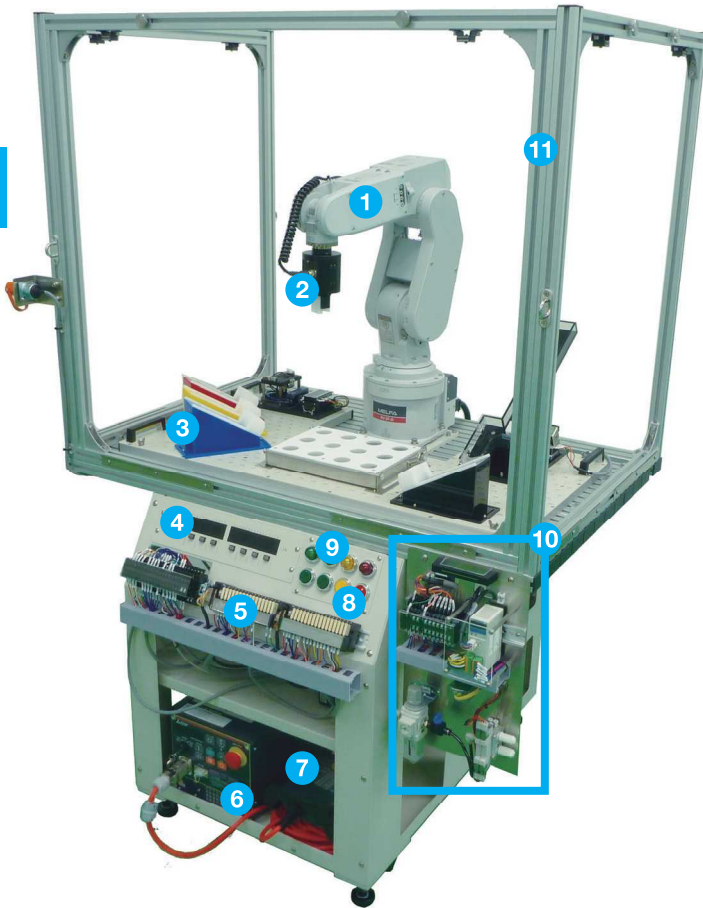


Robo-Trainer

標準システム

BRT/SBY



アームボット

構成

番号	名称
1	垂直多関節型ロボット
2	電動式ハンド
3	ハンドリングモジュール
4	外部入出力制御部
5	安全機能付き端子台
6	ロボットコントローラ
7	ティーチングペンダント
8	スイッチ(4個)
9	ランプ(4個)
10	空圧・コンペア制御プレート(BRT-MC, BRT-MV付属)
11	安全柵：前面(取外式)、側面

特長

- コンパクト設計
- AC100Vで使用可能
- 全軸80W以下のモータ使用
 - ・安全教育の未履修者でも操作可能
 - ・安全柵無しで実習可能
- エア源不要※1
- 自由設置・自由配線可能
- 各種実習モジュールの載替え可能
- ロボット技術検定に沿ったテキスト添付
- 各メーカーのロボットが搭載可能
- 専用テキスト(基礎、応用)付属

※1 BRT-MC, BRT-MV使用時を除く

学習内容

基礎編(BRT-SBY)

- 安全上の注意・ロボットシステムの構成
- ロボットシステムの仕様・ロボットの操作方法
- ロボットによるピック&プレイス・ロボットプログラムの作成
- 入力信号を使用したプログラム・色判別を利用したプログラム
- ロボットによる外部機器の制御プログラム・総合実習

応用編(BRT-MC、BRT-MT、BRT-MV)

- 安全上の注意・ビジョンシステムの機能(BRT-MV)
- トラブルシューティング・外部ユニットによる機能の拡張
- ロボットシステムの構成・ロボットによるピック&プレイス【応用】
- ロボットプログラムの作成・軌跡制御ユニットの操作方法(BRT-MT)
- ビジョンシステムの操作方法(BRT-MV)・ビジョンシステムのプログラミング(BRT-MV)
- マルチタスクプログラミング・トラッキング機能(BRT-MC、BRT-MV)
- 総合実習

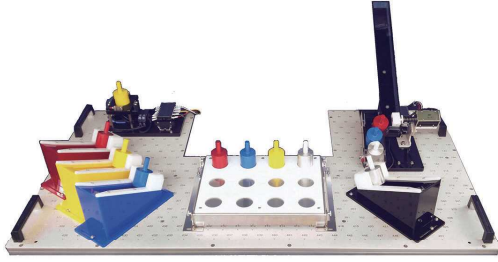
機器仕様

サイズ	約1,177(W)×872(D)×1,700(H)mm
重量	125kg
エアホース径	8φ
電源	100V

ハンドリングモジュール(標準システム)

基礎

BRT/SBY



特長

- ピック&プレイスやパレタイズ動作で教示スキル、プログラミングスキルを習得
- ワーク供給機やセンサ等の外部機器でI/O制御技術を習得

構成 Robo-Trainer 標準搭載

名称	数量	名称	数量
傾斜可変式パレット	1	ワークシューター(4色)	1
センサユニット	1	ワーク供給フィーダー	1
ワーク(赤・青・黄)	各3	自由配置作業プレート	1
ワーク(金属)	1		

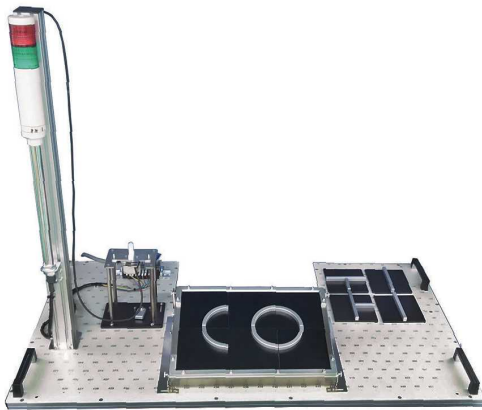
機器仕様

サイズ 約960(W)×627(D)×290(H)mm

トレースモジュール(オプション)

発展

BRT-MT



特長

- 軌跡制御動作の専用機能の習得
- CADデータからスプライン補完操作の習得

構成 Robo-Trainer オプション

名称	数量	名称	数量
トレースパネル(3種類)	計10枚	軌跡制御用パレット	1
アラーム付信号灯	1	自由配置作業プレート	1
センサハンドユニット	1		

機器仕様

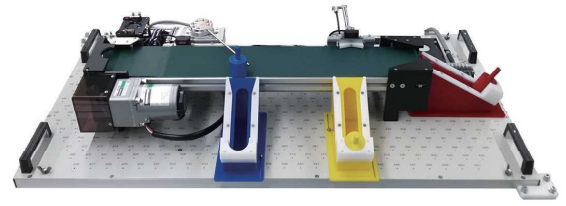
サイズ 約960(W)×510(D)×215(H)mm
エアホース径 8Φ

コンベアモジュール(オプション)

要エア源

BRT-MC

発展



特長

- ロボットで動的ワークを処理する制御スキルを習得
- 分岐プログラミングによる仕分け作業を習得

構成 Robo-Trainer オプション

名称	数量	名称	数量
ワークシューター(3色)	1	自由配置作業プレート	1
仕分け用パレット	1	仕分け ロータリシリンダ	1
センサユニット	1	コンベア ペンシリンダ	1

機器仕様

サイズ 約960(W)×510(D)×169(H)mm

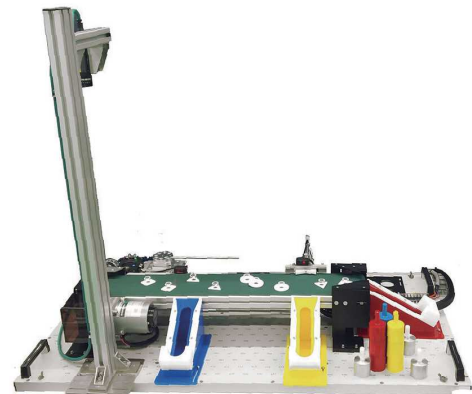
ビジョントラッキングモジュール(オプション)

要エア源

BRT-MV

発展

応用



特長

- ロボットで動的ワークを処理する制御スキルを習得
- 分岐プログラミングによる仕分け作業を習得
- ハンドリングモジュール+視覚センサのスキルを習得
- ビジョントラッキングを習得

構成 Robo-Trainer オプション

名称	数量
コンベアモジュール(BRT-MC)	1
ビジョンセンサユニット	1

機器仕様

サイズ 約960(W)×521(D)×277(H)mm
重量 21kg
エアホース径 8Φ