

General
Packaging
Industry



GPI

エナラリ・パレケージング・インタストリー

イノベーションで
包装を超える。



包装タイムズ

THE HOSO TIMES

2月4日 No.2873

-----2019年(平成31年)-----

週刊 月曜発行

発行人 河村 勝志

昭和41年9月22日 第3種郵便物承認

モモをつかめるロボハンド

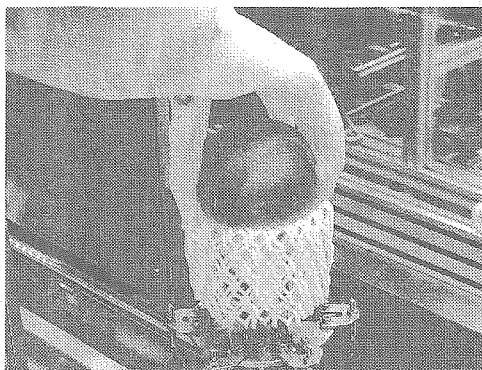
スキューズ

柔軟物、不定形物に対応

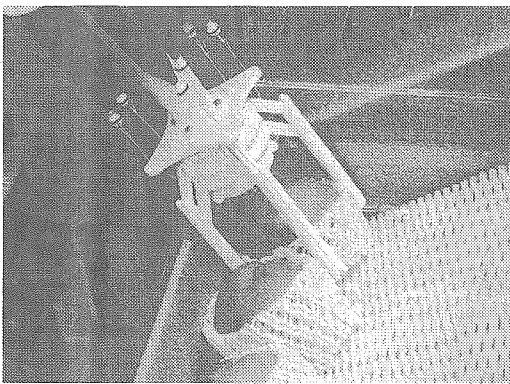
柔軟物や不定形物など取り扱いが難しいワークの出荷作業の省力化につながりそうだ。スキューズ(京都市、☎075・694・0101)は、モモをつかめる5本指ロボットハンドを先のロボデックスで披露した。会場ではモモの検査装置、搬送装置などを組み込み、モモの検査から段ボールへの箱詰めまでの自動ラインを展示した。

同社が開発を進めるロボットハンドをモモ用に改良したもの。形状に個体差のある果実などハンドリングが難しいワークに対応する。人が使う手袋を装着できる点、1100gと軽量な点なども特徴。

空気圧アクチュエータを使用し、指ごとの拮抗制御(対向する二つの力を釣り合わせて複数の指関節角度を調整する制御)によって、ワークの形状に沿った安定した把持を実現する。人が使う手袋を装着できる点、1100gと軽量な点なども特徴。



モモを優しくつかむ5本指ハンド。人が使う手袋を装着できる



4本指ハンドで四隅のスペースを活用

モモをつかんで段ボールへの箱詰めを行う。造は5本指ロボットと同様。5本指の場合、指のほかに箱詰めするモモに接触



検査から段ボールへの箱詰めまでの一貫ラインを展示

同様にほかのモモに接触

する恐れが生じるが、4本指にすることでモモに当たらない四隅のスペースを活用できるようになり、段ボールに隙間なくモモを詰められるようになった。また、4本指ハンドを回転させながら動かすことでフルーツキャップがずれにくい仕様にした。

モモの検査装置は、山梨大学が研究を進めるモモシンクイカ被害検出システム。ワークをX線で撮影して画像解析することで、目視検査では困難だったモモシンクイカの幼虫による被害の検出を実現している。

充填セット事業を強化

ショーエイコーポレーション

アルテック

第3回ロボデックスに出展

自律走行型搬送ロボットをPR

アルテック(東京都中央区、☎03・5542・6769)は1月16、18日、東京ビッグサイトで開催された「第3回ロボデックス」に出展し、国内販売を行うClearpath Robotics社(本社||カナダ・オンタリオ州)製自律走行型搬送ロボット「OTTO(オート)シ

リーズ」をPRした。従来庫内の搬送で使用されていたAGVと異なり、床にマーカークスを敷設することなく、任意の位置に段ボールやパレットなどを

自律搬送できる点に、来場者の関心が集まった。

同機は高性能なLIDAR(Light Detection and Ranging)と呼ばれる光を用いたリモートセンシング技術を搭載しており、庫内での正確な位置検出やマップ作成が可能。そのため自律搬送を実現している。操作も容易で、一度庫内を自律運転することで位置検出とマップ作成ができる。現在

の二層強化を目的として、グループ会社「CS」と「クルー」を4月1日に吸収合併の計



現在