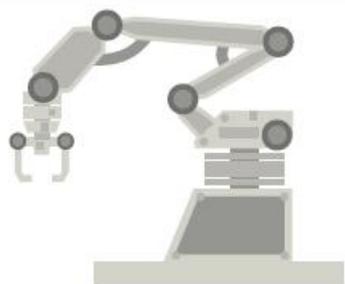


ロボットの稼働情報の自動収集をしませんか？

非稼働時間を見える化！
即、改善活動へ！！

PATLITE®

以下の製品はパトライト社製品です
 ・積層信号灯 LRシリーズ
 ・ワイヤレス・データ通信システム WDシリーズ
 ・積層情報表示灯 LA6シリーズ



溶接ロボット



積層信号灯LRシリーズ
+
ワイヤレス・データ通信システムWDシリーズ



積層情報表示灯
LA6シリーズ

現状の課題

- ①ロボット起動時間に対して稼働時間が短い
が正確な稼働時間が集計できていない。
- ②メーカーが異なることで一括した稼働データ収
集の仕組み構築が困難。
- ③段取替え・定期清掃・凝固チェックなどの手
作業への手書日報の信頼性が低い。また、集
計作業自体が負担。
- ④ボトルネックがロボット要因（異常頻発等）
or人の効率かの切り分けができない。

導入効果

- ①タイムリーに各ロボットの起動と稼働の生デ
ータが収集可能。
- ②遅れの要因が瞬時に把握できることで打ち
手を速やかに実行できる。
- ③LA6全色表示活用で現場のロボット非稼
働時間を把握できる。

稼働情報収集

積層信号灯(LRシリーズ)と無線(WDシリーズ)



設備稼働状態別 累積時間 稼働チャート

稼働名称	10	20	30	40	50	60	70	80	90	100%
1号機	[Progress bar with colored segments]									
2号機	[Progress bar with colored segments]									
3号機	[Progress bar with colored segments]									

信号灯から装置別の稼働状態を自動収集。運用が楽楽

非稼働時間の見える化

LA6(全段表示)
ロボット起動後の非稼働時間を見える化

<非稼働からの経過を全段表示で判定>



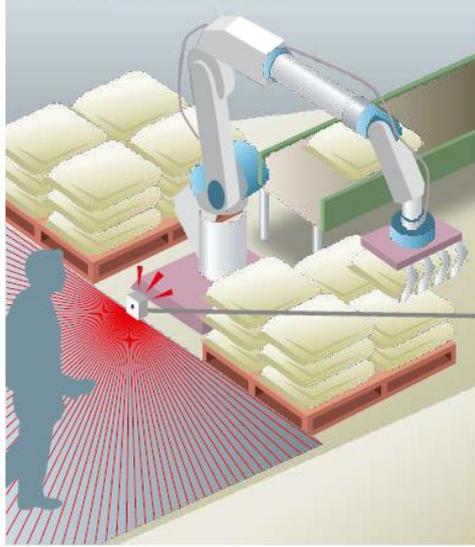
信号灯では表現できなかった多彩な表現力で、
経過時間をリアルタイムに気付かせることが可能

ロボットの安全対策

基本システムイメージ

立ち入り禁止エリアのセーフティ
レーザースキャナが侵入者を検知し
ロボットが非常停止

管理者が近くにいない現場では



ロボット稼働
エリア侵入により
緊急停止しました。

機器構成

ホーン型MP3再生報知器 EHV ×1台
インターフェースコンバータ NBM-D88N ×1台

Before

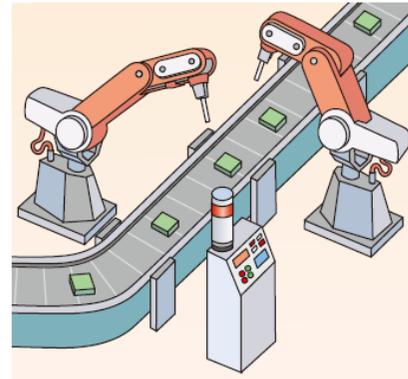
ロボットの安全対策として、セーフティレーザースキャナを導入したが作業者が誤って進入禁止エリアに入ってしまうとロボットを停止させるケースが発生している。また、その状況を管理者が把握できない。

After

センサ検知によるロボット停止時に、音声で報知し侵入者の安全を確保します。同時に管理者や他の作業者にもロボット停止の発生を知らせ、ロボット周辺の異常発生を通知できます。

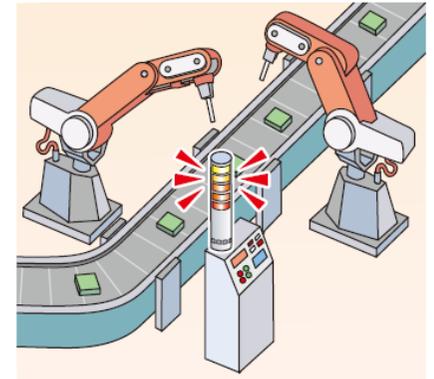
LA6でロボットの状態表示・安全対策の向上を実現

Before



ロボットの動作表示として、信号灯やパイロットランプで、電源ON状態を表示しているのみだった。

After



新型の積層情報表示灯LA6の採用で、
全面発光で飛躍的に視認性が向上。

また制御モニターまで近づくことなく、
遠隔から装置状態の把握が可能となった!

改善テーマ 『ロボットの動作状態の遠隔監視、安全性の向上』

現状

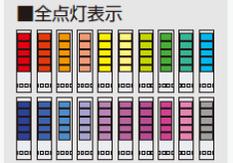
●現場の少人数化が進み、遠隔から詳細に見える化のニーズや、作業時の安全性向上のニーズが高まる。

ご提案

●豊富な表現力と高い視認性
マルチカラーLEDの採用で、21色の表示が可能。様々な状態表示を多彩な色で表現。【橙色:サーボ電源ON、白色:ティーチング、緑色:自動運転など】全体を同色で発光させることで、視認性を飛躍的に向上。

●カウントアップで異常発生等の経過時間を表示
LA6のタイマー機能を活用し、異常発生から5分毎(任意)にカウントアップ。→対応の優先度の目安として増援判断にも役立つ。

●カウントダウンで加工完了時間の見える化
→従来は信号灯の緑色で稼働していることしか分からなかった。完了時間を視認出来、生産効率の向上も図れる。



積層情報表示灯
LA6
¥28,000(税抜き)~

access here for your information
<http://www.s-dream.net>

甲府営業所
055-228-2008

和歌山営業所
073-436-4677

京滋営業所
075-325-1129

神姫営業所
078-919-0601

本社
06-6347-1710