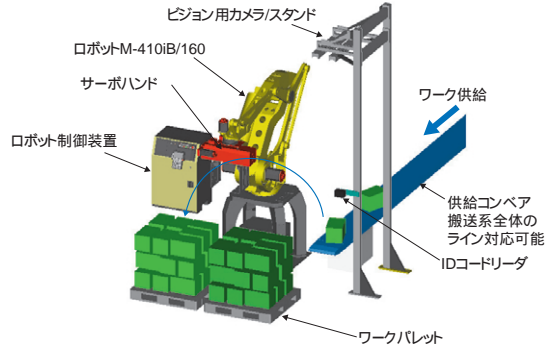


## 用途例・使用例

## ファナック 万能知能ロボット

## ハンドリング：ダンボールのパレタイズング

●コンベア上からのワーク取出し：ビジョン検出 ●自動運転 ●IDコードリーダによるデータ管理 ●複雑な積載方法の対応

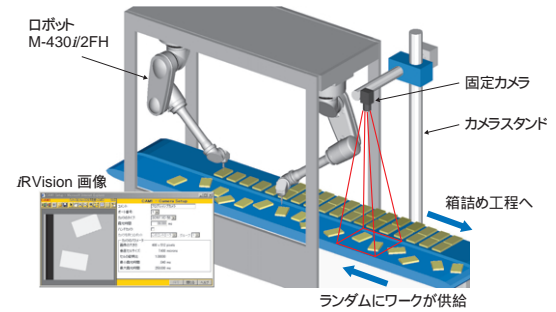


掲載ページ ③-282 ~ ③-289

## ファナック 万能知能ロボット

## ハンドリング：食品のビジュアルトラッキング

●高速ハンドリング ●専用供給装置が不要 ●自動運転

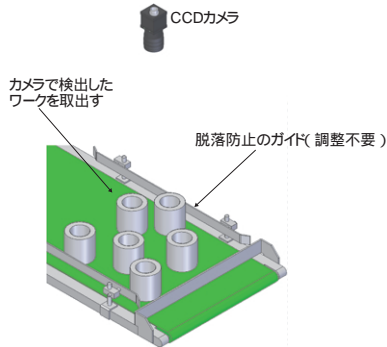


掲載ページ ③-282 ~ ③-289

## ファナック 万能知能ロボット(ビジョンシステム)

## ワークの位置をCCDカメラで検出しロボットの位置を補正します

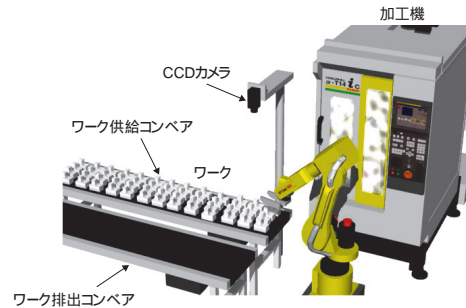
●ワークの位置決めが不要。●多品種の対応がプログラムのみで行えます。



掲載ページ ③-282 ~ ③-289

## ファナック 万能知能ロボット(ビジュアルコンベアフィード)

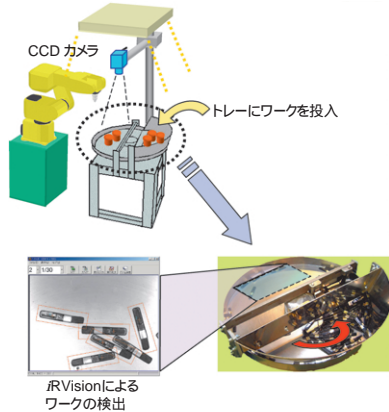
●ビジョンセンサを使用した治具レスハンドリングシステム。作業者はワークを供給するのみ。ワークの整列機構(治具)は不要。  
●種類の異なるワークでも段取り替えは不要。ワークに対応したプログラムを呼び出し対応。●安価にワーク供給システム構築可能。ワーク変更段取り時間も短縮。



掲載ページ ③-282 ~ ③-289

## ファナック 万能知能ロボット(ビジュアルパーツフィード)

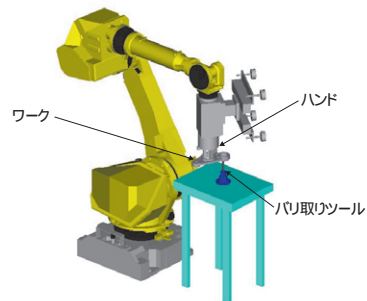
## iR Visionによるワークの検出。安価、省スペース、静か



掲載ページ ③-282 ~ ③-289

## ファナック 万能知能ロボット(バリ取り作業)

●固定バリ取りツール ●バリ取り工程へのロード・アンロード  
●フローティング機構付バリ取りツール(ロボット持ち)  
●知能化バリ取りシステム：設備費削減。立上時間短縮  
●ワーク位置決め装置不要(ビジョンシステム)  
●プログラミング作業時間の短縮(ROBOGUIDE)



掲載ページ ③-282 ~ ③-289