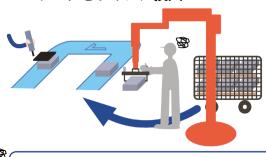


搬送作業を改善してタクトタイムを縮めたい!

扱いにくい機器で作業に時間がかかる工程をまじかるくんで改善します。

従来の作業

アーム式のエアバランサーで ワークをラインに投入

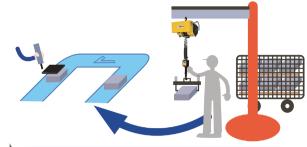




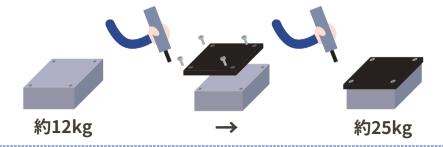
動き出しが遅く<mark>時間のロス</mark>が大きい。上げと下げで<mark>速度が違う</mark>のも ストレス。

まじかるくん導入後

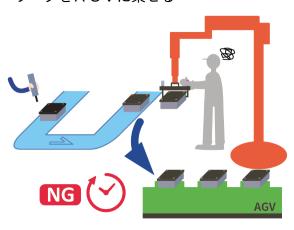
まじかるくんでワークをラインに投入



動き出しは<mark>スムーズ</mark>で、上げでも 下げでも<mark>同じ速度</mark>で作業できるよ うになった。



アーム式のエアバランサーで組上がった ワークをAGVに乗せる





荷重が変わり投入の時とはまた<mark>違う速度感</mark>でタクトタイムも<mark>満たせない</mark>。結局手で運ぶことに。

まじかるくんで組上がったワークを AGVに乗せる





荷重が変わっても操作感や操作スピードは殆ど変わらず、目標のタクトも満たせる。



まじかるくんの導入でタクトタイムの短縮に成功! 都度操作感が変わる作業者のストレスも解消されました。