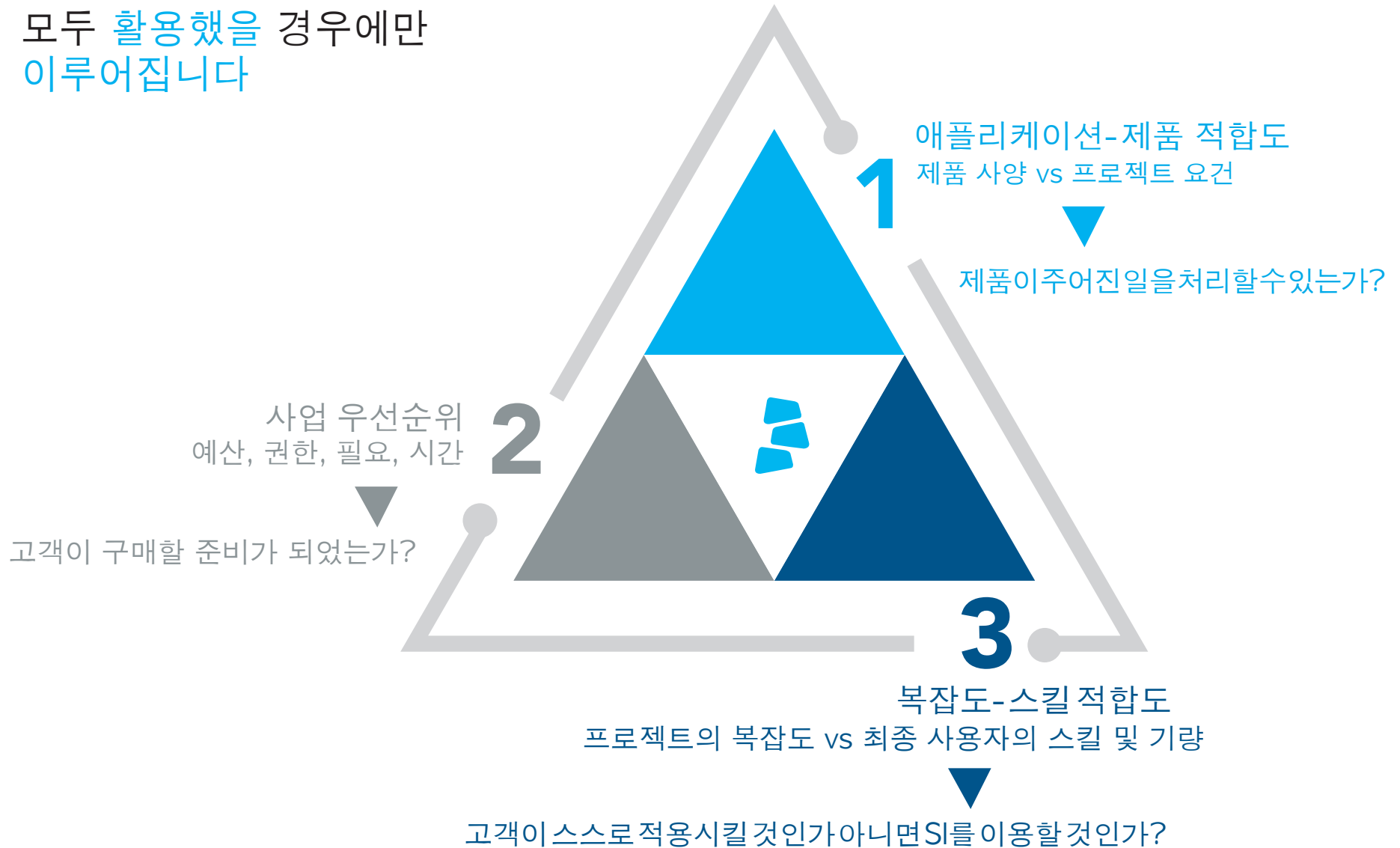




판매 가이드

ROBOTIQ 제품

▶ 판매는
판매 삼각형의 세 변을
모두 활용했을 경우에만
이루어집니다



1 애플리케이션-제품 적합도

제품이 주어진 일을 처리할 수 있는가?

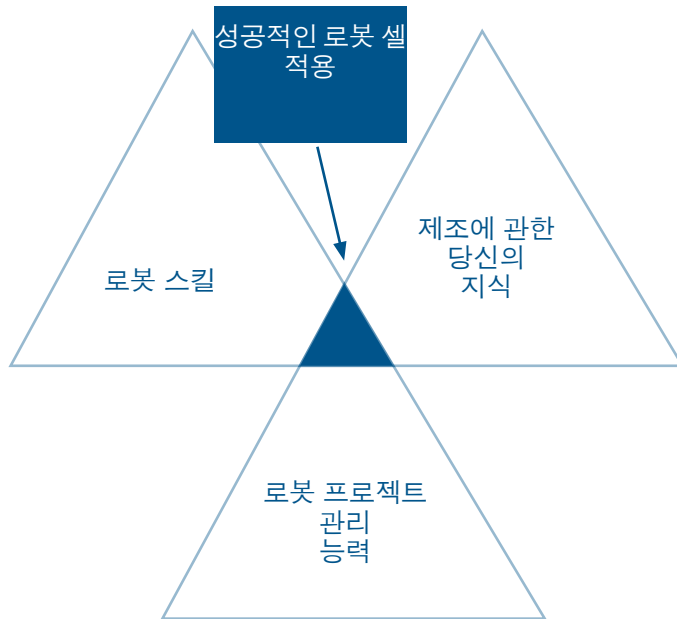
	애플리케이션키트 필요한 모든 것을 하나의 키트에	적응형 그립퍼	진공 그립퍼	포스 코파일럿 & FT300	리스트 카메라	인사이트
기계 관리	기계 관리 키트 CNC 머시닝에 최적화된 이키트를이용하여통합은 가속화,다운타임은감소.	더러운 환경을 위한 Hand-E. 타 기계 및/또는 더 높은 페이로드를 위한 2F.	통이나넓고평평한 표면으로부터집기 위한 EPick과 AirPick.	정확한 배치를 위한 포스 코파일럿. 기계 관리 코파일럿 가장 복잡한 CNC 애플리케이션을 위한 프로그래밍을 단순화. 예로, 로봇을 움직일 때나 설정을 바꿀 때.	지그 없이 자동으로 부품의 위치를 찾고 집어 배치. 더욱빠른전환:비주얼오프셋을 이용하여 지그, 기계, 척의 위치를 쉽게 파악. 부품을 검증하기 위해 1D 및 2D 코드를 읽고, 외장 데이터베이스로 전달	생산 다운타임 시 재빠른 대응. 로봇셀을향상시키기 위한 실시간 데이터 입수. 일의흐름을유지하기 위해 당신의 로봇 프로그램을 백업.
조립		더큰 부품이나포괄적인 그립을 위한2F. 부품의 표면이좁은 경우 또는 정확한그립 확인을 위한 Hand-E.		정확하고 빠른 부품 배치를 위한 포스 코파일럿.	각이지거나접근이제한된작업 구역에서 소요되는시간을절약하기위해 원클릭으로새로운작업면설정.	당신의로봇프로그램 버전을 유지하는 동시에예전버전들을 쉽게 복원.
마무리	샌딩 키트 샌딩 애플리케이션을 프로그래밍하는수시간을 절약. 부품에서-공정으로 가는 과정의 애플리케이션을 위한 외장 툴 마무리 키트	부품을 공정으로 정확하게 핸들링 하기 위한 Hand-E. 먼지가많은 환경을 위한 Hand-E.		수 분 내에 일정한 포스를 가하는 동시에 복잡한 모양들을 위한 마무리 궤도를 프로그래밍 하기 위한 마무리 코파일럿. 툴이 아닌 부품을 옮기는 외장 TCP 옵션을 포함.	오토 픽을 이용하여 부품 집기 프로그래밍을 자동화. 활성 부품 감지 및 색깔 별로 구분하는 기능 제공	원격으로 어디서든 사용자를 지원.
포장/ 팔레타이징		여러 부품을 패키지로 핸들링 하기 위한 2F & Hand-E	통기성이없는자재를 위한 EPick. 통기성 자재를 위한 AirPick.	부품의 정확한 배치를 위한 포스 코파일럿.	매끄러운 생산을 위한 그립 클리어 체크사용: 잡을 수 있는 부품에만 적용.	

2 사업 우선순위 고객이 구매할 준비가 되었는가?

질문	이상적인 답변		비이상적인 답변
왜 공정 자동화를 이룩하고 싶으십니까?	☐ 질적 향상 ☐ 노동력 부족 해결 ☐ 수용력 증대	☐ 비용 절감 ☐ 생산 유연성 증대 ☐ 노동자 안전 향상	☐ 로봇이 멋진 것 같아서 ☐ 잘 모름 ☐ 기업 지시
코봇이 언제부터 생산에 포함되어야 합니까?	☐ 어제 ☐ 6개월 내 ☐ 1년 내		☐ 잘 모름
예산이 어떻게 됩니까?	☐ 어림잡은 수치 ☐ 고정 예산 배정 받음 ☐ 대략 알지만 디자인을 확인해야 함	☐ 내년 예산을 고려해봐야 함	☐ 잘 모름 ☐ 굉장히 낮은 수치임
이 프로젝트 승인 담당자가 누구입니까?	☐ 특정 인물 명시 ☐ 공정 전문가 ☐ 시설 매니저	☐ 생산 매니저 ☐ 자동화 엔지니어	☐ 잘 모름 ☐ 승인 프로세스가 없음 ☐ 디자인이 완성될 때 까지는 어떠한 승인도 하지 않음

3 복잡도-스킬 적합도

제품이 주어진 일을 처리할 수 있는가?



로봇 프로젝트 관리 능력

프로젝트 리더/스폰서:

프로젝트 매니저:

제조 과정에 대한 지식

제조 매니저:

공정/품질 전문가:

로봇 스킬

엔지니어 및 기사:

디자인

- ☐ 수동 공정 맵
- ☐ 로봇 셀 디자인
 - ☐ 레이아웃
 - ☐ 기계적
 - ☐ 전기적

- ☐ 로봇 셀 안전 평가
- ☐ 제작

통합

- ☐ 설치
 - ☐ 기계적
 - ☐ 전기적
 - ☐ 커뮤니케이션

- ☐ 로봇 프로그래밍
- ☐ 생산 라인 수정
- ☐ 문서화 및 트레이닝

작동

- ☐ 최적화
- ☐ 문제 해결 및 유지 관리

그립퍼 선택 가이드라인



ADAPTIVE GRIPPERS

VACUUM GRIPPERS



	Hand-E	2F-85	2F-140	EPick	AirPick
주된 기능	봉인	높은 강도, 포괄적	큰 물체, 포괄적	공기 공급 없음	강력함
부품 모양	3D	3D	3D	표면 비다공성	표면 다공성
스트로크	50 mm	85 mm	140 mm	-	-
페이로드	3 ~ 5kg	5 kg	2.5 kg	10kg 까지	10kg 까지
이상적인 애플리케이션	기계 관리, 삽입, 조립, 픽 앤 플레이스			픽 앤 플레이스, 시트 접기, 팔레타이징, 포장	
적응형과 진공 그립퍼 중 어떤 것을 선택해야 하나?	부품이 3D인가 평평한 편인가? 부품이 정확한 위치에 있는가? 부품에 단단한 그립이 필요한가?				

공정의 추진력을 유지하십시오

1. 리드

적합한 고객을 타겟

해당 산업의 자동화 엔지니어 및 제조 매니저:

- 자동차 부품
- 산업적 부품
- 전자 제품 및 가전 제품
- 소비재
- 바이오메디컬

2. 사전 자격 확인

판매 삼각형 테스트 적용

1. 사업 우선순위: 고객이 구매할 준비가 되었는가?
2. 애플리케이션-제품 적합도: 제품이 주어진 일을 처리할 수 있는가?
3. 복잡도-스킬 적합도 고객이 스스로 적용시킬 것인가 아니면 SI를 이용할 것인가

주 담당자들과
공장 방문 일정 잡기:

- 자동화 엔지니어
- 제조 엔지니어
- 공장 매니저
- 그 외 결정권자

3. 공장 방문

- 기억할 사항: 로봇이 복잡한 것이 아니라 바로 로봇 셀임!
- 데모를 시작하기 전에 작업 현장을 방문할 것을 요청하여 Robotiq를 탑재한 로봇을 설치

고객이 애플리케이션 방안을
갖고 있지 않음

작업 현장 순방

자동화 시킬 쉬운 과정 찾기

고객이 애플리케이션 방안을
갖고 있음

너무 복잡한가?

예

보기 좋음

더 간단한 애플리케이션을
찾는데 도움 주기

블루프린트를 열어 디자인
단계를 시작

데모 시작

- 모두의 주목 받기
- 그들이 보고 싶어 하는 것을 보여주기
- Robotiq 고유의 파트너 제안을 활용
- 판매 삼각형을 100% 입증

데모 중 하지 말아야 할 것:

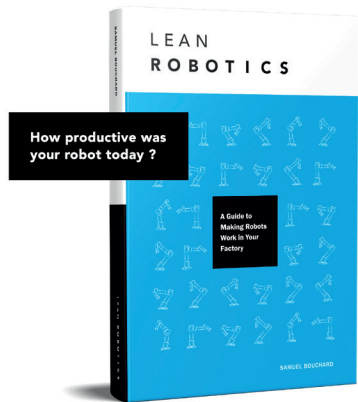
- 고객의 부품이 제대로 작동할지 확실하지 않은 상태에서 쓰는 것
- 전문적인 디테일에 치우치는 것
- 준비 없이 고객의 애플리케이션을 데모 하는 것

4. 리스크 경감

LEANROBOTICS.ORG 에 나와있는 리스크 경감 견본 사용

- 목표: 고객의 이해 관계자들을 안심시키고 기술적인 리스크를 제거.
리스크 경감을 통해 고객들이 그들의 로봇 셀 디자인을 마무리하여 구매 주문서를 보낼 준비를 할 수 있도록 푸시할 수 있음

LEAN ROBOTICS을 이용하여 더 많은
코봇 셀들을 더 빠르게 적용



내용

- 단계별 가이드
- 프로젝트 관리 툴
- 시작법
- 측정법

성공적인
첫 적용을 위한
LEAN ROBOTICS
체크 리스트

시작은 간단하게!
대부분의 것들은 처음 보기보다 더 복잡함

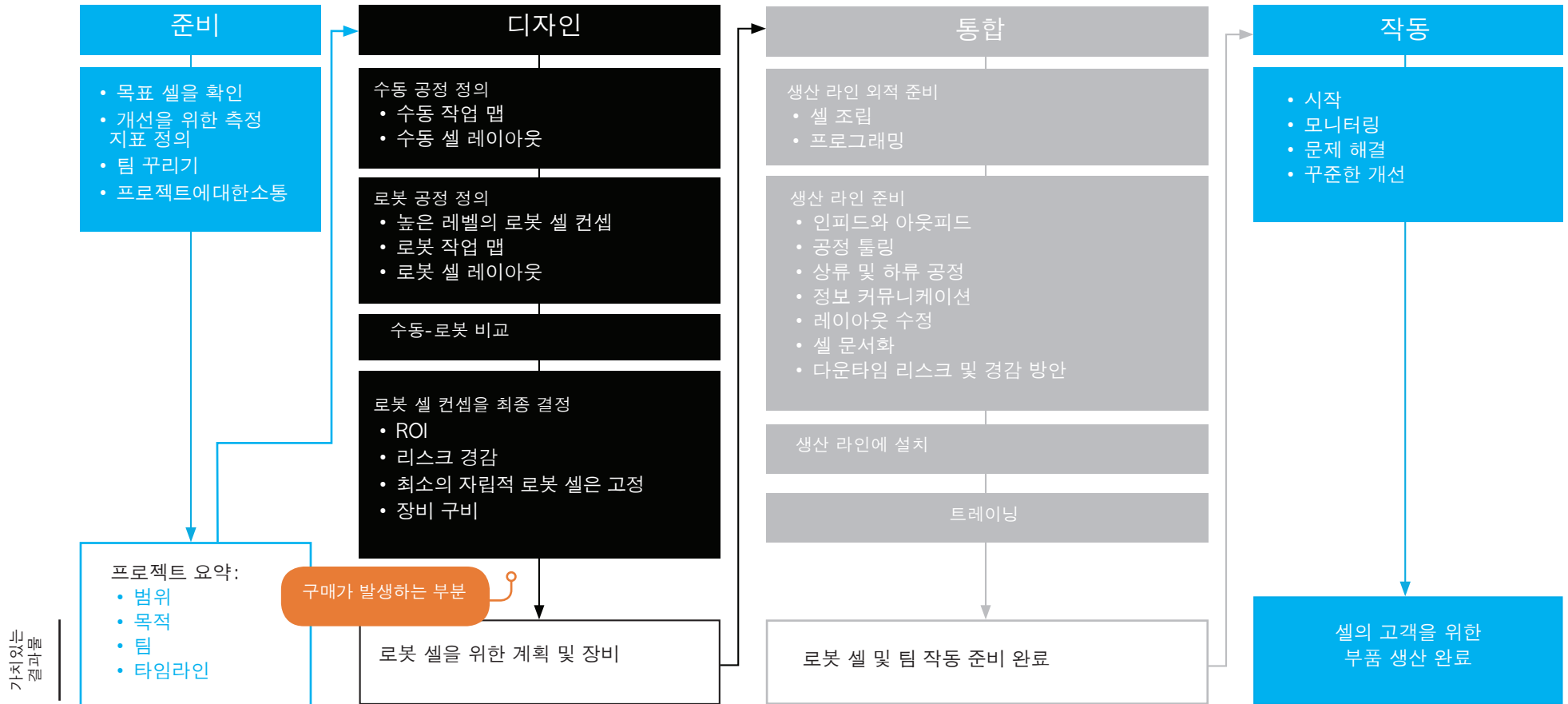
진행 중에도 간단함을 유지!
미완성 셀은 전혀 가치 창조를 하지 않음.

재작업을 방지하기 위해
셀 디자인으로 넘어가기 전
수동 공정을 먼저 맵핑.

맞춤 엔지니어링을 최소화하고 생산을 더욱
빠르게 시작하기 위한
표준 요소 사용.

LEAN 
ROBOTICS

LEAN ROBOTICS 셀 적용 과정



더욱 빠르게
생산을
시작하십시오

