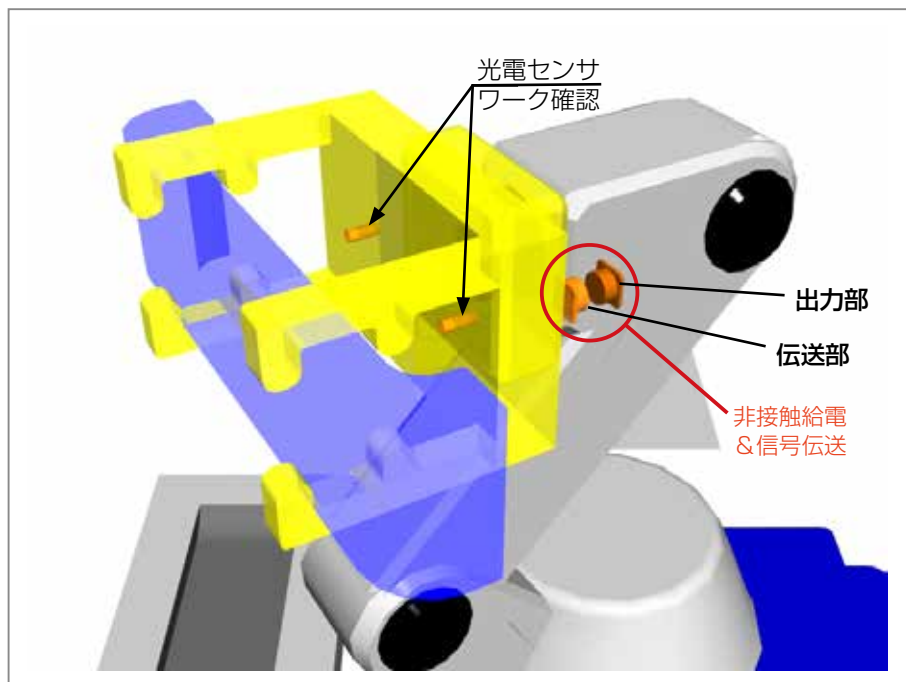


着脱式ロボットハンドのワーク確認



改善前の問題

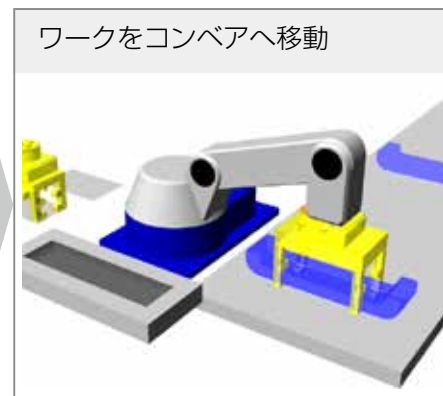
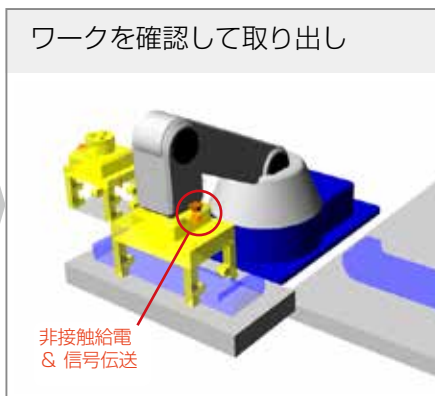
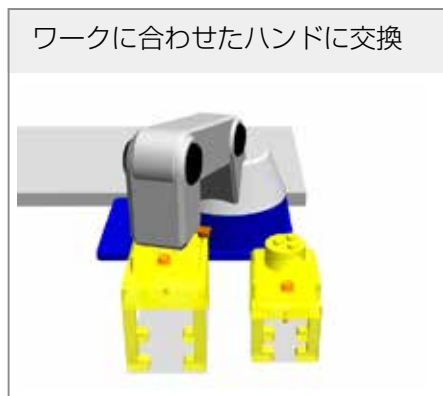
- ハンド交換時コネクタの着脱の作業員が必要。
- ハンドを回転させるためケーブルを使用していたが、断線が起きる。



改善の効果

- ハンド交換時コネクタ着脱が不要になり省力化された。
- ケーブルの伸縮部分がなくなり、ケーブルコードが不要、断線も無くなった。

ポイント 金型からワークを取り出すロボットハンドでワークの有無を確認する。
 ハンド部分はワーク取り出し時に回転し、ワークに合わせて付け替える。
 リモートシステムは、光電センサへの給電とその検出信号伝送を行う。



構成図

