

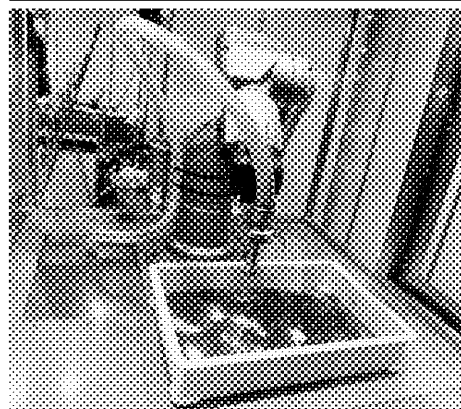
ゲル状材料から ロボが異物吸引

アルトリスト、食品向け

アルトリスト（東京都調布市、橋田浩一社長）は、ゲル状などの粘性材料の中にある異物を取り出すロボットシステムを開発した。水分を含んで滑りやすい製品はピッキングや吸着方式だと対応が困

難だが、吸引方式を採用することで解決した。食品業界向けに売り込む。

スイスのストーブリ製ロボットと、異物を貯めるタンクやホースを組み合わせた。ロボットシステムに流れてくるまでのライン上にカメラを設置して、異物の



アルトリストが開発した吸引式異物除去ロボットシステム。食品業界に拡販する

形や寸法、位置などを判別し、データ信号をロボットに送信してロボットが作動する仕組み。

フロアーの陰圧を利用して異物と粘性材料を一緒に吸い上げ、ホースを通じて後方のタンクに一度貯めてタンク内で異物と粘性材料を洗殿やフィルターで分離する。

粘性材料は再び元の場所に戻せるため「食料ロスが減らしてコストダウンになる」（橋田社長）とする。

チャッキングのシリンダーや、吸着パッドがないため、簡単に解体して洗浄可能。シンプルな構成で、顧客の工場レイアウトに合わせて容易に調整できる。