

**連絡先**

会社名	担当者
住所	所属部署
都市	電話番号
国	Email

**アプリケーション詳細**

部品名を記入：

希望サイクル時間（時間間隔あたりの部品数）： \_\_\_\_\_ # 個 /  秒 /  分 /  時間

サイクルタイム	<input type="checkbox"/>	平均（個々のパーツ間のピック&プレースサイクル速度が異なる場合があります）
	<input type="checkbox"/>	固定クロック（各ピック&プレースサイクルはクロックサイクルタイムで完了する必要があります）

**重要：**希望の部品方向（ピッチ/トスと角度）を記述し、ストラテジを選択して下さい：

供給システム要件  
(必要に応じて、裏面を使用、または追加文書を添付してください)

その他プロジェクト詳細（ロボットの種類、ブランド、PLC、クリーンルームのISOレベルなど）：

プロジェクトスケジュール/希望納品日を明記して下さい： \_\_\_\_\_

クライアント提供資料	<input type="checkbox"/>	図面/3Dモデル/略図
	<input type="checkbox"/>	サンプル部品（理想は50個以上）

希望のテスト完了後の成果物	<input type="checkbox"/>	記録動画 / 画像
	<input type="checkbox"/>	フィージビリティ分析レポート
	<input type="checkbox"/>	企業訪問&アプリケーションデモAsyril（希望の訪問日を指定）

**Asyrilが依頼したソリューション**

トライアルタイプ	<input type="checkbox"/>	Asycubeの部品振動、間隔、配分 (振動プラットフォーム)	希望のAsycube プラットフォームサイズを選択（分かれば） <input type="checkbox"/> Asycube 50: 部品 < 8mm <input type="checkbox"/> Asycube 80: 部品 5-13mm <input type="checkbox"/> Asycube 240: 部品 10-40mm <input type="checkbox"/> Asycube 530: 部品 30-150mm - 振動プラットフォームでの部品動作 - 非対称コンポーネントを反転する機能 - 振動サイクル後に使用可能な部品数 - 用途に適した特殊プレート（穴/溝など）は？
	<input type="checkbox"/>	ビジュアル部品検出 / SmartSight (Asycube と Vision)	- 希望の部品歩行の検出可能性をテスト（ピッチ/トス） - 特定の部品フィーチャの検出精度/ピックアップの詳細をテスト - 信頼できる良品合格点を検出 - 必要なカメラ解像度（1.4MPx、5Mpx、9Mpx） - 適切な照明（バックライト、フロントライト、カラー）
	<input type="checkbox"/>	ピック & プレース試験 (Asycube 50、Vision、3軸ロボットマニピュレータ、部品<8mm) 注意：有料フィージビリティスタディです	- 達成可能な平均サイクル時間 - ピック & プレースの信頼性評価とエラー率 （部品ミス、スタック部品の選択、治具の配置信頼性）

**Asyril記入欄**

クライアントへの連絡： \_\_\_\_\_ アプリケーションエンジニア： \_\_\_\_\_ S期限： \_\_\_\_\_ / 緊急