

D-Kit 高速キッティングパッケージ

D-Kit Hi Speed Kitting Package

部品整列を3.5秒で実現する超高速精密システムを簡単導入

Easy to install, ultra high-speed precision system, component alignment in 3.5 seconds

高速高精度なロボットと高速三次元認識技術の融合で、信頼性の高い高速キッティングを実現しています。投入、排出、姿勢認識、姿勢変換、ロボットはモジュールで用意され、組み合わせでシステムが簡単に構成できます。

Combining high-speed, high-precision robot and high-speed three-dimensional recognition technology realizes reliable high-speed kitting system. Loading, unloading, posture recognition, posture change. Robot is prepared as module, and the system can be easily constructed in combinations.

高速・高信頼を両立する部品ハンドリング

Part handling compatible with high speed and high reliability

高速で正確な三次元CADモデルフィッティングによる姿勢認識

Posture recognition by fast and accurate 3D CAD model fitting

ロボットとビジョンが連携し箱との干渉を回避した無駄のない動作

Robot and vision work together to avoid wasteful operation avoiding interference with the box

適応制振制御でロボットの揺れ待ち時間ゼロ、複数ロボットの協調制御で高速同時作業

Zero waiting time for robot vibration deadening by adaptive damping control, high speed simultaneous operation by coordinated control of multiple robots



モジュール構造で多様なニーズに適応し導入LT短縮

Adapted to various needs in module structure and shortened installation time

投入、排出、認識、姿勢変換、ロボットの各モジュールが連動して動作するプラグアンドプレイ

Plug-and-play structure operates the robot and modules together, loading, unloading, recognition, posture change.

姿勢認識技術とロボットが連携しプログラミングレス

Work without programming, linking of posture recognition technology and robot.

現場で高速精密システムをカイゼン

Genba Kaizen of high speed precise/accurate system

チョコ停モニターで不具合動作を再現、即メカニズム解明につなげカイゼン

Momentum stop monitoring reproduces the malfunction. Promotes kaizen by quickly identifying the failing mechanism.

デンソーが経験してきた主要停止要因に基づきデータ解析、生産性向上カイゼンを促進

Promotes Kaizen for productivity improvement. Analyzes data based on key stopping factors collected by Denso.