TRP-30

協働ロボットパレタイジングシステム

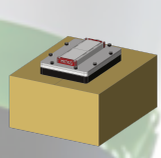
動画はこちら



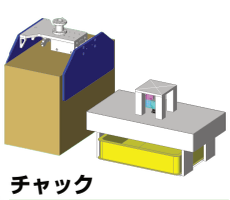
機械仕様

[機械構成]	協働ロボット（ファナック製CRX-30iA） ロボットハンド（ハンドラインナップ参照） 安全レーザースキャナ フレーム・架台 ワーク受取部コンベア
[可搬重量]	25kg以内（25kg以上の場合は別途ご相談下さい）
[能力]	最大6サイクル/min（※ワーク重量により変動）
[移載対象]	パレット、カゴ台車
[積み付け高さ]	最大1800㎜（※標準仕様時。パレット高さ含む）
[設置面積]	3450㎜×2100㎜（※コンベア部含まず。 パレット2枚置き仕様時本体のみ。）
[本体重量]	約500kg（※構成によって変動）
[ブレーカ選定]	200V/15A
[消費エア量]	250~450NL/min （※吸着ハンドの選定によって変動）
[オプション機器]	搬送コンベア延長、安全フェンス 電気的遠隔メンテナンス（SECOMEA製 SiteManager　※ネットワーク環境が必要）

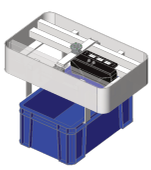
● ハンドラインナップ



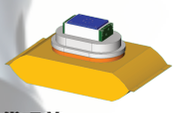
吸着



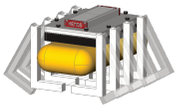
チャック



チャック＋画像認識



大袋吸着



吸着＋チャック

お客様のワークや積み付けパターンに合わせて
最適なハンドをご提案いたします

THERE REBO

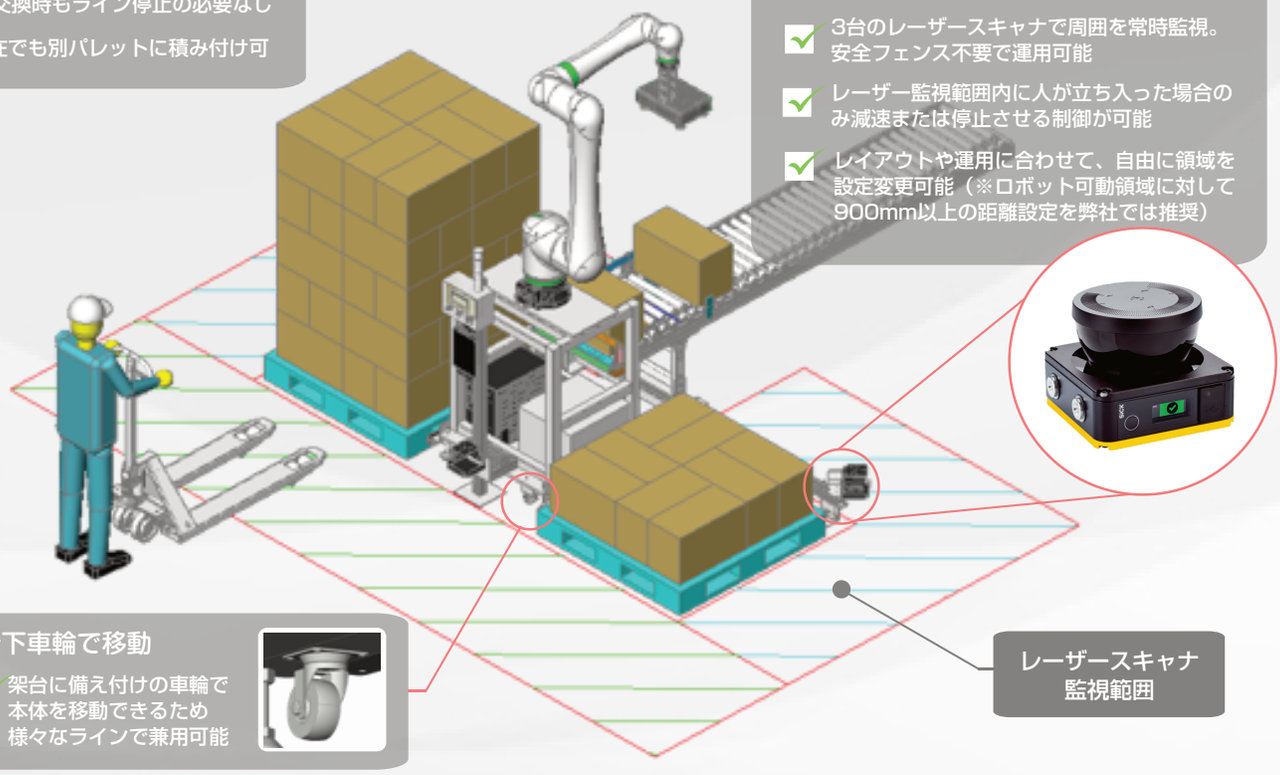
協働ロボットパレタイジングシステム『TRP-30』

2パレットへの積み付けが可能

- パレット交換時もライン停止の必要なし
- 2品種混在でも別パレットに積み付け可

レーザースキャナ標準装備

- 3台のレーザースキャナで周囲を常時監視。安全フェンス不要で運用可能
- レーザー監視範囲内に人が立ち入った場合のみ減速または停止させる制御が可能
- レイアウトや運用に合わせて、自由に領域を設定変更可能（※ロボット可動領域に対して900mm以上の距離設定を弊社では推奨）



架台下車輪で移動

- 架台に備え付けの車輪で本体を移動できるため様々なラインで兼用可能

レーザースキャナ
監視範囲

選べるオプション仕様

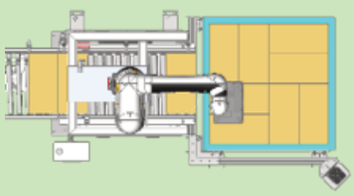
ビジョンシステム追加

3Dビジョンカメラ（Mech-Mind製）を追加してデパレタイザ仕様にすることも可能です。



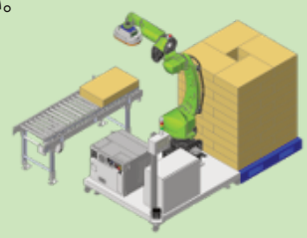
省スペース配置

コンベアをロボットの下をくぐるように配置した設計にすることで、設備の省スペース化を図ることが可能です。



大型・重量物ワークへの対応

ワークの重量が25kg以上のときに合わせて中央のロボットを変更することもご提案可能です。
どのようなワークでもお気軽にご相談ください。



ファナック製パレタイズ専用ソフトで簡単設定

※将来対応予定



- 寸法入力だけで最適積み付けパターンを自動生成
- 通過点を設定するだけで最適経路を自動生成
- 品種の新規登録・変更が簡単

THERE REBO
株式会社ゼアーレボ
〒105-0001 東京都港区虎ノ門1-16-16 虎ノ門1丁目MGビル2F
TEL 03-4400-8446 / FAX 03-4400-8447　MAIL thererebo_kanri@there-rebo.com
HP　https://www.there-rebo-inc.com/

Company Website