

N E X T A G E[®]

(カワダロボテックス(株)製 <http://nextage.kawada.jp/>)

Robot Simulation

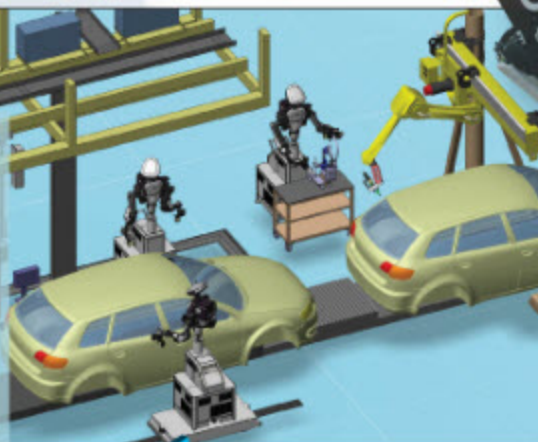


```
initial posture
ready to do job
AGV: 0
HL-1
242.507,252.623,404.576,-4.580,-178.961,-0.359
HR-1
-6.605,-413.355,235.302,-8.407,-124.114,-65.397

rotate head to watch work
NP: 33.000 deg

rotate head to 0
NY: 0 deg
NP: 0 deg

move to point 2
AGV: 500
NY: 9.000 deg
NP: 46.000 deg
HL-2 J
278.718,243.399,281.382,-2.713,-0.002,140.427
HL-3 L
277.219,255.221,147.088,-2.713,-0.002,140.427
HL-4 L
278.718,243.392,440.547,-2.713,-0.002,140.427
HL-5 J
245.100,246.916,404.890,-5.873,-178.495,0.384
```



QRコードから
動画が見られます



課題 導入前の事前検討を如何に効果的に進めるか



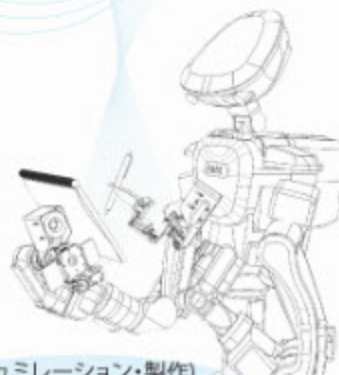
方向性 NEXTAGE で可能なこと(用途)を標準化する



ご提案 Point①
汎用パソコンによるロボットシミュレーション
技術を用い、ロボット作業環境を事前検討する

Point②
テスト機を用い実際のワークでトライする

Point③
豊富な周辺機器をご提案する



お問い合わせ先 (システムアップ・販売)

THK
INTECHS

THKインテックス(株) ロボット部 〒176-0012 東京都練馬区豊玉北4-11-10
TEL.03-6861-7804 FAX.03-5912-7803
www.thkintechs.co.jp

TIS

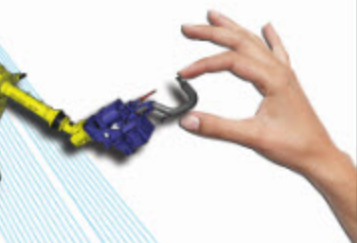
(ロボットシミュレーション・製作)

(株)ティ・アイ・エス 〒444-2135 愛知県岡崎市大門5丁目8-12
TEL 0564-28-7460 FAX 0564-28-3660
www.tis-inc.com

ロボット導入プロセス

シュミレーション

オフラインプログラミング



2035年の国内ロボット産業の市場動向



2035年の推計は平成22年度ロボット産業将来市場調査(産業界・NEDO)による～2015

ロボットを専用の制御装置ではなく汎用パソコンで制御できるようにするためのミドルウェア技術、ロボットのティーチングやプログラミングを簡易化・不要化するような技術、さらにはロボット等の生産システムに蓄積されたデータを活用した自己判断・補正・最適化技術こうしたITとFA(Factory Automation)の融合をご提案します。

Point ① 実際のロボット本体とコントローラを使わず、汎用パソコン環境だけでシュミレーションとプログラムを作成することができます。

Point ② パソコンでプログラムを作成し、そのプログラムをロボットコントローラーに入れるとシュミレーションと同様に動作します。



効果 ① 現場でのティーチング作業をより簡略化するとともに、ティーチング時間の大幅な短縮を可能とします。

効果 ② ロボットを用途別に標準化することが可能になります。