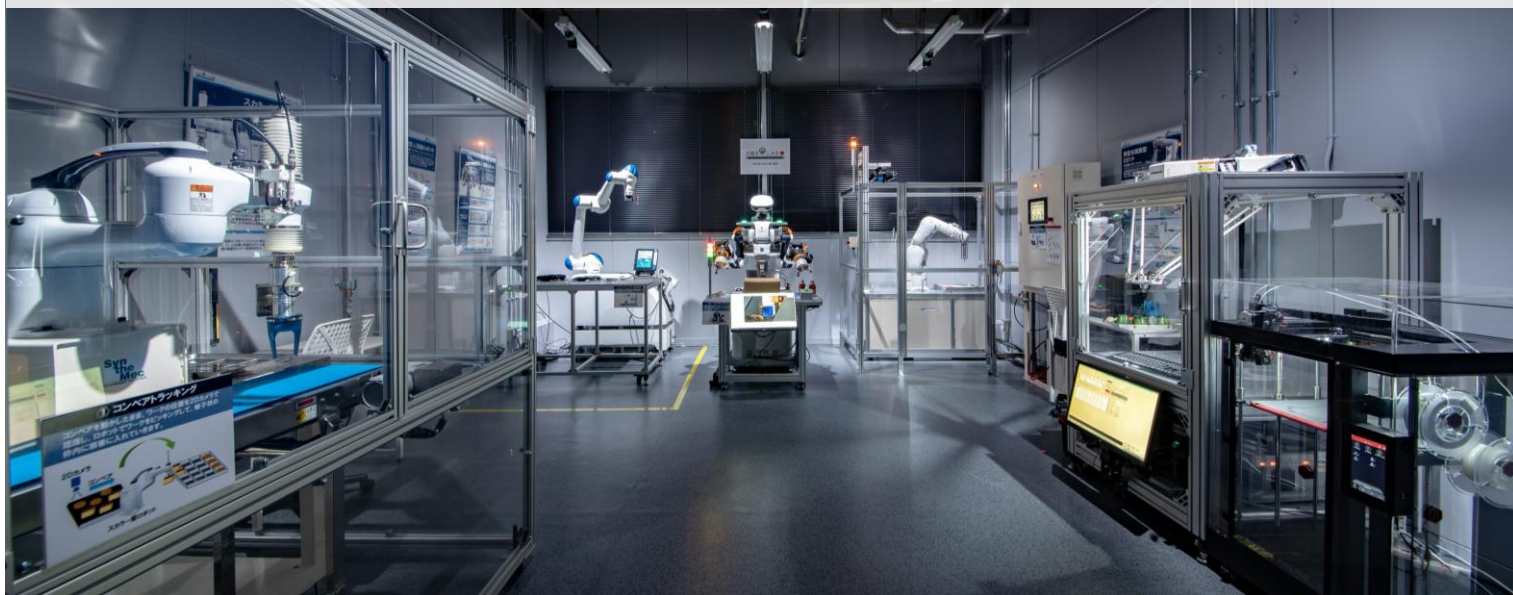




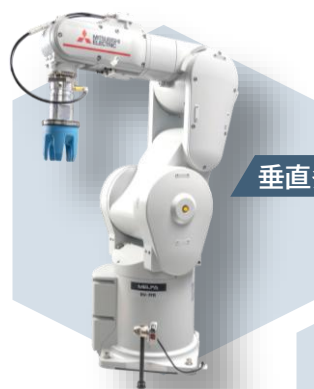
ROB LABO

食品ロボット実証ラボ

食品製造現場の自動化・省力化を加速させる、ロボット技術の実証・人材育成拠点



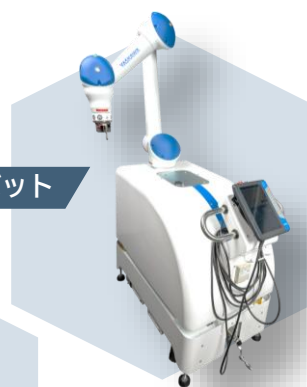
道総研工業試験場では、食品加工メーカーにおけるロボット導入の担い手・ロボットSier（システムインテグレータ）の育成拠点として「食品ロボット実証ラボ（ROBOLABO）」を開設しております。実機を用いた実践的な研修やマッチング支援、技術課題の解決など、ロボット技術に関する包括的な支援を実施しています。



垂直多関節型ロボット



双腕型ロボット



協働型ロボット



スカラ型ロボット



3Dプリンター



お問合せ・ご相談は

(地独) 北海道立総合研究機構 産業技術環境研究本部 ものづくり支援センター 技術支援部 工業技術支援G

電話：011-747-2348 メール：iri-sodan2@ml.hro.or.jp

お問合せフォーム

設備の概要



垂直多関節型ロボット

人の腕の構造に近い6軸の関節構造を持ち、自由度の高い動作が可能なロボットです。障害物を回避して回り込むような動作が可能のため、多方向からのピッキングや、複雑な箱詰めなど、三次元的な動きを伴う工程の自動化検証に活用いただけます。

型式：三菱電機製 MELFA RV-7FR



スカラー型ロボット

水平3軸・上下1軸の計4軸構造により、水平方向への高速な移動と精密な位置決めが得意なロボットです。コンベア上の製品を高速にピッキングする作業や、容器へ高速に整列するなど、作業速度が重視される工程の自動化検証に活用いただけます。

型式：デンソーウェーブ製 HSR-065



双腕型ロボット

人の上半身に近い構造を持ち、両腕・首・腰を合わせて計15自由度の関節を備えたロボットです。単腕ロボットでは困難な複雑な手作業の置き換えや、両手をういた組み立て・包装などの自動化検証に活用いただけます。

型式：カワダロボティクス製 NEXTAGE (NXA)



協働型ロボット

人との接触時に自動停止する機能を備え、安全柵なしで人の隣で作業ができるロボットです。直接アームを動かして動作を記録させる「ダイレクトティーチング」に対応しており、既存の製造ラインへ後付けする際の省力化検証に活用いただけます。

型式：安川電機製 MOTOMAN-HC10DTハンドキャリータイプ



3Dプリンター（大型）

PLAやABS、軟性樹脂（TPU）等の積層造形が可能です。ワーク形状に合わせた柔軟なロボットハンドの指先や、専用治具の製作など、ロボットの現場導入に向けたカスタマイズに活用いただけます。

型式：Raise3D製 Raise3D Pro2 Plus



アクセス

〒060-0819 北海道札幌市北区北19条西11丁目

▶ 徒歩（約1km）

市営地下鉄南北線「北18条駅」より徒歩約15分
※エルムトンネル上の地上遊歩道を通ります。

▶ 車

JR「札幌駅」北口より車で約15分
※新川通の「札幌工業高校前信号交差点」からお入りください。
※北18条駅側から来られる場合はエルムトンネルを通り、トンネル出口直後の交差点を右折してください。