

도금랙 로딩 / 언로딩 자동화

무거운 도금랙의 반복 이송을 로봇 작업으로



로딩 / 언로딩 협동로봇과 전용
그리퍼, 정렬 / 공급 장치를 기존
도금라인에 연결했습니다.

도금랙의 반복 투입 / 회수를 로봇으로
전환

랙 파지와 정위치 공급의 연계

도금랙 로딩 / 언로딩 자동화 적용 구성

로딩 / 언로딩 협동로봇과 전용 그리퍼, 정렬 / 공급 장치를 기존 도금라인에 연결했습니다.

개선 전

협소한 공간에서 무거운 도금랙을
반복해 투입 / 회수하는 작업

적용 후

정위치 공급과 전용 그리퍼를 이용한 로봇
로딩 / 언로딩

공정에 반영한 구성

- 01 로딩 / 언로딩 각각 협동로봇 1대 적용
- 03 기존 설비 제어 연동과 조작 / 티칭 / 점검 교육

- 02 3점 지지 그리퍼와 정렬 / 공급 컨베이어 구성

로딩 / 언로딩 시스템 구성

도금랙 로딩 / 언로딩 자동화

● 로딩 공정



● 언로딩 공정



최종평가 발표자료의 실제 로딩 / 언로딩 현장 사진

최종평가 발표 슬라이드 5 발췌 2023년 ARTBOT 팀 수행경력(법인 설립 전). 최종평가 발표자료 기준.