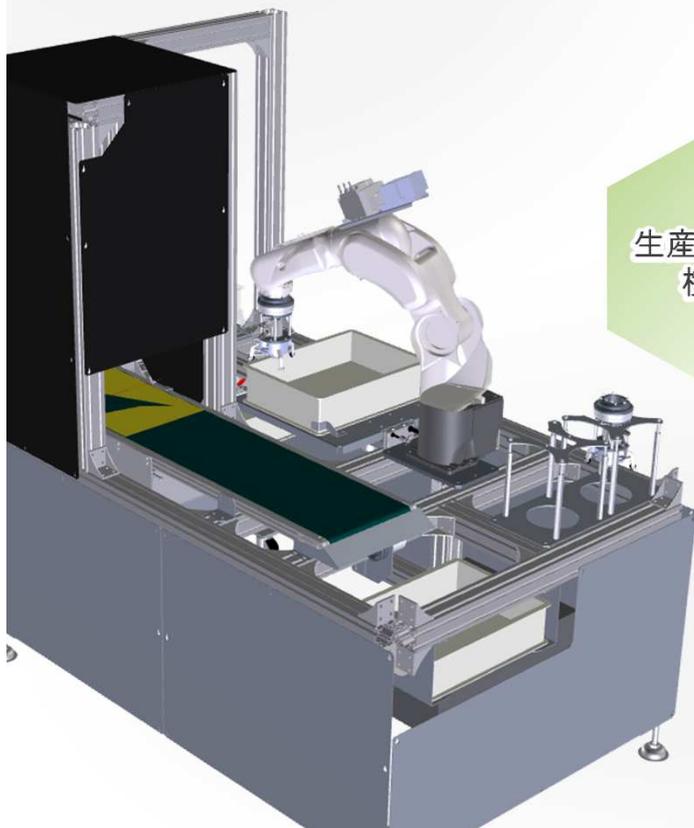


# 不定形ワーク対応 自動配置ロボットシステム



生産ラインに  
横付け

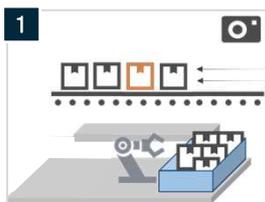
商品を  
自動認識

配置位置は  
自動振り分け

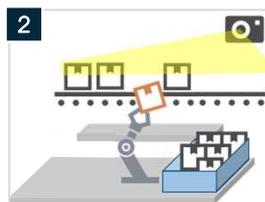
ツール  
チェンジャー  
搭載

コンテナ  
自動排出  
機構

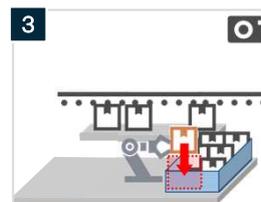
## 商品仕分けの流れ(一例)



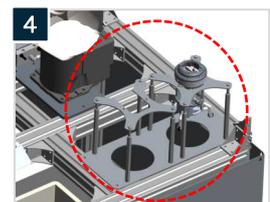
ワークもしくは  
ワークコンテナが  
コンベアで供給



ワーク座標を  
ビジョンで計測  
ロボットでワークを  
ピックアップ



仕分け容器へ  
ワークを配置



2種類のハンドを  
ツールチェンジャーを  
用いてロボットが  
自動で交換



### Picking

ピッキング技術



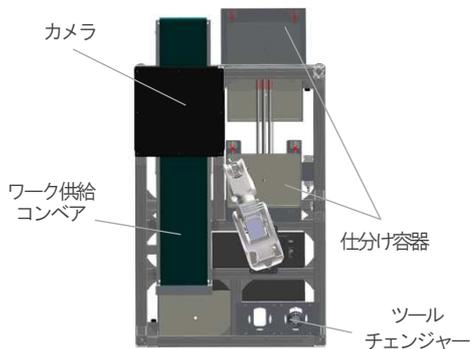
箱型から袋物まで多数形状に対応



箱型だけではなく、形状変化が起りやすい素材に対応可能

紙・紙バック・プラスチック  
ビニール・ペットボトル 他

- ▶ ハンドの種類 : 吸着式と3爪式を標準採用  
追加オプション: 特定ワーク向けハンドを開発可能
- ▶ ツールチェンジャー 2個 標準搭載 (追加可能)



### Work-up

ワーク投入技術

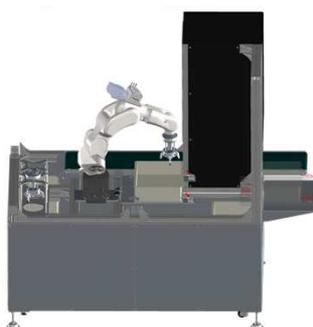


多様な供給・排出形態に対応



コンテナや段ボールへの投入は勿論、様々な供給及び排出形態(容器)に対応

- ▶ 自動投入・自動排出までのモーションを標準採用
- ▶ オプション: 仕分け容器2ヶ所モデル・段積みコンテナの段バラシ空容器自動入替機構の追加可能



### Vision

ワーク認識技術



最適かつ高性能



オリジナルの画像認識アプリケーションを開発システムに最適なビジョンを採用

- ▶ ワークの事前画像登録により、コンベア上を流れてくるワークの向きに関係なく、カメラが自動認識 正しい向きで整列
- ▶ オプション: 容器内の空き場所を把握し状況に応じた配置をさせるアルゴリズムを採用可能

◆ 寸法: 1800×1000×1700mm ◆ 重量: 500 kg ◆ 標準可搬重量: 1kg以下 ◆ 標準可搬スピード: 5秒/個 (ワークにより異なります)

### Option

配置先2ヶ所仕様

コンテナ供給・排出機構

空間認識によるコンテナ内レイアウト 他

## Experience 実績

### ◆小物プレス部品 自動搬送ロボットシステム

【対応ワーク】 品種: 箱型・袋物 最大重量: 500g  
最大サイズ: 250×250mm

【設置面積】 2200×2600mm ※詳細は要相談



## Profile 会社概要

社名 JET株式会社  
代表取締役 遠藤 法男  
資本金 3,000万円  
所在地 〒252-0244 神奈川県相模原市中央区田名3371-27

TEL 042-761-3360  
FAX 042-761-3401  
E-mail info@jet-co.jp  
HP http://www.jet-co.jp