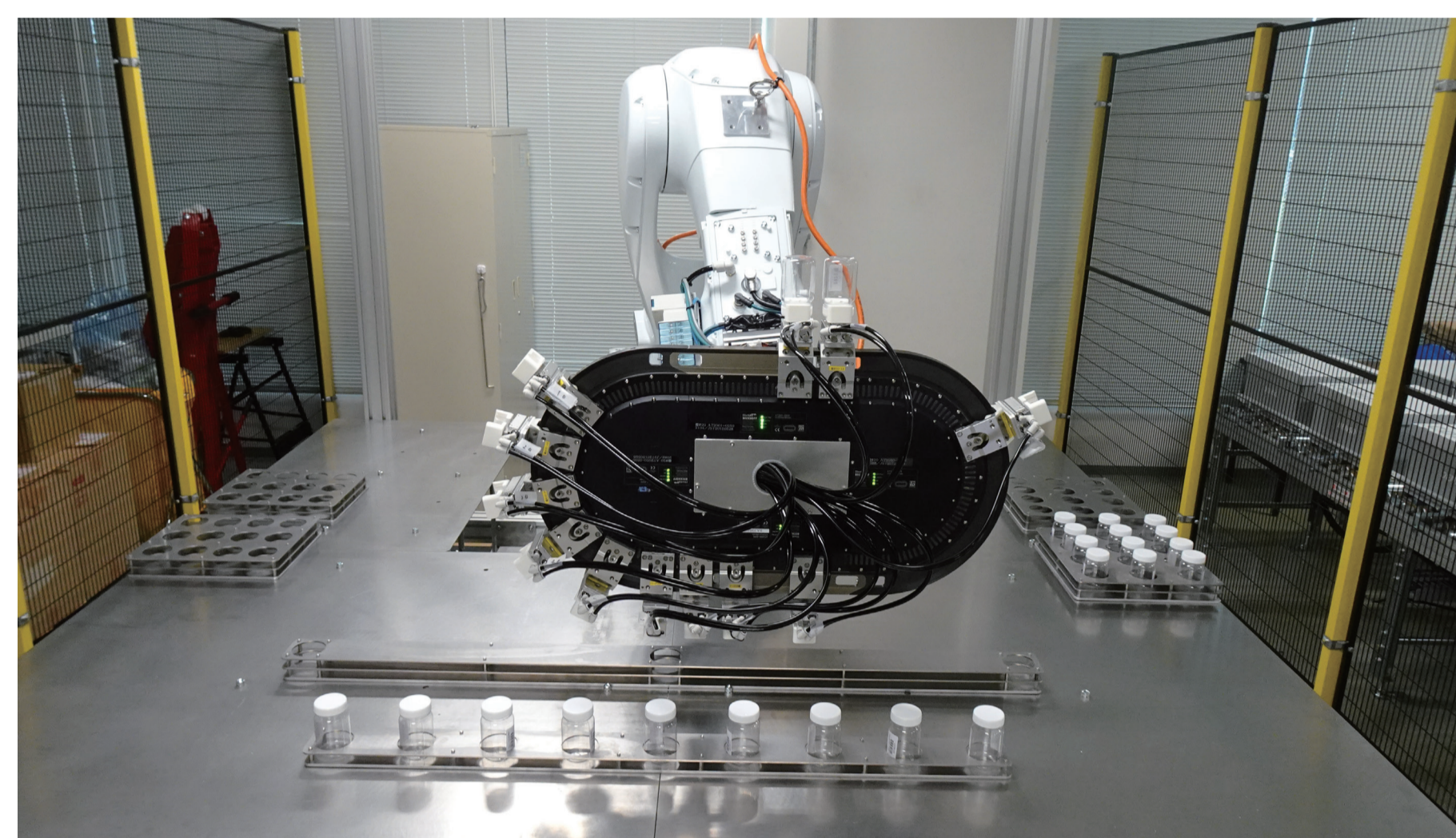


使用RC9实现机器人与外部驱动装置的实时同步控制

- 通过使用TwinCAT的集成控制,实时同步控制机器人与驱动装置,从而实现“无动作停顿的机器人”。
通过减少机器人动作的减速次数,从而达到缩短作业周期的目的

机器人无需在动作中停顿,高速、高精度对瓶子进行排列和排出

通过使XTS的可动元件动态且高速地,与瓶子间隔同步从而使机器人在对瓶子进行排列和排出时都可以无需减速,停顿地进行动作



实现排列、排出时无需停顿的控制

通过集成开发环境,实现机器人和驱动装置的集中控制

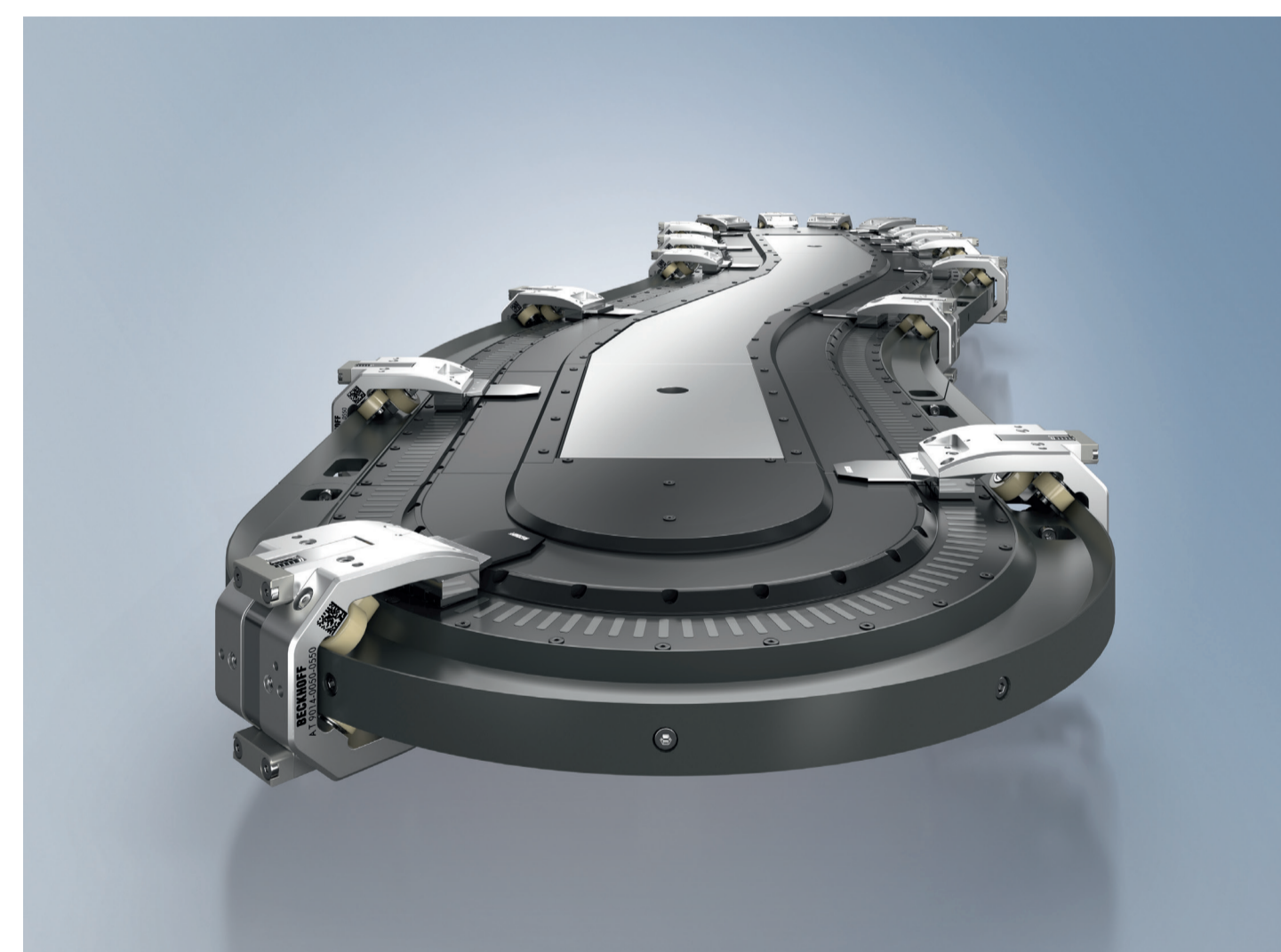
通过对机器人和XTS的同步控制,使XTS朝相反方向移动等同于机器人移动量的距离从而即使机器人发生移动,工件的运动量都为“0”,实现“无停顿取放”。

以往等待夹取的停顿时间,以及最影响作业周期的“减速”也因机器人能移动到下一目标位置而减少

通过在Beckhoff的IPC上安装RC9固件便可以使用RC9作为机器人的控制器,从而可以根据应用软件的需要,从种类丰富的低端至高端IPC中做选择(※需单独订制)

XTS® (传送带系统)

仅由马达模块、可动元件、导轨、IPC组成,可动元件可在圆周轨道上高速动作的传送带搬运系统



系统构成

