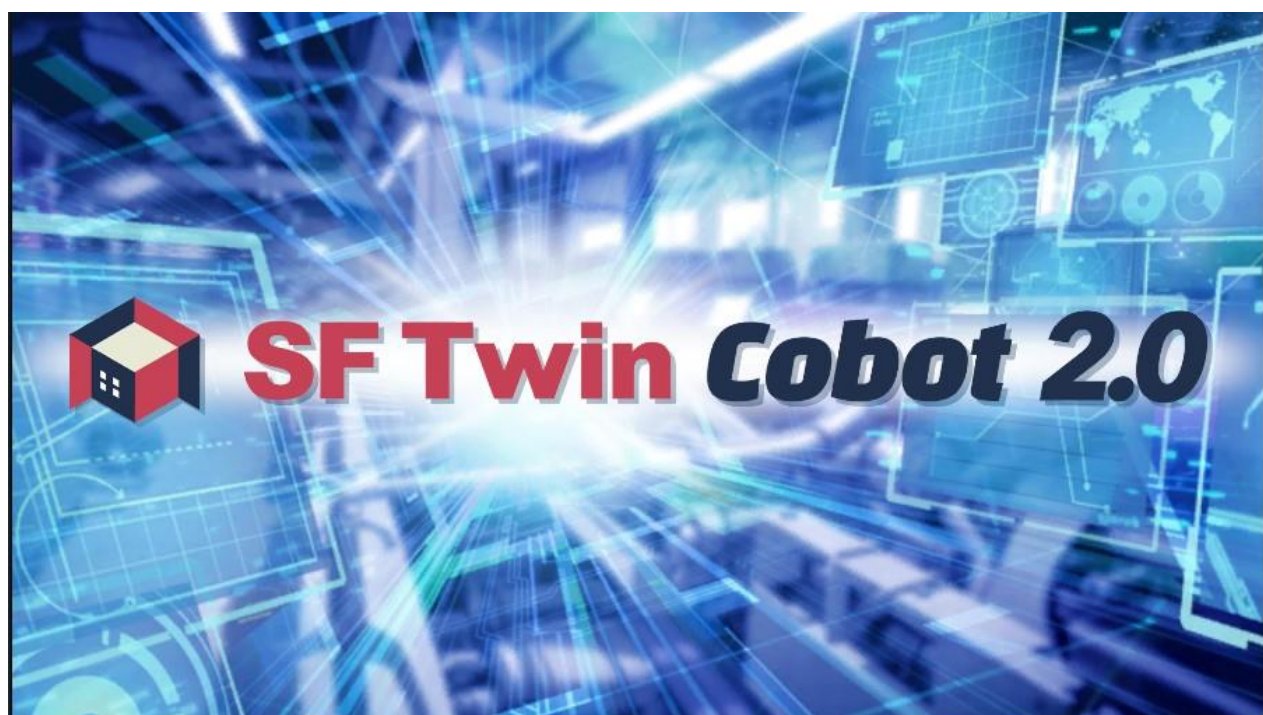




インストールマニュアル

作成日 2025 年 5 月 26 日

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	3
1.2. ライセンスファイル一式を格納する	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. ティーチングツールの設定	5
2.1. JAKA	6
2.1.1. 必要なアプリケーション、ファイル	6
2.1.2. 設定手順	6
2.2. Elite Robots	7
2.2.1. 必要なアプリケーション、ファイル	7
2.2.2. 設定手順	7
2.3. Universal Robots	8
2.3.1. 必要なアプリケーション、ファイル	8
2.3.2. 設定手順	8
2.4. 株式会社デンソーウェーブ	8
2.4.1. 必要なアプリケーション、ファイル	8
2.4.2. 設定手順	8
2.5. Techman Robot	9
2.5.1. 必要なアプリケーション、ファイル	9
2.5.2. 設定手順	9
3. オフラインティーチング機能に必要なアプリケーション、ファイル一覧	10
4. 注意事項	11

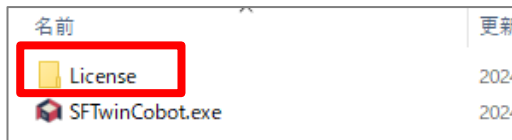
1. SF Twin Cobot 2.0 の起動

1.1. 圧縮ファイルを展開する

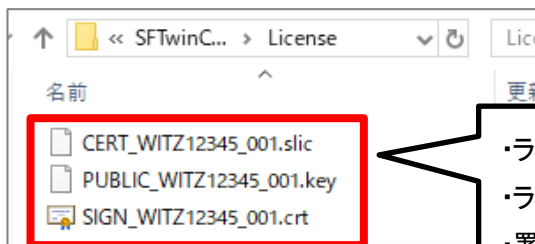
SF Twin Cobot 2.0 の[公式サイト](#)からダウンロードした圧縮ファイル(*SFTwinCobot 2.0.zip*)を任意のフォルダに展開します。

1.2. ライセンスファイル一式を格納する

展開したフォルダ内にある License フォルダに、ライセンスファイル一式を格納します。



格納が必要なファイルは以下の通りです。



- ・ライセンスファイル(.slic)
- ・ライセンスキー(.key)
- ・署名(.crt)

※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

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

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

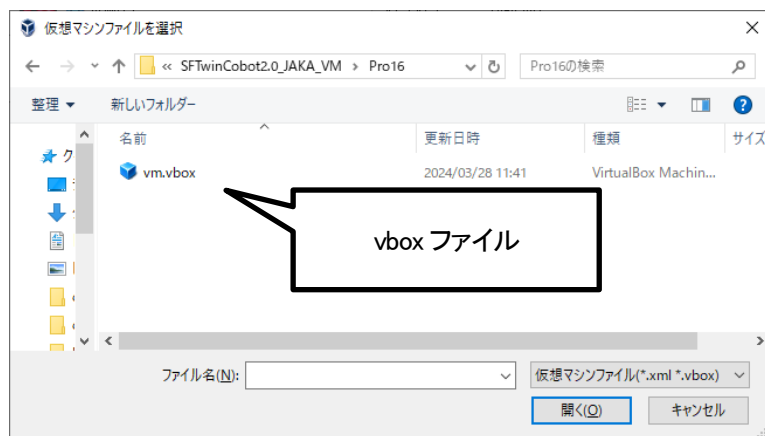
[JAKA 公式サイトはこちら。](#)

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

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 再頒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 再頒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。



2.2. Elite Robots

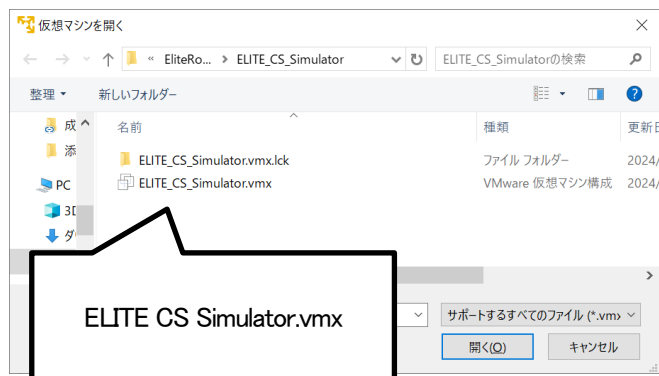
[Elite Robots の公式サイトはこちら。](#)

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 (動作確認済みバージョン:V.2.6.0-001)	販売代理店から入手
VMware	フリーソフト

2.2.2. 設定手順

- 1 VMware をダウンロード、インストールします。
[VMware のダウンロードはこちら。](#)
- 2 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

[Universal Robots の公式サイトはこちら。](#)

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 (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)	メーカーサイトから入手
VirtualBox (動作確認済みバージョン: 7.0.14)	フリーソフト

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。

[Universal 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 (動作確認済みバージョン: Ver3.65.6)	メーカーから購入
VRC/VRC9 (エミュレータ)	メーカーから購入
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

[Techman Robot の公式サイトはこちら。](#)

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 (動作確認済みバージョン: Ver2.18.3300)	メーカーサイトから入手 (会員登録が必要)

2.5.2. 設定手順

- 1 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。

- 2 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 (動作確認済みアプリ名称: JAKA Zu v1.7.1.16 x64)	ロボット購入元企業から入手
	エミュレータ (vbox ファイル)	ロボット購入元企業から入手
	Visual C++ 2013 再頒布可能パッケージ ※OS が Windows 11 である場合のみ。	フリーソフト(こちらから入手)
	VirtualBox (動作確認済みバージョン: 7.0.14)	フリーソフト(こちらから入手)
Elite Robots	ELITE CS Simulator (動作確認済みバージョン: V.2.6.0-001)	販売代理店から入手
	VMware	フリーソフト(こちらから入手)
Universal Robots	URCAPS STARTER PACKAGE (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)	メーカーサイトから入手
	VirtualBox (動作確認済みバージョン: 7.0.14)	フリーソフト(こちらから入手)
株式会社 デンソーウェーブ	WINCAPS III (動作確認済みバージョン: Ver3.65.6)	メーカーから購入
	VRC/VRC9 (エミュレータ)	
	ORiN2 SDK	
Techman Robot	TMflow (動作確認済みバージョン: Ver2.18.3300)	メーカーサイトから入手 (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。
- SF Twin Cobot 2.0 Ver.1.3 のライセンスファイルを使用する場合、以前のバージョンの SF Twin Cobot 2.0 は起動しません。
- 必ず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。