

# 手軽に使える設備設計支援ツール

Easy-to-use facility design support tool

構想設計段階で困難だった動作生成・レイアウト決定・ロボット選定を強力に支援する最適化ツールです。

Optimization Tool strongly support motion generation, layout determination and choosing the robot which were difficult at a stage of idea designing.

## 最適動作生成

展示中 on Display

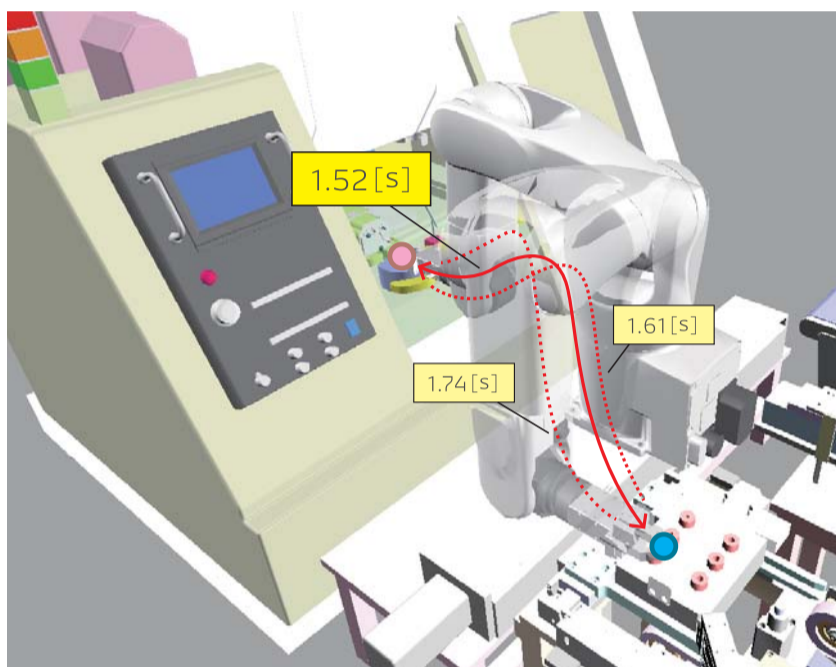
The automatic generation of the optimal robot motion

ロボットの作業開始点と終了点を設定するだけでサイクルタイムが最短となる動作プログラムを自動生成。

This tool generates an operating program automatically that makes the cycle time shortest by setting only starting and finishing point of robot motion.

障害物を設定すると干渉を回避した最適な動作プログラムを生成。サイクルタイムを短縮するための試行錯誤が不要に。

As obstacles data is set in the tool, it generates an optimal operating program to avoid an interference. You'll be free from the trial-and-error procedure to shorten the cycle time.



その他の開発中機能 Other functions which are being developed

## 最適レイアウト決定

The automatic determination of optimal layout

「最適動作生成」にロボットが配置可能なエリアを追加設定すると、サイクルタイムが最短となるロボットレイアウトを自動決定。対象設備での最短サイクルタイムを実現。

Just adding a robot in a locatable area in the process of "the automatic generation of the optimal robot motion", determinate robot layout with the shortest cycle time automatically, which implements the shortest cycle time in objective facilities.

## 最適ロボット選定

The automatic choice of optimal robot

「最適動作生成」「最適レイアウト決定」を組み合わせ、目標サイクルタイムを実現する最適なロボットを自動選定。

検証時間の削減が可能。

By combining "the automatic generation of the optimal robot motion", and "the automatic determination of optimal layout", which realizes the automatic choice of the optimal robot that can implement a target cycle time. It reduces the time required for verification.