



<概要>

- ・ テスト及びデモ用にシステムアップしたユニットです。
- ・ Vision補正を行う事が可能です
ロボットアームへの取付 (ハンドアイ)
カメラ固定でのピッキング
コンベヤ搬送中のVisionトラッキング
- ・ 主にハンドリング動作のテストが可能です
組立用途の検証もワーク精度、重量等の
条件付きで対応可能です。

<仕様>

- ・ 垂直多関節ロボット：三菱RV-13FR(13kg可搬)
- ・ Vision：小型・省配線(200万画素)
- ・ チャック用エアシリンダを数種類準備
小型平行チャックから幅広平行チャック等

**ハンドリング、画像認識等実験承ります。
お気軽にお問い合わせ下さい！！**



株式会社 **丸 進**

TEL: 03-6381-7521

sales@marushin-web.co.jp

www.marushin-web.co.jp

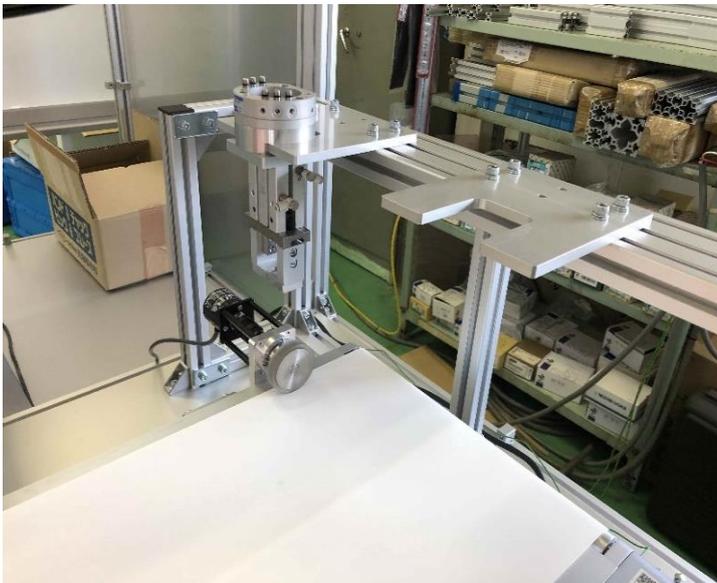
<カメラ>



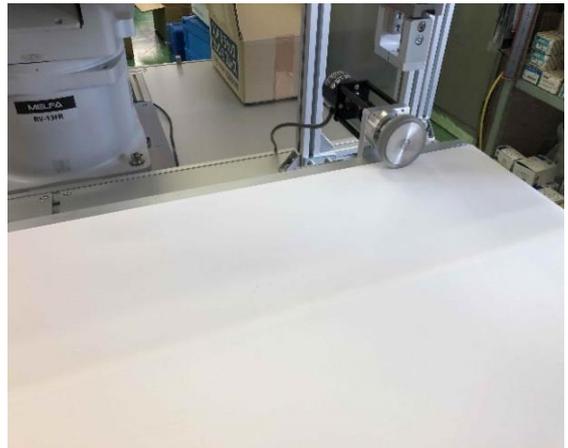
<チャック例>



<ツールチェンジャ>



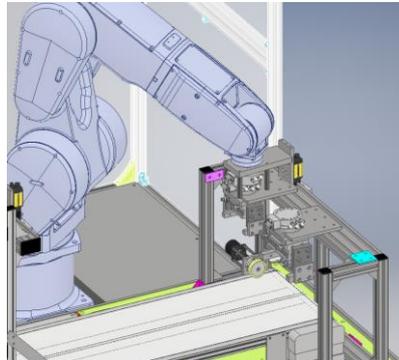
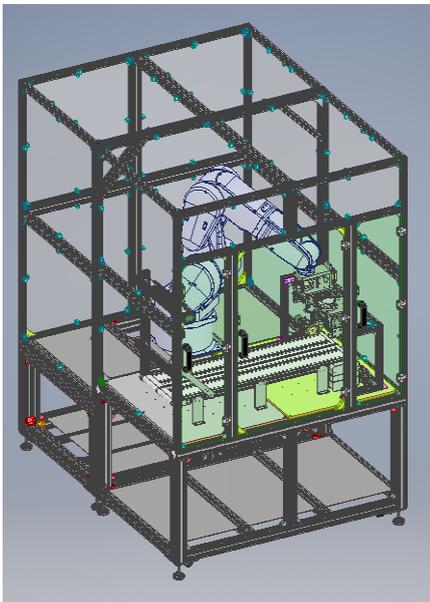
<エンコーダ>



<ティーチングペンダント>



<Autodesk Inventorを用いたユニット設計>



株式会社 丸 進

TEL: 03-3433-7741

sales@marushin-web.co.jp

www.marushin-web.co.jp

2021年5月 Rev.1.0