

	ペンダント		メイン基板			サーボ制御基板
アプリケーション	【内部】 ・画面表示 ・キー入力	【外部 I/F】 ・カスタマイズ APL	【内部タスク】 ◆システム制御 ・ペンダント制御 ・命令編集 ・安全制御 ・異常処理	◆動作制御 ・座標演算 ・位置指令生成 ・安全制御 ・異常監視	【外部 I/F】 ・動作制御	【内部】 ◆サーボモータ制御 ・位置制御 ・トルク制御 ・安全制御
システム I/F	WindowsAPI		WinSock	API	HardWare-I/F	割込み, セマフォ
OS	Windows CE Windows Embedded Compact 7			VxWorks		リアルタイムモニタ

ロボットコントローラのエミュレートにより高精度なシミュレーションを実現
ロボットのティーチング作業等の効率化



1

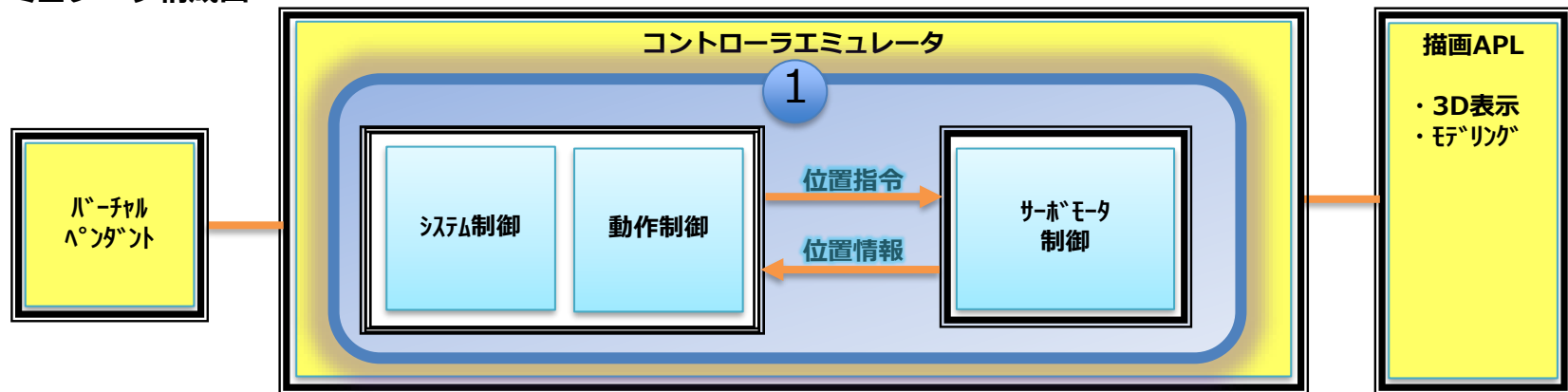
エミュレータ生成

- 1)実機ソフトウェアをPC上で動作するソフトウェアに変換
- 2)他社シミュレータメーカーへのエミュレートモジュールの提供

◆技術要素

- ・ Windows7, Windows10
- ・ Windows API
- ・ C,C++,C#

シミュレータ構成図



Webブラウザから、ロボットのリモート操作、状態監視、設定が可能
データ分析、モデル化、学習による予知保全サービスを実現

