

# NxProduction

直感的な操作と、機能拡張が  
可能な標準搭載のソフトウェアをご提供！

ロボット操作  
ティーチング

生産運用

ロボット動作  
プログラミング



入出力設定  
及び、操作

画像認識処理  
の設定・調整

プラグイン形式で機能拡張が可能です！

独自の機能及び画像認識を追加可能

- ・コマンドプラグイン
- ・ビジョンプラグイン

※3種のビジョンプラグインはオプションで  
ご提供の準備があります

講習会：応用コースを受講することで、プラグイン  
を作成出来るようになります。

その他サービス

オンラインサポート  
(NXマイスターサポート)

NEXTAGE講習会  
(基本・実践・応用コース)

各種イベント開催  
(不定期開催)

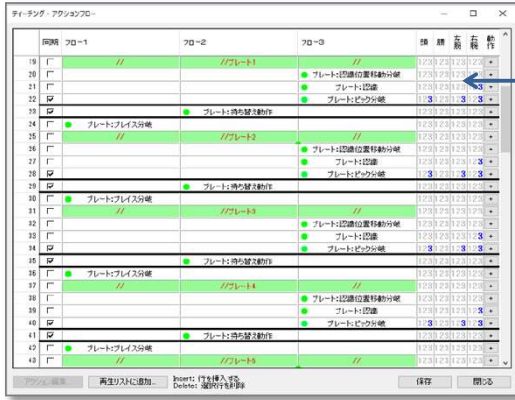
各種リーフ公開

NEXTAGE  
ARコンテンツ



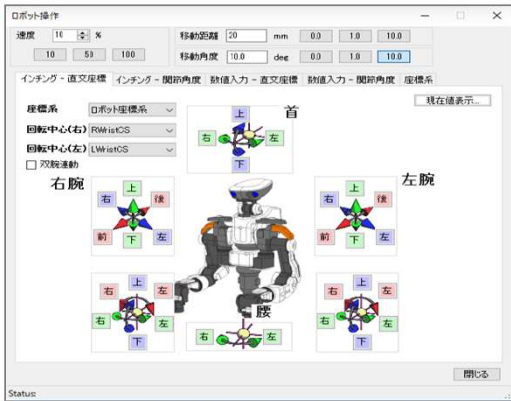
iPhone用(iOS12以降)

# 1. 動作プログラミング



- 日本語記述で、プログラム知識がなくても簡単に作れます。
- 動作の流れが一目でわかるフロー形式となっております。
- 3フロー並列実行により、双腕の独立動作などが可能です。  
(フロー1~3のマルチタスク制御)

# 2. ロボット操作



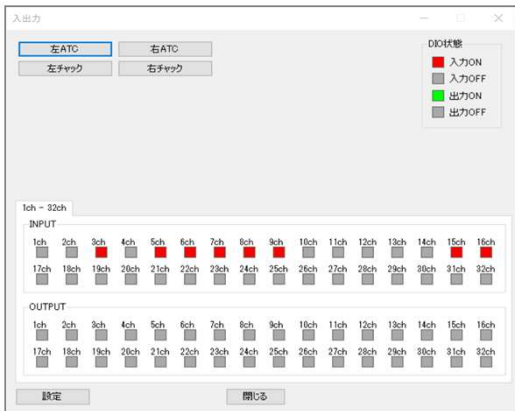
- グラフィカル表示で、直感的に操作が可能です。
- GUI操作による、インチングの直交/関節、及び数値指定の直交/関節の4パターンでの指示が可能です。
- 座標系の切り替えは、ロボット座標/正面座標/手先座標など
- 移動速度は、100%上限に、1%刻みでの変更となります。  
※1.各軸最高速度は、139~364deg/s (スペック表を参照ください)  
※2.直交最高速度は、移動対象モータの合成速度で、距離・角度・方向等で変化します
- 移動距離(インチング)は、直交時0.1mm、関節時は0.1deg単位での指示が可能です。
- ティーチング(座標登録)は、ポイント編集画面にて現在値での教示登録、もしくは直接数値入力となります。**

# 3. 視覚設定(ビジョン登録・調整)



- 認識モデルの登録が行えます。  
→標準時: マーカー認識、平面ワーク認識、正対化平面ワーク認識の認識作成ができます。(マッチング・座標取得が可能)
- オプション: 二値化位置推定、正対化二値化真偽判定及び、トレイ上整列ワーク認識の使用が可能になります。
- 独自にプラグイン開発をして、機能拡張して頂くことも可能です。
- 認識・判定に関する、テスト及びパラメータ調整が行えます。

# 4. 入出力操作



- 入力ポートのON/OFF状態をモニターできます。  
→ユーザー入力: 17ch~32ch  
→オプション増設 + 32ch
- 各出力ポートの出力操作を行えます。  
→ユーザー出力: 17ch~32ch  
→オプション増設 + 32ch
- 出力ポートに日本語名称の設定を行い、対応するボタンの配置が行えます。



**カワダロボティクス株式会社**  
 KAWADA ROBOTICS CORPORATION  
 〒111-0036  
 東京都台東区松が谷1-3-5 JPR上野イーストビル7F  
 TEL:03-5830-3310(営業) TEL:03-5830-3951(代表)  
<https://www.kawadarobot.co.jp/>  
 お問い合わせはE-mailで ▶ [nextage@kawadarobot.co.jp](mailto:nextage@kawadarobot.co.jp)

※本カタログの内容及び仕様は、予告なく変更する場合があります。