

実習目標

- 1 産業用ロボットの作動原理・操作方法を習得する。
- 2 二足歩行ロボットの制御を習得する。
- 3 CAD の使用方法を習得する。

メカトロ・CAD

使用機器

パソコン (os:Windows7, cpu:Corei5 hp 社製)

FANUC 社製 ドリルメイト α t-10A

二足歩行ロボット

ソフトウェア

You-CAM for Windows ver. 8 (JBM 社製)

Smart-CAMX4 (JBM 社製)

実習内容

1 産業用ロボット

- (1) 産業用ロボットの作動原理・操作方法
- (2) ティーチングによる演習。

2 二足歩行ロボット

- (1) 操作方法の理解
- (2) 制御演習。

3 CAD

- (1) 使用方法の理解
- (2) 問題演習。

