

簡単セットアップ

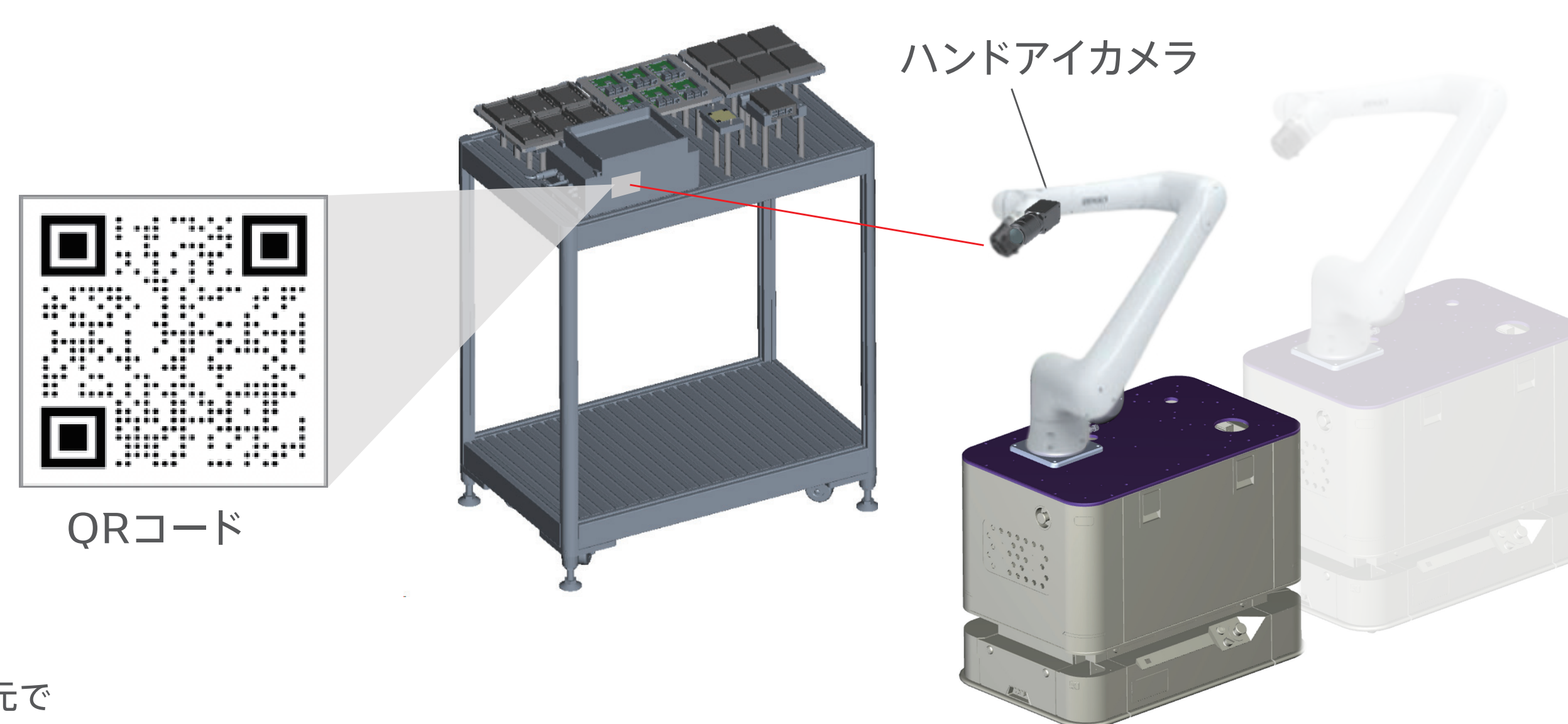
- － QRキャリブレーション機能を活用し、再ティーチングなしで位置ずれ補正
- － CRC9で周辺機器を統合制御し、シンプルな設備で構築工数を低減

QRコードを活用し、ロボットの位置補正や作業の切替が可能

※QRキャリブレーション機能として、2024年度中にリリース予定

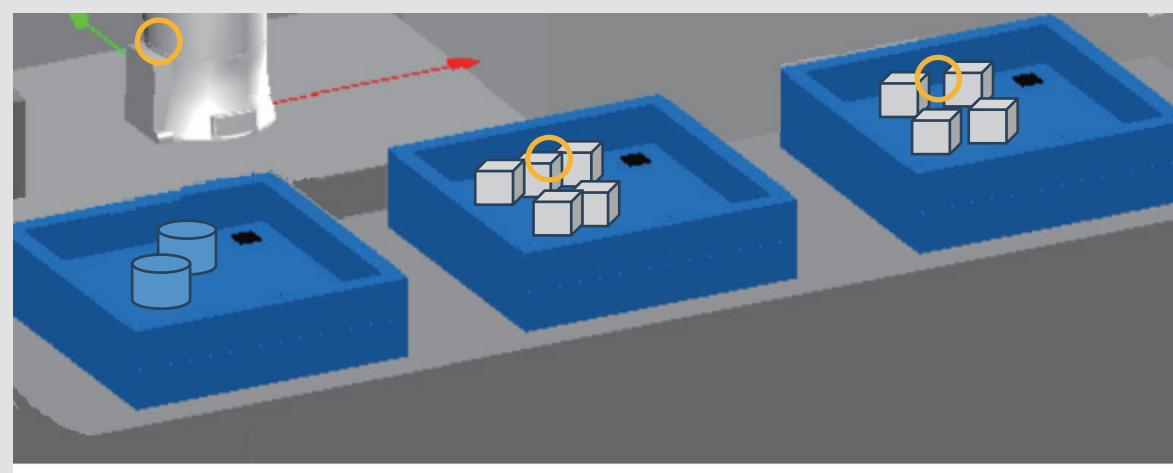
移動先の作業台に貼付されたQRコードを認識することで、AMRと作業台の相対位置が変化した場合でも再ティーチングすることなく座標を補正

また、QRコードに様々な情報を付加すればロボットに作業指示を与えることもでき、多工程作業でも手間なくセットアップ可能



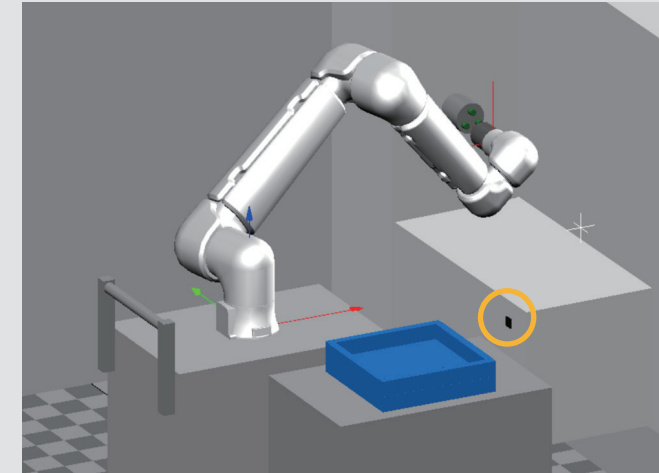
QRコードを基準に、距離や傾きを含めた3次元で
ロボットとワーク、作業場の相対的な位置関係を認識・補正が可能

【QRコード活用例①】



通い箱に、品番・数量・ロット番号などの情報を付与した
QRコードを貼付
品番・数量情報によって異なる場所への搬送作業を実行
ロット番号を読み取りトレーサビリティも確保

【QRコード活用例②】



各作業場に場所情報と実行するタスクの情報を付与した
QRコードを貼付
AMRに載ったロボットがQRコードを読み取り、
位置を補正し、作業場に応じたタスクを実行可能

ロボットと周辺機器を統合制御し、シンプルな設備構築を実現

人手作業の置き換えで活用されることが多い
人協働ロボットは、ロボットと様々な周辺機器
の制御を集約したセル生産システムの構築が
最適

COBOTTA PROのコントローラCRC9では、
ロボットのみならず周辺機器も統合制御可能
カメラやハンド、AMRなどのサードパーティ
製品を活用し、シンプルな設備の構築を実現
CRC9は、AMRから直接電力供給できるDC
電源仕様を開発中(※)。DC-ACインバータが
不要になるため、AMR内の設置スペース削
減可能

※DC電源仕様は2025年度リリース予定

