

通过G代码直接控制机器人

- 通过活用G代码读取功能的“TwinCAT3 NCI”，可以通过CAD/CAM软件广泛支持的G代码直接控制机器人，大幅削减示教和编程所需的工时

实现活用G代码的机器人控制

通过活用G代码，不使用机器人专用语言也可进行机器人控制

对于密封材涂布作业等需要复杂轨道的用途大幅削减调节工时

以往

根据每个目标产品的不同形状对路径上大量的路径点进行示教，为将它们串连起来而进行编程，都会耗费大量的调节工时

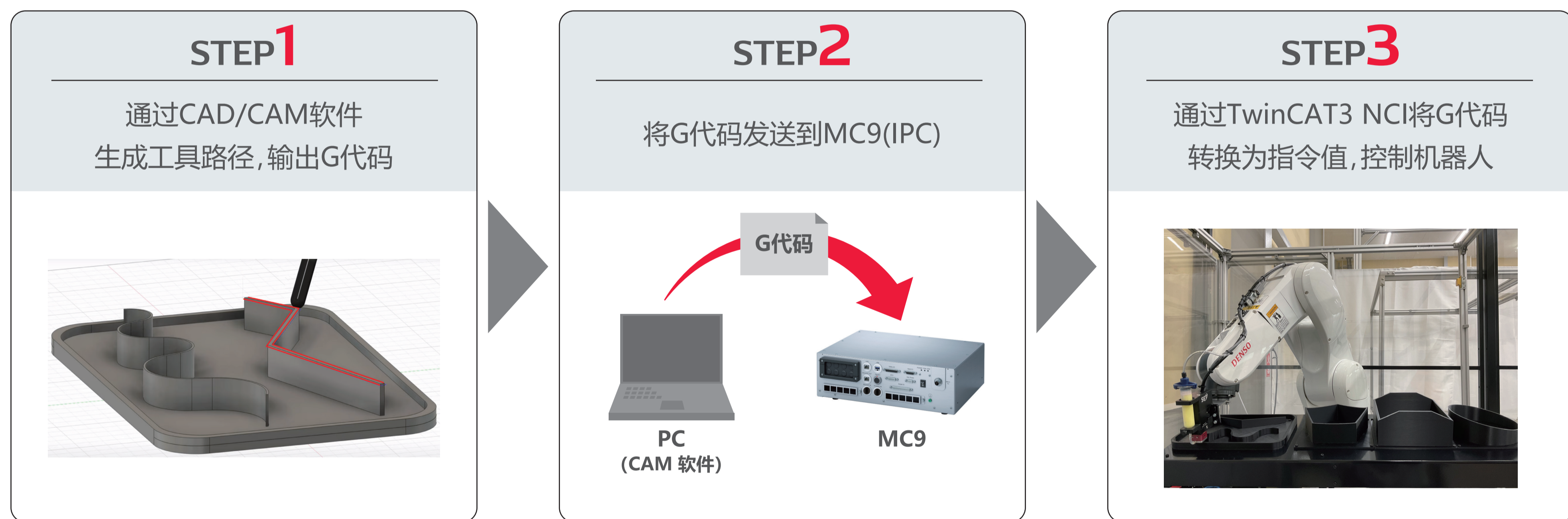


由G代码控制

根据CAD绘制的图纸，使用CAD/CAM软件，离线生成工具路径，输出G代码。

可通过机器人控制器内的TwinCAT处理G代码，可直接控制机械臂

无需像以往那样的路径点注册作业，因此大幅削减了调节工时。



设想用途

涂布密封材、涂布粘合剂、去毛刺、研磨等

系统构成

