

高難度作業に対応

- － 周辺機器を統合制御し、高生産性・高難度対応可能なセル生産システムを構築
- － 内蔵力覚センサにより高精度な組立作業を実現

複雑作業を実現する独自開発の内蔵力覚センサ

COBOTTA PROのセカンドアームに力覚センサを内蔵し、ギアの組立のような高難度作業に対応可能

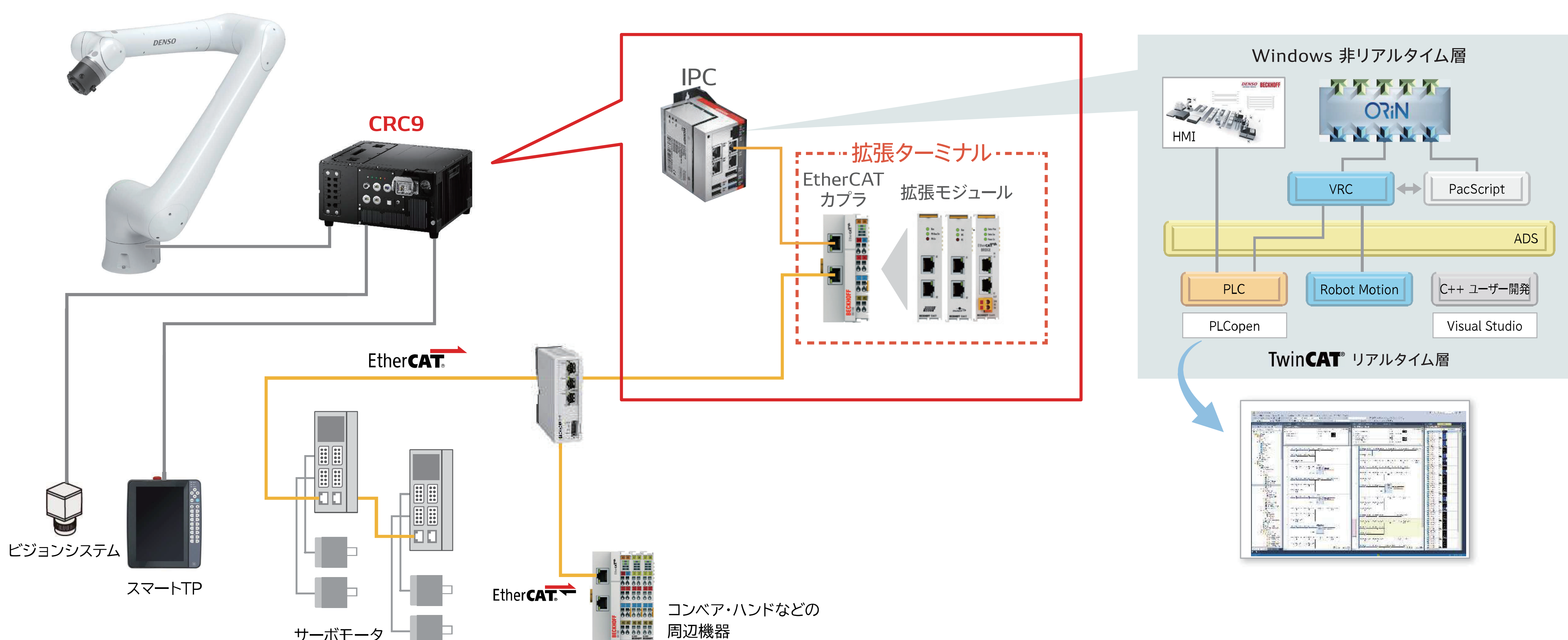
剛性の高いシャフトの微小な変形を検出して、ロボット先端部に生じている

各方向の力を検出する独自開発センサ。スリムなロボットアームの形状に合わせて

中空構造にすることで、力覚センサを内蔵しながらも機内配線が充実

力覚センサを別途準備する必要がないので、システム構築のコスト・工数低減に貢献

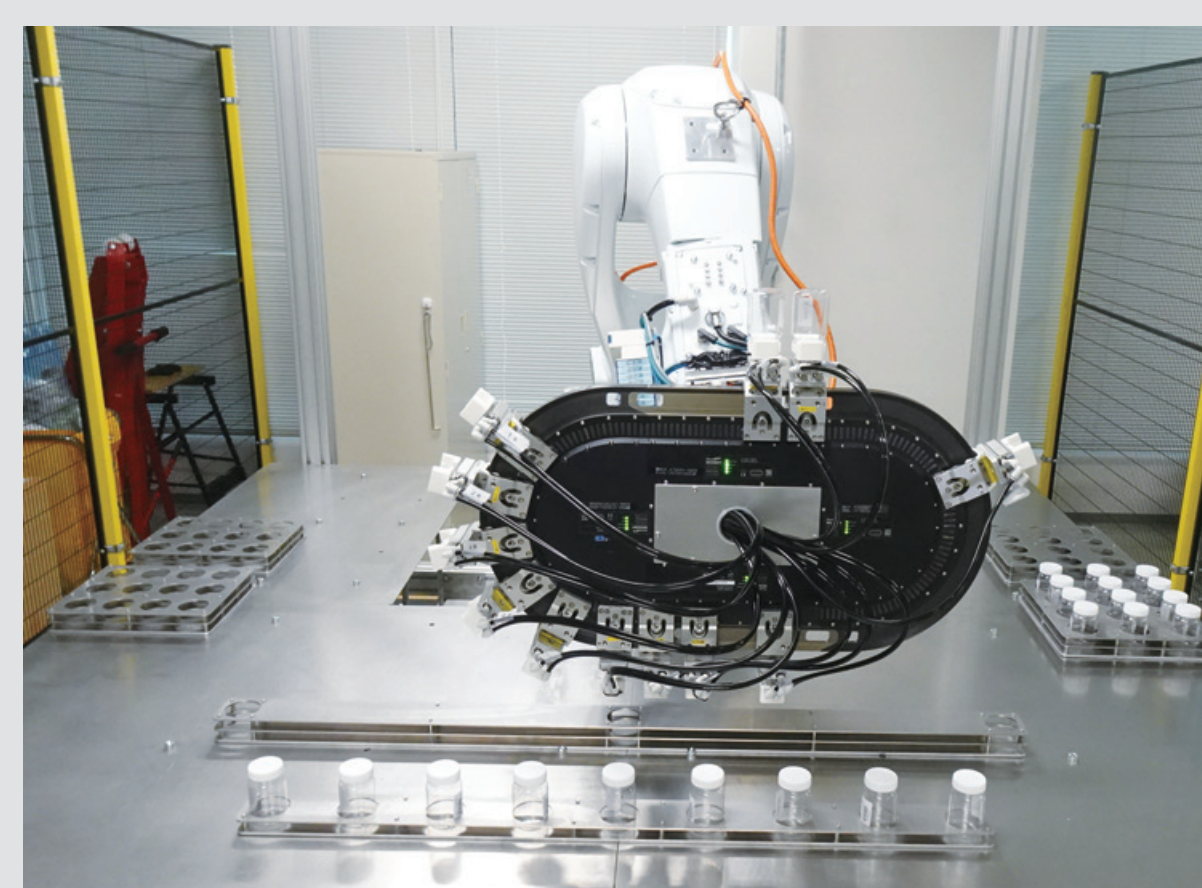
CRC9で周辺機器を統合制御した、拡張性の高いセル生産システムを構築



COBOTTA PRO専用のロボットコントローラ「CRC9」では、ロボットのみならずビジョンやサーボモータなどの周辺機器の統合制御が可能で、TwinCATリアルタイム層での開発も可能
組立や検査など、高難度な人手作業の自動化に貢献

高難度作業例)リアルタイム同期制御によるピック & プレース

CRC9はTwinCATリアルタイム層で開発可能なため、EtherCAT対応の外部アクチュエータを連携したリアルタイム同期制御によるピック&プレースを実現
従来チャック待ちで停止していた時間もロボットが次の目的位置まで移動できるため、減速や停止する時間を減らし、サイクルタイム短縮に貢献



動画はこちら

