IPF JAPAN 2026

筑波エンジニアリングの
インサート成形自動化システム



産業用ロボット方式
インサート成形自動化モデル

産業用ロボットの自由度で、
金型への挿入から前後工程まで、
自動化できる範囲を広げます。

インサート成形を、もっと自動化。

特徴 01

**取り出し機では
インサートが難しい
部品も挿入可能**

狭いすき間・複雑な挿入経路に

6軸ロボットの剛性と繰り返し精度を活かし、狭いすき間への挿入に対応。部品を傾けたり回したりしながら、金型に合わせた経路で挿入します。



金型への挿入工程の例

特徴 02

**前後工程も
一体化したセルへ**

検査や供給・整列も同時に自動化

取出し直後にショート検査も行い省力化効果を最大化。また、産ロボのハンドカメラオプションを使えば、供給や排出も位置決めなしで、前後工程を一体化します。



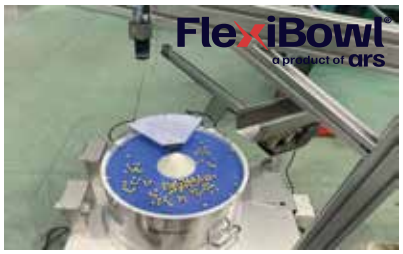
外観検査の一体化の例

特徴 03

**インサート部品が
変わっても、
設備を活かす**

共通設備を活かして多品種対応

6軸ロボットとFlexiBowl®とビジョンを共用。品種に応じてハンド・治具や設定を切り替え、次の製品への設備転用を低コストで実現します。



多品種対応型パーツフィーダー "フレキシボウル"

金型・部品を確認し、必要に応じて実機で挿入テストを行います。
※対応範囲は部品・金型・成形サイクルなどの条件によります。実機テストは有償です。

筑波エンジニアリング株式会社
TSUKUBA ENGINEERING LTD.

筑波エンジニアリング株式会社
〒300-0331 茨城県稲敷郡阿見町阿見原5445-8
TEL 029-840-2455　FAX 029-840-2456
http://www.syouryokuka-kikai.com
sales@tsukuba-eng.co.jp

AUTHORIZED SYSTEM INTEGRATOR FANUC

SIer Japan Robot System Integrator Association