

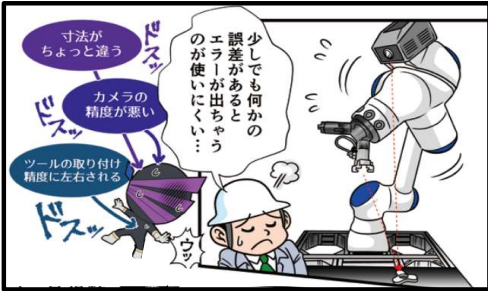
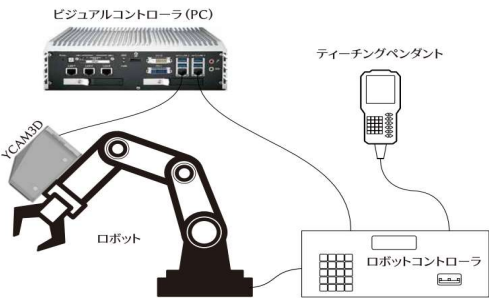
技術・製品概要（やまぐち自動車産業技術・製品紹介特設ウェブサイト）

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				
3Dビジョンでワークのズレを測定し、従来のロボットの教示動作を補正する新たなロボットビジョンシステム。ロボット作業の高精度化、ティーチング作業の簡素化、ワークの位置決め不要となり、生産性向上を実現				
D：企業情報				
企業名：	株式会社YOODS	設立：	2004年10月	
所在地：	山口県山口市小郡金町2番地21号 スクエア新山口6階	資本金：	6千万円	
電話番号：	083-976-0022	従業員数：	14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>3Dビジョンでワークの位置/姿勢を高精度で認識し、位置ズレ、把持ズレを解消</li> <li>ハンドアイカメラによるワーク認識で周辺設備を簡素化</li> <li>ロボット活用範囲の拡大～移動ロボット等</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>部品（鋳物・板金）のピック&amp;プレース、デパレタイズ</li> <li>加工組立（溶接、塗装、バリ取り、組立）</li> <li>バリ取り、3D形状検査</li> </ul>

G：紹介内容（以下太枠内）

従来	新技術・新工法
<p>&lt;ロボットビジョンの課題&gt;</p> <p>(1)ワークに対するロボット動作をPCで設定するため、現物とのズレが発生</p> <p>(2)経路点座標はビジョンから指示されており、ロボット自身のズレを補正できない</p> <p>(3)設置条件等により活用分野が限定される</p> 	<p>&lt;&lt;YCAM3D/VTによるロボットビジョン&gt;&gt;</p> <p>～従来のロボット教示をビジョンで補正する独自技術～</p> <div style="border: 2px solid red; padding: 5px; margin-bottom: 10px;"> <p><b>3Dビジョンセンサー「YCAM3D」</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>●小型軽量でロボットアームに搭載可能</li> <li>●位相シフト方式による高精度計測</li> </ul> </div> <p style="text-align: center; font-size: 2em;">×</p> <div style="border: 2px solid green; padding: 5px; margin-bottom: 10px;"> <p><b>ロボットビジョン「ビジュアルティーチ」</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>●YCAM3Dから得た情報をもとに、マスターに対するロボット教示を一括で変換してロボットを動かす新技術</li> </ul> </div> <p style="text-align: center; font-size: 2em;">↓</p> <div style="border: 2px solid red; padding: 5px;"> <p>◎ロボットに搭載した3Dビジョンでワークのズレを測定し、ロボットの教示動作を補正する新たなロボットビジョンシステム</p> <p>☞効果</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>●ロボット作業の高精度化</li> <li>●ティーチング作業の簡素化</li> </ul> <p>➤製品解説動画はコチラ                      (やまぐち自動車産業技術・製品紹介特設ウェブサイト)  <a href="https://yamaguchi-automobile-tech.jp/list/list-308/">https://yamaguchi-automobile-tech.jp/list/list-308/</a></p> </div>
<p>[システム構成図]</p> 	

提案の狙い		問題点（課題）と対応方法			
<input type="checkbox"/> 原価低減	<input type="checkbox"/> 品質/性能向上	<ul style="list-style-type: none"> <li>新しいソリューションの開発に、イニシャルコストがかかるケースがある為、おためしロボットビジョンで導入リスクを低減。</li> <li>ビジョン認識プロセスの追加により、サイクルタイムは延びる方向となる。</li> </ul>			
<input type="checkbox"/> 質量低減	<input type="checkbox"/> 安全/環境対策				
<input checked="" type="checkbox"/> 生産（作業）性向上	<input type="checkbox"/> その他（ ）	開発進度		（ 2024 年 6 月 現在）	
<input type="checkbox"/> アイデア段階	<input type="checkbox"/> 試作/実験段階	<input type="checkbox"/> 開発完了段階	<input checked="" type="checkbox"/> 製品化完了段階	パテント有無 有り	
従来との比較	項目	コスト	質量	生産/作業性	その他（ ）
	数値割合	30%低減	—	生産性 10%向上	