

今回は、加工ラインの自動化に関してのご案内です。

FEニュース

2018年6月号

この他にも、様々な自動化が可能です。
ご要望に合わせて、構想段階からご提案致します。

お気軽にお問い合わせ下さい

加工ライン 全自動化

写真のシステムは、機械加工ラインにて
ワークをデパレシ、加工機や洗浄機に
搬送するロボットシステムです。

パレタイズ用のロボットと、デリバリー用の
天吊りロボットを使って、全自動化システムを
実現しました。

本システムは『前工程搬送、パレットからのピックアップ、
加工機投入、再度パレットへのパレタイズ、後工程搬送』
を全自動化致しました。

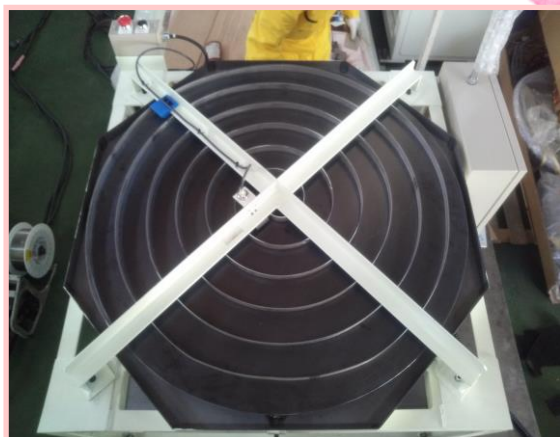


ロボットハンドをサーボ化する事により、異形材
ワークへのチャッキング、内径チャックを実現。

←内径掴みハンド



←異形対応型ハンド



加工ライン

ワークストッカ

加工終了のワークをシュートによる
自重落下にて搬送を行い、ストッカ内外へ送ります。

ワーク通過センサの検知によって一定時間ターンテーブル
が回り、ワーク間の衝突を回避します。

またビジョンシステムを使用して、ストッカ内に溜まった
ワークをロボットにて自動ピックアップする事も可能です。

自重落下を利用してコストを削減

お問い合わせ

FUJI
Engineering
Co.,Ltd.

〒379-2303

群馬県太田市寄合町19-143

URL:<http://www.fuji-eg.co.jp>

TEL. 0277-78-6262

E-mail:eigyoku@fuji-eg.co.jp

FAX. 0277-78-6011

担当：営業部まで

