YASKAWA

インターンシップ概要

- ①自動制御、ドライブ制御
- ②製品開発(希望者のみ: 専攻科生に限る)

安川オートメーション·ドライブ株式会社 検定・サービス本部、開発本部

© 2024 YASKAWA AUTOMATION & DRIVES CORP.

受入れ条件

第1グループ:2024年8月19日(月)~8月23日(金) |第2グループ:2024年8月26日(月)~8月30日(金) 第3グループ:2024年9月 2日(月)~9月6日(金)

《行橋事業所までの経路》

所インバータ工場

バーへ、行棒庫

(実働5日間 8:30~17:00 38時間以上)

*製品開発は上記日程の中から1週間のみを予定しています(詳細は別途調整します)

所

行橋事業所(福岡県行橋市西宮市2-13-1)

※JR日豊本線 行橋駅から徒歩10分

員

各グループ:最大10名(専攻科生含まず)

配 布 物

・安全帽、作業服、安全靴 (事前にサイズ確認を行います)

食堂用プリペイドカード

そ の

他

・交通費支給

・ホテル手配(宿泊費支給)

1丁目 行橋・▼ ■ ラーメンまるし 駅西大通り 市店 喬店 アパホテル〈 福岡行橋駅前 行橋店 正八幡宮(正八幡神社) 2丁目 北門 **見行橋店** (株)安川電機 行橋

(株)安川電機 行橋事業所

日程については、若干の変更が

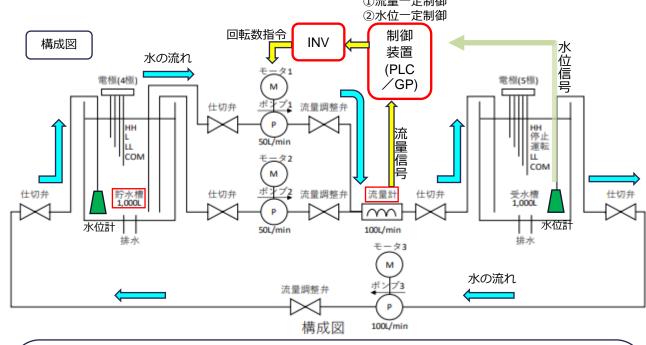
生じる可能性もあります。

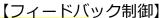
ご了承ください。

Googleマップより

インターンシップ 【自動制御】

シーケンス制御(ハード・ソフト)やフィード バック制御が体験出来ます フィードバック制御





流量一定制御:自動的に設定された流量へ制御する

- ①制御盤設置のGP(グラフィックパネル)にて目標流量を設定
- ②ポンプが自動的に運転し、水が流れることで流量が発生
- ③目標流量と実流量の偏差を算出し、INV(インバータ)にてポンプの回転数を増減
- ④最終的に目標流量へ到達

水位一定制御: 貯水槽の水位を自動的に設定された水位に制御する

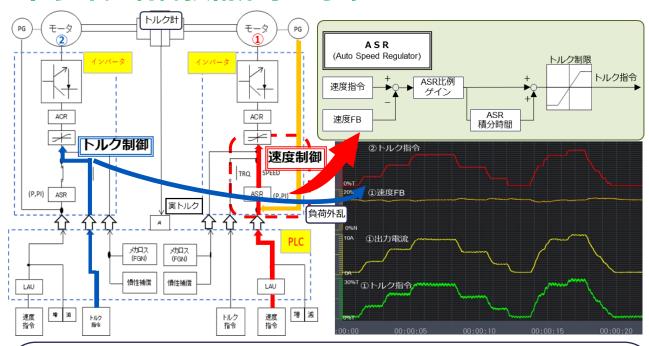
*制御方法は、「流量一定制御」と同様の内容になります





インターンシップ 【ドライブ制御】

世界最高水準の安川インバータで設備を動かす体験、 ドライブ制御技術が学べます





モータ





設定された速度指令通りの速度実績になるように、インバータ内部のトルク指令を 増減させ制御する

【トルク制御】

設定されたトルク指令通りのトルクを出力する

【体験内容】

- ①モータ速度制御で駆動中に、②モータトルク指令による負荷外乱を与え、
- ①モータが一定速度範囲内に収まることを確認する



モータ

インターンシップ__【製品開発】

開発試験室で、製品開発(ハード・ソフト)のシミュレーションを 体験してもらいます。

◆大容量ドライブ装置の開発 ※ドライブ装置とは・・・モータを駆動(制御)するための装置(インバータ、マトリクスコンバータ等)



高圧マトリクスコンバータ盤 8000kW

高圧マトリクスコンバータの開発(世界で唯一)

- →**日本電機工業会技術功績者表彰最優秀賞受賞(2009年)** 直列多重高圧インバータの開発(国内初の製品化 1996年)
 - →日本機械工業連合会会長賞受賞(2013年、省エネ機器表彰)

ドライブ装置開発に必要とされる技術

- ・パワエレ技術・・・ベクトル制御、PWM制御、パワー半導体
- ・シミュレーション技術・・・回路、制御、熱解析
- ・組み込みソフト(C言語等)・電子回路設計 等

◆高信頼性コントローラの開発 鉄鋼、社会システム、産電、湾岸荷役等に適用されている統括制御コントローラ

1970代に市場投入し、現在もなお50年にもおよび使い続けられている製品シリーズ



統合監視制御 ヒューマンインタフェース 制御情報データ収集

主幹制御 システムコントローラ



プラントの安定操業を支える最新技術

- ・デュアルCPUシステム採用及び耐環境性による信頼性向上
- ・オプションモジュール、**通信の二重化と活線挿抜**
- ・ECC機能搭載によるデータ信頼性向上

プラントの遠隔監視及びロケーションフリーオペレーション

- ・制御ネットワークの二重化、データベースの二重化に対応
- ・サーバのクラウド化による柔軟な遠隔監視
- ・プラントデータの収集と蓄積データ解析による保守性向上

チーム編成/全体スケジュール

チーム名	1	2	3	4	5
Aチーム (最大5名)	××高専○○さん				
Bチーム (最大5名)	△△高専○○さん				
Cチーム (専攻科生 最大5名)	□□高専○○さん				
宝施内容	チーム 1日日	2日日	3日日	4日目	5日日

実施内容	チーム	1日目	2日目		3日目		4日目		5日目	
オリエンテーション ・自己紹介	Α									
·安全教育 ·工場見学	В									
· 上物兄子	С									
低圧電気取扱特別教育 ·座学	Α									
(教育テキスト、DVD)	В									
	С									
自動制御 ・シーケンス制御	А			座学·工作	電気回路	流量一定制御				
・フィードバック制御	В									
ドライブ制御 ・インバータ知識	А			シーケンス制御	・モータ運転	速度制御・トルク		,,Bチーム入替	え	
・インバータ制御	В							,		
製品開発業務体験	С									
座談会まとめ	А									
	В									
	С									

スケジュール(1)

1日目

	時間	内容	担当	場所	備考
	8:00	ホテルフロント集合		ホテルフロント	
		インターンシップ開始 自己紹介、スケジュール説明		豊和会館 2 F 1 A,1B会議室	
	10:00	新規導入教育 (安全教育・工場ルールなど)		豊和会館 2 F 1 A,1B会議室	
	11:00	工場見学		各所	
	12:00	昼休み:12:10~12:55			(昼食は食堂)
d	13:00 ~ 17:00	【低圧電気取扱特別教育】 ・座学(教育用テキスト、DVD)			最終日までに「教育終了証」を 発行します

2日目

時間	内容	担当	場所	備考
8:30 ~	【低圧電気取扱特別教育】 ・座学(教育用テキスト、DVD)		豊和会館 2 F 1 A,1B会議室	
12:00	昼休み:12:10~12:55			(昼食は食堂)
13:00	Aチーム:自動制御へ			
	Bチーム:ドライブ制御へ Cチーム:製品開発へ			
17:00	- 1 - 2 - 2 - 1 - 1 - 1 - 1 - 1 - 1 - 1			

スケジュール(2):2日目_PM~5日目_AM

Τ.					
自自	時間	内容	担当	場所	備考
動制御	4時間	【机上実習】 ・電気回路実習(座学、工作) ・コントローラ(プログラム作成)		システム第1工場	リレー、タイマ、ランプな どを使用し、電気回路を作 成する(ハード・ソフト)
	4時間	【工場実習】 ①安全教育 ②計測器取扱い方法 ③シーケンス回路の読み方 ④シーケンス制御(ハード・ソフト)		システム第1工場	「シーケンス制御」を学ぶ *自動制御盤など
	4時間	⑤コントローラ取扱い方法⑥ポンプ運転ー手動モード⑦ポンプ運転ー自動モード(フィードバック制御) *流量一定制御		システム第1工場	「フィードバック制御」を学ぶ
K	時間	内容	担当	場所	備考
ライブ制	4時間	【工場実習】 ①安全教育 ②計測器取扱い方法 ③シーケンス回路の読み方		システム第1工場	「シーケンス制御」を学ぶ *インバータ盤など
御					
	4時間	④インバータ取扱い方法⑤インバータ:オートチューニング⑥インバータ: M単確認		システム第1工場	「インバータ知識」を学ぶ ・PWM波形確認 ・PLG波形確認
	4時間	【工場実習】①インバータ取扱い方法②インバータ運転「速度制御」③インバータ運転「トルク制御」		システム第1工場	「インバータ制御」を学ぶ ・PWM、PLG波形確認 ・速度制御 ・トルク制御

スケジュール(3)

2日目_PM~5日目_AM

	製	時間	内容	担当	場所	備考
CŦ	品開発	8:30 ~	製品開発試験体験		開発デバック室	
	76	12:00	昼休み:12:10~12:55			(昼食は食堂)
7		13:00 ~ 17:00	同上 *詳細スケジュールは未定		開発デバック室	

5日目

	時間	内容	担当	場所	備考
\ +	8:30 ~	【予備・追加要望対応】 Aチーム:ドライブ制御 Bチーム:自動制御 Cチーム:製品開発			
共通	12:00	昼休み:12:10~12:55			(昼食は食堂)
(III N	13:00 ~ 14:50	【座談会】		豊和会館 2 F 1 A,1B会議室	先輩社員との対話
	15:00 ~ 16:00	まとめ ・アンケート作成 ・旅費精算 など		豊和会館 2 F 1 A,1B会議室	

YASKAWA