

FA.COM@TeamCrossFA (日本)



開発のポイント

①万能型のハンド。特徴的な爪の形状により、全部品をさまざまな持ち方でつかめる。ねじ締め機構も搭載し、サイズの違うねじにも8本のツールを自動交換して対応可能。天板と照明が付いていて、周囲の環境に関係なく安定してワークを認識できる。②2台のロボットの協調性。1台がパーツを押さえてもう1台が撮像やねじ締めをすることもできる。



チーム紹介

【結成のきっかけ・動機】

ロボットシステムインテグレータ（ロボットSIer）としての技術力の高さを示し、世界一になりたいという思いがあったから。

【今後の展望】

製造業の現場では、少量多品種生産の需要が高まっている。そのため、大会を通じて磨いたアッセンブリの技術を、セル生産案件へフィードバックしていきたい。

役割	氏名	所属/役職	得意分野、研究分野
チームリーダー	五十畑 淳	FA.COM制御ソリューション部/部長	PLC、ロボット、光学設計
画像担当	高見堂賢哉	FA.COM制御情報課	光学設計、画像処理
画像担当	小関 幸太	FA.COM制御情報課/主任	光学設計、画像処理、ソフトウェア開発
画像担当	横田 浩	FA.COM制御情報課	画像処理、ソフトウェア開発
PLC担当	山田 雄太	FA.COM制御技術課	PLC、ロボット制御
ロボット担当	武藤 慎弥	FA.COM制御ソリューション部	ロボットティーチング
PLC担当	チャン ヴァンナム	FA.COM制御技術課	PLC、ロボット制御
メカ担当	椿 実加子	FA.COMMS1課	機械設計、製作及び調整
メカ担当	引橋 義之	FA.COMMS1課	機械設計、製作及び調整
通訳担当	岩佐 猛	FA.COMシステム管理室	システム管理



連絡先

株式会社オフィスエフエイ・コム

電話：0285-41-1140

メール：contact-hp@office-fa.com

HPなど

<https://www.office-fa.com/>