

ロボット技術者 育成研修

定員
16名

ロボットハンド コース

ロボット
ハンド
設計技術

ロボット
ティーチング

実践的な
インテグレート
を学べる

ロボットハンドの設計技術と、 ロボットのティーチングについて学ぶ

本研修では、産業用ロボットによるピック&プレースのシステムインテグレートができるようになることを目指し、吸着と把持の2種類のロボットハンドの設計技術とロボットのティーチングについて学びます。

ロボットハンドの把持力に関する基礎的な知識を学んだ後、様々な種類のロボットハンドの特徴や、ロボットハンドの設計に必要な空圧機器の取扱いについて詳しく学びます。

実習では、産業用ロボットへのロボットハンドの取り付け方と操作方法を学ぶ他、把持力の理論計算値と実験値との比較を通じて安全率の考え方について解説します。

さらに、ダブルハンドを設定した際のツール座標系の設定方法や活用などの実習もあり、実践的なインテグレートを学べる研修となっています。

ロボットシステムインテグレータにとって必須の技術を学ぶ研修です。
ぜひ、ご受講ください。

日程

令和7年
9月25日(木)～26日(金)

受講料

事業所に勤務する方
15,000円
求職者
無料

お申し込み

締切り：
令和7年8月29(金)

講師

株式会社エイジェック
山形県工業技術センター

ロボット技術者育成研修 (ロボットハンドコース) 募集要項



事業目的	山形県内の製造業に属する事業所に勤務する技術者を対象に、産業用ロボットを活用するための知識とスキルを体系的に身に付ける研修を実施することにより、当該事業所のロボット分野への進出を促進し、雇用の安定を図ることを目的とする。	
内容	ロボットの活用に必要なロボットハンドの設計技術とロボットティーチングについて学ぶ。 (詳細はカリキュラムをご覧ください。)	
日時	■ 第1日 令和 7年 9月25日 (木) 9 : 00～16 : 30 ■ 第2日 令和 7年 9月26日 (金) 9 : 00～16 : 30	
会場	■ 山形県高度技術研究開発センター 共通機器室 (山形市 松栄2-2-1) ■ 山形県立産業技術短期大学校 実験研究棟22教室 (山形市 松栄2-2-1)	
講師	■ 株式会社エイジェック ■ 山形県工業技術センター	
受講対象	■ 生産技術や設備設計・製作企業における経験が3年程度までの方 ■ 産業用ロボットの導入を検討している企業の方 ■ 求職活動の一環で技術習得を希望する求職者	
申込資格	■ 山形県内の製造業の事業所に勤務する方 ■ 山形県内に就職を希望する求職者	
申込締切	令和 7年 8月29日 (金)	
定員	16名	応募者多数の場合は、ロボット分野に進出している企業の受講を優先し、1社あたりの応募人数の調整やお断りの連絡をさせていただく場合がございますのでご了承ください。
受講料	事業所に勤務する方 : 15,000円 求職者 : 無料	
受講手続	QRコード、またはHPのエントリーページから必要事項を記入いただきお申込みください。 ■ 後日、受講決定通知書と県の納入通知書をお送りします。	
納入方法	受講料は、後日送付される受講決定通知書及び県の納入通知書が届いてから、納入通知書を添えて所定の金融機関の窓口で納付してください。 なお、納付いただいた受講料は、原則としてお返しできませんのでご了承ください。	
修了証書	所定の課程 (研修時間70%以上の出席) を修了した方には修了証書が授与されます。	
申込み・問合せ先	(株)エイジェック山形オフィス 〒994-0015 山形県天童市泉町1-13-12 IZUMIビル ■ TEL : 023-652-9080 ■ FAX : 023-652-0480 HP : https://www.agekke.co.jp/robot-training/	



ロボット技術者育成研修 (ロボットハンド コース) 研修カリキュラム

月日	時間	内容
9/25 (木)	9:00 ~ 12:00	座学 ハンド 設計 ● ロボットハンド概論 主な把持形態と動力源-(エア、電動、磁気) 設計における把持力の考え方、など ● ロボットハンドに使用される機器の基礎 ①電動グリッパ ②真空パッド ③エアチャック ④ソフトハンド ⑤マグネットグリッパ ⑥溶接ハンド ⑦塗装 ● エンドエフェクターに使用される機器の基礎 ①接触系センサ ②画像系センサ ● ロボットハンドに使用される機器の使い分け ①ワークに応じた選択 ②把持の確認方法-(使用機器に対応するセンサ) ● 動力に関わる空圧の基礎研修
	13:00 ~ 16:00	
9/26 (金)	9:00 ~ 12:00	実習 実際の ロボット での利用 ● 実際のロボットでの利用 ①産業用ロボットへのハンドの取り付け・操作 ワークに応じたハンドの選定と把持効果の確認 ②協働ロボットへのハンドの取り付け・操作 ③テスト機材による把持力の計算と計測 グループに分かれ①～③を交代で行います。
	13:00 ~ 16:00	

使用機材

- デンソーウェーブ社製 産業用ロボット VP6242
- ファナック社製 協働ロボット CRX-10iA

本研修の受講にあたり、下記事項についてご承知ください

1. 受講者が研修施設、機器及び器具等を故意または重大な過失により破損した場合には、その損害については、賠償していただくこととなります。
2. 研修中に発生した一切の傷病については、県および㈱エイジェックは責を負いかねます。
3. 本事業は厚生労働省「地域活性化雇用創造プロジェクト」の採択を受け、厚生労働省の雇用開発支援事業費等補助金を活用しており、事業の目標を設定し成果として報告する必要があるため、研修実施後に次の項目について聴き取りを行いますので予めご了承ください。
 - ・受講企業が採用した正社員の人数、氏名、性別、職種、採用年月日、採用後の離職の有無等の雇用状況。
 - ・求職者の研修受講後の就職の有無、採用形態等の就業状況
4. 風邪の症状や発熱など、体調不良がみられる場合は参加をお控えください。
5. 本研修修了証により、雇用保険受給の際の求職活動1回分としてハローワークに認定されます。