

KSR (片付けロボットシステム)

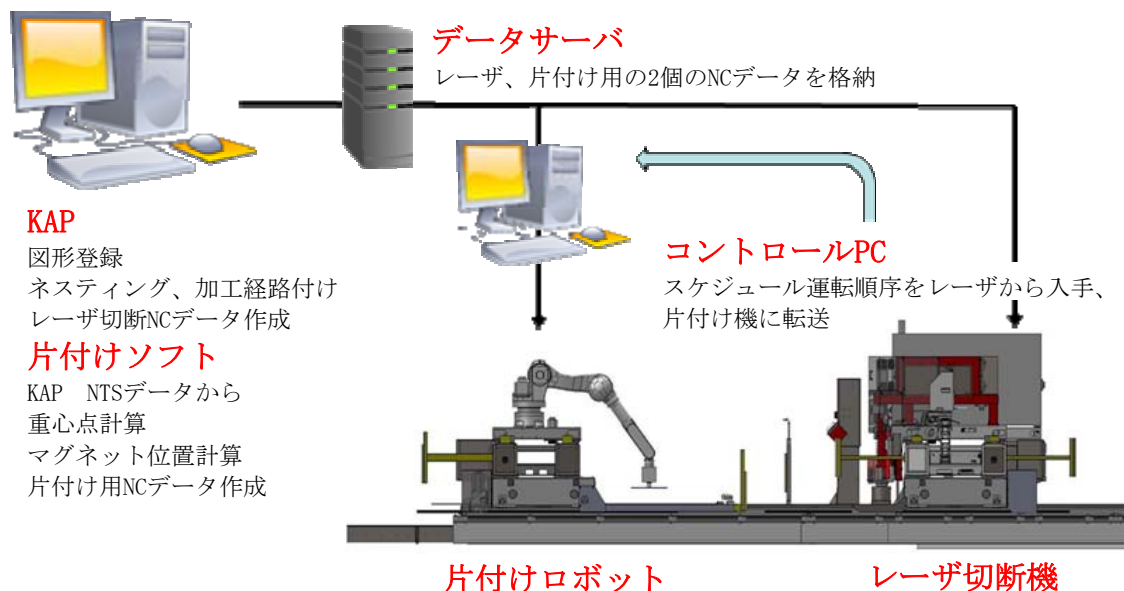
小池の特許技術により、国内初のレーザー切断機と連動運転を行う、片付けロボットシステム。

特許第6045437号 仕分け装置

特許第6226328号 レーザ切断方法



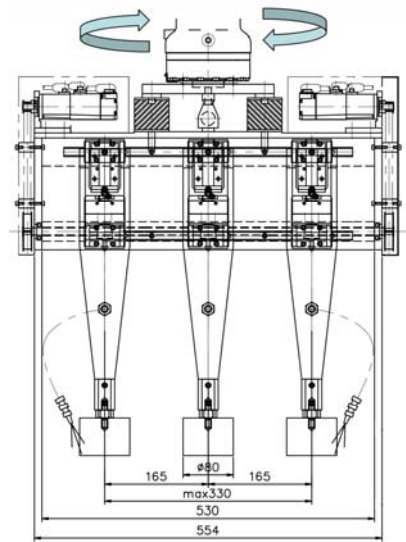
<使用例（上位との基本通信方法）>



※KAPで作成した、ネスティングデータの受け渡しなどをおこなうため、他社のプログラミングソフトでの運用は不可となります。

片付けロボット仕様			
最大可搬重量	50kg	最大移動速度	縦・横 36,000mm/min
板厚	6~22mm (50kg範囲内)	積み上げ方法	製品形状別・受注番号別など
部品サイズ	最小：90mm×90mm 最大：1,000mm×1,000mm (板厚6mm)		

マグネットハンド全形

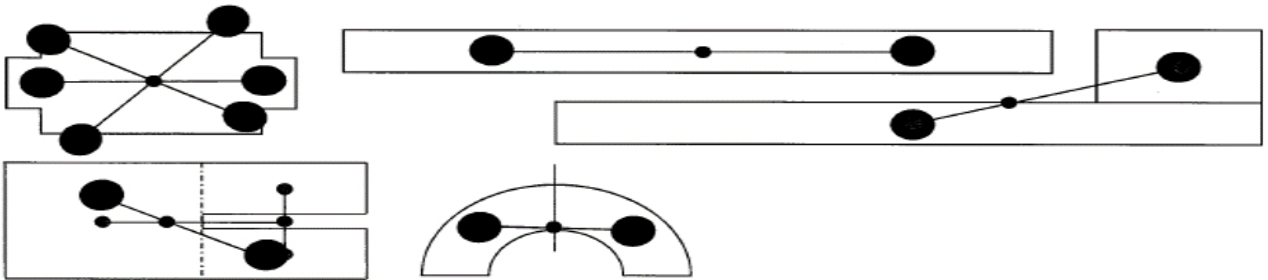


マグネットハンドの移動例

●マグネット吸着位置

- ・マグネットの位置計算

自動で部品の重心を求めて、重心を通る線分を引き、重心を基点に線分を回転させマグネットを吸着できる位置を求めます。



●片付け場所の指定方法、積み上げ方法

レール内、高さは300mm以下

受注番号などのルールがあれば、その受注番号のみ積み上げ出来る (オプション)

管理PCでレーザの切断進捗により、位置を見て、片付け可能位置になるかを判断し、ロボットにスタート信号を出します。