



インストールマニュアル

Ver.1.0

目次

Ver.対応表.....	3
1. SF Twin Cobot 1.1 SS の起動.....	4
1.1. 圧縮ファイルを展開する.....	4
1.2. ライセンスファイル一式を格納する.....	4
1.3. USB ドングルを接続する.....	5
1.4. アプリケーションを起動する.....	5
2. ティーチングツールの設定.....	6
2.1. 必要なアプリケーション、ファイル.....	6
2.2. 設定手順.....	6
3. 注意事項.....	10

Ver.対応表

インストールマニュアル Ver.	SF Twin Cobot 1.1 SS Ver.
1.0	1.0

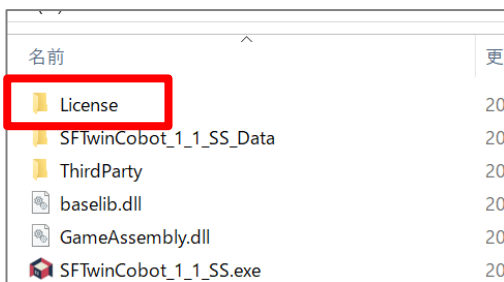
1. SF Twin Cobot 1.1 SS の起動

1.1. 圧縮ファイルを展開する

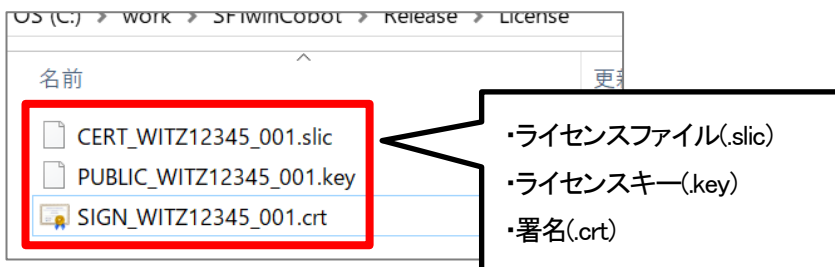
SF Twin Cobot 1.1 SS(以降、SF Twin Cobot とする)の[公式サイト](#)からダウンロードした圧縮ファイル(*Release.zip*)を任意のフォルダに展開します。

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 フォルダに販売代理店から配布された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。



※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。

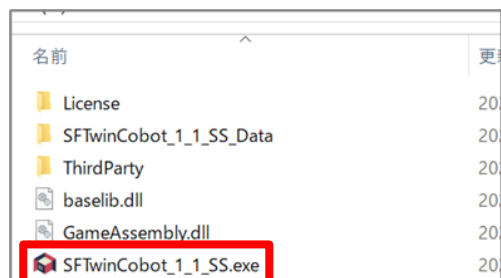
1.3. USB ドングルを接続する

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 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(*SFTwinCobot_1_1_SS.exe*)を起動します。



※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 の「オフラインティーチング機能」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。

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、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)	サイトからダウンロード
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

2.2. 設定手順

[JAKA Robotics 公式サイトはこちら。](#)

- JAKA Zu アプリの入手、インストール
ロボット購入元企業から JAKA Zu アプリを入手し、インストールします。
- 【Windows11 の場合】Visual C++ 2013 再頒布可能パッケージのダウンロード、インストール
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。](#)

- エミュレータのダウンロード
[SF Twin Cobot の公式サイト](#)からロボットアームのエミュレータをダウンロードします。

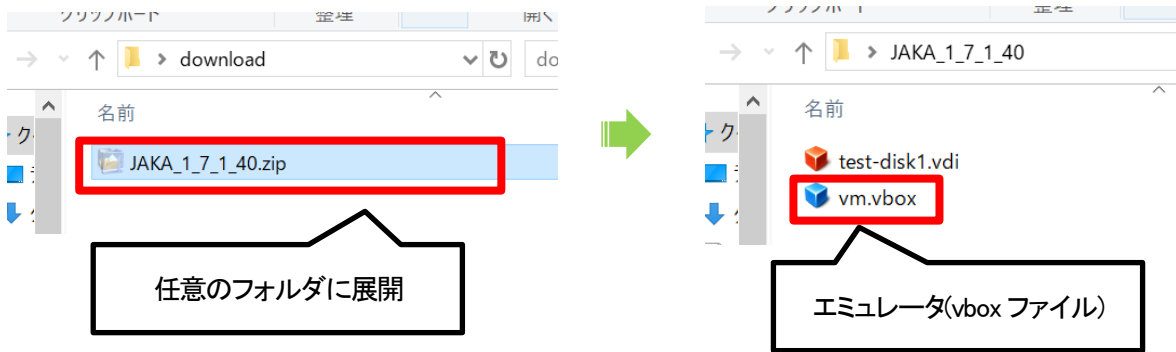
JAKAエミュレータ ダウンロード

JAKAコントローラVer.1.7.1.40_rc.X64.cab2.1

以下のボタンからエミュレータをダウンロードしてください。



ダウンロードした圧縮ファイル(.zip)を任意のフォルダに展開します。

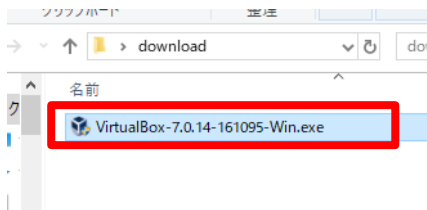


4 VirtualBox のダウンロード

[VirtualBox のダウンロードはこちら。](#)

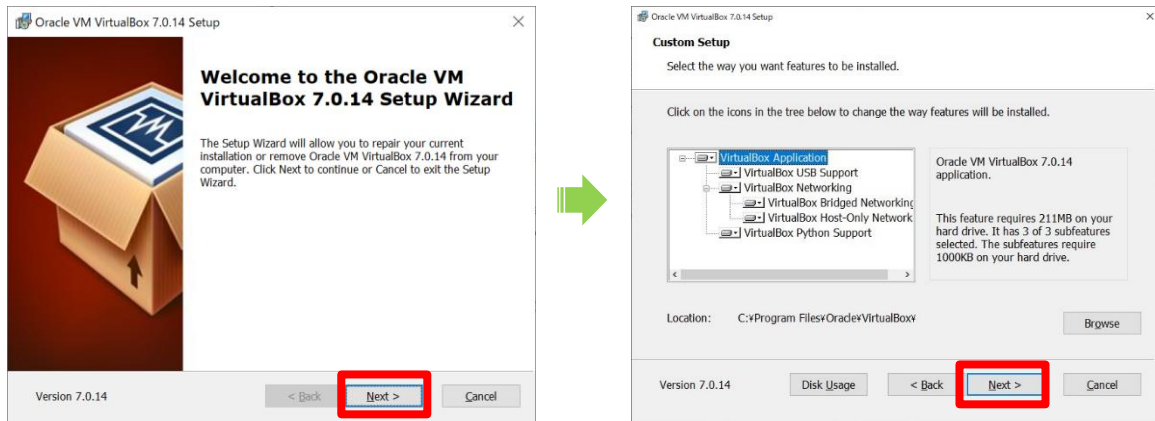
5 VirtualBox のインストール

ダウンロードしたインストーラーを起動します。



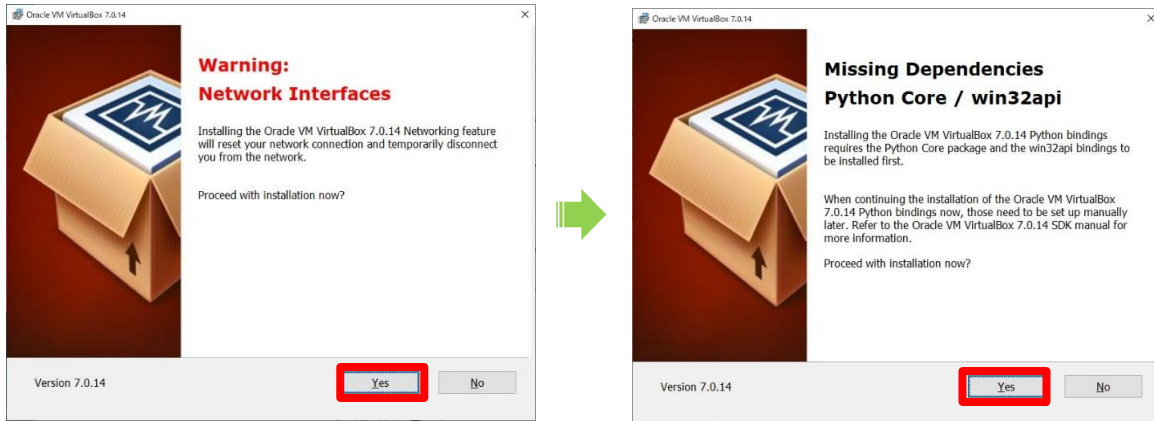
Setup Wizard に従ってインストールします。Setup を進める場合は「Next」を押下します。

Custom Setup はそのまま変更せず「Next」を押下します。

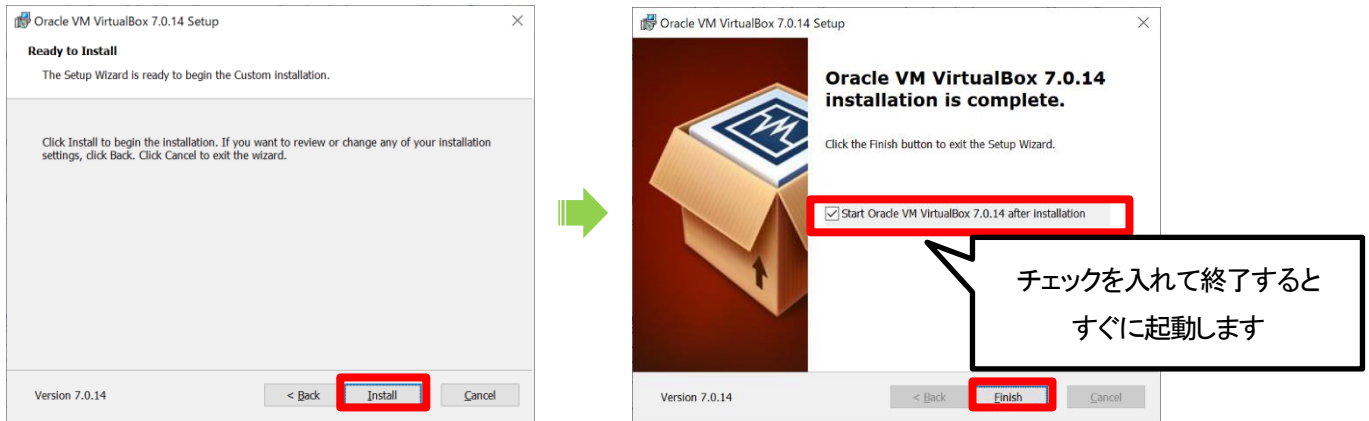


警告を確認し、「Yes」を押下します。Setup 時に一時的にネットワークが切断されるためご注意ください。

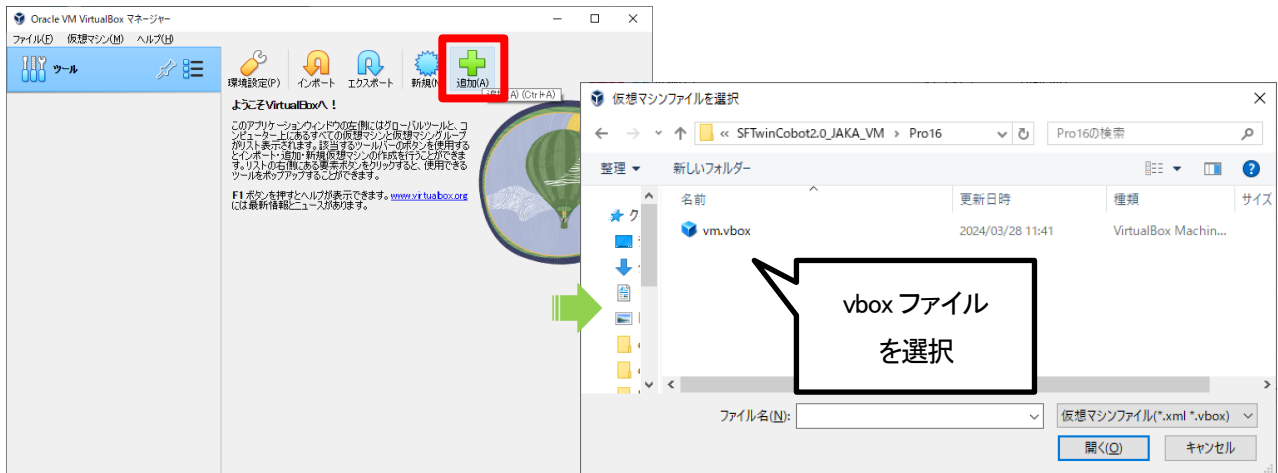
Python がインストールされていない場合に下記のメッセージが表示されますが、そのまま「Yes」を押下します。



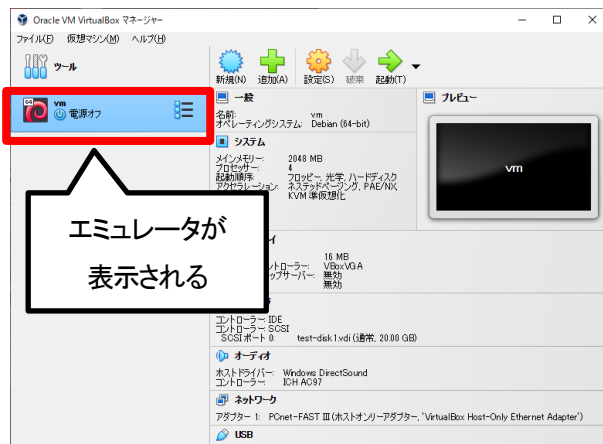
「Install」を押下すると、インストールが開始します。
 インストール完了です。「Finish」を押下するとインストーラーが終了します。
 チェックを入れて終了すると、すぐに VirtualBox が起動します。



- 6 VirtualBox を起動します。
- 7 VirtualBox 画面で「追加」ボタンをクリックし、3 で展開したエミュレータ(vbox ファイル)を選択します。



問題なく追加できた場合、VirtualBox 画面の上に選択したエミュレータが表示されます。



3. 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 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 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。