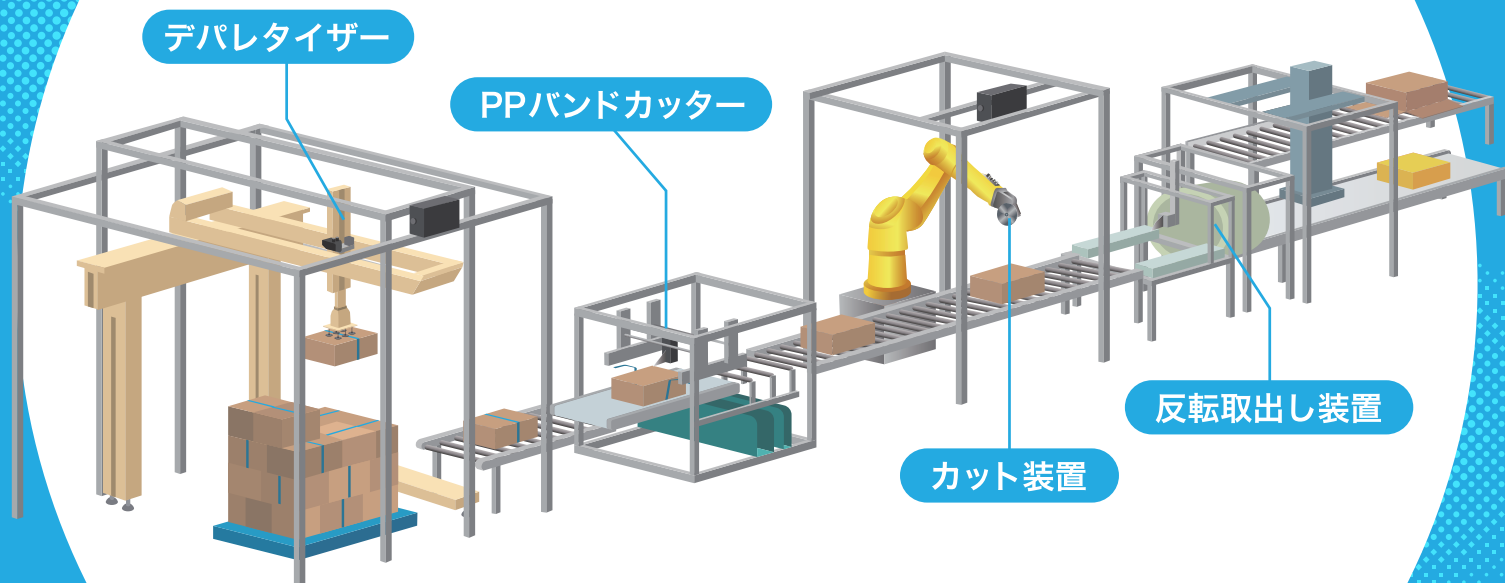


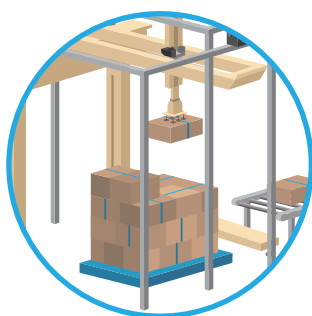
内容物を全く傷つけない

段ボール開梱システム

特許出願中

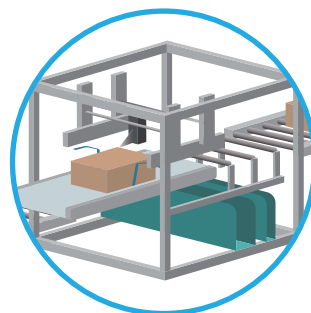


人手に頼っていた
段ボール開梱作業を
省人化!!



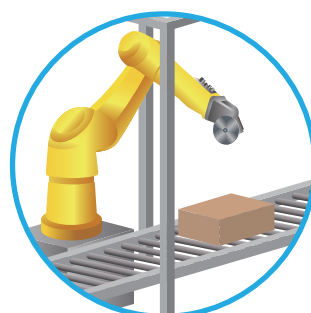
デパレタイザー

- 3Dビジョンカメラで段ボールの輪郭を検知し、位置を特定
- ロボットにてケースをデパレタイズ
(ロボットは直交タイプ・多関節タイプ選択可能)



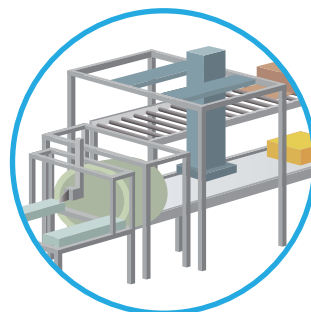
PPバンドカッター

- 段ボールにかかったPPバンドを自動でカット
- カットしたPPバンドを1ヶ所に集積
- 特許出願中



カット装置

- 3Dビジョンカメラで段ボールの高さ等形状を検知、カット位置を決定
- 多関節ロボットにてカット
- 段ボールの封函方式によってカットする場所を変更 (A式段ボールI貼り、H貼り、ホットメルト、ラップラウンドケース対応)



反転取出し装置

- カットされた段ボールを天地180°反転
- 段ボールケースの底を吸着し、内容物を取り出す
- 内容物と空ケースを分けて排出

パレットからの荷下ろし、空段ボール処理までシステムで提案いたします

詳細は裏面をチェック!

パレットからの荷下ろし、空段ボール処理までシステムで提案いたします

特許出願中

段ボール 開梱 システム

内袋を切らないカットポイント

POINT 1

段ボールの封函方式によって、カットする場所を変更することにより、内袋を切らないカットを実現。

POINT 2

回転式丸刃により、濡れた段ボールもカット可能。紙粉も低減。

POINT 3

省人化を実現するには、パレットからの荷下ろし、PPバンドカット、段ボールカット、取出し、空段ボール処理、までの自動化が必要。

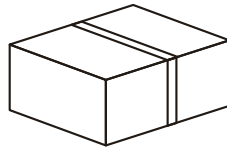
- デパレタイザー
- PPバンドカッター
- カット装置
- 取り出し装置
- 空段ボール圧縮装置

全てをシステムとして提案。

省人化を実現します。

内容物を傷つけない開梱プロセス

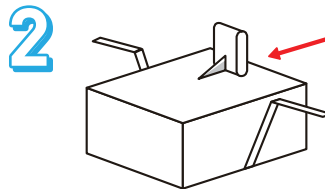
Process 1



原料入り段ボールケースの輪郭を検知し、位置を特定

- チーズブロック
- 肉ブロック
- チョコレートブロック
- 魚すり身ブロック 等

Process 2

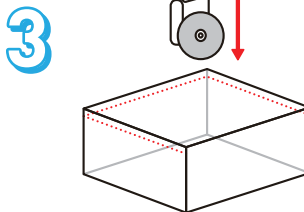


PPバンドカット

段ボールとPPバンドの間にカット刃を滑り込ませカット。カット後のPPバンドを集積。

- 1本掛け
- 2本掛け
- 十字掛け 等

Process 3

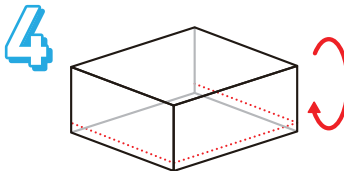


カット

段ボールの形状にあわせて色々なパターンでカット。段ボールの封函方式によってカットする場所を変更可能。

- A式段ボールI貼り
- A式段ボールH貼り
- ホットメルト貼り
- ラップラウンドケース 等

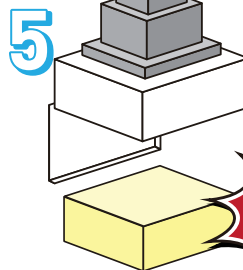
Process 4



反転

カットされた段ボールを天地 180°反転

Process 5



ケースを持ち上げ中身を取り出す

反転された段ボールケースの底面を吸着・リフトアップすることにより、内容物と空ケースを分けて排出。

中身が切れていない!!

仕様

仕 様				
対 象 ワ ー ク	原料入り段ボールケース A 式テープ貼り、A 式ホットメルト貼り ラップラウンドケース 等	方 式	デパレタイザー	・3D ビジョン＋ロボット
			PPバンドカッター	・カット刃＋バンド集積部
			カット装置	・3D ビジョン＋多関節ロボット 回転式 丸刃
能 力	3～5 ケース／分		センターカット装置	・吸着パッド＋固定刃
			取り出し装置	・180 度回転装置 底面吸着取出し

是非 アプコスにご相談ください。

最適なソリューションの提案から施工までご担当させていただきます。

