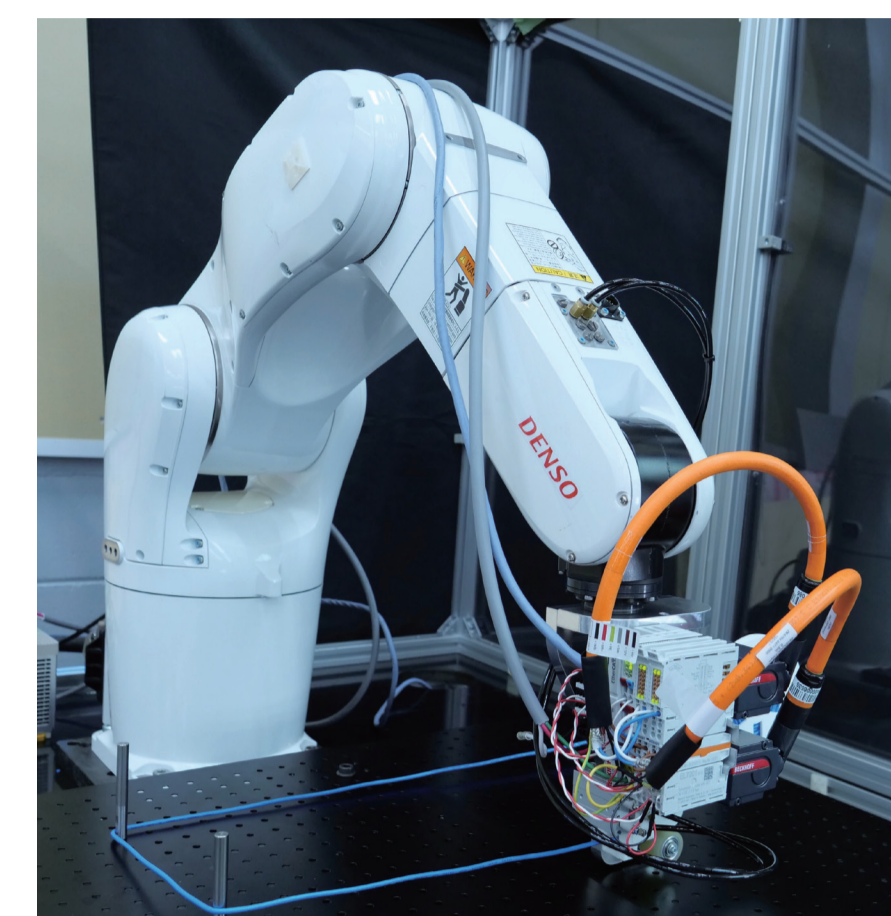


電子カムを活用したケーブルの配策作業の自動化

- 電子カム機能 “TwinCAT3 NC Camming” を活用することでロボットの動作とケーブルの送りをリアルタイムに同期
人手に頼っていたケーブルの配策作業を自動化

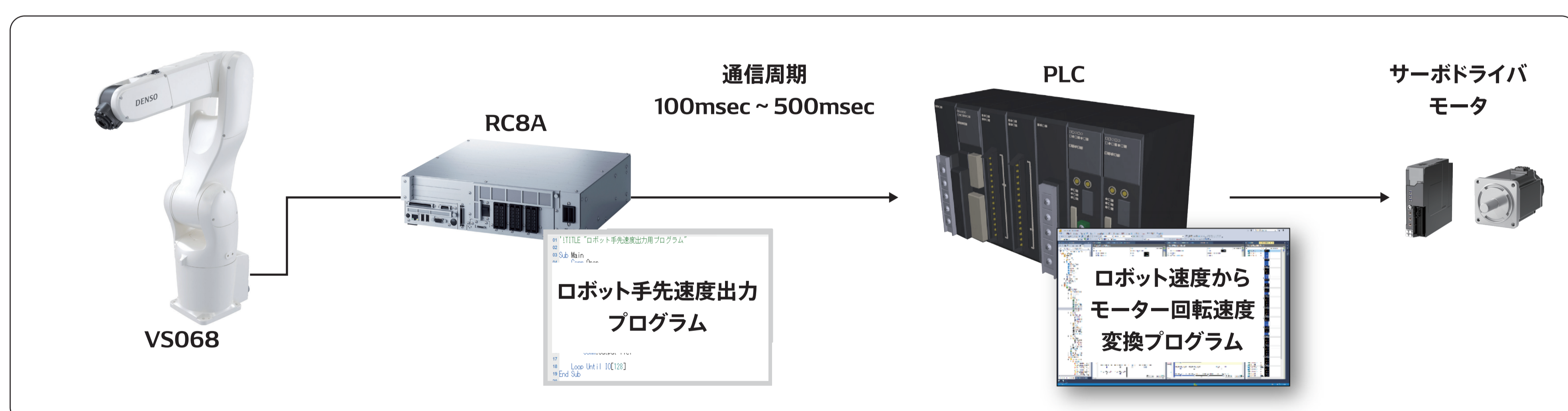


電子カムを活用したロボット制御を実現

従来

ロボットと送り装置を通信させて同期をとる場合、ロボットコントローラ側にはロボットの手先速度を出力するプログラム、PLC側にはロボット速度からモータの回転速度に変換するプログラムをそれぞれ実装しなければならず、更に開発環境や言語が異なるため工数が肥大化
また、ロボットと送り装置の通信遅延が発生しやすく、送り動作が安定しないという課題があった

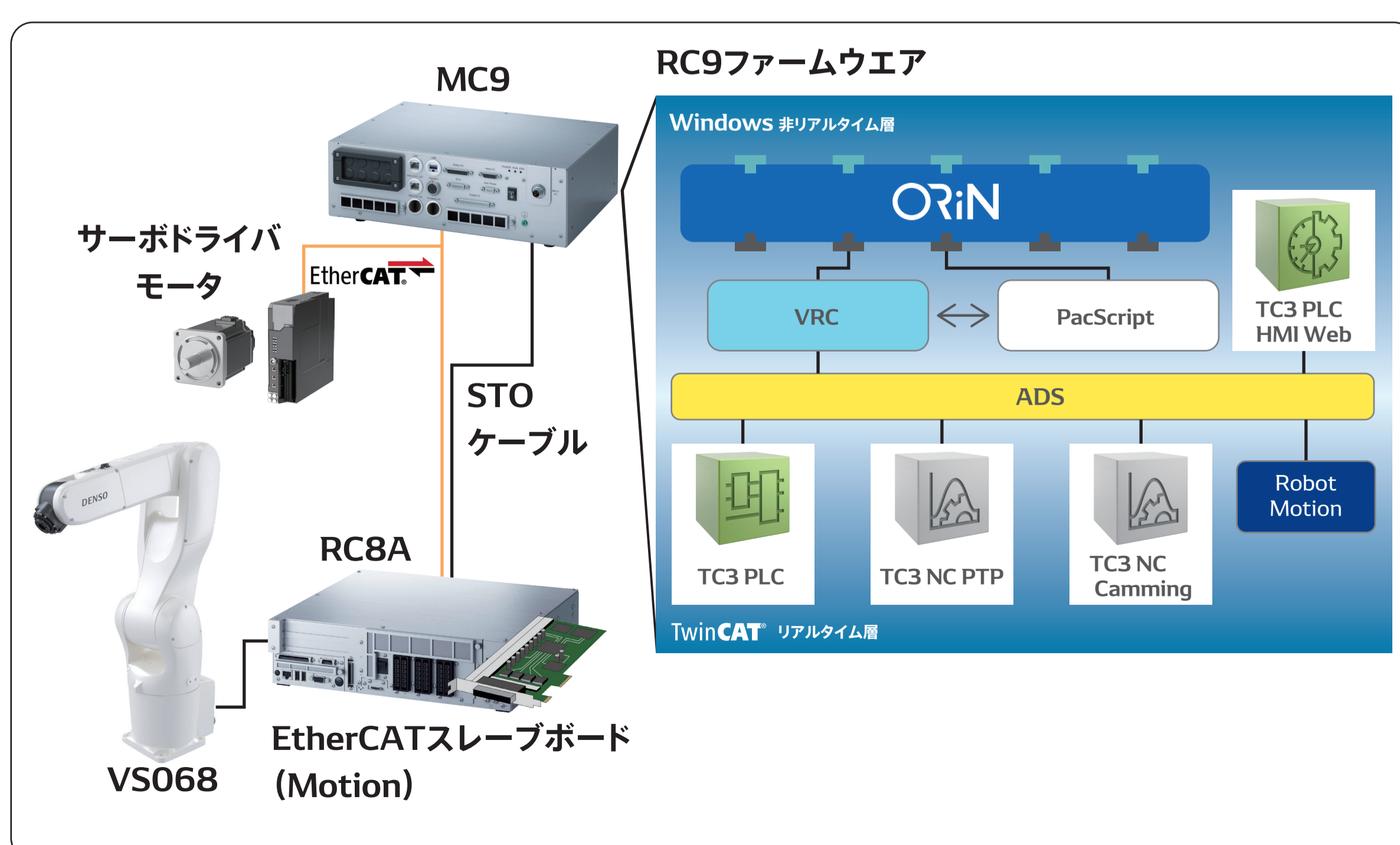
システム構成



電子カムを活用した制御

- ① ロボット動作とケーブルの送り動作を統合開発環境下で実装可能
- ② シームレスな接続が可能で通信遅延がなく、ロボットと送り装置のリアルタイム同期制御を実現
- ③ 電子カム機能による安定したケーブルの送りを実現

システム構成



電子カム使用時の動作イメージ

