動

庫とデパレタイズシステ

活用に取り組んでいる。

月頃の完成を見込んでい

取り組み、大きな成果を

発したロボットは、すで

に自社工場や倉庫で稼働

の推進を行う。同社が開

売を中心とした製造DX

大詰めを迎えており、7 人以来、生産性の改善に

搬送がメインで、自動倉一化するなど、人材の有効

同社のAMRはトレイ

同社は人員配置を最適

動打込み試験機の開発も

発に取り組み、年末に完 リアまで折り返す仕組み

| 全自動化した計数梱包機

の年内完成を目指す。自

ーテム「YobIoT (ユビ

や産業用ロボット、協働

新会社は主に、IoT

ロボットの企画・開発販

は製造業向けIoTシス

|オット)」を6年前に導

省人化で業務効率アップ リアで最大30枚までのト と、自動で発進。センサ レイをAMRに積載する

る。自動倉庫前の待機工 ム間をセンサーで移動す | 今回のAMR導入も、将 来の人手不足に備える狙一塗装ロボットについて一業も順調に進んでいる。 | る。 すでに導入している | 出してきた。 ロボット事

ロボットSIer事業にも参入

| いがある。 現在行ってい | は、 長ねじに対応した新 | これらの実績をもとに昨 | る人的作業も自動化でき | 機種開発に取り組む。

| 効率化を目指す方針。今 | ボットSIer事業にも | 新会社 「㈱Ystec」を | 小製造業をサポートす めていき、さらなる業務 後多様化する物流ニーズ |本格的に参入した。同社 | 設立した。 た、中小製造業向けのロ | 山下泰功社長)と共同で

一ズシステムエリアまで搬

構築していく。 ロボット事業部の今後

| 業完了。さきほどの指定

のコンベヤに送出し、作

が完成し、10月にはデパ|を実現した。製品の荷積

レタイズシステムが稼一みや荷下ろし作業もロボ

一台車で運ぶ作業も、すべ

一規人材が中心になって開 に増強。AMRは主に新

いる。倉庫内でトレイを

昨年夏に搬送用コンベア

一み、作業時間の大幅短縮

| 的作業は最小限に抑えて | 現在は2チーム4名体制

| 優秀な人材を確保でき、

はデパレタイズシステム 送する。搬送したトレイ

に対応可能なシステムを

ット事業部だが、その後 足当初は1名だったロボ トアームの完成後だ。発

働。省人化と省力化が進一ットアームを活用し、人

ストを経て、年初から自動倉庫内での稼働を開始した。

ほど自律走行搬送ロボット (AMR) の開発に成功。 数回にわたる走行テ ているロボットアームを活用した自動デパレタイズシステムに続き、この 年立ち上げ、自社で産業用ロボット開発に取り組んでいる。すでに稼働し

かったのは昨年、ロボッ

ーッピングした指定のルー 一いて倉庫に入り、自動マ

るものについては随時進

そして同社の念願だっ

ルティング(大阪府堺市、

一改善まで、全方位的に中

| 年末、㈱ゆびすいコンサ

| 管理ノウハウを生かしな

培ってきた技術力と品質

る際に費用対効果を示す しており、他社に導入す

ことができる。これまで

がら、経営戦略から現場

トに沿って、デパレタイ

AMRの開発に取り掛

てAMRに置き換えた。

ー検知でシャッターが開

㈱ヤマヒロ(大阪府河内長野市、木全章仁社長)はロボット事業部を昨

ヤマヒロ

の展開として、まずは学

ルートを走行し、待機工 製品がトレイに載って自

ロボット・宇宙技術開 | 了した。YAOKIは、 | 参画しており同社のねじ ダイモン

桂川精螺のねじ使用

探査車YAOKI、月~

| 搭載され、2月下旬にも

発ベンチャーの㈱ダイモ | 月着陸船Nova—Cに

紳一郎社長)の月面探査 車「YAOKI」が、米 (東京都中央区、中島

| Intuitive Machine | ケネディ宇宙センターか 一つ。 着陸船は NASAの | 予定される打ち上げを待

探査車として開発され、

小・最軽量クラスの月面

YAOKIは、 世界最

SpaceXOFalco 一高耐久性と機動性を備え

コンベヤ前に到着

トレイをコンベヤに送出

ロボットアームの元へ搬送

動倉庫へ

sの施設で最終統合を完

一n 9ロケットで打ち上一月面着陸後に詳細な接写 |る。同ミッションでは、