

### 静電型タッチパネル機器の自動検査ロボットシステム

Wフィンガーで2台の機器を同時操作

AF-W200

用途：①組込み機器の内部ソフト検証・機能検査の自動化

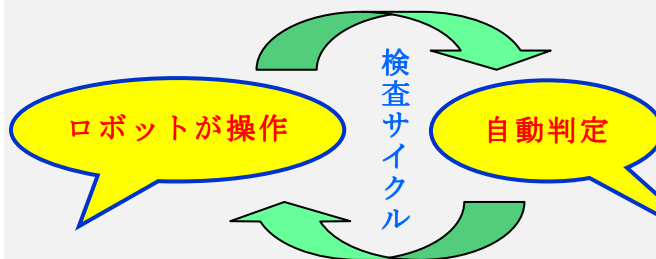
②バグ再現テストの繰返し試験の自動化

③端末内部ソフトの実行速度検証の自動化

④セル生産ラインの検査の自動化

#### 【導入効果】

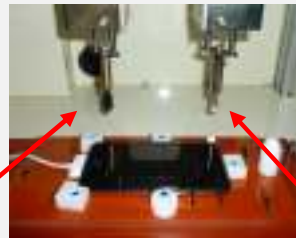
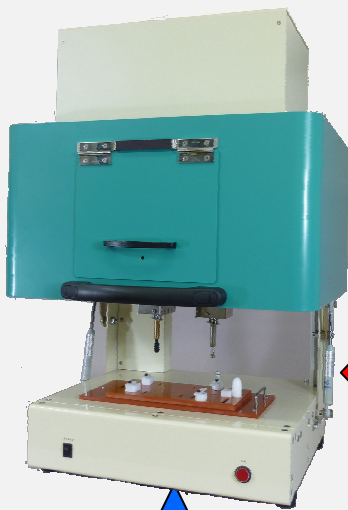
- 評価品質の向上
- 評価コストの削減
- 開発時間の短縮
- 環境の統合化



#### 操作ロボットの特長

1. 2台の機器を1台で操作

2. 遮光カバー付き



3. タッチパネルとボタンを押し分け

4. X・Y・Z 1・Z 2の4軸動作

5. 中型機器対応 (400mm×370mmステージ)

6. 広い動作範囲 (200mm×120mm)



#### 周辺機器

基地局シミュレータ



電圧計



電源装置



オーディオアナライザ



## ■ 概要

携帯電話や情報端末の機能自動検証評価システムで、人間の代わりにロボットがキーを操作し、状態をカメラで読み込み、画像を検査し機能を検証する装置です。今までは、人間がキーを押し、表示部の画像確認を行っていましたが、本システムでは、このような検証作業が自動化出来ます。

携帯電話の機能確認やソフトウェア検証と、自動化ラインでの動作検査に最適です。

## ■ 装置の特徴

- 1) キーを押すヘッドが2本独立して付いているので、タッチパネルとボタンを押し分けます。
- 2) 携帯電話のキー位置情報はファイル化されているので機種ファイルを選択することで実行出来ます。
- 3) コンパクトサイズで設置場所を選びません。パソコンの横で作業が出来ます。
- 4) 画像処理用カメラ取り付けベースが用意されています。
- 5) 制御は、パソコンからのUSBで行うので、どんな場所でも駆動出来ます。
- 6) 実行プログラムは、DLL形式で供給しますので、VCやVBから使用出来ます。

## ■ 装置仕様

- 1) 動作範囲  
・ X = 200 ・ Y = 120 ・ Z = 30 (mm)
- 2) 最大速度  
・ X ・ Y = 200 (mm / sec) (ただし80mm移動時の速度)
- 3) 位置決め精度  
・ X ・ Y ・ Z = 0.3 mm
- 4) 駆動方式  
・ X ・ Y ・ Z 共ステッピングモータ (オープンループ)
- 5) 駆動機構  
・ X ・ Y = タイミングベルト駆動  
・ Z = すべりネジ駆動
- 6) キー保護機能  
・ 保護ばねにより、変位しオーバーロードを防ぎます。  
キー荷重はバネ圧により調整可能です。
- 7) ティーチングの方式  
・ パソコン画面上でのマニュアル操作画面から可能
- 8) 外形寸法・重量  
・ W = 475 D = 365 H = 475 (mm) カバーなし 重量 = 15 Kg
- 9) 電源  
・ ACアダプタ

## ■ ソフト仕様 (オプション)

- 1) 自動検査ソフト  
・ **Auto-Test II** : 自動計測判定を行うソフト。  
シナリオ形式のコマンド実行プラットフォーム  
(シナリオ実行・編集確認が出来ます)
- 2) 画像処理 (オプション)  
・ **Image Checker** : パターンマッチング・文字認識ツール・画像処理コマンド開発ソフト

自動検査ソフト画面



Image Checker画面



ティーチング画面



**SHIN EI** 新栄電子計測器株式会社

〒252-0816 神奈川県藤沢市遠藤 2636

TEL 0466-88-3030 FAX 0466-87-0627

<http://www.shin-ei.ne.jp>