

力制御の立上げ工数を削減

事例 | 挿入・押付け・做い作業

従来
6種類・36項目

項目	単位	項目	単位	調整範囲
仮想粘性	X %	仮想粘性/パラメータ	X %	0~100
仮想粘性	Y %	仮想粘性/パラメータ	Y %	0~100
仮想粘性	Z %	仮想粘性/パラメータ	Z %	0~100
仮想粘性	Rx Kgcm ²	仮想粘性/パラメータ	Rx %	0~100
仮想粘性	Ry Kgcm ²	仮想粘性/パラメータ	Ry %	0~100
仮想粘性	Rz Kgcm ²	仮想粘性/パラメータ	Rz %	0~100
仮想バネ	X %	仮想バネ/パラメータ	X %	0~100
仮想バネ	Y %	仮想バネ/パラメータ	Y %	0~100
仮想バネ	Z %	仮想バネ/パラメータ	Z %	0~100
仮想バネ	Rx Kgcm ²	仮想バネ/パラメータ	Rx %	0~100
仮想バネ	Ry Kgcm ²	仮想バネ/パラメータ	Ry %	0~100
仮想バネ	Rz Kgcm ²	仮想バネ/パラメータ	Rz %	0~100

かんたん設定
1種類・6項目

項目	調整範囲
並進成分	X 0~3
	Y 0~3
	Z 0~3
回転成分	Rx 0~1
	Ry 0~1
	Rz 0~1

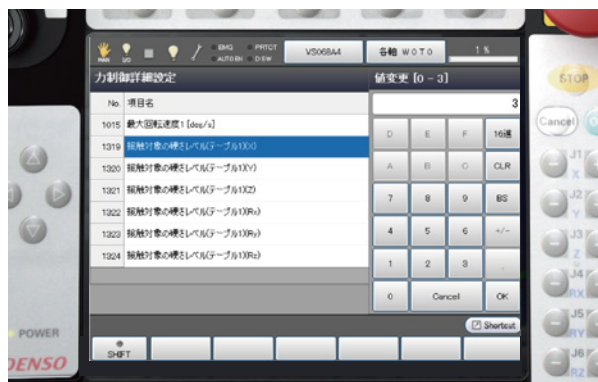
見どころ①

力制御の設定項目を減らして立上げ工数削減

- 従来の力制御機能はパラメータ調整が多く、設定に時間とノウハウが必要でした。本デモ機は簡単な設定で、力制御の立上げを大幅に簡素化します。
- 力制御の簡単設定には、NTUシンガポールやMITのロボット工学・AI研究成果を活用するEureka Roboticsの技術を採用しています。
- 従来の力制御機能で必要だった6種類・36項目のパラメータ設定を1種類・6項目に削減。力制御の立上げ工数を従来比約60%削減します。

見どころ②

硬さレベル基準の設定で属人化を抑制



- 従来は仮想粘性や仮想バネなど専門的なパラメータの調整が必要だった力制御を、接触対象の硬さを基準に設定できます。
- 並進方向4段階、回転方向2段階の硬さレベルを中心としたシンプルな設定により、担当者ごとのノウハウに依存しにくい立上げを支援します。
- 複数メーカーのカセンサに対応し、導入時の選択肢を広げます。

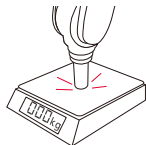
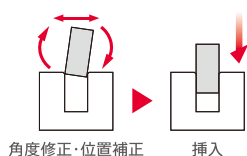
見どころ③

簡単設定なのに精密組付け作業に対応

- 展示機では硬さレベル設定による力制御を用いて、クリアランス20μmのベアリングへのシャフト挿入を実演。簡単設定でも精密な組付け作業を実現できます。
- 硬さレベルの設定だけで目標制御力に対して±1.5Nの範囲で力制御が可能です。

[部品挿入の做い動作]

[定圧入などの押付け動作]



[位相合わせを伴う嵌合い]

