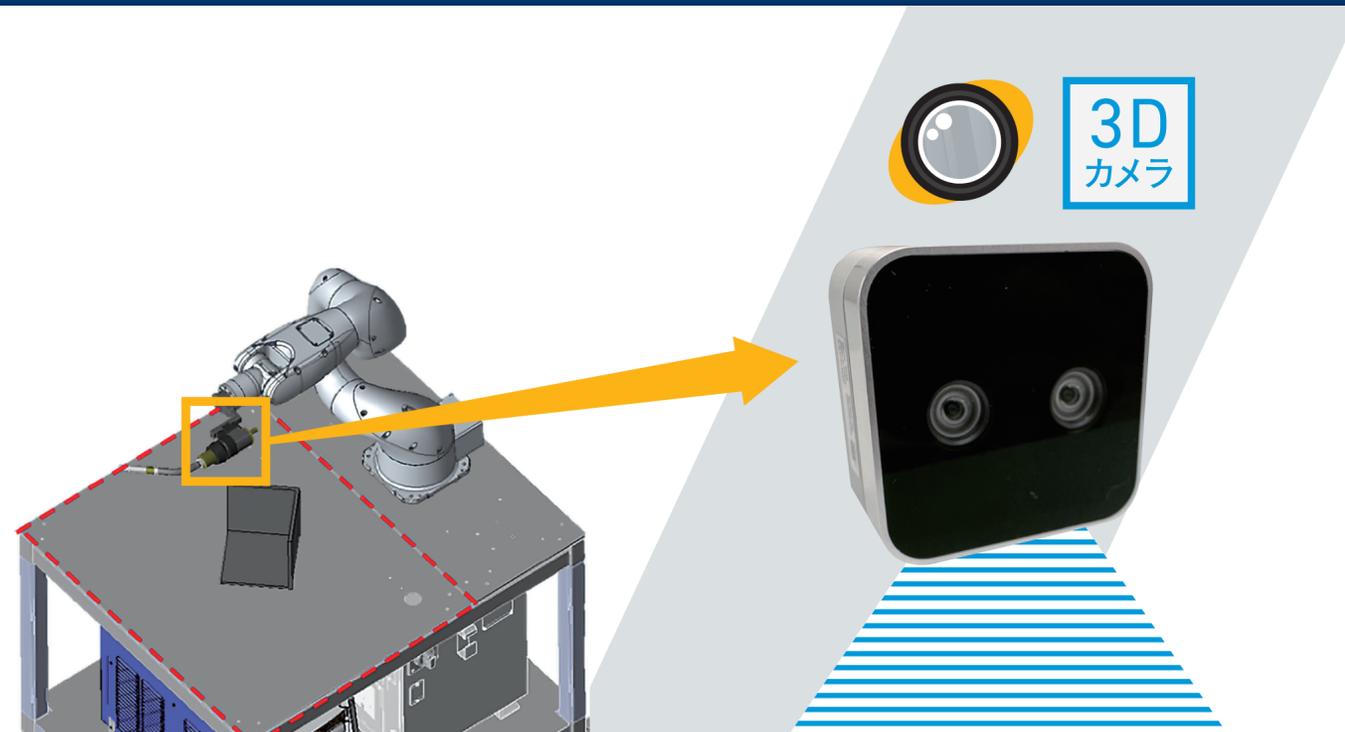




## ティーチングレスシステム

### 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

