

事例紹介：協働ロボットGoFaによる工作機械テンディング

参考動画は[こちら](#)

参考動画



導入前の課題

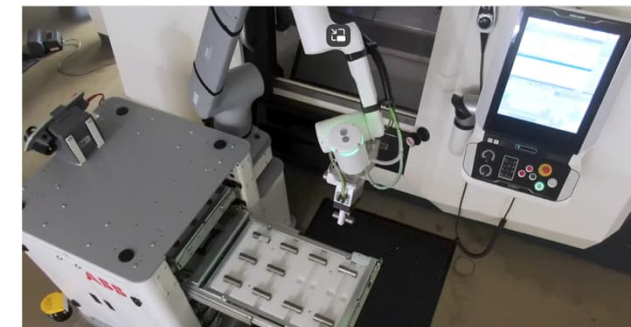
- 人手でワークの供給・排出を行っていたため、生産性が上がらなかった
(多台持ちの場合ダウンタイムも多く発生)
- 自動化しようとしても多品種の場合、再ティーチングが手間だった
- 自動化するための広いスペースの確保ができなかった

使用ロボットとポイント

- 使用ロボット：CRB15000-12/1.27
- 安全柵レス & 多段式ワークトレイによる省スペース化
- ペンダントにアドインされた専用アプリケーションにより、誰でも簡単にティーチングが可能
- 保護等級IP67のため、クーラントミストの影響を受けない
- ABB独自の技術・ロボット自己位置監視による、安全性と生産性の両立
- ロボット稼働中にワークを交換できる設計により稼働率UP

導入による効果

- 設備稼働率が向上した
- 作業者はワークセットのみとなり、作業負担軽減、他の作業を実施可能に
- 省スペース設計により狭いエリアでもレイアウト変更せずにロボットを設置できた



お客様のご要望に応じた専用設計も可能です