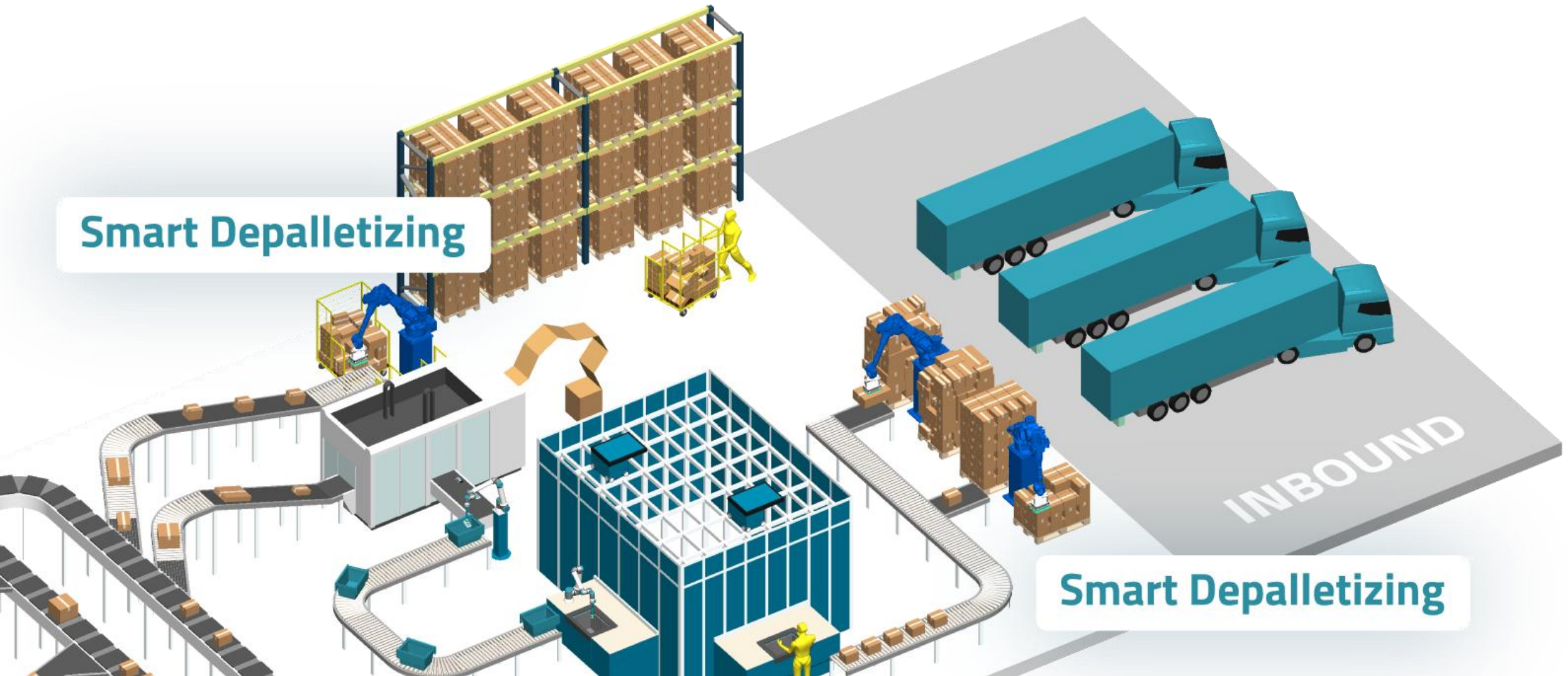


디팔레타이징 로봇

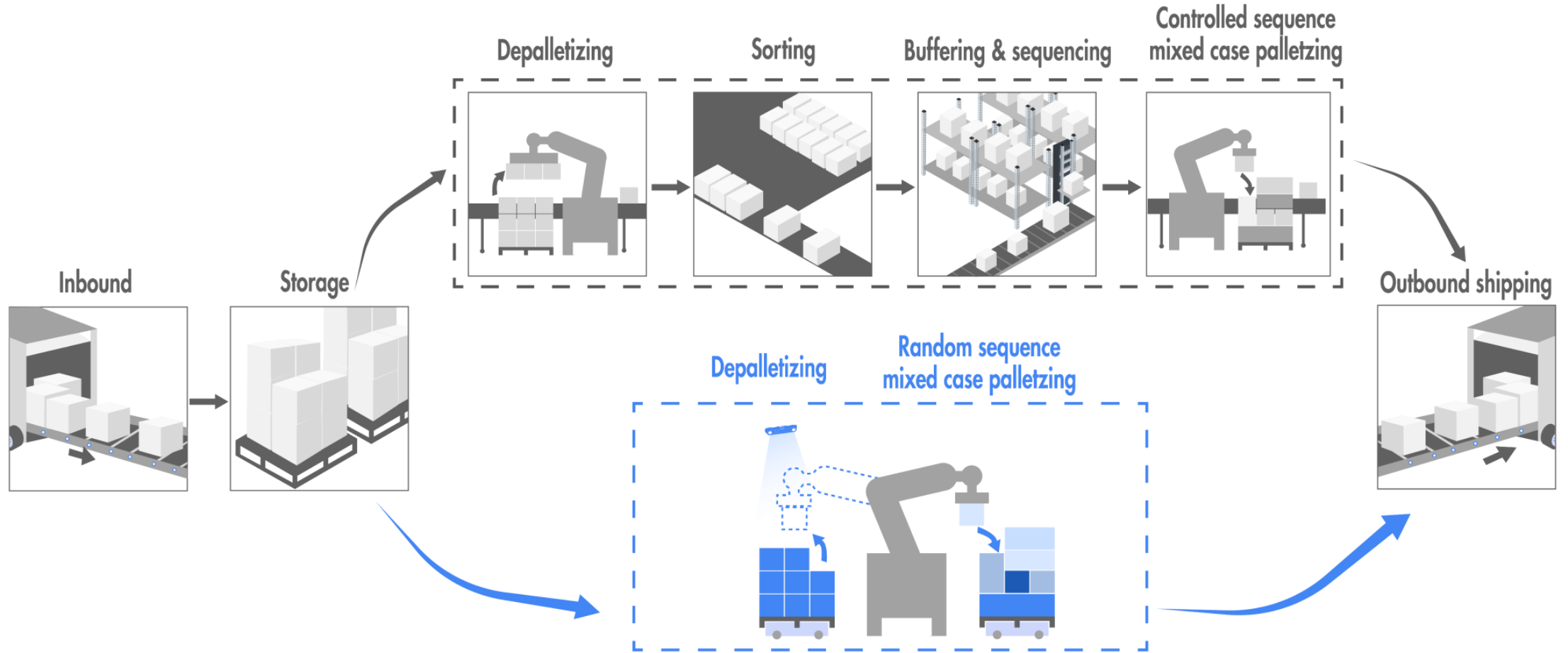
프로젝트 개요 및 목표 설정



Smart Depalletizing



Smart Depalletizing



디팔레타이징 로봇 – 프로젝트 개요 및 목표 설정



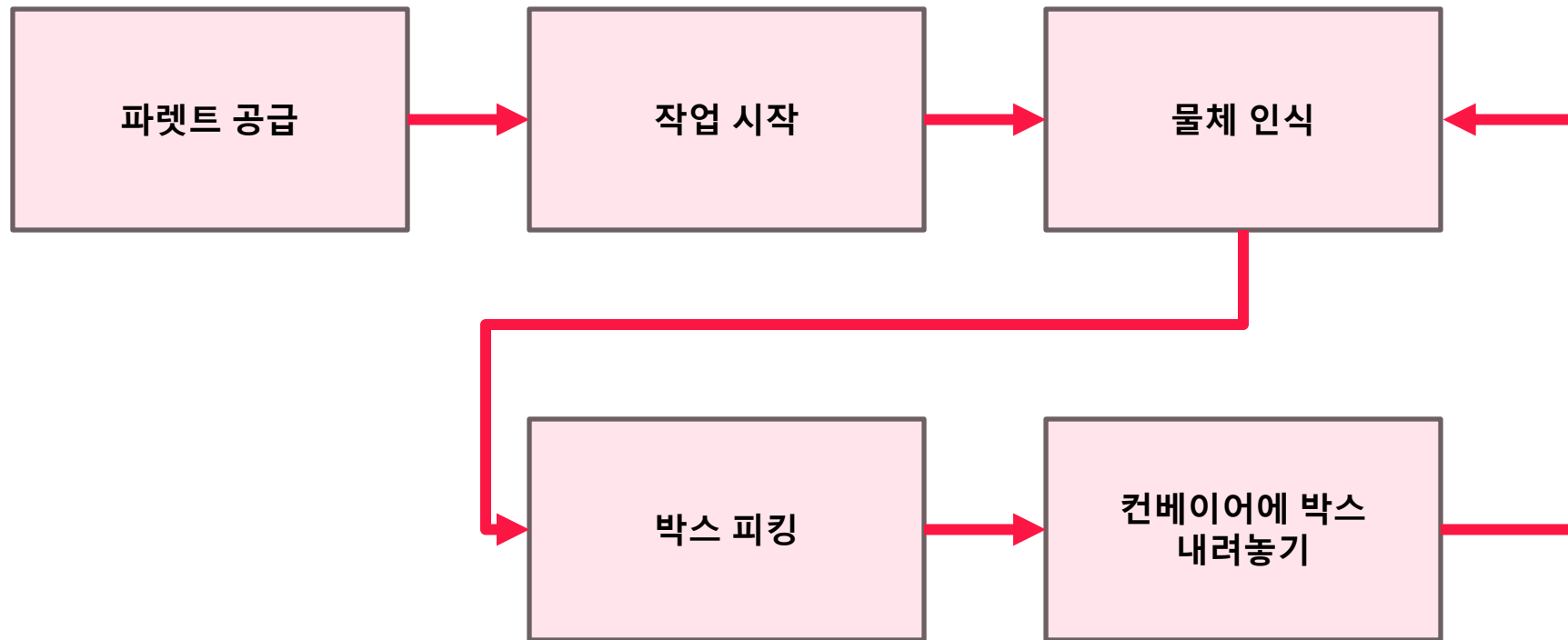
주요 작업 조건

- 물체의 재질
- 포장형태
- 최대 무게
- 최소 무게
- 최소 크기
- 최대 크기
- 요구 생산성
- 파렛트 크기
- 파렛트 높이
- 설치 공간

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
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	



디팔레타이징 로봇 - 프로젝트 개요 및 목표 설정

