



YUASA

News Release

バラ積みピッキングロボット（近接覚センサーと2Dカメラ利用）を開発

ユアサ商事株式会社（東京都千代田区、代表取締役社長：田村 博之）は株式会社 Thinker（大阪府大阪市、代表取締役兼 CEO：藤本弘道）と共同で、バラ積みピッキングロボットを開発しました。

7月5日から開催されるグランドフェア 2024 (<https://grandfair.jp/gf2024/>) にて同商品を展示いたします。

【概要】

これまで、薄く繊細な成型物（せんべいや薄型の樹脂成型品等）は破損しやすく、ピッキングの自動化が難しい分野でした。今回の開発により、近接覚センサー（ロボットの指先センサー）と二次元（2D）カメラを利用したシステムにより、対象物への距離感を素早く解析しスピードを調整することが可能となりました。この繊細な動きを利用し、薄く繊細な成型物のピッキング自動化、ひいては製造業の省人化に貢献いたします。



近接覚センサー

【開発によるソリューション】

従来のロボットシステムでは、奥行き距離感を認識することが難しく、対象物を傷つけないようにするためには対象物の重なりを防ぐベルトコンベアーなどの大きな設備、さらには高額な3次元（3D）カメラシステムの導入が必要でした。また画像解析に時間がかかることも障壁となっていました。開発したバラ積みピッキングロボットは以下のソリューションを実現します。

2Dカメラシステム

近接覚センサー（赤外線と独自のAI）



- ・バラ積みされた中から一番上のワークを特定し、ロボットハンドを動かします。
- ・3Dカメラではなく、2Dカメラを使うことで、**大幅な低価格を実現します。**

ワークへの距離や面の傾きを把握し、ハンドがワークにぶつかるのを防ぐ→**ワークの破損防止**

これまで価格面やスペースの制限などにより、ピッキングの自動化システムの導入が困難だったピロー包装機へのワーク導入・次工程へのピック&プレイスなどへの導入が可能です。

【今後の展開】

薄くて割れやすい煎餅などの食品のピック&プレイスをはじめ、製造工程において、山積みとなっているワーク（樹脂・薄い金属等）の多様な用途に導入していく予定です。

■会社概要

ユアサ商事株式会社 | YUASA TRADING CO., LTD. (<https://www.yuasa.co.jp/>)

所在地：東京都千代田区神田美土代町7番地

代表者：代表取締役社長 田村 博之

設立：1919年6月25日

事業内容：産業機器、工業機械、住設・管材・空調、建築・エクステリア、建設機械、エネルギー、その他分野に関する製品販売やサービス提供

株式会社 Thinker (<https://www.thinker-robotics.co.jp/>)

所在地 : 大阪府大阪市中央区久太郎町4丁目1-3 大阪センタービル6F-188

代表者 : 代表取締役兼 CEO 藤本 弘道

設立 : 2022年8月

専門分野 : 「近接覚センサー」の販売及び、同製品を活用したソリューション提案

《本件に関するお問合せ先》

ユアサ商事株式会社 総合企画部広報グループ TEL:03-6369-1133 E-mail:souki@yuasa.co.jp