

汎用移動式ロボット台車

アームリンカー

機種を問わず、1 対多の運用が可能、

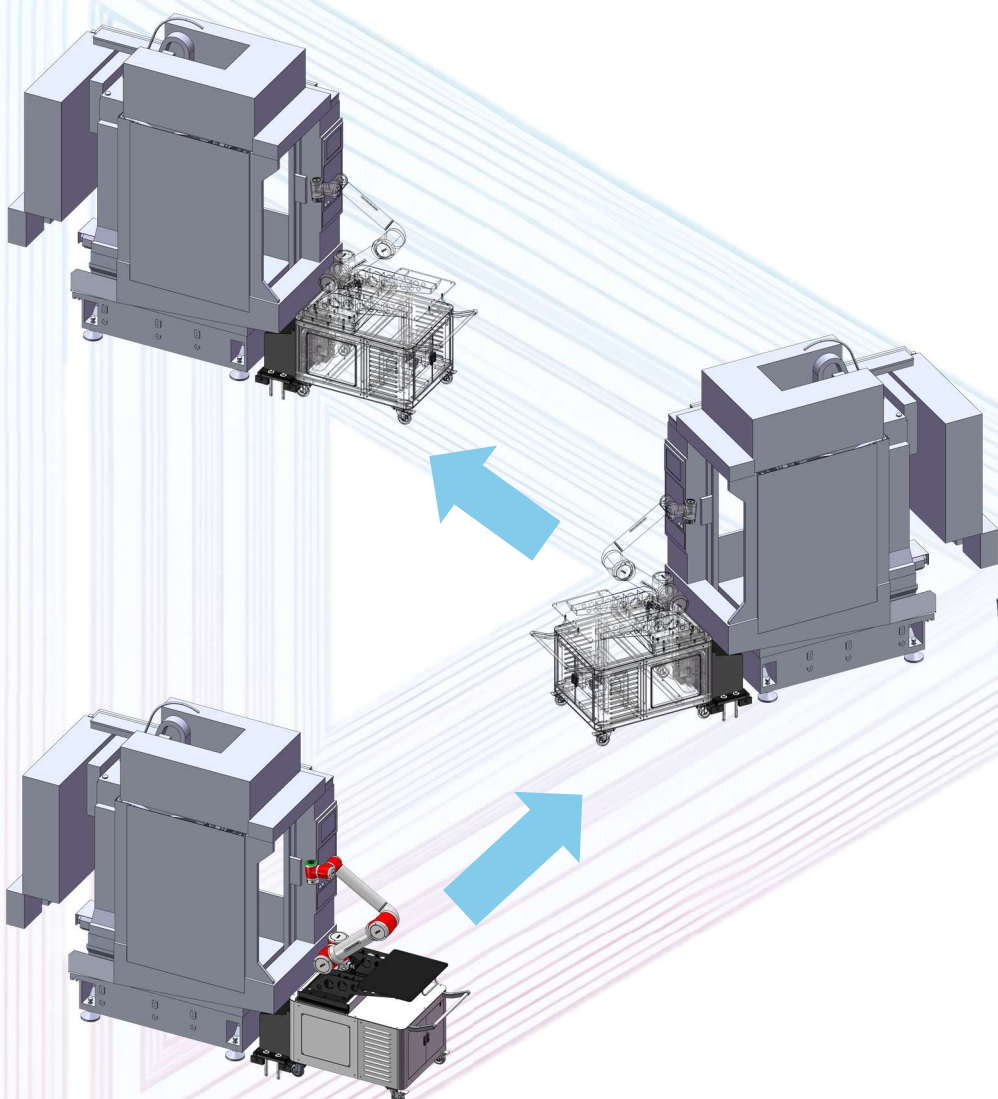
柔軟な生産体制の構築を支援

高精度位置決め

パレットクランプ、安心なメカ式位置決め

ワイヤレス設計

専用コネクタにより、プラグ&プレイの実現

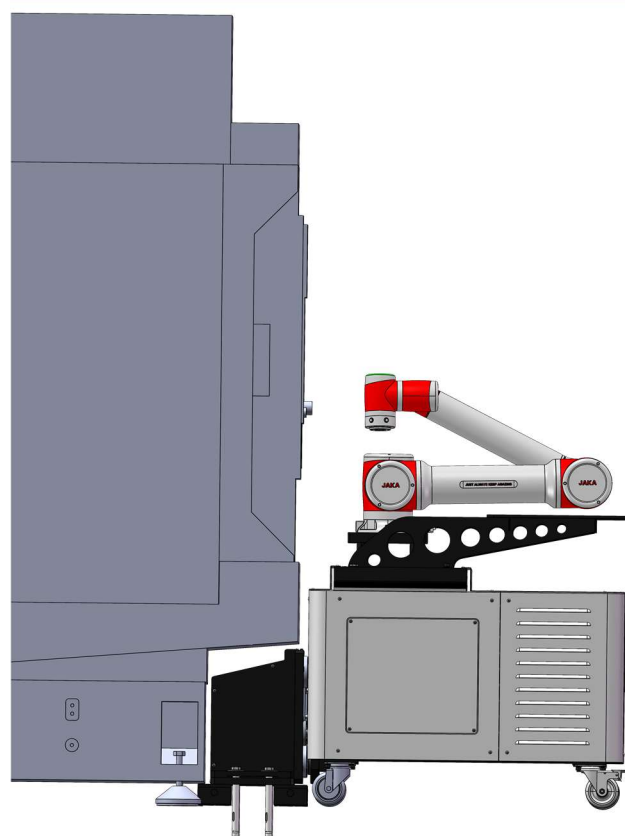


固定ベース
AL-B

ロボット台車本体
AL-C

工作機械周辺の「搬送・補助作業」を対象とした、
「**後付け型・現場対応型**」ロボット台車です。

「**ロボットが主役**」ではなく、「**工作機械の稼働を止めないための‘補助役’**」



必要な時に使う装置

柔軟な稼働が可能で、生産計画に合わせて必要なタイミングで投入。

定置化しない自動化

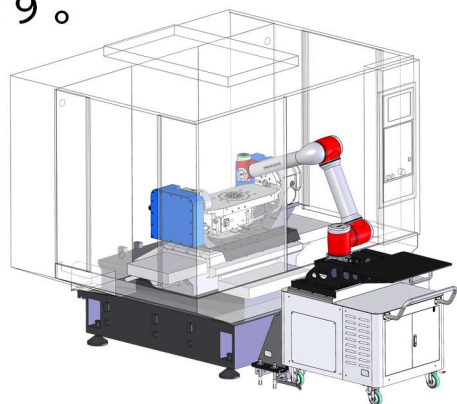
固定設備に縛られないフレキシブルな自動化を実現し、工場レイアウトの変更にも対応。

後付け可能な装置

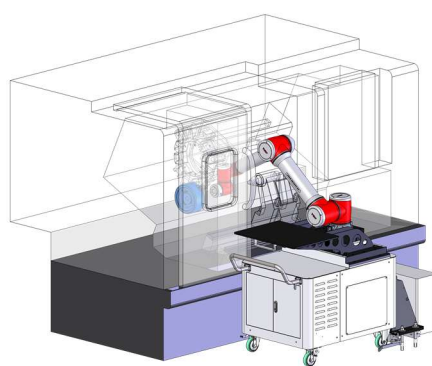
既存の工作機械にも容易に導入でき、導入コストと期間を大幅に削減。

機械の種類を選ばず自動化

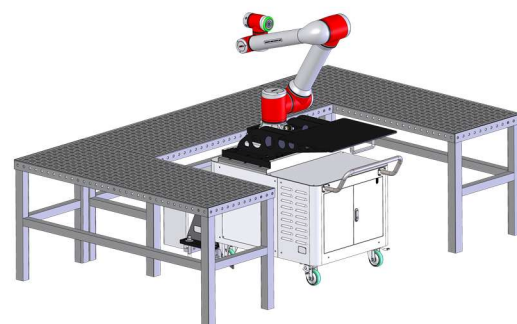
各メーカーの協働ロボット・工作機械に幅広く対応し、実際のニーズに応じて柔軟にシステム構成を組み合わせ・調整可能です。



マシニングセンタ



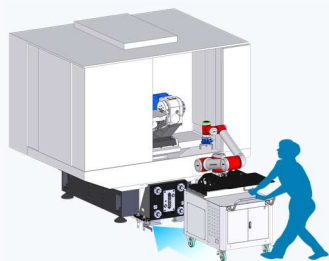
NC旋盤



作業台等

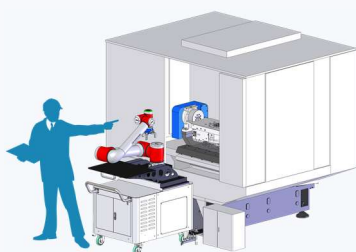
動作の流れ

01. 移動・ドッキング



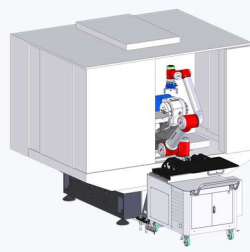
作業者がロボット台車を作業対象の工作機械まで移動させる。

02. プログラム呼び出し



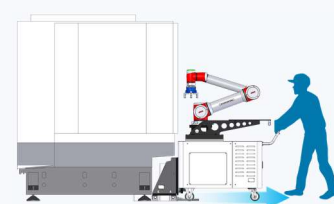
事前に用意していたプログラムを呼び出し、起動させる。

03. 自動運転



ロボットがワーク着脱作業を自動で行う。

04. 退避



作業完了後、台車を簡単に移動させて退避させる