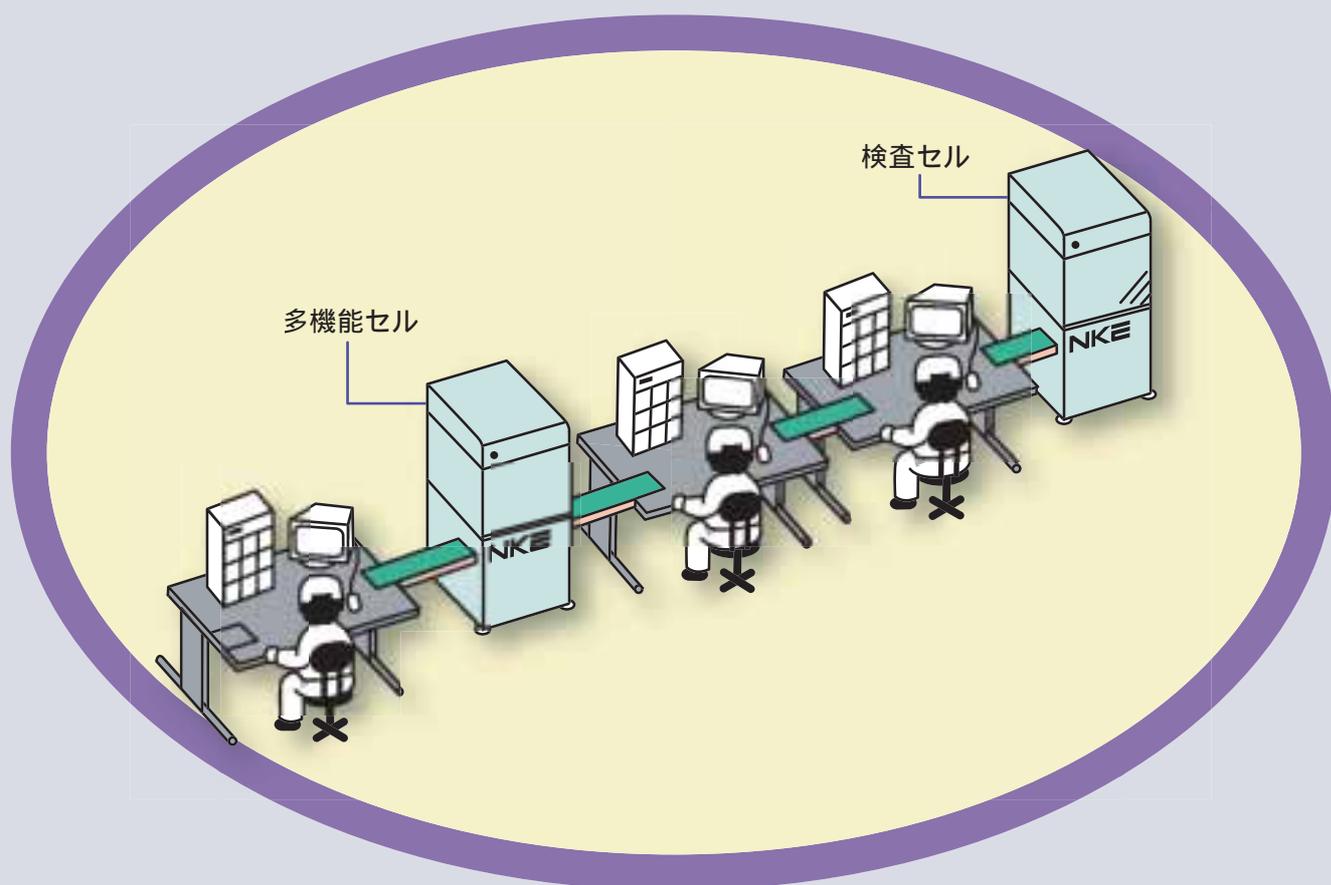
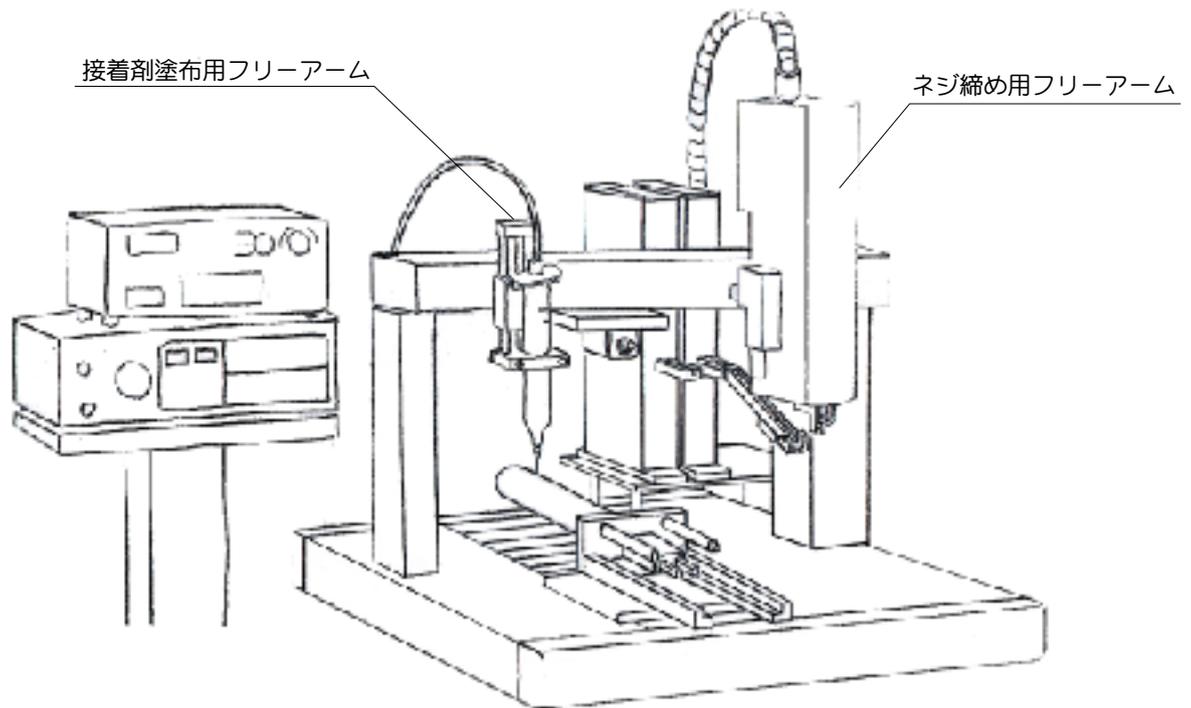
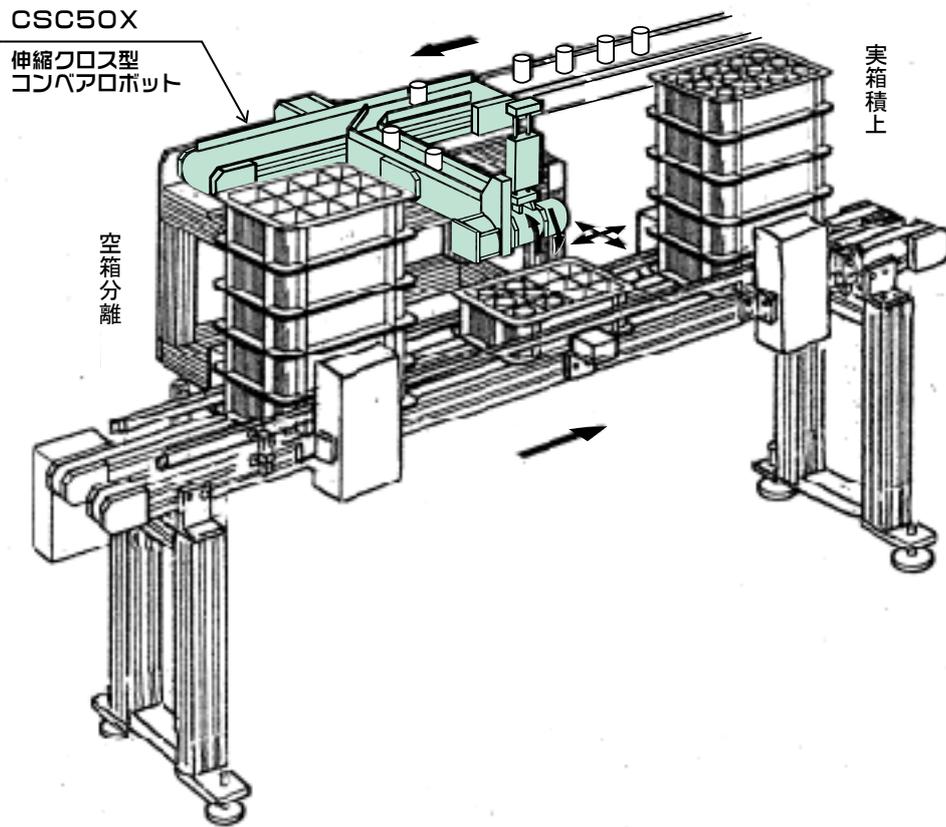


セル生産システム





2軸ロボットをベースに2種の作業アームを持たせた多機能セルです。この多機能セルは、接着剤塗布とネジ締め作業の2つの作業を行います。各作業アームはフリーで固定されており、必要な作業時に必要なフリーアームをつかみに行き作業を行います。その間他方のフリーアームは停止しています。

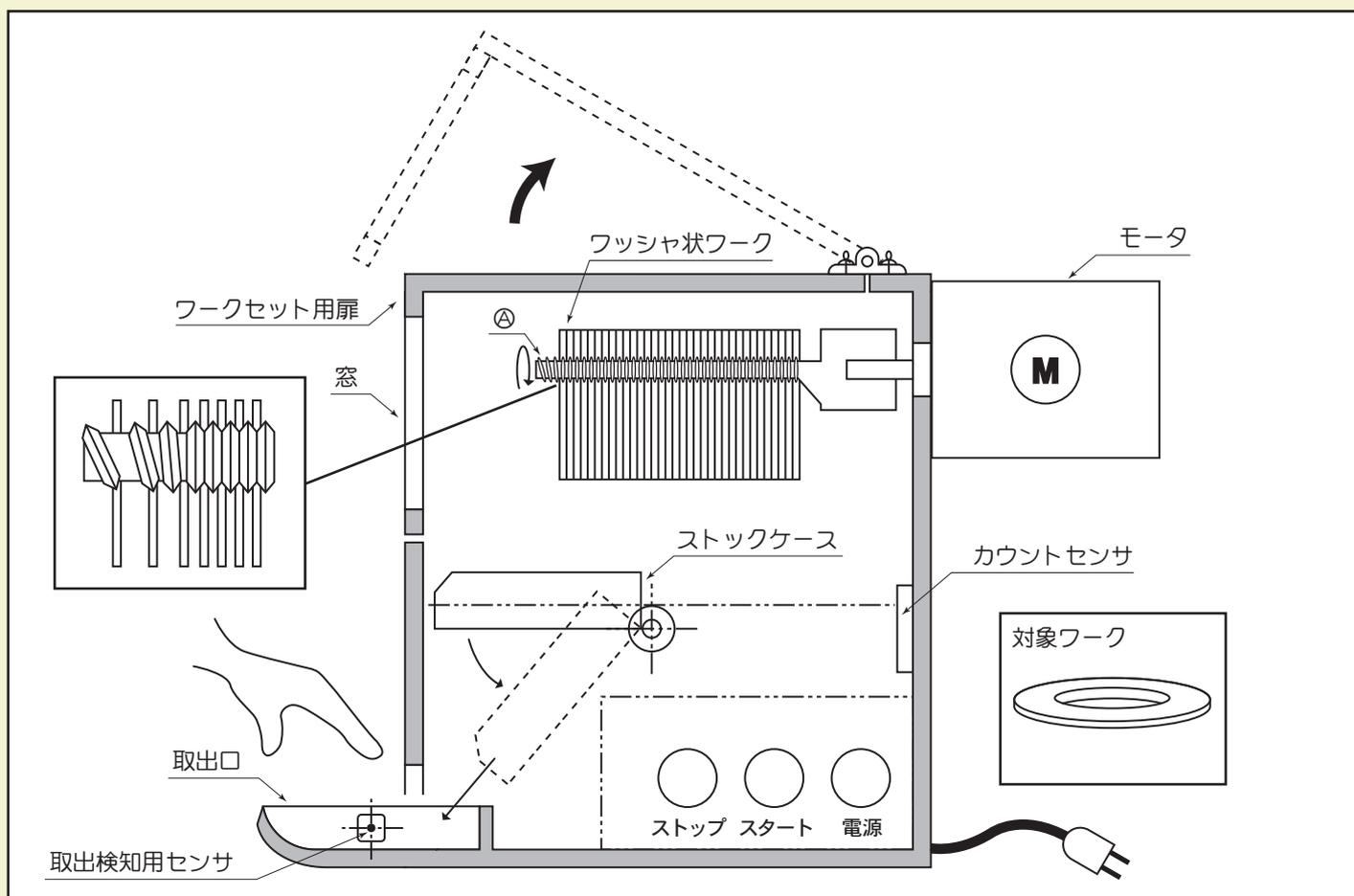


伸縮クロス型コンベアロボット (CSC50X) の先端にピックアップブレース (PP05) を取り付けて
コンベアロボットセルを構成した例です。
コンテナの近くまでワークを連続で搬送し、最小の動作で短時間 (1秒以下/個) にワークを箱詰めします。
コンテナはガイドで矯正されながらスムーズに移動し、コンベア上で段積み・段ばらしを行っています。



● ワッシャ状ワークの分離機 ●

5-3



- ① ねじを切った棒④にワッシャ状ワークをぶら下げます。
- ② ④が回転し、ワッシャ状ワークが1個ずつ切り出され、ストックケースに落ちます。
- ③ 必要個数がストックケースに貯まれば、カウントセンサが検知し、モータを止めます。
- ④ スtockケースから取出口へ必要個数のワークを払い出します。
- ⑤ 取出口からワークがなくなると、取出検知用センサが検知し、②～④の動作を行います。

あらゆるニーズにお応えできます！

