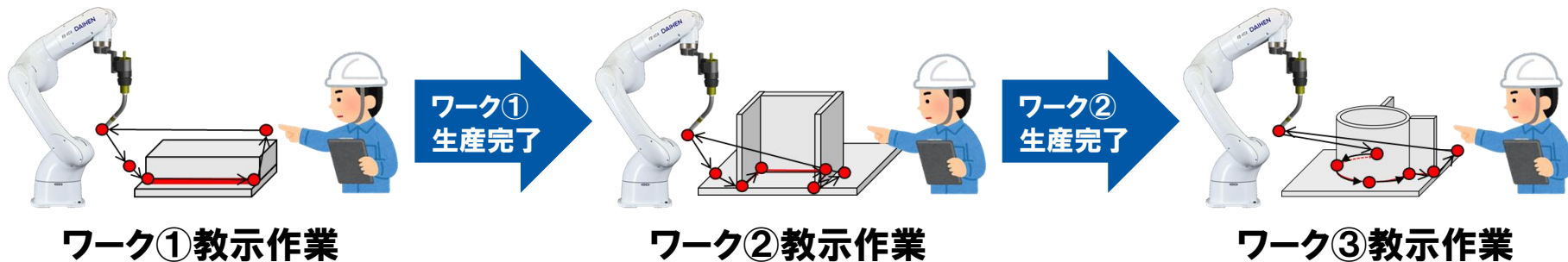




# ロボットが「見て」 自ら動作を生成 多品種少量生産に新提案

ティーチングレスシステム

頻繁に教示作業が発生するため手間がかかる

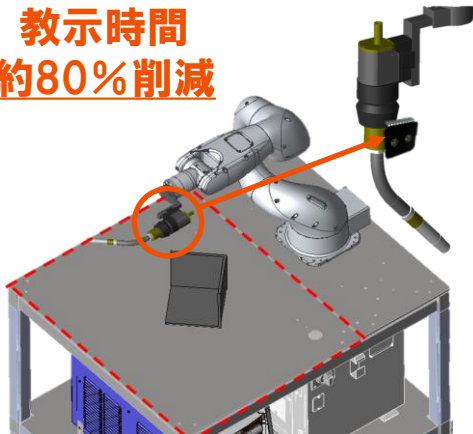


特に小物製品では、生産時間よりも教示時間の方が長くなってしまふ

ダイヘンのティーチングレスシステムが解決！

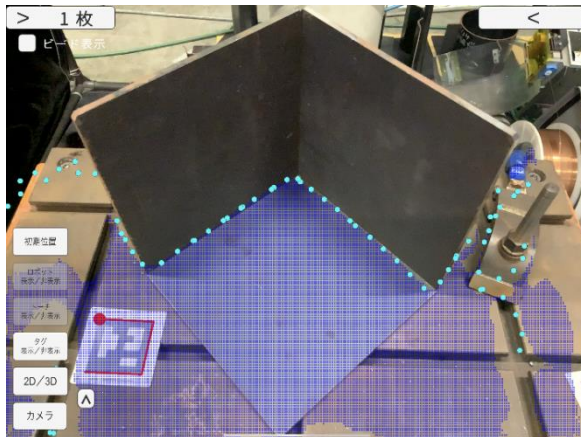
ワークを置いて溶接箇所を指定するだけ  
ロボットがワークを「見て」動作を自動生成！

教示時間  
約80%削減



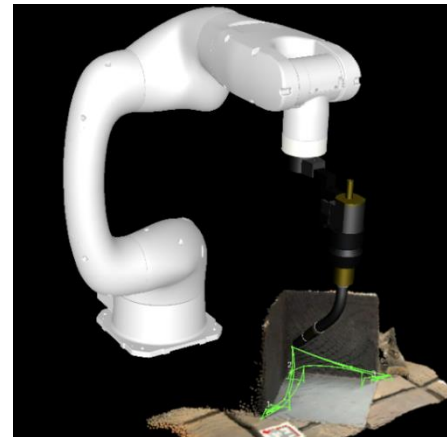
### ①撮影動作の自動化

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



### ②溶接線検出

ロボットが溶接箇所を推測して提示



### ③ロボット動作生成

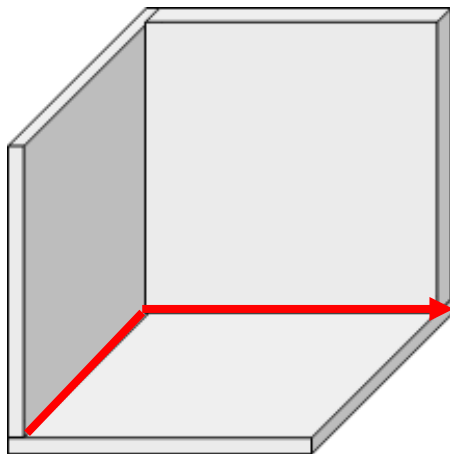
干渉回避する動作を自動生成

STEP1:作業台全体を撮影してワークを認識

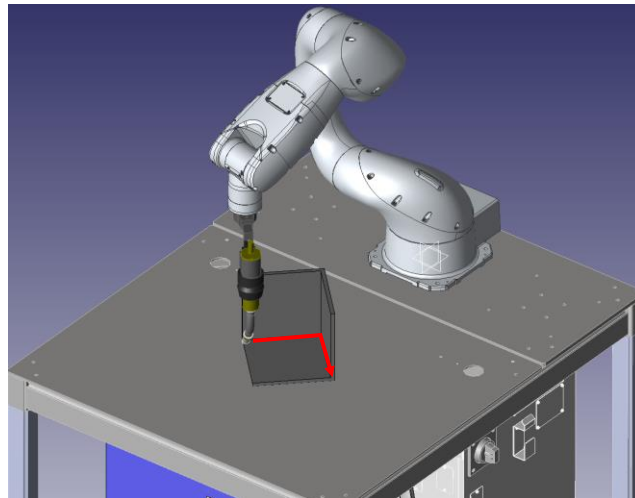
STEP2:ワーク位置姿勢から撮影位置を決定して撮影

STEP3:溶接したい箇所を指定(人の作業)

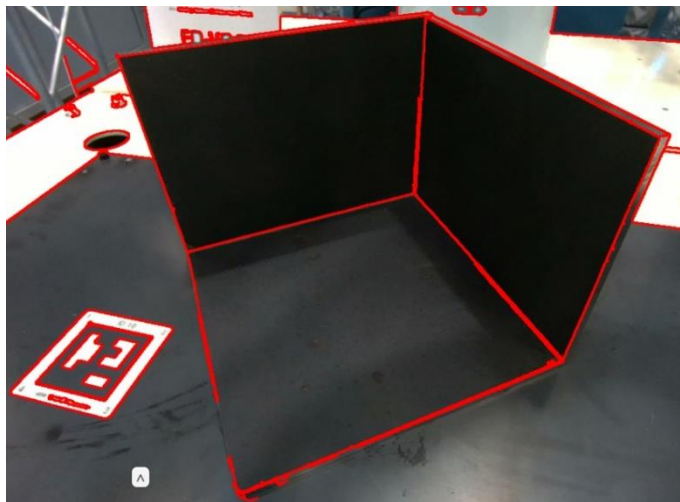
STEP4:ロボット動作生成と溶接動作



溶接ワーク(隅肉)



## ワーク形状から溶接線候補を自動認識



隅肉継ぎ手



重ね継ぎ手

ダイヘンのティーチングレスシステムが  
お客様工場の**自動化・生産性向上**に  
貢献いたします。

**DAIHEN**