

液体大袋製品にも対応

ソフトランディングケーサー

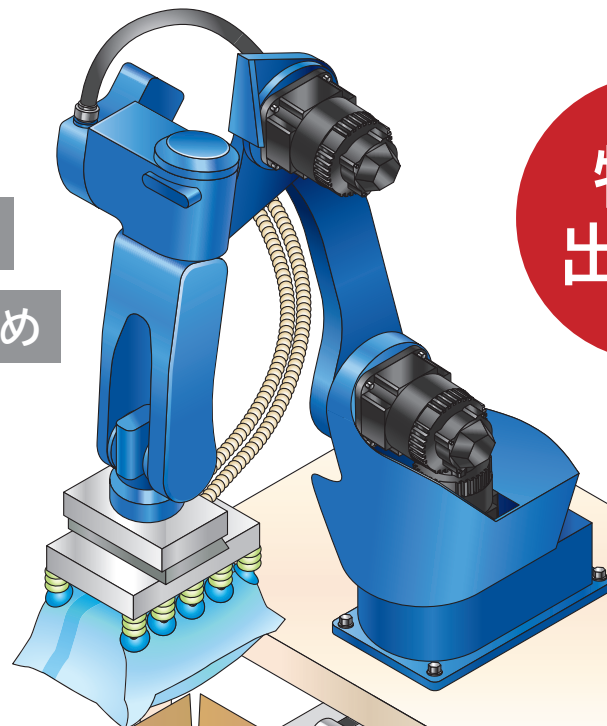
今まで吸着の難しかった

液体大袋をソフトに箱詰め

箱詰め時の衝撃による

ピンホールを削減!!

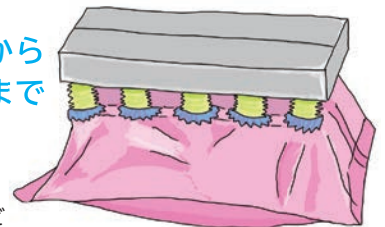
特許
出願中



MAX
5kg

液体大袋製品から
液体小袋製品まで
幅広く対応

- 業務用ソース・タレ
- 業務用ケチャップ・マヨネーズ など



液体大袋



しらたき



つゆ



レトルトカレー



液体洗剤

こんな問題を
すべて解決



液体大袋製品の吸着
が安定せず、稼働率
が上がらない。



落とし込み方式だと、
箱詰め時の衝撃でピン
ホールが発生する。



ロボットケーサーを
導入したいが、スパー
スがない。

シャトルコンベアと多関節ロボットの動きを同期!

裏面をチェック!

液体大袋製品も、ピンホール削減のソフトな箱詰めで稼働率アップ！

特許
出願中

SOFT
ソフト
LANDING

ランディング

CASER

ケーサー

POINT

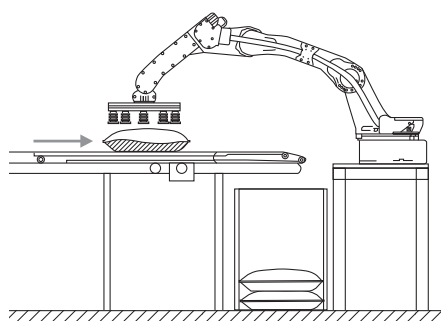
ロボットのみで製品を把持した状態では、真空破壊が発生しやすい水平運動を行わず、上下運動のみを行う為、製品落下が激減

POINT

ロボットの下降運動でケース詰めを行う為、落下方式に比べ、製品に優しく、ピンホールを軽減
※製品により異なります

POINT

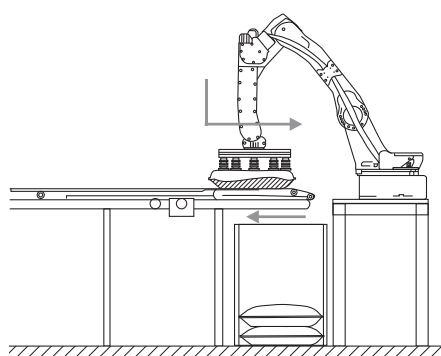
ロボット・吸着パッドメーカーは、貴社要望・スペックで選定



PROCESS 1

シャトルコンベアと多関節ロボットの動きを同期

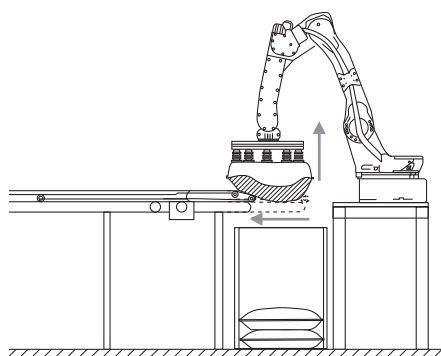
- ロボットのトラッキング機能を使用
- 搬送中の軟包装液体製品を追従しながら吸着
- 吸着時間を長く取ることで、吸着が安定



PROCESS 2

シャトルコンベアで製品をケースの上まで搬送

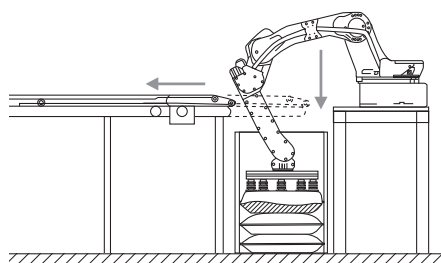
- シャトルコンベアが伸長し、ケース直上まで、製品を搬送
- 上記搬送の間、ロボットは製品を吸着した状態で追従



PROCESS 3

ケース直上でロボットが製品を把持

- ケースの直上まで製品が搬送され、シャトルコンベアが収縮開始
- シャトルコンベアの収縮と同時にロボットが少し上昇
- シャトルコンベアの収縮が進み、初めてロボットのみで製品を把持



PROCESS 4

ロボットの上下運動のみで、製品をソフトランディング（軟着陸）

- シャトルコンベアが完全に収縮し、ロボットが下降、箱詰め

仕様

対象ワーク	液体大袋 1～5kg	把持方式	吸着方式
能力	約 20 袋 / 分（ワークによる）	機械寸法	L：2300mm × W：1200mm × H：2500mm ※レイアウトによって変動
方式	6 軸多関節ロボット方式		

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。



株式会社 アプコス

TEL

042-426-8400

MAIL

info@apcos.co.jp

〒182-0006 東京都調布市西つつじヶ丘4-6-2 ル・ヴィザージュ401

URL

https://www.apcos.co.jp

