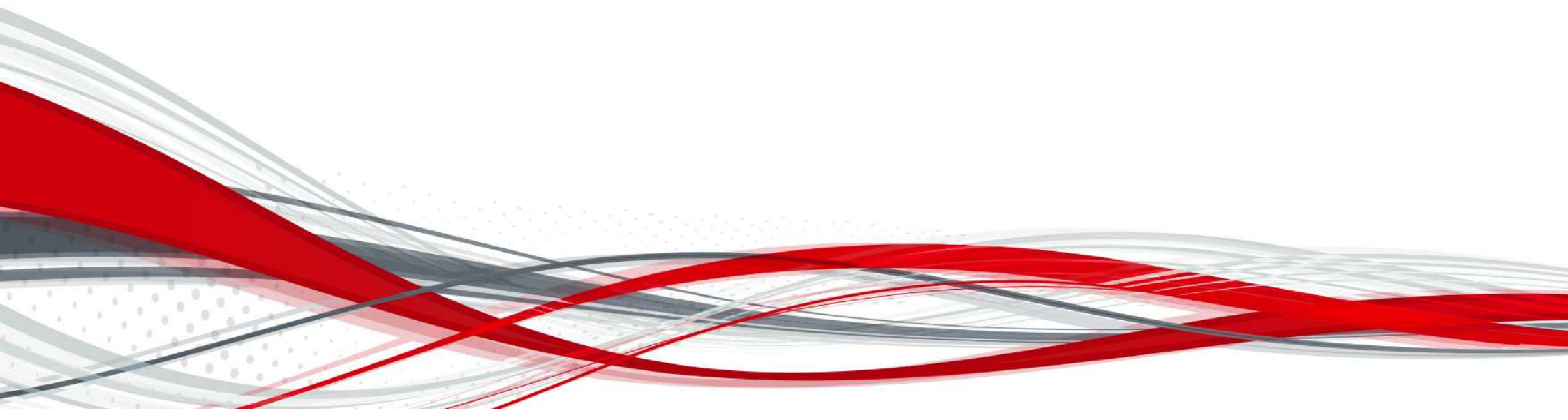


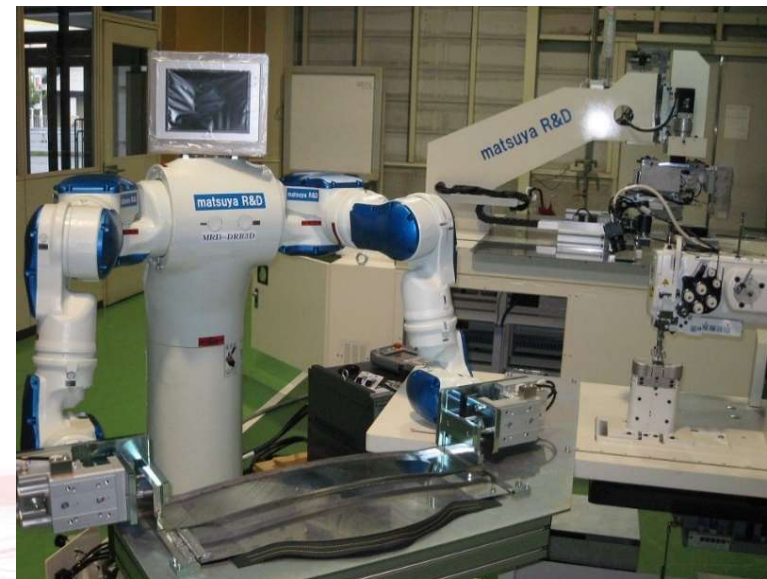
新型双腕ロボット縫製CGのご案内



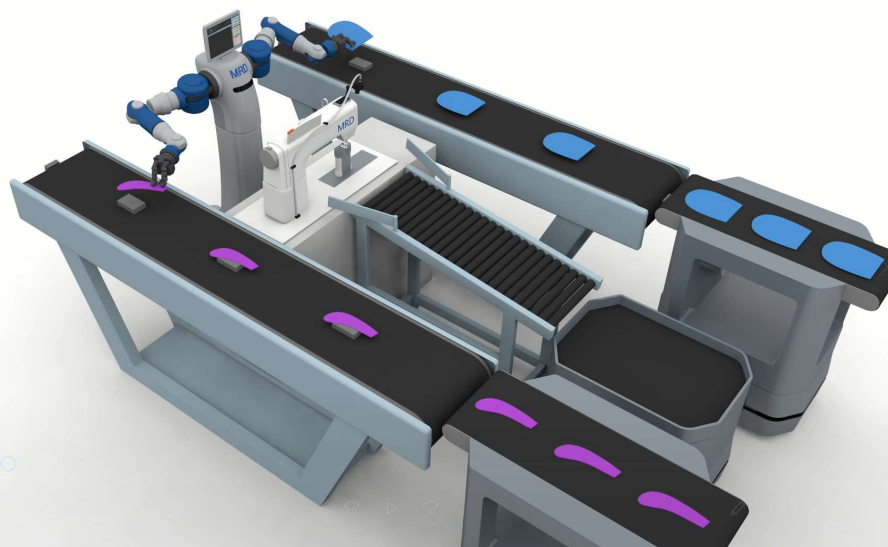
双腕ロボットによる3D縫製

当社は2016年に双腕縫製ロボットの1号機を開発しましたが、その後、パーツを挟む指ロボット(マニピュレータ)、及び、更なる画像処理機能の強化を継続して行ってまいりました。その一連の動作のイメージCGをここに紹介いたします。

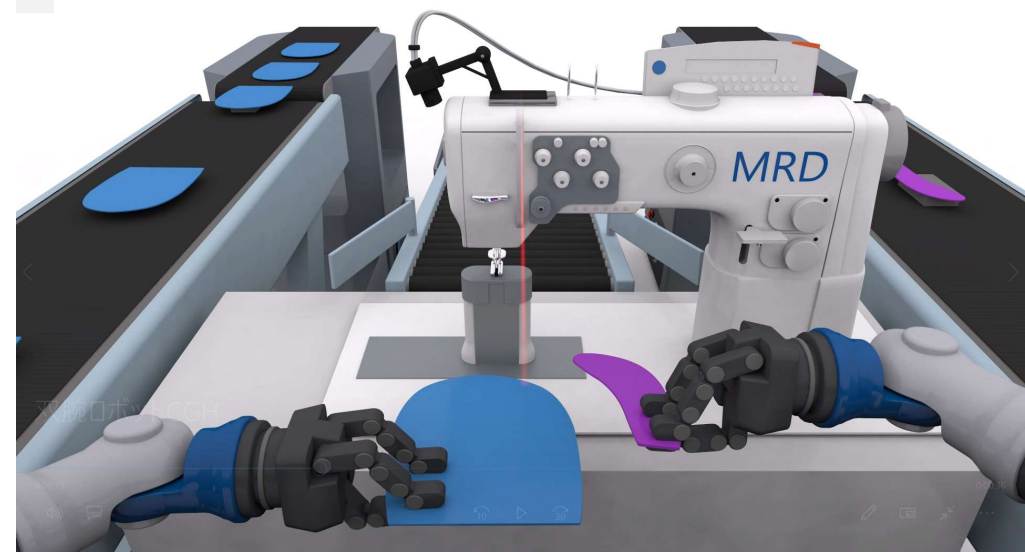
2016年開発の1号機



新型双腕ロボットによる縫製



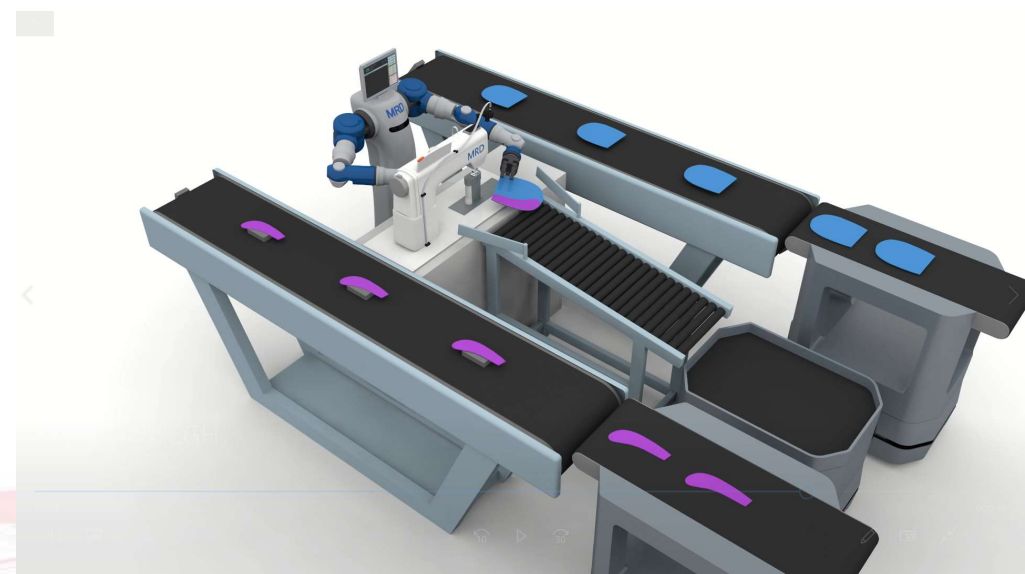
①コンベアから2種類のパーツをピックアップ



②縫製ラインを画像認識



③マニピュレータでパーツを挟んで縫製



④縫製後、コンベアに排出する