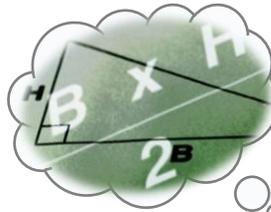


ロボットの位置データを自動計算して ミスと手間を削減！

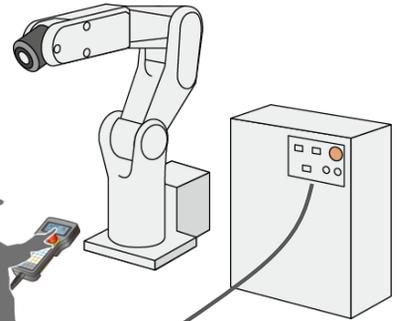
Before

- 位置データの変更は、教育を受けた**担当者しかできない**。
- 位置データを暗算で計算して入力するので、**ミスが起こりやすい**。

バリ取り用の
刃具を長く
使いたい・・・



やすり部の接触位置を
補正しながら使用することで、
刃具を無駄なく使える！



SP5000 / GP4000を使用すると

After

- 表示器から補正量を入力するだけなので、**誰でも操作できる！**
- 補正量から位置データを自動計算するので、**ミスがなくなる！**



補正量を
一括入力

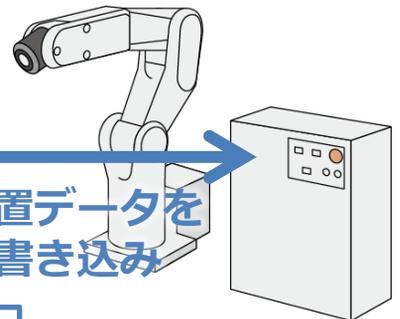


位置データを
書き込み

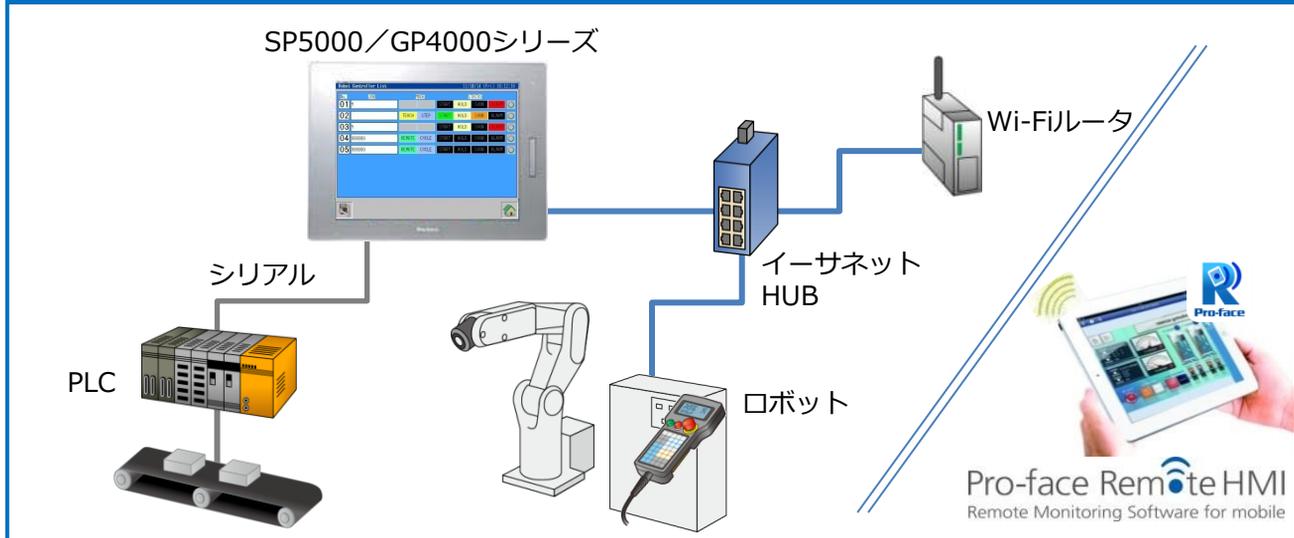
位置データを自動計算

```

procedure rfft(int re, int im, int N)
  local int k=0, int j=0, int m=1
  from m=1 // Stage of butterflies
  do from k=0
  do from j=0
  do re[k+j+m] += lift1(k,j,m,im)
  im[k+j+m] += lift2(k,j,m,re)
  re[k+j+m] += lift1(k,j,m,im)
  
```



システム構成



作画不要！コクピットパーツ（サンプル画面データ）

無償ダウンロード

ジョブ表示画面



選択中/登録済みジョブを表示

アラーム画面



現在アラーム、アラーム履歴を表示

ロボットI/O画面



I/O状態表示、および設定

一覧画面



各コントローラの状態表示

予知保全画面



グリスアップ、電池交換時期管理
電源等投入時間を表示

ステータス画面



ロボット/サーボの現在値
ツール情報、システム情報を表示

ダウンロードはこちら！ > http://www.proface.co.jp/otasuke/download/sample/cockpit_parts.html

ご紹介した製品については、弊社営業員までお申し付けください。

株式会社デジタル www.proface.co.jp

東京 東京都台東区鳥越1-8-2 ヒューリック鳥越ビル5F
TEL : 03-5821-1101 FAX : 03-5821-1110

中部 愛知県名古屋市中区泉1-21-27 泉ファーストスクエア7F
TEL : 052-961-3701 FAX : 052-961-3707

西日本 大阪市中央区北浜4-4-9
シュナイダーエレクトリック大阪ビルディング
TEL : 06-6208-3119 FAX : 06-6208-3132

●Pro-faceは、株式会社デジタルの日本、米国、カナダ、ヨーロッパ、その他の国における登録商標です。

Copyright © 2014 Digital Electronics Corporation. All Rights Reserved.

ご用命は…

(201412-01)