고정식 산업용 로봇

협동로봇

산업군 : 공항

백드랍 시스템에서 매니퓰레이터 활용

1. 고객이 지정 위치에 캐리어를 위치시킨다.
2. 매니퓰레이터가 물체를 감지하면 툴이 캐리어를 들게 한다.(작동은 손님이 완료버튼을 눌렀을 진행하도록)
3. 매니퓰레이터는 캐리어를 이동시키는 도중에 캐리어의 무게를 측정하고 지상 승무원분이 수화물 스티커를 부착할 수 있도록 앞에 위치하게 한다.
4. 스티커가 부착되면 뒤쪽 컨베이어 벨트 쪽에 물건을 놓는다.