

# 安全柵レスの 協働ロボットで広範囲の 現場移動が自由自在

FD-VC4L・ロボレスティーチ機能

## ＜ロボット導入の理由＞

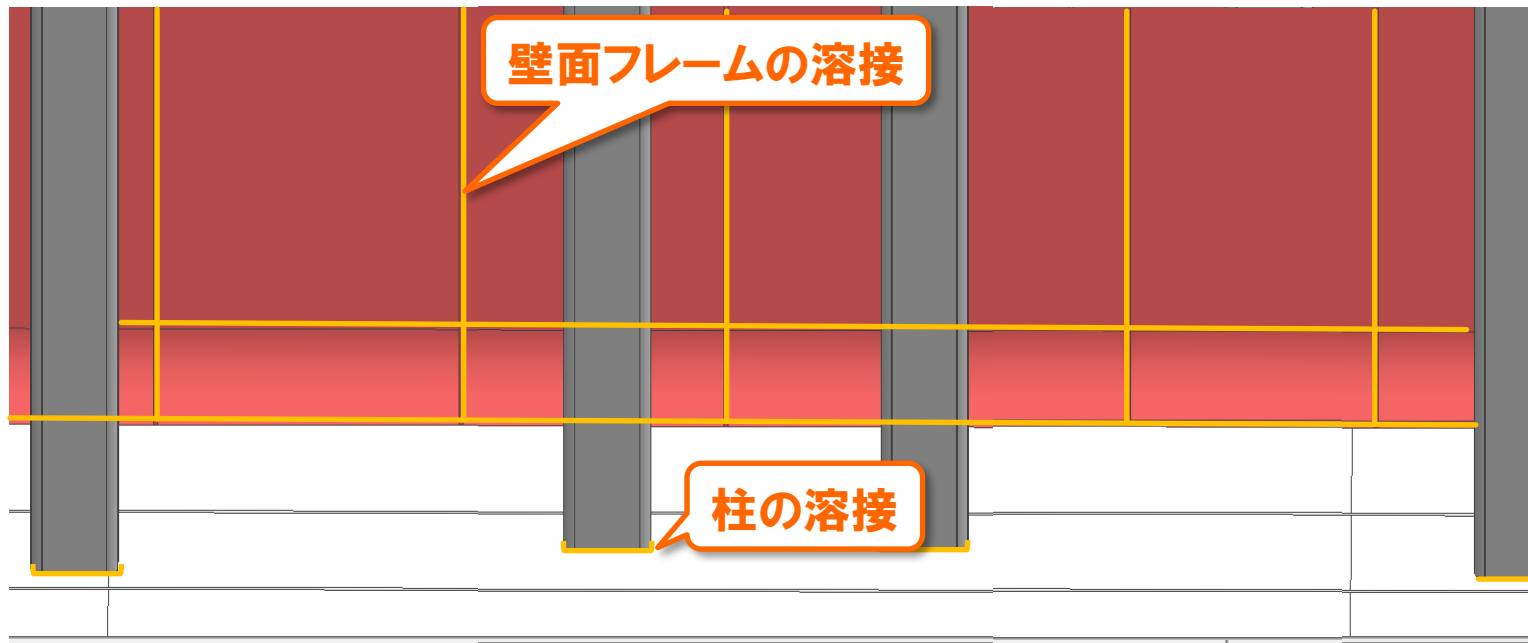
- 労働力・技能工の不足
- 技能工の技術レベルによる溶接品質のばらつき

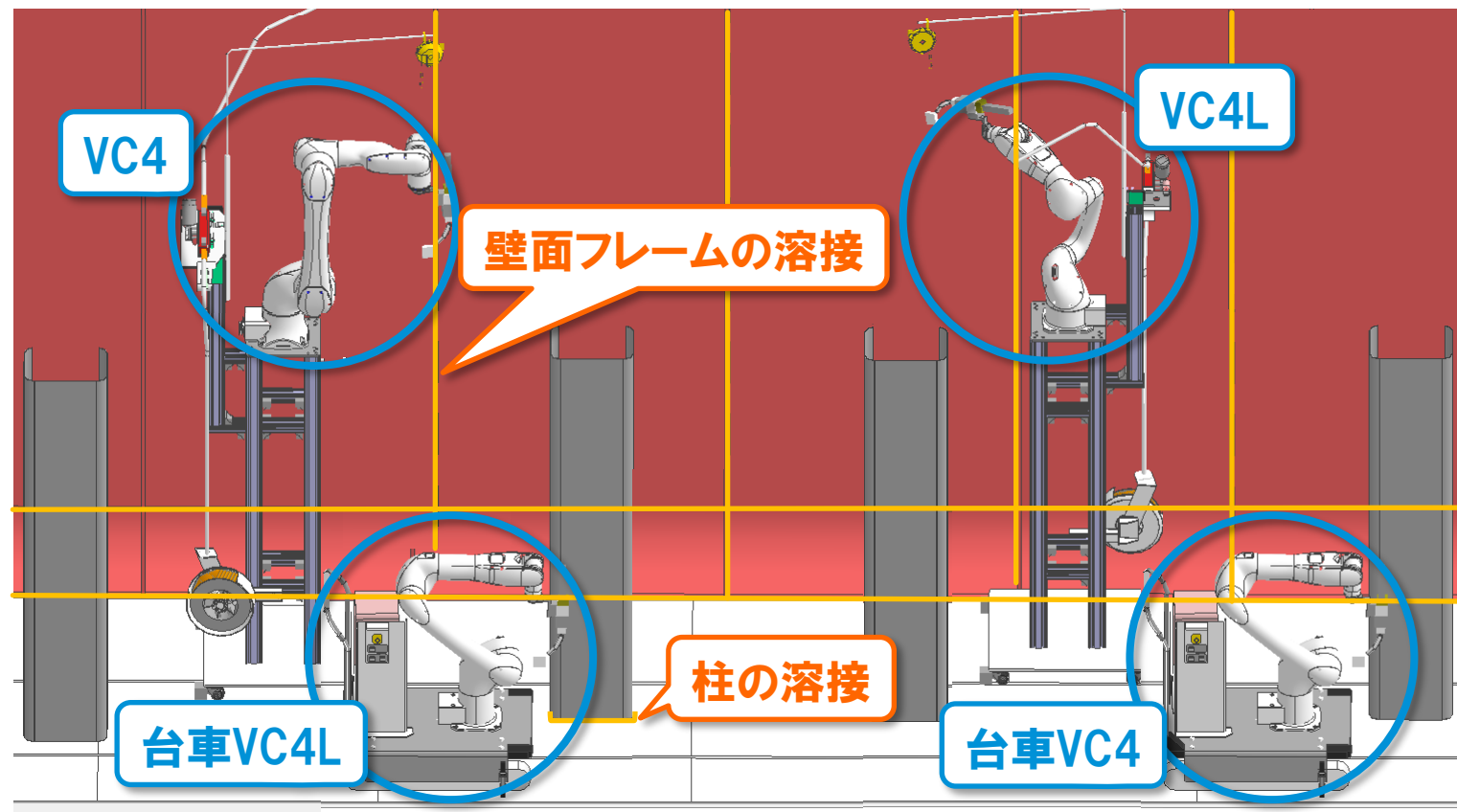
ロボット導入による人手不足解消と溶接品質の安定化

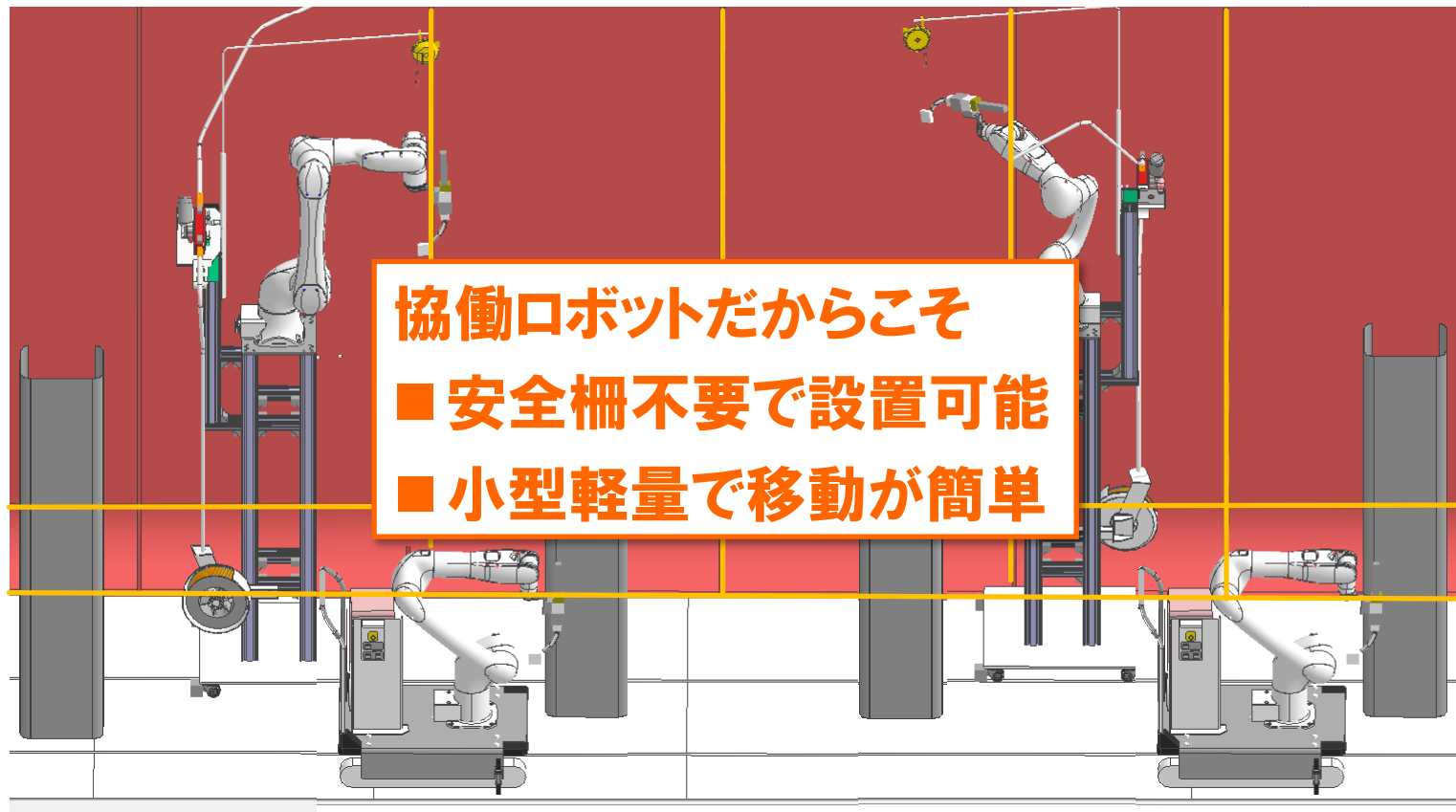
実際には・・・「大型構造物ではロボット導入の課題が存在」



- 溶接箇所が点在し、簡単にロボットが設置できない
- 教示作業に時間がかかり自動化の採算が取れない

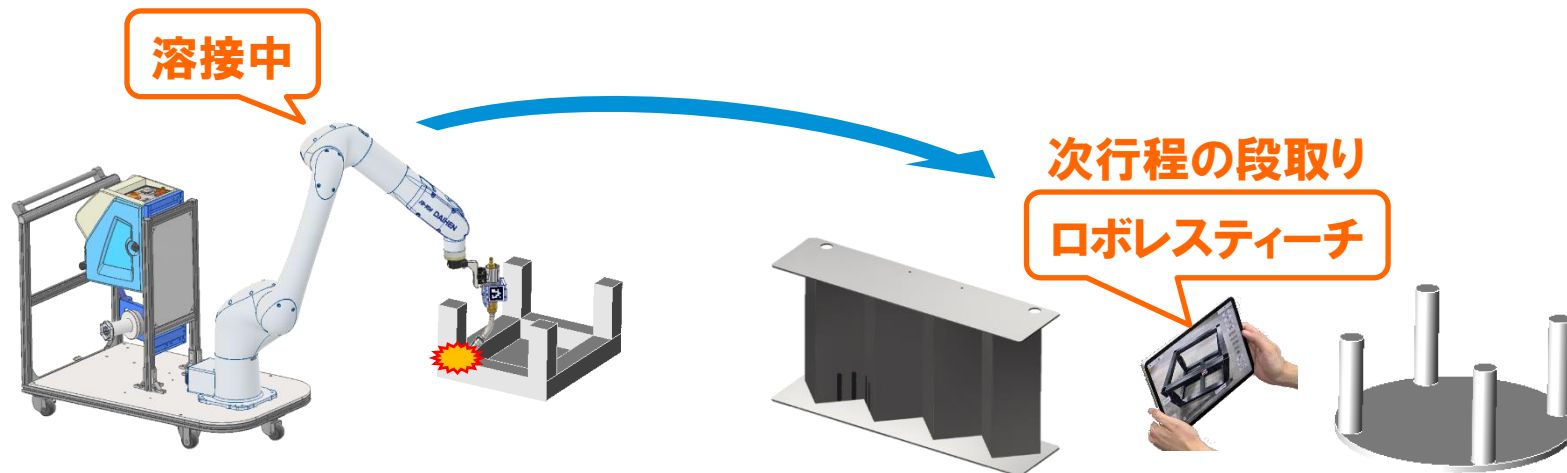






## 業界初 ロボレスティーチ機能

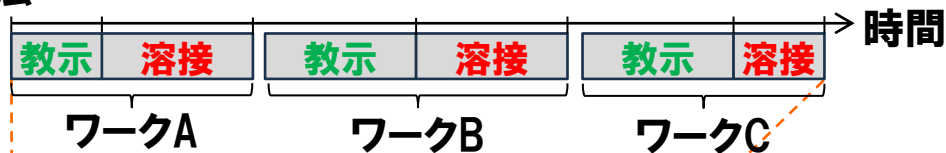
- **ロボット無し**でもカメラ撮影だけで簡単教示
- ロボットの生産稼働と教示の**並行作業を実現**



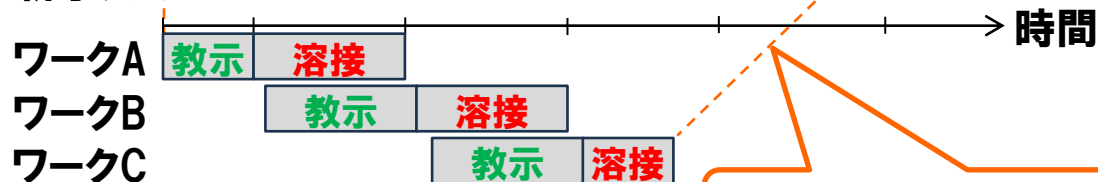
## 業界初 ロボレスティーチ機能

- ロボット無しでも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

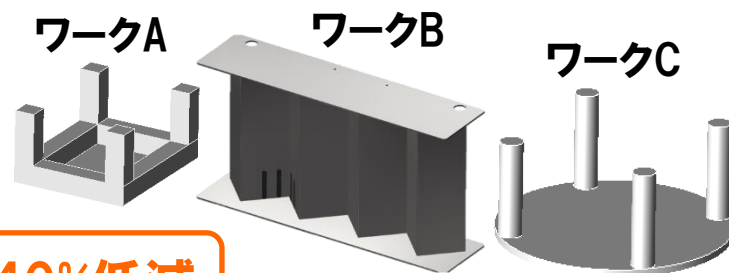
### 従来手法



### 新手法



総生産時間最大40%低減



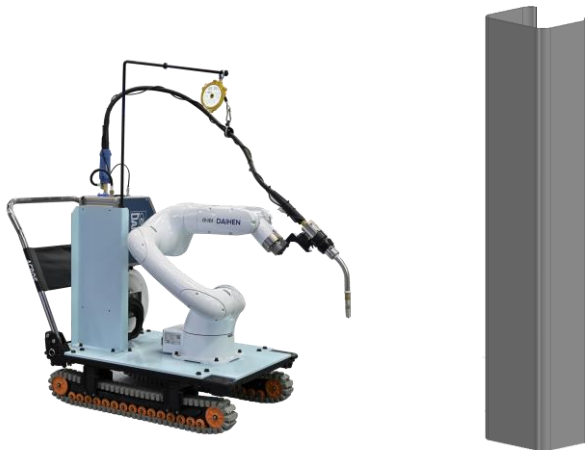
## 溶接箇所が点在している現場の自動化

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

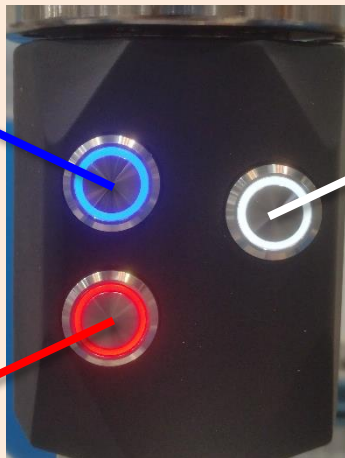


手元のボタンで操作可能

位置記録

モード切替

速度切替



フルカバートーチで  
安全・安心



※モード切替:フリー、並進、回転に対応

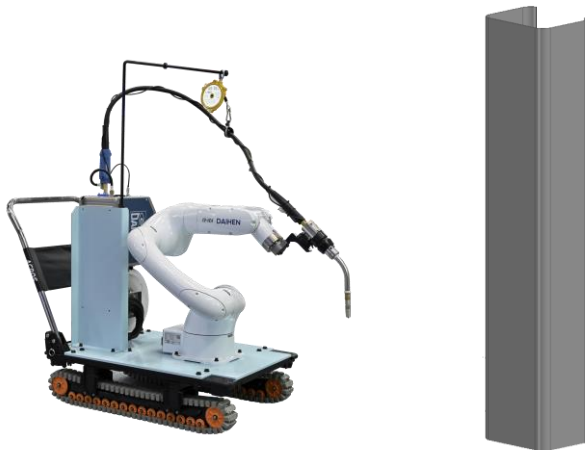
## 溶接箇所が点在している現場の自動化

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



ダイヘンは協働ロボットとロボレスティーチ機能で  
大型構造物の**新たな溶接自動化手法**による  
生産効率化を提案いたします

DAIHEN