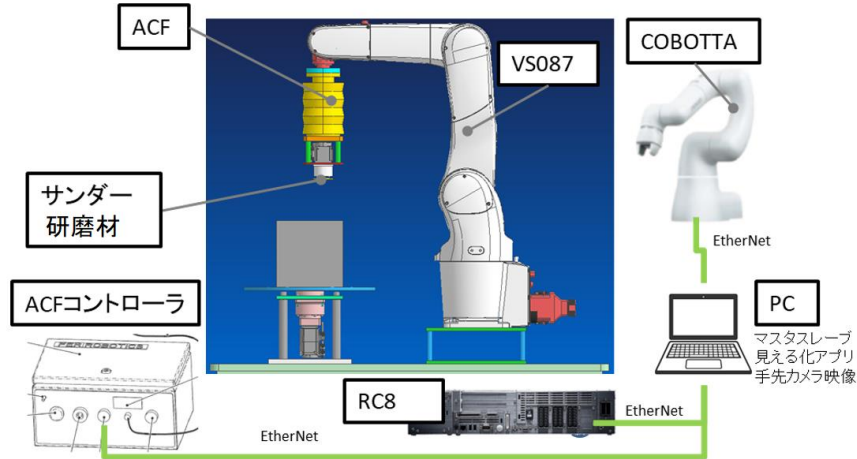


## ACF+ミラー制御機能 を活用した研磨システム

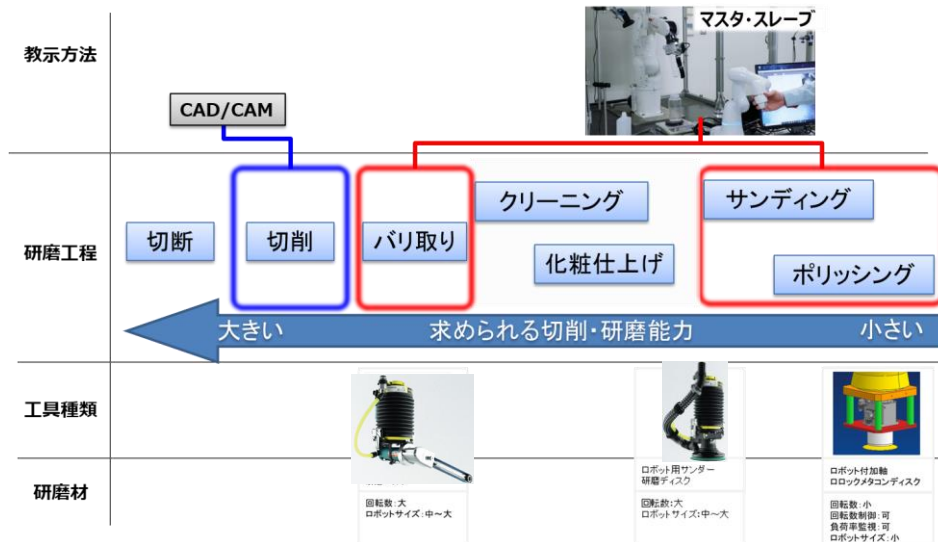
### システム構成

- 対象ワークサイズ、研削・研磨ツール重量によりロボットサイズ（最大可搬：60kg）を選定できます。お問合せください。
- ACFの必要な押付力・ストロークを選定できます。お問合せください。  
(推奨最大押付力：200~250N)



COBOTTA®は株式会社デンソーウェーブの登録商標です。

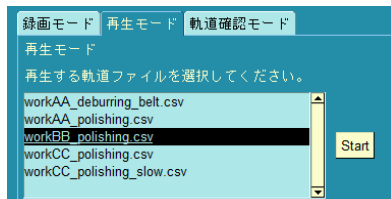
### 適用可能な研磨工程



### 録画・再生機能

アプリケーションから研磨軌道の録画・再生が実行可能

- 少量多品種に対応可能
- GUIで簡単操作
- ロボット言語で軌道再生可能



```

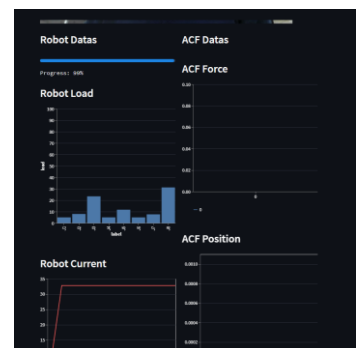
' 再生モードへの変更
o_change_file = o_ctrl.AddFile("change_mode", "EndpointURI=change_mode/")
o_change_file.Execute "POST", "{mode: play}"
' 再生データをセット
o_load_file = o_ctrl.AddFile("spline_file_name", "EndpointURI=set_spline_data/")
o_load_file.Execute "POST", "{spline_file_name: workBB_polishing.csv}"
' 再生開始
o_start = o_ctrl.AddFile("robot_start", "EndpointURI=robot_start/")
o_start.Execute "POST", "{}"
    
```

### ログデータ保存・見える化

自動運転中のログを保存 ビューワーで挙動を確認

データ種類

- Robot
  - 位置情報(各軸, 手先座標)
  - 手先速度
  - 電流値
  - 負荷率
- ACF
  - 押付力
  - ストローク
  - 接触状態



お問合せ