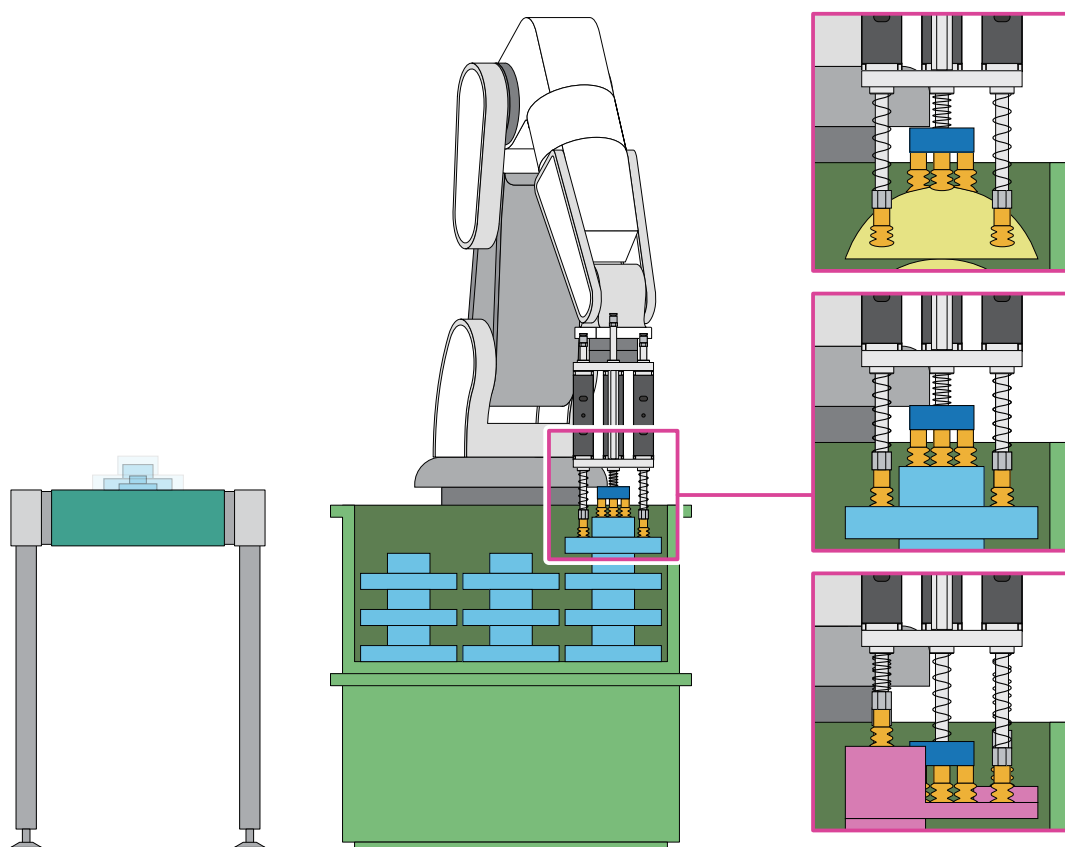


パレットからの取出し



概要

パレットからコンベアへの取出しに、ならいユニットを用いた例です。

中央のならい素子をイソギンチャックにすることで、ハンドを小型化しつつより多くのワークに対応できます。クイッククランパーをアंकランプした状態でならい素子をワークに押し付けると、ならい素子がワーク形状にならいます。クイッククランパーをクランプすると、ならい素子がその位置で固定。吸着を ON にするとワークを搬送可能です。

動作を逆にすると、コンベアから流れてきたワークをパレットに詰める作業も可能です。

クイッククランパー導入効果

取出し用ロボットハンドにならいユニットを採用することで、1ユニットで様々なワークを吸着することが出来ます。ワーク変更時の段取り替え時間を短縮。

従来ではワークの種類分必要だったハンドを共通化可能なため、ハンド保管スペースを削減することが出来ます。ワーク変更時のハンド新規製作費用と時間もかからないため、より効率的な運用が可能です。

利用製品：

エレメント

カスタムクランパー

イソギンチャック



製品動画



分野：一般産業製品、自動車、電機、化学、検査、測定

用途例：ワークの取出し、ワークの詰めこみ