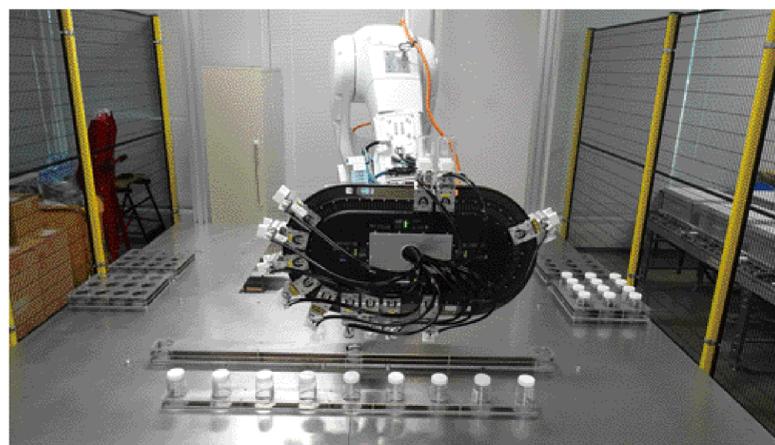


# RC9によるロボットと外部アクチュエータとのリアルタイム同期制御

- TwinCATを活用した統合制御により、ロボットとアクチュエータのリアルタイム同期制御、『止まらないロボット』を実現  
ロボット動作の減速回数を減らすことでサイクルタイム短縮が可能

## ロボットの動作を止めることなく、高速・高精度なボトルの整列・排出が可能

XTSの可動子を動的且つ高速で、ボトルの間隔に同期できるため、ロボットがボトルの整列・排出時にも減速・停止することなく動作が可能



整列・排出時も止まらない制御を実現

## 統合開発環境により、ロボットとアクチュエータを一元的に制御が可能

ロボットとXTSの同期制御により、ロボットの移動量に対して、XTSを反対方向に同じ距離移動させられるため、ロボットが移動しても、ワークの動作量は「0」となり、『止まらないピック&プレース』を実現

従来、チャック待ちで停止していた時間も、ロボットが次の目的位置へ移動ができるためサイクルタイムに最も影響を与える「減速」を減らすことが可能

ベッコフ製IPCにRC9ファームウェアを組み込むことでロボットコントローラRC9にすることができるため、ハイエンドからローエンドまで、アプリケーションに必要な性能を持つ豊富なIPCが選択可能  
(※個別対応製品)

## XTS® (リニア搬送システム)

XTSは、EtherCATとPC制御が実現した高速搬送システム。モータモジュール、可動子、ガイドレール、産業用PCという非常にシンプルな構成で、円周軌道上での可動子の高速動作が可能



## システム構成

