

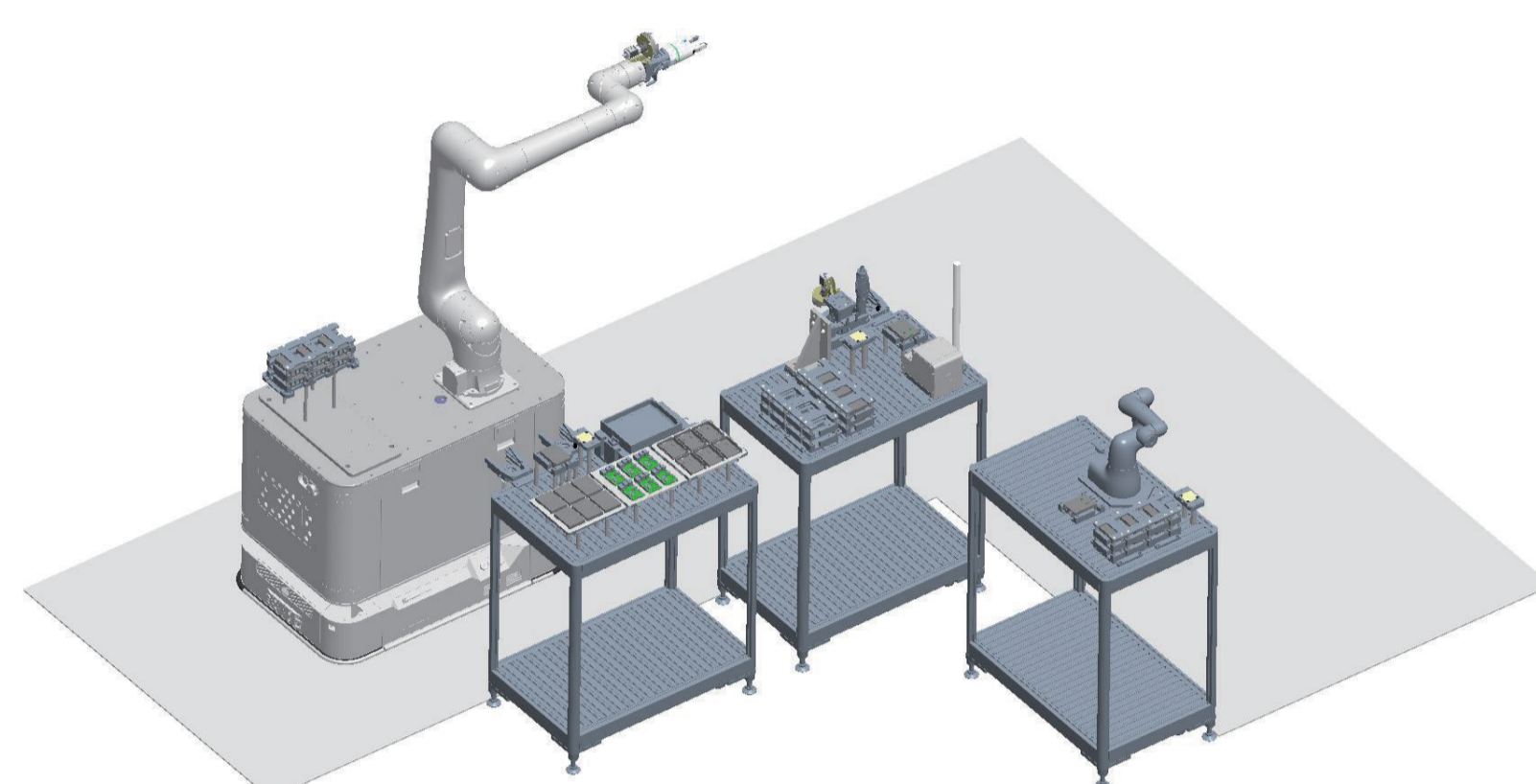
使用AMR的自动搬运、组装系统

- 通过AMR(自动移动搬运机器人)上搭载COBOTTA PRO, 使其在工序内自动移动, 实现大范围多工序作业的自动化

通过人机协作机器人在工序内自动移动, 实现大范围多工序作业的自动化

通过搭配可在同空间与人共同作业的人机协作机器人AMR, 实现大范围的自动化。同时还能根据现有设备、工厂布局搭建灵活的自动化系统

通过在各工序间移动, 针对不同作业切换工具, 使收集零部件-组装-排出的一系列作业自动化



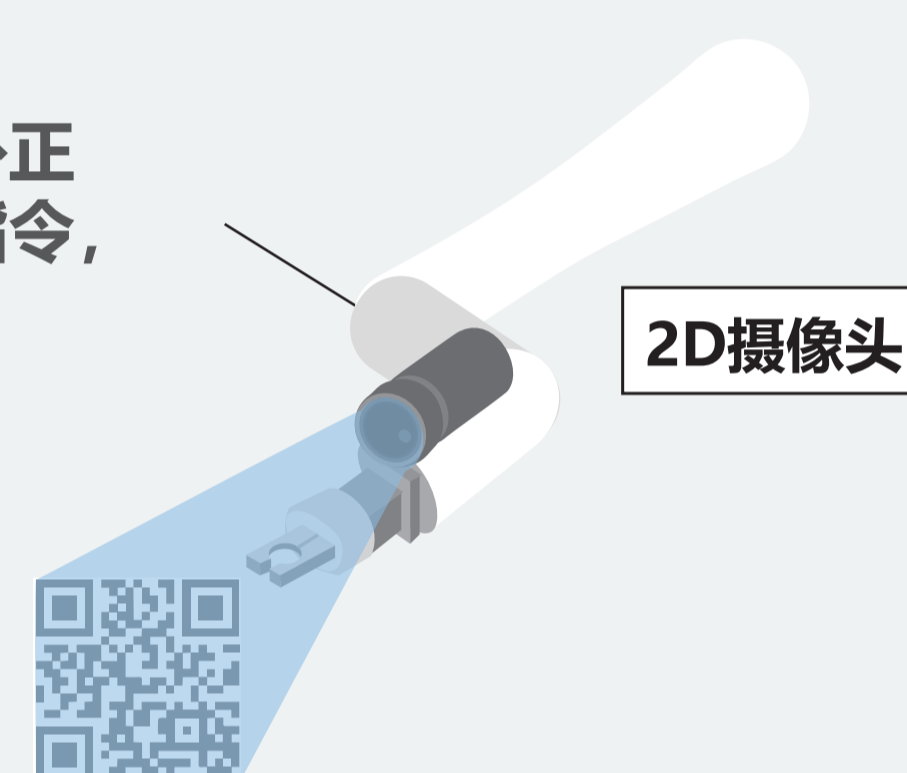
利用二维码, 实现机器人的位置补正和作业间切换 ※计划推出

通过识别移动目标作业台上贴着的二维码进行识别, 以其坐标系为基准, 自动对机器人的坐标进行补正 即使AMR与作业台的相对位置发生变化, 也能通过识别二维码校正坐标而无需重新示教

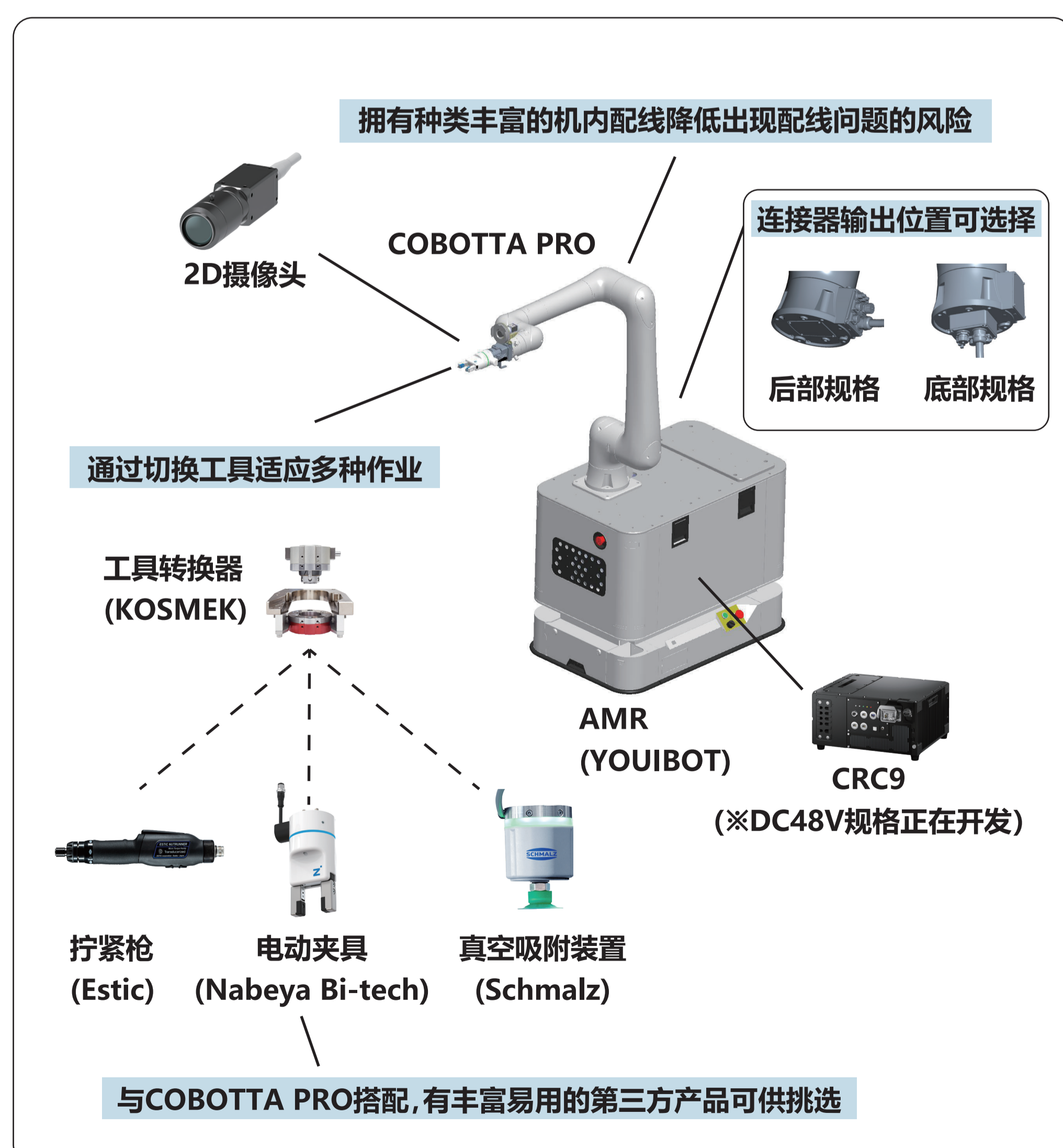
基于二维码的特性, 还可添加信息、对机器人进行作业指示等

- 一作业者在场时: 搬运成品
- 一作业者不在场时: 实行拧紧螺钉作业

【利用二维码】
·机器人的位置补正
·向机器人下达指令, 在作业间切换



系统构成



作业工序

- 1 搭载COBOTTA PRO的AMR向打包工作站移动
- 2 识别打包工作站上的二维码(二维码校正)校正坐标
- 3 组装基板、散热片和盖板
- 4 搭载COBOTTA PRO的AMR向拧紧螺钉工作站移动
- 5 识别拧紧螺钉工作站上的二维码(二维码校正)校正坐标
- 6 通过二维码(二维码校正)获得“作业者在场”和“作业者不在场”的信息
- 7 “作业者在场”时搬运成品/ “作业者不在场”时实行拧紧螺钉作业
- 8 搭载COBOTTA PRO的AMR向成品排出工作站移动
- 9 排出成品

