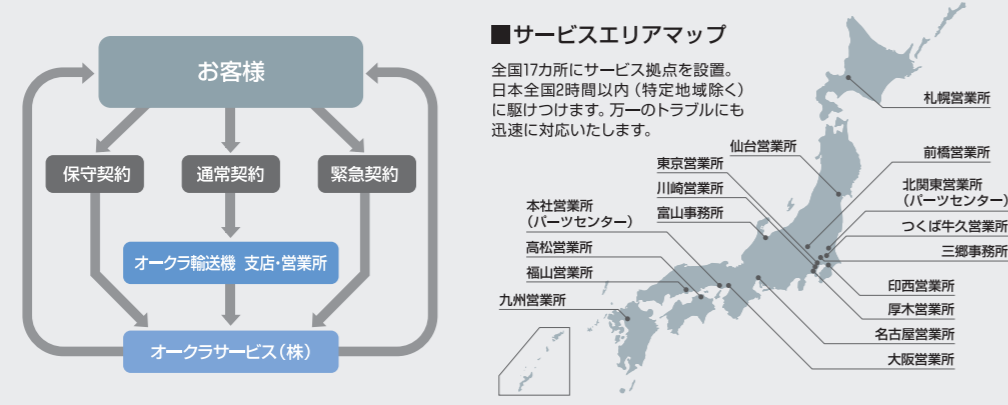


安心して、おまかせください。
オークラなら、サービス体制も万全です。



Okura Service Network
オークラサービス・メンテナンス拠点

- 札幌営業所
〒007-0863 北海道札幌市東区伏古三条4-1-20
TEL(011)788-0061 FAX(011)788-0062
- 仙台営業所
〒984-0032 宮城県仙台市若林区荒井7-40-3
TEL(022)287-0991 FAX(022)390-4666
- 前橋営業所
〒371-0846 群馬県前橋市元総社町83-2
TEL(027)210-7131 FAX(027)255-5400
- 北関東営業所
〒349-1117 埼玉県久喜市南栗橋4-11-6
TEL(0480)53-1701 FAX(0480)53-1555
- 三郷事務所
〒341-0004 埼玉県三郷市上産名633-1
TEL(048)950-0071 FAX(048)950-0072
- つくば牛久営業所
〒300-1233 茨城県牛久市栄町3-187
TEL(029)872-9531 FAX(029)872-9533
- 東京営業所
〒103-0013 東京都中央区日本橋人形町3-11-7 山西ビル
TEL(03)5644-0565 FAX(03)5644-7508
- 川崎営業所
〒210-0804 神奈川県川崎市川崎区藤崎3-5-1 トークビル川崎ビル
TEL(044)288-2611 FAX(044)288-2613
- 印西営業所
〒270-1337 千葉県印西市草葉1044 NTビル102号室
TEL(0476)47-4681 FAX(0476)47-4683
- 厚木営業所
〒243-0021 神奈川県厚木市岡田1-13-32
TEL(046)229-7361 FAX(046)229-7362
- 名古屋営業所
〒485-0059 愛知県小牧市小木東1-154-1
TEL(0568)71-5071 FAX(0568)71-5078
- 富山事務所
〒930-0108 富山県富山市本郷中部203-2
TEL(076)434-1691 FAX(076)434-1692
- 大阪営業所
〒561-0822 大阪府豊中市三国2-2-25
TEL(06)4867-6111 FAX(06)4867-6113
- 本社営業所
〒675-0014 兵庫県加古川市野口町古大内900
TEL(079)425-0530 FAX(079)425-0804
- 福山営業所
〒721-0942 広島県福山市引野町3-31-11
TEL(084)946-6407 FAX(084)946-6408
- 高松営業所
〒761-8073 香川県高松市太田下町2429-3
TEL(087)868-9961 FAX(087)868-0793
- 九州営業所
〒841-0048 佐賀県鳥栖市藤木町1-14
TEL(0942)83-5005 FAX(0942)83-5073

オークラ
オークラ輸送機株式会社
<https://www.okurayusoki.co.jp/>



- 東京本部・東京支店 〒111-0053 東京都台東区浅草橋1-22-16 ヒューリック浅草橋ビル
TEL(03)5823-1200(代) FAX(03)5823-1201
- 札幌営業所 〒007-0863 北海道札幌市東区伏古三条4-1-20
TEL(011)788-0090(代) FAX(011)788-0091
- 仙台営業所 〒984-0032 宮城県仙台市若林区荒井7-40-3
TEL(022)288-2156(代) FAX(022)288-2158
- 北関東営業所 〒349-1117 埼玉県久喜市南栗橋4-11-6
TEL(0480)53-1101(代) FAX(0480)53-0888
- 南関東営業所 〒243-0021 神奈川県厚木市岡田1-13-32
TEL(046)227-5660(代) FAX(046)227-5666
- 名古屋支店 〒460-0002 愛知県名古屋市中区丸の内1-15-20 ie 丸の内ビルディング
TEL(052)209-5930(代) FAX(052)209-5935
- 大阪支店 〒561-0822 大阪府豊中市三国2-2-25
TEL(06)4867-7000(代) FAX(06)4867-7002
- 兵庫営業所 〒675-8675 兵庫県加古川市野口町古大内900
TEL(079)454-3203(代) FAX(079)454-3202
- 四国営業所 〒761-8073 香川県高松市太田下町2429-3
TEL(087)868-9939(代) FAX(087)868-9936
- 広島営業所 〒730-0002 広島県広島市中区白島中町15-18 グランピア白島中町ビル
TEL(082)228-6121(代) FAX(082)227-5249
- 九州営業所 〒841-0048 佐賀県鳥栖市藤木町1-14
TEL(0942)83-9411(代) FAX(0942)83-9415
- 本社・工場 〒675-8675 兵庫県加古川市野口町古大内900
TEL(079)426-1181(大代) FAX(079)426-1324
- 三木第一工場 〒673-0443 兵庫県三木市別所町巴7
TEL(0794)83-1200(代) FAX(0794)83-3088
- 三木第二工場 〒673-0444 兵庫県三木市別所町東運田722-1
TEL(0794)82-3100(代) FAX(0794)82-3104
- 加古川東工場 〒675-0103 兵庫県加古川市平岡町高畑520-20 加古川東工業団地内
TEL(079)454-3100(代) FAX(079)454-3110
- シンガポール (OFAS)
211 Henderson Road #08-04 Henderson Industrial Park Singapore 159552
TEL+65-6276-1711 FAX+65-6276-7211
- マレーシア (OFAS)
No. 24, Jalan Serendah 26/41, Hicom Industrial Estate, 40400 Shah Alam, Selangor, Malaysia
TEL+60-3-5886-2999 FAX+60-3-5886-2997
- タイ (TRUE Okura)
29/1 Piya Place Building, 7th Floor, Room No. 7 F, Soi Langsuan, Ploenchit Rd., Lumpini, Patumwan, Bangkok 10330 Thailand
TEL+66-2-254-1530~2 FAX+66-2-254-1533
- 中国・上海 (上海大庫機械)
上海市長寧区遊藝路100号虹橋南豊城A樓2002-04单元
TEL+86-21-6275-9825 FAX+86-21-6275-9826
- 中国・嘉興 (大庫機械(嘉興))
浙江省嘉興市經濟技術開發区 鳴羊路東北標準工場区1号標準工場
TEL+86-573-8233-6088 FAX+86-573-8233-6188
- アメリカ (Okura USA)
301 Grove Street, Suite A, Vancouver, WA 98661, U.S.A.
TEL+1-360-735-1952 FAX+1-360-905-1707



**ロボットパレタイザ
Aシリーズ**

Robot Palletizer A Series

高速・安全・省エネ・省スペース。コンパクトなボディに多機能装備。

先端ロボット技術で、パレタイズ工程を自動化。 人的作業をなくし、高まる生産性。

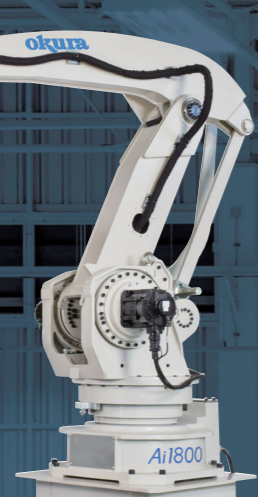
パレタイズ分野のパイオニアとして培ったノウハウを結集し誕生した『ロボットパレタイザAシリーズ』。ハイスペックなロボット本体に加え、オークラが誇るコンベヤなど周辺機器をセットアップすることで、現場に最適なパレタイズシステムをご提供します。



高速タイプ

Ai1800

処理能力:1,720サイクル/h
可搬質量:160kg



高可搬タイプ

Ai1800-W

処理能力:500サイクル/h
可搬質量:350kg



標準タイプ

Ai700

処理能力:700サイクル/h
可搬質量:140kg
160kg (オプション:カウンターウェイト追加)



低速タイプ

A400V

処理能力:400サイクル/h
可搬質量:100kg



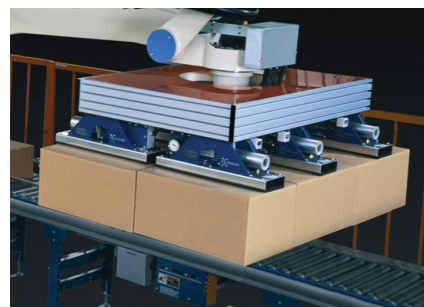
高速・コンパクトタイプ

Ai1800-C

処理能力:1,720サイクル/h
可搬質量:160kg

大きな可搬質量で高能力

可搬質量は、低速タイプのA400Vで100kg、Ai1800-Wなら350kgまで。重いワークでも確実に積付けます。



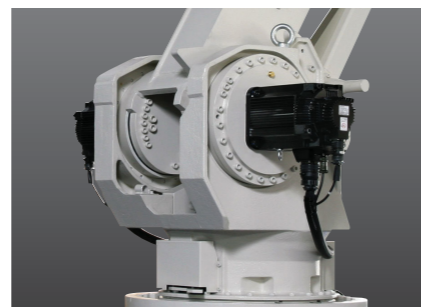
6パレットの広い動作領域

旋回角度 (R軸) 360°のワイドな動作領域により、6パレット積付けまで対応します。



省エネ設計

小型サーボモータを活用した独自の制御機構によって、高効率運転を実現します。



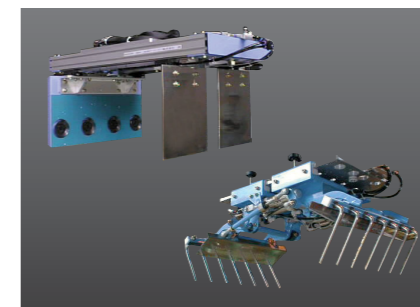
省スペースレイアウト

設置スペースに余裕がない場合、ロボット真下にコンベヤを通したレイアウトやコンパクトタイプのAi1800-Cで対応可能です。



多種多様なロボットハンド

標準ハンドから特殊ハンドまで、様々なロボットハンドを開発。現場の条件に合わせた最適なハンドをご提供しています。



UL、CEマーキング適応

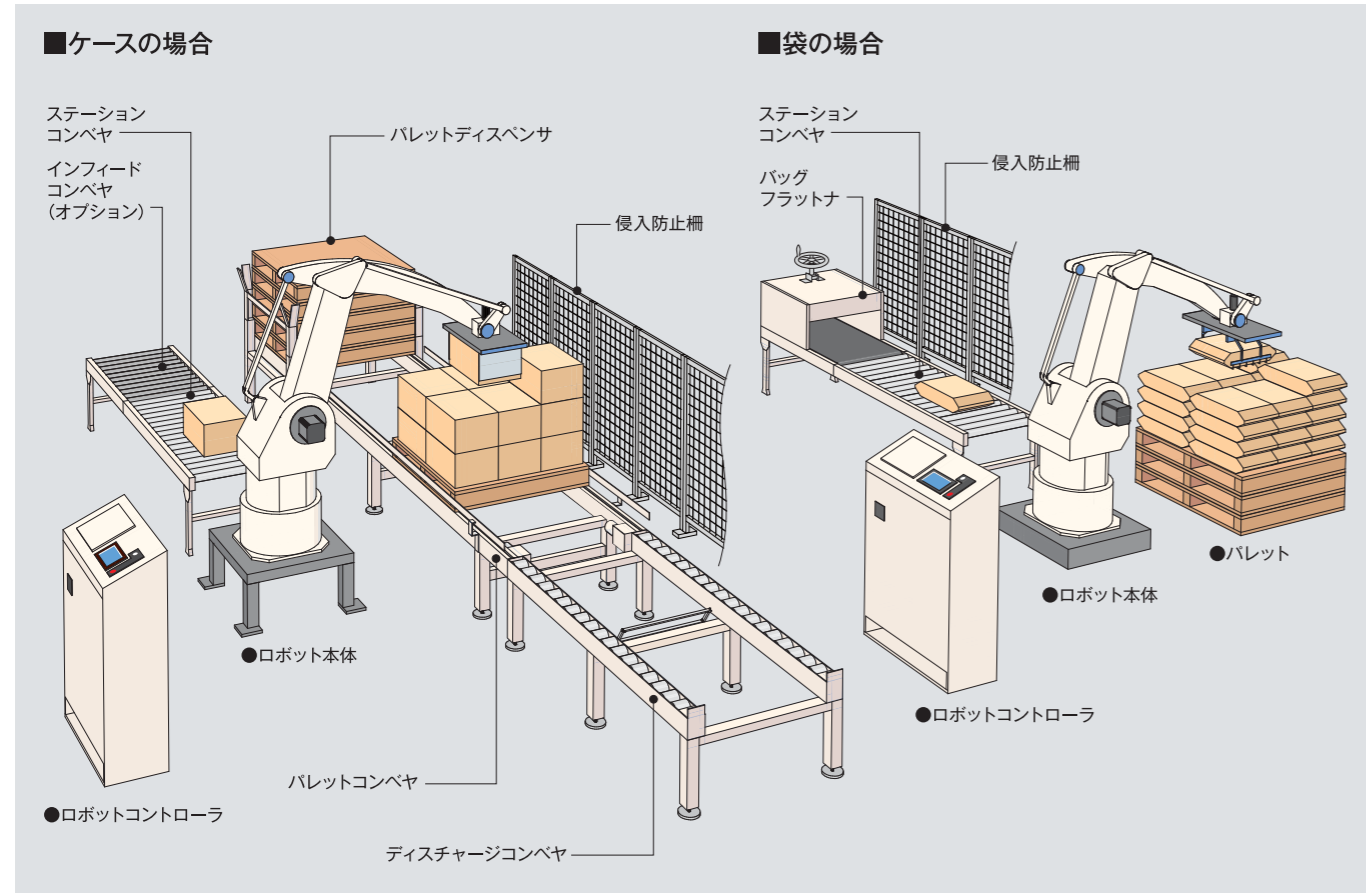
ロボット本体の構造はUL*1とCE*2マーキングの安全規格に適合。国際レベルの安全性に準じています。



*1 米国Underwriters Laboratories Inc
*2 欧州EC指令に適合した安全マーク

最適なシステムを構築するために、豊富な周辺機器を取り揃えています。

■システム構成例



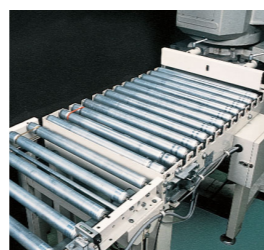
インフィードコンベヤ

ワークを一定間隔でステーションコンベヤに送り込むためのコンベヤです。



バッグフラットナ付きコンベヤ

袋搬送の場合、このバッグフラットナ付きのベルトコンベヤで、袋を平にしてステーションコンベヤへ供給します。



ステーションコンベヤ

ロボットがワークを正しく掴み、持ち上げることができるように、正しい位置にワークを位置決めする働きをします。



パレットディスペンサ

空パレットを一枚ずつパレットコンベヤに自動供給します。



パレットコンベヤ

空パレットを位置決め停止させ、パレタイジングが完了するのを待ちます。



ディスチャージコンベヤ

実パレットを搬出させるまでの間、一時保管します。



侵入防止柵

ロボットの動作領域を囲み、作業者を動作領域から隔離します。



表示灯

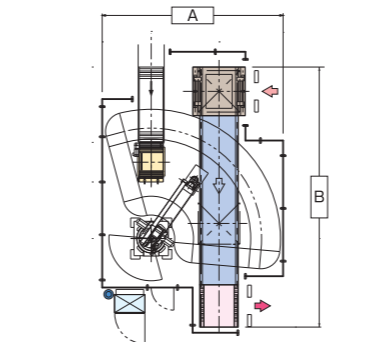
侵入防止柵などに取付けられ、シグナルタワーの色で「運転中」や「作業中」などを表します。

標準レイアウトにより計画、即、稼働が可能です。

※安全対策の選択や積付け条件によりAB寸法は変動します。

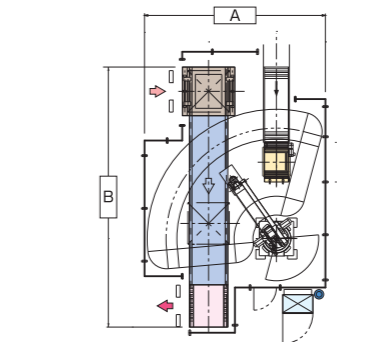
■パレット自動供給レイアウトパターン

■1パレット自動搬送 レイアウト型式 P01111



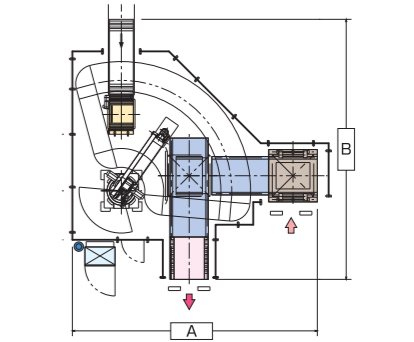
機種名	A	B
Ai1800	5200	7750
Ai1800省スペース	5000	7300
Ai1800-C	4700	7200
Ai1800-C省スペース	4500	7200
Ai700, A400V	5300	7200
Ai700省スペース	4600	7200
A400V省スペース	4700	7200

■1パレット自動搬送 レイアウト型式 P02111



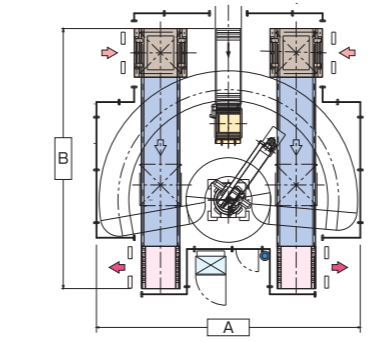
機種名	A	B
Ai1800	5200	7750
Ai1800省スペース	5000	7300
Ai1800-C	4700	7200
Ai1800-C省スペース	4500	7200
Ai700, A400V	5300	7200
Ai700省スペース	4600	7200
A400V省スペース	4700	7200

■1パレット自動搬送 レイアウト型式 P03111



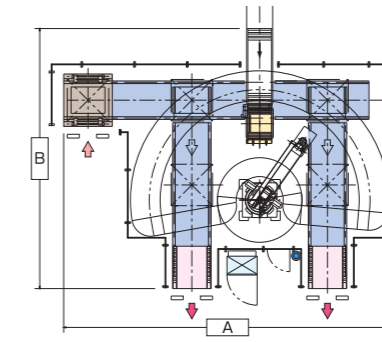
機種名	A	B
Ai1800	6900	5800
Ai1800省スペース	6800	5700
Ai1800-C	6800	5700
Ai1800-C省スペース	6800	5400
Ai700, A400V	6800	6200
Ai700省スペース	6300	5300
A400V省スペース	6700	5950

■2パレット自動搬送 レイアウト型式 P05122



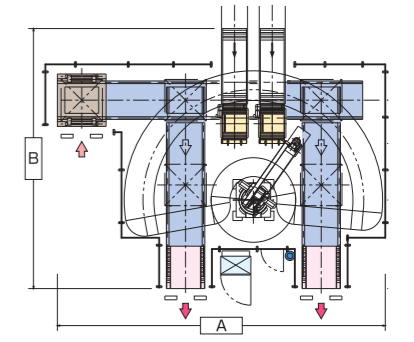
機種名	A	B
Ai1800	7200	8200
Ai1800省スペース	7000	7300
Ai1800-C	6600	7300
Ai1800-C省スペース	6000	7100
Ai700, A400V	7500	7950
Ai700省スペース	6400	7200
A400V省スペース	6800	7650

■2パレット自動搬送 レイアウト型式 P08112



機種名	A	B
Ai1800	9300	6050
Ai1800省スペース	8800	5800
Ai1800-C	8600	5800
Ai1800-C省スペース	8300	5800
Ai700, A400V	9400	6000
Ai700省スペース	8200	5400
A400V省スペース	9100	6000

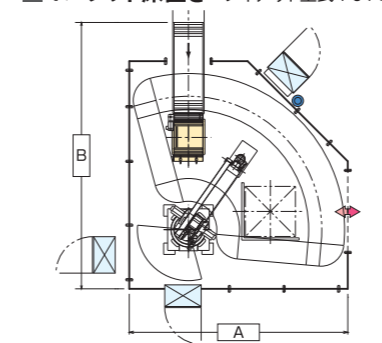
■2パレット自動搬送 レイアウト型式 P10212



機種名	A	B
Ai1800	9300	6050
Ai1800省スペース	8800	5800
Ai1800-C	8600	5800
Ai1800-C省スペース	8300	5800
Ai700, A400V	9400	6000
Ai700省スペース	8200	5400
A400V省スペース	9100	6000

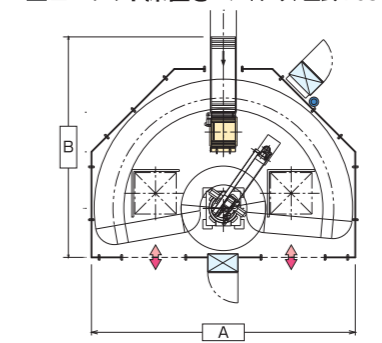
■パレット床置きレイアウトパターン

■1パレット床置き レイアウト型式 F01101



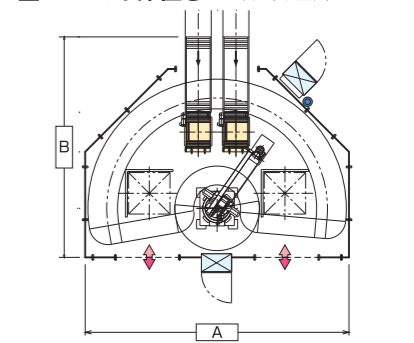
機種名	A	B
Ai1800	5300	5050
Ai1800省スペース	5000	4950
Ai1800-C	5000	4750
Ai1800-C省スペース	4850	4350
Ai700, A400V	5400	5200
Ai700省スペース	4750	4600
A400V省スペース	4750	4600

■2パレット床置き レイアウト型式 F03102



機種名	A	B
Ai1800	7200	5050
Ai1800省スペース	7000	4950
Ai1800-C	6600	4750
Ai1800-C省スペース	6500	4550
Ai700, A400V	7500	5100
Ai700省スペース	6500	4500
A400V省スペース	6800	4800

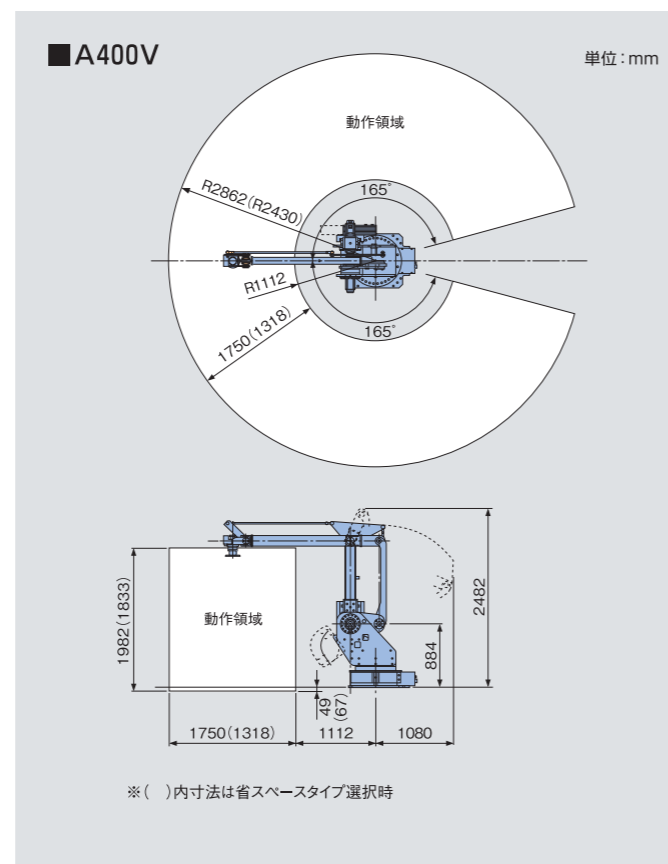
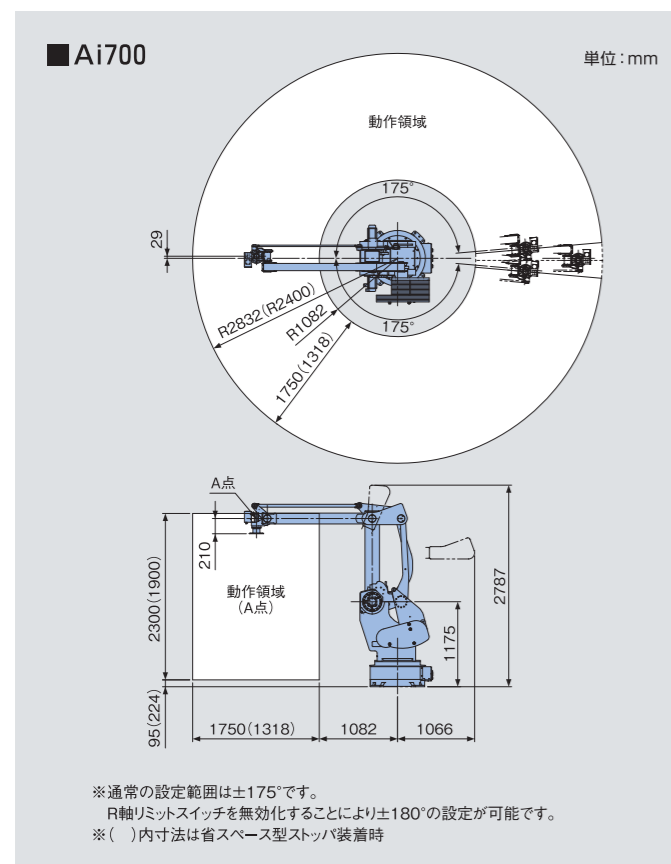
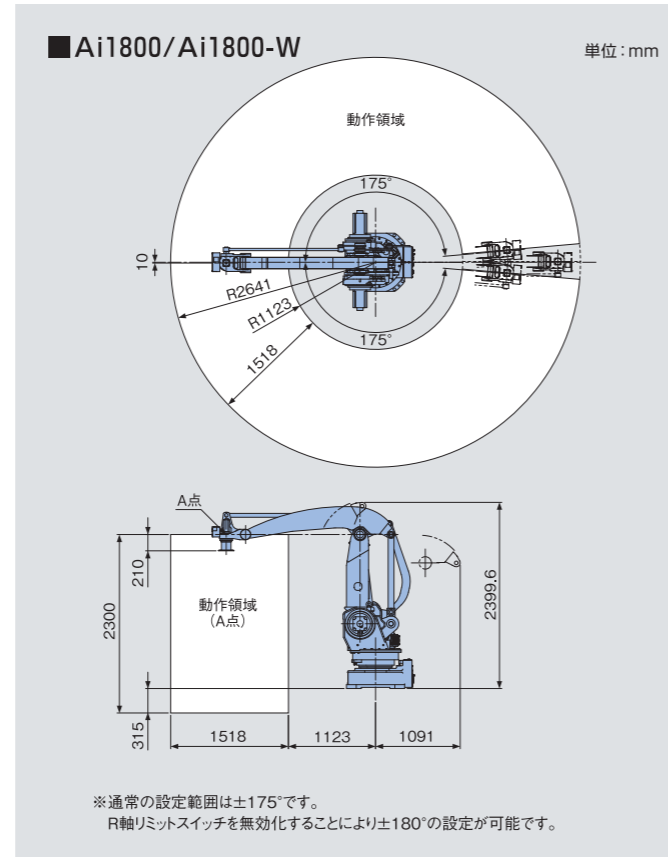
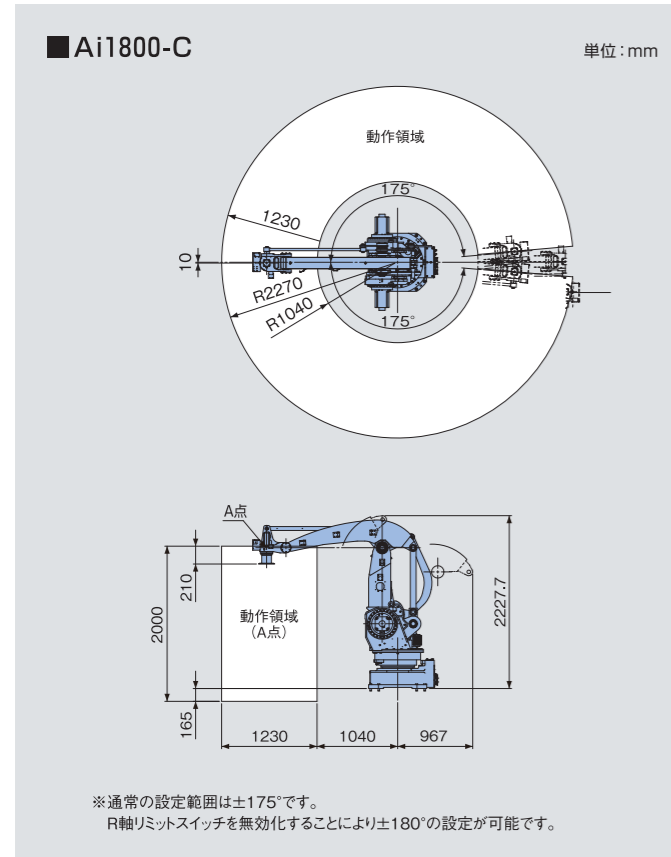
■2パレット床置き レイアウト型式 F07202



機種名	A	B
Ai1800	7200	5050
Ai1800省スペース	7000	4950
Ai1800-C	6600	4750
Ai1800-C省スペース	6500	4550
Ai700, A400V	7500	5100
Ai700省スペース	6500	4500
A400V省スペース	6800	4800

■略号 ●=エア支給位置 ⊠=コントローラ □=パレットコンベヤ →=空パレット
 □=ステーションコンベヤ ⊠=パレットディスペンサ □=ディスチャージコンベヤ →=実パレット
 →=搬送物

■寸法図



■基本仕様

型 式	Ai1800-C	Ai1800	Ai1800-W	Ai700	A400V
タ イ プ	高速コンパクトタイプ	高速タイプ	高可搬タイプ	標準タイプ	低速タイプ
アームの機構	垂直多関節型				
最大可搬質量 (ハンド質量含む)	160kg		350kg	140kg 160kg(オプション:カウンタウェイト追加)	100kg
動作自由度	4軸(R、D、O、T軸)				
動作領域	R軸(旋回) 最大 360° D軸(上下) 2,000mm O軸(前後) 1,230mm T軸(ハンド回転) 440°	R軸(旋回) 最大 360° D軸(上下) 2,300mm O軸(前後) 1,518mm T軸(ハンド回転) 440°	R軸(旋回) 最大 360° D軸(上下) 2,300mm O軸(前後) 1,750mm T軸(ハンド回転) 440°	R軸(旋回) 最大 330° D軸(上下) 1,982mm O軸(前後) 1,750mm T軸(ハンド回転) 440°	
最大処理能力	1,720サイクル/h ^{※1}		500サイクル/h ^{※1}	700サイクル/h ^{※1}	400サイクル/h ^{※1}
精 度	繰り返し位置決め精度 ±1mm				
本 体 質 量	1,272kg	1,295kg	1,360kg	1,335kg(140kg可搬仕様) 1,375kg(160kg可搬仕様)	1,200kg
所要空気量	180ℓ/min(ANR) ^{※1} ※バレットディスペンサ付の場合 300ℓ/min(ANR)				
周囲温度	0~40℃				
周囲湿度	35~85%				
所要電源	AC200V/220V(三相)±5%				
標 準 色	6.5kVA+周辺コンベヤ			2.5kVA+周辺コンベヤ	
	日塗工C25-80B ^{※2}				

※1 上記は標準ハンド使用時の数値です。レイアウト、ハンド(複数個掴み)などの諸条件で積付け能力は異なります。

※2 ステーションコンベヤもロボット本体色が標準色です。

■ロボットパレタイザによる基本的な積付けパターン

■ケース

- コラムパターン (棒積み)
- インターロックパターン
- インターロックパターン
- すき間をあけたインターロックパターン
- ピンホールパターン
- 特殊パターン (18ℓ缶など)

■袋

- インターロックパターン
- すき間をあけたインターロックパターン
- すき間をあけたインターロックパターン
- ピンホールパターン
- ピンホールパターン

ティーチングからメンテナンスまで、 “使い勝手”のよい先進のコントローラです。

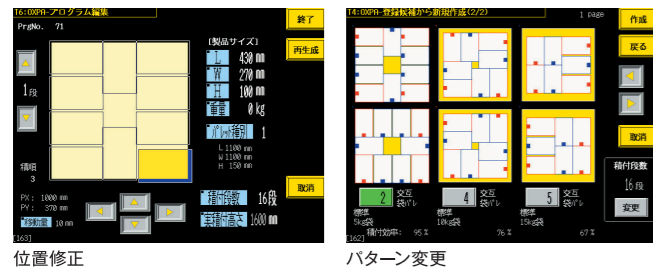
オークラが誇る最新のパレタイジングソフトをビルトインしたロボットコントローラ。信頼性の高い高精度なロボットの動きを制御します。導入から稼働中、メンテナンス時まで、あらゆるシーンで利便性が向上しました。



充実のティーチング機能

■コントローラだけで様々な調整が可能

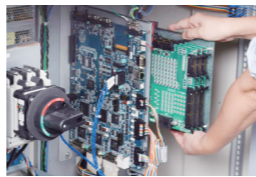
オークラのコントローラなら、積付け位置やワークサイズの変更は、タッチパネル画面で簡単にできます。



高い拡張性

■増設可能なI/O基板を採用

入出力40/32点のI/O基板を最大3枚まで増設することができます。さらに、内蔵PLCを使用することで、コンベヤなどの周辺機器を制御することも可能です。



■付加軸の制御が可能

ロボット以外のサーボ機器も最大2軸の制御が可能。このコントローラ1台でロボット以外の制御もできるので、コストや設置場所のスリム化が実現できます。



走行軸を使った自走ロボット、1台で複数パレットに積み付ける。

メンテナンス性を追求

■部品のユニット化で交換も簡単

コントローラの構成部品をユニット化。万一の故障時も簡単に交換でき、ダウンタイムも最小限で抑えられます。
※ユニット化パーツ：サーボアンプユニット(軸単位で交換可能)、サーボ電源ユニット

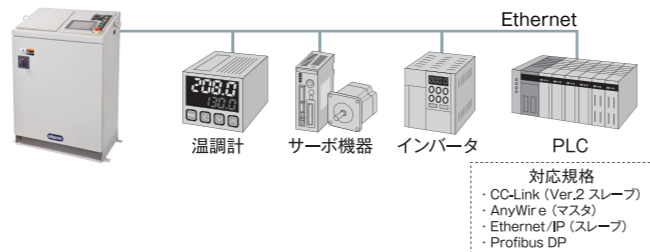
ネットワーク

情報の「見える化」を実現。

離れたラインはもちろん、現場と事務所のリアルタイムな情報共有が可能です。

■様々な周辺機器と省配線で接続「フィールドバス対応」

CC-LinkやAnyWire、Ethernet I/Pなどのフィールドバスに対応。様々な機器とも最小限のケーブルで接続が可能です。



基本仕様

型 式	RC1300(Ai1800、Ai1800-C、Ai1800-W用)	RC1200(Ai700、A400V用)
寸 法	800W×640D×1150H	
質 量	180kg	175kg
周 囲 温 度 ・ 湿 度	0~40℃	
所 要 電 源	6.5kVA	2.5kVA
入 出 力 点 数	入力120点、出力96点	
表 示 部	8.4インチTFTカラー	
最 大 制 御 可 能 軸	6軸	
内 蔵 P L C 制 御 可 能 軸 数	2軸	
ロ ボ ッ ト シ ー ケ ン ス コ マ ン ド 数	約70	
ブ レ ー キ 開 放 ス イ ッ チ	盤内スイッチ	
内 蔵 P L C ス テ ッ プ 数	高速200、通常4,500	
ハ ン ド 部 短 絡 保 護	有り(他のI/Oとも分離)	
最 大 プ ロ グ ラ ム 数	1,100(標準プログラム)	
内 蔵 P L C 命 令 数	124	
設 置 可 能 N F B 数	MAX 4台*(モータ台数 最大24台、モータ容量 最大12kW)	
盤 内 冷 却	盤内循環	

※システム条件により変わります。
注)コンベヤの制御は内蔵PLCにより制御可能です。詳細はご相談ください。 外部のコンベヤ制御用ユニット組込み可能です。 マグネットスイッチはコントローラ外部に設置します。

クイックティーチングを実現する支援ソフト「OXPA-Qmシリーズ」

OXPA-QmシリーズはWindows上で開発した、パソコンでのティーチングが可能なアプリケーションソフトです。品種変更などでパターン追加が必要な場合、お客様のパソコンにインストールしていただくだけでクイックなティーチングにご利用いただけます。

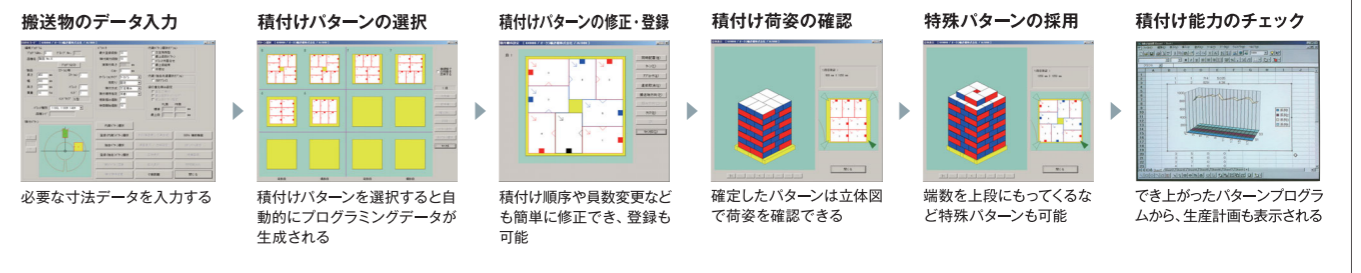
●現場ティーチングレス

ティーチングの追加は、追加する製品寸法の入力と積付けパターンの選択だけ。あとは、ロボットへデータ送信すれば完了です。

●追加登録も簡単

標準積付けパターンは約1,100種類*1が登録可能。端数積付けなど標準積付けパターン以外のオリジナルパターンも簡単に作成し、追加登録していただくことができます。

※Windows®は米国マイクロソフト社の米国及びその他の国における登録商標です。
※1 プログラム容量により、登録数は変わります。



侵入防止柵をサポートする安全防護装置。

「セーフティセンサ」は、ロボットパレタイザをより安全にご使用いただくための安全防護の装置 (オプション) です。用途に応じて、セーフティ・レーザースキャナとセーフティ・ライトカーテンの2種からお選びください。

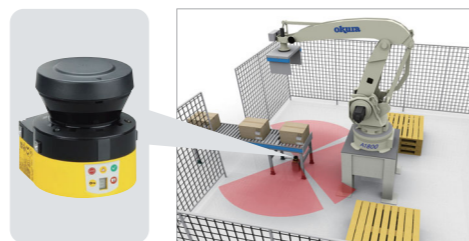
セーフティセンサ セーフティ・レーザースキャナ

危険の予想シーン

侵入防止柵の安全スイッチを無効化して、ステーションコンベヤエリアからロボットの稼働範囲に侵入してしまう。

セーフティ・レーザースキャナなら

スキャン範囲内に入った人の足を識別し、その中に入ろうとする人や入った人を検知。ロボットパレタイザは停止します。



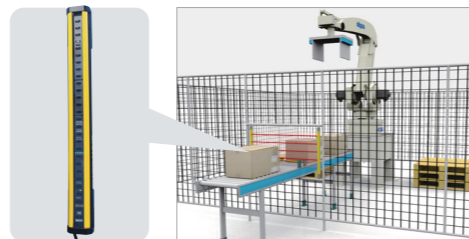
セーフティセンサ セーフティ・ライトカーテン

危険の予想シーン

ステーションコンベヤの上部を歩いたり、下部をくぐったりしてロボットの稼働範囲に侵入してしまう。

セーフティ・ライトカーテンなら

投光側ユニットから受光側ユニットへ放たれる複数の光線で防護カーテンを形成。侵入者がカーテンの光をさえぎると危険と判断し、ロボットパレタイザは停止します。

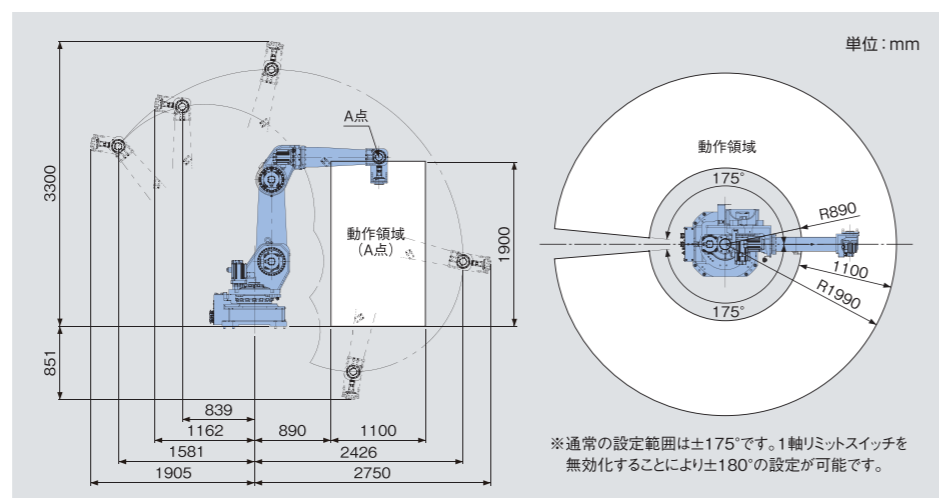


6軸ロボット Ai6F

6軸の多関節機構でカゴ車やカートラックへの積み付けが可能。



■寸法図

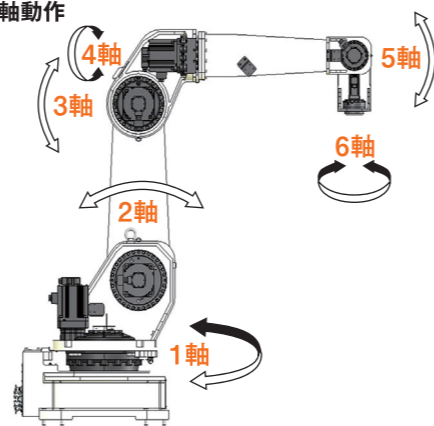


■基本仕様

アームの機構	垂直多関節型
最大可搬質量	80kg(ハンド質量含む)
動作自由度	6軸(右図「軸動作」参照)
動作領域	1軸(旋回):最大360° 2軸(前後):145° 3軸(上下):215° 4軸(手首旋回):200° 5軸(手首曲げ):220° 6軸(ハンド回転):440°
処理能力※	パレット:400ケース/h カートラック:340ケース/h カゴ車:320ケース/h
精度	繰り返し位置決め精度±1mm
本体質量	1,050kg
周囲温度	0~40℃
周囲湿度	35~85%
所要電源	AC200V/220V(三相)±5% 4.0kVA
標準色	白塗工C25-80B

※ レイアウト、積付けパターン、ワーク質量などの諸条件で処理能力は異なります。

■軸動作



異品種混在の積付けや荷降ろしに最適なロボットシステム。

サイズや重さが異なる様々なワークのパレタイズやデパレタイズには、ビジョン技術を活用したロボットシステムが威力を発揮します。ワークの事前登録やティーチングは不要です。

パレタイジングロボットシステム

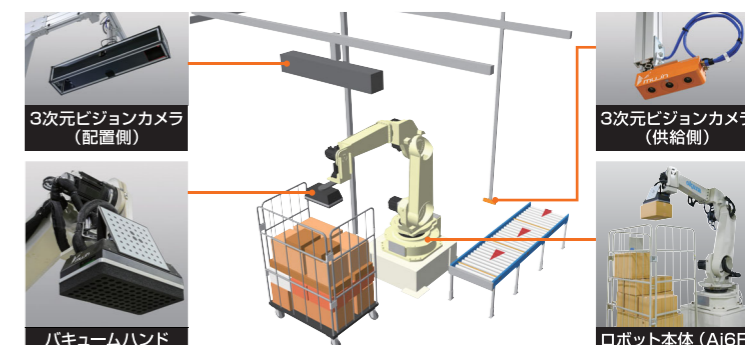
6軸ロボット「Ai6F」を活用し、大小さまざまな段ボールケース品のパレット、カゴ車、カートラックなどへの混載積みが可能です。



■積付け例



■システム構成



デパレタイジングロボットシステム

ビジョン技術でケースや袋を確実にデパレタイズ。むずかしい混載パレットの荷降ろしも可能に。

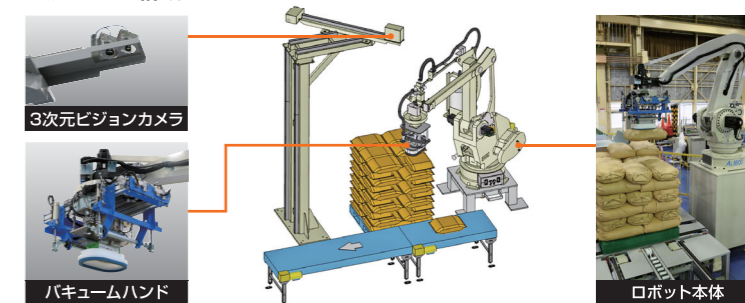


■混載ケースに対応

単一パレットはもちろん、ランダムに積まれた混載ケースパレットも確実にデパレタイズします。



■システム構成

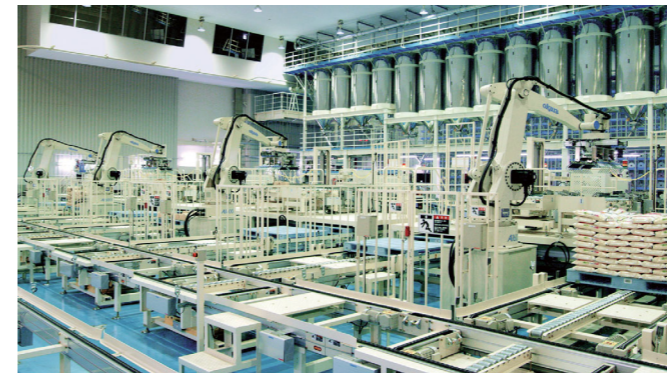


その高い信頼性は 数多くの採用実績が証明しています。

ワークの種類は千差万別。しかも同一品種だけでなく複数品種の混流生産も珍しくありません。
ロボットパレタイザAシリーズは、最新の制御技術と多彩なハンドを融合させて、作業条件に最適な先進のパレタイズソリューションを提供します。



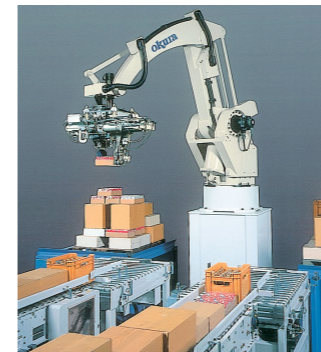
重いクレートを4個掴みでパレタイズ



4台のロボットによる高速パレタイズ



シュリンク包装品のパレタイズ



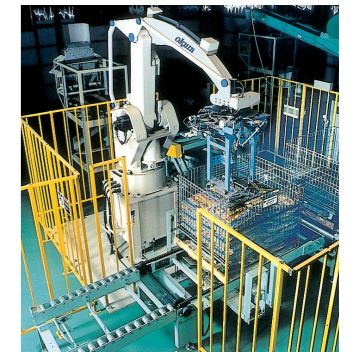
異品種混載パレタイズ



冷凍庫内(-30℃)のパレタイズ



すべりやすい精米ポリ袋の高速パレタイズ

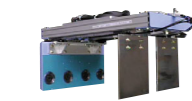


メッシュコンテナ内へのダイレクト積付け

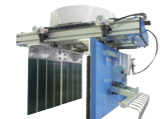
■多種多様なロボットハンド

パレタイジングロボットの機能はハンドで決まります。ワークに適さないハンドは、ワークを痛めたり、積付け姿が不安定になります。この分野で圧倒的な実績を誇るオークラは、豊富な経験とノウハウを活かし、様々なロボットハンドを開発。標準タイプに加え、ワークやパレタイズ条件に合わせた最適なオーダーハンドをご用意いたします。

■標準ハンド例



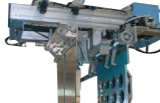
S型
(段ボールケース用)



C型
(段ボールケース用)



F型
(段ボールケース・P箱用)



KP型
(段ボールケース・P箱兼用)



DA型
(段ボール束用)



B型
(紙袋・ポリ袋用)

■特殊ハンド例



オリコンも確実に



掴みにくい一升ビン用ポリケースも



1段分6ケースをまとめて



ラップラウンドケースを4個まとめて



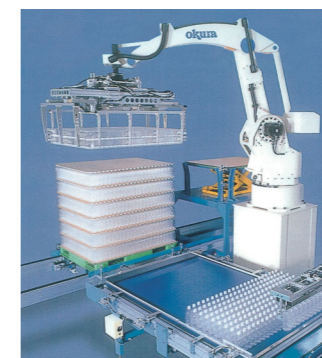
ビール缶もしっかりグリップ



ビールケースも6個まとめて



ペール缶(18ℓ)のパレタイズ



多品種PETボトルのバレ・デパレタイズ



結束段ボールケースの高速パレタイズ



底面が不安定な異形袋(じゃがいも)のパレタイズ



壊れやすいピンのデパレタイズ



4パレット床置きパレタイズ



クラフト紙のパレタイズ



自走式の3パレットパレタイズ

稼働後のメンテナンスは、 オークラサービス(株)にお任せください。 「据付からメンテナンスまで」の責任体制でお応えします。

■据付から立ち上げまで

ロボット導入に際し、据付からティーチング・稼働まで、熟練した技術員が設備のスタートアップをサポートします。

■必要な部品を必要ときに

全国のサービス拠点に主要なメンテナンスパーツを常備。必要な部品をスピーディにお届けします。

■緊急コールにただちに出勤

24時間「ON CALL」で受け付け。技術員がただちにお客さまのもとへお伺いします。

24時間「ON CALL」で受け付けます。
ON CALL (夜間緊急連絡先) ☎0120-022033

■定期点検・オーバーホールも

安心・安全をお届けするパートナーとして、ロボットを末永くお使いいただくための定期点検・オーバーホールをおこないます。

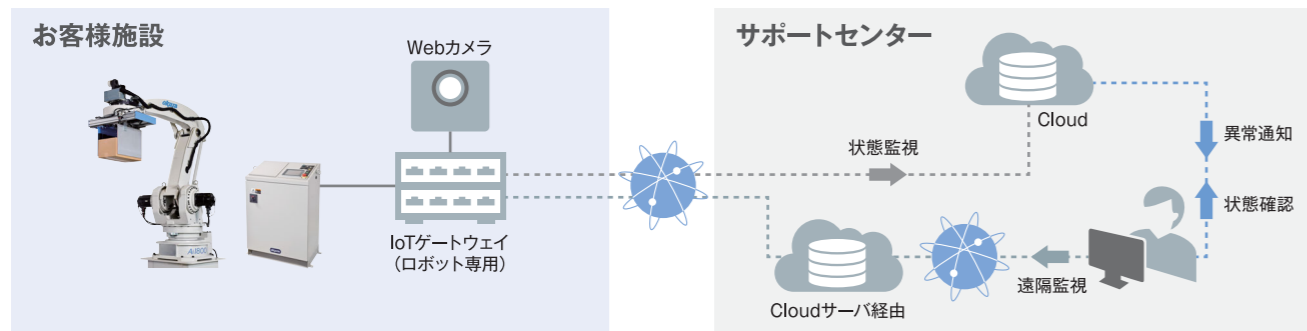
■社内大学を開設しています

日常点検、保守整備の基礎および安全に関する法令についてご習得いただくカリキュラムを準備し、保守担当者の方をサポートする公開講座も開設しています。



IoTを活用し遠隔メンテナンス「オークラ予知保全サービス」

IoT状態監視機能を活用して設備の状況をリアルタイムで把握し、最短時間での問題解決を実現するサービスです。



●遠隔サポート例

- 1** 遠隔サポートシステムが、常時モニタリングを行い、異常を検知
- 2** オンライン診断により、すぐさま異常箇所と原因を把握
- 3** オペレータが把握した異常箇所をお客様担当者にご報告
- 4** 軽微なトラブルの場合、オペレータのサポートで現場のお客様担当者をフォロー

2種のサポート契約で安定した生産体制をご提供

■IoT状態監視契約

設備に不具合が発生した際に、遅滞なく遠隔サポートによる復旧支援を実施します。遠隔での対応が不可能と判断した際には、技術員を派遣し最速復旧いたします。

■保守パック契約

左記IoT状態監視契約に加え、定期点検や訪問メンテナンスなど定額でご利用いただける契約です。稼働率向上とコスト低減のための最適な保全計画をご提供します。



■ロボットパレタイザ導入ご検討時の確認事項

※下表の各項目にご記入いただき、ご連絡の際にご活用ください。

搬送物	外装	① ケースもの (段ボールケース、ポリケースなど) ② 袋もの (クラフト袋、ポリ袋、ビニール袋など)	ステーション進行方向①、②
	内容物	<input type="text"/>	
	寸法	最大 L <input type="text"/> mm × W <input type="text"/> mm × H <input type="text"/> mm × 質量 <input type="text"/> kg 最小 L <input type="text"/> mm × W <input type="text"/> mm × H <input type="text"/> mm × 質量 <input type="text"/> kg	
パレット	材質	木製、スチール製、樹脂製、その他	ディスペンサー出口方向①、②
	寸法	L <input type="text"/> mm × W <input type="text"/> mm × H <input type="text"/> mm × 質量 <input type="text"/> kg	
	外形図	① 底部の形状 (板の張り方) ② フォーク差し方向 ③ 二方向差しか、四方向差しか	
パレタイザ能力	① 最大 <input type="text"/> 袋・個/H ② 製造能力 <input type="text"/> 袋・個/H (最大か、常用か、最小か) (製造能力はコンスタントか) ③ 稼働時間 <input type="text"/> 時間/日		
積付けパターン	① 構成パターン………図示 ② 製造能力 <input type="text"/> 袋・個/H <input type="text"/> 段 = <input type="text"/> 袋・個/パレット ③ 製品の搬送方向		
据付場所	① <input type="text"/> 階、床の状態 ② 建屋の有効高さ ③ ビット工事、基礎工事は出来るか ④ パレタイザ前後のライン、設備の状況		
電源	動力 <input type="text"/> V × <input type="text"/> Hz 操作 <input type="text"/> V × <input type="text"/> Hz		
エア源	<input type="text"/> kg/cm ²		
その他	特に特殊仕様 (防塵性など) についてはご相談ください。		