

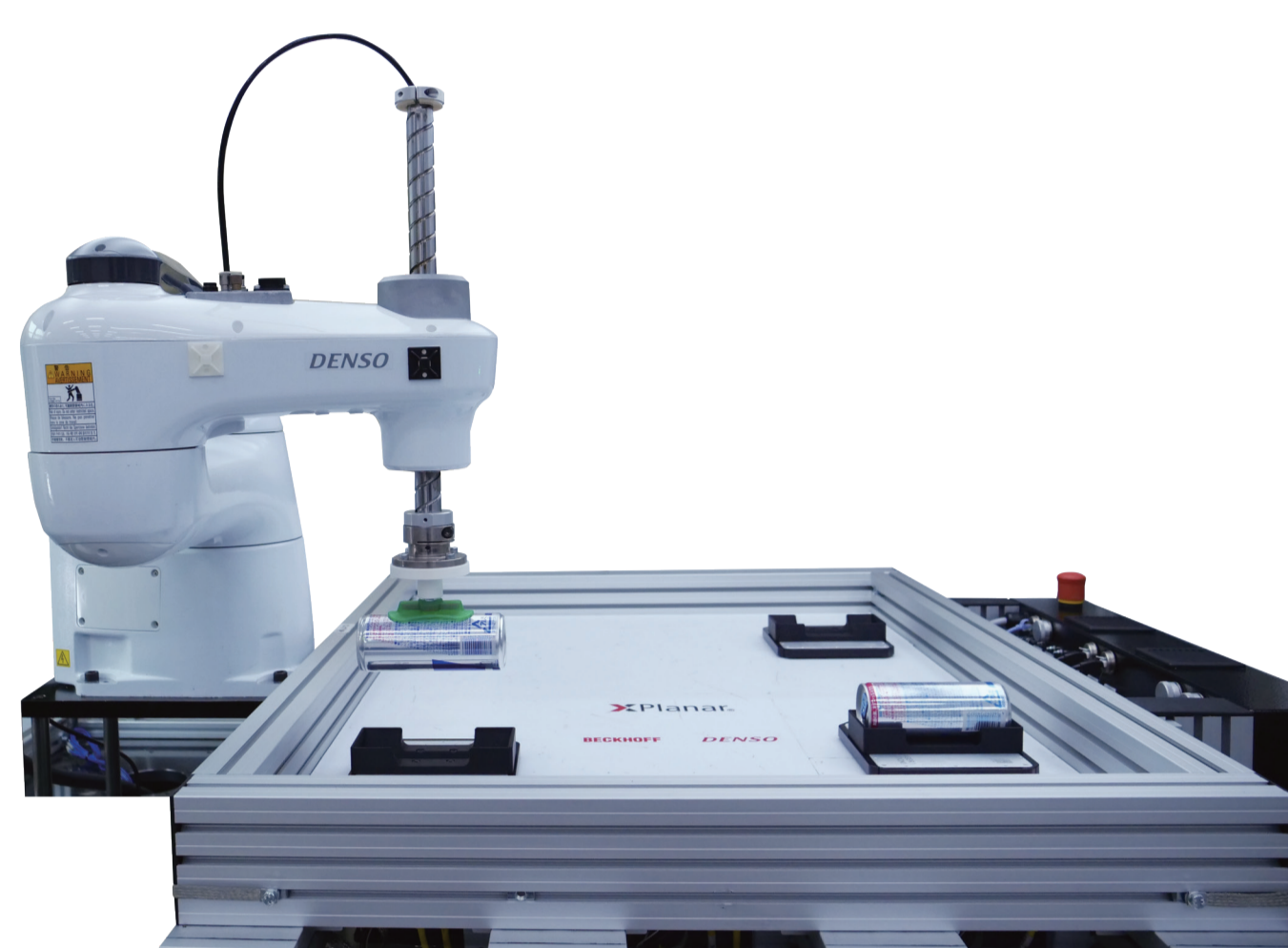
ガイドレス浮遊搬送システム XPlanarとのリアルタイム同期制御

- TwinCATを活用した統合制御により、ロボットとXPlanarのリアルタイム同期制御、『止まらないロボット』を実現
- タイル上を自由な経路で高速に制御可能なXPlanarにロボットが追従できるため、これまでにない高速なアプリケーションの構築を実現

ロボットの動作を止めることなく、高速・高精度な追従を実現

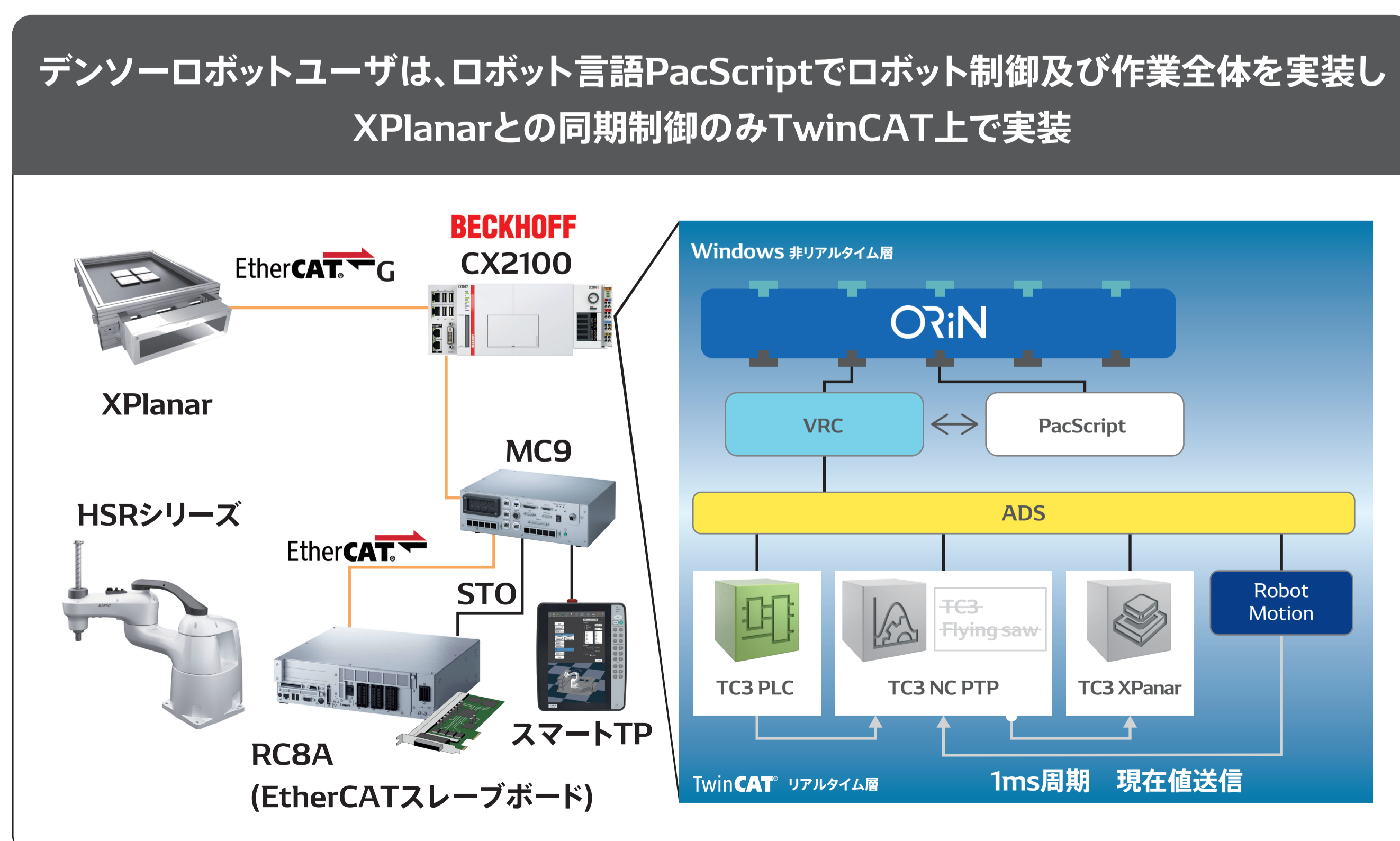
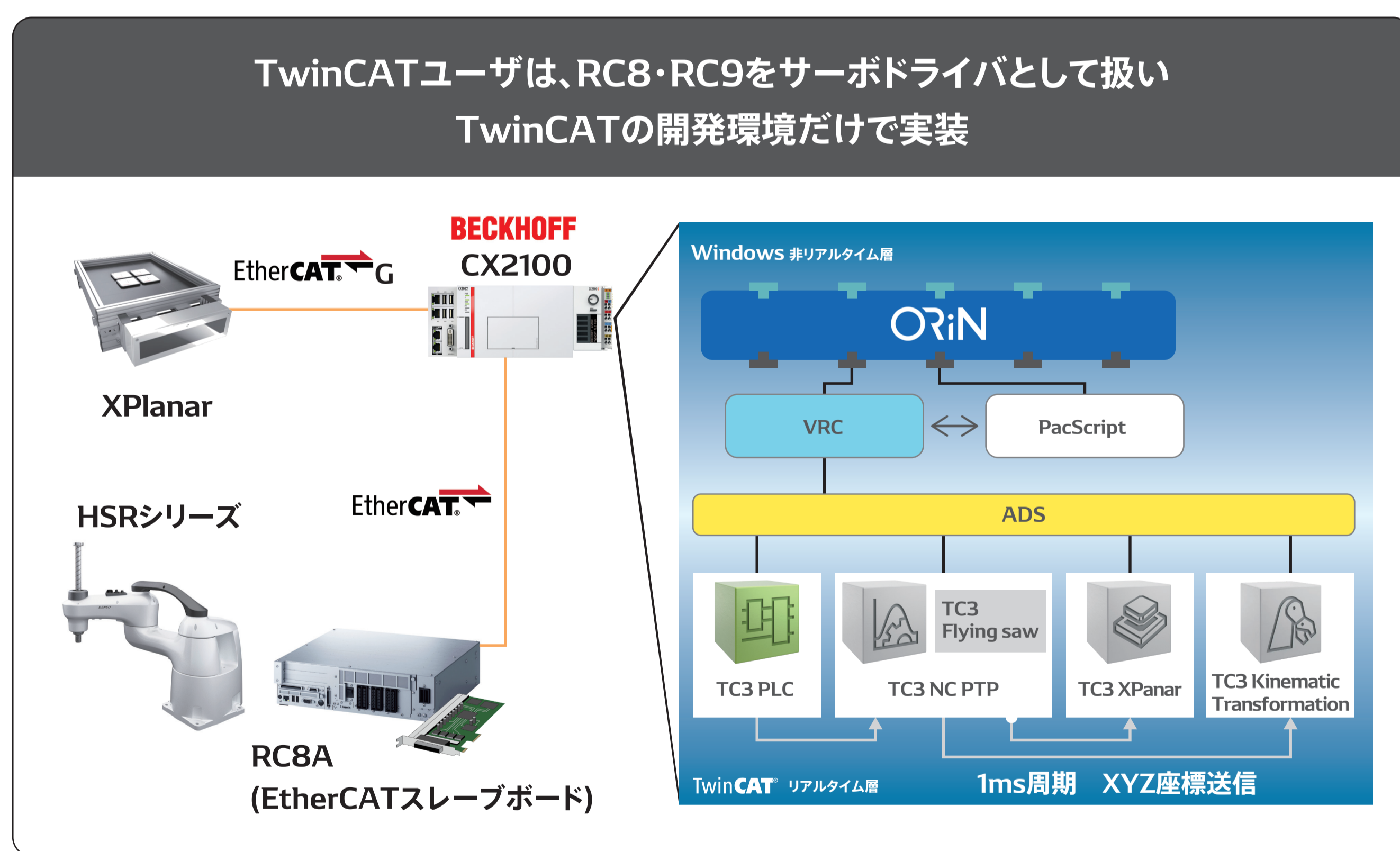
RC8は、EtherCATスレーブによりIPCからリアルタイムに制御可能で、RC9は、TwinCAT上にロボット制御を実装したことにより、外部機器とのリアルタイム同期を容易に実装可能

これらの特長を活かし、XPlanarの可動子とロボットとの高速・高精度な追従動作を実現



ユーザの使い慣れた開発環境が選択可能

MC9を活用し、RC8A対応ロボットをRC9の開発環境で制御可能になるため、RC9の拡張機能の活用や、高機能化を実現

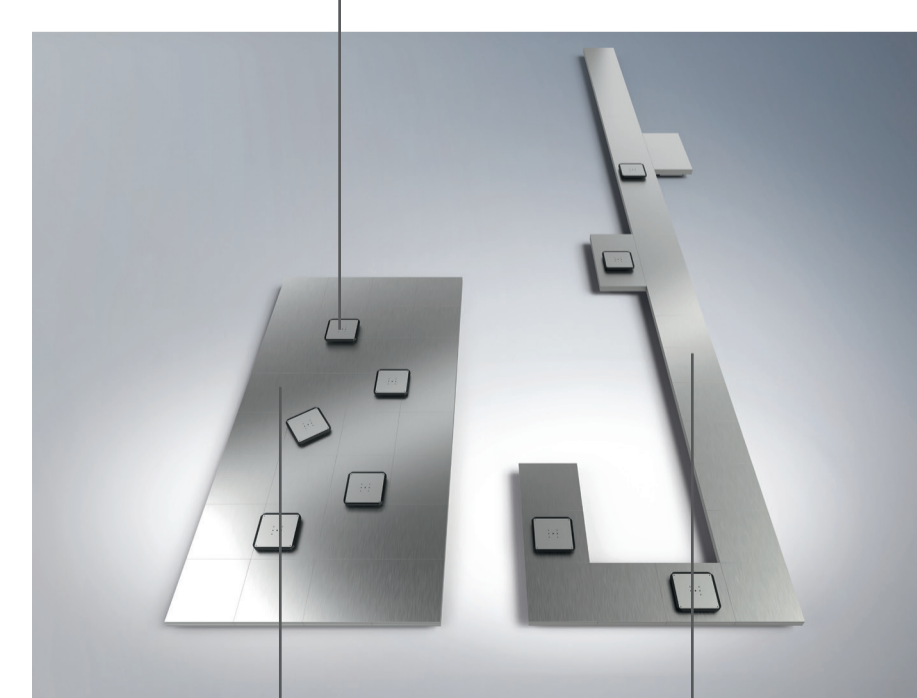


XPlanar® (ガイドレス浮遊搬送システム)



永久磁石を組み込んだXPlanar可動子が磁場を発生させ、コイルが設置されたXPlanarタイルの可動子の位置を検出、浮遊させる

XPlanarタイル 240×240mm



平面レイアウト トラックレイアウト

XPlanarはアプリケーションに合わせた自由な経路を構築可能