

Robot System Integration

ロボット システム インテグレーション事業

TSUDAKOMA **TRI**
Tsuwakoma Robotic Integration

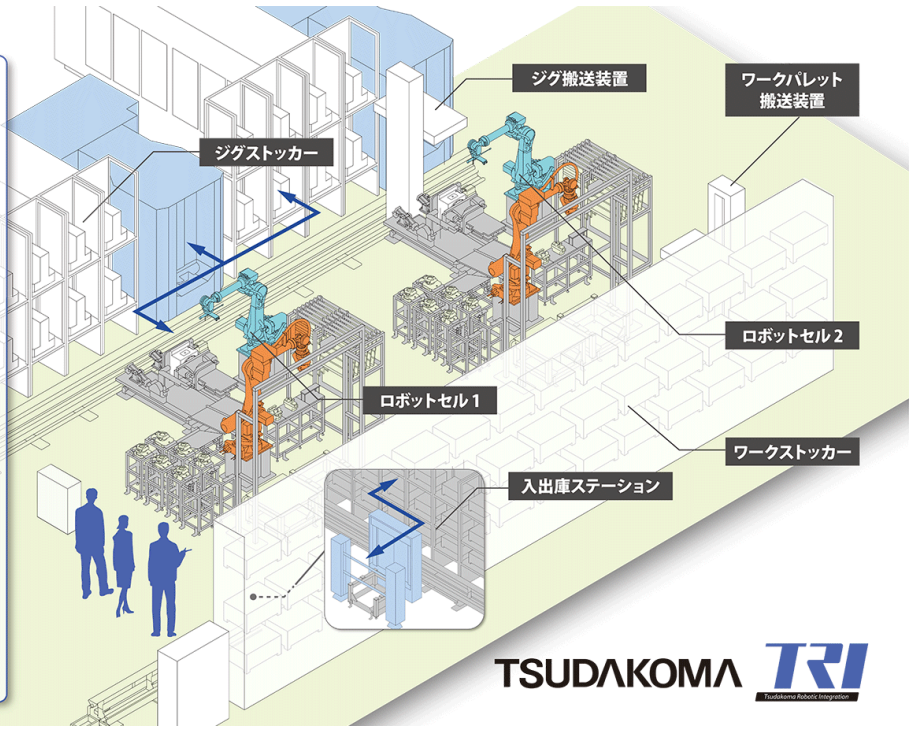
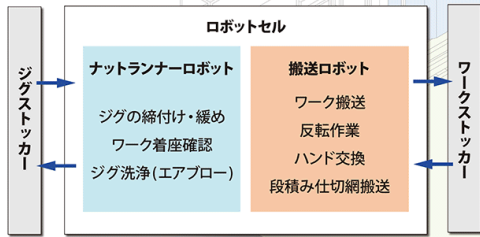


提案例

マルチロボットセルと自動ストッカーによる統合型自動化ライン

多品種小ロット生産の自動化を実現しました。ストッカーからのワーク取り出し、ジグ着脱、着座確認、エアブロー、加工、加工済みワークのストッカー収容まで、マルチロボットセルによる完全自動化です。

津田駒製 NC 円テーブルを使った傾斜台でジグ4面に確実にワークを着脱します。スケジュール管理機能により納期に近いワークから優先的に生産します。本システムでは現在 34 品目の部品加工を処理しています。



TSUDAKOMA **TRI**
TsuDakoma Robot Integration

円テーブル



ジグ傾斜割出台の円テーブルによりイケール4面にワーク搭載が可能

ジグ傾斜割出台



傾斜割出台でジグを倒すことにより平置きでのワーク搭載が可能

多品種のワークに対応



ハンド6種類、反転台3台で約50種類のワークに対応

ナットランナーロボット

- ナットランナーによりジグの締付け・緩め
- ワーク着座確認
- ジグ洗浄(エアブロー)

間仕切り網の出入れ



段積みワークの間仕切り網の出入れなどもロボットで自動化

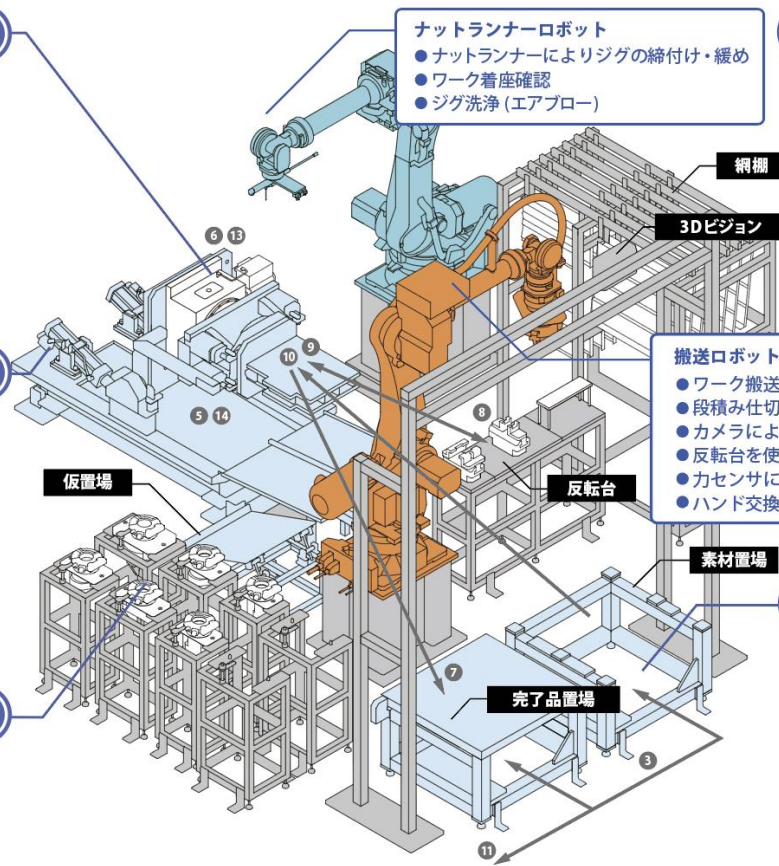
搬送ロボット

- ワーク搬送
- 段積み仕切網搬送
- カメラによる取出し位置補正
- 反転台を使った反転作業
- カセンサによるジグへの嵌め合い動作
- ハンド交換

取出し位置補正



段積みワークをカメラで対応



津田駒工業株式会社

www.tsudakoma.co.jp

〒921-8650 石川県金沢市野町5丁目18番18号
TEL: (076)242-1116 FAX: (076)244-9459