

デジタルツイン技術で製造現場のDXを加速！

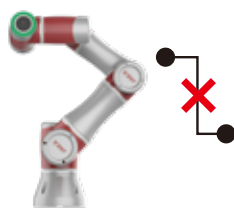


SF Twin Cobot

協働ロボットがより便利になる「SF Twin Cobot」がリリースされました。
SF Twin Cobot は仮想空間を用いたオフラインティーチング・リアルタイムモニタリングツールです。

オフラインティーチング

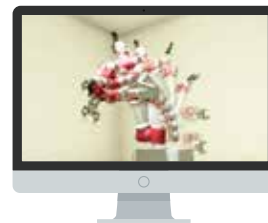
PC上の仮想ロボット(3Dモデル)を使い、プログラミングを行います。
現場へ行かなくても机上で検討できるため、作業効率が大幅に向上します。



実機不要



プログラム



事前チェック



実機へインポート

プログラミングは、協働ロボットメーカーの純正ティーチングアプリを使います。
作成したプログラムを「再生」すると、仮想空間のロボットが動き動作確認できます。

リアルタイムモニタリング

稼働中の協働ロボットと接続し、稼働状況をリアルタイムに仮想空間上でプレビューできます。
現場に行かなくても稼働状況や停止原因を究明することができます。



便利機能

ログ保存機能

アームの動きをログとして別ファイル保存ができます。
検討したプログラムの確認に利用したり、稼働中の動作を保存して解析に利用できます。



障害物設置/衝突検知機能

簡易な障害物を設置してラインを模擬することができます。
障害物に接触した場合には、アラートがあがるため安全性を事前確認できます。



推奨環境

- OS: Windows 10/11 pro(JP)
- CPU: i5以上

- GPU: Intel Iris Xe Graphics 相当以上
- ディスプレイ: 1920 x 1080

- メモリ: 16GB
- SSD: 256GB以上

対象の協働ロボットを購入すると



SF Twin Cobot

誰でも使える！

※対象のロボットはお問合せください。

拡張機能は無限の可能性



SF Twin Cobot

Your IDEA

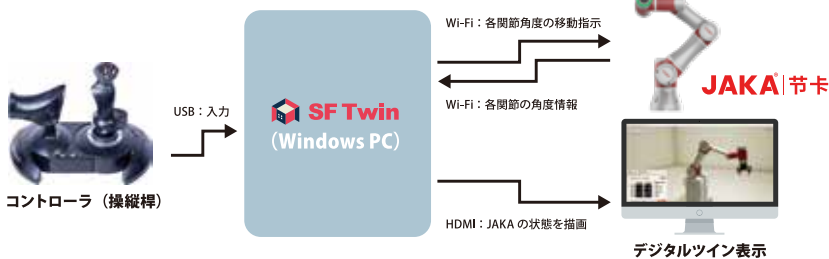
SFTwin Cobot は機能拡張が可能です。

カスタマイズを行いオリジナルのSF Twin 環境を創り上げれば
より高度なデジタルツイン環境が構築でき、DXが加速します。



ゲームコントローラを利用したアーム操作

ティーチング(事前プログラム)ではなくコントローラからの入力により
アームを操作することができます。



CASE: 遠隔操作

操縦桿型コントローラで、直感的な
遠隔操作システムとしての利用可能

CASE: 入力デバイス

ボタン式ゲームコントローラから入力すれば
プログラム時のロボット位置の微調整が
より簡単に！



設備データのインポート



設備データ(CADデータ)を
インポートすることで、よりリアルな
ライン再現が可能です。

※ファイル形式により対応可否が異なります。
ご希望のファイル形式をご相談ください。



複数ロボットのモニタリング



協働ロボットを1台ではなく、複数
同時にモニタリングできます。集中
管理ができ、万が一の停止時には
画面にアラートを出しどのロボット
がどの状態で停止しているか、把握
できます。



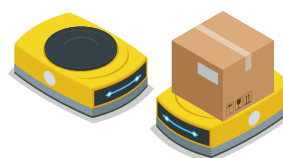
リスクアセスメント



協働ロボットの周辺に安全エリアを
設定することができます。
安全エリアを超えた動きをした
場合は、アラートをあげたり、
速度を落として動作させます。



搬送ロボット連携



搬送ロボットから自己位置情報を
収集して搬送ロボットと連携した
デジタルツイン環境を構築

あなたの「もっと、こんなことができたらいいのに!」をお聞かせください。

あなただけの **SF Twin** を提供します!

※別途エンジニアリング費用が発生します

開発元企業



株式会社 **ヴィッツ**

【名古屋テクノロジーセンター】

〒460-0008 愛知県名古屋市中区栄2-13-1 名古屋パークプレイス

お問合せ先

SF Twin 製品サイト <https://sf-twin.jp/>

お問合せはこちら ▶

