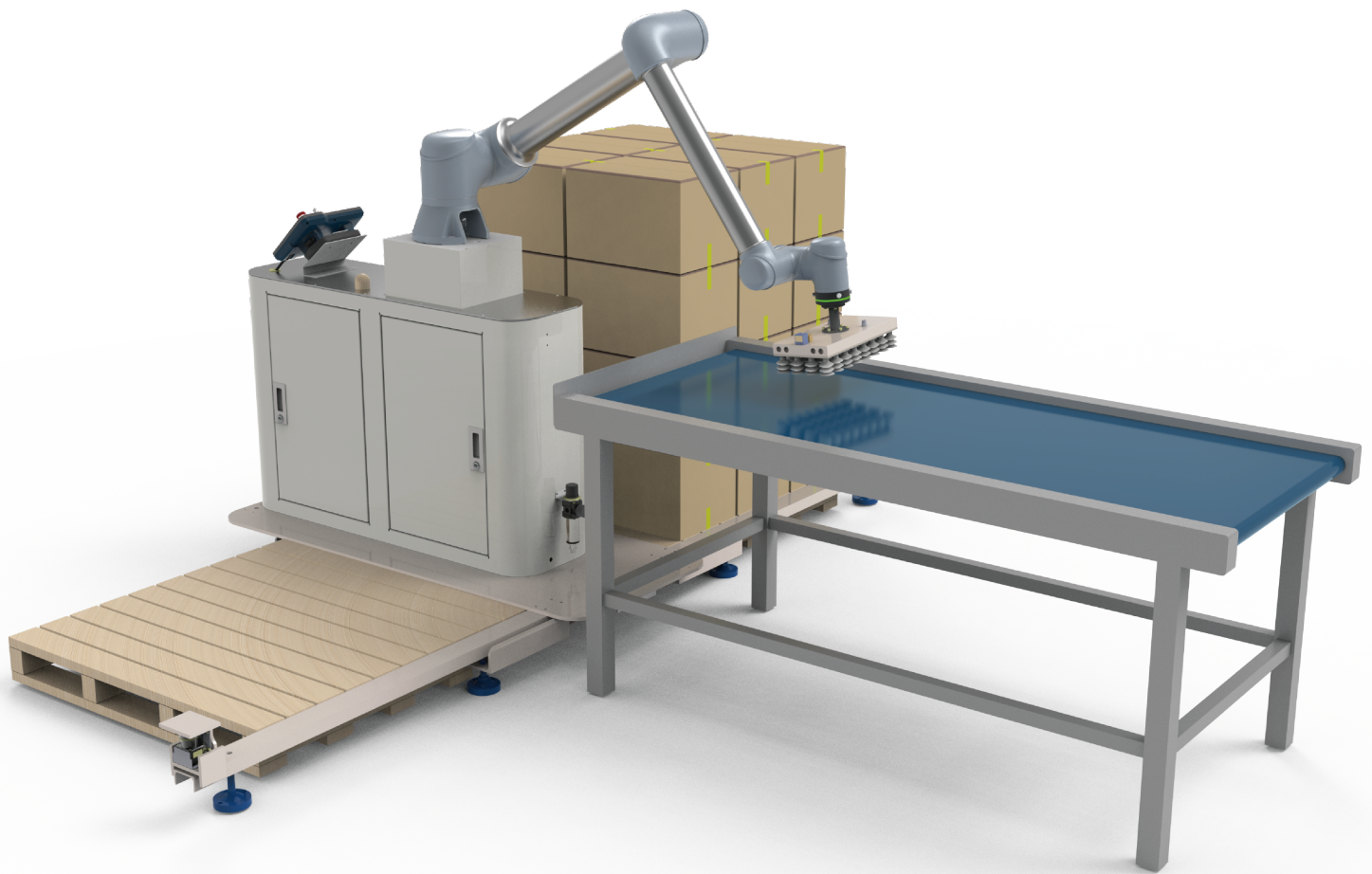


DUCO

パレタイズステーション

スマートな未来のベストパートナー



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ース、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用可能。



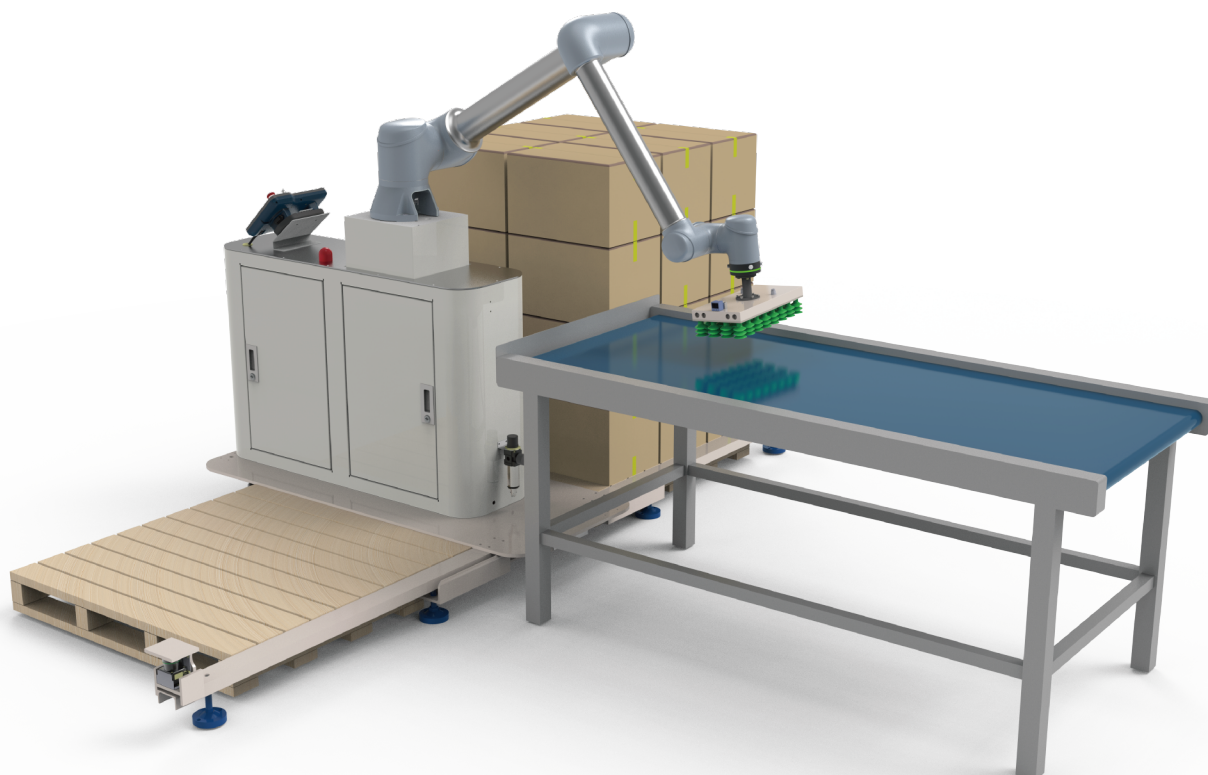
操作簡単

- 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。

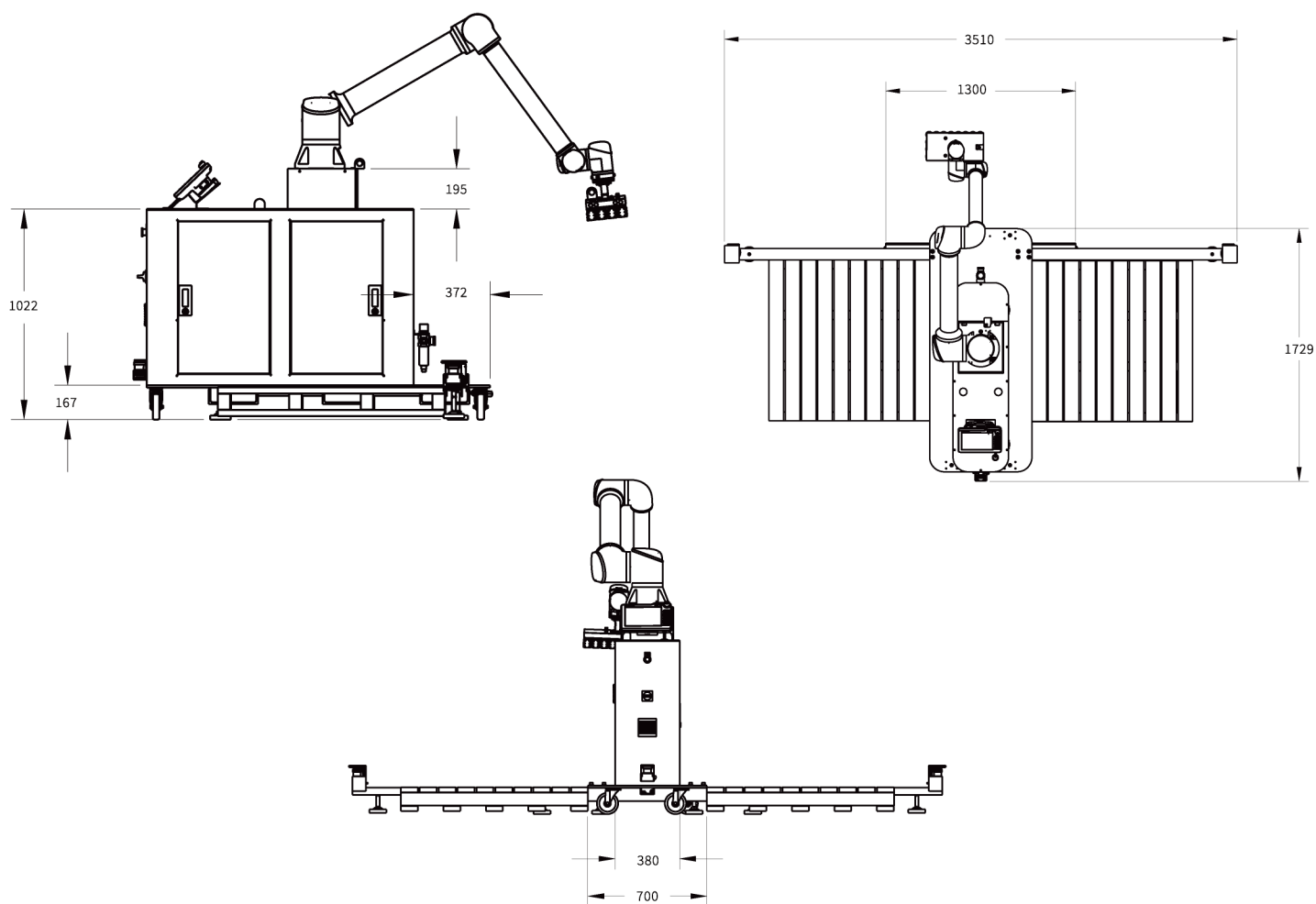


安全で効率アップ

- 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

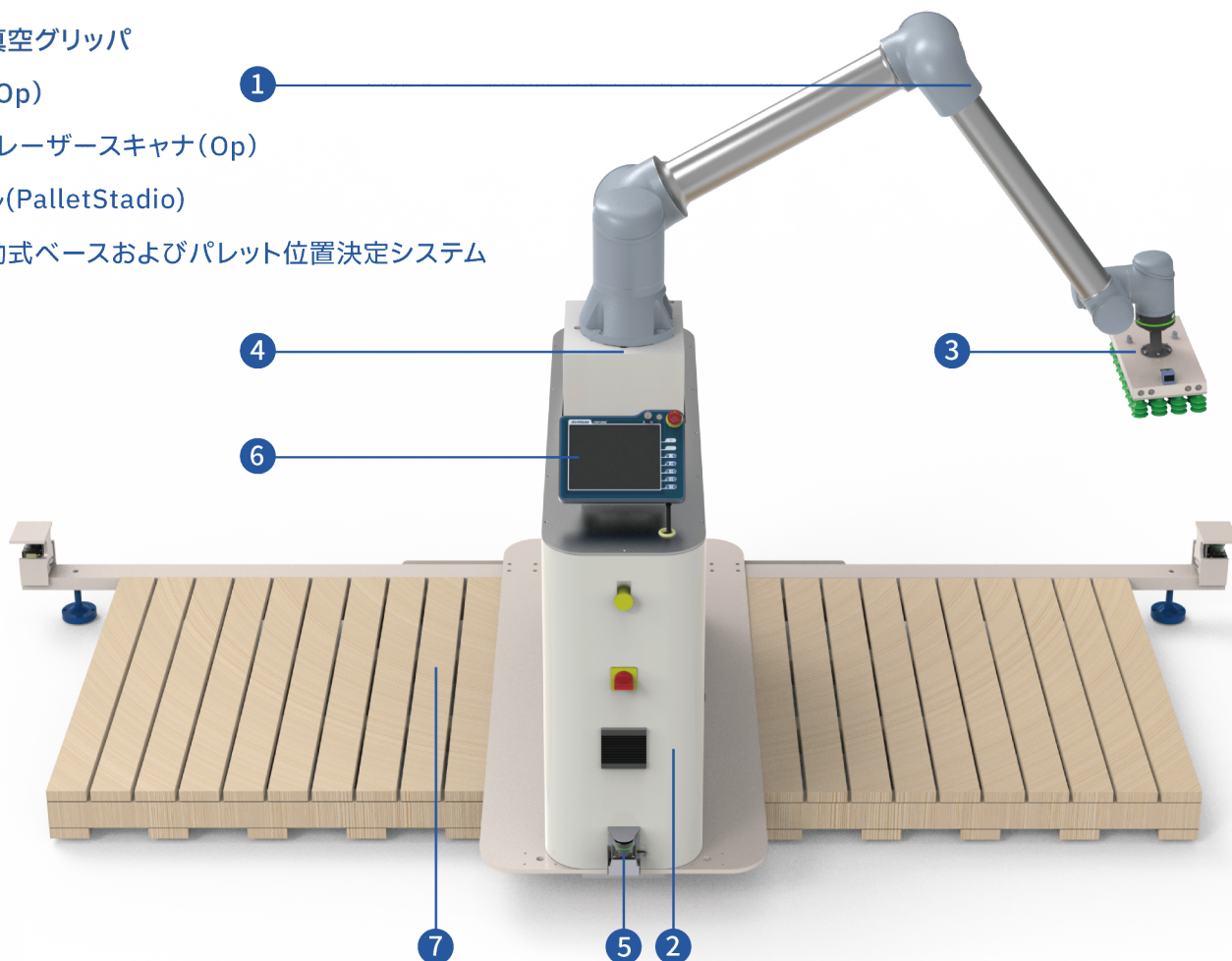


運用風景



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

有効にしました。 ☒

実行状態 待機

現在積み層 1/0

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

総箱数 0

総パレット数 0

平均タクトタイム 0 秒/箱

平均時間 0 秒/パレット

カウントリセット リセット

ダッシュボード

現在配置: t2 配置選択

ロボットモード: 手動

グローバル速度 (%) 100

待機

総箱数 0

総パレット数 0

平均速度-箱 0 箱/h

平均速度-パレット 0 パレット/h

カウントリセット リセット

右パレット

有効にしました。 ☒

実行状態 待機

現在積み層 1/0

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

総箱数 0

総パレット数 0

平均タクトタイム 0 秒/箱

平均時間 0 秒/パレット

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

ラベル向き変更 左ライン 右ライン

操作説明

基本設定

ラベル向き有効 ☐

左パレット有効 ☒

右パレット有効 ☒

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

拡張設定

バックグラウンドパラメーター

セルフテスト

Y辺 1100mm

X辺 1100mm

Y辺 1100mm

X辺 1100mm

開始ポイントに座る

パレット1.1

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

基本設定

積み方配置

拡張設定

バックグラウンドパラメーター

セルフテスト

シングル ☒ 連続 ☐

シフト ☐ ☐ ☐ ☐ クリア

積み層操作

A積み層

箱間の隙間(mm) 0

ステップモードで隙間を調整します。

パレットマージン設定(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

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

チェッカーパターン 回転パターン クロスワイズパターン

箱配布

中心位置にあわせ 併ばす

正面方向

一致 異相へ

積み方エッジアラウンド ☒ 真 ☒ 偽

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 1300 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

基本設定

積み方配置

拡張設定

バックグラウンドパラメーター

セルフテスト

左パレット

X(mm) 0 RX(°) 0

Y(mm) 0 RY(°) 0

Z(mm) 0 RZ(°) 0

右パレット

X(mm) 0 RX(°) 0

Y(mm) 0 RY(°) 0

Z(mm) 0 RZ(°) 0

最大真空待機時間(ms) 5000

真空解放遅延時間(ms) 300

自動昇降(mm) 500

左ピックアップ上昇高さ(mm) 300

右ピックアップ上昇高さ(mm) 300

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

ピックアップ選移ポイント1 ティーチ ここまで移動

ピックアップ選移ポイント2 ティーチ ここまで移動

ピックアップ選移ポイント3 ティーチ ここまで移動

右コンベヤーラインポイント

ピックアップ選移ポイント1 ティーチ ここまで移動

ピックアップ選移ポイント2 ティーチ ここまで移動

ピックアップ選移ポイント3 ティーチ ここまで移動

ピックアップ待機位置 ティーチ ここまで移動

積み方配置

吸着カップ配置

区分け 1 ☒ 区分け 2 ☐ 区分け 3 ☐ 区分け 4 ☐ 開く 閉じる

拡張設定

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



DUCO JAPAN 株式会社

- 京都支社：〒604-0924 京都府京都市中京区河原町通二条下ル一之船入町376 クロトビル 506室
- 大阪営業所：〒532-0003 大阪市淀川区宮原5-1-18 新大阪第27松屋ビル 1305
- 東京営業所：〒114-0023 東京都北区滝野川1丁目68番7号 早稲田ビル3階
- ☎ 075-283-1269
- ✉ marketing@ducorobots.com
- 🌐 www.ducorobots.co.jp



Facebook



Linkedin



Youtube