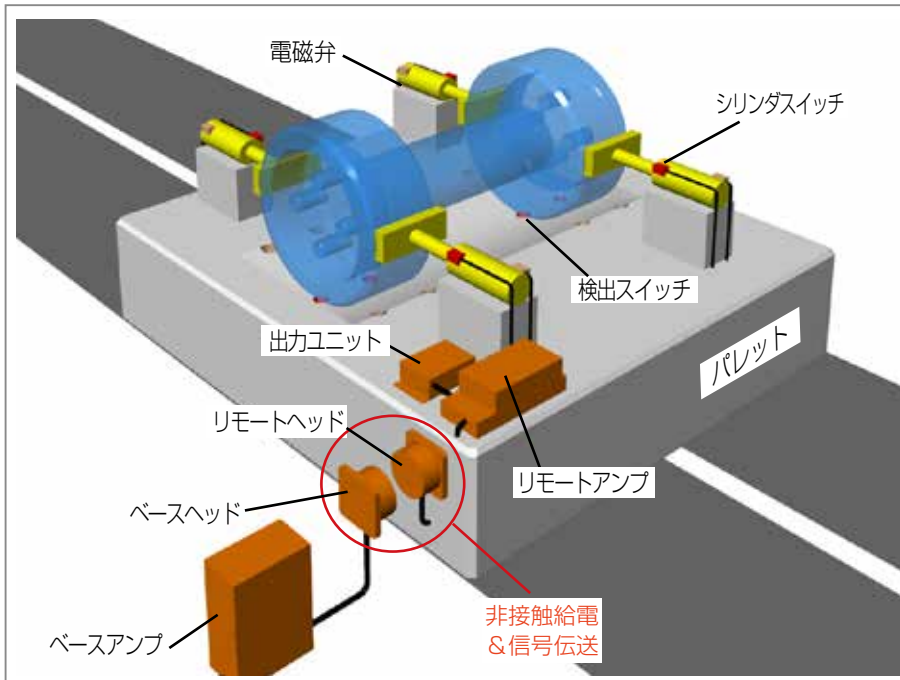


パレット上のワーク識別・電磁弁起動・クランプ確認

移動



改善前の問題

- 大型パレットの交換で、段取りに人手と時間がかかる。

改善！



リモートシステム

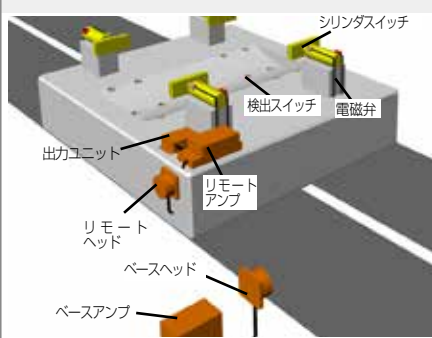
改善の効果

- ワークの識別、固定、着座確認が、自動化され、段取り時間が大幅に縮小できた。

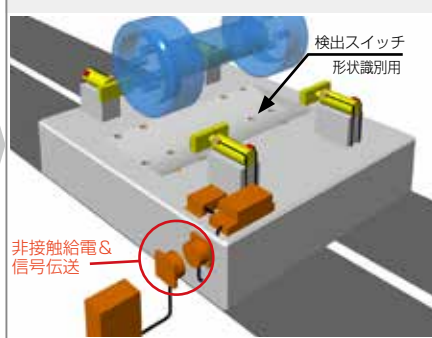
ポイント

ワークを現物の形状で識別して固定治具を自動的に調節する。
リモートシステムは、パレット上に取り付けられたセンサ 32 点と電磁弁 4 点の動作電源を供給すると同時にそれらの検出信号及び起動信号を送信する。

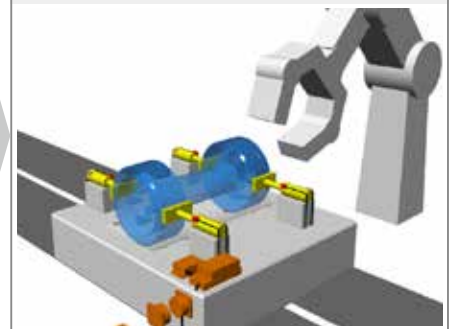
ワーク現物合わせの治具



ワークの座点で形状を識別



ワーク着座確認→組立開始



構成図

