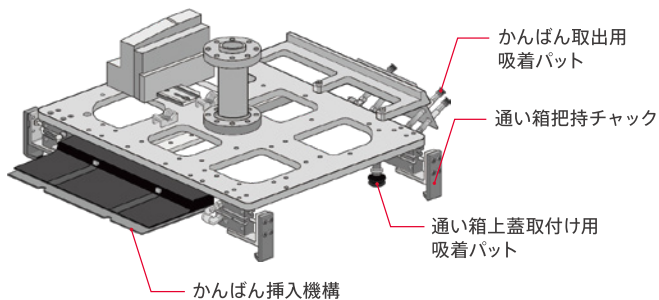


出荷作業の自動化(かんばん入替)

デンソー実例 | 通い箱のかんばん入替・ふた・搬送

対応工程例 ・かんばんの挿入/取出・上蓋の取付・通い箱の搬送



特許出願中

見どころ①

複数作業をひとつのハンドで実現

- 工程内かんばん抜取り、出荷用かんばん挿入、上蓋の取付、通い箱の搬送を、ひとつのハンドで対応可能。ツールチェンジがいらないのでサイクルタイムを短縮できます。
- 物流ハンドのベース図面をライセンス販売形式で提供します。図面活用により設計期間の短縮や設計工数の低減ができます。(※1)
- 現場で使用しているかんばんや通い箱に合わせて、お客様ご自身でハンド図面をカスタマイズできます。

※1: 1ハンド制作毎に1図面ライセンスが必要。ご注文にあたり、図面ライセンス利用規約に同意が必要です。



見どころ②

COBOTTA PROの高速性能

- 高速性を追求し、高速運転でも高精度に計測が出来る超軽量・高剛性のトルクセンサと高出力モータを開発。
- 人協働ロボットでありながら、最大2,500mm/sの高速動作が可能。
- 出荷時間に間に合わせるため作業スピードが求められる現場でも、高速性能を活かし安定した自動化を実現します。

見どころ③

出荷場のロボット導入におすすめ

- 人協働ロボットであるCOBOTTA PROは安全柵不要で使用可能。
- 人の出入りが多く、限られたスペースしか残されていない出荷場でも導入が容易(※2)

※2: お客様によるリスクアセスメントが必要です。

