ロボット稼働データの見える化と分析



用途:

データ収集



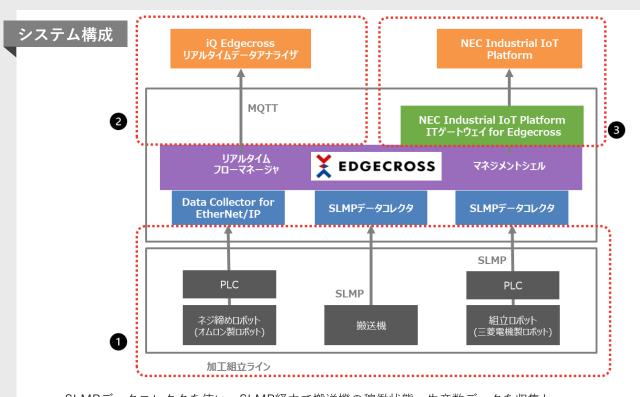


稼働監視



Point

- 異なるロボットシステムのデータ収集と上位アプリケーションへのデータ連携を 容易に実現。
- 各工程の加工数、加工時間などの稼働データに加え、ロボットの軸データやセンサの 値も収集、生産ライン全体の稼働状況の見える化、製造物の不良診断を実現。



- SLMPデータコレクタを使い、SLMP経由で搬送機の稼働状態、生産数データを収集し、 Data Collector for EtherNet/IPを使い、各ロボットシステムのロボットの状態やセンサの値データを収集する。
- 2 リアルタイムフローマネージャで収集した各種データを使用し、iQ Edgecross リアルタイムデータアナライザでロボット、搬送機の稼働状況、出来高を分析する。
- **3** マネジメントシェルで収集した設備データをNEC Industrial IoT Platformに蓄積し、ライン全体の 稼働状態の見える化を行う。
- ■使用している認定データコレクタ製品 (製品名のクリックで詳しい情報がご覧になれます)
 - SLMPデータコレクタ (三菱電機)
 - Data Collector for EtherNet/IP (オムロン)
- ■使用している認定エッジアプリケーション製品 (製品名のクリックで詳しい情報がご覧になれます)
 - iQ Edgecross リアルタイムデータアナライザ (三菱電機)
- ■使用している認定ITゲートウェイ製品(製品名のクリックで詳しい情報がご覧になれます)
 - NEC Industrial IoT Platform ITゲートウェイ for Edgecross(日本電気)
- ■使用している認定エコシステムソリューション製品(製品名のクリックで詳しい情報がご覧になれます)
 - 生産現場の情報をデジタル化するIoTプラットフォームNEC Industrial IoT Platform(日本電気)
 - ロボット統合生産システム (オムロン)
 - 産業用ロボット/協働ロボット(三菱電機)