

ガラージ・ロボティクス Garage Robotics (日本)



開発のポイント

- 1) AIによるパーツの種別と位置と向きを検出**
トレイ上のパーツ14種類それぞれの X,Y座標とその方向を一枚の画像から1秒で判別できる
- 2) ロボットの性能を活かせる周辺機器の整備**
アームの高精度な動作再現性をフルに活用するための専用架台と治具を独自に設計製作した
- 3) プレステコントローラを利用したティーチング**



チーム紹介

【 結成のきっかけ・動機 】

たんぼに囲まれた田舎の Garage に ロボット好き が集まりました。皆ふだんは別々の仕事をしています。いわば“大人のクラブ活動”ですね。Garage は英語の発音に準じて“ガラージ”と読んでください。

【 今後の展望 】

今回の成果を皆それぞれの仕事に活かして社会の困り事を解決したいです。



役割	氏名	所属/役職	本業/得意分野
チームリーダー・総務	高田 富明	ナレッジ・ビー 代表	生産管理システムの開発と導入支援
技術責任者・全体設計・AI開発	三上 典秀	スリーアップ・テクノロジー 代表	IoTシステム&AIシステムの開発と導入支援
メカニカル設計&製作	田中 栄生	(有)昭和設備 代表取締役	各種プラント機器の設計製作据付
ロボット制御プログラミング	阿部 和成	RNMX 代表	ロボットの開発と導入支援
ロボット制御プログラミング	三宅 祥五	三宅制御技術 代表	ロボットの開発&PLCプログラミング
周辺機器制御プログラミング	林 雄一	光学機器メーカー勤務	組み込み系プログラミング



連絡先 info.gararobo@gmail.com

HPなど <http://3up-tec.jp> (スリーアップ・テクノロジー HP)