#### ■主要仕様

形式	6軸多関節アーム爪ハンド	6軸多関節アーム吸着パッド	6軸多関節アーム爪ハンド	6軸多関節アーム吸着パッド
	MRA1200		MRA1550	
適応ベルト幅	W1200mm		W1550mm	
アームピックアップ範囲 コンベヤ進行方向範囲/ 幅方向範囲	900mm/600mm		900mm/800mm ※参考值	
対象物最大重量	10kg	500g (0.5kg)	10kg	500g (0.5kg)
対象物最大寸法	W200mm×D500mm ×H250mm	W500mm×D500mm ×H250mm	W200mm×D500mm ×H250mm	W500mm×D500mm ×H250mm
対象物最小寸法	W50mm×D50mm ×H30mm	W50mm×D50mm ×H5mm	W50mm×D50mm ×H30mm	W50mm×D50mm ×H5mm
必要エアー量	約1200Nℓ/min/台 約1500Nℓ/min/2台		約1200Nℓ/min/台 約1500Nℓ/min/2台	
動力	総動力 約16kW		総動力 約16kW	
最大コンベヤ速度	20m/min		20m/min	
概算重量	ロボットアーム (架台・ハンド) 総重量:約2.0ton 動荷重:約5.0ton/台	ロボットアーム (架台・吸着) 総重量:約2.0ton 動荷重:約5.0ton/台	ロボットアーム (架台・ハンド) 総重量:約3.0ton 動荷重:約6.0ton/台	ロボットアーム (架台・吸着) 総重量:約3.0ton 動荷重:約6.0ton/台

**▶★★** では、お客様の多種多様な材料に応じたテスト用機械を完備しています。 設備の見学およびお持ち込みによる実証テストもお受けいたしております。

#### ■主な営業品目

- 建設系混合廃棄物リサイクルプラント
- 下水汚泥の固形燃料化プラント
- RPF製造プラント
- 容器包装プラスチックリサイクルプラント 各種廃棄物中間処理プラント
- ペットボトルリサイクルプラント
- 圧縮梱包プラント
- 廃木材有効利用プラント
- 木質ペレット製造プラント

- 粗大ゴミ破砕・選別プラント
- 食品残渣リサイクルプラント
- バーク堆肥製造プラント
- 多目的圧縮成形機
- 多目的造粒機
- バイオマス温水ボイラー
- バイオマス蒸気ボイラー
- ■粗大ゴミ破砕機
  - 大型破砕機
  - ■移動式破砕機
  - ■プラスチック破砕機
  - ■おが粉製造機
  - モミガラ粉砕機
  - ■各種破砕・粉砕機
- 傾斜型選別機
- 比重選別機
- ■篩機
- 各種選別機 ■減圧加熱乾燥機
- 各種乾燥機
- 各種搬送設備



未利用資源の有効利用をめざす

〒720-2124 広島県福山市神辺町川南396-2

TEL(084)963-5500(代) FAX(084)963-5508 札幌営業所 〒060-0001 札幌市中央区北1条西三丁目3-31 古久根ビル8F

TEL(011)223-1208(代) FAX(011)223-1207

関東営業所 〒333-0855 埼玉県川口市芝西二丁目4-19

TEL(048)261-1166(代) FAX(048)261-7115 九州営業所 〒813-0034 福岡市東区多の津四丁目9-1 OKIビル204号

TEL(092)629-0450(代) FAX(092)629-0451

ホームページ https://www.miike.co.jp/



# AIロボット選別機

# Robosen Ace

MRAシリーズ





未利用資源の有効利用をめざす 株式会社御池鐵互所

## MIIKE

# AIロボット選別機

# Robosen Ace

### 特長

- ●カメラブース1ヶ所に対しロボットを2台、又は3台設置が可能で、取残しを減少させることで回収率が向上(オプション)
- 設備のIOT化によりAI機能のモデルの向上が可能
- 人工知能(AI)で制御されているロボットハンドにより選別を行うため無人で運転することができ、人手不足の解消にも大きく貢献
- ●ロボットは安川電機製6軸垂直多関節アーム(世界トップシェア)を採用(耐久性に優れている)
- ●高い選別回答率で、手戻りを減少
- ●材料の形状や重量により爪ハンドまたは吸着パッドにて自動仕分けすることが可能
- ●産業用ロボットの世界的メーカである安川電機グループと共同開発
- ●安全かつ効率的に年間8000時間の運転が可能
- ●全てが国産で各地域でのサービス体制が充実しているため、迅速な対応が可能

#### システム構成

コンベヤ上に流れる産業廃棄物をハイパースペクトルカメラ、2Dカメラ及び3Dセンサで撮影し、 材質判定AIにより廃棄物の材質を判定し、指定された材質の位置、角度、重心高さをロボットへ 通知することにより、ロボットが分別ボックスへ廃棄物の自動仕分けを行います。



