礎知識

---

協働ロボットの特性、基本知識、理論  
その他

**2** 自動化システム

---

自動化が実現できるターゲット選定、  
周辺機器構成、自動化プラン検討方法

**3** ハンド種類  
機能

---

様々な種類と機能、ワーク毎の活用  
方法

**4** 周辺機器連動

---

センサー、スイッチ、カメラ等の  
外部デバイス活用、接続、連携方法

**5** 協働ロボット  
ティーチング

---

協働ロボット動作のティーチング方法

**6** 安全性  
リスクアセスメント

---

安全基準（法律・法令）、安全設計の  
観点、リスクアセスメント実施方法

回数	カテゴリ	内容
<b>1日目</b> 協働ロボットの基礎知識	キックオフ	講師紹介、トレーニングの全体の流れを紹介
	協働ロボットの特徴と導入検討	ロボット全般、および協働ロボットの基礎知識 自動化ターゲット選定方法、要件定義の進め方
	協働ロボットのエンドエフェクタ	エンドエフェクタの種類、便利な機能 協働ロボットに求められるハンド
	ワークショップ1	製品パッケージングの自動化
	操作トレーニング 基本動作編	起動・終了・リカバリの方法とタスクの作り方
	協働ロボット操作課題1	ピック&ブレース
<b>2日目</b> 協働ロボットによる周辺機器との連携	ワークショップ1	製品パッケージングの自動化の振り返り
	協働ロボットと周辺機器との連動	センサーやスイッチ、表示灯などの周辺機器との接続 カメラ、PC、PLC等の外部デバイスとの連携
	ワークショップ2	実験の自動化
	操作トレーニング エンドエフェクター編	エンドエフェクタの扱い方、TCP・重量の設定方法、タスク作成
	操作トレーニング 周辺機器編	スイッチ、表示灯などIOを通した周辺機器との連携
	協働ロボット操作課題2	周辺装置連動
<b>3日目</b> 協働ロボットの安全性と自動化検討	ワークショップ2	実験の自動化振り返り
	協働ロボットの安全性	協働ロボットの安全基準（法律/法令）と安全設計
	協働ロボットのリスクアセスメント	リスクアセスメントの実施方法
	操作トレーニング 安全機能編	安全設定（領域、制限、入出力）の設定方法
	操作トレーニング 運用編	通信による連携、タスクの保存方法等
	協働ロボットシステムの実現性検討	自動化仕様検討、実現性検討
	協働ロボットのこれから	
まとめ	トレーニングのまとめ、修了書授与、質疑他	

● **基本プラン** 日程 全3日間 会場 東京羽田 人数 3人以上 価格 30万円/人

## リンクスが実戦トレーニングを提供できる理由

豊富な自社プロダクト開発実績をトレーニングに反映することで、お客さま毎に異なる幅広いご要望に対応することを可能としています。

箱詰めロボット



パレタイジングロボット



デジタルラボ



### お問い合わせWebフォーム

まずはお気軽にお問い合わせください。



[www.cobot-smx.jp/contact/](http://www.cobot-smx.jp/contact/)



**LINKX**

リンクス株式会社

〒105-0001 東京都港区虎ノ門4丁目1-40 江戸見坂森ビル8F  
 contact@linkx.dev www.linkx.dev

販売代理店



住友商事マシネックス株式会社

〒100-0003 東京都千代田区一ツ橋1-2-2住友商事竹橋ビル10F  
**TEL:03-4531-3909/FAX:03-6267-3759**