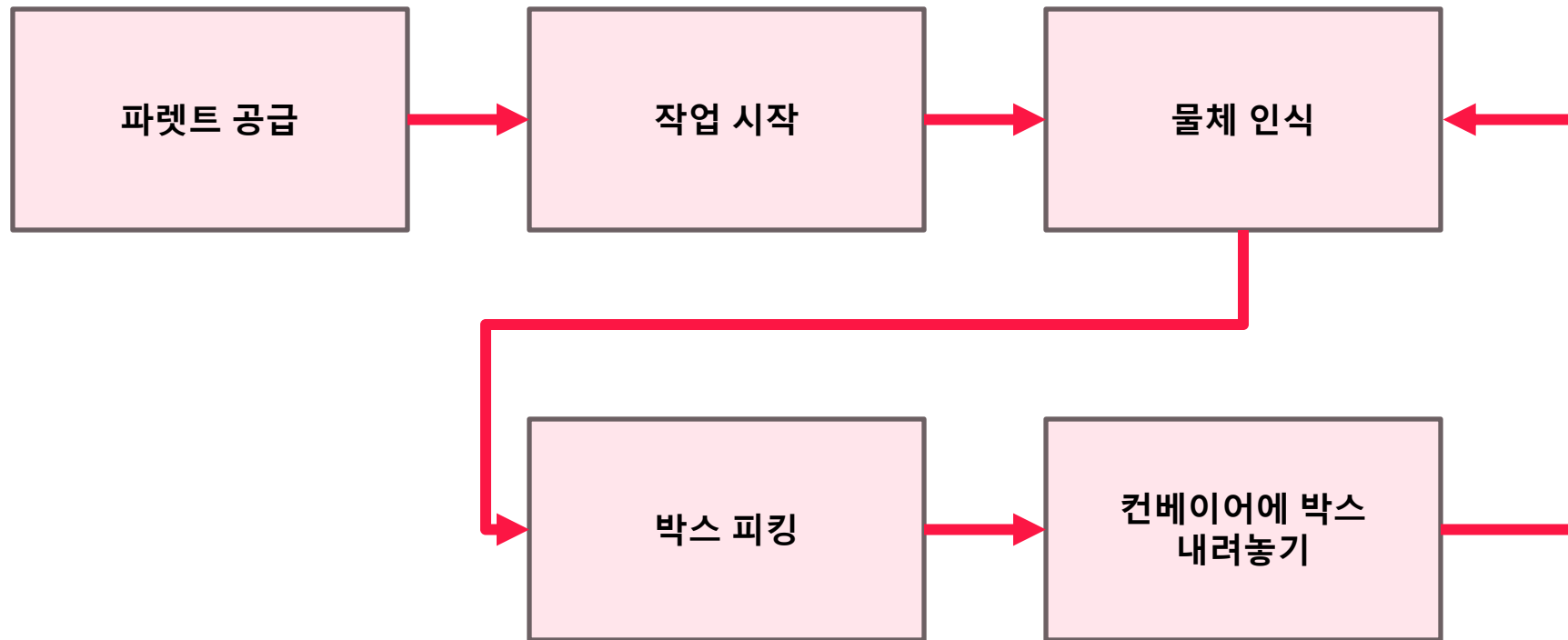


디팔레타이징 로봇

시뮬레이션 환경 구성



항목	상태	필요 스펙
물체의 재질	종이	<ul style="list-style-type: none">• 최대 속도: 1m/s• 가반하중: 10kg• 작업 반경: 1300mm• 석션 컵 개수: 8개• 석션 컵 재질: 실리콘• 석션 컵 크기: 30파이• 그리퍼 유무: 필요없음• 진공압: -90kPa• 비전센서 설치 위치: 손목• 리프트 유무: 필요함• 협동로봇/산업용 로봇: 협동로봇
포장형태	박스	
최대 무게	7kg	
최소 무게	2kg	
최소 크기	200mm X 200mm X 200mm	
최대 크기	400mm X 400mm X 300mm	
요구 생산성	150개/시간	
파렛트 크기	1000mm x 1000mm	
적재 높이	1.0m	



구성요소

- 로봇
- 로봇베이스
- 그리퍼
- 파렛트
- 박스
- 컨베이어
- 투입 인식 센서