

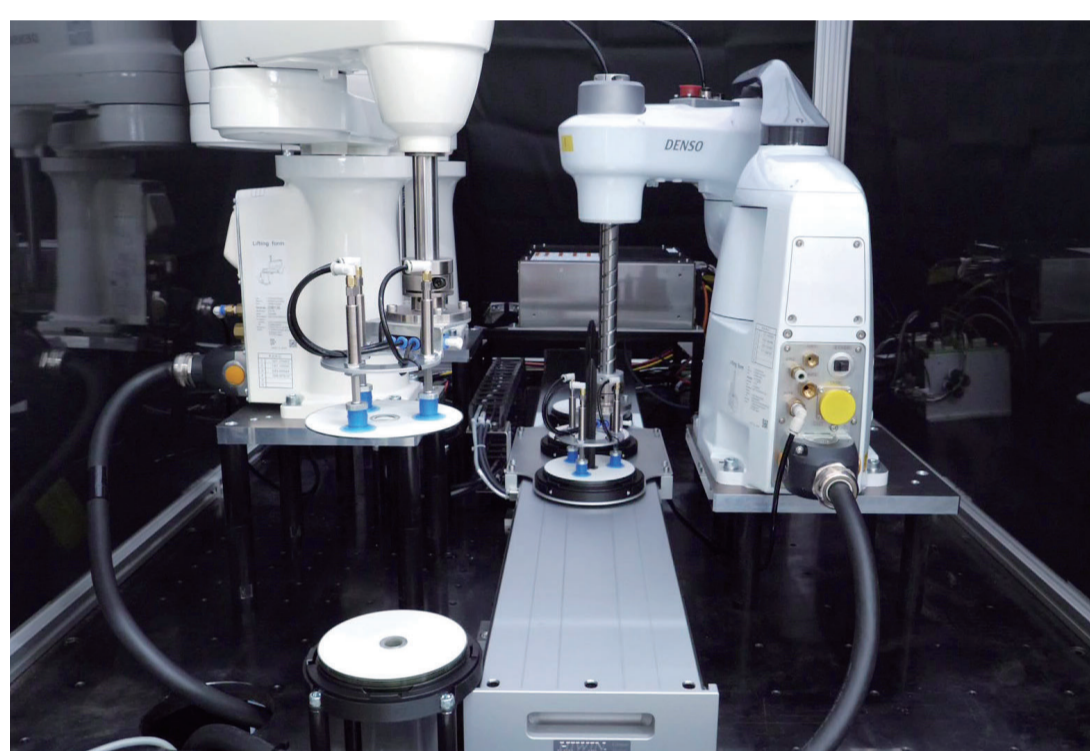
電子カムを活用した高速ワーク整列



- 電子カムによる複数台ロボットのリアルタイム同期制御で高速なワーク整列を実現。
- 設備全体の速度を自由にコントロールすることができるため、生産量の変動にも即座に対応可能。

RC9に電子カムを実装し、統合制御を実現

RC9のTwinCATリアルタイム層でソフトウェアPLCと電子カムを使用し、複数台のロボットと外部軸を統合制御。電子カムの仮想マスタ軸に対してソフトウェアPLCが指令コマンドを送ることで、ロボットと外部軸が同期します。



電子カムで生産量変動にも対応

電子カムを使うと、仮想マスタ軸に紐づいてロボットや外部軸にひもづくスレーブ軸の位置が一意に決まります。

仮想マスタ軸の速度変更に伴い各スレーブ軸の速度も変わるため、作業速度の変更が容易です。



専用ツールを活用し、プログラム工数低減

RC9はTwinCATを搭載しているため、電子カムの動作パターン生成時にはベッコフオートメーション社提供の「TwinCAT3 Cam Design Tool」を活用可能。容易に導入でき、プログラムを個別に作成することなく同期制御できます。

