

紙袋 ロボットデパレタイザー

原料・調合工程の重労働を自動化します。

ご見学・テスト
承ります。



AI搭載
ビジョンシステム採用
によるメリット

✓
ティーチング
作業不要

✓
形状変化
しやすい
紙袋ワークの
認識精度UP

✓
ランダムな積付けパターンや
異なる製品が混合された
パレットへ対応可能

✓
異品種判別
可能

✓
ワークの
デザイン判別に
よりワーク供給
方向を指定可能

✓
品種登録作業
の容易化

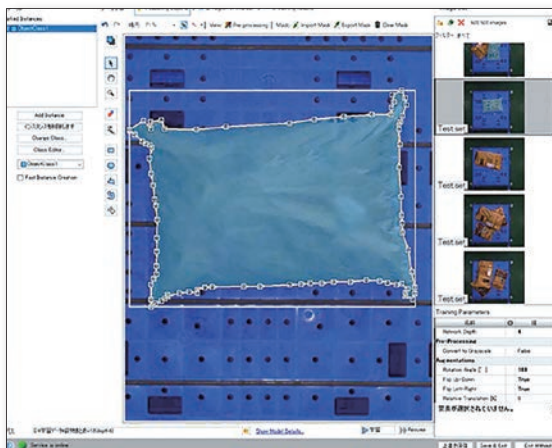


吸着ハンドにフレキシブル機構を
搭載し、歪んだワークにも対応
※従来の機構と比較し吸着ミスを96%削減

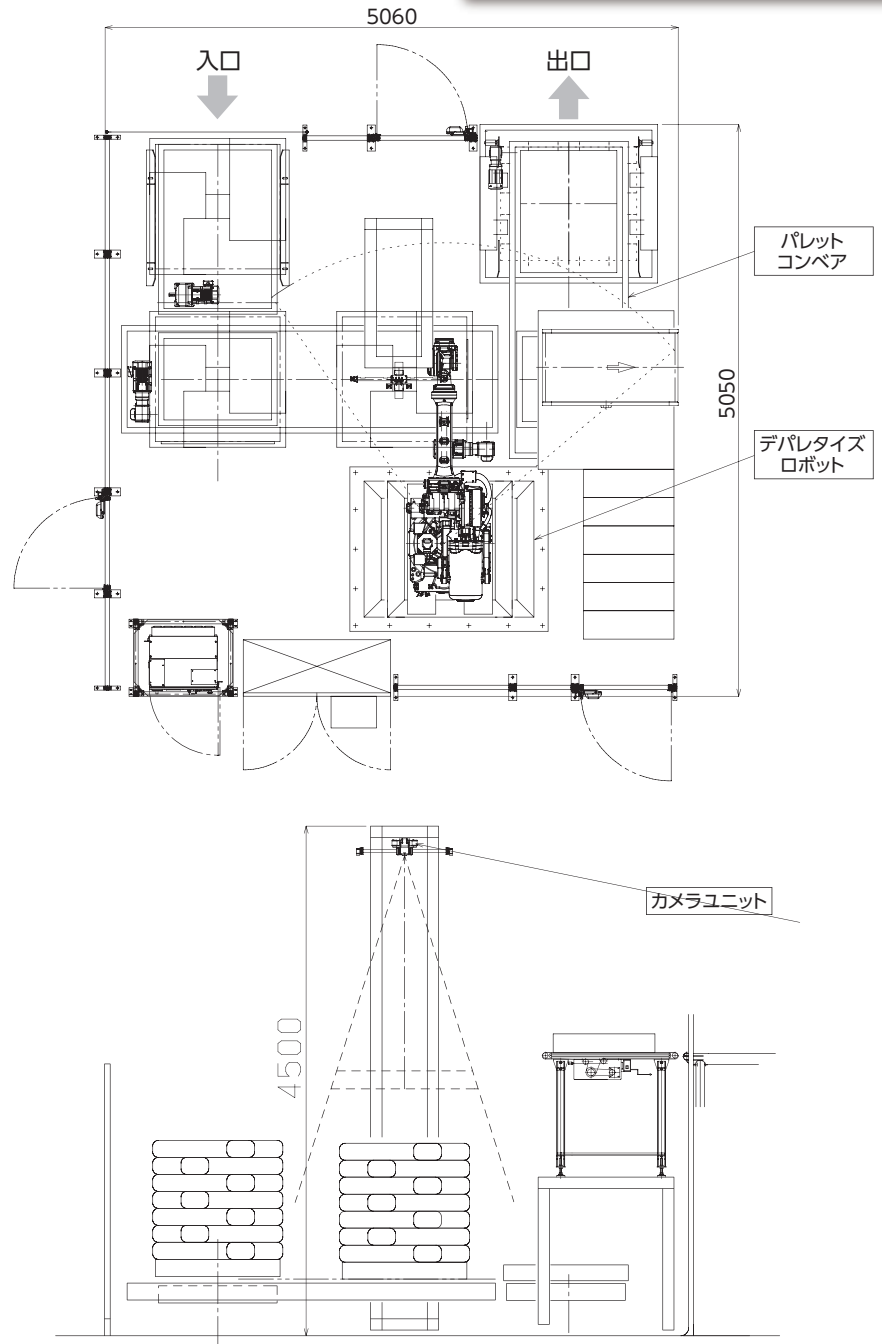
ワーク落下防止機構により
搬送中のワークの落下を防止

各ロボットメーカーの
ロボットを使用可能

トラブル発生時の映像・ソフト記録機能
トラブルメール通知機能 (オプション)



■参考レイアウト



レイアウトはご要望に応じて検討いたします。

仕 様

- 対象ワーク クラフト紙、ビニール (必要に応じて吸着搬送テストを行います)
- ワークサイズ 長さ:780~900mm/幅:470~495mm/高さ:140~165mm/重量:~25kg
- 処理能力 200袋/h
- 設置スペース L5000×W5000×H4500mm
*搬送レベル500mm、荷高H1200mmの場合

