

KSR (片付けロボットシステム)

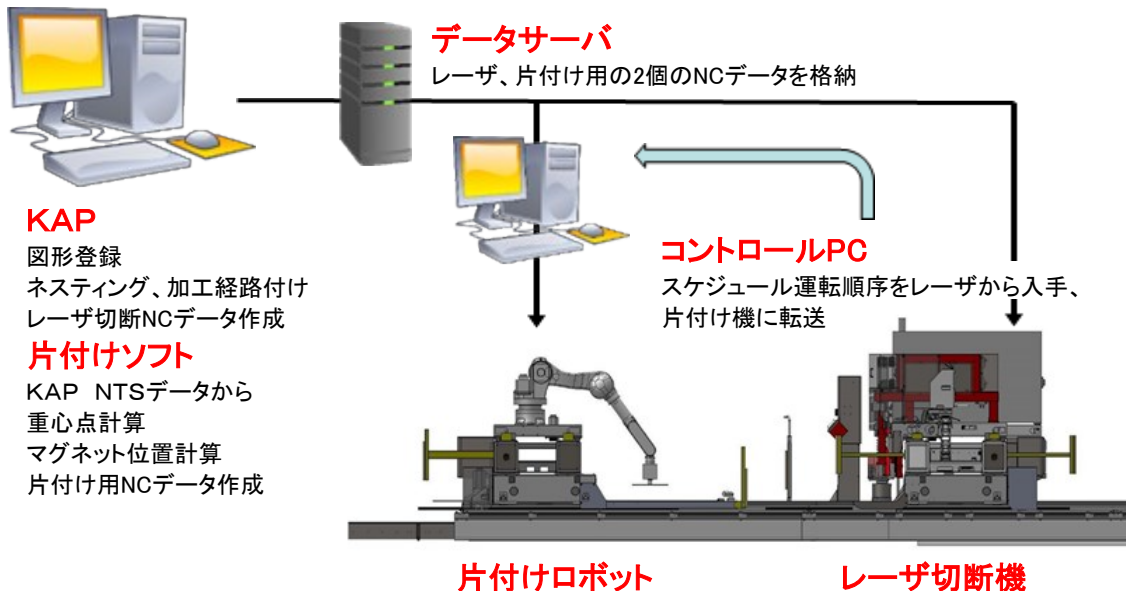
小池の特許技術により、国内初の切断機と連動運転を行う、片付けロボットシステム

特許第6045437号 仕分け装置

特許第6226328号 レーザ切断方法



＜使用例(上位との基本通信方法)＞



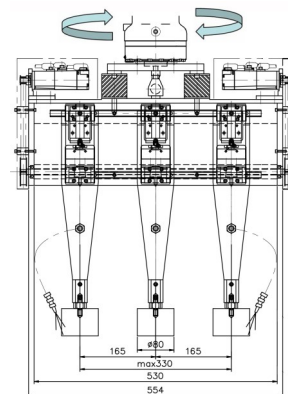
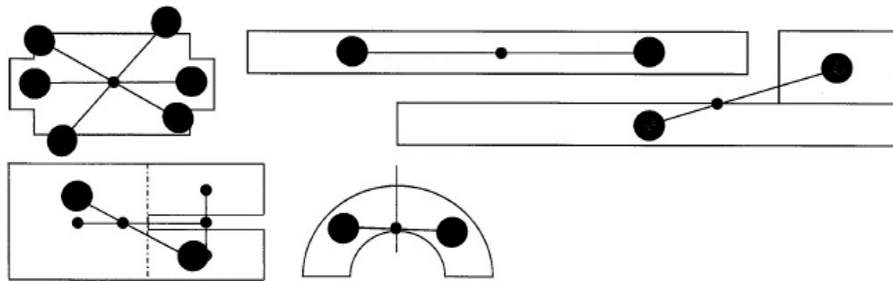
※ KAPで作成したネスティングデータの受け渡しなどを行うため、他社のプログラミングソフトでの運用は別途ご相談下さい。

片付けロボット仕様			
最大可搬重量	50kg	最大移動速度	縦・横 36,000mm/min
板厚	6～22mm (50kg範囲内)	積み上げ方法	製品形状別・受注番号別など
部品サイズ	最小: 90mm × 90mm 最大: 1,000mm × 1,000mm (板厚6mm)		

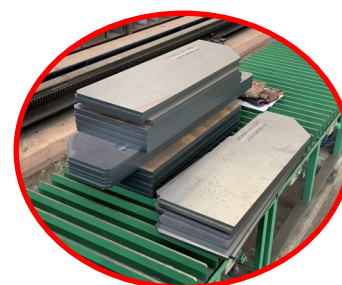
●マグネット吸着位置

・マグネットの位置計算

自動で部品の重心を求めて、重心を通る線分を引き、重心を基点に線分を回転させマグネットを吸着できる位置を求めます。



マグネットハンドの移動例



製品積み上げ例

●片付け場所の指定方法、積み上げ方法

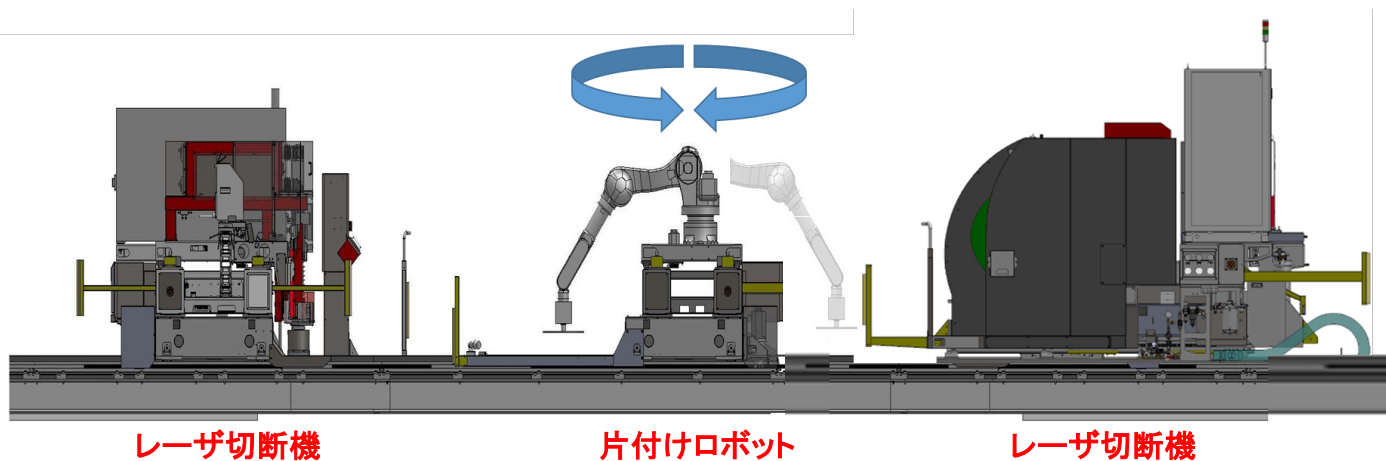
レール内、高さは300mm以下

受注番号などのルールがあれば、その受注番号のみ積み上げ出来る(オプション)

管理PCでレーザの切断進捗により、位置を見て、片付け可能位置になるかを判断し、ロボットにスタート信号を出します。

新機能

【正背仕様】 前後反転しての片付けを可能とし、切断機2台との連動運転を実現！！



お客様のご要望に応じ、柔軟なご提案が可能ですので、ぜひご相談ください。