

～ 設備投資額の抑制、稼働率向上、ロボットプログラミングの効率化 ～

現状

■ **カン・コツ・経験に頼った設備設計、ロボットプログラミングは実設備で試行錯誤して作成**

- ロボット設備の仕様～詳細設計まで、経験のある技術者が机上で検討している。
- 経験を積んだ技術者でも、机上では将来必ず発生する生産変動に対する設備変更ミニマム化やロボットの稼働率向上まで含めた精度の高い検討は困難。
- 生産変動やモデルチェンジ対応でロボットプログラミング変更の実設備を使った多くの時間を要する。

将来

■ **3Dデータを活用した事前検討の実現**

- 単に3D上でロボット動作を再現するだけでなく、自動計算、支援機能を駆使して短時間で高精度なアウトプットを得ることが出来ます。
- 複雑なロボットハンドを機構定義を含めて動作検証できます。
- ロボットとライン全体を含めた制御ロジックの検証ができます。

■ **オフラインプログラミング(OLP)の実現**

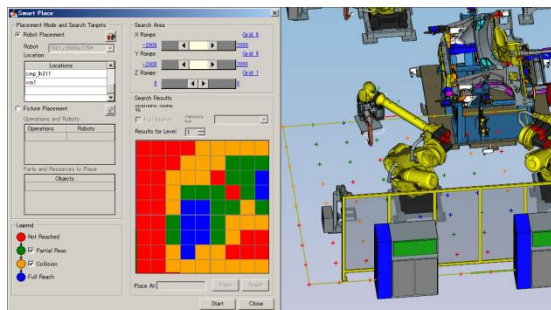
- ロボットメーカーや機種によらず、高精度なプログラミングを実現します。
- 実機ロボットの生産プログラムを正確に取り込み再利用することが可能です。
- 3Dデータからプログラムを自動生成することで大幅な工数削減を実現します。

ソリューション(仕組み)

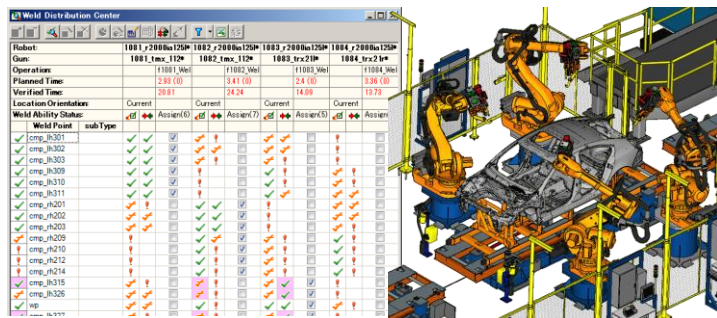


最適化支援機能

➢ 予め作成されたロボット教示点に対し、成立性を自動計算する支援機能が用意されています。



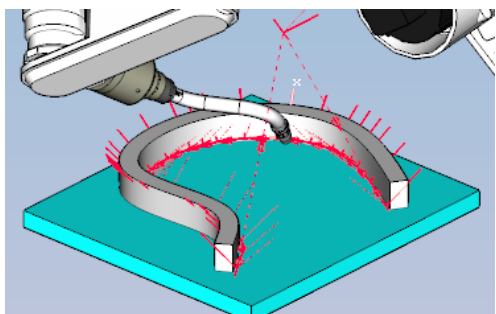
設備配置妥当性チェック



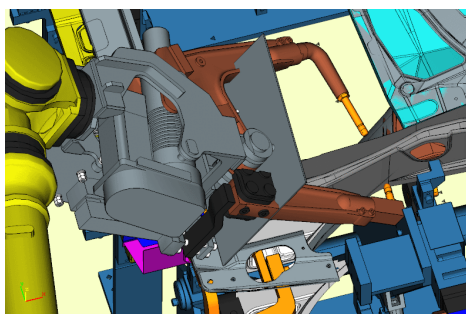
作業分担支援機能(SPOT溶接)

ロボットプログラミングの自動化

➢ 製品3Dデータから、アーク溶接等のプログラミングデータを自動生成します。



教示データ自動生成



自動干渉回避経路生成

豊富なロボットアプリケーション対応

➢ その他各種ロボットアプリケーションに特化した検討機能や自動化機能を有しています。

