

3DビジョンMech-Eyeとオリジナルハンドによる ホイールカバーピックアップ

- 3DビジョンMech-Eyeと吸着部の角度を可変できるオリジナルロボットハンドをあわせて活用することで、コンテナとロボットが干渉せずにワークを吸着可能

Mech-Mind社製3Dビジョンによるバラ積みピックアップ

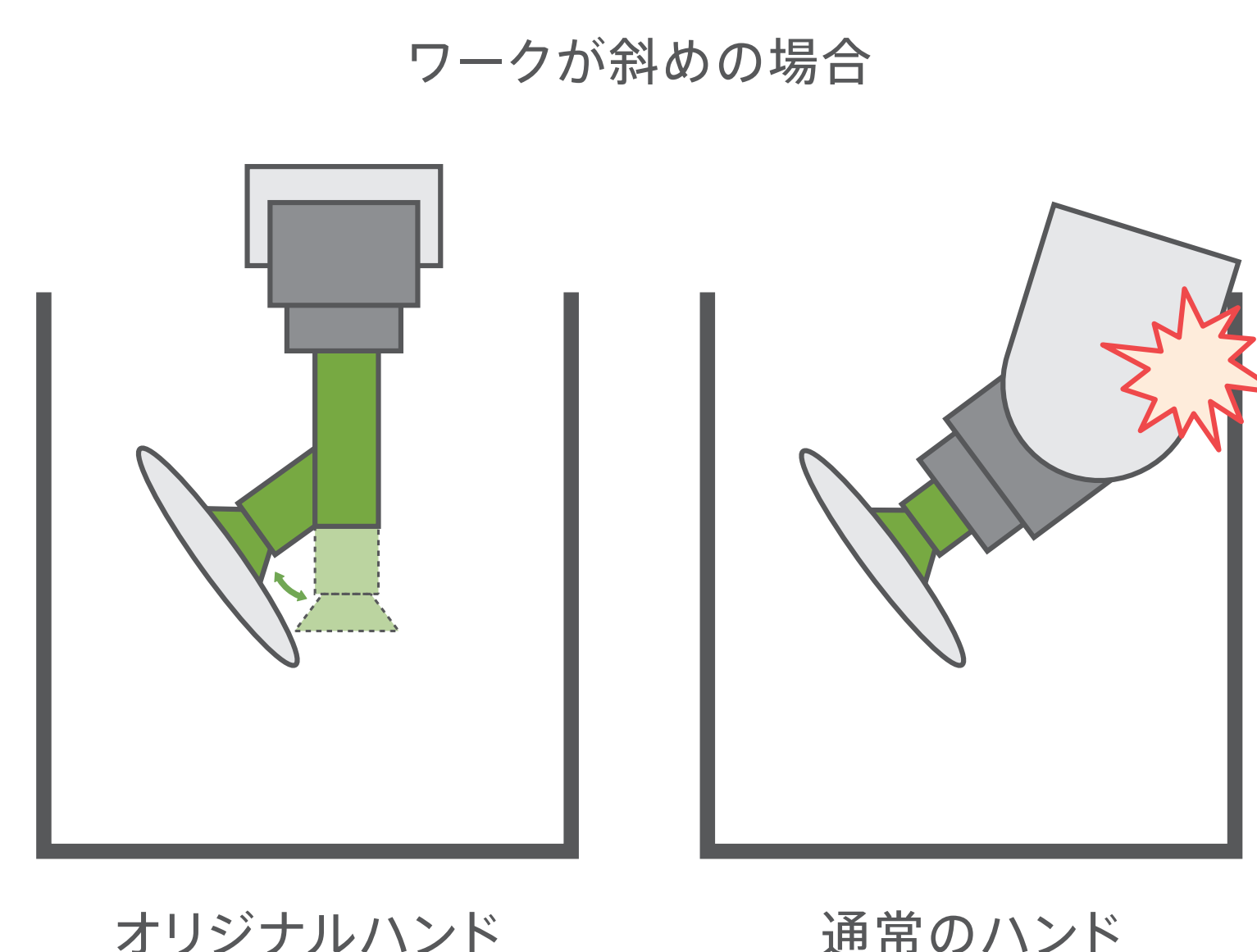
高度な画像処理で、多種多様なワークのバラ積みピックアップに対応
モデルの登録に3DCADデータは不要
高いコストパフォーマンスで、製造業・物流業など幅広い用途で活躍



コンテナに干渉せずにワークを吸着できるオリジナルハンドを活用

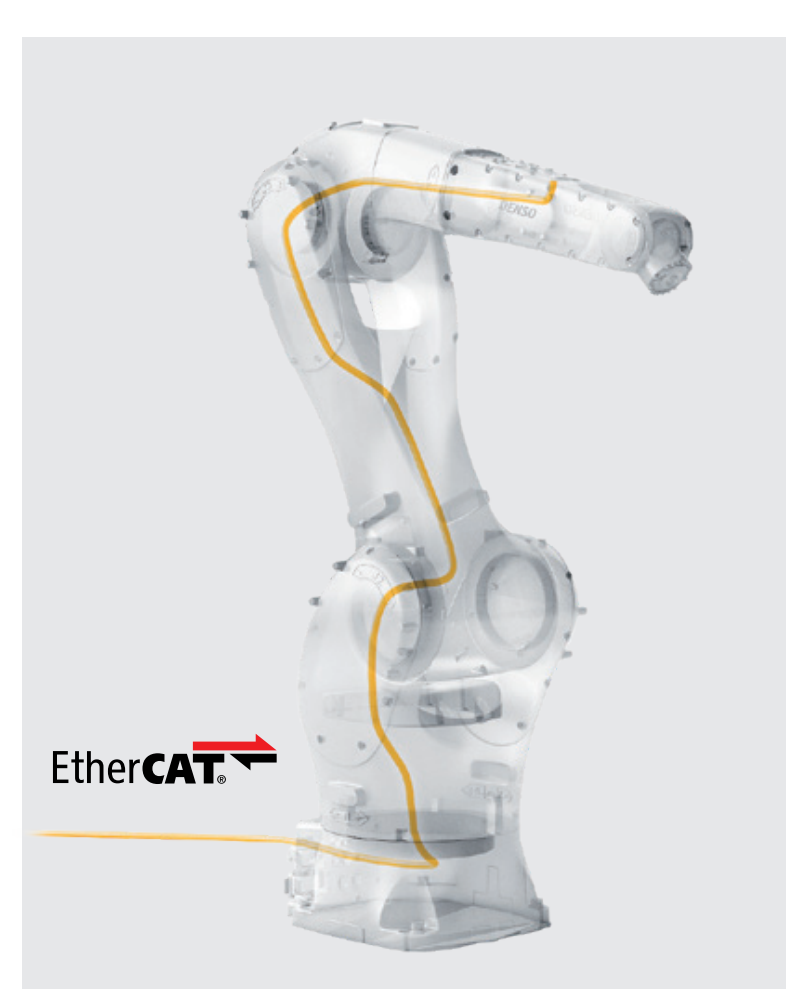
3Dビジョンで撮像したバラ積みワークのデータから、ワークの位置や傾きを判断し、ハンド先端の角度を可変させることで、コンテナとロボットが干渉することなくピックアップ可能

小さなワークの場合も、コンテナの隅に取り残すことなくピックアップできるため、生産性の向上に貢献



広範囲作業に適したVMBロボットを活用

充実した機内配線・配管オプションを用意し、配線・配管が周辺機器へ干渉することによる断線・断管リスクを排除安定稼働に貢献



VMBシリーズ仕様

項目	VMB-2515	VMB-2518
最大動作領域 (mm)	1,506	1,804
可搬重量 (kg)	25	
繰り返し精度 (mm)	±0.05	

システム構成

