

# ACCESS

## 交通のご案内



### JR線をご利用の場合

- 福井まで  
名古屋／電車で約1時間40分  
大阪／電車で約1時間50分  
東京／電車で約3時間30分
- JR福井駅下車：路線バス約25分  
京福バス 運転者教育センター線  
つくしの団地下車：徒歩3分
- JR春江駅から徒歩約25分

### 空の便をご利用の場合

- 小松空港から連絡バスでJR福井駅まで約70分  
JR福井駅から路線バスをご利用ください。

### お車をご利用の場合

- 福井北IC下車約10km…………… 約25分
- 丸岡IC下車約8km…………… 約20分

## ふくいロボットテクニカルセンター ふくいロボット道場

〒910-0102 福井市川合鷺塚町61字北稲田10 (福井県工業技術センター7階)  
TEL 0776-55-0664 FAX 0776-55-0665

<ふくいロボット道場の利用方法について>  
設備によって担当者が異なります。まずは、お気軽にお電話下さい。

# ふくいロボットテクニカルセンター ふくいロボット道場

お気軽に  
ご利用ください

STEP 1  
導入前の  
体験・相談

STEP 2  
部品開発・  
実証実験

STEP 3  
導入後の  
課題解決



# ふくいロボット道場のご案内

福井県では、県内製造業（機械、電気、電子、繊維、眼鏡等）や非製造業（サービス業、医療、介護、福祉分野等）へのロボット導入促進や生産効率化を図るため、ロボット開発施設「ふくいロボットテクニカルセンター」（愛称：ふくいロボット道場）を整備しました。

ふくいロボット道場では、多軸アーム型ロボット、協働ロボット、双腕ロボット、軽作業用パワーアシストスーツ等の様々なロボットを整備し、ロボット導入前のシミュレーション、計測・加工等の技術相談、AIを組み込んだロボットの技術開発や改良までを一貫して支援します。

## ロボット関連設備



### 多軸アーム型ロボット

(EPSON C4-A601)

複数の関節をもつ腕型ロボットです。天井取付型で柔軟に動作が可能で、大幅な改修なしで生産ラインへの導入ができます。

<仕様>  
制御軸：6軸



### 協働ロボット

(住友重機械工業株式会社 sawyer)

安全柵が不要で人と協働作業できるロボットです。人との至近位置で搬送や部品の設置などを行い、作業効率向上を図ることができます。

<仕様>  
制御軸：7軸 可搬質量：4kg  
最大リーチ：1260mm

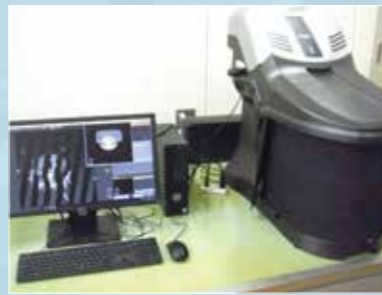


### 双腕ロボット

(株式会社安川電機 MOTOMAN-SDA5F)

二本の腕で人間の作業を再現可能なロボットです。箱の組み立てや、解包などの作業ができます。

<仕様>  
制御軸：15軸 可搬質量：5kg(片腕)



### スキャナ型3次元測定機

(株式会社キーエンス VL-300)

非接触で立体形状、寸法を測定する装置です。試作したロボット部品などの形状の良否を計測できます。

<仕様>  
測定範囲：φ70×H50mm(高倍) φ300×H200mm(低倍)  
繰り返し精度：2μm 測定精度：±10μm



### 軽作業用パワーアシストスーツ

(株式会社ATOUN PLN-03)

補助モーターで軽作業時の身体への負担を軽減する全身型パワーアシストスーツロボットです。荷物の運搬、中腰での作業負担を軽減できます。

<仕様>  
アシスト力：上肢10kg、下肢10kg  
歩行速度：4km/時  
階段昇降段差：180mm



### 小型5軸マシニングセンタ

(モディシステムズ株式会社 MM100EX-5H)

5軸制御により複雑形状の加工を行う小型加工装置です。ロボットハンド・アタッチメントなどのパーツを試作できます。

<仕様>  
主軸出力：350W Max60,000RPM  
各軸動作範囲：X軸：150mm、Y軸：120mm  
Z軸：110mm、A軸：±999度  
B軸：制限角度まで

## 解析シミュレーションソフトウェア等

### 制御シミュレーションソフト

(The MathWorks GK MATLAB®/Simulink®,他)



ロボット、メカトロ機器のシミュレーション、行列計算、関数とデータの可視化、画像処理やニューラルネットなどを、短いコードで実行できます。ステレオカメラによる深度推定、ロボットアームのモデルシミュレーションなどに使用できます。

### 大規模メッシュ分割ソフト

(株式会社テクノスター Jupiter-Pre)

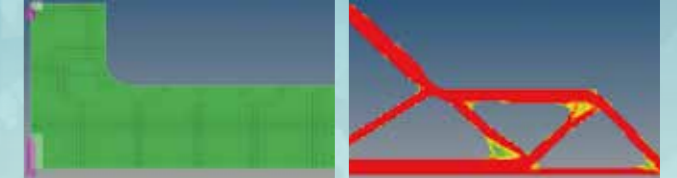


構造解析シミュレーションのプリプロセッサで、モデルのメッシュ分割(四面体、六面体)、解析条件の設定として荷重条件、拘束条件が設定できます。

1億節点規模の大規模メッシュの作成が可能で、詳細なシミュレーションの準備を行うことができます。

### 構造解析ソフト

(アルテアエンジニアリング株式会社 HyperWorks)



形状最適化、弾性体の機構解析、複合材料の均質化解析等が行えるソフトウェアから構成し、ロボット部品の形状最適化や、ロボットの挙動確認とその際の部材の強度評価が可能です。また、樹脂や繊維の特性から、複合材料の特性を予測する均質化解析など幅広い解析を行うことができます。

### 3DCADデータ修復ソフト

(株式会社IDA CADfix)

3DCADデータの修復や形状簡略化が行うことができるソフトです。

3DCADデータを用いて構造解析等のシミュレーションを利用する場合、このソフトを利用すれば、抜け落ちた面の修復や、穴やフィレットなど構造解析には不要な微小形状の削除が可能です。

### 産業用計測カメラシステム

(Lumenera Corporation Lt16059HM)



高感度・高解像度・高ダイナミックレンジのCCDセンサーを搭載した研究用に使用できる産業用USB3.0カメラです。ステレオカメラとして用いることで、ロボットの作業ワークの距離関係を認識できます。

