



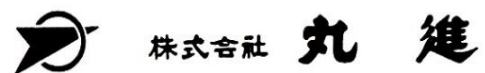
## <概要>

- ・ 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！！**

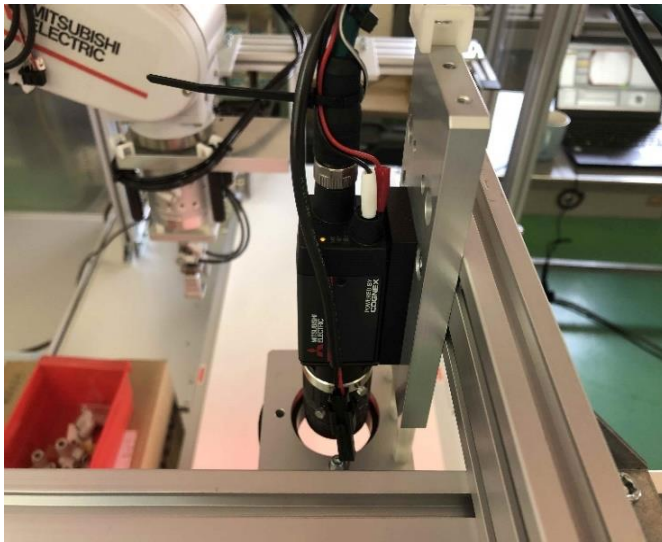


TEL: 03-6381-7521

[sales@marushin-web.co.jp](mailto:sales@marushin-web.co.jp)

[www.marushin-web.co.jp](http://www.marushin-web.co.jp)

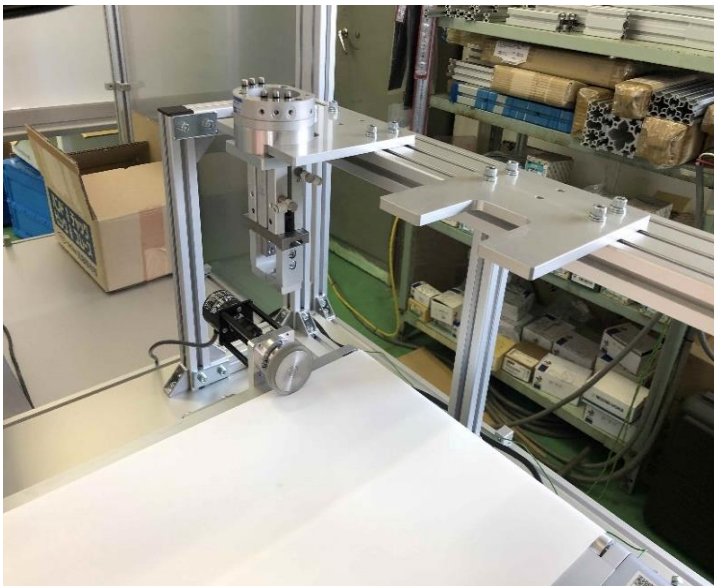
<カメラ>



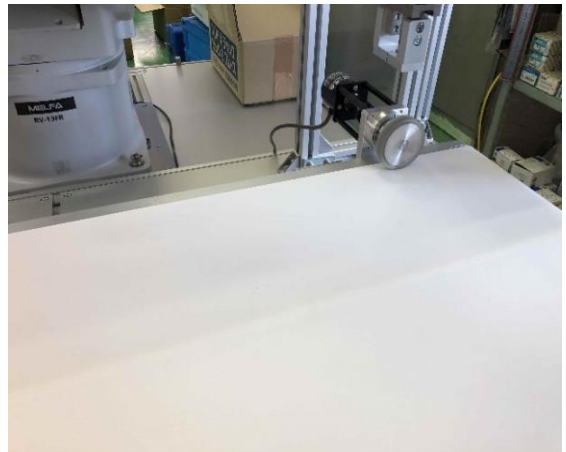
<チャック例>



<ツールチェンジャ>



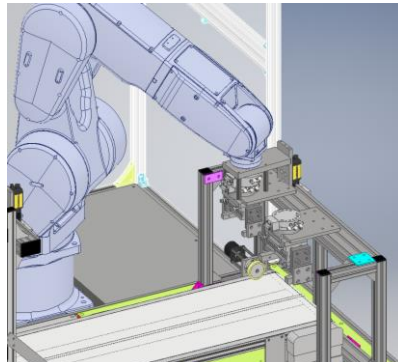
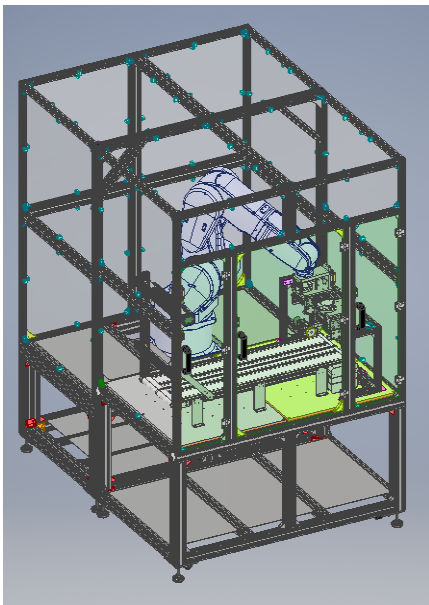
<エンコーダ>




<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](mailto:sales@marushin-web.co.jp)

[www.marushin-web.co.jp](http://www.marushin-web.co.jp)

2021年5月 Rev.1.0