

オムロン協調ロボット「TMシリーズ」は専門家でもなくても作業変更が可能です！

課題

- ・一般的に、産業ロボットの作業の位置や内容を変更するにはキャリブレーションをはじめとした専門家による対応が必要。
- ・多くの生産現場にはロボットの専門家がいないので作業変更を柔軟に行うことができない。

解決案

オムロンの協調ロボットTMシリーズが解決します！

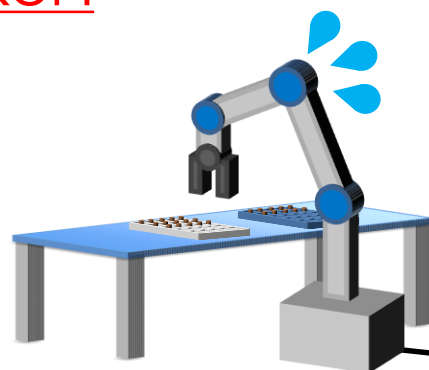
簡単移設

簡単立上



効果：1台のロボットを、様々なラインに移設して使用することが可能になるため、生産量の変化に対応でき、生産性の向上が期待できます！

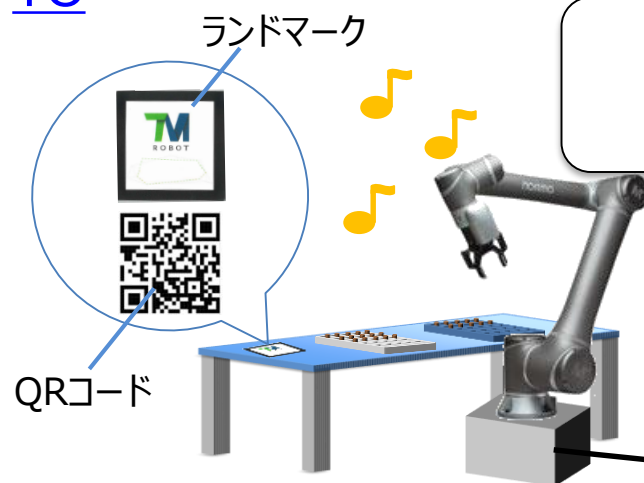
FROM



移設をすると、位置修正や作業フロー変更が必要・・・
手間がかかるし、現実的じゃない。

移動→
ティーチ→
移動→
ティーチ・・・

TO



QRコードで作業フロー読み込み完了！
ランドマークで位置の自動補正OK！
修正の手間をかけずに運転できた！

ランドマークアライメント機能について



産業用ロボットの段取り替えやトラブル対応、移設をする場合、今までは毎回ロボットのセッティングに時間がかかってしまう課題がありました。

そういった課題を解決するために、協調ロボット TMシリーズには、参照点を自動認識できる【TMランドマーク】というプレートが付属しています。



また、協調ロボット TMシリーズには、アームの先端にビジョンセンサが標準で搭載（ビルトインビジョン）されており、移設や再配置をしても、キャリブレーションする必要がなく【TMランドマーク】を読み取るだけでロボットアームとワーク間の相対的な関係が変更され、すべてのポイントが再生成されます。その結果、取替えや移設、追加投入時の設定時間の短縮が可能になります。

その他にも、簡単プログラミングやダイレクトティーチングなどの便利な特長があります。
「ピック&プレース」「組立」「ねじ締め」「梱包」などの人手による作業を**少量でも代替**します！