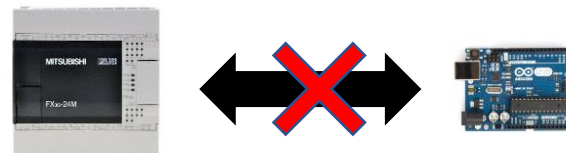


アームロボットによるパレットへのパネル積み上げ工程の製作

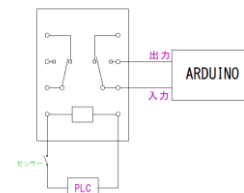
種類の異なる機器間の通信



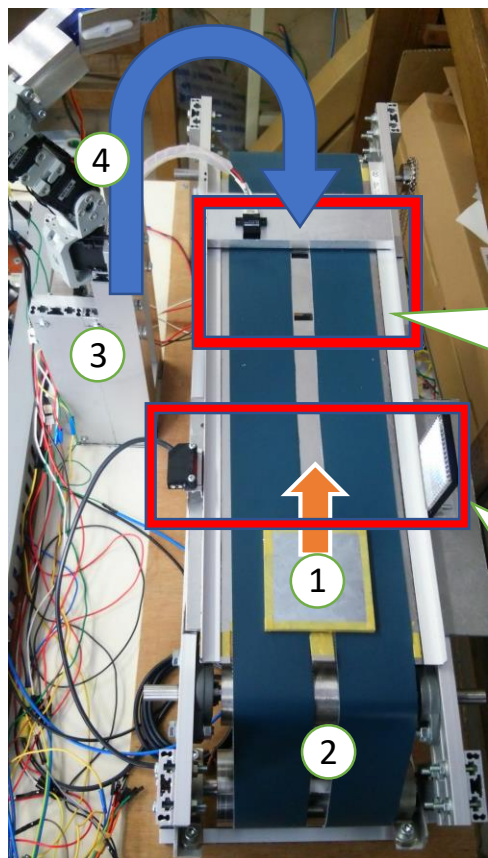
コンベア制御機器

ロボット制御機器

今回使用した2つの制御装置間で通信ができなかったため、電磁リレーを用いてインターフェースを製作しました。



回路図イメージ



パネルの縦、横の長さを検知します。流れてきたパネルが規格と異なる場合、緊急停止します。

パネルの厚さを検知します。今回使用したパネルよりも厚みがある場合は、センサーが反応し、装置が緊急停止します。

パネルの規格
70mm × 70mm
厚さ:7mm

【動作の一連の流れ】

パネル(①)がベルトコンベア(②)で搬送され、コンベア端につくと停止し、アームロボット(③)がパネルを回収後、パレット(④)へ格納します。

パネルの検出方法：コーナー検出法

