



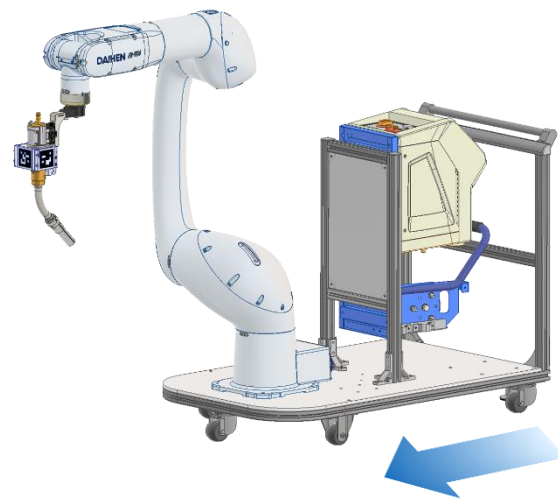
# 人とロボットの 並行作業による 無駄のない自動化提案

台車タイプ協働ロボットパッケージ

- 大型構造物ではロボットの移動が必須
- 教示作業に時間がかかり自動化の採算が取れない



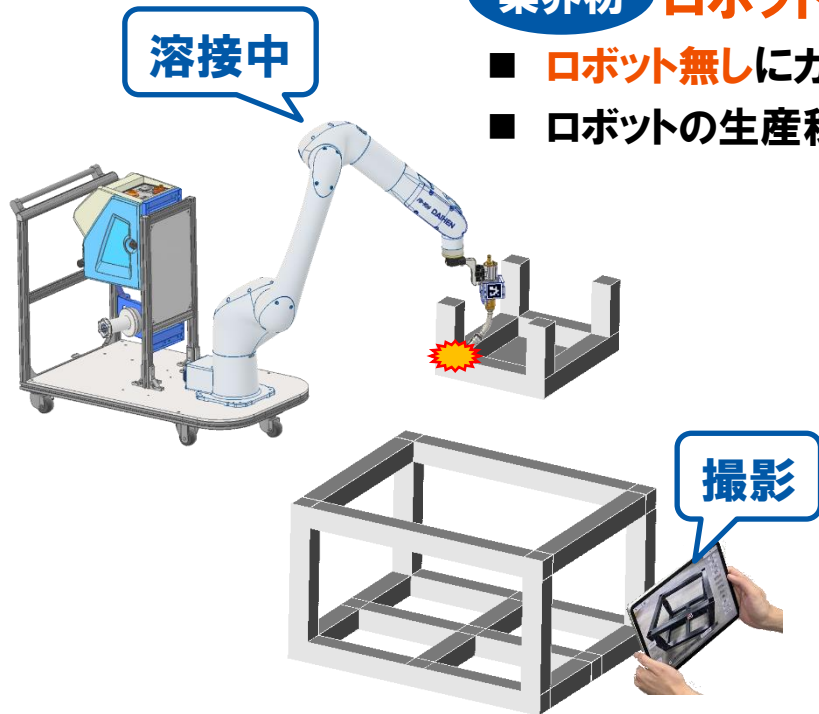
大型構造物の現場



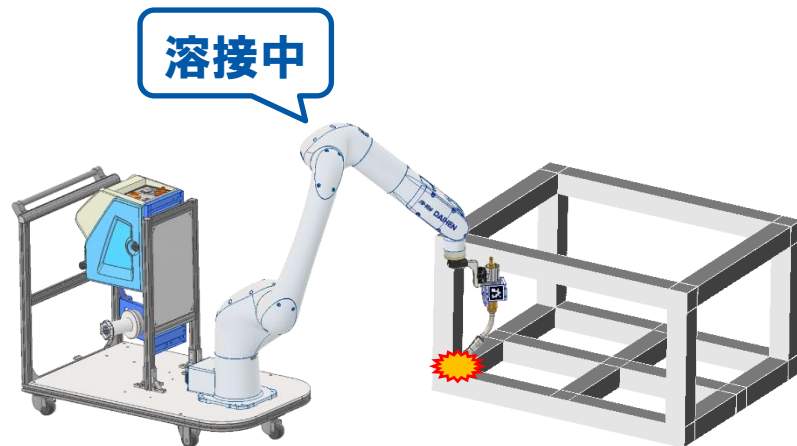
移動のたびに教示作業が必要

## 業界初 **ロボットレス** 教示

- **ロボット無し**にカメラ撮影だけで簡単教示
- ロボットの生産稼働と教示の**並行作業**を実現



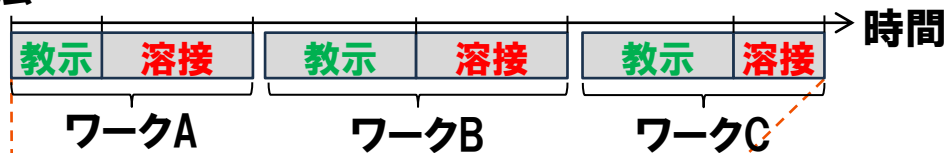
台車移動



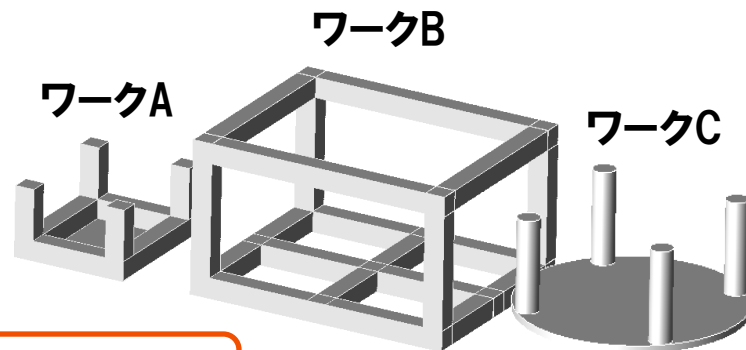
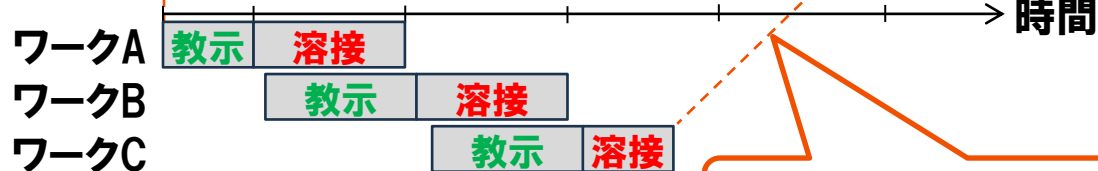
## 業界初 ロボットレス教示

- **ロボット無し**にカメラ撮影だけで簡単教示
- **ロボットの生産稼働と教示の並行作業を実現**

従来手法



新手法



**総生産時間最大40%低減**

STEP1:ワークを撮影し、溶接したい箇所を選択

STEP2:台車ロボットを移動

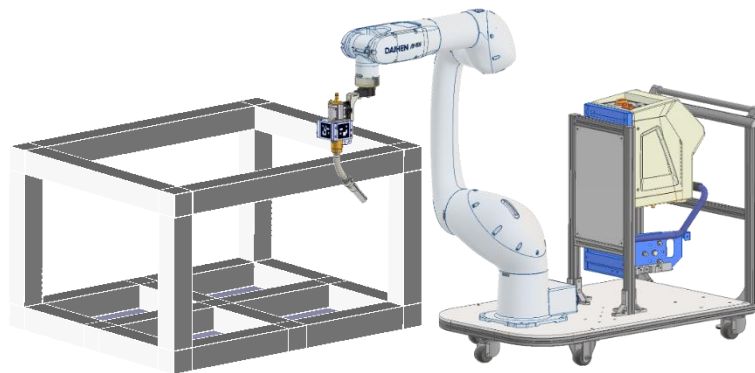
STEP3:位置合わせ用撮影し、プログラムを送信

STEP4:ロボットの動作

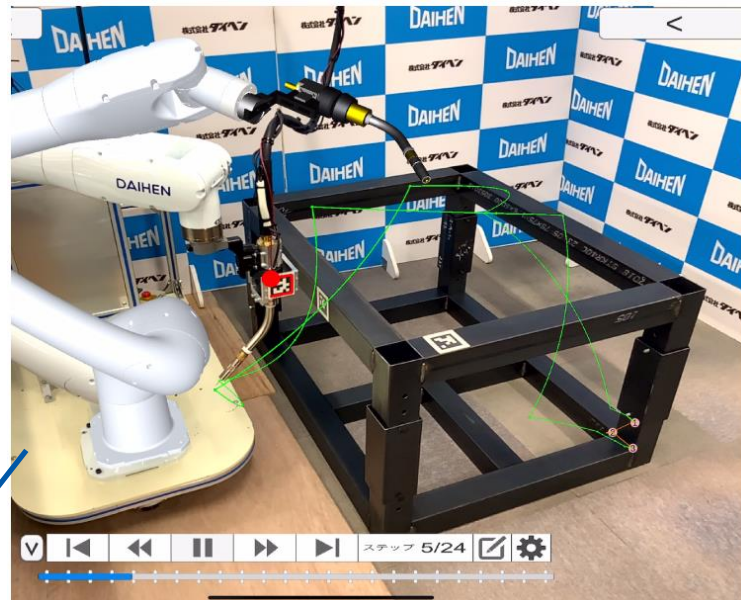
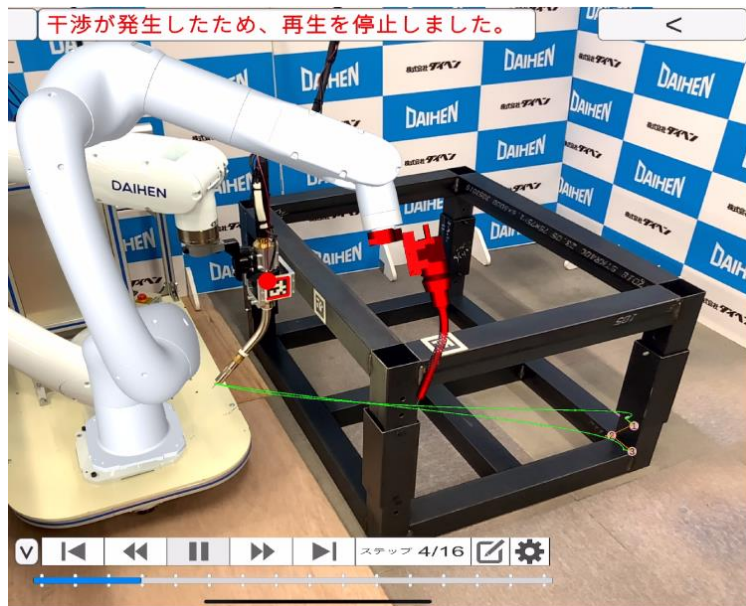
## ワーク条件

材質	:SS400
開先形状	:隅肉継手
パイプサイズ	:75×75
板厚	:t1.6

台車でワーク位置まで自由に移動可能



## ワークや周辺機器との干渉を自動で回避



VC4の1.4倍ロングリーチで高軌跡精度の新型協働ロボットVC4L

台車タイプ協働ロボットパッケージは  
大型構造物での**生産稼働と教示の並行作業**  
による生産効率化を実現します。

**DAIHEN**