



# ランダム取出しシステム

Random pick-up robot system

出展：(株) 近藤製作所

## 視てつかむ！

ランダム取り出し=整列不要

## 視て入れる！

変形パレットにも整列可能



Picking up by watching and placing into position by visual observation!

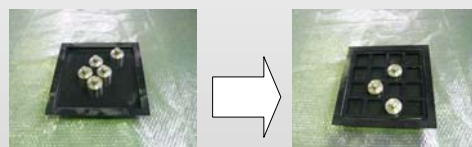
## デモ機概要

Overview



ロボット: VS-6577G

上部カメラで  
ワーク位置・枠径を検出



取出したワークを  
収まるポジションへ整列

- **供給** : ランダムに置かれたワークの位置を検出して取出し
- **排出** : 変形パレットの形状を計測し、投入可能なセルへワークを整列
- **Supply pallet** : The robot performs pickup by detecting the position of a randomly placed workpiece.
- **Discharge pallet** : The robot measures cells of a deformed pallet and sets a workpiece into an available cell.

## うれしさ

Benefits

### 多品種対応

視覚認識で製品変更時  
も段取替え不要！

当社実績  
段取替え時間  
**ゼロ**

#### Multiproduct Production

Camera-based recognition eliminates the need for setups even in the case of product modification.

### 設備低コスト

- ・部品の整列・供給装置が不要
- ・変形パレットも使用可能

#### Low Cost

- Obviates the need for a positioning device or aligning device!
- Deformed pallets can also be used.

当社実績  
設備費  
**▲20%**