

コンベアピッキングシステム

Conveyor Picking System
 传送带选取系统 / 컨베이어 피킹 시스템

コンベア上に流れる部材をピッキング

Picking parts from moving conveyors

选取通过传送带送来的部件 / 컨베이어를 타고 오는 부재를 피킹

コンベアの動きに同期してロボットが自動補正。

コンベアを止めずに部材のピッキングが可能。

The robot's motion is automatically corrected to synchronize with moving conveyor. The system can be used for part picking without stopping the conveyor.

机器人与传送带的动作同步进行自动修正。可在不停止传送带的状态下选取部件。 컨베이어의 움직임과 동기하여 로봇이 자동 보정. 컨베이어를 멈추지 않고 부재의 피킹이 가능.

混在した部材の仕分けが可能

Possible to sort mixed parts

可分拣混杂的部件 / 섞여 있는 부재의 분류가 가능

ビジョンセンサにより部材の種類を認識し、部材毎に仕分けして、整列・箱詰めを実現。

Vision sensors recognize the type of the parts. Parts are sorted, placed and boxed automatically by robot.

通过视觉传感器识别部件种类, 实现分部件进行分拣, 排序及装箱。 비전 센서로 부재의 종류를 인식하고, 부재별로 분류하여 정렬·상자 포장을 실현.

各種ビジョンセンサを適用可能

Supports various vision sensors

可适用各类视觉传感器 / 각종 비전 센서를 적용 가능

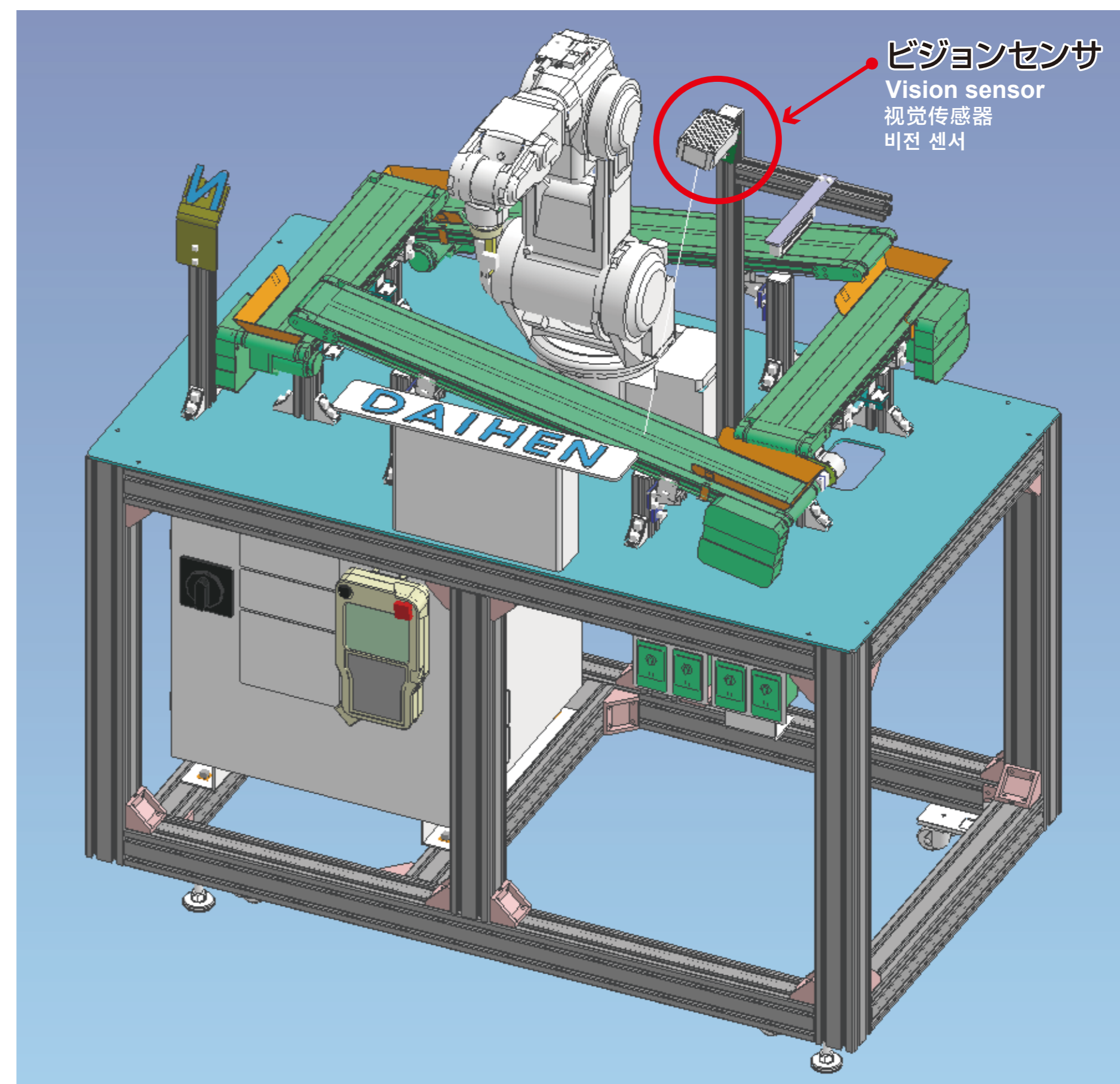
ビジョンセンサインターフェースを標準装備。

用途に応じて最適なセンサが利用可能。

A vision sensor interface is provided as a standard feature. Different vision sensors tailored to various applications can be used.

标配视觉传感器接口。可配合用途使用合适的视觉传感器。

비전 센서 인터페이스를 표준 장비. 용도에 따라 적절한 비전 센서가 이용 가능.



構成 Configuration
 构成 구성

ロボットFD-H5 Robot FD-H5
 机器人 FD-H5
 로봇 FD-H5

ビジョンセンサ Vision sensor
 视觉传感器
 비전 센서