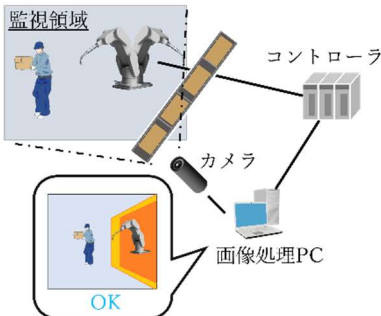


【概要】



【お客様の困りごと】 一般的にロボットを使用した設備では、安全確保のための安全柵設置や他のインターロック方法では大掛かりで費用とスペースは必要となり、また作業員の動線も確保できない。

【内容】 危険性や有害性があると判断するエリアをUI（ユーザーインターフェイス）にて指定し、エリア内に動体があるかを画像処理にて判断し、動体があるときは、ロボット動作を停止させます。

【効果】 ロボットの全稼働領域を囲う必要がないため、安価に安全柵を設置せずに安全確保できた。

ロボットを設置する場合は安全の確保の必要があります。一般的にロボットを使用した設備では、安全確保のための安全柵設置や他のインターロック方法では大掛かりで費用とスペースは必要となり、また作業員の動線も確保できません。

本システムは、危険性や有害性があると判断するエリアをUI（ユーザーインターフェイス）にて指定し、エリア内に動体があるかを画像処理にて判断し、動体があるときは、ロボット動作を停止させます。

当システムの出力はロボット以外にも応用可能なのでロボット以外の動作も停止可能です。

さまざまなロボットと通信技術に対応したシステム構築のご提案が可能です。

【対応可能ロボット】

- ・安川電機 Motoman
- ・Kuka
- ・デンソー
- ・ユニバーサルロボット

【通信技術】

- ・TCP/IP
- ・OPC-UA
- ・SLMP
- ・Modbus
- ・ORiN
- ・CC-Link
- ・HTTP

