## 催

## 豆蔵・コーワメックス 名古屋ロボ ックス共同出展

る独自の「ビジュアルコン モ機を展示する。 付けロボットシステムのデ 技術」を搭載した食品盛り ベアトラッキング(追従) れる物の画像処理で速度を トを並べ、それぞれ決めら GV(無人搬送車)などで 同技術は、コンベアを流 ットの追従動作を実現。通 常、ロボットがコンベアの に設置するエンコーダを不 速度や移動距離を得るため デモ機では2台のロボッ 協働ロボット 「ビーナス2」 すむことで、 ロボットを A していく。 エンコーダを設置せずに

トランスフォーメーション)推進を支援する。 を生かし、食品や板金加工業などの人手不足解消や自動化などDX(デジタル ア、メカ、エレキのトータルなロボットなど製造業向けのシステム設計・開発 中区)は、10月26~28日に名古屋市港区のポートメッセなごやで開催される 東京都新宿区)傘下の事業会社、豆蔵(同)とコーワメックス(本社名古屋市 | 第5回名古屋ロボデックス」 に共同出展する。 両社の強みとするソフトウエ デジタルシフト・サービスを手掛ける豆蔵デジタルホールディングス(本社 推定し、カメラのみでロボ 盛り付ける。実際の中食工 場での活用に合わせて紹介 コンベアを流れる弁当箱に れた量の食品をつかんで、

豆蔵は、3Dカメラによ

討のデジタル化を提案。同 アを追加するケースを想定 デモ機にロボットとコンベ

しデモを行う。 MRデバイスにマイクロ

る。

人と同じ空間で作業を行

合わせ必要なアプリケーシ

る。顧客のニーズや課題に

トティーチングを披露す

作業の標準化が可能にな

類似、実績データなどから

見積もり作成では過去の

教示が楽にできるダイレク

技術を用いた食品盛り付けロボッ ビジュアルコンベアトラッキング トシステム(イメージ)

> 素早い動作を高めた。人の 可搬重量の増加、柔らかく

品する。

「ファンデックス」を初出

手で直感的なロボット動作

も行える。 により、遠隔地からの確認 率化が図れる。視点の共有 保など最適な配置検討の効 減し、スペースや安全の確 接触すると音で知らせる。 **雌認でき、手戻り工数を削** 現場に配置した際のズレを 事前に机上のイメージと

実現した7軸協働ロボット 「ビーナス2」も出品する。 豆蔵は軽さと柔らかさを

るユーザー向けに中空構造

カメラで検出して自動補正 にワーク溶接位置のズレを

カスタムロボットを求め

ಕ್ಕ

ーズで需要が高まってい

業などの省人化、自動化ニ

する予定。

従来から展開するレーザ

溶接ロボットシステム用

用できる。年内に販売開始 ョンを組み合わせ簡単に利

物流・倉庫、製造、中小企 える協働ロボットは食品や

化、高い運動性能を実現す による省配線などで小型 るモーターユニット開発も 入、自動化システムを提供 援・コンサルティングや、 なロボットシステム開発支 けも含め、短期間で高品質 工場での最適なロボット導 展開。ロボットメーカー向 する。 するオプション機能も新設

の見える化、一元管理を実 ボード、設備点検まで業務 捗(しんちょく)、ドキュ メント管理、経営ダッシュ 見積作成から受注、工程進 また、板金加工業向けに

ービスの提供を進めたい」 どの事例を展示する。 ・シミュレーション技術に 品システムのデジタル解析 スが車載系などで培った製 ジネス、経営を高める新サ 現場の見える化、自動化な よる効率設計・開発や製造 このほか、コーワメック

と強調。コーワメックスの 多くの方のご意見、ニーズ 宮田賢治社長は「展示会で をお聞きし、サービスにつ 一両社の連携で、顧客のビ 豆蔵の福富三雄取締役は

## けロ

も低減できる。 では部品の異物混入リスク とも容易になり、食品工場 ね映す複合現実(MR)を が実空間に仮想の映像を重 別の作業場に移設させるこ 加えて、コーワメックス ソフトの「ホロレンズ」を 際の現場にバーチャルの機 プリの画面上に機器を配置 用い、開発したパソコンア 器を投影。バーチャル機器 は指の操作で移動可能で、 すると、ゴーグル越しに実

現物の周辺機器や壁などに を不要にした高バックドラ 減速機も採用し、安全性と に検出してトルクセンサー ター電流値で外力を高精度 ム樹脂化で金属製に比べ重 イバビリティ(逆駆動性) 量を最大半分に軽減。モー ロボットアームのフレー

FROM TOKYO

信机

沽用した工場レイアウト**検** 

オーブンブラットフォーム

なげたい」としている。

現できるクラウドデジタル