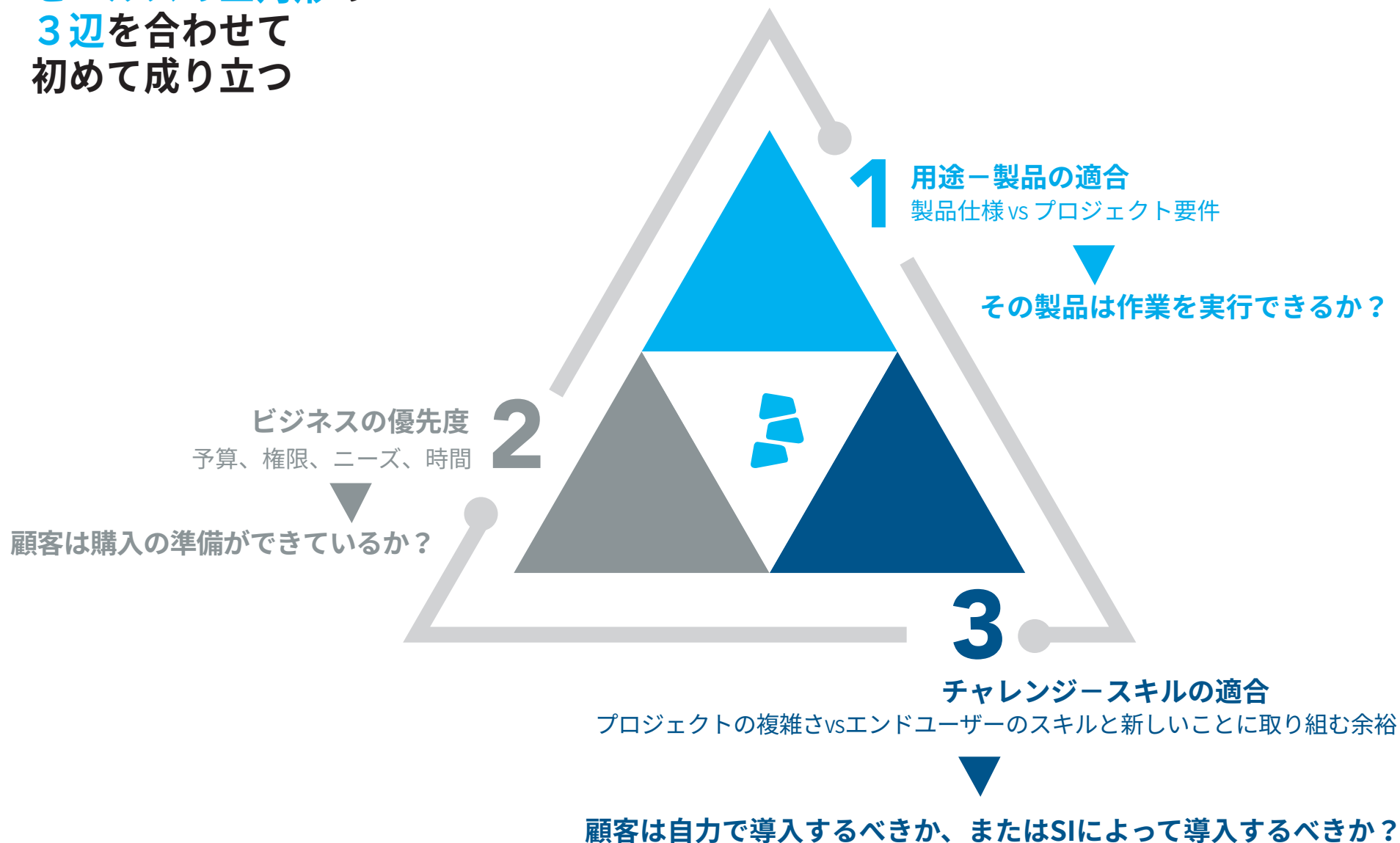




セールス ガイド

ROBOTIQ製品

販売は
セールスの三角形の
3辺を合わせて
初めて成り立つ



1 用途－製品の適合

製品は作業を実行できるか？

	アプリケーションキット 必要なものを1つの キットに	ADAPTIVES GRIPPERS	VACUUMS GRIPPERS	FORCE COPILLOT & FT300	リストカメラ	INSIGHTS
マシンテン ディング	マシンテンディング キット インテグレーションを 加速化し、CNCマシ ニングに最適化した キットでダウンタイム を削減	Hand-E 汚れの多い環境 に適合 2F その他のマシンおよ び/または高可搬重量 に適合	EPick とAirPick ピンや大型平面 からのピッキング に適合	Force Copilot パーツの正確な配置を確保 マシンテンディングCopilot 最も複雑なCNC用途のため のプログラミングを簡素 化。ロボットの移動やセッ トアップの変更など	治具がなくても自動的に位 置検出、ピックアンドプ レース 高速切り替え: 視覚的補正 機能でビジュアル治具、マ シン、チャックの位置を簡 単に検出	生産ダウンタイム にすばやく対応 ロボットセルを改 良するためのライ ブデータを取得 ロボットプログラ ムのバックアップ により労力を損失 することがない
組み立て		2F 大型パーツおよび 包含把持 Hand-E パーツ間の隙間 が小さい場合、および/ま たは正確な把持チェック		Force Copilot 正確かつ迅速なパーツ 配置	1Dおよび2Dコードを読 み、パーツを検証し、外部 データベースに送信 1回のクリックで新しい作 業面を設定し、限られた範 囲または角度がついた作業 領域内で時間を節約する	ロボットプログラ ムのバージョンを 維持し、古いプロ グラムにも簡単に 復元
仕上げ処理	サンディングキット 研磨用途のプログラ ミング時間を短縮 外部ツールフィニッ シングキット パーツ から処理までの用途に 対応	Hand-E 処理までの パーツの正確なハンド リング Hand-E 汚れの多い環境 に適合		Finishing Copilot 一定の力を適用しなが ら、複雑な形状の仕上 げ経路を数分でプログ ラム。 ツールではなくパーツを 移動するための外部TCP オプションを含む	自動ピッキングで パーツピッキングの プログラムを自動化 確実なパーツ検出と色によ るソート機能を提供 グリッパークリアチェックに よる連続生産: 届く範囲の パーツのみを把持	どこからでもリモ ートでエンドユー ザーをサポート
パッケー ジング/ パレタイ ジング		2F & Hand-E さまざま なパーツをパッケージ までハンドリング	EPick 非多孔性 材質 AirPick 多孔性 材質	Force Copilot パーツの 正確な配置を確保		

2. ビジネスの優先度

顧客は購入の準備ができているか？

質問

良い回答

悪い回答

なぜ、この処理を自動化したいのですか？

- ☐ 品質向上のため
- ☐ 労働力不足を解消するため
- ☐ 生産能力を拡大するため
- ☐ 費用削減のため
- ☐ 生産の柔軟性を高めるため
- ☐ 作業者の安全性を改善するため

- ☐ ロボットはカッコいい
- ☐ わからない
- ☐ 会社命令だから

生産中ロボットが必要なのはいつですか？

- ☐ 昨日
- ☐ 6ヶ月以内
- ☐ 1年以内

- ☐ わからない

予算はいくらですか？

- ☐ 概算している
- ☐ 固定予算がある
- ☐ 考えはあるが設計を検証する必要がある
- ☐ 来年の予算を評価しなければならない

- ☐ わからない
- ☐ ほんのわずかしかない

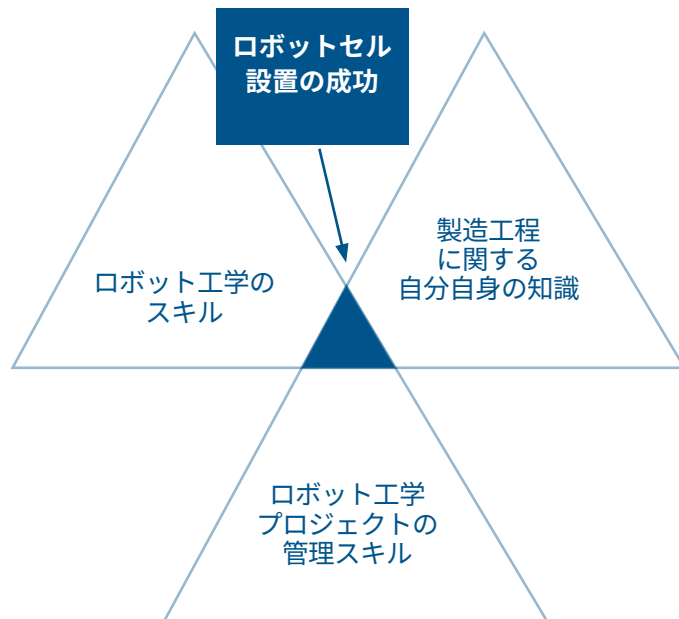
このプロジェクトの承認には誰が関与していますか？

- ☐ 特定の人物の名前が出る
- ☐ プロセスエキスパート
- ☐ プラント管理者
- ☐ 生産管理者
- ☐ オートメーションエンジニア

- ☐ わからない
- ☐ 承認プロセスがない
- ☐ 設計が完了するまでは何も承認しない

課題－スキルの適合

その製品は作業を実行できるか？



ロボット工学プロジェクトの管理スキル

プロジェクトリーダー/スポンサー:

プロジェクトマネージャー:

製造工程に関する知識

製造管理者:

処理/品質専門員:

ロボット工学のスキル

エンジニアと技術者:

設計

- ☐ マニュアルプロセスマップ
- ☐ ロボットセル設計
 - ☐ レイアウト
 - ☐ 機械
 - ☐ 電気

- ☐ ロボットセルの安全性評価
- ☐ 製造

統合

- ☐ 据え付け
 - ☐ 機械
 - ☐ 電気
 - ☐ 通信
- ☐ ロボットプログラミング
- ☐ 生産ラインの調整
- ☐ 書類作成およびトレーニング

運用

- ☐ 最適化
- ☐ トラブルシューティングと保守点検

GRIPPER決定ガイドライン



ADAPTIVE GRIPPERS

VACUUM GRIPPERS



	Hand-E	2F-85	2F-140	EPick	AirPick
主な特長	密閉仕様	高い把持力、 包含把持	大型対象物 包含把持	エア供給不要	強力
パーツ形状	3D	3D	3D	非多孔性表面	多孔性表面
ストローク	50 mm	85 mm	140 mm	-	-
有効荷重	3〜5 kg	5 kg	2.5 kg	最大10 kg	最大10 kg
最適用途	マシンテンディング、挿入、組み立て、ピックアンドブレース			ピックアンドブレース、シート折り、パレタイジング、パッケージング	
AdaptiveまたはVacuumの どちらのグripperを 選択するか？		パーツは3D形状か、比較的平面か？ パーツは正確に配置されているか？ パーツには固定した把持が必要か？			

営業プロセス中も、勢いを維持

1. 新規見込み客

適切な顧客を狙う

次の産業のオートメーションエンジニアと製造管理者:

- 自動車部品
- 工業部品
- 電子装置、器具
- 消費財
- 生物医学
- アカデミア

2. 事前適格性判定

セールスの三角形テストを適用する

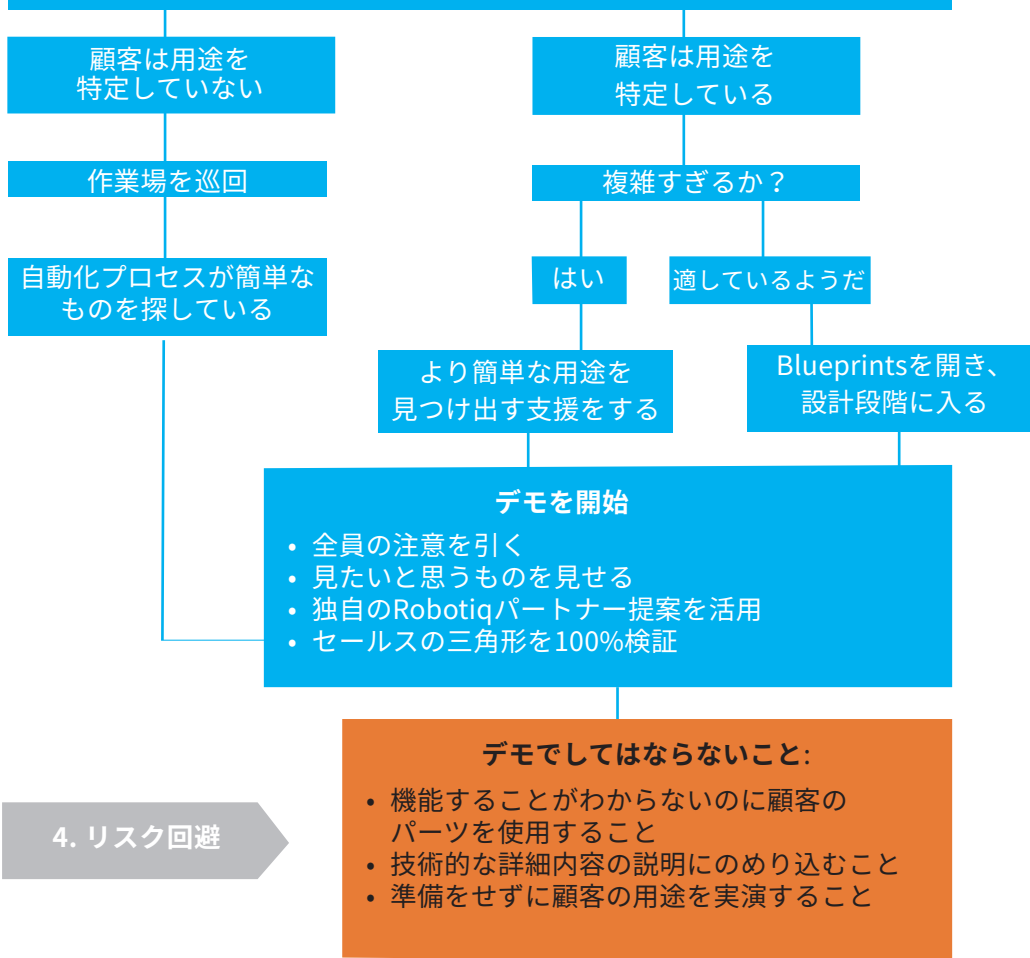
1. ビジネスの優先度: 顧客は購入の準備ができているか?
2. 用途—製品の適合: その製品は作業を実行できるか?
3. 課題—スキルの適合: 顧客は自力で導入するべきか、またはSIにより導入するべきか?

主要人物との工場の訪問をスケジュールする:

- オートメーションエンジニア
- 製造技師
- 工場管理者
- その他購入決定に関わる人物

3. 工場訪問

- 覚えておくこと: 課題はロボットではなく、ロボットセル!
- 工場の作業場を訪問し、デモ実施前にRobotiqを装備したロボットの設置を依頼する

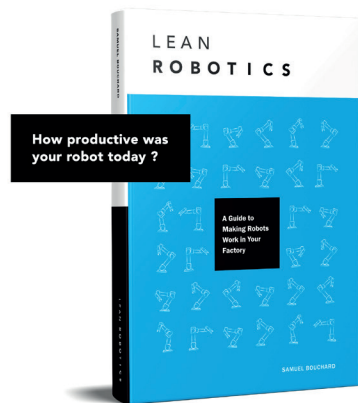


4. リスク回避

リーンロボティクス組織のリスク回避テンプレートを使用

- **目標:** 顧客のステークホルダーに安心してもらい、技術的なリスクを排除する。ディリスクング（リスク回避）は、顧客のロボットセル設計の完了と発注への準備を促す。

リーンロボティクスでより多くの コボットセルを配備



内容

- ステップガイド
- プロジェクト管理ツール
- 開始方法
- スケール化（大規模展開）の方法

最初の導入を 成功させるための リーンロボティクス のチェックリスト

シンプルに始めよう！

物事はいつも予想よりも複雑である

常にシンプルを心がける！

不完全なセルはまったく無価値

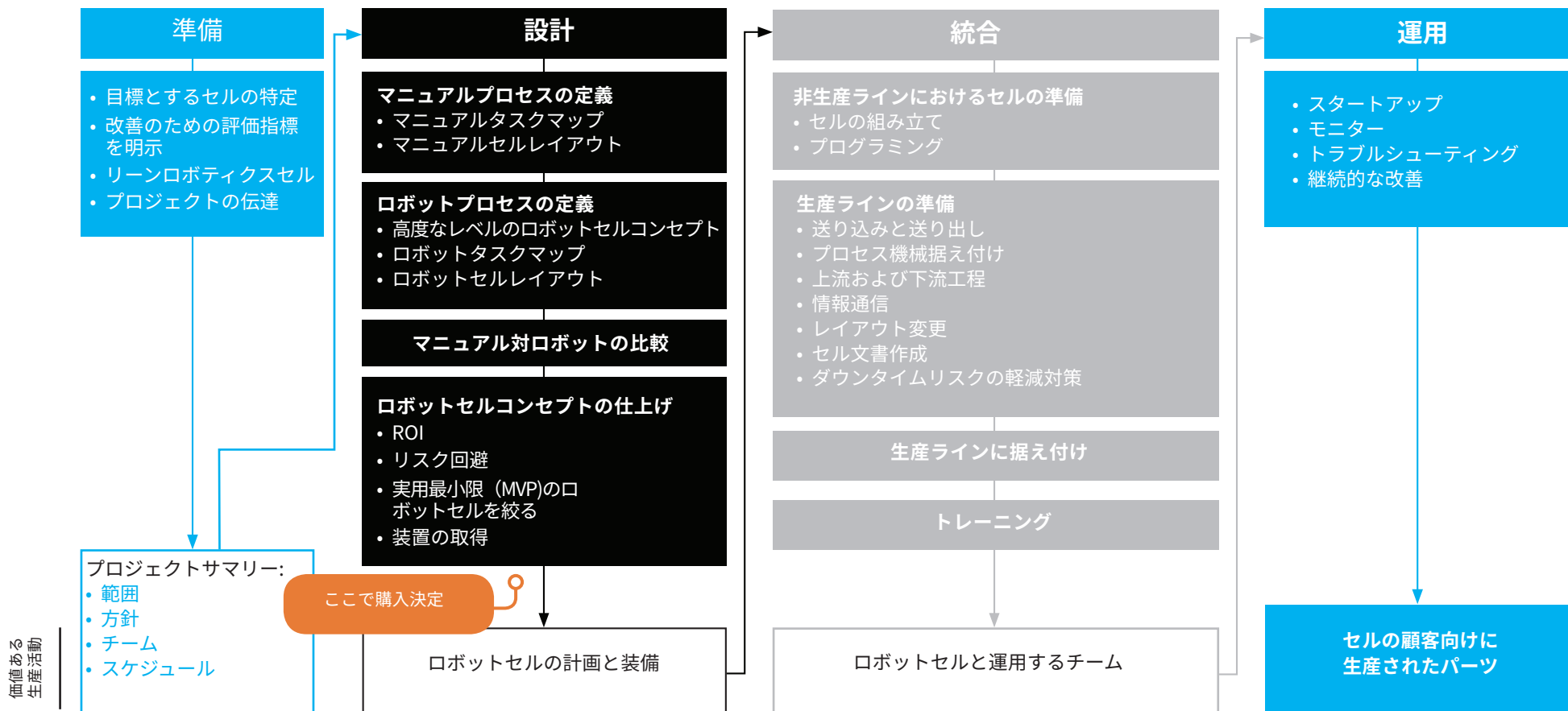
マニュアルプロセスを最初にマップ化
セル設計に入る前に、作業のやり直しを避ける

標準コンポーネントを使用

カスタムエンジニアリングを最小限にし、生産をスピードアップ

LEAN 
ROBOTICS

リーンロボティクスセル 導入プロセス



生産を
スピードアップ

