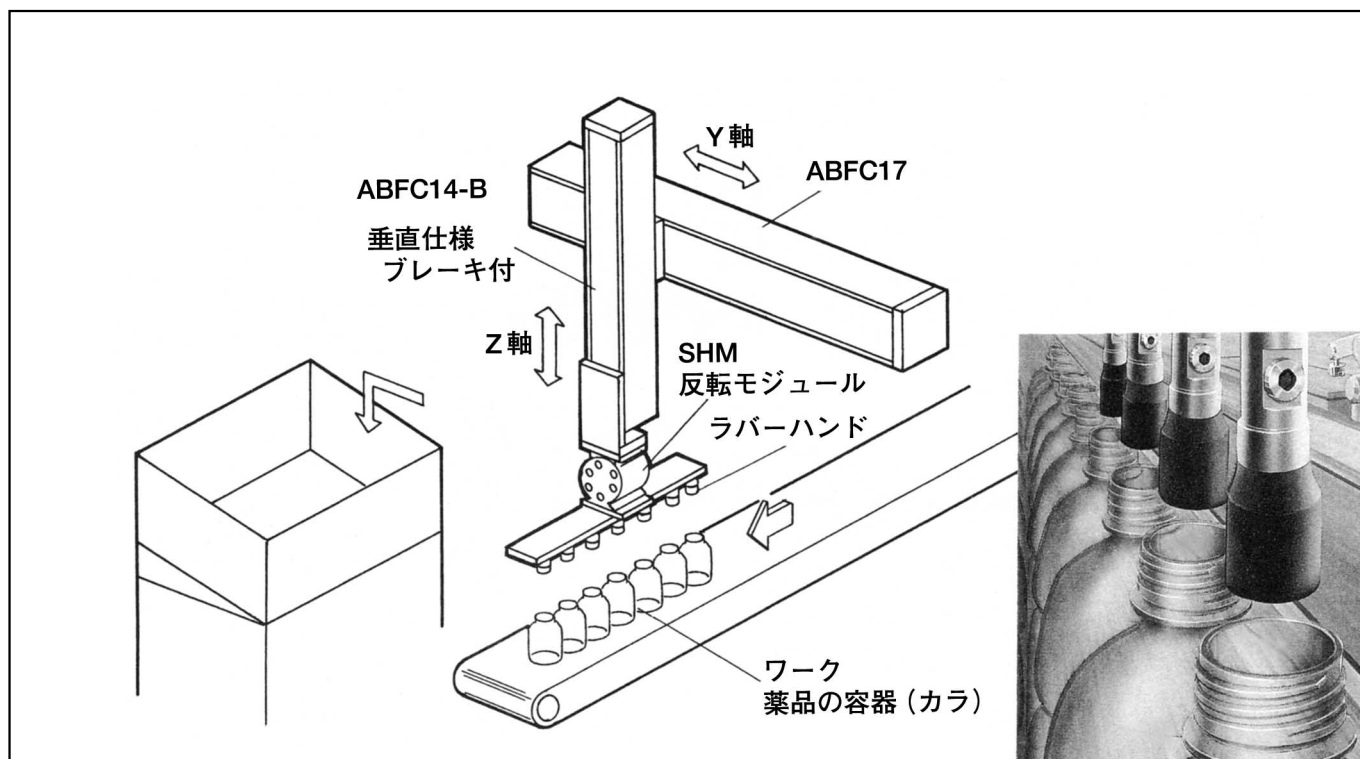


薬品容器の箱詰め装置

使用機器 単軸ロボット(ABFC14-B, ABFC17)・反転モジュール・ラバーハンド



使用状況

コンベヤ上の薬品容器を、Y軸用の単軸ロボットとZ軸用の単軸ロボットにハンドリングモジュールの反転タイプを取り付け、先端のラバーハンドで7個の容器を同時に把持して、箱に収納する装置。

箱は斜めに設置され、Y軸およびZ軸が停止するポイントを多く設けて、容器を箱の下の位置から順に積み上げる。

選定のポイント

薬品容器などの場合、ラバーハンドを使用すると有効である。

ワークの倒れ防止および確実な整列のために、箱を設けており、ロボット先端にハンドリングモジュールの反転タイプを使用している。

電動アクチュエータとエアの組合せとした。

安価でプログラムの簡単な2軸コントローラを使用した(ABDRCX)。

ラバーハンドを使用することにより、先端のハンドリング設計に自由度があり、コンベヤ上のワーク位置のばらつきにも、ラバーハンドであれば対応可能となる。