

新メニュー

つながるサポート

鉄骨溶接ロボットの稼働を遠隔でサポート！
安定した生産を実現します！

少しでも早くトラブルを解決したいが、電話では上手く状況を伝えられない。
溶接条件を調整したいが、どこを変更すればよいか分からない。
初めてのロボット溶接で上手く扱えるかとても不安。

“つながる”

遠隔サポート

迅速に課題を解決！

不具合状況の確認
軽微な復旧作業
設定変更
エラー調査 etc.



お客様：ウェアラブルカメラ



お客様：鉄骨溶接パソコン



コベルコROBOTiX：サービスセンター

- ☑ ウェアラブルカメラでお客様と一緒にロボットの状態を確認。迅速なトラブル原因把握や早期復旧をサポートします。
- ☑ インターネットを経由し、お客様の鉄骨溶接ロボットパソコンに直接ログイン。電話だけのやり取りでは分かりにくかったパソコン操作を遠隔サポート。

初年度契約時には、
ウェアラブルカメラ本体を
サービスでご提供！



Xacti

専用スマートフォンアプリで
簡単接続！

サービス内容

- ・年間サポート契約
- ・対応時間：平日9:00～17:30
- ・ロボット10台までは定額（10台以上は要相談）
- ・不具合状況の的確な把握・確認
- ・軽微な復旧作業の支援
- ・オペレータ様への操作や各種設定の指導
- ・溶接品質の確認や改善のアドバイス
- ・トラブル時のログデータ取得 など

※年間契約の途中解約はお受けできません。
※ウェアラブルカメラでの接続は回数制限はありませんが、1回の接続は最大15分までとなります。
※鉄骨溶接パソコンとの接続は、上限36回/年（最大1時間/回）となります。

○“鉄骨溶接ロボットシステム” つながるサポート

サービス内容

ウェアラブルカメラを介して、当社サービスセンター担当がお客様現場とリアルタイムで“つながる”ことで、以下各種遠隔サポートを実施致します。（平日9:00～17:30）

- 不具合状況の的確な把握・確認
- 軽微な復旧作業の支援
- オペレーター様への操作・各種設定のフォロー など

※部品交換や電気取扱関連作業は、サポート対象外となります。

接続方法

- ① お客様のスマートフォンにネットワーク専用アプリをインストール
- ② お客様のスマートフォンとカメラを有線で接続
- ③ ネットワーク専用アプリを介して、当社サービスセンターと遠隔接続

カメラ本体

CX-WE100



Xacti

ネットワーク専用アプリ



接続方法（例）

【給電なしの接続パターン】
お客様のスマートフォン



接続



タイプC-USB変換アダプタ



接続

カメラヘルメット用
アタッチメント

CX-WE100

【給電ありの接続パターン】
お客様のスマートフォン



接続



タイプCデジタルアダプタ



接続

カメラヘルメット用
アタッチメント

CX-WE100

モバイルバッテリー
(タイプCケーブル内蔵)

※カメラ本体への付属品：カメラヘルメット用アタッチメント、タイプC-USB変換アダプタ、モバイルバッテリー（タイプCケーブル内蔵）、タイプCデジタルアダプタ。

※iPhone14以前をお使いのお客様は別途Lightningケーブル対応のアダプタが必要となります。

※BlueTooth®イヤホンが必要となります。安全面を考慮し、骨伝導タイプのイヤホンを推奨致します。

○“鉄骨溶接パソコン” つながるサポート

サービス内容

遠隔通信ソフトを介して、お客様の鉄骨パソコンに当社サービスセンター担当がリモートアクセスし、以下各種リモートサポートを実施致します。（平日9:00～17:30）

- 溶接ロボット実行ログ、操作ログデータの取得
- 鉄骨ソフトウェアの操作指導（ワーク入力方法、設定変更など）
- エラー画面の確認、復帰作業の支援 など

接続方法

- ① 鉄骨溶接ロボットパソコンをインターネット環境に接続し、専用ソフトをインストール
- ② 専用ソフトを立ち上げ、接続パスワードを当社サービスセンター担当にご連絡
- ③ 当社サービスセンター担当が鉄骨溶接ロボットパソコンに遠隔アクセス

遠隔通信ソフト

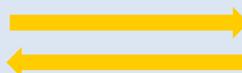
TeamViewer

- リモート画面操作
- データ送受信
- 通話、チャット
- 操作録画



鉄骨溶接ロボットパソコン

アクセスPWのご連絡



リモートアクセス



当社サービスセンター

※鉄骨溶接ロボットパソコンへのインターネット環境準備が必要です。
※Win10以降の鉄骨溶接ロボットパソコンが対象です。

お問い合わせは

コベルコROBOTiX株式会社

東日本サービスセンター

TEL (0466) 20-3370