

インストールマニュアル

作成日 2024年5月31日

目次

1. SF Twin Cobot 2.0 の起動	3
1.1. 圧縮ファイルを解凍する.....	3
1.2. ライセンスファイルを配置する.....	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. 注意事項	5
3. ティーチングツールの設定	6
3.1. JAKA.....	7
3.1.1. 必要なアプリケーション、ファイル.....	7
3.1.2. 設定手順.....	7
3.2. Elite Robots.....	8
3.2.1. 必要なアプリケーション.....	8
3.2.2. 設定手順.....	8
3.3. Universal Robots.....	9
3.3.1. 必要なアプリケーション、ファイル.....	9
3.3.2. 設定手順.....	9
3.4. 株式会社デンソーウェーブ.....	9
3.4.1. 必要なアプリケーション.....	9
3.4.2. 設定手順.....	9
4. オフラインティーチングに必要なとなるアプリケーション、ファイル一覧	10

1. SF Twin Cobot 2.0 の起動

1.1. 圧縮ファイルを解凍する

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*)を解凍します。

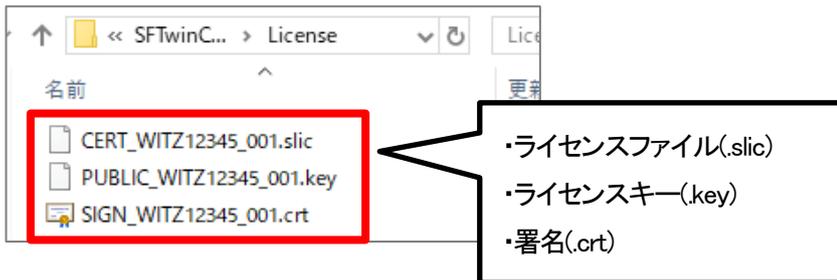
1.2. ライセンスファイルを配置する

圧縮ファイルの解凍が完了したら、展開され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を配置します。



配置が必要なファイルは以下の通りです。

※拡張子(「.(ドット)」マーク以降)より前のファイル名はユーザーによって異なりますので、画像のファイル名とは一致しません。画像と拡張子が一致するファイルを配置いただくようお願いします。



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 のアプリケーション(*SFTwinCobot.exe*)を実行します。

名前	更新
License	202
 SFTwinCobot.exe	202

※デスクトップにショートカットを作成すると便利です。

2. 注意事項

- 起動の条件(ライセンスファイルの配置、USB dongle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 dongle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 dongleをご利用ください。不当なコピーなど、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。

3. 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を使用しない場合は設定不要です。

- 3.1 JAKA
- 3.2 Elite Robots
- 3.3 Universal Robots
- 3.4 株式会社デンソーウェーブ

3.1. JAKA

3.1.1. 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 (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)	販売代理店から入手
Virtual Box (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 ※Windows 11 の場合インストール必要	フリーソフト

3.1.2. 設定手順

[JAKA 公式サイトはこちら。](#)

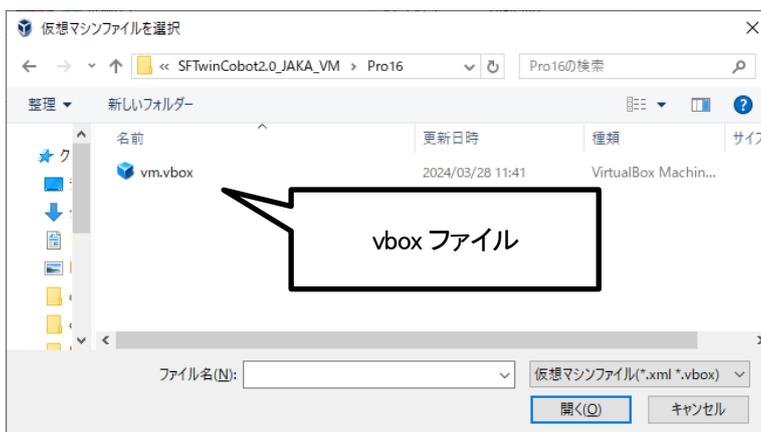
- 1 ロボット購入元企業から JAKA Zu アプリを入手します。
- 2 JAKA Zu アプリをインストールします。
- 3 販売代理店からロボットアームのエミュレータを入手します。
- 4 VirtualBox をダウンロード・インストールします。

[VirtualBox のダウンロードはこちら。](#)

- 5 Windows 11 の場合は 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。VirtualBox 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。



3.2. Elite Robots

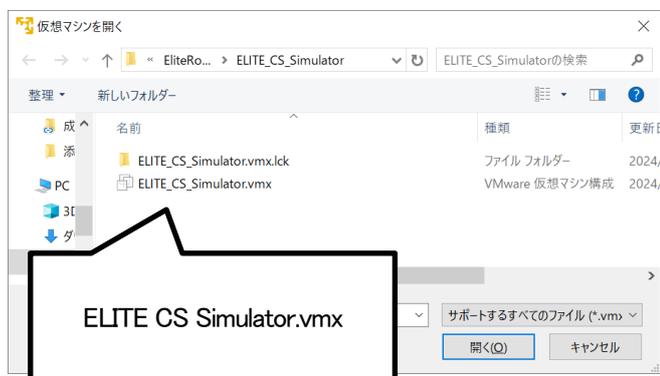
3.2.1. 必要なアプリケーション

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)	ミカサ商事から入手
VM Ware	フリーソフト

3.2.2. 設定手順

[Elite Robots の公式サイトはこちら。](#)

- 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 ELITE CS Simulator をダウンロードします。
ELITE CS Simulator はミカサ商事からの提供となります。[こちらを参照してください。](#)
- 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。



3.3. Universal Robots

3.3.1. 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
Virtual Box (動作確認済みバージョン: 7.0.14)	フリーソフト

3.3.2. 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 の公式サイトはこちら。](#)

[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。](#)

3.4. 株式会社デンソーウェーブ

3.4.1. 必要なアプリケーション

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

3.4.2. 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公式サイトはこちら。](#)

[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。](#)

4. オフラインティーチングに必要なアプリケーション、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 (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)	販売代理店から入手
	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)
Elite Robots	ELITE CS Simulator (動作確認済みバージョン: V.2.6.0-001)	ミカサ商事から入手
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
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	
共通	Virtual Box (動作確認済みバージョン: 7.0.14) JAKA/Universal Robots で使用	フリーソフト(こちらから入手)
	VM Ware Elite Robots で使用	フリーソフト(こちらから入手)