

ABSTRACT

枠体施工ロボット

FRAME BODY INSTALLATION ROBOT

一対のメインバー 6 にサブバー 8 を取り付ける枠体施工ロボット 200 は、台車部 110 と、昇降部 120 と、一対のメインバー 6 にサブバー 8 を取り付ける作業を行う取付作業部 130 と、一対のメインバー 6 の状態を検知可能な既設バーセンサ 192 と、取付作業部 130 の作動を制御する制御部 190 と、を備え、取付作業部 130 は、サブバー 8 の位置を調整可能な第 1 位置調整部 140 と、一対のメインバー 6 間の間隔を所定の大きさとすることが可能な第 2 位置調整部 150 と、を有し、制御部 190 は、間隔が所定の大きさである一対のメインバー 6 の差込口 6 d へ差込部 8 e を差し込むことが可能となるように、第 1 位置調整部 140 を制御して、サブバー 8 の位置を調整する。

FIG. 1