

# 外観検査用ロボット

カメラユニット（+アクチュエータ）を組み合わせることで様々な角度からワークを撮影することが可能です。



- ☑ 360度の外周を検査したいが設備が大掛かりになってしまう
- ☑ 社内でノウハウを持つ人が限られるので導入が進まない
- ☑ 製品を動かすところも自動化したい

## 特長

- Point 1 オプションとの組み合わせで様々な検査に対応できる
- Point 2 ビジュアルプログラミングで操作が簡単
- Point 3 コントローラ内蔵かつ一体型フレームで導入が楽ちん

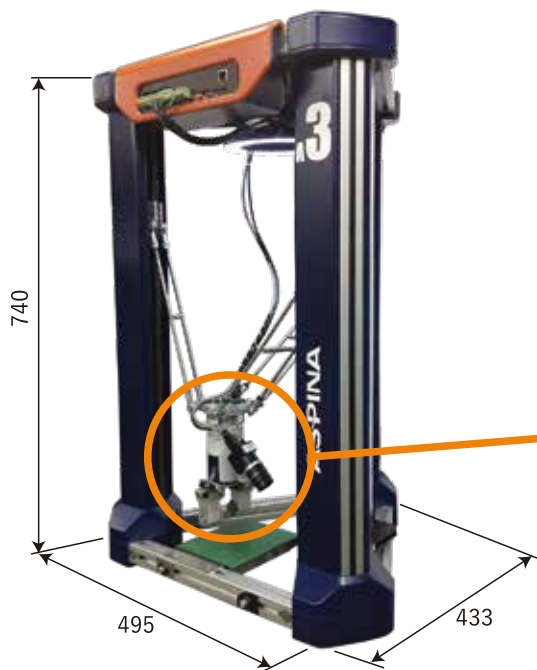


## 仕様

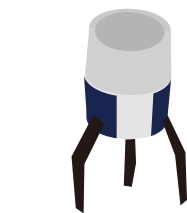
動作エリア	φ280×350mm XYZ (θ軸オプション)
寸法	495mm × 433mm × 740mm
可搬重量	最大3000gまで
本体重量	約15kg (コントローラ込み)
駆動方法	ベルト駆動
動作速度	最高300mm/sec
繰り返し停止精度	±50μm
電源電圧	DC24V±10%
必要電流容量	3A (ロボット単体) ~10A (ツール/外部軸接続時)
I/O仕様	デジタル接点入力11本、デジタル接点出力11本
通信インターフェース	RS485端子、LANコネクタ、USBタイプC
外部インターフェース	外付けオプション2台接続可 (デジタル接点入力、デジタル接点出力、RS485)
その他	ダイレクトティーチング、フォースモード/PC・タブレットによるティーチング対応

※開発中の為、形状・特性は変更の可能性がございます。

## 外観図



組合せ次第で広がる使い方！



アクチュエータ  
(電動ロボットハンド)



カメラ



照明

## 外観検査以外の用途事例

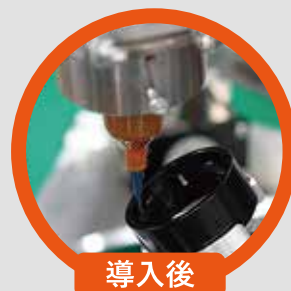
デルタロボットのユニットにはカメラ以外のモジュールも取り付け可能なので、外観検査以外にもご提案が可能です。自動組立装置用途としては接着剤塗布工程やはんだ付け工程での実績もあり、そのほかにも幅広い用途にご利用いただけます。

## 自社組立ラインへの導入 接着剤塗布作業の自動化

1台のデルタロボットで、用途が異なる6種の部品に対し、接着剤の自動塗布を行います。省人化だけでなく、タクトタイムの短縮も実現しました。



導入前



導入後

時間がかかる煩わしい塗布工程も… デルタロボットで自動化！