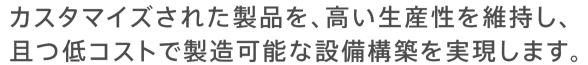


複数台協調制御

Cooperative Control of Multiple Robots



With cooperative control, it is possible to build production facility that can output customized products with high productivity and at low cost.

複雑な組立作業をロボットに集約する事により、付帯設備を削減でき、 設備のトータルコストダウンに貢献します。

Leaving complicated assembling tasks to robots eliminates ancillary equipment, contributing to the reduction in the total system cost.



※【対応サーボモータ Supported Servo Motors 】 山洋電気(型式:SANMOTION R ADVANCED MODEL EtherCAT) Sanyo Denki (Model: SANMOTION R ADVANCED MODEL EtherCAT)

デルタ電子 (型式: ECMC-CW0807SS)

「協調制御機能」と「力制御機能」による組立作業や 長尺物・重量物の搬送が可能

Extended-joint Motor

"Cooperative Control" and "Force Control" enabling assembly tasks and transfer of long workpieces and heavy workpieces $\,$

専用の付帯設備や治具を使用せずに、

小型ロボットのみで協調嵌め合い作業が可能。

Cooperative engagement tasks can be performed with only small robots, without using dedicated ancillary equipment and jigs.

高速・高精度な協調動作

High-speed and high-precision cooperative operation

各ロボット間の通信には、モーションコントロールに最適化された 高速オープンネットワークのEtherCATを採用。

高速かつ高精度な協調動作を実現します。

The robots communicate with each other through EtherCAT, a high-speed open network optimized

統合開発環境

Integrated development environment

複数台ロボットのプログラミングを1台のコントローラに集約することにより、 協調·同期·単独動作の一元管理を容易に行えます。

Multiple robots can be programmed with a single controller, which facilitates unified management of cooperative, synchronized, or single operation.

