

◆ モータ制御実習 1班 5～9日、2班 7/29～8/2日

モータ制御実習は工場の搬送装置やロボットに多く使われているモータの仕組みを学び、有接点回路→インバータ制御→サーボ制御と、実際に結線して運転させます。制御方法だけでなく、計測器で電流波形を計測して、その特性も学びます。

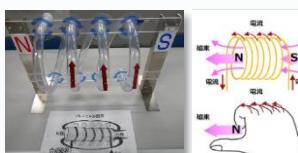


工場で不要となったモータを活用して実際に分解し構造を学びました

間違わないようにペアで確認しながら慎重に作業をします。



A/C 三相誘導モータのカットモデル



コイルに電流が流れた時の磁界の向きの考え方を模型でさらに理解を深めます。

インバータ制御では設定を変更し、モータ回転数や電流・電圧の差を比較します。

◆ 機械構造実習 1班 19～23日 2班 26～30日

機械構造実習ではスピンドル（回転軸）の芯出し作業等を行います。ダイヤルゲージを使用して芯のズレを計測し、シム調整を実施します。また、減速機を分解して機構を現物で学び、分解組付け作業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。



芯出し作業は、ダイヤルゲージを使用するので指先で集中して作業します。



■M・W
主軸の芯出し作業が難しく苦戦しました。ダイヤルゲージの扱い方やスピンドルBOXの構造、保全作業の基本を学ぶことができてとても有意義な実習にすることが出来ました。

◆ 機械要素実習 1班 7/29～8/2日、2班 5～9日

“スピンドルボックス”と呼ばれる工作機械の主軸を模した装置の分解・組み付け・調整をおこないます。

- ①正しい工具の使い方、要素部品の構造や役割
- ②主軸ベアリングの予圧調整
- ③ベルトやチェーンのテンション調整など調整に関する“感覚”も実習します



分解したスピンドルボックス



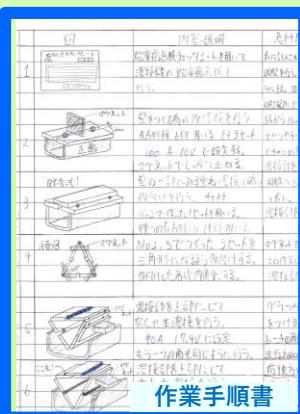
奮闘！頑張ってるぞ！ 新任のF指導員

座学では興味を持ってもらえるような経験談や補足説明が足りなかったかもしれませんが、全員で協力しながら分かりやすく教えることが出来ました。次回はさらにレベルアップして指導していきたく頑張ります！



◆ CO2溶接実習 1班 26～30日 2班 19～23

CO2半自動溶接では、板厚に対しての電流、電圧の調整をしながら各要素溶接方法を練習して、課題の三角工具立てを製作します。また、その製作手順書も提出します。



作業手順書

誰が見ても作業できる手順書を皆で考えながら作成しています

三角工具立て



■R・A
ワイヤー突き出し長さを意識しながら作業姿勢を整えるのが難しかったです。課題製作では見栄えの良いものができたのでうれしかったです。