








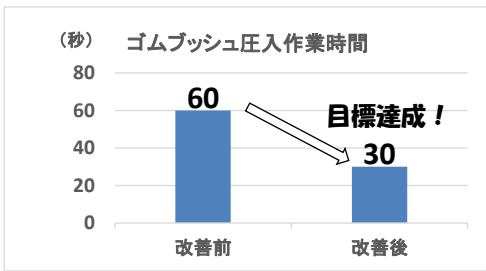
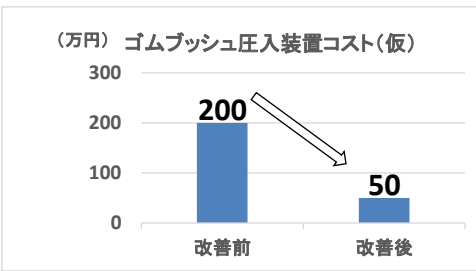
作品名	8本足！一括で組もうじゃなイカ 	アピールポイント
		ラクラク 一発化

作品概要	<p>ブラケットと呼ばれる製品8箇所、ゴム材質の円筒部品（以下ゴムブッシュ）を押し込む作業を一発化した改善事例です。レバー操作ひとつで8つの部品供給と8つの部品組立を行う、リンクを使ったからくり治具です。</p>
-------------	--

改善前	<p>①ブラケットを手に持ち、ゴムブッシュを1つ取り出す。ゴムブッシュを潰すように力を込めてブラケットに組み付ける。</p> <div style="display: flex; justify-content: space-around; align-items: center;"> <div style="text-align: center;">  <p>ゴムブッシュ</p> </div> <div style="text-align: center;">  <p>ブラケット</p> </div> <div style="text-align: center;">  <p>ゴムブッシュ組付け</p> </div> <div style="background-color: #FFD700; padding: 10px; text-align: center; font-size: 24px;"> x 8回 </div> </div> <p>上記作業では力をこめるため指を痛め、また時間もかかってしまい、目標工数に間に合っていなかった。（目標40秒）またブラケットの上下左右から組立を行う必要があるため、何度も持ち替えが発生し、作業性が悪かった。</p>
------------	--

着眼点	<p>腕が2本では、ブラケットとゴムブッシュを持つのが限界だが、タコのように腕が8本あれば、一括供給、一括組立が行える！ </p>	作品区分	作品の種類
		作業性向上・作業改善	改善現物
		動力源	力の伝達機構
		人の力	リンク機構

改善後	<p>ゴムブッシュ一括供給組付け治具を考案した。 【ゴムブッシュ一括供給組付け治具ポイント】</p>		
	<p> ポイント① タコの頭脳・一括振分け</p>  <p>一番上にあるレバーを引くことで、治具にセットされたゴムブッシュが左右交互に振分けられ、ポイント②のタコ足へと供給されます。</p>	<p> ポイント② 8本足シュート・一括供給</p>  <p>一括振分けでそれぞれの足へと供給されたゴムブッシュを、8本のタコ足シュートが、ポイント③ブラケット組付けの待機位置まで一括で供給します。</p>	<p> ポイント③ 8本足アーム・一括組付け</p>  <p>8本足シュートからゴムブッシュを受け取った8本足アームは、レバー操作ひとつで一斉に獲物（ブラケット）に向かって動き、8箇所同時組付けを行います。</p>

効果	<p>(秒) ゴムブッシュ圧入作業時間</p>  <p>改善前: 60秒 → 改善後: 30秒 (目標達成!)</p>	<p>(万円) ゴムブッシュ圧入装置コスト(仮)</p>  <p>改善前: 200万円 → 改善後: 50万円</p>	<p>それぞれ8回繰り返す必要があり、時間がかかっていた作業が一括で行えるようになり、作業時間が1/2に。 また、目標工数を達成するためにロボットを導入していた場合のコストと比較すると1/4に抑えることができました。</p>
-----------	--	---	--