

ENCY Hyperの恩恵を受ける人

ロボットインテグレーター

- 複数のロボットブランドに対応した、すぐに使えるソリューション
- カスタムソフトウェアの開発やメンテナンスは不要。
- インテグレーター側でプロジェクトを準備し、顧客は後から容易に調整可能。そのため、顧客が再度インテグレーターへ依頼する必要がありません。
- 顧客は複雑な CAM ソフトを学ぶ必要がありません。
- 大規模なオンラインライブラリのコンポーネントを使用して、プロセスシミュレーションとデモンストレーション機能を備えた完全なロボットセルを設計できます。



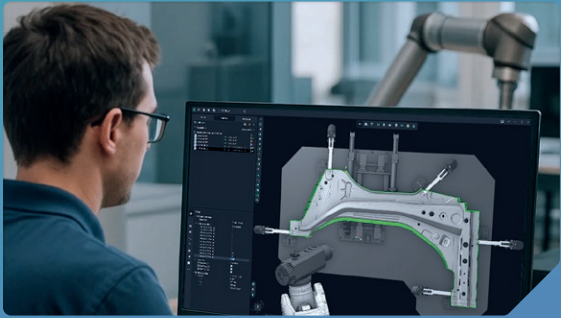
ロボットメーカー

- ロボットと組み合わせることで、モダンで柔軟性が高く、使いやすいプログラミングソリューションを顧客に提供でき、付加価値を大きく高めます。
- もうカスタムソフトウェアを開発したり保守したりする必要はありません。
- ほとんどの産業用 PC、タブレット、さらにはポータブルゲーミング PCにもインストール可能なクロスプラットフォームアプリケーションです。



ロボットオペレーター

- オペレーターやオートメーションエンジニアに高く評価される、視覚的なプログラミング手法を採用。
- 複雑なティーチペンダント操作を不要にし、ドラッグ＆ドロップの簡単なロジックで一連のワークフローを構築可能。
- セル全体のシミュレーションと自動干渉回避により、安全性を確保。



ENCYロボットユーザー

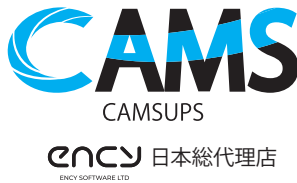
- ENCY Robot ソフトウェア利用者にとって理想的なパートナーとなるツールです。
- 実機ロボットのすぐそばで、プロジェクトの微調整・テスト・実行をデータや時間のロスなく 行うことができます。
- コンピュータビジョンとの連携や、センサーおよび外部デバイスからのリアルタイムフィードバックにも対応しています。

システム要件

必要条件	最小 (小規模および中規模のプロジェクト)	推奨 (大規模なプロジェクト)
OS	Windows 10 64bit	Windows 11
CPU	Intel® または AMD® 64bit プロセッサ, 2.4 GHz 以上	Intel® i7/i9 Rocket Lake 以降 または AMD® Ryzen 7®/Ryzen 9® Zen 3 以降
メモリ	8 GB の RAM	32 GB の RAM
グラフィックカード	OpenGL 対応グラフィックスカード (OpenGL 4.5) と 1 GB メモリ	4GB以上の専用メモリを搭載した NVIDIA GeForce® または NVIDIA RTX/Quadro®
ストレージ	5 GB の空き容量を持つ SSD	5 GB の空き容量を持つ NVMe ドライブ
モニター	1280×960 以上	1920×1080 または 4K、デュアルモニター
3Dマウス	—	3Dconnexion 3Dマウス対応
インターネット	—	100 Mbit のインターネット接続

株式会社CAMSUPSは、2025年にキプロス共和国に拠点を置く ENCY Software Ltd. と出会い、CAD/CAM 技術に対する共通した理念と未来へのビジョンを共有しました。この出会いをきっかけに、当社は 2026 年より ENCY Software Ltd. が開発する ソフトウェア**ENCY**の日本国内における販売およびサポートを開始しました。

ENCYは、設計から加工データ生成までの工程をわかりやすい操作で行える、直感的な操作性を特徴としたソフトウェアです。両社は「Go beyond CAD/CAM」を合言葉に、製造業に携わる皆様が、より直感的で効率的なものづくりを実現できる環境の提供を目指してまいります。

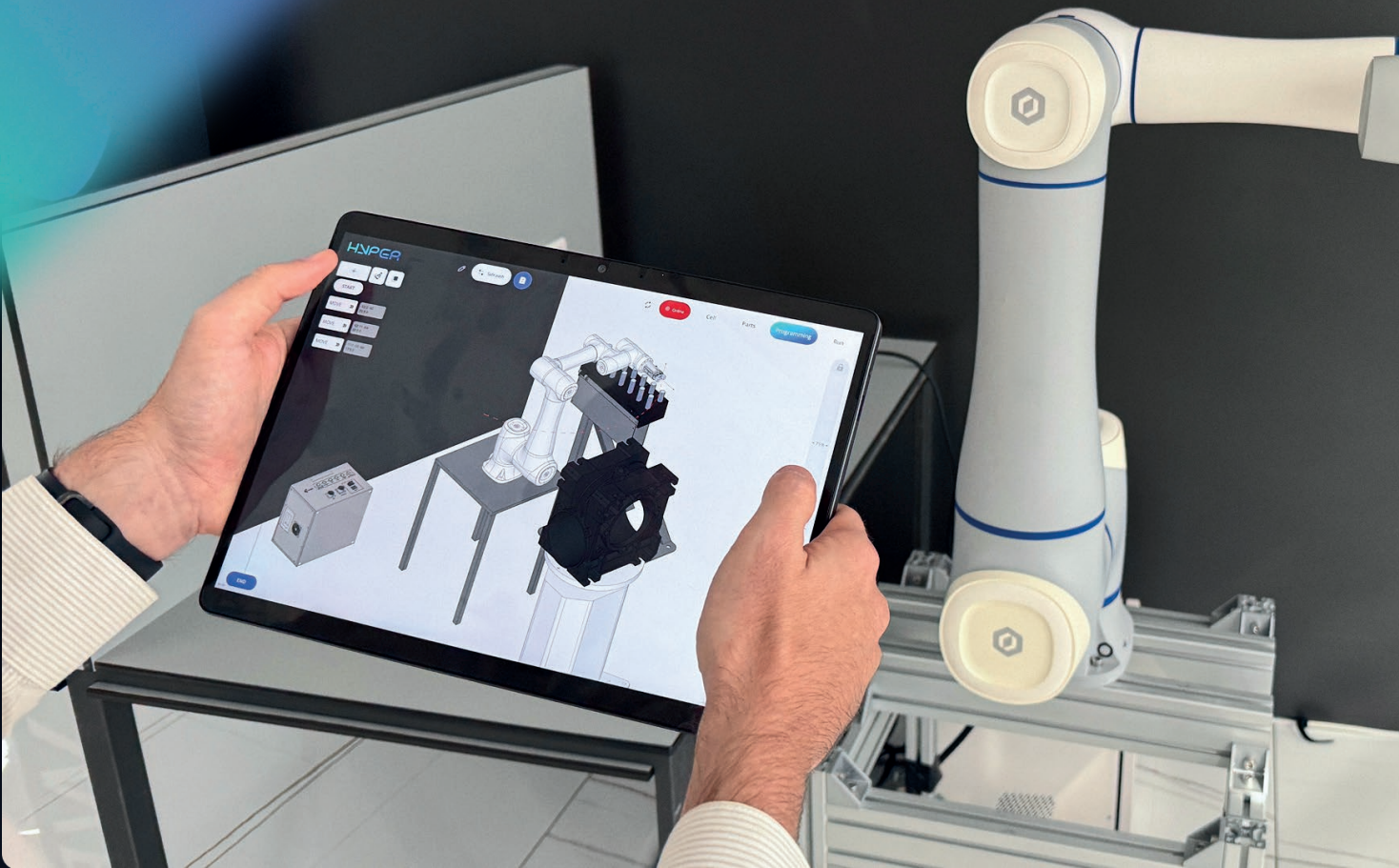


株式会社 CAMSUPS

<https://www.camsups.co.jp/>
577-0052 大阪府東大阪市新喜多2丁目6-27-4033
TEL 06-6743-6731

ENCY は ENCY Software Ltd. の登録商標です。本資料の一部または全部を無断で転載・複製・配布することを一切禁止します。

HNPER



ENCY Hyper: 産業用ロボットの ハイブリッドプログラミング

プロフェッショナル ロボット プラットフォームの機能により、すべての現場オペレーターの能力を強化します。

Developed by **ency**



タッチスクリーン
インターフェース



ブロックベース
プログラミング



クロスプラットフォーム対応ソ
リューション



マルチブランド
対応



衝突回避



リアルタイム
制御



軌道計算

コマンドブロックは
操作の順序を決定

操作パラメータ
や運動学を制御

インターフェースは
タッチスクリーンデバイス
向けに最適化



ハイブリッドプログラミングの利点

従来のオンライン方式

- ✓ ダウンタイムゼロ
- ✓ リアルタイムのデジタルツインフィードバック
- ✓ マルチブランド対応
- ✓ スマート自動キャリブレーション
- ✓ 迅速な切り替え

ピュア オフラインシステム

- ✓ 実環境との同期
- ✓ 最小限の後補正
- ✓ 双方向ワークフロー
- ✓ 軽量の導入
- ✓ 適応型学習

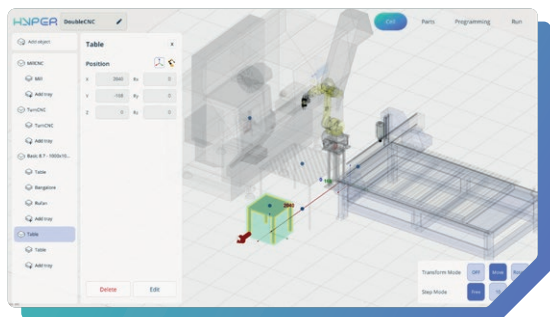
AI専用ツール

- ✓ 人間監督型インテリジェンス
- ✓ 確定的な結果
- ✓ プロセス全体のコンテキスト把握
- ✓ 産業レベルの信頼性
- ✓ 協調型ハイブリッドモード

ENCY Hyperは、ユーザーと実際のロボットとの連携を維持し、プログラムの実行と改善を同時に行うことができます。

簡単に言えば、このプラットフォームはロボットコントローラーにオンラインで接続し、エンジニアは仮想モデルと実際のロボットの両方で結果を観察しながら、実際のロボット上で直接ロボットの動作をテスト・調整することができます。

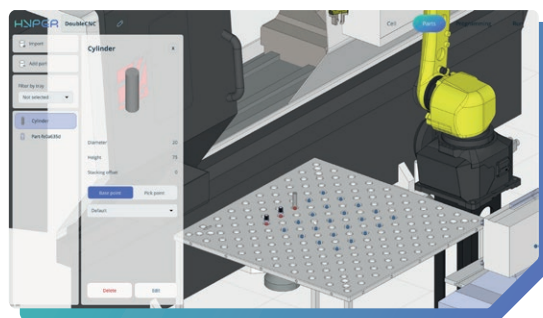
驚くほどシンプルなワークフロー



セルモード

ロボットセルは、デジタルツインビルダー ENCY Machine-Maker で作成し、ENCY Hyper に読み込むことができます。

読み込んだ後は、ロボットセルの編集が可能です。部品の追加や変更、レイアウトのパラメータ調整などを行えます。

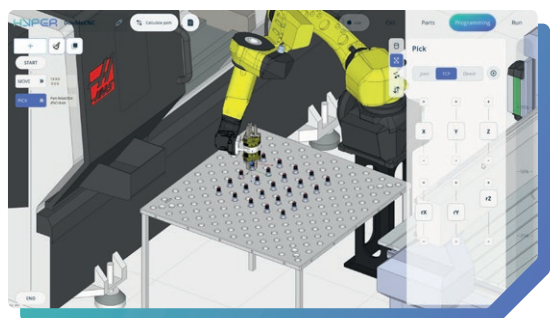


パーツモード

このモードでは、パーツを定義します。

CADモデルをインポートすることも、パラメトリックモデルを直接作成することも可能です。その後、把持点を設定し、ワークスペース上でパーツを配置します。

例として、パレットやテーブル上への配置が挙げられます。



プログラミングモード

コマンドブロックを配置し、順序通りに接続することで、ロボットプログラムを視覚的に作成できます。

シーケンスが完成したら、仮想シミュレーション上でテストすることも、実際のロボットで直接テストすることも可能です。「Live」ボタンを押すだけで実行できます。



実行モード

プログラムが準備できたら、実際のロボットで実行するために実行モード に切り替えます。ここでは、速度の制御、現在のタスクの監視、ツールの状態確認など、すべてリアルタイムで行えます。

また、実際のロボットセルでの動きは、デジタルツインに同時に反映され、ソフトウェアのインターフェース上に表示されます。

構成と応用

ENCY Hyper

ENCY Hyper は完全に独立して動作可能で、日常的な自動化に最適です。

- ピック&ブレース
- マシンテンディング
- パレタイジング
- 包装
- 組み立て
- 釘打ち



ENCY Hyper Max

ENCY Hyper はオペレーターインターフェースとして機能し、ENCY Robot はバックグラウンドで重い計算や軌道生成を担当します。

- フライス加工
- 溶接
- 研磨
- コーティング
- アディティブ



MachineMaker: ゼロコードで作成できるデジタルツインビルダー 生産設備の正確なデジタルツインを作成

- すべてのコンポーネントを含む完全なロボットセルを設計
- ロボット機能を詳細にシミュレーション
- 認証済みポストプロセッサによるエラーのないコード生成
- 主要ブランドのロボットコンポーネントライブラリへのアクセス
- カスタム運動学モデルの迅速な構築

MachineMakerは、メーカーやインテグレーターが実環境を仮想的に再現するのに役立ちます。豊富なロボットコンポーネントライブラリには、幅広い産業用ロボットブランドと様々なコンポーネントが含まれており、仮想ロボットセルを構築できます。高品質なシミュレーションと詳細なデジタルツインにより、実装前に正確な計画とテストを実施できます。

