

Gコードからの直接ロボット制御

- Gコード読み込み機能の“TwinCAT3 NC I”を活用することで、CAD/CAMソフトウェアで幅広くサポートされているGコードから直接ロボットの制御が可能となり、ティーチングとプログラミングにかかる工数を大幅削減

Gコードを活用したロボット制御を実現

Gコードを活用することでロボット専用言語を使用せずにロボット制御が可能

シール材塗布作業などの複雑な軌道を必要とするアプリケーションに対して調整工数を大幅削減

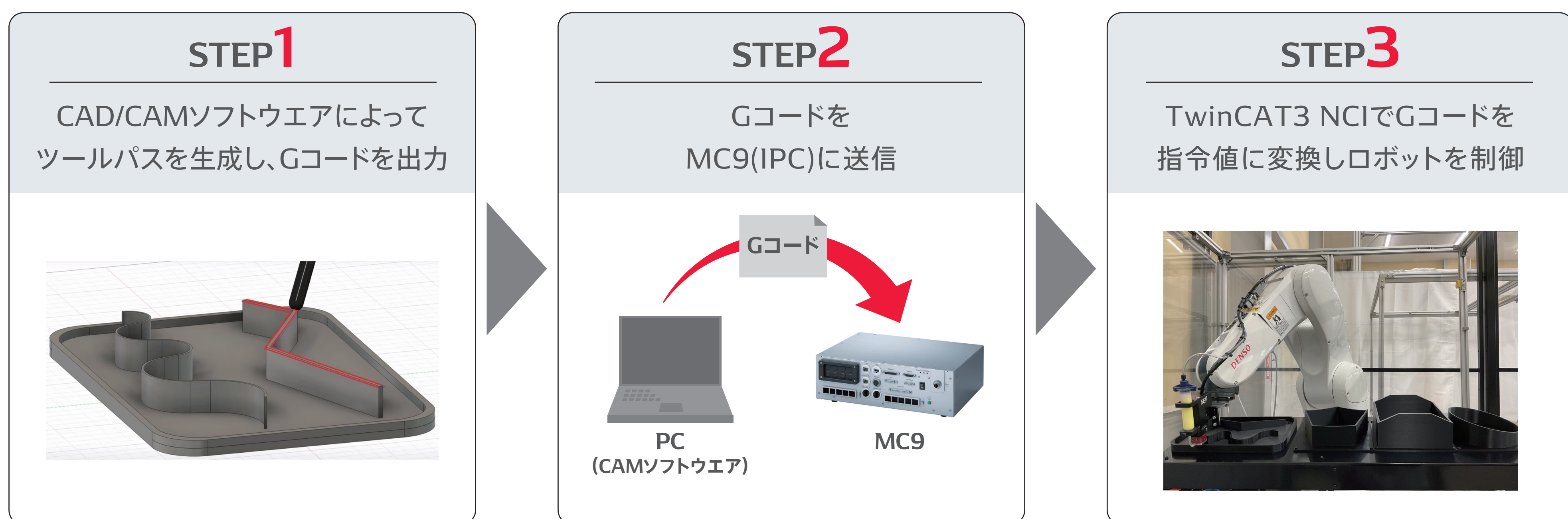
従来

対象製品ごとの異なる形状に合わせて、経路上の膨大なウェイポイントのティーチング、それらを繋ぐためのプログラミングによって調整工数が肥大化



Gコードによる制御

CADで作成した図面を基に、CAD/CAMソフトウェアを使用し、オフライン上でツールパスを生成し、Gコードを出力
 ロボットコントローラ内のTwinCATでGコードが処理でき、直接ロボットアームを制御でき従来の様なウェイポイントの登録作業が不要となるため、調整工数を大幅削減



想定アプリケーション

シール材塗布、接着剤塗布、バリ取り、研磨等

システム構成

