

ティーチング作業がスピードアップ



ロボット簡易ティーチングシステム

SRT (Simple Robot Teaching System)



低コスト

省力化

作業軽減



ロボットに
更なる活力！

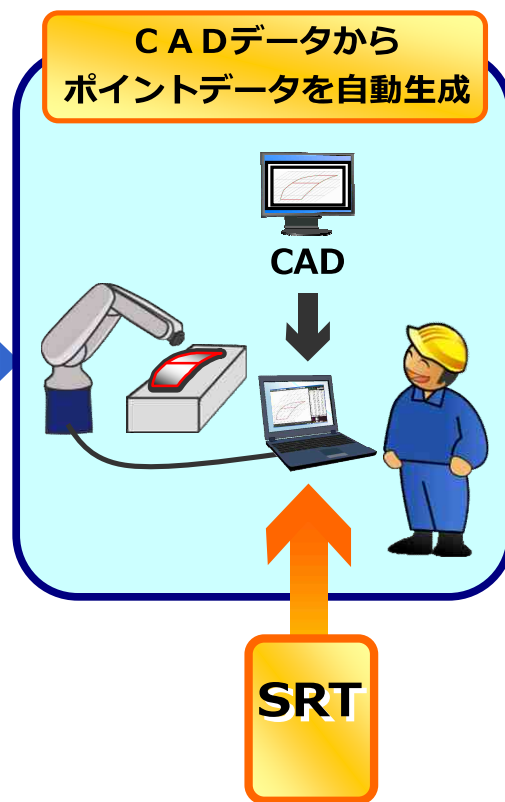
従来の方法

ティーチング作業による
ポイントデータの作成



SRTを使った場合

CADデータから
ポイントデータを自動生成



CADデータ活用で稼働率アップ！

—主な用途—

- シーリング塗布ロボット
- 研磨(バリ取り)ロボット 等

ロボット簡易ティーチングシステムとは

CADデータのDXFファイルを読み込み、ロボット用ポイントファイルへ自動変換し、PC上で動作シミュレーション・編集が可能。

特長 その1

低価格・省力化

- ・ポイントデータの編集に特化し、低価格を実現
- ・ティーチング作業を自動化

特長 その2

フレキシブル

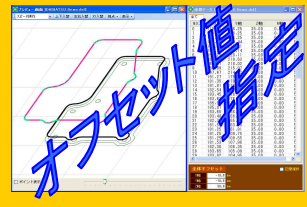
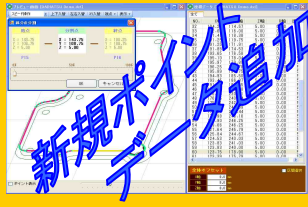
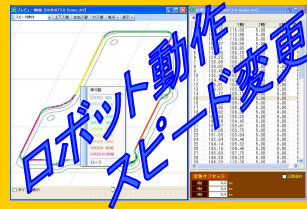
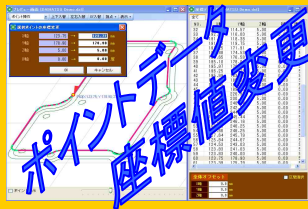
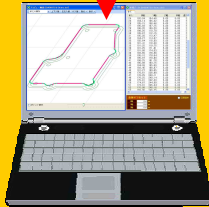
- ・ORiN2を活用することによりロボットコントローラのハードウェアに依存しない

作業フロー

SRTシステム

CADデータ
(DXFファイル 他)
読み込み

CADデータから
ポイントデータを
自動生成



ロボットへ
データ出力

機能仕様

1	データの読み込み	①DXFファイル(*.dxf)、②ポイントファイル(*.pnt) ③本システム専用フォーマットのCSVファイル(*.csv)
2	データの保存	①ポイントファイル(*.pnt)、②ロボットプログラムファイル(*.pgm) ③本システム専用フォーマットのCSVファイル(*.csv)
3	イメージビューワ表示	読み込んだデータを、ポイント及びラインにて3D表示。 ①上下入替(3D表示を上下入替) ②左右入替(3D表示を左右入替) ③X-Y入替(3D表示のX軸とY軸を入替) ④視点切替(規定の視点に切替)
4	ポイントリスト表示	読み込んだデータのポイントを抽出し、座標リストに表示。 「X軸」「Y軸」「Z軸」「R軸」「速度」の5項目。
5	編集 ポイント座標値 スピード ポイントソート 新規ポイント追加 オフセット値指定	指定したポイントの座標値を変更。「X軸」「Y軸」「Z軸」 一部または全部のロボット動作スピードを変更。 指定した順番でポイントを並び替え。 任意の線上にポイントを追加。 全ポイントにオフセット値を加算。
6	トレース表示	イメージビューワ上で移動順にポイントをたどり、ロボットの移動イメージを表示。
7	ロボット言語変換	標準は1メーカー。他ロボットメーカーはオプションにより追加可。
8	ファイル出力	ロボットへファイルを出力。
9	オンライン制御	オンライン状態でリアルタイムにロボットを制御。

動作環境

1	CPU	Pentium4以降
2	メモリ	1 GB以上
3	HDD	空き容量 1 GB以上
4	ディスプレイ	解像度 1024×768ピクセル以上
5	OS	WindowsXP以降

※内容は予告無く変更することがあります。



マルチメディア AV 事業部
〒371-8543 群馬県前橋市大渡町1-10-1
TEL : 027-254-5554/FAX:027-280-5557
URL : http://www.tkcc.net/