

# 利用“多台机器人最佳路线规划” 实现“不发生碰撞”的高速工件排列

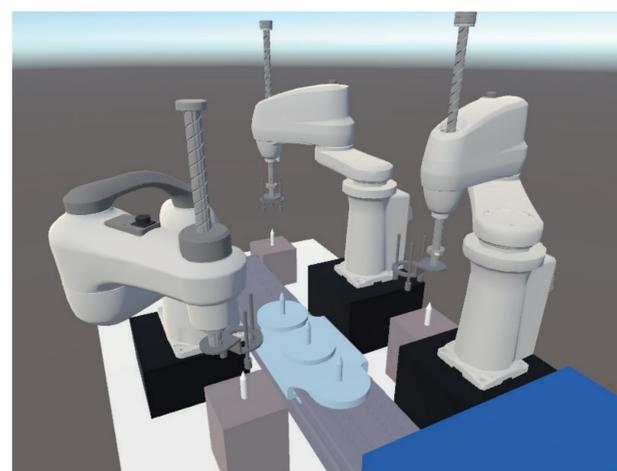
共同開発: DENSO CORPORATION Intelligent robot R&I Sect.  
Robotics R&I Dept. AI R&I Div.  
Advanced Research and Innovation Center Research & Development Center

- 可自动生成路线，且作业周期要短于熟练工所规划的路线
- 通过自动生成多台机器人的最佳路线，从而减轻工程师的负担

## 通过自动生成最短路线，造就设备的高生产率

自动生成外围设备和机器人间互不干扰的最短路线

可自动生成路线，且作业周期比熟练工所规划的路线缩短约 30%  
※根据本公司调查



## 将工程师从多台机器人作业伴随的 复杂编程和协调工作中解放出来

通过由 AI 自动生成、合并多台机器人的路线，大幅缩减示教、编程的所需工时

无需像过去那样通过不断试错来优化路线，  
只需短时间便可使设备正式运行



## 什么是多台机器人最佳路线规划

多台机器人最佳路线规划是指，在事前读取外围设备的 CAD 数据，将各机器人的起点、经过点、终点设定好后，通过电装自主的多台机器人最佳路线规划算法，自动生成最短路线的选配功能。

