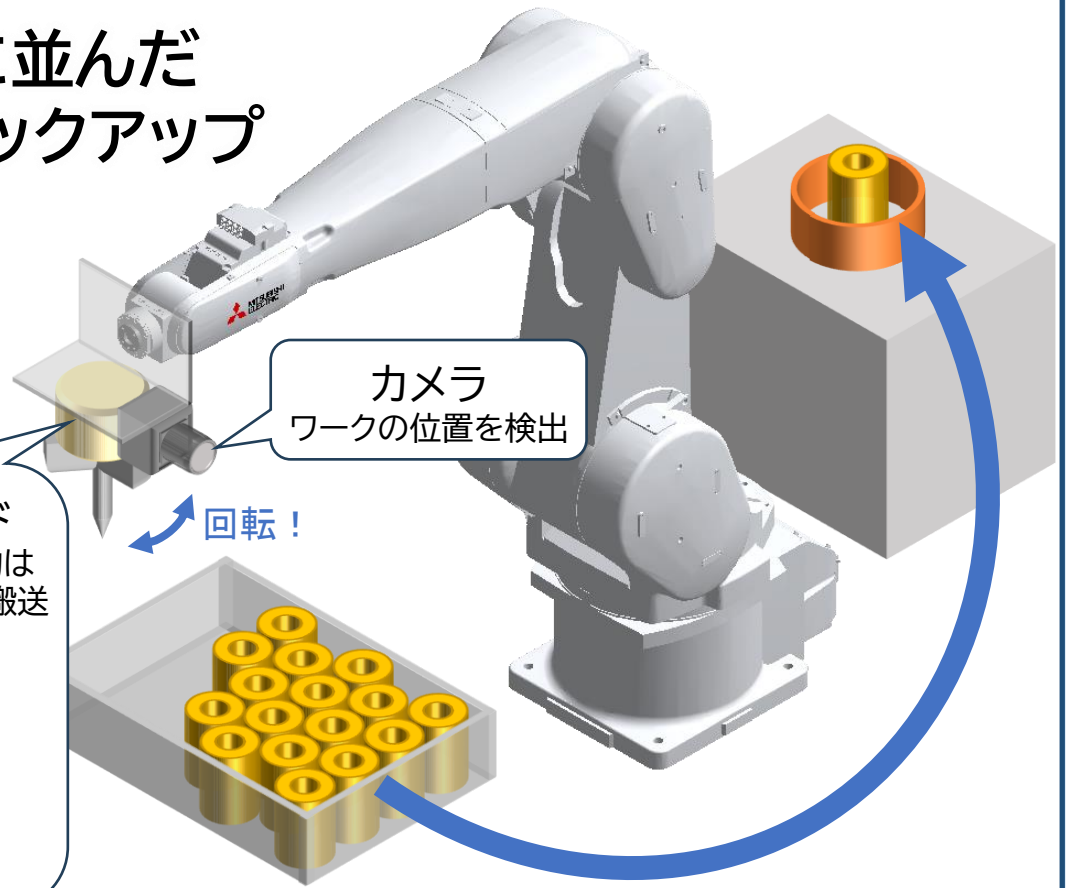


新立電機のロボット事例ご案内

部品搬送装置

システムの概要について

トレイに並んだ
部品をピックアップ



チャックハンド
隙間がなく筒状の物は
内側からチャックし搬送

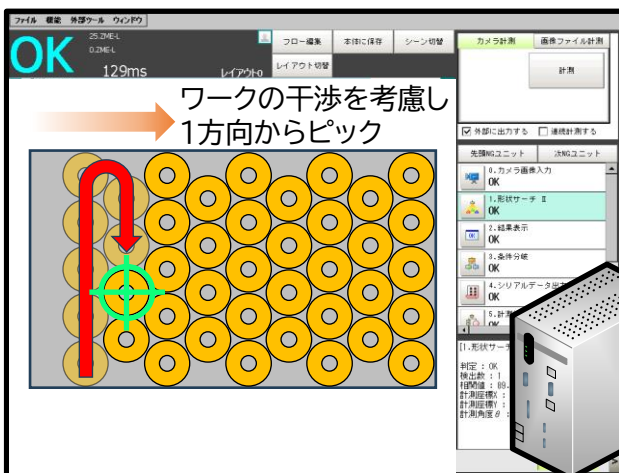


システムの特長について

カメラ付きハンドを 使用した位置制御

ロボットハンドにチャックとカメラが付いており
下記のように動作しています。

画像処理で端から認識し、座標を取得
↓
取得した座標にロボットを動かしピック
↓
搬送したい場所まで持って行く



新立電機のロボットシステム

スペックについて

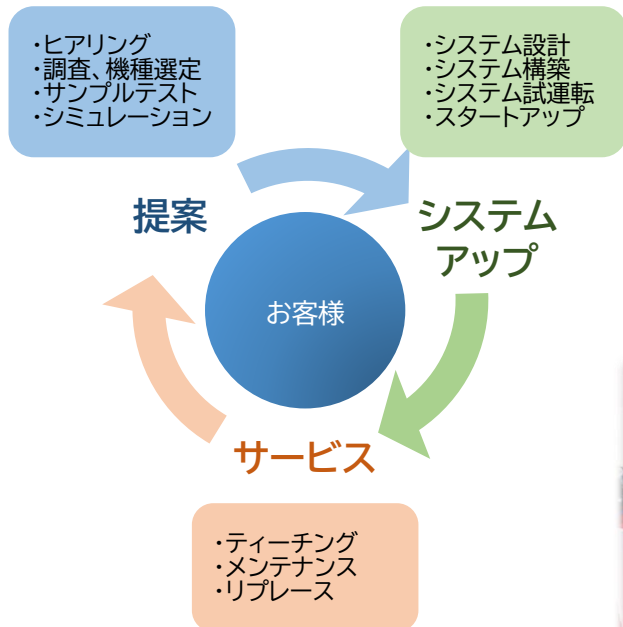
【処理速度】

・1サイクル10～15秒程度で画像認識⇒ピック⇒プレイスを実施

【使用機器】

- ・ロボット： RV-7FLL 可搬7kg/リーチ1130mm（三菱電機社製）
- ・ハンド： 自社設計チャック式（近藤製作所社製チャックシリンダ+自社製ツメ）
- ・画像処理装置： FZコントローラ&カラーカメラ（OMRON社製）
- ・搬送設備： PLC、ロボシリンダ（IAI社製）他

新立電機のロボットシステム事業について



新立電機ではデモロボットやハンド用の部品を多数取り揃えており、案件に応じて幅広くサンプルテスト等に対応出来ます。他にも盤製作、PLCやPCソフトの開発も実施しておりますので、必要な範囲の設備において一括で機能を考慮する事が出来ます。



システム導入後のメンテナンスから定期補修まで、アフターフォローも全てお任せ下さい！

 **SHINRITSU 新立電機株式会社**

本社・工場

〒744-0002 山口県下松市東海岸通り1番地10
TEL:0833-43-6130 FAX:0833-44-0431

詳細や不明点等ご遠慮なくお問い合わせ下さい

宇部営業所

〒755-0038 山口県宇部市海南町18番13号
TEL:0836-31-2534 FAX:0836-21-2254