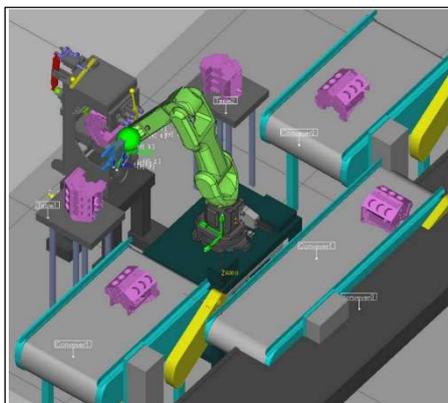


【概要】



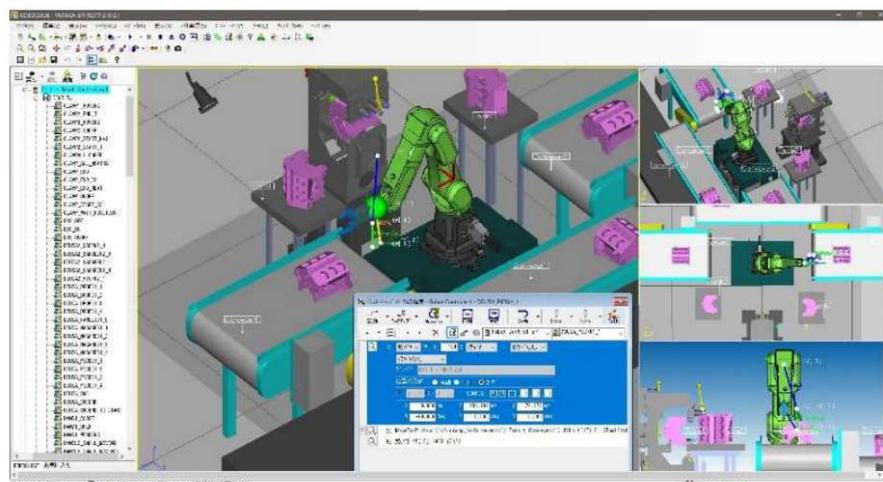
【内容】

ロボットシミュレーションソフトを導入したが使いこなせていない。ロボットだけの動作を見ても、周辺装置や他の制御装置との関係がなければ正確なシミュレーションにならない。・・・現場であれこれと修正して時間がかかる
→ロボット以外の周辺装置の制御機器を ETHERNET 経由で接続し、ロボット間インターロック信号や付随装置の入出力を含めたシミュレーションを可能とした

【効果】

オフラインティーチングとオンラインティーチングをバランスよく使いこなし現場での作業時間を短縮

- ① 周辺装置の設計 3D データをロボットシミュレーションに取り込む。
- ② 周辺装置の制御機器に ETHERNET 経由で接続する。
→ロボット以外の動作やロボット間インターロック信号や周辺装置の入出力を含めシミュレーションが可能。



・見積段階

周辺装置をふくめたロボットシミュレーションで、サイクルタイムの検証ができます。

複雑な動作も動画で説明でき、お客様に理解しやすく、コンセンサスを得ることができます。

・実機での立上げ

実機立上前に、周辺装置を含めたオフラインティーチングを行うことで実機でのデバック時間を短縮できます。

詳細位置合わせは現地、現物でのオンラインティーチングで実施することで現場ティーチングの時間短縮ができます。

サイクルタイムの検証ができていますので大きなトラブルなく、やり直しのない実機立上げが可能になります。