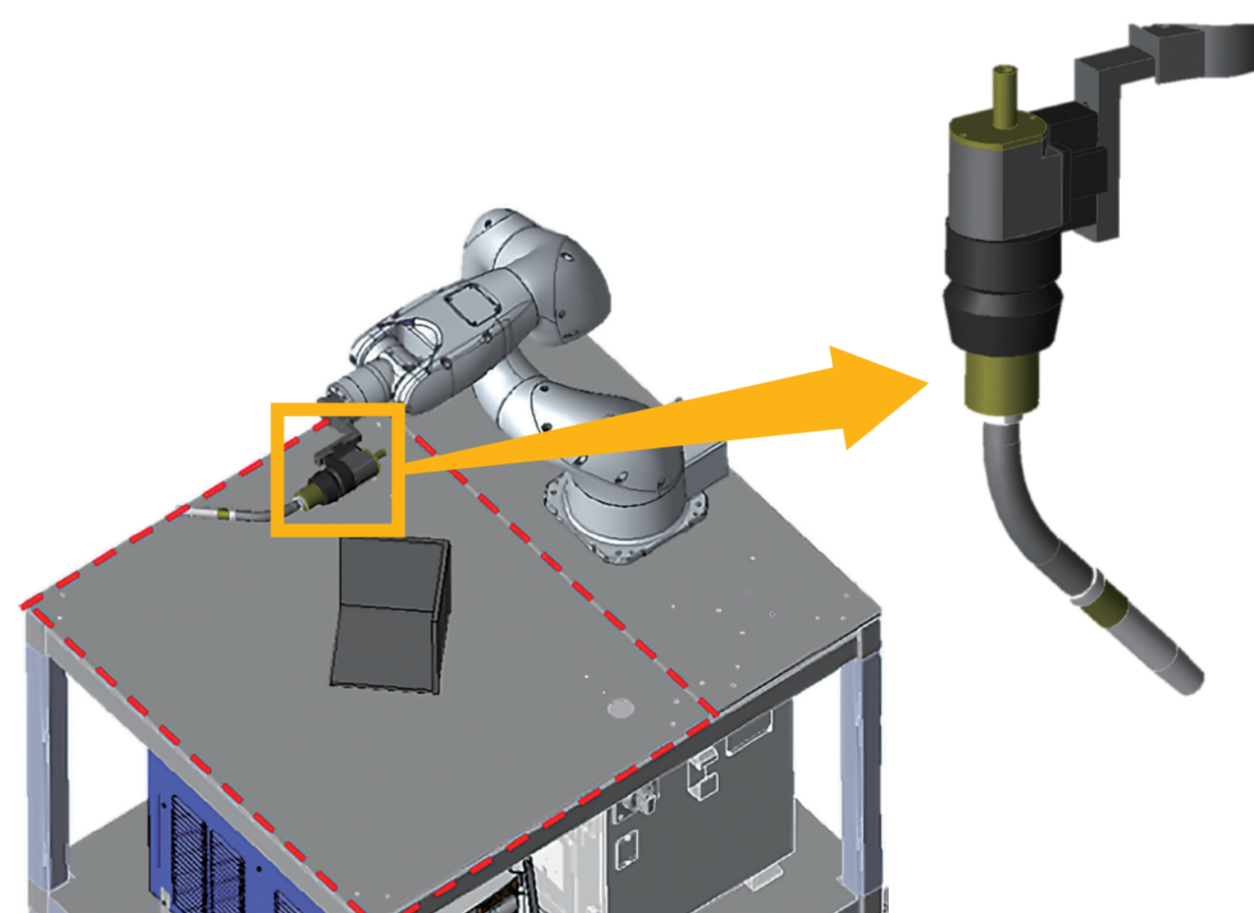




# ティーチングレスシステム

## 撮影動作の自動化

- 作業台全体を撮影してワーク認識  
ワーク位置姿勢から撮影位置決定



## 3Dカメラによる溶接線検出

- ロボットが溶接箇所を推測して提示
- ワークの厳密な位置決めも不要

## ロボットが動作を自動生成

- 干渉回避する動作を自動生成



中文

English  
Edition