

TRP-25

協働ロボットパレタイジングシステム

FANUC® CRX-25iA仕様



人によるダンボール積み付けの
重労働をロボット化し

省人化・省力化

を実現します！

- ✓ 最大20kg/個までのダンボール可搬が可能です
- ✓ レーザースキャナを用いた安全対策で安全フェンス不要での運用が可能です
- ✓ フォークリフトやハンドリフトで移動してライン兼用も可能です

機械仕様

[機械構成]	協働ロボット (ファナック製CRX-25iA) 吸着ハンド (シュマルツ製軽量真空グリッパ-FQE) 安全レーザースキャナ (ジック製nanoScan3) フレーム・架台 ワーク受取部コンベア
[可搬重量]	20kg以内
[能力]	最大6 サイクル/min ※ワーク重量により異なります。
[移載対象]	パレット
[積付高さ]	最大1800mm ※標準仕様時。パレット高さ含む。
[設置面積]	3450mm×2100mm ※パレット2枚置き仕様時本体のみ。コンベア部含まず。
[オプション機器]	搬送コンベア延長 安全フェンス 電氣的遠隔メンテナンス (SECOMEA) ※ネットワーク環境が必要となります。

2パレットへの積み付けが可能

ロボット両側へのパレット配置が可能です。片方のパレットへの積み付け完了後にもう片方のパレットへの積み付けを開始する為、ラインを停止させずにパレタイジングを行えます。また、2つのラインから流れてくるダンボールをそれぞれ片方ずつのパレットへ積みつけることも可能です。



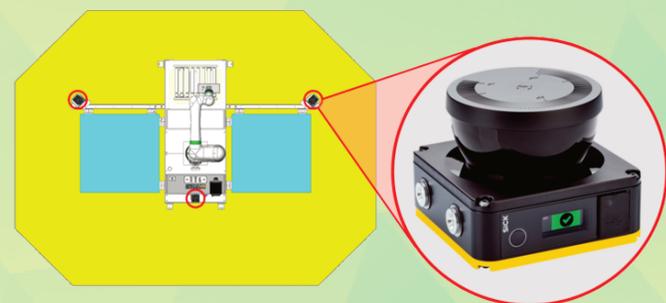
安全基準を満たしたロボットハンドを採用

先端のロボットハンドは丸みを持たせたシュマルツ社製ハンドを標準採用。誤って作業者がロボットに衝突した際にけがのリスク最小限に抑えるよう、安全面に考慮しています。



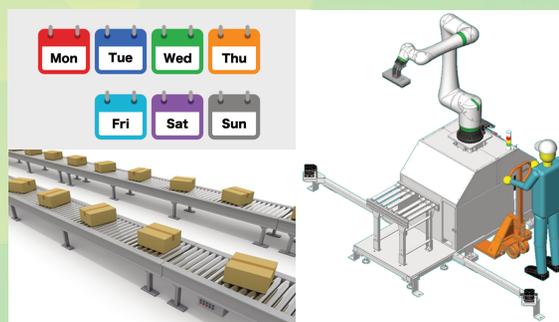
レーザースキャン標準装備で安全フェンス不要で運用可能

弊社の協働ロボットパレタイザはジック社製nanoScan3を標準装備。範囲を指定することで、ロボット可動域内に人が入った場合に動作を減速または停止させることが可能です。もちろん安全フェンスを設置してスキャン範囲を限定した運用も可能です。



パレタイザを移動してライン兼用も可能

フォークリフトやハンドリフトで簡単に移動ができるので「今日はこのライン、明日は向こうのライン」といったライン兼用可能な設計構造になっています。



ビジョンシステムを追加してデパレタイザ仕様も可能に

3Dビジョンカメラ (Mech-Mind) を追加してデパレタイザ仕様も可能です。



 **THERE REBO**

〒105-0001 東京都港区虎ノ門1-16-16
虎ノ門1丁目MGビル2F

☎ 03-4400-8446 📠 03-4400-8447

✉ thererebo_kanri@there-rebo.com

