

事例紹介：パンケーキのピッキング

参考動画は[こちら](#)

参考動画



導入前の課題

- 人手による搬送を行っていたため、作業者の反復作業による疲労があった
- 製品の量が多いため、多数の作業者が必要でコストがかかっていた
- 作業者の人数に生産量が左右され安定しなかった



ポイント

- 非接触のハンドにより、製品に傷や痕を付けずに搬送。衛生面も向上
- バッファを設けることで、供給側のバラつきを吸収しロボットを止ずに安定稼働
- 制御ソフトPickMasterによりピッキング数不足を防止
- 画像処理システムにより、重なった製品も正確にピッキング

導入による効果

- 作業者の反復的な単純作業をなくすことで、身体的・精神的疲労が減った
- 従業員の定着率が向上した
- 省人化による人件費削減で生産コストを下げられた
- サイクルタイムが20%向上し、さらに生産量も安定したため、生産性が改善した

弊社アプリケーションセンターで実機テストによるハンドやタクトの検証が可能です！