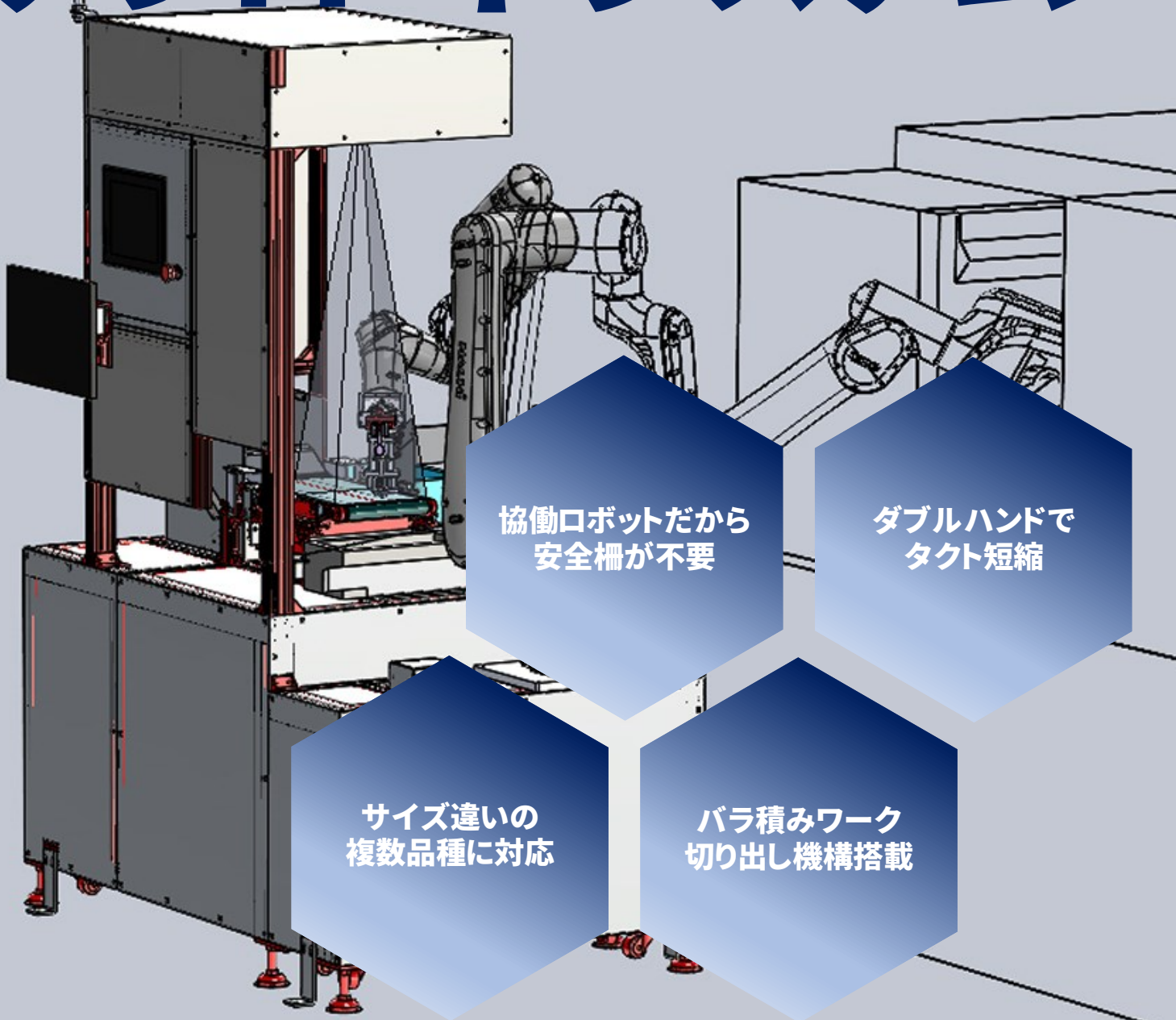


NC加工機用 ワーク自動ロード アンロードシステム



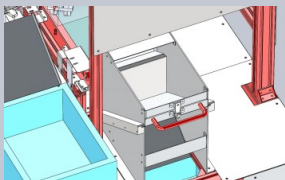
協働ロボットだから
安全柵が不要

ダブルハンドで
タクト短縮

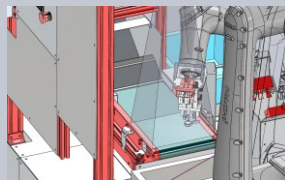
サイズ違いの
複数品種に対応

バラ積みワーク
切り出し機構搭載

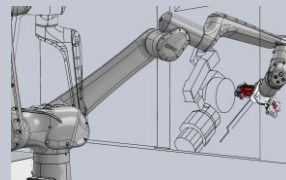
動作フロー(一例)



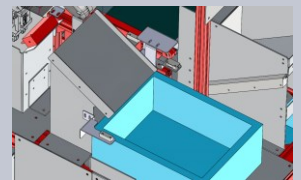
ワーク投入口に人手でワークを
供給(バラ積み)



切り出し機構でワークをCNCに
投入し、2Dビジョン&ロボット
でピッキング



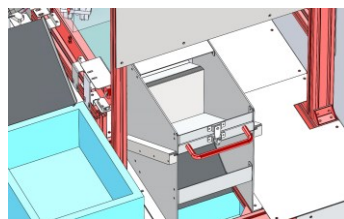
NC加工機から加工済ワークを
取り出し、加工前ワークをセット



加工済ワークをコンテナに排出

ワーク切り出し機構を内蔵

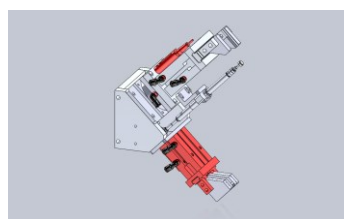
バラ積み状態のワークを自動で切り出す機構を内蔵しているため、ワーク供給時の整列が原則不要です。



- シンプルな機構なので故障リスクが低い
- 取り残しは回収ボックスに手動排出

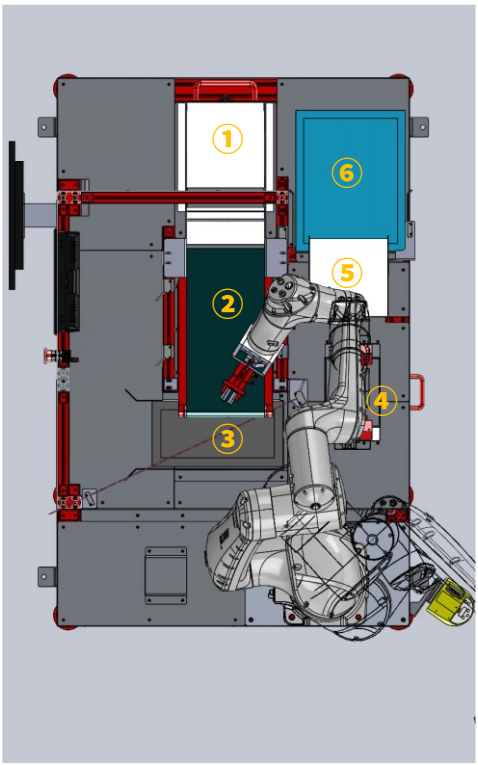
ダブルハンドでタクトを短縮

加工前のワークをピッキングしNC加工機にセットするハンドと、加工後のワークをNC加工機から取り外し排出するハンドを、ひとつのエンドエフェクタに集約。これにより効率的な動作が可能です。



ハンドにはワーク姿勢検出用センサを搭載。

NC加工機へのチャッキングの際のワーク姿勢不良のリスクを減らします。

- 
- ① ワーク投入口&切り出し機構
 - ② コンベヤ(ワーク撮像&ピッキング位置)
 - ③ NGワーク回収コンテナ
 - ④ エアブロー機構
 - ⑤ 加工済ワーク排出シュータ
 - ⑥ 加工済ワーク用コンテナ

オリジナルの画像認識アプリケーション

2Dビジョンを使用したオリジナルの画像認識アプリケーションを搭載。ワークに合った画像認識システムの開発が可能です。

諸元 (参考値)

【装置寸法】W1411mm×D1403mm×2530mm 【電源】AC200V×1(5kVA) 【空圧源】0.5MPa(150L/min(A.N.R))

【標準搬送速度】《ピッキング～NC加工機前待機》約20sec 《NC加工機ワークアンロード&ロード～プレス》約10sec

【可搬重量】300g(標準ハンドにて。ワーク形状により3,000g程度までは可能。その場合はハンドが専用設計となります。)