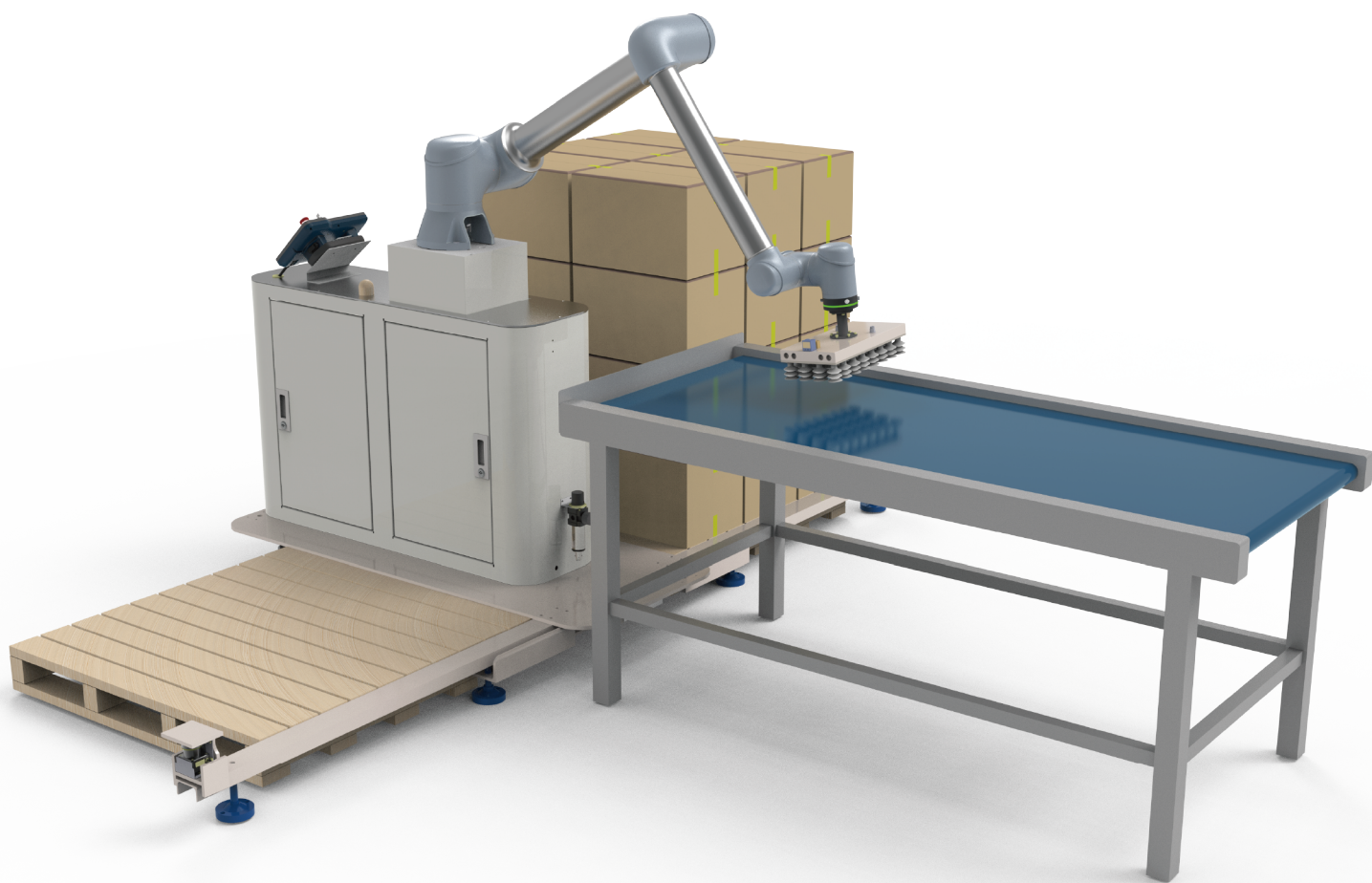


DUCO

パレタイズステーション

スマート製造を支える次世代の知能ロボット



製品紹介

DUCOロボットはパレタイジング業界の応用に深く従事して、業界のパートナーと深く協力して、DUCOの技術の蓄積と研究開発能力に頼って、エンド顧客に超使いやすい製品を提供します。インタラクションが非常に簡単でアプリケーションの配置が速く投資のリターンが非常に短いので積み重なっていく作業が楽になります。ワークステーションは全く新しい升降柱を採用して、剛性と安定性が優れています。大きなキノコの頭のボタン、操作は便利です。タッチスクリーンインターフェイスは、ゼロベースで手に入ります。専用の出し入れ口は、タッチスクリーンケーブルの収納とドラッグ機能を両立しています。フットカップを重く載せて、設備はしっかり着地します。大型キャスターで、移動も簡単です。フラッシュ式電源起源インターフェイス、電気アクセスが簡単で速いです。

25 / 16kg

有効負荷

6-8箱 / min

作業効率

1800 / 2000mm

作業半径

製品特徴



配置が柔軟

- 輸送が容易で迅速な展開が可能、柔軟な生産体制を実現します。



幅広い応用が可能

- 食品、医療、電子機器などの分野に適応可能。



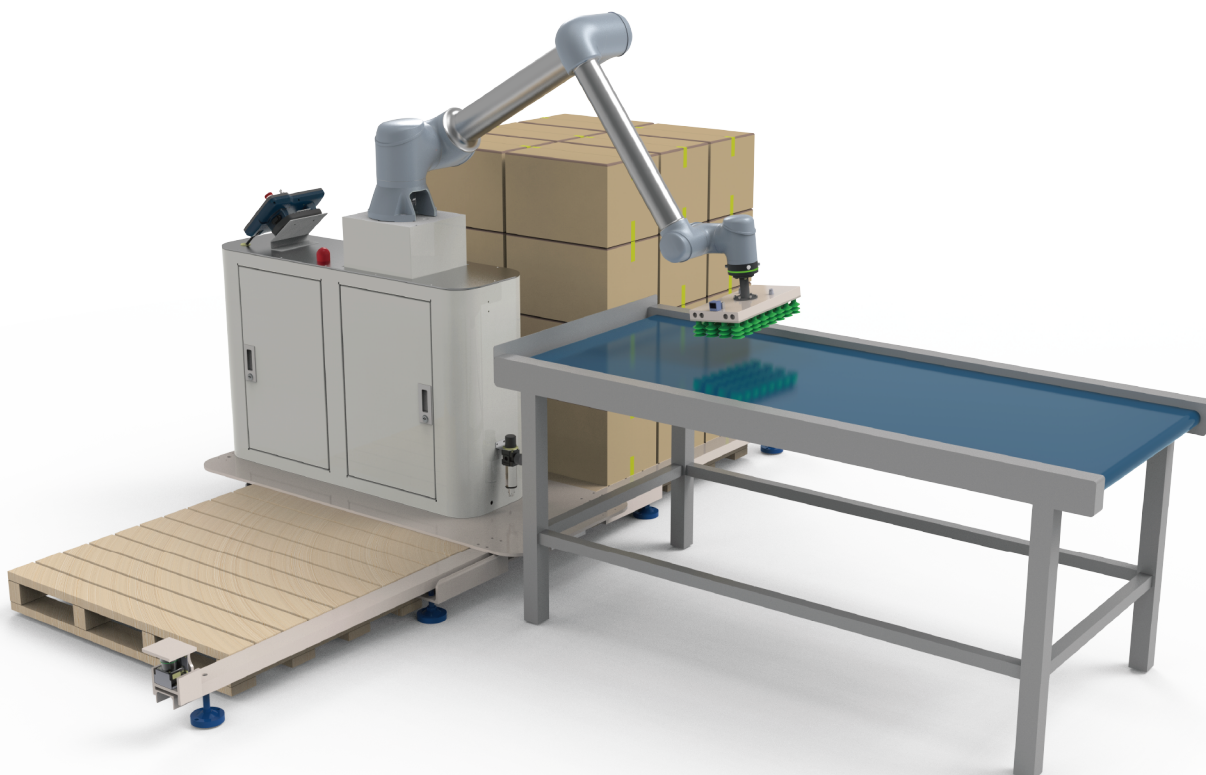
操作簡単

- ポータブル型タブレットで、操作手順を視覚的に構成されています。専門知識がなくてもすぐに使い始められ、最短3分で製品の切り替えが可能です。

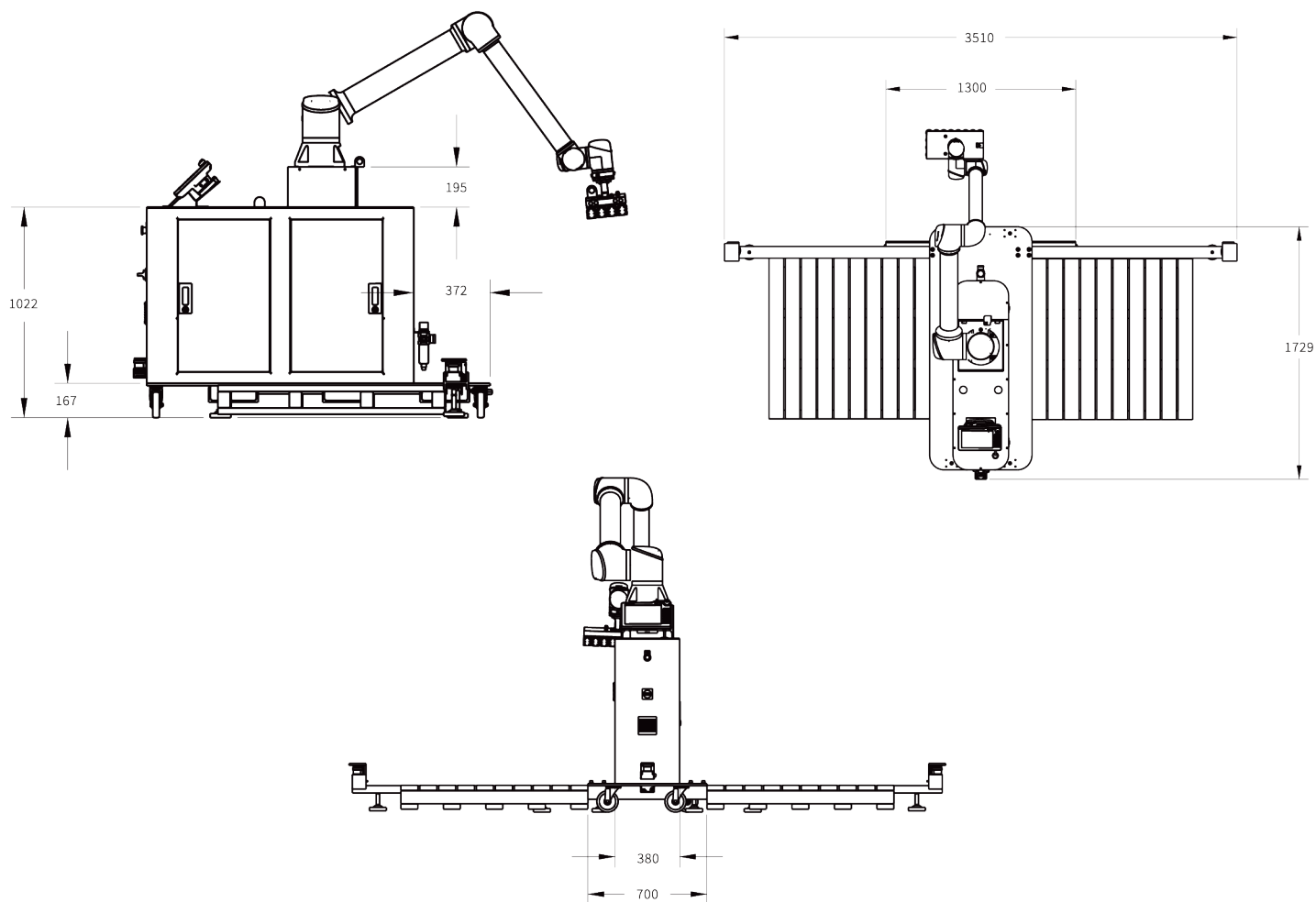


安全で効率アップ

- 安全フェンスを必要とせず、オペレーターとロボットが協働して作業することが可能です。重労働の運搬作業を代替し、労働負担を軽減するとともに、生産性を向上させます。



製品サイズ

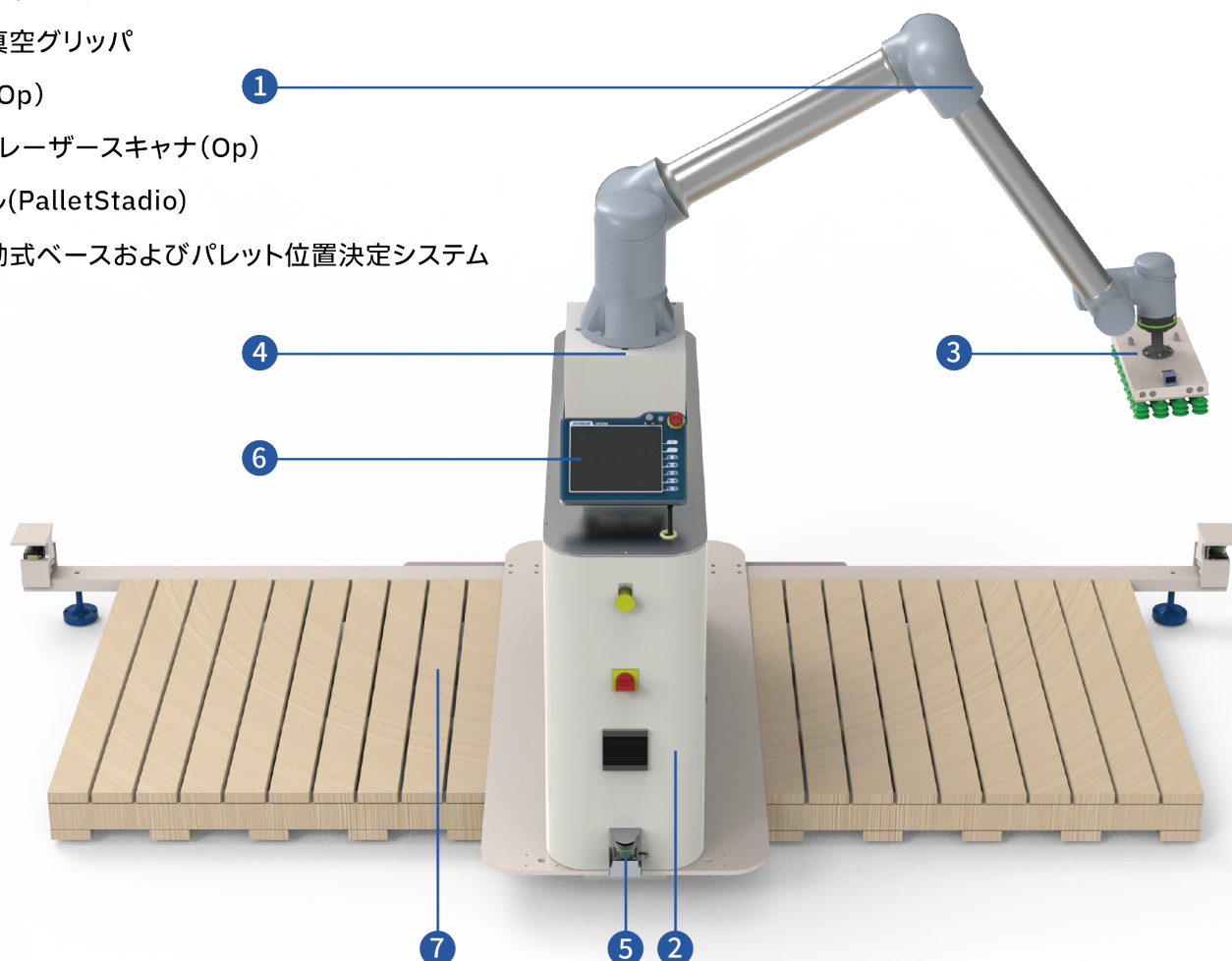


運用風景



製品構成

- ① 協働ロボット
- ② 電気制御キャビネット
- ③ 末端実行真空グリッパ
- ④ 昇降装置 (Op)
- ⑤ セーフティレーザースキャナ (Op)
- ⑥ 操作パネル(PalletStadio)
- ⑦ 携帯型移動式ベースおよびパレット位置決定システム



技術仕様

パレタイズの高さ	1600mm(パレットの高さ含む。パレット1200mm*1200mm想定) MAX: 2400mm(昇降装置使用時)
最大可搬重量	25/16kg
作業半径	1800/2000mm
作業効率	6-8箱/min
敷地面積	3500x1700mm
定格電力	1750W
入力電源	220VAC, 47~63Hz 電源入力
昇降装置	昇降装置高さは600mm

操作画面

左パレット	ダッシュボード	右パレット
有効にしました。	現在配置: t2 配置選択	有効にしました。
実行状態: 待機	ロボットモード: 手動	実行状態: 待機
現在積み層: 1/0	グローバル速度 (%): 100	現在積み層: 1/0
現在箱: 0/0	待機	現在箱: 0/0
マニュアルでパレットクリアします。 パレットクリア		マニュアルでパレットクリアします。 パレットクリア
総箱数: 0	総箱数: 0	総箱数: 0
総パレット数: 0	総パレット数: 0	総パレット数: 0
平均タクトタイム: 0秒/箱	平均速度/箱: 0箱/h	平均タクトタイム: 0秒/箱
平均時間: 0秒/パレット	平均速度/パレット: 0パレット/h	平均時間: 0秒/パレット
カウントリセット リセット	カウントリセット リセット	カウントリセット リセット

シャットダウン ステータス ログ 操作ガイド 配置モード 開始

待機画面

ダブルライン製品仕様: 真なる

ラベル向き変更: 左ライン 右ライン

操作説明: 辺1(mm) 0 辺2(mm) 0 高さ(mm) 0 質量(kg) 0

基本設定: ラベル向き有効 ☐ OFF 左パレット有効 ☐ ON 右パレット有効 ☐ ON

積み方配置: 左ピックアップポイント: ティーチ ここまで移動 右ピックアップポイント: ティーチ ここまで移動

拡張設定: Y辺 1100mm X辺 1100mm

バックグラウンドパラメーター: パレット1.1

セルフテスト: 実行モード ステータス ログ 戻る 現在配置: t2

ワンタッチでパレット設定

左パレット 右パレット

操作説明: 積み層操作 A 積み層

基本設定: 箱間の隙間(mm) 0

積み方配置: ステップモードで隙間を調整します

拡張設定: パレットマーキング設置(mm) 上 0 下 0 左 0 右 0

層数: 10 層間公差(mm) 0

自動レイアウト 開始積み方 A B リセット 保存

シングル ☐ 連続 ☐ クリア

実行モード ステータス ログ 戻る 現在配置: t2

昇降柱の配置

積み方タイプ: フェッカーパターン 回転パターン クロスワイスパターン

箱配布: 中心位置に合わせ 残はす

正面方向: 一致 反対へ

積み方エッジアップ ☐ 真 ☒ 偽

コメント: 積み方選択 ☒ A, B交代 ☐ 全体Aタイプ積み方 ☐ 全体Bタイプ積み方

最大高さ: ☒ 自動 ☐ カスタム 1500 mm

隙間: 0 mm

キャンセル 次へ

材料箱の配置

パレット座標系オフセット

操作説明: 左パレット 右パレット

基本設定: X(mm) 0 RX(°) 0 Y(mm) 0 RY(°) 0 Z(mm) 0 RZ(°) 0

積み方配置:

拡張設定: 最大真空待機時間(ms) 5000 左ピックアップ上昇高さ(mm) 300 真空解放遅延時間(ms) 300 右ピックアップ上昇高さ(mm) 300 自動昇降(mm) 500 開始位置: ティーチ ここまで移動

実行モード ステータス ログ 戻る 現在配置: t2

高度な設定

左コンベヤーラインポイント 有効 右コンベヤーラインポイント 有効

操作説明: ピックアップ選移ポイント1: ティーチ ここまで移動

基本設定: ピックアップ選移ポイント2: ティーチ ここまで移動

積み方配置: ピックアップ待機位置: ティーチ ここまで移動

拡張設定: 吸着カップ配置: 区分け 1 ON 区分け 2 OFF 区分け 3 OFF 区分け 4 OFF 開く 閉じる

左パレット: 選移ポイント1: ティーチ ここまで移動 選移ポイント2: ティーチ ここまで移動 選移ポイント3: ティーチ ここまで移動

右パレット: 選移ポイント1: ティーチ ここまで移動 選移ポイント2: ティーチ ここまで移動 選移ポイント3: ティーチ ここまで移動

実行モード ステータス ログ 戻る 現在配置: t2

システム構成

カセンサー



ビジョンシステム



電子グリップ



真空グリップ



クイックチェンジ



シミュレーション&オフラインプログラム



締付システム



ドレスパック



ゲートウェイおよび拡張モジュール



レザースキャナ



光学式3Dスキャナ



溶接機(中国)



溶接機(グローバル)



その他



デュコジャパン株式会社

DUCO Japan Co., Ltd.

- 〒105-0003 東京都港区西新橋3丁目19-12メディコ西新橋4F
4F, 3-chōme-19-12 Nishishinbashi, Minato City, Tokyo
- 03-6452-8556
- marketing@ducorobots.com
- www.ducorobots.co.jp



Facebook



Youtube