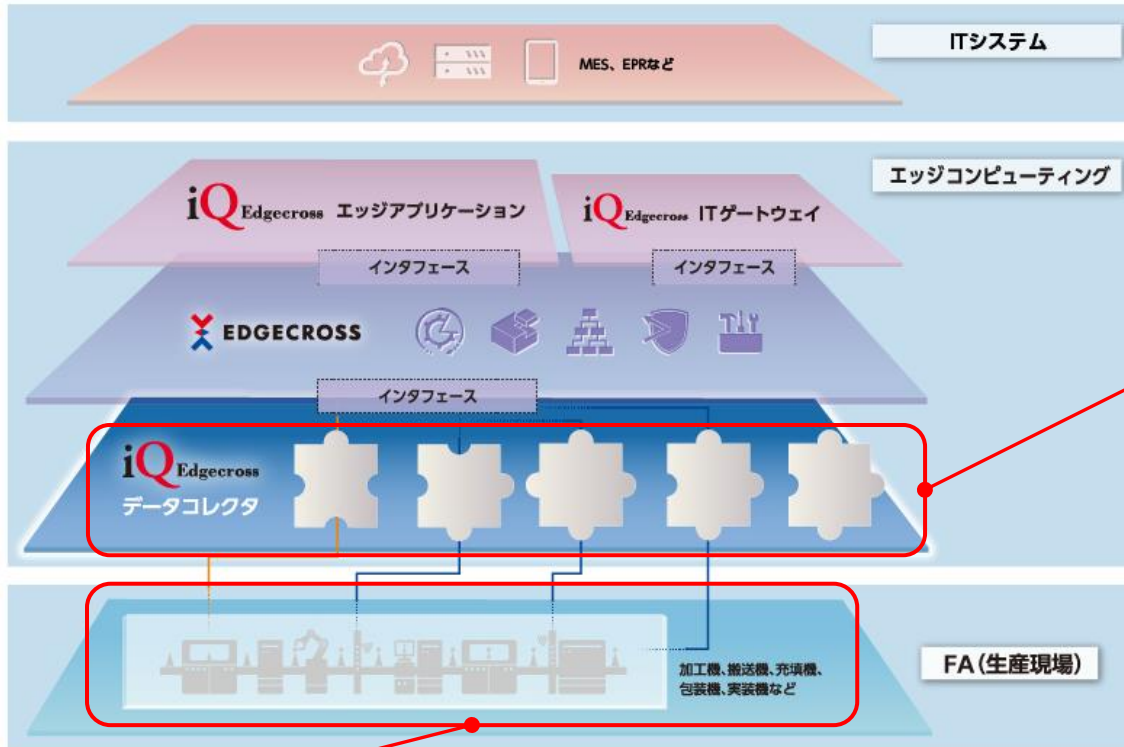


MELFA ロボットの各種データをデータコレクタにて収集し、稼働監視や予知保全等のエッジアプリケーションを活用することにより、これまで以上の生産性向上を図ります。



iQ Edgexcross SLMPデータコレクタ
(形名：SW1DND-DCSLMP-MD)

MELFAロボット



<対応バージョン>

コントローラタイプ	S/Wバージョン	備考
CR800-R	全てのバージョン	CR75x-Q/CR75x-Dは対応していません
CR800-D		
CR800-Q	A2以降	

MELFAロボット

ロボット情報をシーケンサデバイス割付機能(*1)及びSLMP通信機能を使用して出力します。

(*1)ロボットの数値変数(M変数)、位置変数(P変数)、関節変数(J変数)のデータ出力が可能です。
文字変数(C変数)のデータ収集には対応していません。

Edgexcross推奨産業用PC (MELIPC等)

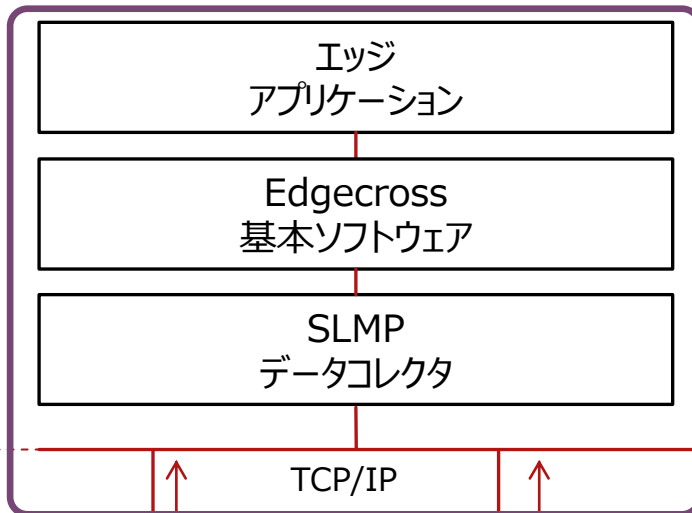
SLMPデータコレクタを使用することでデータ収集が可能となります。

<出力データ例>

1	稼働情報データ	ロボットの稼働情報をリアルタイムに監視するためのデータ 例) 運転中状態、停止中状態、アラーム、現在位置
2	メンテナンスデータ(*2)	ロボットの予防保全データをリアルタイムに監視するためのデータ 例) 消耗度/消耗状態、モータ総回転数、スコア
3	生産履歴データ	ロボットプログラムで管理する生産データもプログラム外部変数を使用することでデータ収集が可能です。 例) 生産個数、不良品個数

(*2)SmartPlusオプションが必要です。

Edgexcross 推奨産業用PC (MELIPC等)



シーケンサデバイス割付機能
SLMP通信機能



R/Qタイプ ロボット

シーケンサデバイス割付機能
SLMP通信機能



Dタイプ ロボット

MELFA ロボットの各種データをデータコレクタにて収集し、稼働監視や予知保全等のエッジアプリケーションを活用することにより、これまで以上の生産性向上を図ります。

<参考> 三菱電機SCADAソフトウェア「GENESIS64」による設備状況、メンテナンス、生産状況、エネルギー管理画面例。

