

協調搬送 + 力制御システム

Coordinated Transport + Force Control System

「協調機能」と「力制御機能」の組み合わせによる
重量物搬送・協調嵌合い作業を2台のロボットで実現。

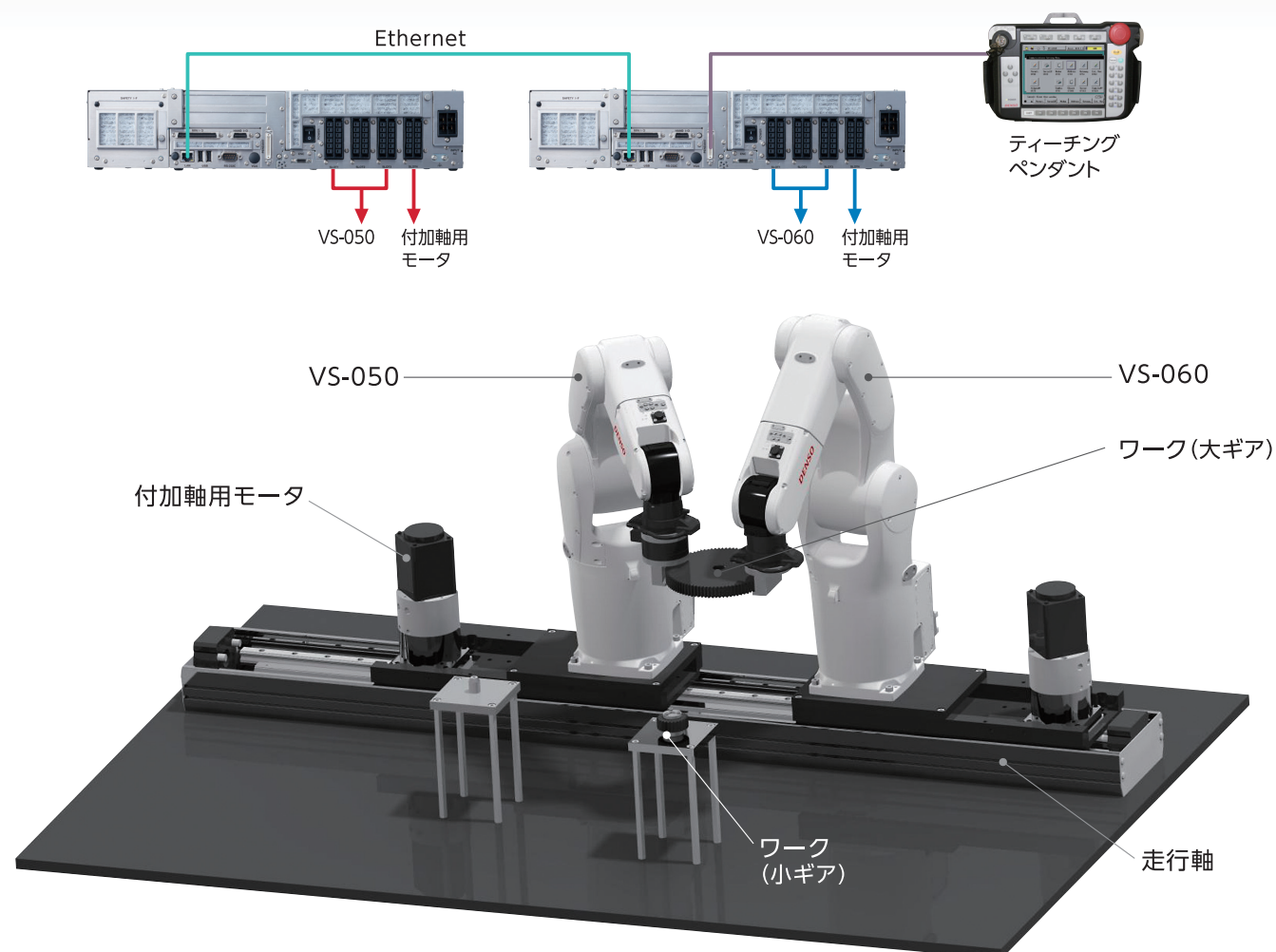
Combined application of coordinated control and
force control.
This realizes heavy object transportation and
collaborative fitting operation with two robots.

協調機能

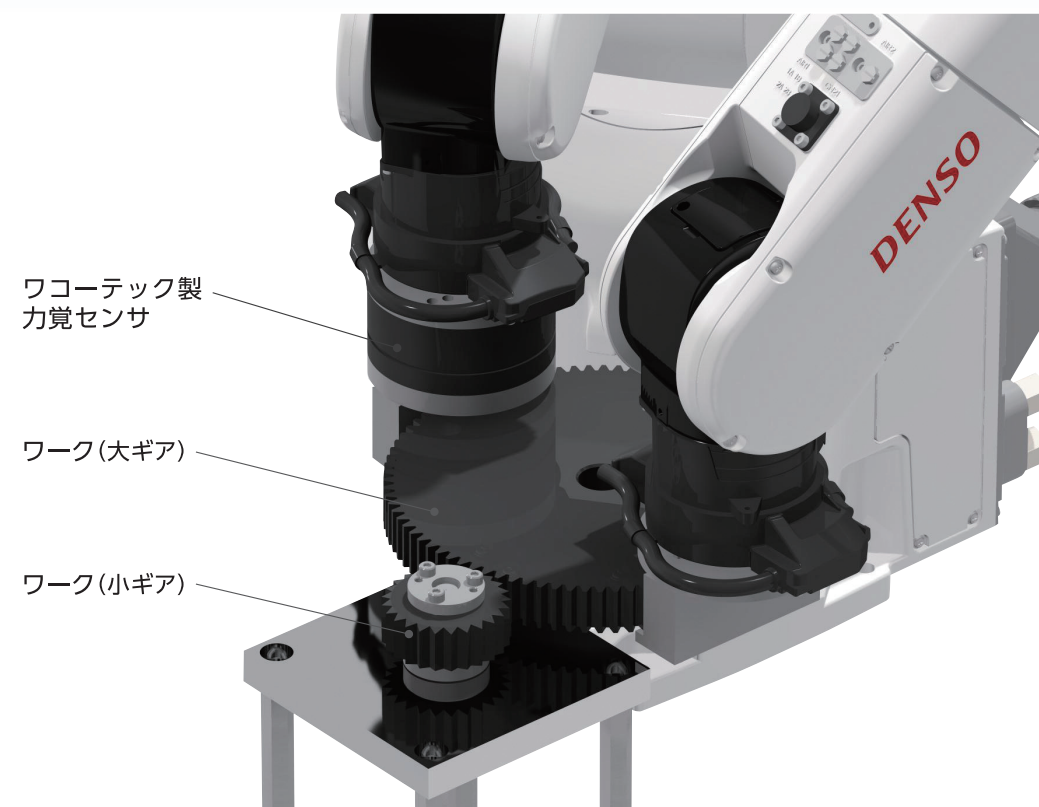
マスタコントローラがスレーブコントローラを
同期制御することにより2台のロボットの協調作業を実現

力制御機能

カセンサからのフィードバック制御とデンソー独自の力制御
アルゴリズムにより、繊細な倣い・嵌合い・押付け動作が可能



- 大型ロボットの代わりに、小型のロボットを複数台使用することにより
重量物・長尺物の搬送作業が可能 (4kg可搬のロボット2台によって6kgのワークを搬送)。
- 7軸システム (6軸ロボット+走行軸) × 2 計14軸の協調動作が可能。



- カセンサによって、嵌合い作業を実現。
- 専用GUIによって、カセンサからのフィードバック値のモニタ
リングや、力制御の設定・調整が可能となり、立ち上げ工数の
低減に貢献。
- 通信ケーブルフランジ仕様-Aとワコーテック製 力覚センサ
(Ethernet内蔵タイプ)の組み合わせによる断線リスクの解消。

