

【機械・ロボット科2年】実習 PLC制御②



令和3年6月、機械・ロボット科2年生の実習において、P L Cの実習を行っています。

1年次にリレーシーケンス制御を行い、2年次は、ラダー図を使った基本回路を、P L C制御します。今回は2回目となり、基本回路の制御を引き続き行っています。その後は、フリッカ回路やカウンタ回路の実習を行います。

3年次では、アームロボット、ベルトコンベアーなど総合システムを制御することを学びます。

P L Cが出現するまでは、機器の制御をリレー回路やマイコンボードなどで実現していましたが、回路の複雑化・大型化により、工場の生産ラインによっては設置場所等で問題になることもありました。リレーやタイマを実際の機器として使うのではなく、プログラムとしてP L Cに記述することによりこれらの問題を解決しています。