

通过远程控制来再现熟练工动作的新型机器人系统

「Successor」(继承者) 发售

~给难以机器人化的领域提供的最新解决方案~

川崎重工最新研发的通过远程操作来再现熟练工动作的新机器人系统【Successor (继承者)】开始发售。该系统将于 2018 年最先导入川崎西神户工程的机器人制造生产线，同时向一部分客户限定发售，2019 年开始全面发售。



「Successor」是一种新开发的系统，可通过远程操作来实现远程协调。同时通过远程操作可以实现在各行各业应用机器人，可对应涉猎广泛的川崎机器人！

该系统可将熟练技工通过远程装置操作的动作切换到自动运行，同时使用 AI 技术让机器人重复学习操作动作，连需要熟练技工进行微调的细致动作也由机器人来再现。据此，可在以下过去很难推进自动化的领域导入机器人。

- ① 需要人靠感觉来推进的工程，如产品的组装等，以及铸造、冲压零件等无规律、需要大量人工技能的产品领域
- ② 为了推进在无人环境下的自动化而使用大量传感器，需要改造生产线或是工场，示教时间过长导致的成本・时间不相符的领域
- ③ 订单产品及个别零部件等产品形状有些许差异，或是频繁变更产品模型的所谓“非量产品”领域

此外，熟练技工可以通过将机器人记住的动作通过触觉、力觉、视觉、听觉等进行再现的反馈系统，将技能传承给新人技工。

【[SUCCESSOR]的主要机能】

远程协调通过新的远程操作装置（称之为 communicator）来实现以下内容。

- ・自动运行/远程操作的混动功能

机器人的自动运行和人的远程操作可以自由组合，使本来需要熟练工、导入机器人非常困难的生产线实现机器人自动化。

- ・多重控制功能

一个操作员可以使用一台输入装置对多台机器人进行远程操作。

- 切换功能

可以将人工的远程操作进行记忆后切换到自动运行。

- AI 功能

即使是人工操作的无规律作业，也可以通过 AI 技术进行学习并切换到自动运转。

- 教育功能

可以让机器人记住熟练工的作业内容，通过机器人向后续者进行技能传达。

川崎自生产出日本第一台工业用机器人起至今已有 50 年的丰富经验，我们将基于这些丰富技术经验，创造一个新的产业未来。