

# PLC 制御による位置決め制御技術

## 概要

PLC による位置決め制御の手法とそれに必要なシーケンス制御を実習を通して習得します。

## 対象者

「数値処理による PLC 制御技術」コースを受講された方、または同等の知識のある方

コース番号	日 程	時 間	日数	総時間	定員	受講料
<b>4D001</b>	11月14日(水)、15日(木)	9:00～16:00	2	12H	10名	8,500円

## 内 容

サーボモータやステッピングモータを PLC により位置決め制御を行う手法を理解し、各種パラメータ設定およびプログラム作成を実習を通して習得します。

1. 概要
  - (1) 位置決め制御の目的と用途
  - (2) 制御方式の種類
  - (3) サーボシステムの構成
2. 位置決めに関する構成要素
  - (1) モータの特徴・原理・種類
  - (2) 検出器の特徴・原理・種類
  - (3) 位置決めコントローラの特徴・原理・種類
3. 総合実習
  - (1) システム構成・仕様
  - (2) パラメータの設定
  - (3) JOG 運転、原点復帰
  - (4) 位置決め運転
  - (5) 課題実習
4. まとめ
  - (1) 全体評価及び質疑応答



(サーボ位置決め教材)

使用機器	PLC(三菱Q03UDE)、プログラミングツール(GX Works2)、サーボモータ、ステッピングモータ、工具、その他
使用テキスト	自作テキスト
受講者持参品	筆記用具、軽作業ができる服装
講 師	北陸職業能力開発大学校 講師