

◆ モーター制御実習(2班4~8日、1班 11~15日)

モーター制御実習では、モータのしくみを学び、制御方法や点検方法、実際に計測器で電流波形を計測してしくみや特性を学んでいきます。



メガテスタやメモリーハイコーダ等の様々な計測器を使用し、モータの特性を学びます。

◆ 8日(火) 宮内社長へ訓練生大会の結果報告

先日行われた訓練生大会の文化の部の各部門に出展し、3名が入賞を果たしたことを宮内社長に報告しました。



宮内社長からは「自分でも知らなかった才能に気づくことができたのではないかと、人格形成にとっても大事なことだと思うのでぜひ続けてください。」とアドバイスをいただきました。

◆ ロボット教示(2班18~22日、1班 25~29日)

この実習では、ロボットの教示方法や、ロボット教示作業を通じて安全監視や作業位置など「法令」と「会社」のルールを学んでいきます。



2人ペアを組み、教示方法と作業指揮や安全監視のルールや方法も訓練していきます。

◆ CO2半自動溶接実習(1班4~8日、2班 11~15日)

CO2半自動溶接では、材料板厚に対しての電流、電圧の調整方法を理解し各溶接方法を繰り返し訓練して、課題の三角工具立てを製作します。



指導員の作業を観察し、姿勢、送り速度等の言葉や数値では表しきれないものを「盗み」ます。



■ S-S君

被覆アーク溶接もCo2半自動溶接も、作業の方法や急所は違っていても、安全に関する確認項目や手順などは変わることがなく、その重要性を改めて学ぶ事ができました。

◆ 機械構造実習(2班18~22日、1班 25~29日)

機械構造実習では分解組付けに加え「調整作業」が増え、チェーンの張り調整やスピンドル(回転軸)の芯出し作業等を行います。また、減速機を分解して機構を現物で学んだり、分解組付けの手順書を作成するなどより現場での作業を意識した内容になっています。



芯出し作業では、ダイヤルゲージを使用して芯のズレを計測し、シムで調整を行っていきます。



■ Y-I君

今回の実習の中で「スピンドル」の芯出し作業や、減速機の分解・組付けを行い、現場の実作業に近い感覚で一つ一つの作業(技能)を学ぶ事ができました。