

大阪 機械加工システム展

潜在的な問題の発見と解決の提案

2017年 3月10日(金) 10:00~17:00 → 3月11日(土) 9:30~16:00

会場 / インテックス大阪5号館

Proposal to identify and solve potential problems

大阪 機械加工システム展

潜在的な問題の発見と解決の提案

Proposal to identify and solve potential problems

会期 2017年 3月10日(金) 10:00~17:00
3月11日(土) 9:30~16:00

会場 インテックス大阪 5号館
大阪市住之江区南港北1-5-102

状況 Situation
ロボット導入前にロボット本体と治具との取り合いを確認したいが、導入前にトライアルしてもらえないだろうか。

解決案 Solution
RTCなら、ロボットによる溶接・接合・塗装・ハンドリングの最適化を図るために、工場導入前にトライアルを行い、ロボットのティーチングや治具の取り合い、ロボットの設置環境に至るまで幅広いテストが可能です。

特設コーナーのロボット機種とアプリケーションをご紹介します！

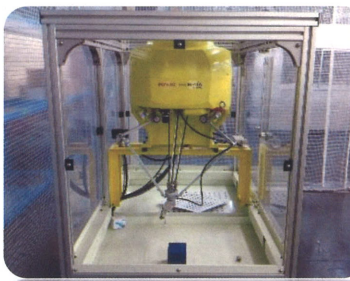
ファナック

サイコロの目の数のボールをBOXへ収納

ゲンコツロボット

- ・高速、高精度
- ・画像認識による知能化

サイコロを振って、出た目をビジョンセンサにより画像認識し、その数だけピックアップするデモ動作を実演。パラレルリンク機構は正確で俊敏な動作だけでなく、機構部がコンパクトなため、狭い場所への設置が可能です。




不二越

バリ取りシステム7軸制御で回転軸不要

バリ取り作業ロボット

- ・7軸構造による複雑動作
- ・コンパクトボディ

バリ取り作業において6軸ロボットでは対応が困難なワーク裏面のグラインダー掛けデモ動作を実演。これまでの6軸ロボットでは実現できなかった、狭いスペースや障害物のある場所でのロボット適用が可能になります。




川崎重工業

Aハンド:カメラ&ハンド/Bハンド:バリ取りツール
ジグなしバリ取り実演

双腕ロボット

- ・治具レス作業
- ・人との共存作業

位置決め、クランプ治具不要のバリ取り作業を実演。供給されたワークを画像認識し、位置と向きを確認してピックアップ。そのままワークを保持した状態でもう一つの腕がバリ取り作業と排出動作を行います。双腕作業の他にスカラロボット2台では実現できない2本の腕を使った協調動作も可能です。




ダイヘン

薄板ロール形状ワークの歪みをセンサーにて位置検出し溶接

溶接作業ロボット

- ・外部軸(ポジショナー)との協調動作

ペール缶の溶接作業をデモ運転します。寸法精度がラフなペール缶の形状をタッチセンサで計測し、高精度に溶接するデモ動作を実演。外部軸と協調動作をさせることにより、形状が複雑なワークの溶接作業時間短縮を図ることができます。



※上記以外のロボットにつきましても出展を予定しております。

拝啓 貴社益々ご繁栄のこととお慶び申し上げます。
平素は格別のご高配を賜り、厚く御礼申し上げます。
今回の機械加工システム展は、「潜在的な問題の発見と解決の提案」を開催コンセプトとして、最新鋭の工作機械、切削工具、ツーリング、治具等の周辺機器並びに環境改善機器をメインに展示致します。
また会場では、生産性の向上、コストダウンにつながる各種問題解決型のご提案も多数用意しております。是非この機会にご来場賜りますようお願い申し上げます。 敬具

Access

インテックス大阪 5号館
大阪市住之江区南港北1-5-102

(電車)
南港ポートタウン線・中央線「コスモスクエア駅」より徒歩約9分
南港ポートタウン線「トレードセンター前駅」より徒歩約8分
南港ポートタウン線「中ふ頭駅」より徒歩約5分

(車利用)
阪神高速湾岸線「南港北出口」
大阪港咲洲トンネル、南港大橋

