

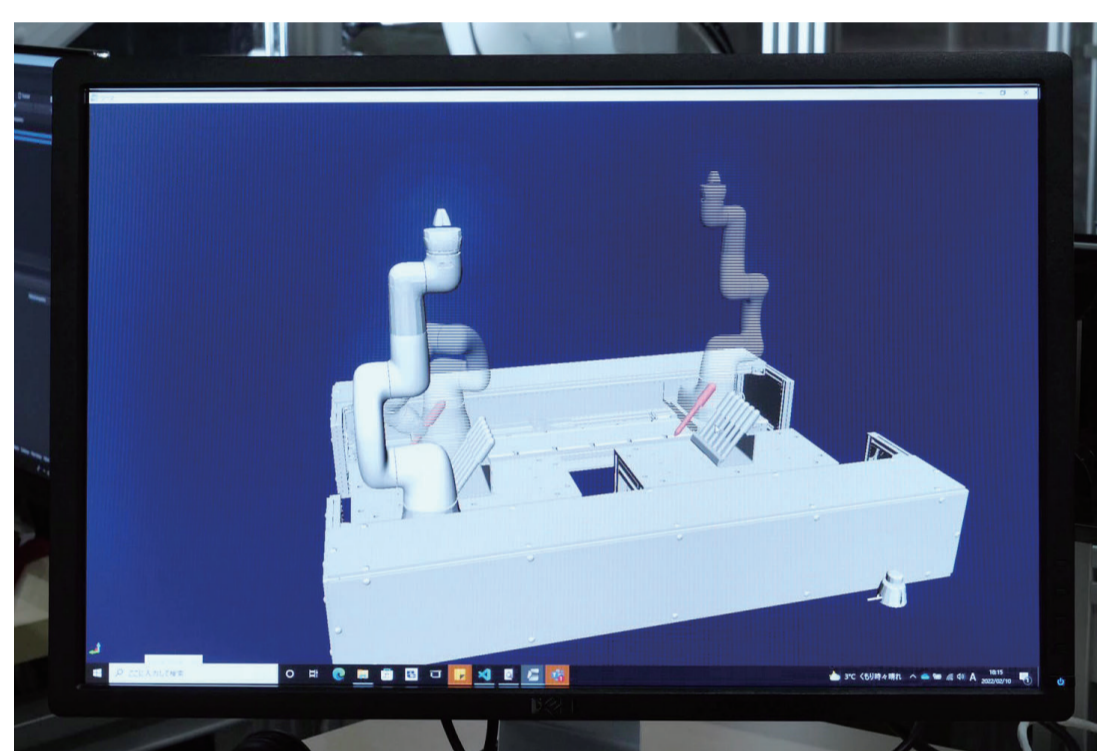
「最適経路計画」による 複数台ロボットの干渉回避



- 動的な「最適経路計画」を使い、COBOTTA同士が干渉しない経路をプログラミングレスで実現。
- 走行軸に載せた2台のCOBOTTAで、ペンのピック&プレースを実施。

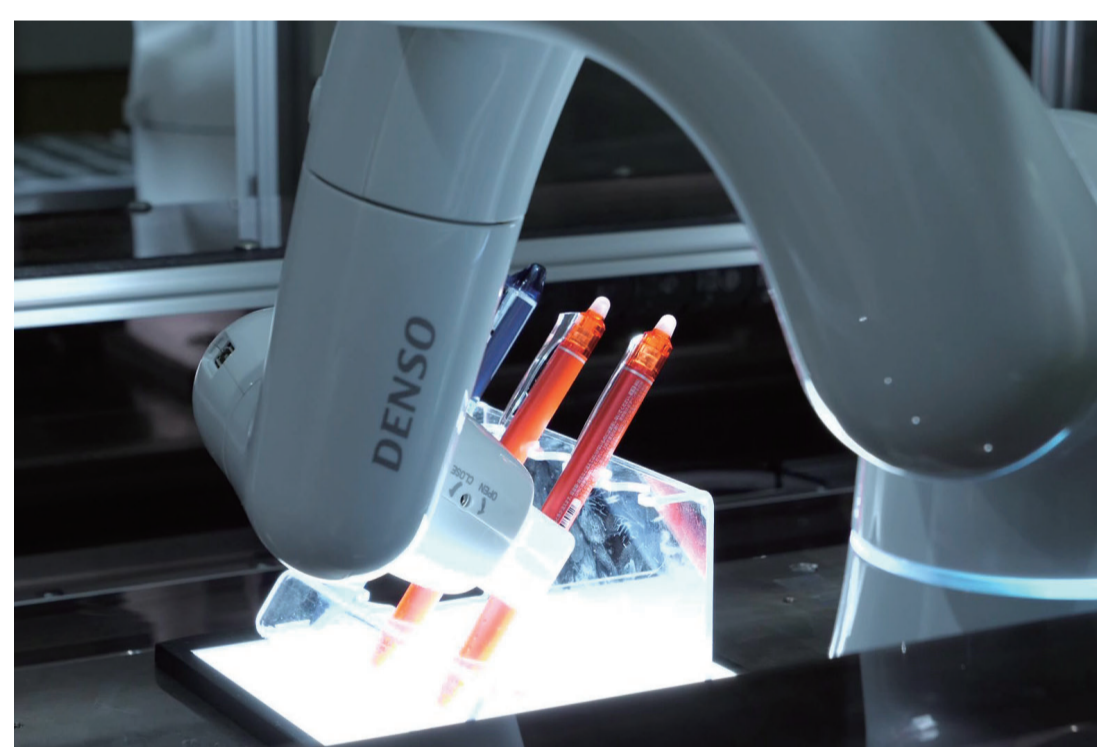
WINCAPS Plus「最適経路計画」

「最適経路計画」は、ロボット動作の開始地点・終了地点を指定すると、障害物を回避し、サイクルタイムの最も短い経路を自動生成。作業者が異なっても同じパフォーマンスでロボットを動かすことができます。



カメラで状況を認識しながら 経路を動的に生成

COBOTTA2台と人が協働してボールペンのピック&プレースを実施。供給場所におけるペンの有無・ペンの種類をカメラで認識し、最適経路計画で経路を動的に生成します。



ロボット・治具・ワークが密集する設備でも 簡単に最適な経路生成

長尺のワークを扱ったり、狭小スペースでロボットを動かすと、ロボットや治具、ワークが衝突する危険性が高まります。最適経路計画を使えば、複雑な経路の生成も簡単。プログラミング工数を低減できます。

