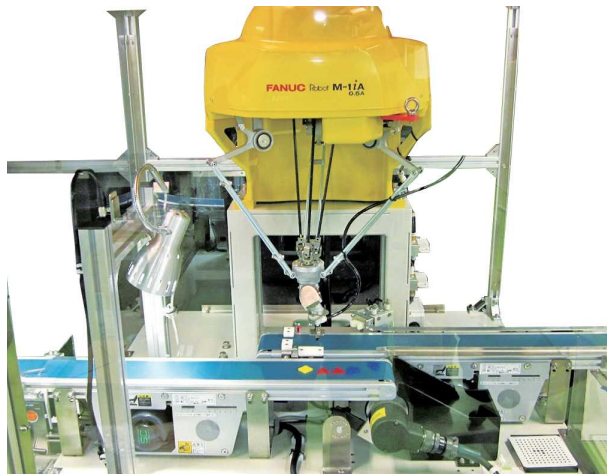


パラレルリンクロボット学習システム

BNK-PFU



パラレルリンクロボットは、従来のロボットアーム（シリアルリンクロボット）より圧倒的な高速動作が特長で、新しい用途を切り開く最新のロボットです。

特長

パラレルメカニズム（並列なリンクを介して1点の動きを制御する方法）を使った産業用ロボットで、現場では、省スペースでの稼働、おもにピック&プレイスで活用されています。また多関節ロボットでは難しいプレス加工にも使用されています。

学習内容

- ロボット概要（構成、制御、構造など）
- 教示作業
- ロボットプログラミング
- ビジョントラッキング
- 外部出力作業

機器仕様

サイズ	約1,389(W)×1,000(D)×1,650(H)mm
エアホース径	Φ6
電源	200V

構成

名称	数量	名称	数量
パラレルリンクロボット	1	架台（電源コンセント、エアー関連機器、キャスター）	1
コントローラ	1	非常用停止ボタン	1
ティーチングペンダント	1	安全柵（扉、安全プラグ）	1
ビジョンカメラ	1	制御機器一式（タッチパネル、シーケンサ）	1
エンコーダ	1	ワーク	1
ワーク搬入用ベルトコンベア	1	実習テキスト	1
パレット排出コンベア	1		
位置決めシリンダ	1		

※エアーコンプレッサが必要です。

AGV/AMRのご紹介

AGV (Automatic Guided Vehicle) (無人搬送車) 及び AMR (Autonomous Mobile Robot) (自律走行搬送ロボット) は、自動で搬送を行うロボットで、近年物流業界等、さまざまところで使用されています。パナソニックでもFA装置に取り入れており、一例をご紹介します。



AMR (磁気テープ等ガイドが必要なく、自らルートを決めて移動が可能)



ロボットを載せ、加工機間の移動を行い、ワークストックからの取得から、加工、完成品置き場への移動まで、全てが自動で行われます



AGV (決められたルートで搬送する台車型ロボット)