

絶対位置・軌跡の高精度化

参考出展



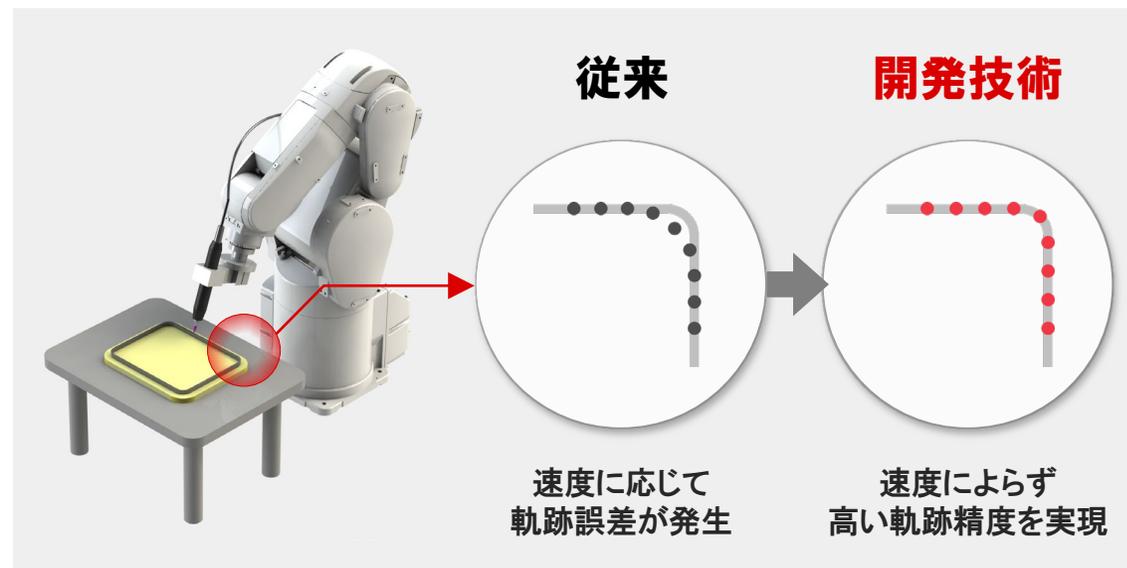
≫ 特長

≫ 概念図

円弧補間・スプライン補間動作における
エンドエフェクタの軌跡精度を向上

動作速度が変化しても軌跡が変化しない
のでティーチング後の調整作業が不要

シール材塗布・カッティングなどの作業の
高精度化・調整時間短縮を実現



絶対位置・軌跡の高精度化

参考出展



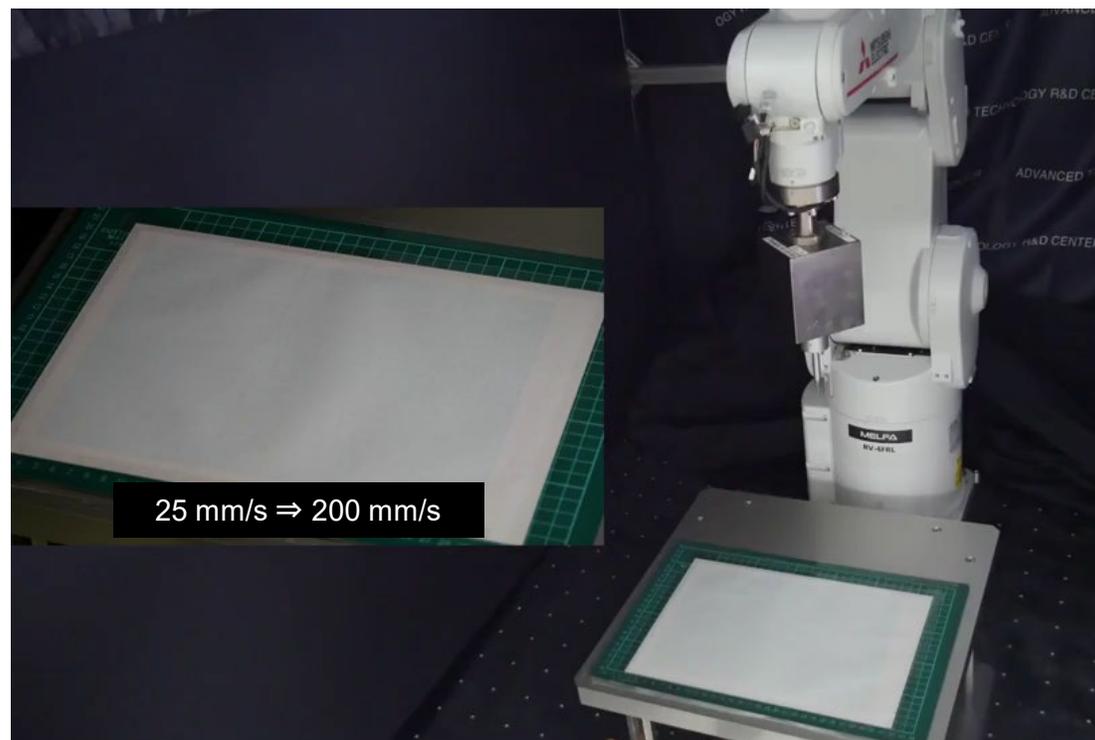
≫ 特長

≫ 概念図

追従誤差とアームのたわみをリアルタイムに補正することで高精度化を実現

軌跡のコーナ部分で現行制御と比較して顕著に軌跡精度が向上

3次元的な形状を含む任意の軌跡に適応可能



絶対位置・軌跡の高精度化

参考出展



≫ 特長

追従誤差とアームのたわみをリアルタイムに補正することで高精度化を実現

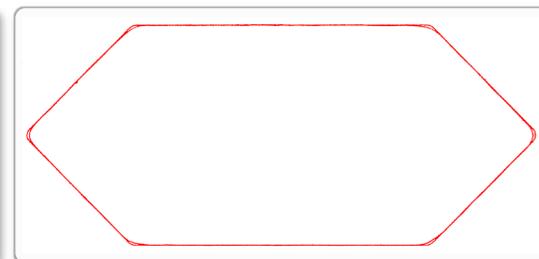
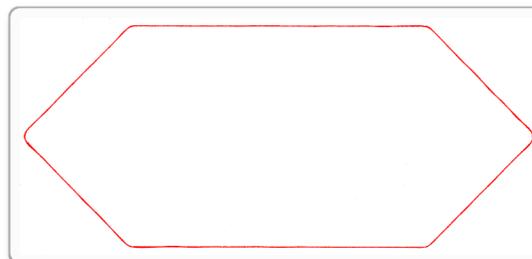
軌跡のコーナ部分で現行制御と比較して顕著に軌跡精度が向上

3次元的な形状を含む任意の軌跡に適応可能

≫ 概念図

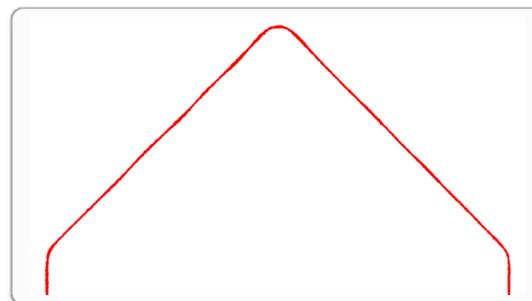
開発方式

現行制御



コーナ部の軌跡誤差を抑制

コーナ部で軌跡の内回りが発生



軌跡誤差を**80%**削減

絶対位置・軌跡の高精度化

参考出展



≫ 特長

ツール先端位置の計測データを用い、
ロボット幾何モデルを自動調整

指令位置に対するツールの絶対位置決め
誤差を、従来比1/10未満に削減

CADデータで作成した軌跡の実環境での
補正が不要なため、教示時間が短縮

≫ 概念図

