

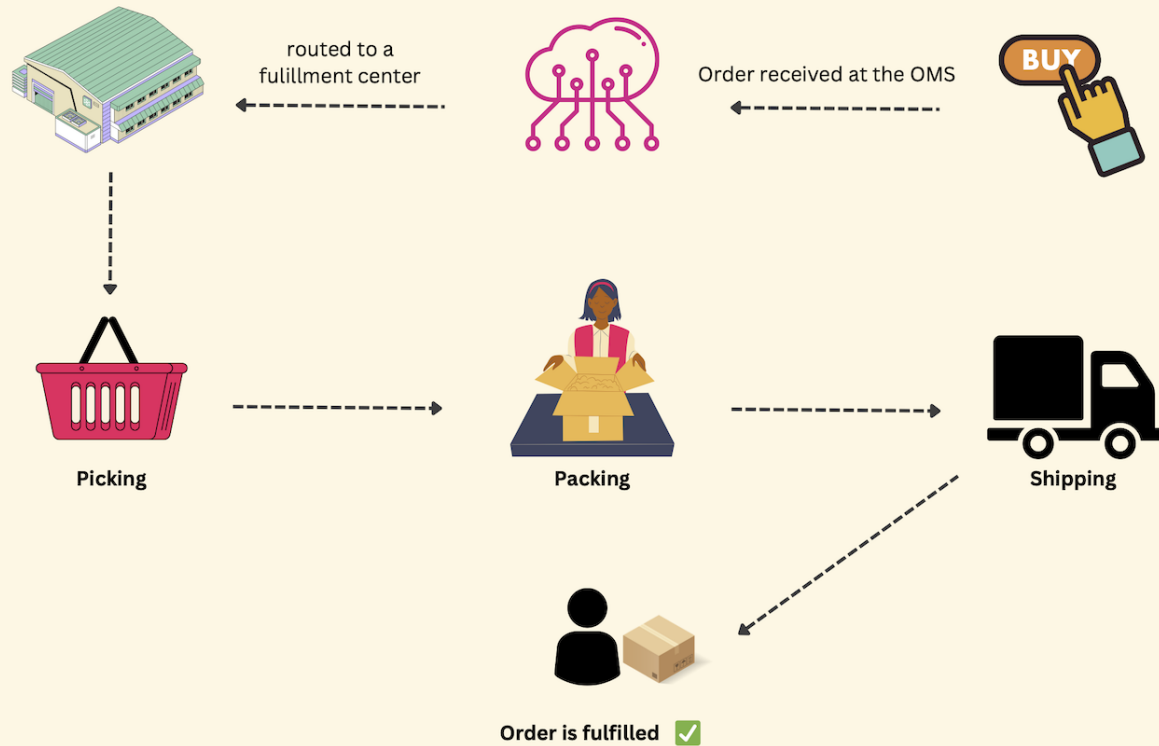
피스피킹 로봇

프로젝트 개요 및 목표 설정





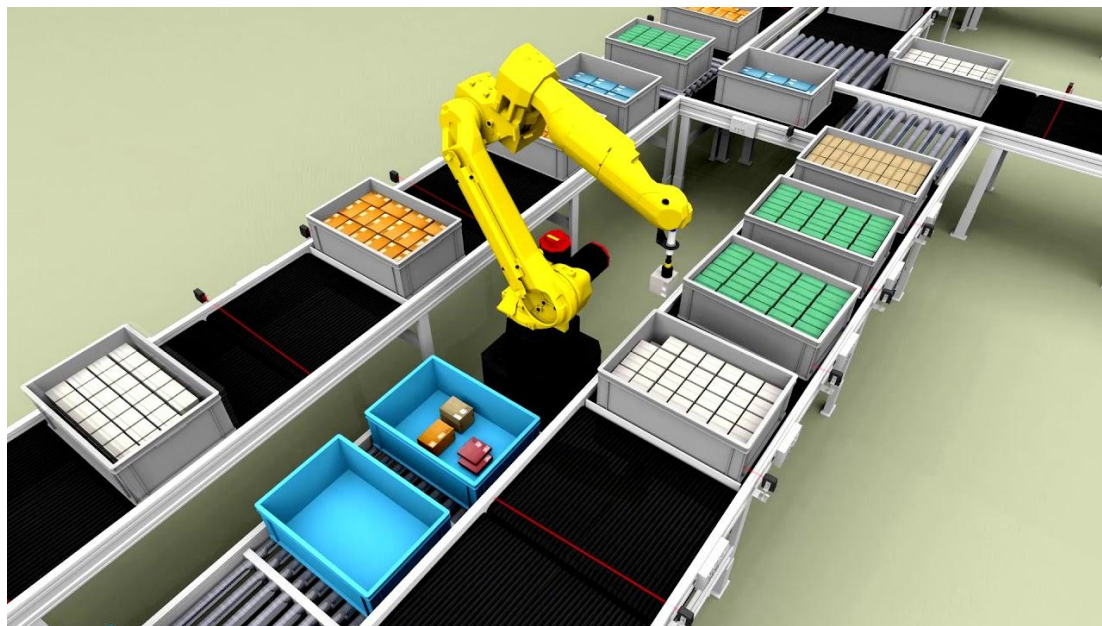
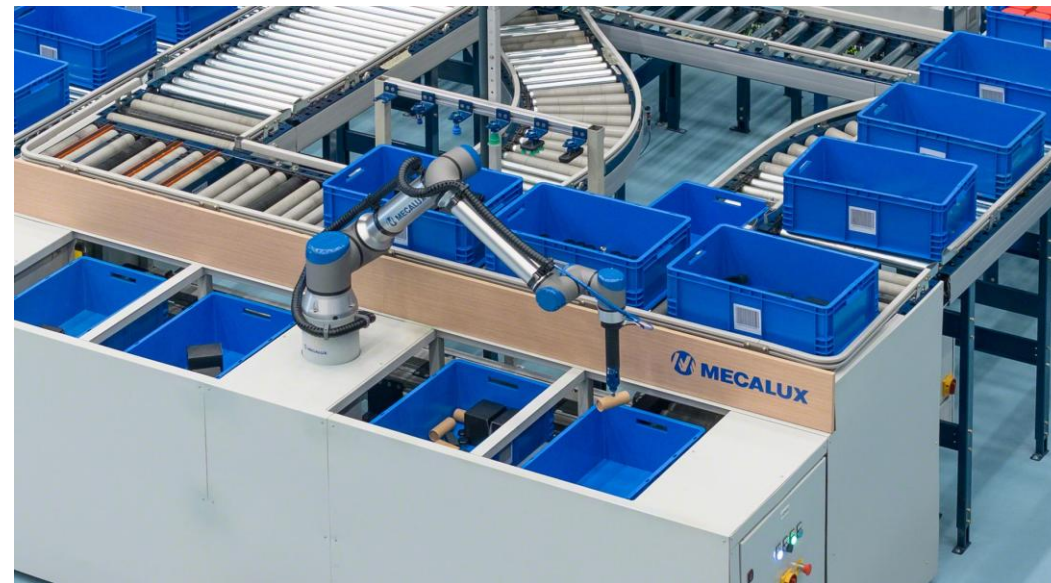
ORDER FULFILLMENT PROCESS



피스피킹 로봇 - 프로젝트 개요 및 목표 설정



피스피킹 로봇 - 프로젝트 개요 및 목표 설정



주요 작업 조건

- SKU 수
- 제품 형태 및 재질
- 최대 무게
- 최소 무게
- 최소 크기
- 최대 크기
- 요구 생산성
- 혼합 여부

로봇의 스펙

- 최대 속도/가속도
- 가반하중
- 작업 반경
- 석션 컵 개수
- 석션 컵 재질
- 그리퍼 유무
- 진공 펌프 유량
- 비전센서 설치 위치
- 리프트 유무
- 협동로봇/산업용 로봇

항목	상태	필요 스펙
SKU 수	5종	<ul style="list-style-type: none">• 최대 속도: 1m/s• 가반하중: 10kg• 작업 반경: 1300mm• 석션 컵 개수: 1개• 석션 컵 재질: 실리콘• 석션 컵 크기: 30파이• 그리퍼 유무: 필요없음• 진공압: -90kPa• 비전센서 설치 위치: 손목• 리프트 유무: 필요없음• 협동로봇/산업용 로봇: 협동로봇
혼합 여부	X	
제품 형태 및 재질	박스, 파우치	
최대 무게	3kg	
최소 무게	500g	
최대 크기	100mm X 100mm X 50mm	
최소 크기	40mm X 40mm X 30mm	
요구 생산성	200개/시간	

