

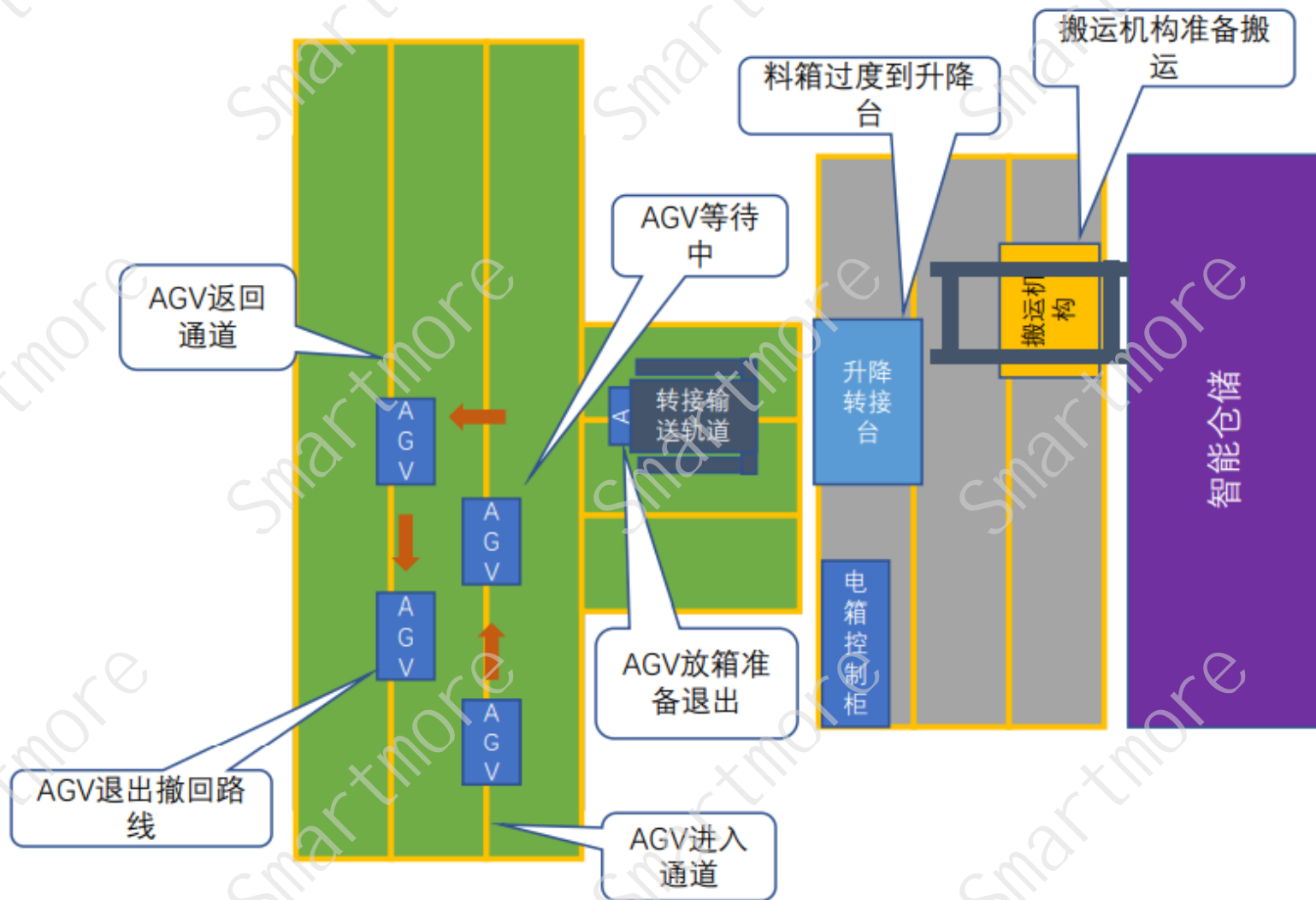


*Jabil-kardex*取料项目方案

Contents (目录)

- **Customer Requirements** (客户需求) 3-4
- **Appearance of machine** (设备外观) 5
- **Action introduction** (动作介绍) 6-11
- **Process and equipment efficiency** (工艺和设备效率) 12
- **Production cycle** (生产周期) 13
- **Contacts** (联系方式) 14

客户需求-1 整机及产品需求

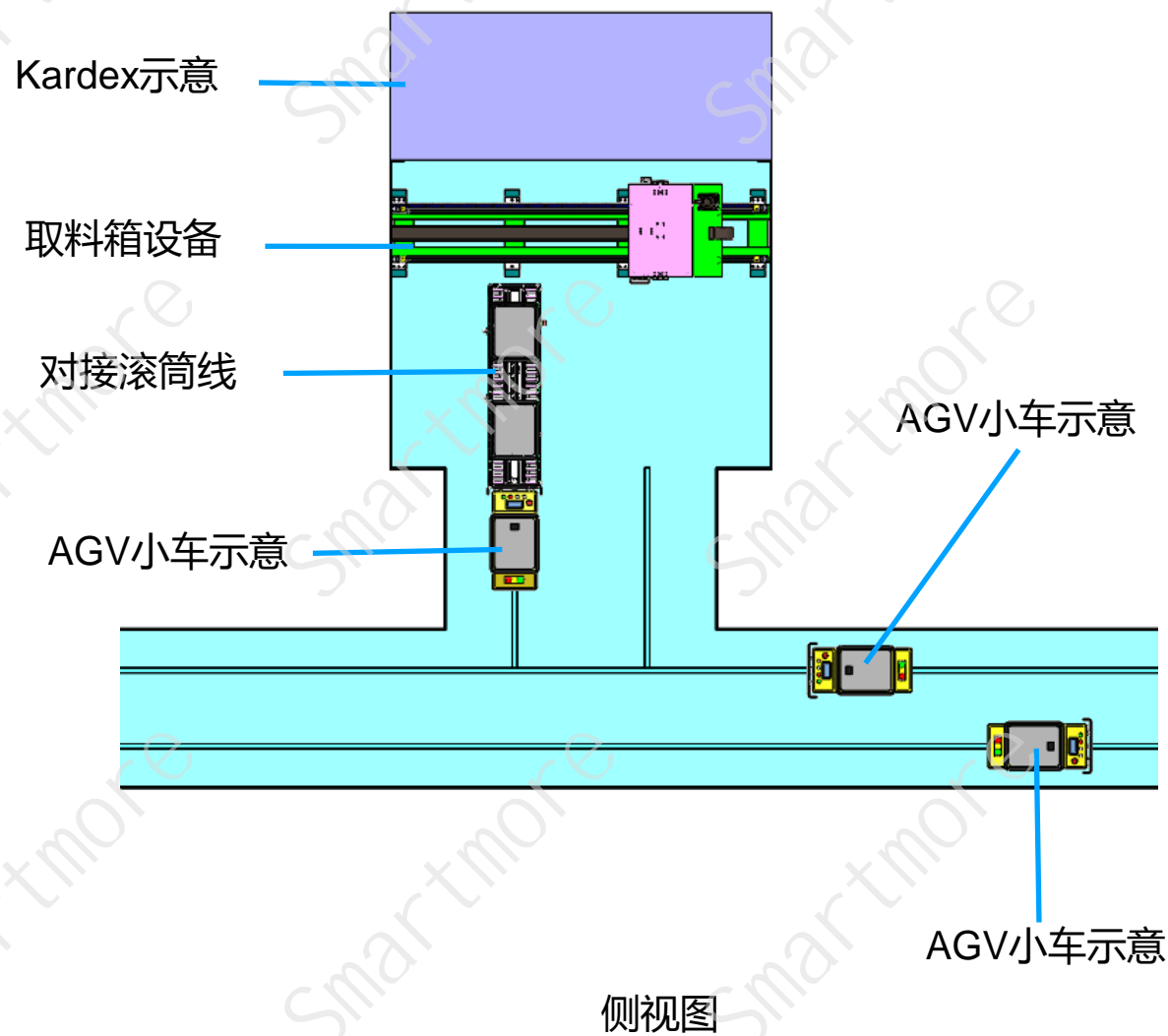
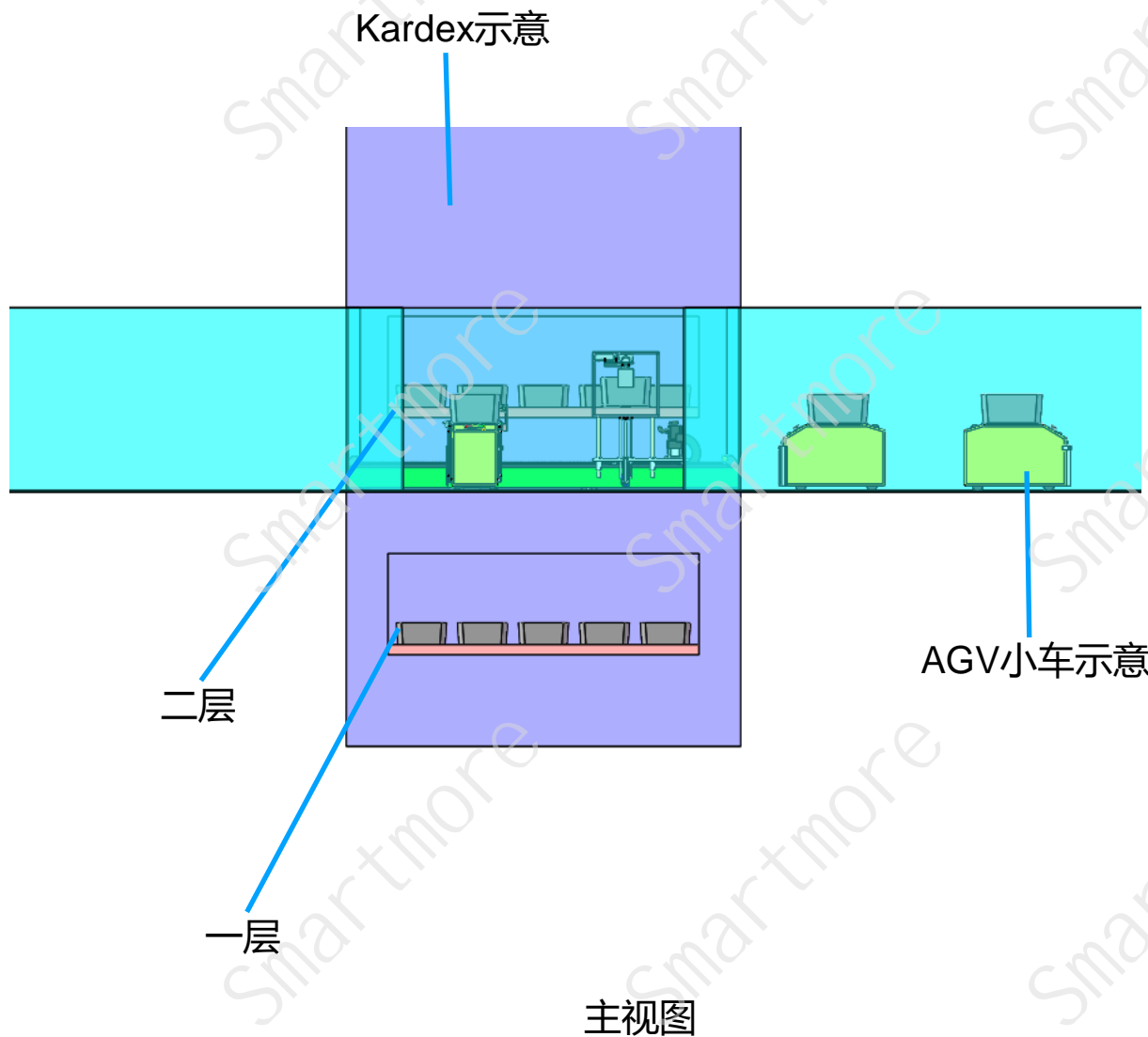


I 客户需求-2

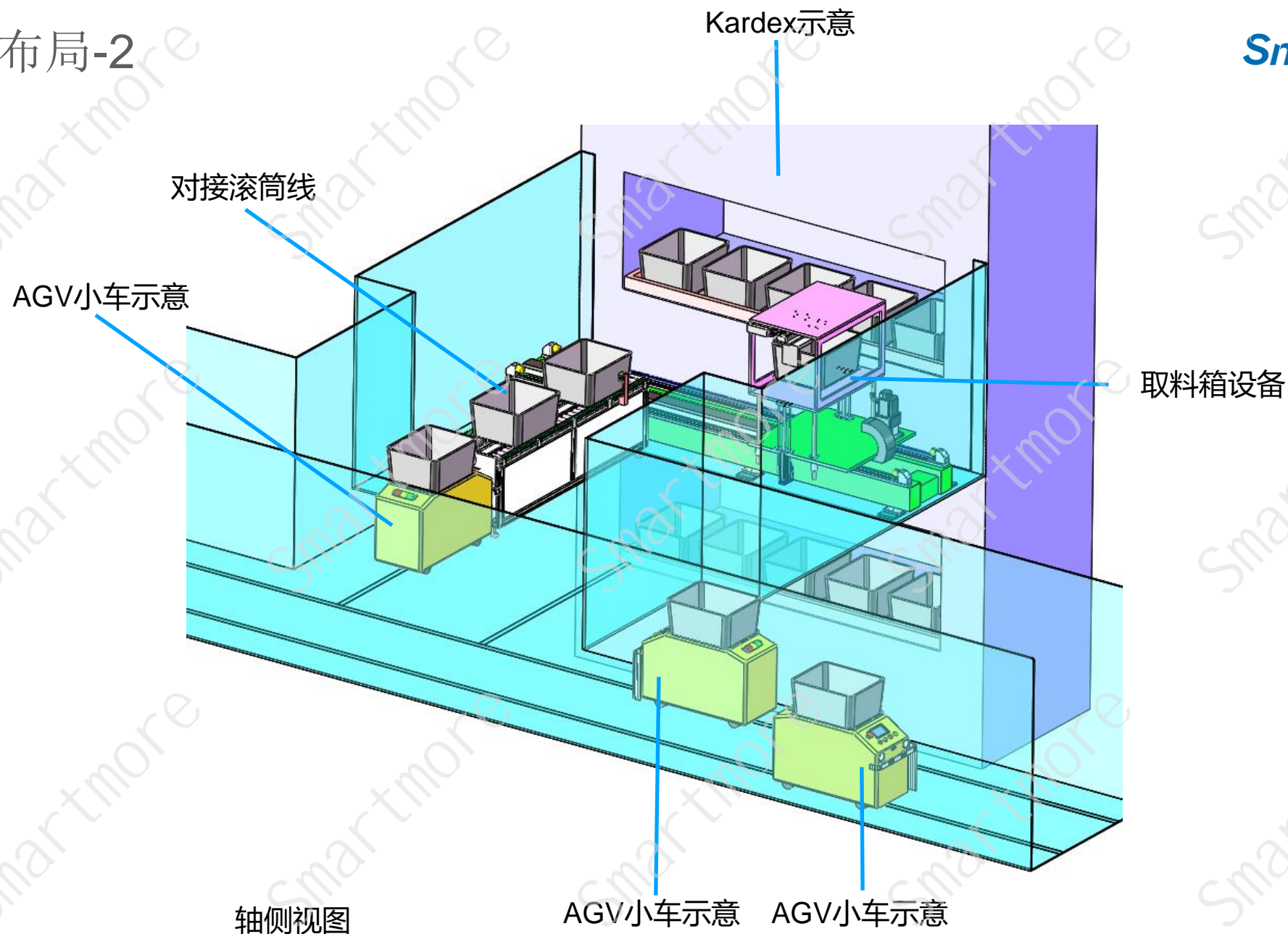
整机及产品需求

序号	描述	说明
1	设备型号	非标定制
2	设备产能	约30S搬运一个料盒
3	设备描述	设备从出料口自动抓取料盒至AGV对接平台；最大负重30KG
4	产品描述	料盒
5	设备尺寸	3600 (L) *2300 (W) *4178 (H)mm(设备尺寸为预估尺寸)
6	设备重复精度	±0.05mm
6	设备负载	最大负重50KG

设备布局-1



设备布局-2



轴侧视图

AGV小车示意

AGV小车示意

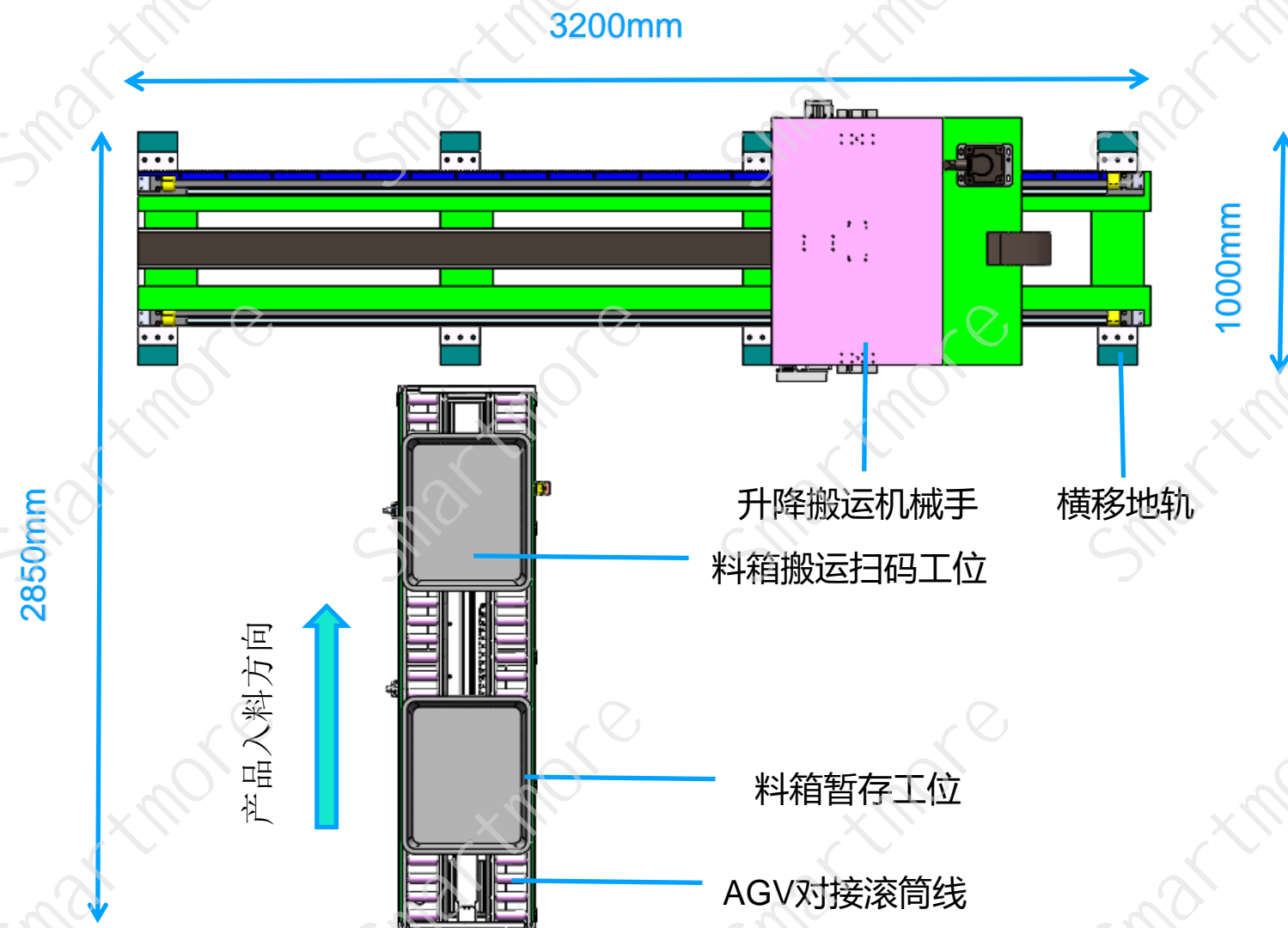
侧视图

设备动作说明-1

SmartMore 思谋

动作组成:

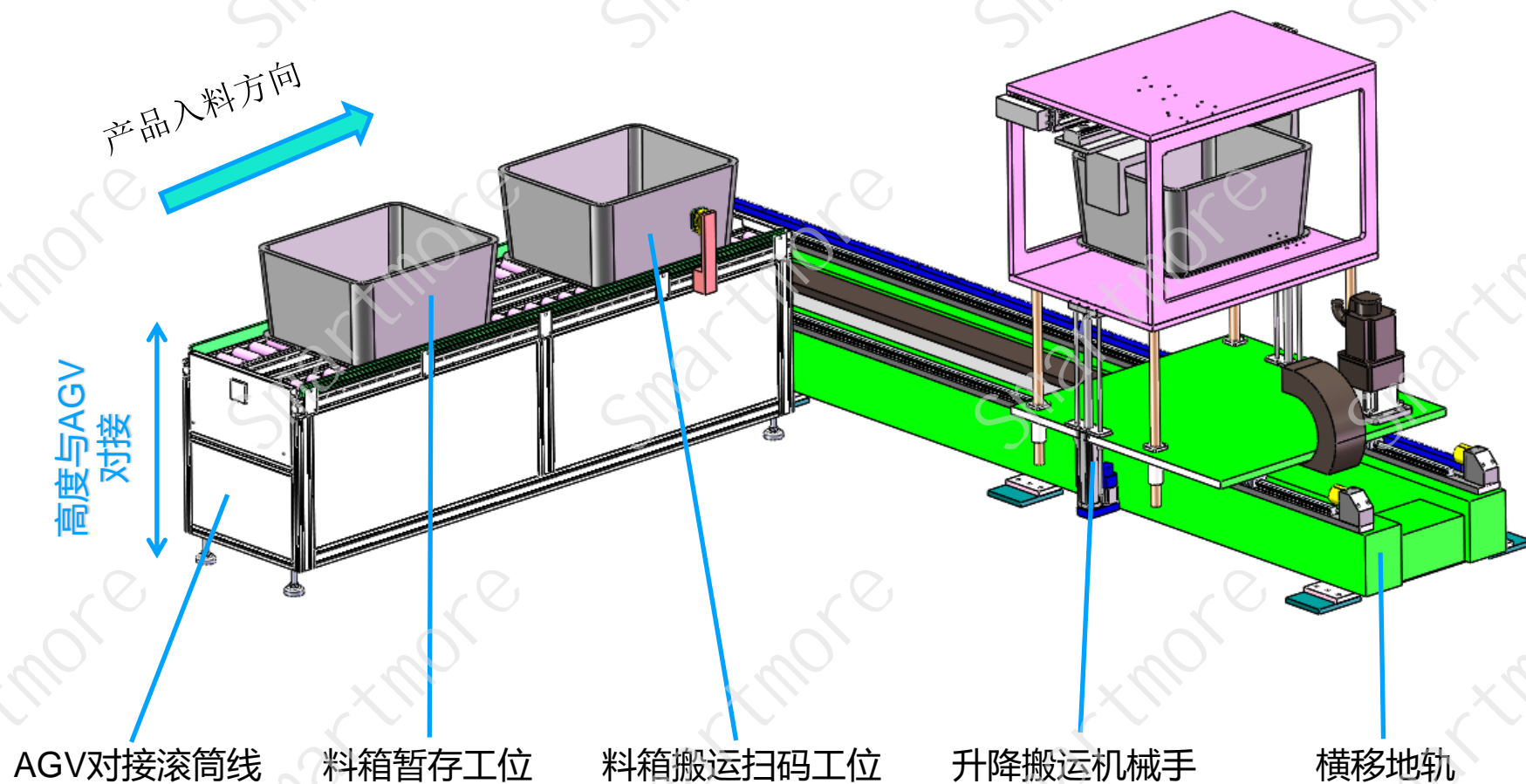
- ◆ AGV对接滚筒线
- ◆ 暂存工位
- ◆ 扫码工位
- ◆ 横移地轨
- ◆ 升降搬运机械手



设备动作说明-2

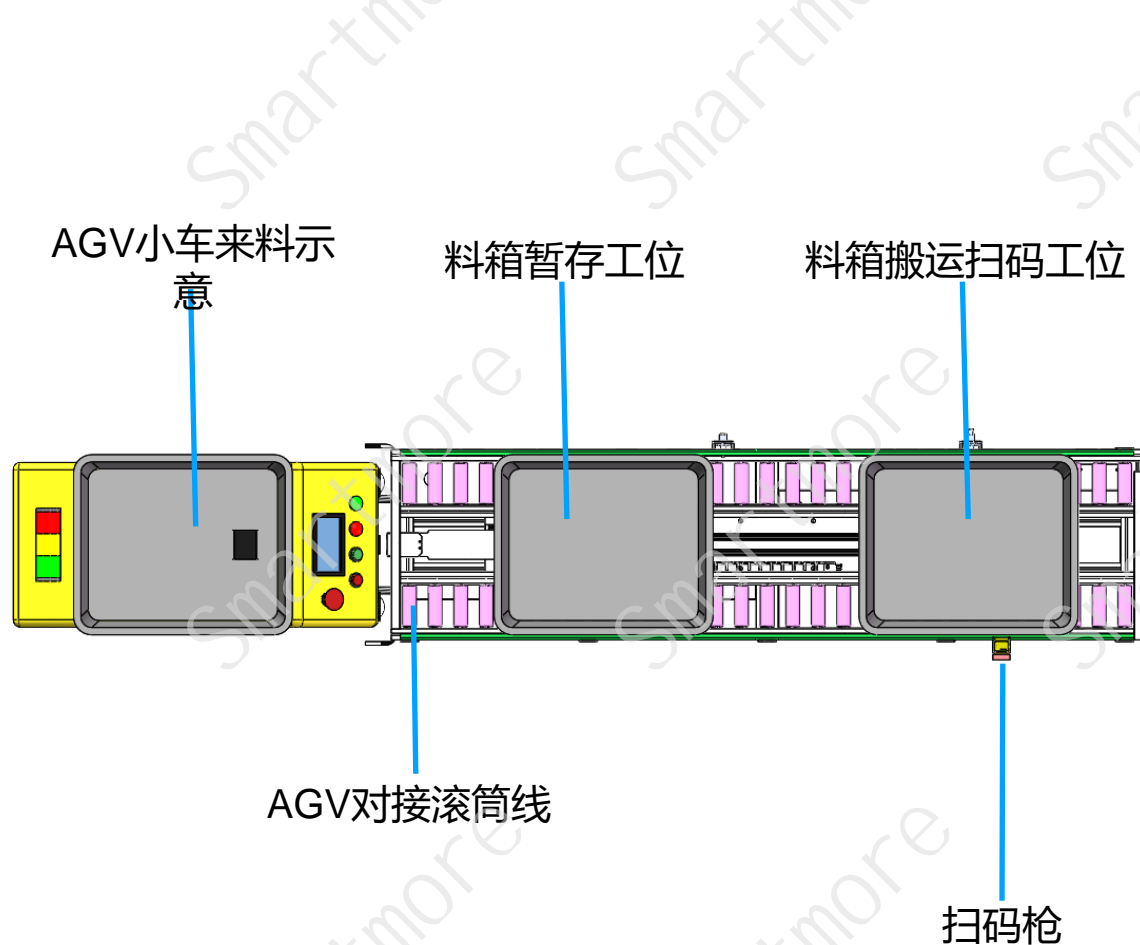
动作组成:

- ◆ AGV对接滚筒线
- ◆ 暂存工位
- ◆ 扫码工位
- ◆ 横移地轨
- ◆ 升降搬运机械手

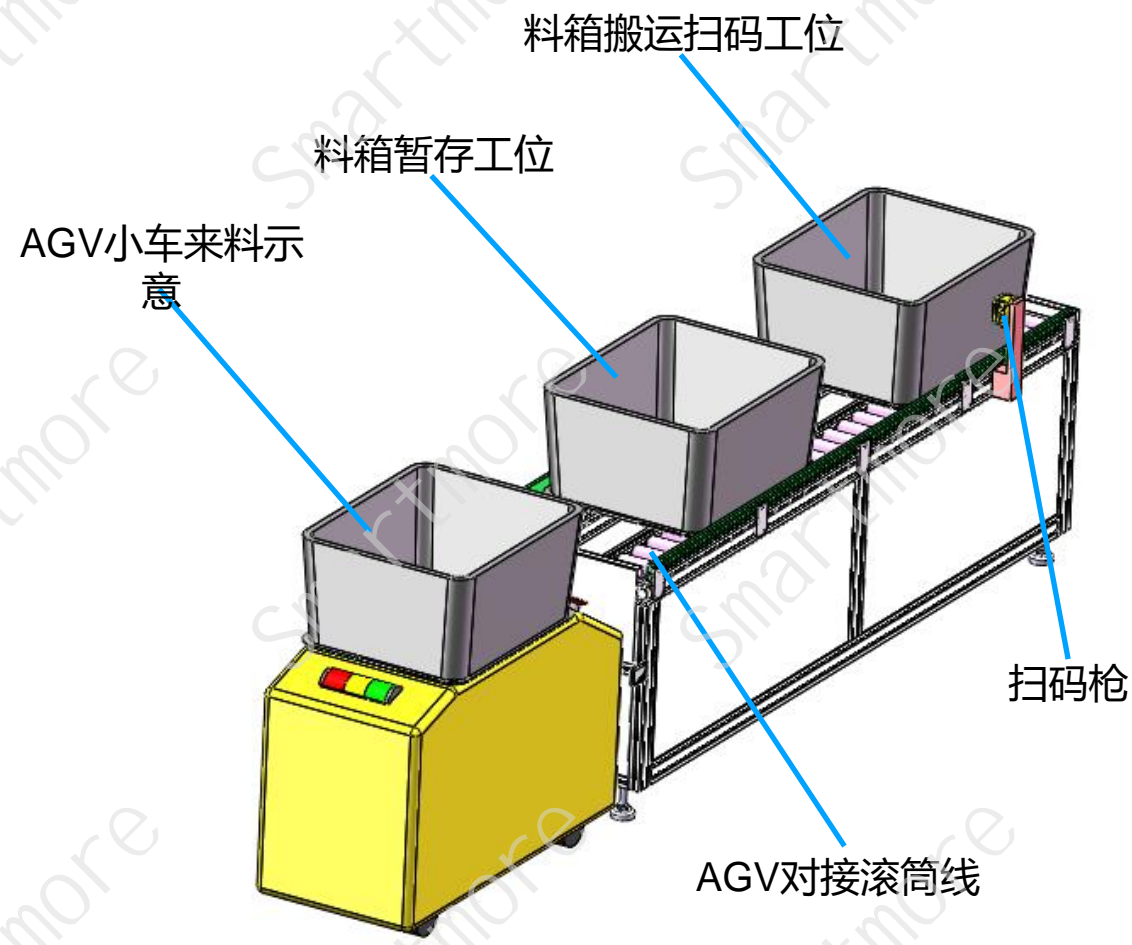


设备动作说明-3

AGV对接滚筒线



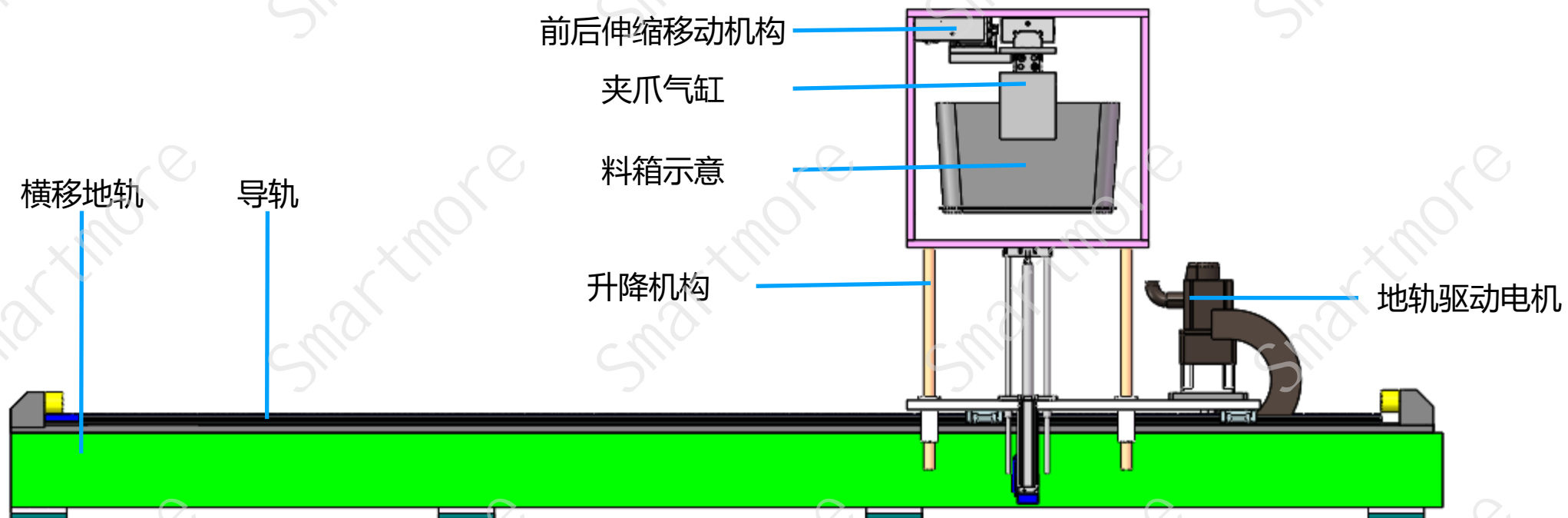
俯视图



轴侧视图

设备动作说明-4

横移地轨/升降取放料机械手-1

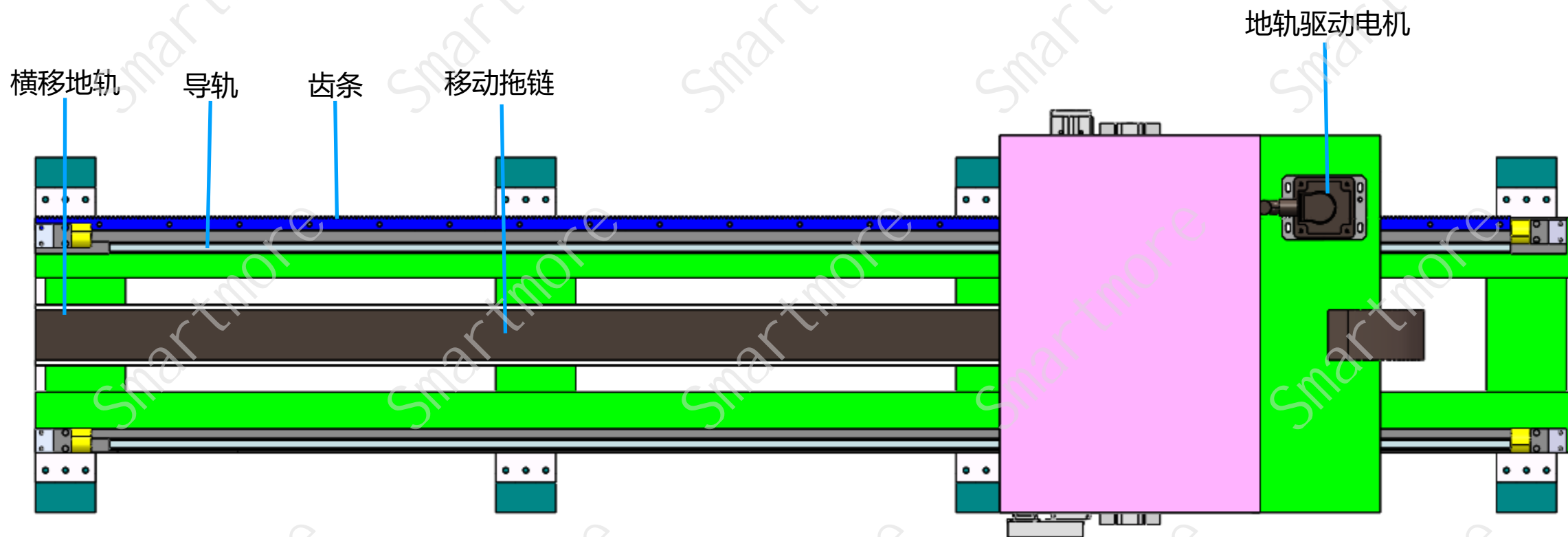


主视图

设备动作说明-5

横移地轨/升降取放料机械手-2

SmartMore 昂谋

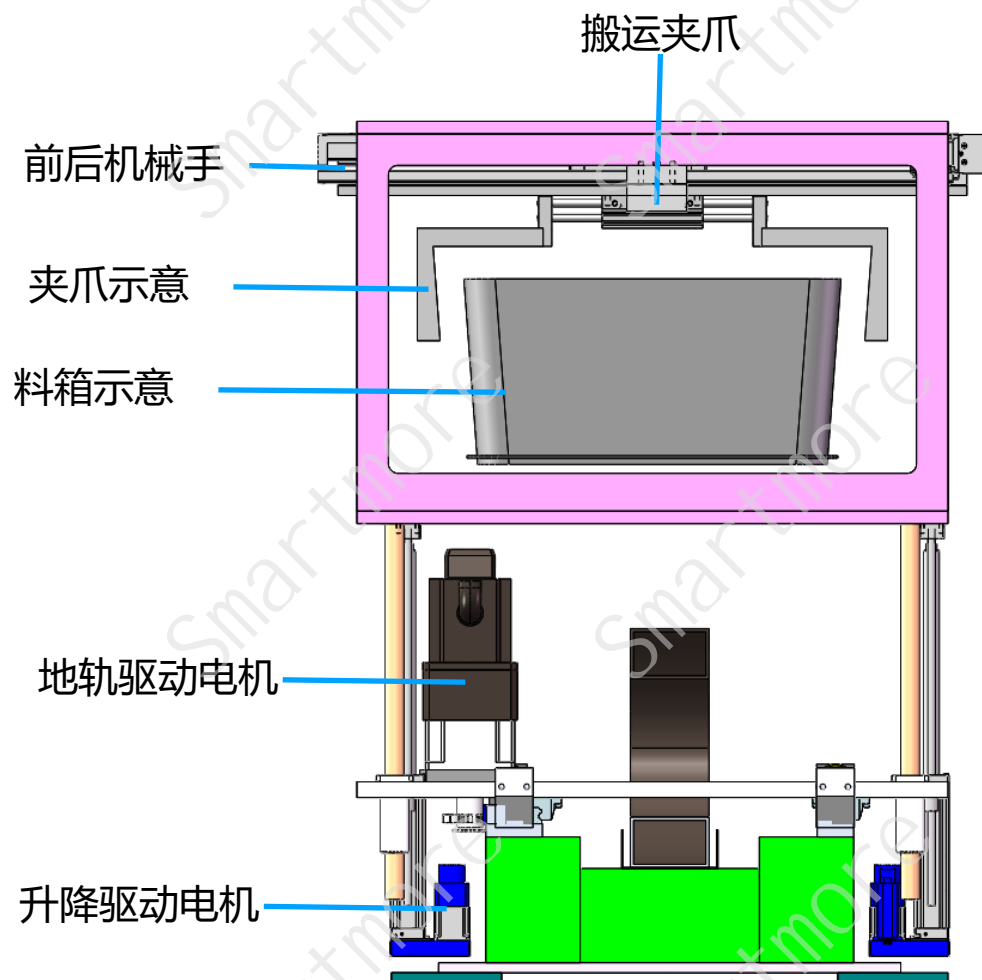


俯视图

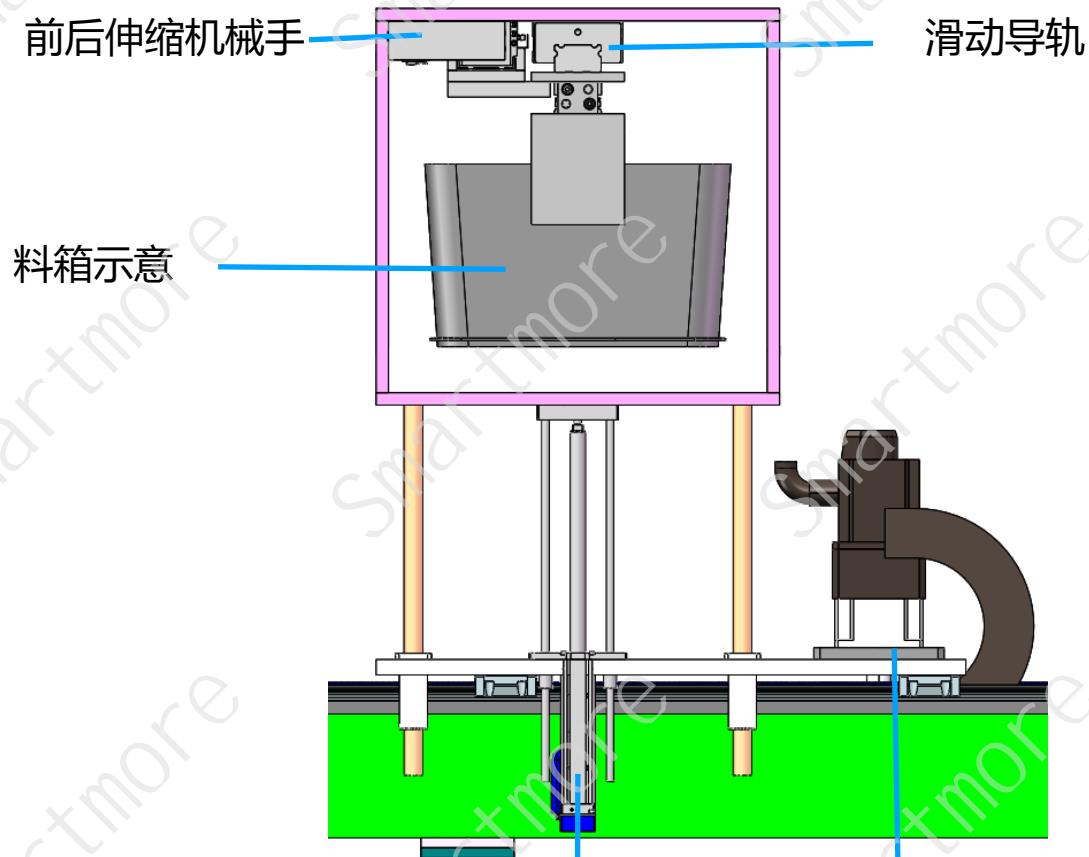
设备动作说明-6

升降取放料机械手

SmartMore 思谋



侧视图



侧视图

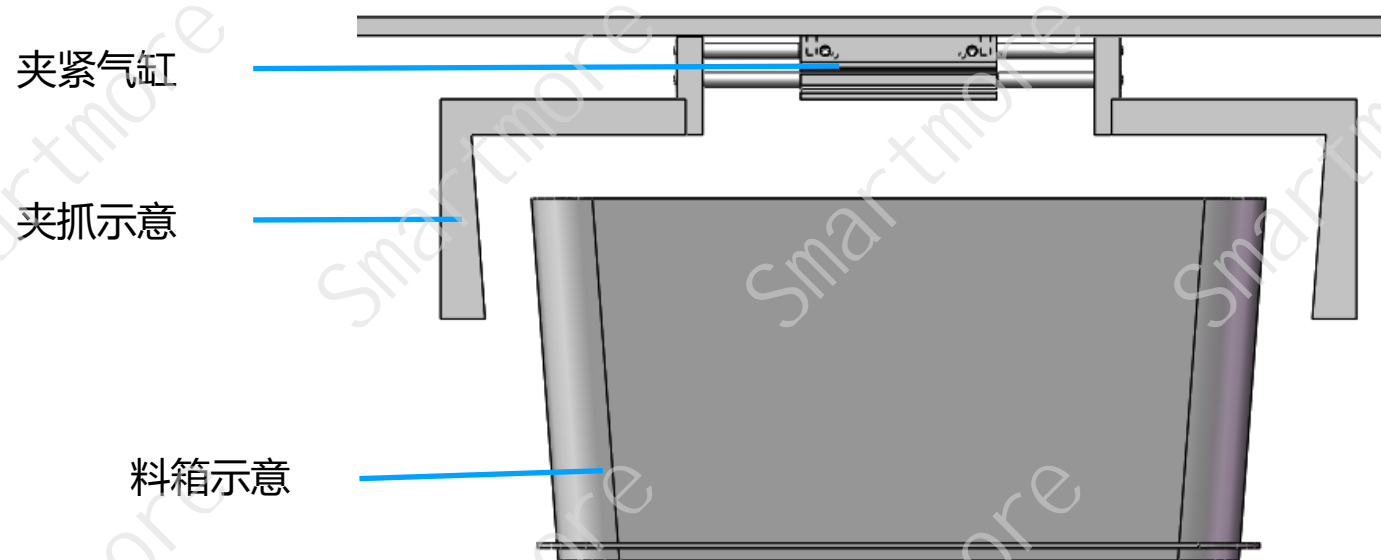
升降驱动电机

地轨驱动电机

设备动作说明-7

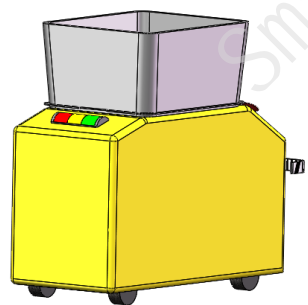
料箱夹取示意

SmartMore 思谋

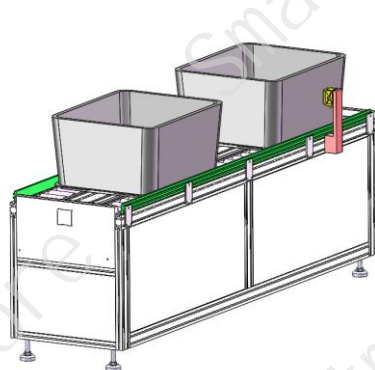


工艺和设备效率

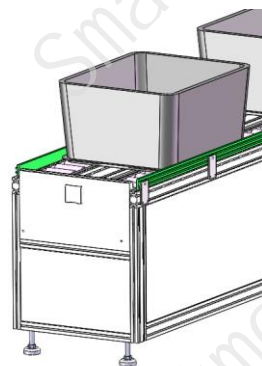
SmartMore 思谋



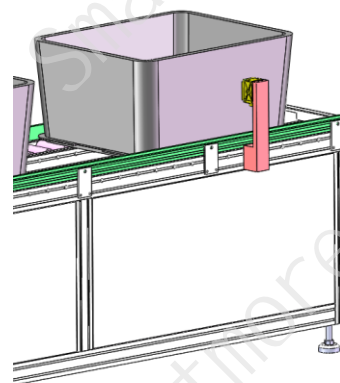
AGV来料



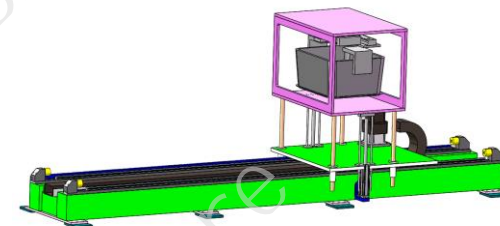
对接滚筒线



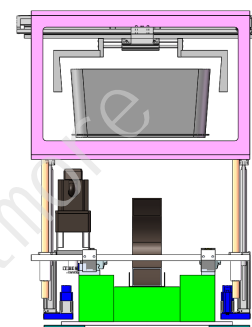
料箱暂存工位



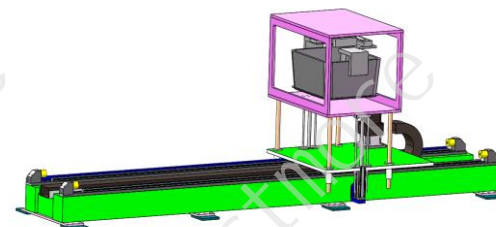
料箱扫码工位



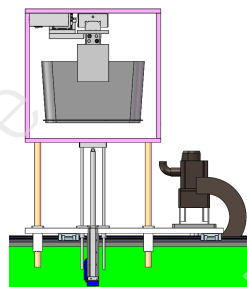
地轨移动到取料位



机械手取料



地轨移动到放料位



机械手放料

设备UPH=1PCS/30S

SmartMore 思谋

谢谢

www.smartmore.com