

事例紹介：ForceControl（力覚制御）を使った長尺カムシャフトの挿入

参考動画は[こちら](#)

参考動画



導入前の課題

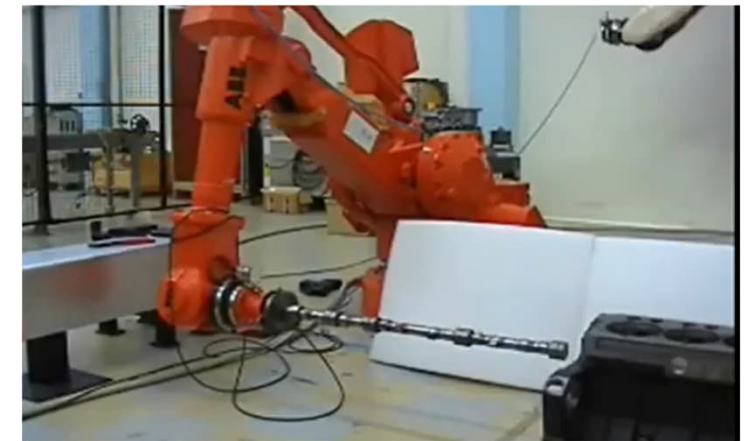
- 人手作業の際、ワーク保持時のたわみ、カムの段差により、挿入にはコツが必要だった
- 重量物のため、作業者への負担も大きかった
- 経験の少ない作業者では、挿入に時間がかかっていた

ポイント

- 力覚センサーを使用してロボットが穴位置を探りながら挿入
- CPUから独立した軸専用のコンピュータと力覚センサが直接通信することで早いレスポンスが可能に。正確かつ作業者と同等のスピードで挿入
- ロボットとコントローラーの早いレスポンスにより微妙なひっかりにもロボットが反応し、ワークに傷をつけない

導入による効果

- 作業者の負担がなくなった
- 作業者育成のコスト・時間を削減
- 作業者はワークセットのみとなり、他の作業を実施可能に



力覚制御を使って様々な組立・箇合作業が可能です！