



インストールマニュアル

作成日 2025 年 1 月 30 日

 $\ensuremath{\mathbb{C}}$  2025 WITZ Corporation



## 目次

1.	SF	Twin Cobot 2.0 の起動	3
	1.1.	圧縮ファイルを展開する	
	1.2.	ライセンスファイルー式を格納する	3
	1.3.	USBドングルを接続する	3
	1.4.	アプリケーションを起動する	4
2.	ティ	ィーチングツールの設定	5
	2.1.	JAKA	6
	2.1.1	1. 必要なアプリケーション、ファイル	6
	2.1.2	2.   設定手順	6
	2.2.	Elite Robots	7
	2.2.1	1. 必要なアプリケーション、ファイル	7
	2.2.2	2.   設定手順	7
	2.3.	Universal Robots	8
	2.3.1	1. 必要なアプリケーション、ファイル	8
	2.3.2	2.   設定手順	8
	2.4.	株式会社デンソーウェーブ	8
	2.4.1	1. 必要なアプリケーション、ファイル	8
	2.4.2	2.   設定手順	8
	2.5.	Techman Robot	9
	2.5.1	1. 必要なアプリケーション、ファイル	9
	2.5.2	2.   設定手順	9
3.	オフ	フラインティーチング機能に必要となるアプリケーション、ファイルー覧	
4.	注意	意事項	

# 1. SF Twin Cobot 2.0 の起動

# 1.1. 圧縮ファイルを展開する

SF Twin Cobot 2.0 の公式サイトからダウンロードした圧縮ファイル(Release.zip)を任意のフォルダに展開します。

# 1.2. ライセンスファイルー式を格納する

展開したフォルダ内にある License フォルダに、販売代理店から配布されたライセンスファイルー式を格納します。

名前	~	更新
License		2024
SFTwinCobot.ex	2	2024

#### 格納が必要なファイルは以下の通りです。



※拡張子(「.(ドット)」以降)より前のファイル名はユーザーによって異なります。画像と拡張子が一致するファイルを License フォルダに格納してください。

# 1.3. USBドングルを接続する

販売代理店から配布された USB ドングル (本製品を起動するためのセキュリティキー)を、SF Twin Cobot 2.0 を使用する PC に 接続します。





# 1.4. アプリケーションを起動する

SF Twin Cobot 2.0(SFTwinCobot.exe)を実行します。

名前	更新
License	2024
😭 SFTwinCobot.exe	2024

※デスクトップにショートカットを作成するとアクセスしやすく便利です。

# 2. ティーチングツールの設定

SF Twin Cobot 2.0 の「オフラインティーチング機能(※オプション機能)」を使用する際は、ティーチングツールの設定が必要に なります。ティーチングツールの設定手順を、ロボットメーカーごとに説明します。なお、オフラインティーチング機能を使用し ない場合は設定不要です。

- 2.1 JAKA Robotics (以降、JAKA とする)
- 2.2 Elite Robots
- 2.3 Universal Robots
- 2.4 株式会社デンソーウェーブ
- 2.5 Techman Robot



## 2.1. JAKA

#### JAKA 公式サイトはこちら。

#### 2.1.1. 必要なアプリケーション、ファイル

アプリケーション、ファイル	入手方法
JAKA Zu アプリ	ロボット購入元企業から入手
(動作確認済みアプリ名称:JAKA Zu v1.7.1.16 x64)	
エミュレータ	ロボット購入元企業から入手
(vbox ファイル)	
VirtualBox	フリーソフト
(動作確認済みバージョン:7.0.14)	
Visual C++ 2013 再領布可能パッケージ	フリーソフト
※OS が Windows 11 である場合のみ	

#### 2.1.2. 設定手順

- 1 ロボット購入元企業から JAKA Zu アプリを入手します。
- 2 JAKA Zu アプリをインストールします。
- 3 ロボット購入元企業からロボットアームのエミュレータを入手します。
- 4 VirtualBox をダウンロード・インストールします。 VirtualBox のダウンロードはこちら。
- 5 OS が Windows 11 である場合は、Visual C++ 2013 再領布可能パッケージをダウンロード・インストールします。 Visual C++ 2013 再領布可能パッケージのダウンロードはこちら。
- 6 VirtualBox を起動します。
- 7 VirtualBox 画面で「追加」ボタンをクリックし、ファイル選択画面でエミュレータ(vbox ファイル)を選択します。問題なく追加で きた場合、VirtualBox 画面上に選択したエミュレータが表示されます。

🔮 仮想マシンファイルを選択					×
← → × ↑ 🔤 « SFTwinCobot2.0_JA	KA_VM > Pro16	ڻ v	Pro16の検索		Q
整理 ▼ 新しいフォルダー				-	2
▲ ∩ 名前 ^	更新日	時	種類		サイズ
vm.vbox	2024/0	3/28 11:4	41 VirtualB	Box Machin	
	vbox ファ	イル	,		
· · ·					>
7ァイル名( <u>N</u> ):		~	仮想マシンファイル( 開く( <u>O</u> )	(*.xml *.vbo キャン1	x) 〜 セル

## 2.2. Elite Robots

<u>Elite Robots の公式サイトはこちら。</u>

### 2.2.1. 必要なアプリケーション、ファイル

アプリケーション	入手方法
ELITE CS Simulator	販売代理店から入手
(動作確認済みバージョン:V.2.6.0-001)	
VMware	フリーソフト

## 2.2.2. 設定手順

- 1 VMware  $e^{y}$
- 販売代理店から ELITE CS Simulator を入手します。
  ロボットの販売代理店にお問い合わせください。
- 3 VMware を起動します。
- 4 VMware 画面上で「仮想マシンを開く」ボタンをクリックし、ファイル選択画面でダウンロードした ELITE CS Simulator を選択 します。VMware 画面上に選択したエミュレータが表示されたら追加完了です。





## 2.3. Universal Robots

<u>Universal Robots の公式サイトはこちら。</u>

### 2.3.1. 必要なアプリケーション、ファイル

アプリケーション、ファイル	入手方法
URCAPS STARTER PACKAGE	メーカーサイトから入手
(必要なアプリケーションが含まれたパッケージ)	
(動作確認済みバージョン:Ver1.14.0)	
VirtualBox	フリーソフト
(動作確認済みバージョン:7.0.14)	

## 2.3.2. 設定手順

設定手順は各ツールのマニュアルを参照してください。 Univiersal Robots のダウンロードセンターはこちら。 VirtualBox のダウンロードはこちら。

# 2.4. 株式会社デンソーウェーブ

株式会社デンソーウェーブの公式サイトはこちら。

#### 2.4.1. 必要なアプリケーション、ファイル

アプリケーション	入手方法
WINCAPSIII	メーカーから購入
(動作確認済みバージョン:Ver3.65.6)	
VRC/VRC9	メーカーから購入
(エミュレータ)	
ORin2 SDK	メーカーから購入

#### 2.4.2. 設定手順

設定手順は各ツールのマニュアルを参照してください。 株式会社デンソーウェーブのソフトウェア製品ページはこちら。



## 2.5. Techman Robot

<u>Techman Robot の公式サイトはこちら。</u>

#### 2.5.1. 必要なアプリケーション、ファイル

アプリケーション、ファイル	入手方法
TMflow	メーカーサイトから入手
(動作確認済みバージョン:Ver2.18.3300)	(会員登録が必要)

#### 2.5.2. 設定手順

- TMflow をダウンロード、インストールします。
  Techman Robot のダウンロードセンターはこちら。
  ※会員登録後、ダウンロード可能になります。
- TMflow を起動します。
  使用するロボットアームの機種を選択し、ログインします。
  初期設定ではパスワードは空欄です。
- 3 接続設定を行います。
  - メニュー(画面左上の三本線)を開き、設定(歯車マーク)→構成→接続設定の順に押下します。

Modbus スレーブ→TCP の順に選択し、状態のボタンを押下して有効化します。警告ダイアログが表示されるので OK を 押下します。



# 3. オフラインティーチング機能に必要となるアプリケーション、ファイル一覧

メーカー	アプリケーション	入手方法
JAKA	JAKA Zu アプリ	ロボット購入元企業から入手
	(動作確認済みアプリ名称:JAKA Zu v1.7.1.16 x64)	
	エミュレータ	ロボット購入元企業から入手
	(vbox ファイル)	
	Visual C++ 2013 再領布可能パッケージ	<u>フリーソフト(こちらから入手)</u>
	※OS が Windows 11 である場合のみ。	
	VirtualBox	フリーソフト(こちらから入手)
	(動作確認済みバージョン:7.0.14)	
Elite Robots	ELITE CS Simulator	販売代理店から入手
	(動作確認済みバージョン:V.2.6.0-001)	
	VMware	フリーソフト(こちらから入手)
Universal Robots	URCAPS STARTER PACKAGE	メーカーサイトから入手
	(必要なアプリケーションが含まれたパッケージ)	
	(動作確認済みバージョン:Ver1.14.0)	
	VirtualBox	フリーソフト(こちらから入手)
	(動作確認済みバージョン:7.0.14)	
株式会社	WINCAPSII	メーカーから購入
デンソーウェーブ	(動作確認済みバージョン:Ver3.65.6)	
	VRC/VRC9	
	(エミュレータ)	
	ORin2 SDK	
Techman Robot	TMflow	メーカーサイトから入手
	(動作確認済みバージョン:Ver2.18.3300)	(会員登録が必要)

# 4. 注意事項

- ▶ 起動の条件(ライセンスファイルの格納、USBドングルの接続)が成立しない場合、SF Twin Cobot 2.0 は起動しません。
- ライセンスファイルと USB ドングルは紐づいています。組み合わせが正しくない場合、SF Twin Cobot 2.0 は起動しません。
- 必ず販売代理店から配布されたライセンスファイル及び USB ドングルをご利用ください。不正なコピーなど、ライセンス 規約外の利用方法で発生した問題に対する動作の保証は行いません。
- ライセンスファイルと SF Twin Cobot 2.0 のバージョンは紐づいています。Ver.1.2 のライセンスファイルを使用して Ver.1.0/Ver.1.1 を起動することはできません。