# 精密加工

## 共和機械株式会社

キーワード 卵パック、ロボット、省人化

## 研究 · 開発内容



## 令和元年度 きらめき岡山創成ファンド活用





きらめき岡山創成ファンドを活用し、当社が開発した「ジーパックローダ」は、卵パックの輸送・ 陳列に使用されるロールインナーへ、卵パックの積み付けを行う6軸多関節ロボットと、ロールイン ナーの折り畳まれた棚板を引き出す、棚板開放機構から構成されたロボットオートメーションシス テムです。ジーパックローダの基本動作を簡潔にまとめると、

- 1. ロールインナーを搬入 2. 最下段に卵パックを積載 3. 次の棚板を自動開放
- 上段も同様に積載と開放を繰り返す 5. 全段積載後、ロールインナーを搬出 この流れで卵パックの多段積みが、自動的に行われます。

-パックローダの開発では、下記の3点が大きな課題となりました。

### (1) 棚に干渉しない小型ヘッドの開発

試作した小型ヘッドは従来のヘッドから体積を86%に削減できましたが、加工時の歪みにより組立てが困難でした。そこで吸着ベースプレートを3ヘッド一体型から1ヘッド毎の構造に変更し、歪み の影響を解消しました。さらに、積み付け工程を見直し、3パックから5パック保持に改善。半ピッ チ隙間の機械化も実現し、工程数を削減することで装置性能を向上させました。





(2) 重さと幅のあるロールインナーの安全な搬送手段の開発 コールインナーの搬送方式の検討では、サイドベルト式はキャスター摩耗による棚高さのばらつき や、異なるサイズのロールインナーへの対応が問題となり、コンベヤ式を採用しました。4種のコ ンベヤを設置し、ストックコンベヤを複数配置することで長時間稼働に対応。当初、コンベヤ間の 樹脂渡り材の摩耗によりロールインナーの詰まりが発生しましたが、渡り材をチェーンに変更する ことで安定搬送を実現しました。







#### (3) 正面以外からの棚開放方法の開発

人と同じ工程で作業する場合、コの字状のロールインナーに パックを置くためには、唯一開放された正面から積み付けを 行う必要があります。人の手による棚の開放動作は、「棚手 前を持ち上げる→折り畳まれた棚の手前を引く→棚受けに置 く→棚が水平になるまで引く」というもので比較的シンプル な動作になります。この動作の機械化を検討し、以下のよう な機械動作を実現しました。







個域を有ユーット(5)があるを要認して 板を引き、予備開放ユニット(8)が90度回 転して棚板を予備開放し、その後予備開 放補助ピン(c)が前進します。











住所:岡山県津山市河面375 : 0868-26-6600 否

 $\square$ : info@kyowa-machinery.co.jp URL: www.kyowa-machinery.co.jp

## 研究・開発の目的・背景

鶏卵の選別包装施設 GPセンターでは、パック卵のロールインナーへの積み付けが長年手作業で行われ、作業者の身体的負担と共に、 人件費や人手不足など事業者の負担も大きな課題でした。この状況 を改善するため、GPセンター運営者や鶏卵業界全体から自動化へ の強い要望が高まっていました。

こうした業界の声に応えるべく、当社は鶏卵包装のロボット技術と 卵に特化した装置開発のノウハウを活かし、画期的な自動化装置 「ジーパックローダ」を開発しました。この業界初、世界初の装置 により、作業者の負担軽減と効率化を同時に実現。GPセンターの 作業環境を一新し、生産性向上と人手不足解消を両立させました。



## 効 果 ・ 応 用 分 野 アピールポイントなど

当社は2017年に日本初となるダブルパック - サを開発しました。これはフラット パックとレギュラーパック両方に対応する ダンボールへの卵パック自動詰め込み装置 です。開発の最大の課題は卵パックの把持 手段でした。従来技術では両タイプのパッ クを把持できず、形状に応じてヘッドを交 換する必要がありました。この課題は卵 パックの多様な形状に起因していました。 しかし、検討と試作を重ねた結果ほぼ全種 類の卵パックを把持できる技術を開発しま した。この技術は2019年3月に特許化され ました。パックケーサに関連して他にも3 件の特許出願を行い、権利化されています。





本開発におけるジーパックローダの卵パックの把持手段は、特許 第6502415号の卵容器移送装置技術と、卵パックの供給には特許 第6426807号の停止装置技術を応用しています。

また、ロールインナーの棚板を開放する装置として『鶏卵容器輸 送台車の棚開放装置および鶏卵パック自動移載システム』について、4件特許登録されました。(特許第6684511号、特許第 7162370号、特許第7286206号、特許第7295597号)

## 今後について

当社はジーパックローダの開発成功を機に、さらなる省人化装置 の開発に注力していきます。GPセンターの作業効率と作業環境の 改善に大きく貢献した本装置の成功実績を基盤として、 鶏卵業界 の多様なニーズに応える新たな自動化技術の開発を推進し、これ までに培った鶏卵ハンドリングにおけるロボットオートメーショ ン技術を活かして多様な容器への対応や製品バリエーションの拡 充を進めていきます。これらの取り組みを通じて、鶏卵産業全体 の生産性向上と労働環境の改善に寄与するとともに、革新的な製 品やサービスの提供を通じて業界の更なる発展を支援し続けます。

## 主 な 事 業 内 容

当社は、日本初の自動鶏卵洗浄装置の開発以来、自動洗卵選別包 接システム、不良卵検出装置、高速割卵機など、鶏卵処理に関する装置の開発・製造・販売・メンテナンスを手がける鶏卵に関わる装置に特化した機械メーカーです。独自技術を活かしたシステ ムで日本全国そして世界中の鶏卵事業者に多様なソリューション を提供しています。 <当社の主な製品>







