

Team Roborator (日本)



開発のポイント

このロボットシステムは、ロボットが部品を押しつける力を利用してタスクを実行します。そのため、エンドエフェクタを制御するようなプログラムは必要ありません。

右図の写真にあるように、六角穴付ボルトの先端にピンを差し込むだけで把持することができ、挿入位置に押し当てただけで所定の位置にボルトを取り付けることができます。



Push



Pick up

チーム紹介

【結成のきっかけ・動機】

日本の労働人口が減少していく中で、ものづくりの現場を支えるにはロボットの活用が不可欠です。難しい課題が多くありますが、ロボット技術に関心があり、新しいことにチャレンジしたいメンバーが集まってチームを結成しました。

【今後の展望】

様々な形状・大きさの部品を把持できるハンドの設計に苦戦しました。部品の特徴ごとにハンドを設計し、数種類のハンドをうまく使い分けることでより多くのタスクを達成できると考えます。

役割	氏名	所属/役職	得意分野、研究分野
チームリーダー	長尾 和信	株式会社村田製作所ロボット同好会 代表	ファクトリーオートメーション(FA)システムの開発
画像処理設計	田中 茂樹	株式会社村田製作所ロボット同好会	産業用設備のメカ設計
メカ設計	古賀野 拳太	株式会社村田製作所ロボット同好会	生産設備の設計開発
メカ設計	藤田 隼也	株式会社村田製作所ロボット同好会	工程でロボットを活用するための電気設計・ソフト設計
システムエンジニア	長谷川 慎	株式会社村田製作所ロボット同好会	組み込み開発、システム導入・保守

