

## 煜祥實業股份有限公司 全自動上鏈加工拉鏈袋製造機開發計畫

### ■公司小檔案



- 甲、成立日期：92.3.26  
乙、負責人：林育弘  
丙、資本額：5,000千元  
丁、員工人數：15人  
戊、經營理念：

1. 煜祥的宗旨－持續不斷的改進並提升自我的能力與技術。
2. 煜祥的信念－提供全球客戶優質服務及與客戶良好的溝通與互動。
3. 煜祥的動力－真誠服務努力追求客戶的信賴與支持。

己、本案合作之技轉單位：無

### ■計畫緣起

#### \*開發動機

- (1) 石化業在台灣一直都有很亮麗的表現，舉凡ABS、PC、PE、NYLON等，塑膠膜、塑膠袋製造，在台灣都是相當普及。
- (2) 目前國內拉鏈袋的製造，仍然停留在半自動階段；在拉鏈條及拉鏈頭裝置上仍然必須靠人工加工作業，人力技術不僅直接影響了製造品質、在加工速度上更是無法突破的瓶頸；最終，成本就侷限了產品的適用性及市場。
- (3) 利用塑膠膜來製造更具附加價值的產品，一直都是本公司的強項，更不斷朝全自動方向再努力；有鑒於市場需求，即開始執行完整的事前研議與

規畫，提出此一開發計畫申請。

#### \*開發目的

- (1) 為了節省人力成本並進一步增加產品競爭力，從自動邊緣追蹤到成品計數及收集，全在生產線上一貫化完成，一氣喝成完備製程。
- (2) 全自動的製程，不僅能克服目前人力資源不足的問題，有效降低人力加工成本的負荷，大幅提升製造機及製成品的競爭力。
- (3) 製造機械自動化的效率與精確，更可開創製成品的適用性，廣泛的用途不僅使得在既有通路上具有優勢，更提供多元化的選擇性。

### ■新產品簡介

#### A.全自動上鏈加工拉鏈袋製造機



#### B.全自動檔案夾製造機



#### C.全自動商業夾製造機



### ■計畫創新重點

為了提供最精良的產品，我們持續致力於改進及研發機械性能、降低廢料產生率並且簡化生產流程、節省人力成本，進而提升機器所製造出之產品質量比。

本開發計畫創新重點為：

1. 操作流程簡化設計：我們的機械是以人性化及高效率為優先考量。以更快速、完全的加工製造，符合目前自動拉鏈袋龐大的市場需求。
2. 生產安全化設計：為了保護操作人機安全，特別採用一套監控系統。配合電腦控制設備，可以在異常情形發生時，立即自動停機並同時發出警告，更進一步可以避免發生危險及浪費生產成本。此機器亦可以同時配合遠端監控，以符合全球化之管理需求。
3. 產品質量比提升設計：為了確保入料過程更穩定及生產出之成品規格更加一致化，所有的原料入料裝置接配備有本公司研發專利的E.P.C.系統。從原料自動巡邊到成品自動計數及收集一貫化完成。更可以快速提昇產品質量與產速度達150%以上。
4. 生產全自動化設計：以節能減碳為出發點，設計出符合生產質量及速度並進之拉鏈袋製造機，配合特殊之整列震動機的導引設計，將夾鏈頭之裝設完全自動化，更精準、有效達成加工品質要求。
5. 降低人力、成本損耗：大幅降低加工過程中不必要之損耗，並大大增加拉鏈袋製造之適用範圍，以提升拉鏈袋產品使用之附加價值，協助客戶創造行銷成本優勢。

### ■研發成果及衍生效益



衍生產品：包含一般、立式、個性、客製化之各式拉鍊袋、包裝袋。

### ■專案執行重要心得

煜祥實業股份有限公司是一家專業生產文具製造機之公司；如書套製造機、活頁資料袋製造機、L型資料夾製造機、商業夾製造機等等。亦提供文具製造機相關週邊之設備，如分條機，整平機，切片機等。並衍生至包材製造機上，如氣泡信封袋製造機，邊封袋製造機，及平口袋製造機等。

本公司擁有十幾年經驗的設計團隊，故同時也提供客製化之機器開發製造。依照客戶之需求，將客戶之產品由樣品經由我司之機器實品化，並達到質量比高的產品化！

研發團隊於此次計畫中，發揮緊密合作協助之精神相互研究集思廣益，並在技術審查委員的細心指導及分享專業經驗及知識，以及計劃相關人協助下，提升研發之效能並降低試誤之機率，讓整個團隊的每個人在技術上成長許多，並有效的利用相關資源將研發成本降低，成功地完成此『全自動上鏈加工拉鏈袋製造機開發計畫』。

在此計劃之研發進行過程中，研發團隊利用本公司既有之數種發明專利及新型設計專利融合在此機器設計中。

過程中也包含鏈頭，鍊條之材質及相關模具之重要組件研發，機器之軟硬體相互配合之設計。上述條件都是與此次研發案之成功與否有密切之關連。

藉由此次協助傳統產業技術開發計畫之支持，可大幅提昇本公司之產品識別度。同時利用台灣塑化工業生產之優勢原料，製造質量比高且附加價值極大的包裝材料，以提升本計劃在台灣包裝材料及國際市場的競爭力。

持續不斷的改進並提升自我的能力與技術是煜祥的宗旨。

提供全球客戶優質服務及與客戶良好的溝通與互動，並傾聽客戶的需求是煜祥的信念。

客戶的信賴與支持將是煜祥前進的最大動力。