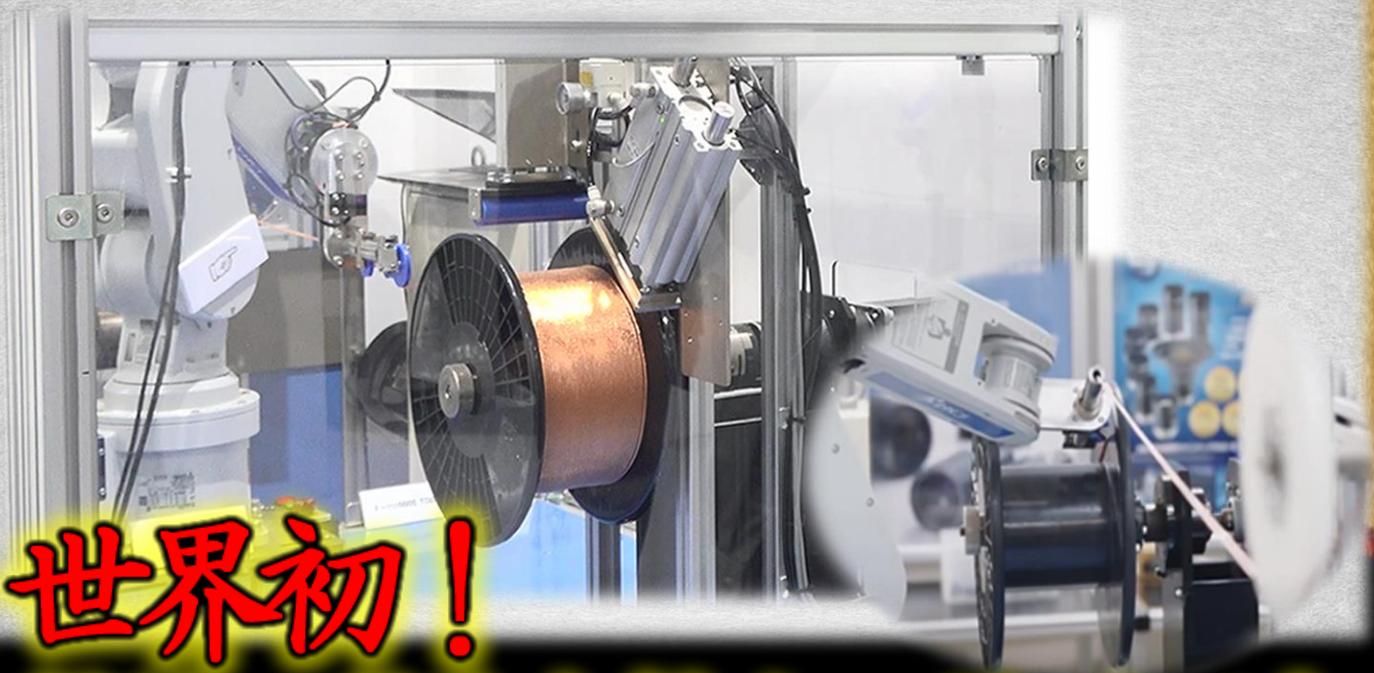


ケーブル自動整列巻取りロボットシステム



世界初!
熟練の巻取り技をロボットで!

【現状】

熟練者の手作業にて巻き取り



熟練の技術者にしか
出来なかった作業



【自動化】

ロボットで巻き取り

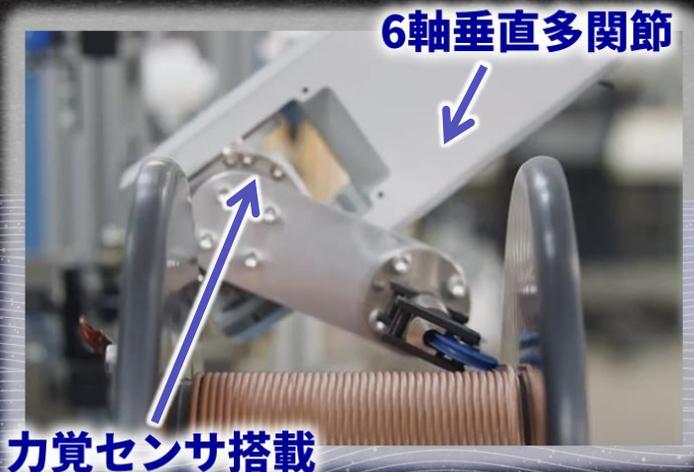
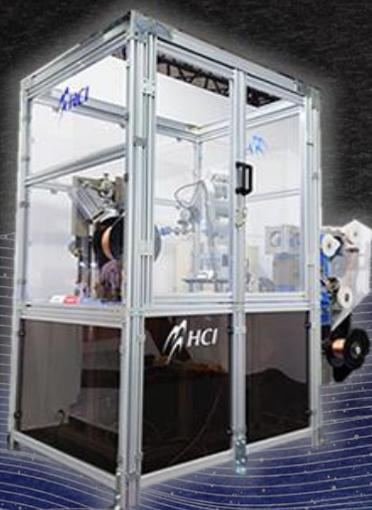


ロボットがケーブルを隙間なく
綺麗に整列してポビンに巻き付く

トラバースするロボットシステムで、ケーブルの整列巻き取り
工程を完全自動化し、**省人化**と**生産性向上**を実現します!

YUASA NEOTEC CO., LTD.

6軸垂直多関節ロボット × 力覚センサ



リールの端でターンする部分での人の微妙な力加減を、ロボットアームに搭載した「力覚センサ」との組合せにて実現！

6軸垂直多関節ロボットなら、トラバース装置からの置き換えのみではなく、「ボビン交換」「ケーブルのジョイント」など様々な作業にも適用が可能です！

【装置仕様】

ロボット	2kg可搬6軸垂直多関節
ワーク	導体径：φ2～φ3.3（撚線） ※ケーブル種類についてはご相談ください
用途	導体、ケーブルの整列巻取
巻取ボビン寸法	P-30（罫径：φ300 胴径：φ130 全長：160） P-10（罫径：φ200 胴径：φ110 全長：134）
巻取速度	ボビン回転数：MAX90rpm
オプション	画像認識AI（巻乱れ認識）・検査AI（変色検査） ・バックリトライ機能付・ケーブル供給装置
装置据付面積	本体：約1.8m×1.3m（キャスター付き）
重量	約1000kg



ユアサネオテック株式会社

企画部：担当 西之原

TEL.03-6369-1741 Email. 2394in@yuasa.co.jp

