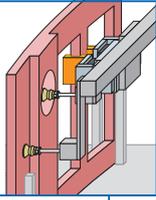


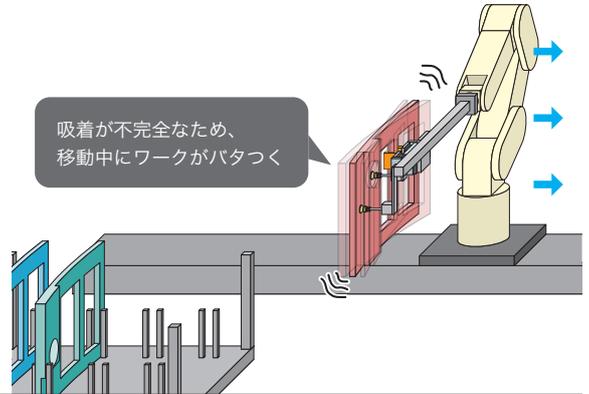
大型ワーク搬送時のバタつき防止

従来：吸着パッド+カニ型平行ハンド

ワークごとに異なる曲面や凹凸、穴に干渉しないよう、吸着パッドは最小限。そのため、確実な吸着が難しい。

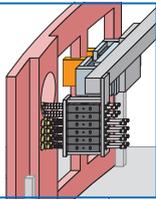


吸着が不完全なため、移動中にワークがバタつく

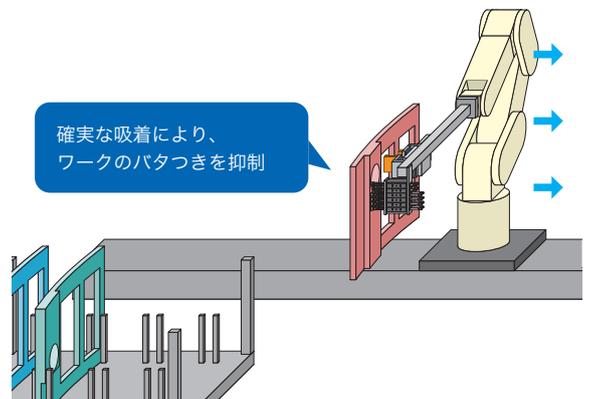


導入後：ならいユニット+カニ型平行ハンド

ならい素子がワーク曲面にならうので、吸着パッドを増やすことが可能。これにより、確実な吸着を実現。



確実な吸着により、ワークのバタつきを抑制



概要

大型ワークをカニ型平行ハンドで掴んで、ロボットで搬送する際のバタつき防止に、ならいユニットを使用する事例です。

ならいユニットがワーク曲面にならうことで、ワークをしっかりと吸着。移動中のバタつきを抑制します。

クイッククランパー導入効果

従来のカニ型平行ハンドと吸着パッドを使用した方法の場合、ワークごとに異なる曲面や凹凸、穴位置に干渉しないよう、吸着パッドの数は最小限にする必要がありました。そのため、吸着パッドが確実に当たらず、移動中にワークがバタついていました。また、ワークの形状が大きく異なる場合には、吸着パッドの位置を調整する段取替えが必要となっていました。

ならいユニットを導入することで、ワークの形状によらず確実に吸収することができ、バタつきを防止。吸着パッドの位置調整も不要なため、段取り時間短縮にも貢献します。

利用製品：

エレメント

カスタムクランパー

エアユニット



製品動画



分野：自動車、一般工業製品、物流

用途例：板金部品搬送、大型ワーク搬送