

第47期包装学校 ●マイクロコンピュータ制御技術専門課程（2020年7月～）

●講義時間 09:30～17:00

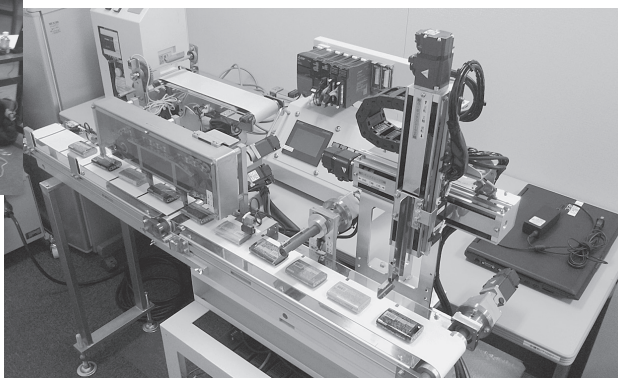
開講式・オリエンテーション

日 時	テ ー マ	講 師
7月1日（水） 10：00～17：00 東京 （包装機械会館2階）	開 講 式 オリエンテーション	包装学校長 企画運営委員

PLCメカトロ制御講座（包装機械のモーション制御）

（実際の包装機械に採用されている機械制御の言語とトレーニングデモ機を使用して、機械を制御するために必要な知識とプログラミングのテクニックを習得します。）

日 時	テ ー マ	講座のポイント（狙い）	講 師
11月17日（火）	PLC（シーケンサ）の基礎 ・ユニット構成特徴 ・ラダー言語 ・開発ツールの操作（簡単な回路を作成） モーションコントローラの特徴 ・マルチCPU構成の概念 ・システム設定、軸設定パラメータの設定、マルチCPU設定 ・モーションプログラム概要 ・モーションプログラムの作成方法 ・同期制御概念	ラダー言語プログラムを理解する プログラミングツール操作を習得する モーションコントローラシステム構成を理解する モーションプログラムを理解する モーションプログラムの作成方法を習得する 同期制御の意味を理解する	畑 野 眞 人 氏 （一社）日本包装機械工業会 技術部 部 長
11月18日（水）	運転シーケンス（ラダー言語トレーニング） ・メカデモ機にて自動運転回路を作成 横形ピロー包装機の概要説明 ・メカ機とメカトロ機 トレーニングデモ機 ・デモ機仕様書説明 ・デモ機モーションシステム概要説明 ・機械原点復帰動作説明 ・初期位置移動量の方程式 （計算式作成トレーニング）	メカデモ機で運転シーケンス回路を作成する 運転回路の標準化の重要性を把握する 横形ピロー包装機を知る 仕様書の重要性を理解する デモ機のシステム構成を把握する 横形ピロー特有の原点復帰動作を理解する 横形ピロー特有の仕様を理解する	



日 時	テ ー マ	講座のポイント（狙い）	講 師
11月19日（木）	・初期位置移動量の算出（モーションプログラムトレーニング） ・デモ機モーションプログラムの説明		畑 野 眞 人 氏 （一社）日本包装機械工業会 技術部 部 長
	不等速データテーブル （カムデータ作成トレーニング） ・色々な動作を体験（縦ピロー、ケーサなど）	カムデータの動作を体感する 他機種への応用を創造する	
	デモ機の制御システム、プログラム構成説明 ・タスクの説明	デモ機の制御システムを理解する	
	タイミングカム、クラッチ、シフト機能の説明 応用実習兼修了認定試験の課題説明 （タイミングチャート作成、プログラム作成及びデバック）	タイミングチャートの重要性を把握する	
11月20日（金）	応用実習兼修了認定試験 レジマーク制御概要の説明 他社のモーションコントローラの紹介 デモ機を使っでの自由実習	レジマーク制御の考え方を理解する 他社コントローラとの相違点を知る モーション制御設計に自信を持つ	

修了式（講座の修了者が対象となります）

日 時	テ ー マ	講 師
2021年 3月11日（木）	修了式（東京）包装機械会館2階 15：00～17：00	包装学校長 企画運営委員
3月18日（木）	修了式（大阪）大阪商工会議所 15：00～17：00	

