

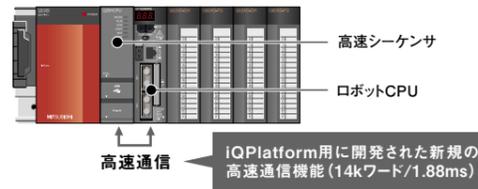


FAシステムを統合化し、最適化します。



シーケンサ↔ロボット間的高速制御

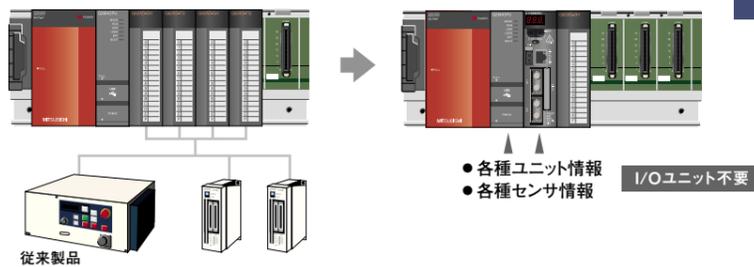
シーケンサ～ロボット間的高速通信機能により、I/O処理時間の大幅な短縮を実現。またコントローラ単体性能も大幅に向上しました。例えばCC-Link接続で16ワードデータ転送(照合チェック付)する場合の時間262msがiQ Platformで接続すると63msと約4倍に高速化します。



大量データも高速

シーケンサ↔ロボット間のデバイス点数の増加

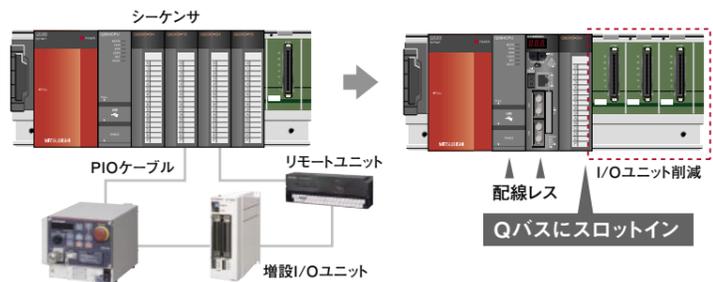
シーケンサ～ロボットコントローラ間のデバイス点数が入力8192点/出力8192点に拡張されたことにより、複雑化するシーケンサ管理下の情報を(実運用上)制約無い点数でリアルタイムにロボットへ受け渡しが可能となり、システム構築が柔軟に行えます。



大規模プログラムも万全

省配線/省ユニット化

配線レス、I/OユニットやCC-Linkなどのネットワークユニットが不要なため、システムコストが削減できます。

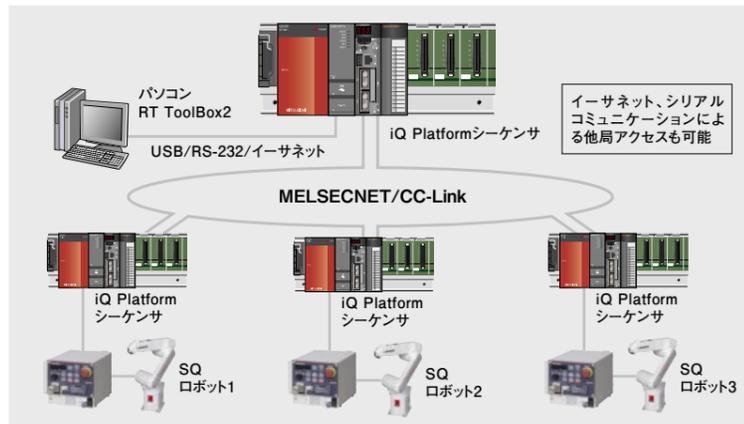


オプション不要

複数ロボットの一括管理

●セットアップ/メンテナンス時にこんな便利な使い方が可能です。

メインCPUに接続したパソコンからシーケンサネットワーク下のロボットにアクセスが可能です。生産ライン内ロボットの立上げ時間短縮・メンテナンス性の向上が図れます。



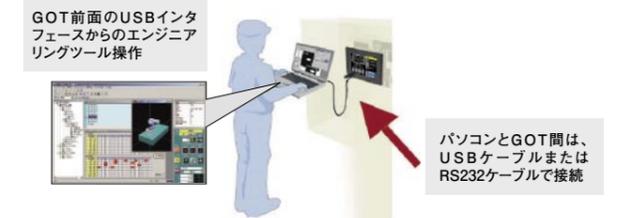
1ヶ所からロボット1、ロボット2、ロボット3のモニタが可能です。

ネットワーク一括管理

GOT接続(トランスペアレント機能)

トランスペアレント機能により、GOT前面のUSBインタフェースからプログラム、パラメータの編集ができ、操作性が向上します。(SQシリーズのみ)

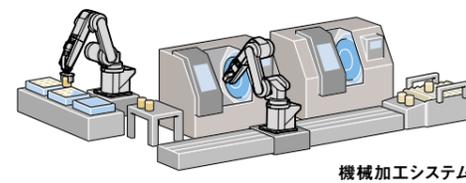
注) GOT～CPU間バス接続/直結モード時のトランスペアレント機能に対応します。



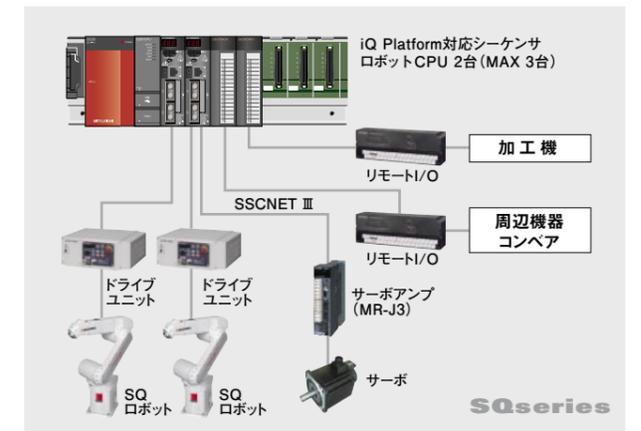
簡単接続

シーケンサ制御で各装置、ロボットを連携運用するシステム

— ロボット複数台運用や複数の周辺装置との連携システム等 —



機械加工システム



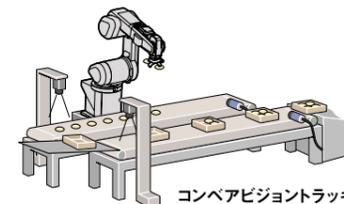
- シーケンサによりシステム全体を制御するとき、iQ Platformを用いることでロボットを含めた周辺FA機器を、統合して制御することが可能です。
- システムでのI/O制御は、すべてシーケンサが行います。シーケンサとロボット間の通信はI/Oユニットなどを經由せずに直接行うことができるため、省配線および高速通信することが可能です。



既存資産をいかしながら、システムを構築します。

ロボットを独立させて運用するセル

— コンベアやステーション等の簡易な周辺機器で構築されるセル等 —



コンベアビジョントラッキングセル

- 周辺機器のI/O信号をすべてロボットコントローラに取り込み、ロボットコントローラからの制御のみで動作が完結することにより、簡単にセルを構築することが可能です。
- イーサネットインタフェース、トラッキング機能用インタフェース、付加軸機能用インタフェースを標準で準備しました。このインタフェースを使用することで簡単にセルの機能を充実させることが可能です。

