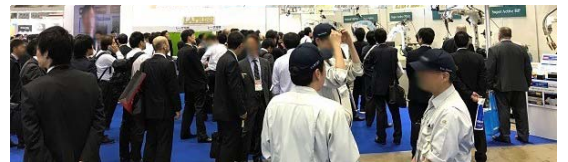


ロボット通信

今月のトピックス ▶ 2018 国際ウエルディングショー

2018年4月25日(水)～28日(土)に東京ビックサイトにて「2018 国際ウエルディングショー」が開催されました。展示の内容としては、「IoT 技術を活用した生産現場の可視化・一元管理・収集データの活用」や「オフラインティーチングソフト」、「各種溶接ラインセンシングシステム」、「レーザー溶接」の出展が多く、現場のニーズに応えようとする各メーカーの姿が見て取れました。

そんな中で一際目を引いたのが、パナソニックブースの「VR ティーチング(参考出展)」と「3D スキャンによる溶接ラインセンシング補正(協賛:LINKWIZ)」でした。VR ティーチングでは直感的なティーチングを可能とし、センシング補正では溶接ラインの繊細なティーチングをシステムに委ねることを可能にしていました。それぞれ設定が簡単なのも特徴です。これにより、現場作業者の誰もがロボットを扱うことが出来るようになるかもしれませんね。現場の負担を軽減する各種機能の更なる進化に今後も期待です。



ミスター提案Jr 今月のつばやき ▶ 3Dスキャンによる溶接ラインセンシング補正(LINKWIZ)



ミスター提案Jr「武藤」

ここでは、「3D スキャンによる溶接ラインセンシング補正」について追記します。当システムは「リンクウィズ株式会社」の製品で、産業用ロボットに 3D スキャナと L-ROBOAT(システム)を組み込むことで、**ワークの形状変化に合わせて溶接が出来るシステム**です。まず 3D スキャナでワーク形状を認識し、製造誤差による固体差や設置位置のズレに対応した溶接をおこないます。これにより、不良品や治具コスト、ヒューマンエラーを最小限に抑えることが可能となります。

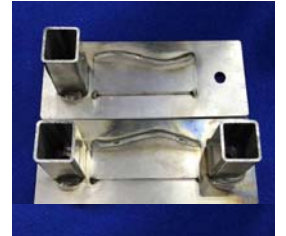
また、スキャンデータをもとにしたオフラインティーチングも可能で、その際ワークの 3DCAD データを用意するなどの作業工数を削減できるので、一品モノでの活用にも最適です。他に外観検査機能も備わっていますので、センシング補正⇒溶接⇒検査の一連で行えば、不良率低減および不良品流出防止により一層効果が見込めそうですね。

ご担当者様の間でご回覧下さい。

--	--	--	--	--	--	--	--



▲3Dスキャンした画面
▼形状変化に合わせた溶接



発行元: **EA Total Engineer 松栄テクノサービス株式会社 企画開発室** 2018年5月発行
〒480-1142 愛知県長久手市蟹原2116 TEL:0561-56-0861 FAX:0561-65-0070



ロボットの技術情報発信サイト
「ロボットマスター」
<http://robot-meister.com/>



中古・レンタルロボットサイト
「ロボチューブ」
<http://robotube.jp/>