

次世代ロボシステム試作

山田マシンツール 部品検査・仕分け

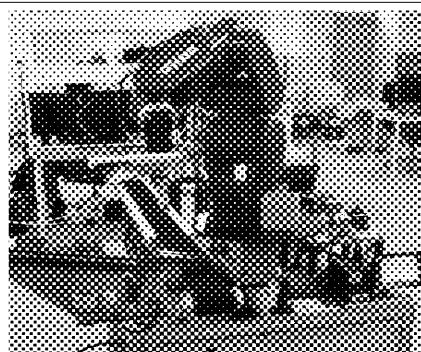
山田マシンツールソコンを搭載。ロボット（東京都台東区、山田トアーム近傍のウエブ雅英社長）は、機械加工の前後工程で利用を想定した次世代ロボットのシステムのデモ機を試作した。チトセロボティクス（同文京区）の産業用ロボット制御ソフトウェア「クルーソフ」を採用した小型パ

ソコンを搭載。ロボットアーム近傍のウエブカメラでコンベヤーを流れる部品を認識、追従してピッキングなどの動作を実現する。

26日に東京ビッグサイト（東京都江東区）で開幕する日本国際工作機械見本市（JIM T OF 2026）で実演し、潜在ユーザーの声を取り込み、製品化に生かす。

産業用ロボットは安全川電機製を使い、安全柵を設けて実演する。

デモ機はロボットがウエブカメラでコンベヤーを移動する円筒部品を認識してアームでつかみ、部品の寸法（全



ロボットがカメラで部品を認識してつかみ、最適な箱に仕分ける

し、部品を最適な箱に入れて仕分けるなど柔軟性の高い動作が可能。山田社長

長、外径、内径、精度を計測する検査機に運ぶ。良品の判定後、回転する青色の良品箱、赤色の不良品箱を識別している。