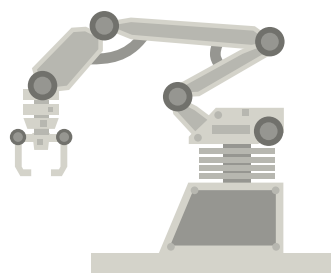


ロボットの稼働情報の自動収集と 非稼働時間を見える化! 即改善活動へ!!



溶接ロボット



積層信号灯LRシリーズ

+
ワイヤレス・データ通信システムWDシリーズ



積層情報表示灯
LA6シリーズ

稼働情報収集

積層信号灯(LRシリーズ)と無線(WDシリーズ)



積層信号灯LRシリーズ
+ワイヤレス・データ通信システム
WDT-Z2型送信機

WDR受信機型
LAN

■設備稼働状態別 累積時間 俯瞰チャート

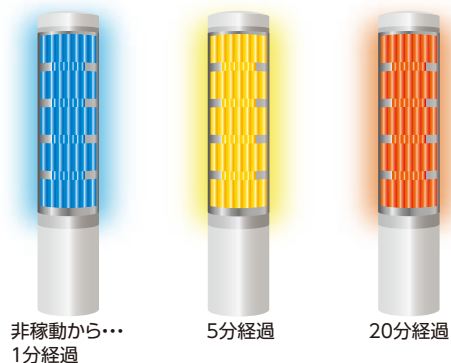
設備名称	10	20	30	40	50	60	70	80	90	100%
1号機	稼働	稼働	稼働	稼働	稼働	稼働	稼働	稼働	稼働	稼働
2号機	稼働	稼働	稼働	稼働	稼働	稼働	稼働	稼働	稼働	稼働
3号機	稼働	稼働	稼働	稼働	稼働	稼働	稼働	稼働	稼働	稼働

信号灯から装置別の稼働状態を自動収集。運用が楽

非稼働時間の見える化

LA6(全段表示) ロボット起動後の非稼働時間を見える化

<非稼働からの経過を全段表示で判定>



非稼働から...
1分経過

5分経過

20分経過

信号灯では表現できなかった多彩な表現力で、経過時間をリアルタイムに気付かせることが可能

導入メリット

課題

- ①ロボット起動時間に対して稼働時間が短い正確な稼働時間が集計できていない
- ②メーカーが異なることで一括した稼働データ収集の仕組み構築が困難
- ③段取替・定期清掃・凝固チェックなどの手作業への手書日報の信頼性が低い。
また、集計作業自体が負担
- ④ボトルネックがロボット要因(異常頻発等) or 人の効率かの切り分けが出来ない。

導入効果

- ①タイムリーに各ロボットの起動と稼働の生データが収集可能。
- ②遅れの要因が瞬時に把握出来る事で打ち手を速やかに実行できる。
- ③LA6全色表示活用で現場のロボット非稼働時間を把握出来る。

製品概要

機器構成

【ワイヤレス・データ通信システム】

・送信機 WDT-6LR-Z2

・受信機 WDR-L-Z2

※表示用ソフトもご提案可能です

【積層信号灯】

LR6-302LJNW-RYG

評価機貸し出し
対応製品

【積層情報表示灯】

LA6-5DLJWB-RYGBC

評価機貸し出し
対応製品

株式会社 **パトライト**

www.patlite.co.jp

●上記に記載された会社名・商品名は一般的に各社の登録商標です。
Copyright ©2017 PATLITE Corporation. All Rights Reserved.