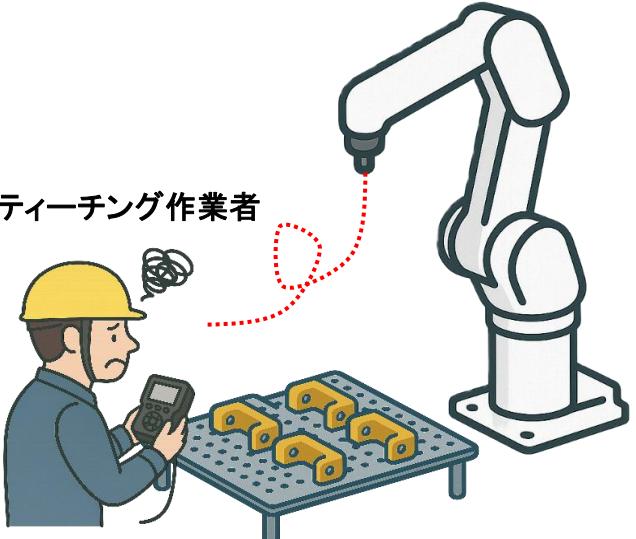
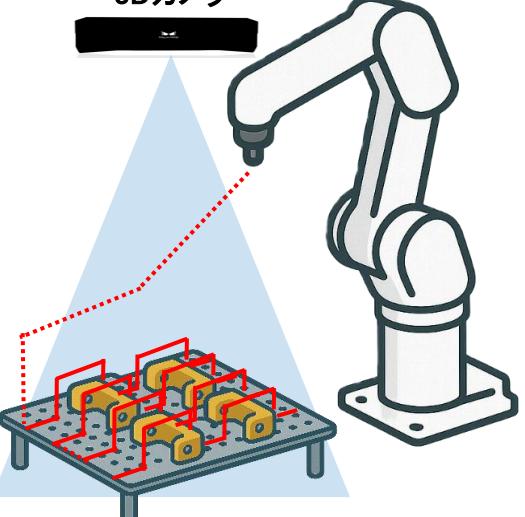
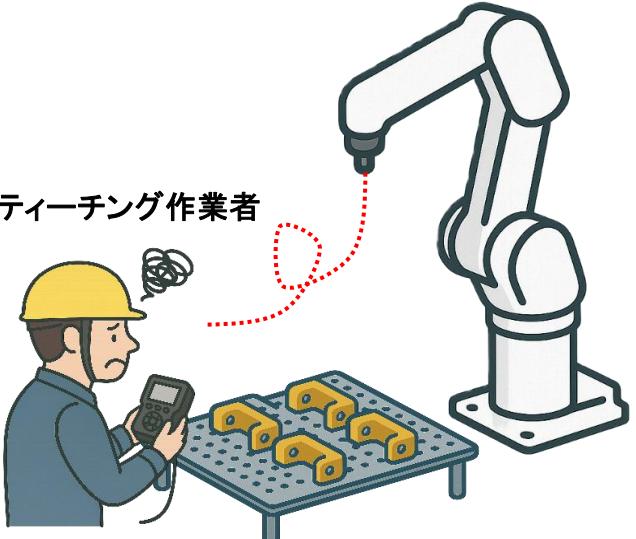
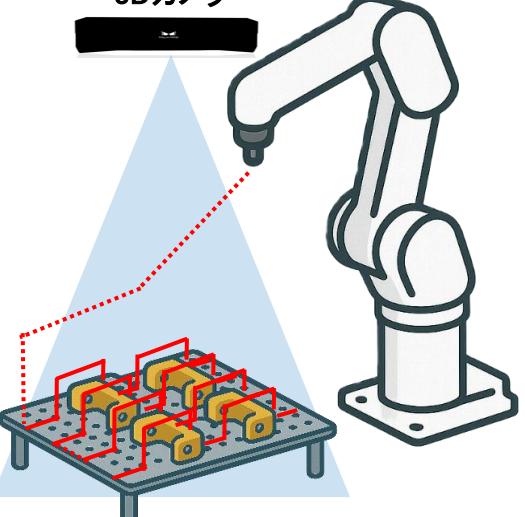


展示No	区分	□部品 □素材/材料 □設備/装置 □金型/治工具 ■システム/ソフトウェア □その他()
38	提案名	産業用ロボットのティーチングレスシステム
	工法	新規性
	ティーチング	日本初
会社名	(株)エイチ・アイ・デー	所在地
連絡先	部署名:商品開発部	URL: https://kk-hid.co.jp/
担当名	村本 勝洋	Tel No.: 093-631-7744
主要取引先	(株)安川電機 (株)ブリヂストン (株)総合車両製作所 (株)SUBARU	E-mail: muramoto@kk-hid.co.jp
		海外対応
		□ 可 (生産拠点国を記入) ■ 否

<< 提案内容 >>

提案の狙い	適用可能な製品/分野
<input type="checkbox"/> 原価低減 <input checked="" type="checkbox"/> 品質/性能向上	・産業用ロボットによる塗装・ブラスト
<input type="checkbox"/> 質量低減 <input type="checkbox"/> 安全/環境対策	・産業用ロボットによる研磨
<input checked="" type="checkbox"/> 生産(作業)性向上 <input type="checkbox"/> その他()	・産業用ロボットによるレーザークリーニング
従来	新技術・新工法
技能者によるロボットティーチング 	ティーチングレスシステム 
技能者によるロボットティーチング 	ティーチングレスシステム 
<ul style="list-style-type: none"> ・ロボットティーチングの技能者が必要 ・ティーチング作業工数がかかる ・品種追加の度にティーチングが必要 ・ワーク個体差に対応できない ・ティーチング作業中は生産ラインが停止する ・品質に個人差ができる 	<ul style="list-style-type: none"> ・あらかじめ簡単なパラメータ(条件)を入力するのみ ・ティーチング作業が不要 ・多品種ワークに有利 ・不定形ワークに有利 ・3Dスキャンからプログラム生成 & 転送まで約20秒 ・3Dデータから動きを生成するため品質が安定

セールスポイント(製造可能な精度/材質等)	問題点(課題)と対応方法
① 3Dカメラを用いたロボットのティーチングレスで、各種ワークへのロボット加工が可能(工数100%低減) ② 位置精度が±2mm ③ 実績のある用途:塗装,ブラスト,レーザークリーニング	① ツールが接触する用途では、フローティングツールを併用することで品質が安定する
開発進度 (2025年 10月 現在)	パテント有無
<input type="checkbox"/> アイデア, <input type="checkbox"/> 試作/実験, <input type="checkbox"/> 開発完了, <input checked="" type="checkbox"/> 製品化完了(採用: ■実績有, <input type="checkbox"/> 予定有, <input type="checkbox"/> 予定無)	無し
従来との比較	その他(品質)
数値割合	50%向上