

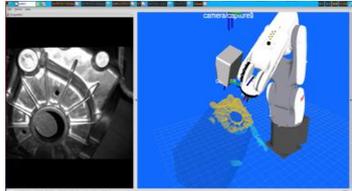
技術・製品概要（やまぐち自動車産業技術・製品紹介特設ウェブサイト）

A: 区分	<input type="checkbox"/> 部品	<input type="checkbox"/> 素材/材料	<input checked="" type="checkbox"/> 設備/装置	<input type="checkbox"/> システム/ソフトウェア
	<input type="checkbox"/> その他 ( )			
B: 技術・製品名				
3Dビジョンセンサー「YCAM3D」とロボットビジョンシステム「ビジュアルティーチ」				
C: 技術・製品の概要				
YCAM3Dはロボット搭載前提の小型軽量設計。位相シフト方式による高精度計測。撮影～認識まで1.5秒。ワークの三次元位置姿勢を高精度に認識。ロボットの教示ポイント位置ズレ補正機能によりロボットワンストップソリューションを実現。				
D: 企業情報				
企業名:	株式会社YOODS	設立:	2004年10月	
所在地:	山口県山口市小郡御幸町4-9 山陽ビル小郡3F	資本金:	60,000千円	
電話番号:	083-976-0022	従業員数:	15名	
事業内容:	3Dロボットビジョンシステム及びの開発、製造・販売			

<< 技術・製品の内容 >>

E: セールスポイント	F: 適用可能な製品/分野
<ul style="list-style-type: none"> <li>導入リスク低減の為にためしプランを用意</li> <li>3D認識時間が早く、タクトタイム短縮が可能</li> <li>HDR機能により光沢ワーク、黒ワークにも柔軟に対応</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>部品受入/積込のデパレタイジング</li> <li>加工組立（溶接、塗装、バリ取り、組立）</li> <li>部品供給（ピッキング）</li> </ul>

G: 紹介内容（以下太枠内）

従来	新技術・新工法										
<p>課題</p> <p>(1) ビジョンの操作は専用コントローラによる為、導入時のしきいが高く、また実際に設定が難しい。</p> <p>(2) ビジョンは環境条件の影響を受けやすく安定動作に困難がある。</p> <p>(3) ビジョンは高い精度が出にくく、またズレが発生する場合の補正が困難である。</p>	<p>特長</p> <p>(1) ビジョンコントローラの操作をほとんど必要とせず、基本操作はロボットプログラムで実施できる。</p> <p>(2) 外乱光の影響を受けにくい3Dビジョンセンサーで安定動作を可能とした。</p> <p>(3) 高精度な3Dビジョンセンサーと現場での教示点補正が可能なシステム。ワンストップソリューションを実現する。</p>										
 <p>3Dカメラ外観</p>  <p>大型3Dカメラを開発中</p>	<p>3Dカメラ競合製品との比較</p> <p>ロボットピッキング以外に使える汎用ロボットビジョンシステム</p>  <p>ダイカスト素材の位置決め</p>  <p>バリ取り</p>										
<p>提案の狙い</p> <p><input type="checkbox"/> 原価低減</p> <p><input type="checkbox"/> 品質/性能向上</p> <p><input type="checkbox"/> 質量低減</p> <p><input type="checkbox"/> 安全/環境対策</p> <p><input checked="" type="checkbox"/> 生産（作業）性向上</p> <p><input type="checkbox"/> その他 ( )</p>	<p>問題点（課題）と対応方法</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>ロボットの動作計画、ハンドの設計</li> <li></li> <li></li> </ul>										
<p>開発進度</p> <p>( 2021 年 12 月 現在 )</p> <p><input type="checkbox"/> アイデア段階</p> <p><input type="checkbox"/> 試作/実験段階</p> <p><input type="checkbox"/> 開発完了段階</p> <p><input checked="" type="checkbox"/> 製品化完了段階</p>	<p>特許出願中</p>										
<p>従来との比較</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>項目</th> <th>コスト</th> <th>質量</th> <th>生産/作業性</th> <th>その他 ( )</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>数値割合</td> <td>固定型3Dカメラの 1/2~1/4</td> <td>ロボット搭載を 考慮し 1 kg以下</td> <td>作業性 ティーチング時間を 半減</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>	項目	コスト	質量	生産/作業性	その他 ( )	数値割合	固定型3Dカメラの 1/2~1/4	ロボット搭載を 考慮し 1 kg以下	作業性 ティーチング時間を 半減		
項目	コスト	質量	生産/作業性	その他 ( )							
数値割合	固定型3Dカメラの 1/2~1/4	ロボット搭載を 考慮し 1 kg以下	作業性 ティーチング時間を 半減								