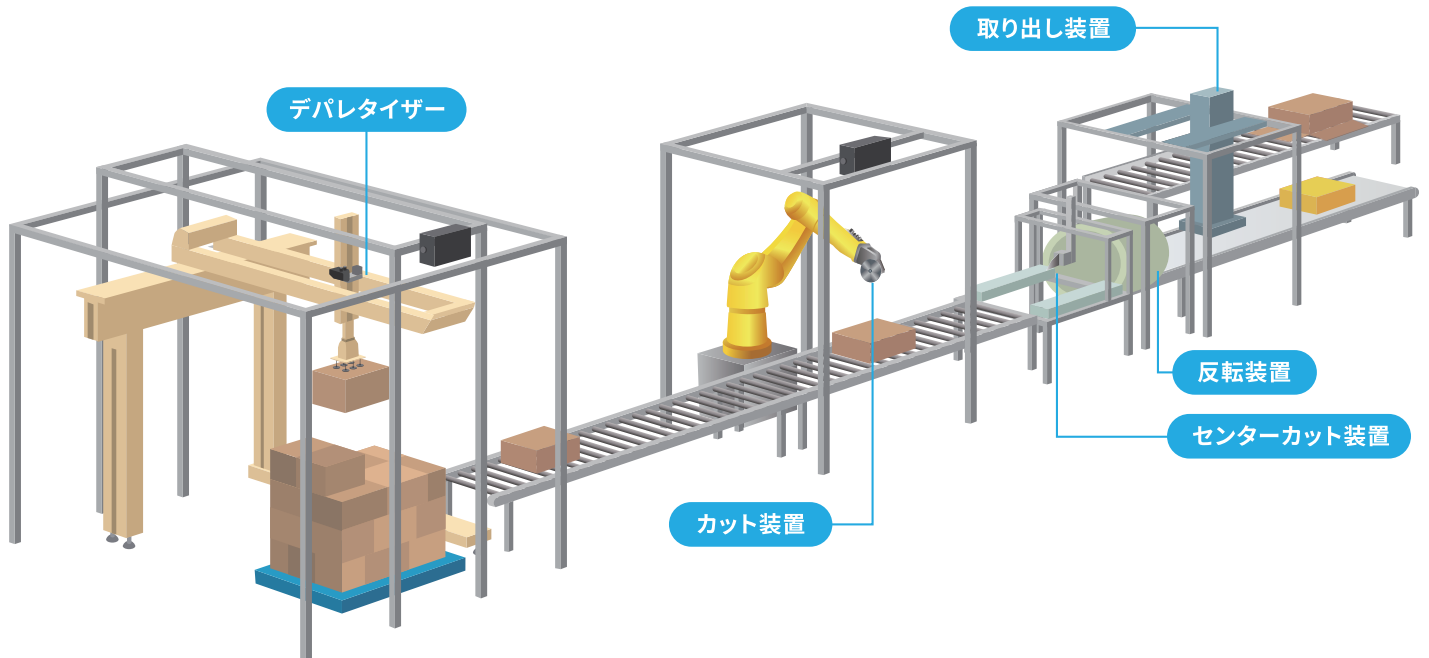


内容物を全く傷つけない

段ボール開梱システム

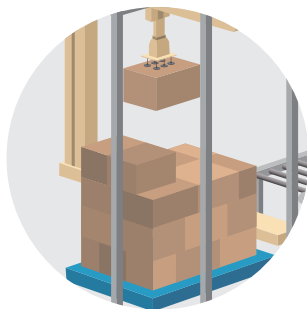
特許出願中



人手に頼っていた

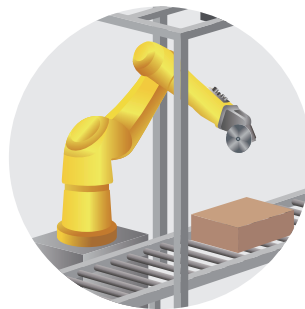
段ボール開梱作業を

省人化!!



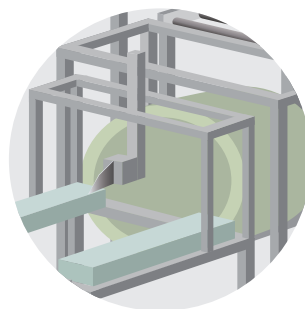
デパレタイザー

- 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)



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)

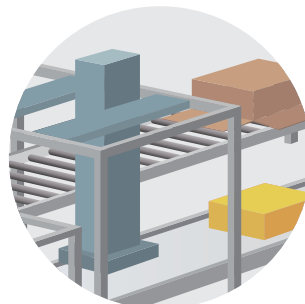


センターカット装置

- A 式段ボール I 貼り、H 貼りのセンターテープをカット

反転装置

- カットされた段ボールを天地 180°反転



取り出し装置

- 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。

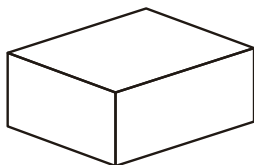
POINT 3

省人化を実現するには、パレットからの荷下ろし、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
- 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。

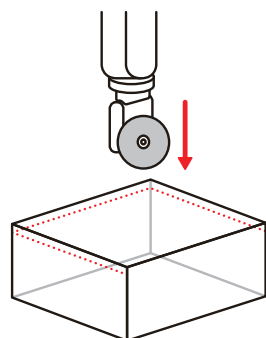
Process 1



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

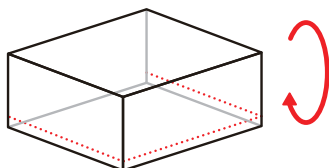


カット

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

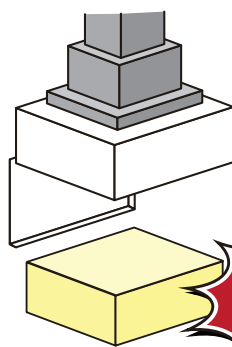
Process 3



反転

カットされた段ボールを天地 180°反転

Process 4



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 等対象ワーク	方式	デパレタイザー	・3Dビジョン+ロボット
			カット装置	・3Dビジョン+多関節ロボット 回転式 丸刃
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			
能力	3~5ケース/分			

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。

