

(12) International Application Status Report

Received at International Bureau: 22 March 2017 (22.03.2017)

Information valid as of: 14 June 2018 (14.06.2018)

Report generated on: 22 March 2019 (22.03.2019)

(10) Publication number:

WO2018/123086

(43) Publication date:

05 July 2018 (05.07.2018)

(26) Publication language:

Japanese (JA)

(21) Application Number:

PCT/JP2017/009506

(22) Filing Date:

09 March 2017 (09.03.2017)

(25) Filing language:

Japanese (JA)

(31) Priority number(s):

2016-255663 (JP)

(31) Priority date(s):

28 December 2016 (28.12.2016)

(31) Priority status:

Priority document received (in compliance with PCT Rule 17.1)

(51) International Patent Classification:

B25J 9/22 (2006.01); **B25J 15/06** (2006.01)

(71) Applicant(s):

OMRON CORPORATION [JP/JP]; 801, Minamifudodo-cho, Horikawahigashiiru, Shiokoji-dori, Shimogyo-ku, Kyoto-shi, Kyoto 6008530 (JP) *(for all designated states)*

(72) Inventor(s):

MORIYA, Toshihiro; c/o OMRON CORPORATION, 801, Minamifudodo-cho, Horikawahigashiiru, Shiokoji-dori, Shimogyo-ku, Kyoto-shi, Kyoto 6008530 (JP)

TSUTSUMI, Yumi; c/o OMRON CORPORATION, 801, Minamifudodo-cho, Horikawahigashiiru, Shiokoji-dori, Shimogyo-ku, Kyoto-shi, Kyoto 6008530 (JP)

ABE, Masayoshi; c/o OMRON CORPORATION, 801, Minamifudodo-cho, Horikawahigashiiru, Shiokoji-dori, Shimogyo-ku, Kyoto-shi, Kyoto 6008530 (JP)

SHIMAKAWA, Haruna; c/o OMRON CORPORATION, 801, Minamifudodo-cho, Horikawahigashiiru, Shiokoji-dori, Shimogyo-ku, Kyoto-shi, Kyoto 6008530 (JP)

SAITO, Chisato; c/o OMRON CORPORATION, 801, Minamifudodo-cho, Horikawahigashiiru, Shiokoji-dori, Shimogyo-ku, Kyoto-shi, Kyoto 6008530 (JP)

KARAKO, Yukihsa; c/o OMRON CORPORATION, 801, Minamifudodo-cho, Horikawahigashiiru, Shiokoji-dori, Shimogyo-ku, Kyoto-shi, Kyoto 6008530 (JP)

(74) Agent(s):

INABA, Yoshiyuki; TMI ASSOCIATES, 23rd Floor, Roppongi Hills Mori Tower, 6-10-1, Roppongi, Minato-ku, Tokyo 1066123 (JP)

(54) Title (EN): DEVICE FOR OUTPUTTING HOLDING DETECTION RESULTS

(54) Title (FR): DISPOSITIF DESTINÉ À DÉLIVRER EN SORTIE DES RÉSULTATS DE DÉTECTION DE MAINTIEN

(54) Title (JA): 保持可否結果出力装置

(57) Abstract:

(EN): Provided is a device for outputting holding detection results generated by a highly accurate simulation which takes into account parameters concerning a holding member. A user inputs workpiece information via an input UI unit (step S1). On the basis of workpiece information and the like inputted via the input UI unit, a selection control unit performs an automatic selection process for suction pads (step S2), an automatic selection process for the physical model of the workpiece (step S3), an automatic selection process for the robot (step S4), and a verification step for the allowable width of oscillation (step S5), and subsequently displays the selection results (step S6). The selection control unit determines whether there is a problem in the selection results, on the basis of the input instructions from the user (step S7).

(FR): L'invention concerne un dispositif pour délivrer des résultats de détection de maintien générés par une simulation très précise qui prend en compte des paramètres concernant un élément de maintien. Un utilisateur entre des informations de pièce par l'intermédiaire d'une unité d'IU d'entrée (étape S1). Sur la base d'informations de pièce et similaires entrées par l'intermédiaire

de l'unité d'UI d'entrée, une unité de commande de sélection effectue un processus de sélection automatique pour des tampons d'aspiration (étape S2), un processus de sélection automatique pour le modèle physique de la pièce (étape S3), un processus de sélection automatique pour le robot (étape S4) et une étape de vérification pour la largeur d'oscillation autorisée (étape S5), et affiche ensuite les résultats de sélection (étape S6). L'unité de commande de sélection détermine s'il y a un problème dans les résultats de sélection, sur la base des instructions d'entrée provenant de l'utilisateur (étape S7).

(JA): 保持部材に関するパラメータを考慮した精度の高いシミュレーションによる保持可否結果出力装置を提供する。ユーザは、入力UI部を介してワーク情報を入力する(ステップS1)。選定制御部は、入力UI部を介して入力されるワーク情報などに基づき、吸着パッドの自動選定処理(ステップS2)、ワークの物理モデルの自動選定処理(ステップS3)、ロボットの自動選定処理(ステップS4)、振動の許容幅の確認処理(ステップS5)を実行した後、選定結果を表示する(ステップS6)。選定制御部は、ユーザからの入力指示に基づき、選定結果に問題があるか否かを判断する(ステップS7)。

International search report:

Received at International Bureau: 05 June 2017 (05.06.2017) [JP]

International Report on Patentability (IPRP) Chapter II of the PCT:

Not available

(81) Designated States:

AE, AG, AL, AM, AO, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BH, BN, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CL, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DJ, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IR, IS, KE, KG, KH, KN, KP, KR, KW, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LU, LY, MA, MD, ME, MG, MK, MN, MW, MX, MY, MZ, NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PA, PE, PG, PH, PL, PT, QA, RO, RS, RU, RW, SA, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SM, ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, ZA, ZM, ZW

European Patent Office (EPO) : AL, AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, LV, MC, MK, MT, NL, NO, PL, PT, RO, RS, SE, SI, SK, SM, TR

African Intellectual Property Organization (OAPI) : BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, KM, ML, MR, NE, SN, TD, TG

African Regional Intellectual Property Organization (ARIPO) : BW, GH, GM, KE, LR, LS, MW, MZ, NA, RW, SD, SL, ST, SZ, TZ, UG, ZM, ZW

Eurasian Patent Organization (EAPO) : AM, AZ, BY, KG, KZ, RU, TJ, TM