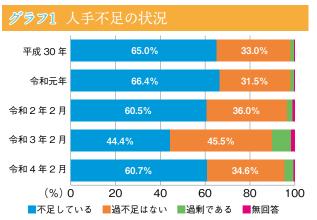


#### 働きを支えるテクノ



生産性向上

業務効率化

感が高まっている。(グラフ1) ナ前の60・5%を上回り、 と比べて16・3ポイント増加。 いで 「やす」 応策を聞いたところ、 人手が「不足」と回答した企業に 「社員の能力開発による生産 が72・3%で最も多い 「正社員を 人手不足 が

企業は60・7%となり、 した「人手不足の状況および従業員 研修・ 本商工会議所が今年2月に実施 人手が 教育訓練に関する調査 「不足」と答えた 昨年同時期 今回

によると、

の

人手不足への対策 業務の効率化 自 動 化

に出展し様々な角度から提案を行う ためにどのような方策があるの 企業を取材した。 では、 「北陸技術交流テクノフェア」 こうした効率化や自動 化 か。

グラフ2 人手不足への対応策 正社員を増やす 72.3% 社員の能力開発による 35.9% 生産性向上 IT 化、設備投資による 35.4% 業務効率化・自動化 業務プロセスの改善 32.1% による効率化 女性・高齢者・外国人 など多様な人材の活用 (%) 0 10 20 40 50 60 70 80 割に上った。 による効率化」(32・1%)とな 備投資による業務効率化 に取り組むと答えた企業の割合は 35 4 %) Ų 向 これら3つのうち1つ以上を選 E 「生産性向上・業務効率化. <u>3</u>5 • 9 %)` (グラフ2) 「業務プロセスの改善 「IT化、 !・自動! 化 設

## 電動リフターで

# 昇降作業の負担を軽減



田中 良樹 氏テクノマックス旬



機、編機の販売を行っている。の繊維メーカー向けに、織機や撚糸福井・石川県内および、東南アジア創業。繊維機械を主力商品として、テクノマックス街は2001年に

機械と並行して、バッテリー式の昇がきっかけに、2021年から繊維し作業に関する悩み事を聞いたことら、工場や倉庫内の荷物の上げ下ろら、工場では、繊維機械の納入先か同社では、繊維機械の納入先か

めた。 降機(電動リフター)の取扱いを始

当初はリフターの自作にチャレン当初はリフターの自作にチャレンがら紹介された北欧メーカーの電動から紹介された北欧メーカーの電動から紹介された北欧メーカーの電動の頑丈さ、メンテナンスの手軽さなの頑丈さ、メンテナンスの手軽さなどから採用を決定した。

> が可能となった。 に追加し、1人でも荷物の昇降操作に追加し、1人でも荷物の昇降操作に、昇降スイッチにリモコンを新た業場所まで運ぶこともできる。さら用車であれば、車内に持ち込んで作の重量は約30㎏で、バンタイプの乗の重量は約30㎏で、バンタイプの乗

実演を行う予定である。に電動リフターを持ち込み、昇降ののテクノフェアでは、ブース

と呼び掛けている。と呼び掛けている。と呼び掛けている。「働きやすい職場を関などのリスクも大幅に軽減でき転倒などのリスクも大幅に軽減でき転倒などのリスクも大幅に軽減でき転倒などのリスクも大幅に軽減でき



最大耐荷が 130kg、200kg タイプのリフターも取扱っている

#### の 2 INTERVIEW 嶋 代款 野 表

嶋野 寛之 氏代表取締役社長

株シマノは1959年に創業し、 な。当社では機械の動きや機能を「モ でいる。主に自動車・化学工場で利 でアを全国の生産工場に納入してい を整列・位置決めできる多機能コン でアを全国の生産工場に納入してい る。当社では機械の動きや機能を「モ が、客先の工場で素早いライン立ち り、客先の工場で素早いライン立ち り、客先の工場で表早いライン立ち

## モノを運ぶ技術を究める

ボット」の出展を予定している。 せ、自社で開発した「6脚歩行型口 たロボット技術とA-技術を結合さ リピート注文へとつながっている。 ロボットを組み込んで省力化を図 り組んでいる。客先の設備に産業用 長年にわたりロボットの研究にも取 コンベアを融合させた装置は多くの せて省人化を行うなど、ロボットと たり、コンベア自体をロボット化さ 今回のテクノフェアには、 また同時に、コンベア技術と共に 蓄積し

を進めてきた。 場環境を自動で観測する目的で開発 めない場所を遠隔で観測したり、 り組んだ作業現場など、人が入り込 このロボットは、配管や設備が入

にチャレンジ。ところが、キャタピ プなど、様々なモデルの試作・開発 制御の技術を生かした4脚歩行タイ を生かしたキャタピラータイプの口 に掲げ、自社で培ったコンベア技術 所まで的確に運ぶ」ことを第一目標 していたり、 ラータイプでは、調査から戻って来 メラなどの調査機器を「知りたい場 開発にあたっては、センサーやカ キャタピラに有毒物質が付着 産業用ロボットのアーム 4脚歩行タイプでは

> クを抱えていた。 障害物や段差での転倒しやすいリス

が少ないなどの理由から、 歩行タイプに辿り着いた。 測器を安全に運ぶことができる6脚 ることができ、故障が発生しロボッ の障害物を乗り越えて現場を調査す トが停止した際でも転倒するリスク そこで最終的に、 25センチの高さ 高価な計

ジに合わせて素早く開発できた。 所有する3Dプリンターを活用し 試作ロボットの製作には、自社で ボディやギア、カバーなどを製 小型で軽量なロボットをイメー



の障害物を乗り越える6脚歩行型ロボット

行なっており、いよいよ今年12月か と共同研究を通じてロボット開発を 現在は、日本原子力研究開発機構

> らは、原発の廃炉現場での実証実験 をスタートする予定である。

している。 も連携して、更なる品質向上を目指 ている他、全国の大手企業や大学と 外な方面からもオファーが寄せられ また、航空や宇宙分野といった意

学歴の学生から応募が来るなど、思 もこれまで縁もゆかりもなかった高 化が進んだ。また、人材採用の面で や、3Dプリンターの活用技術も深 わぬ副次効果に嶋野社長も驚いてい 大手企業や大学と連携すること ロボットに搭載するAIの研究

に、ソフト・ハードの両面でロボッ ぶ』という当社の強みを極めるため みを語ってくれた。 ト開発を進めていきたい」と意気込 嶋野社長は「今後も、『モノを運

### 多軸ロボットでヒトの 組付け作業を忠実に再現



春江電子㈱ 代表取締役社長 山口 博司 氏

> オートメション:FA)の開発、 製造と、産業用機械(ファクトリー 春江電子㈱は1980年に創 半導体(セミコンダクター)の 設

製造を行っている。

組んでいる。 テムの開発や衛星事業分野にも取り 社した2008年からFA分野に参 務を担い、現社長の山口博司氏が入 カーから半導体部品の加工、検査業 入。2015年からはロボットシス 創業当初から大手電子部品メー

品の組付け作業を人手(従業員)か ら機械に切り替えられないか」との 大手自動車部品メーカーから、「部 FA分野に参入するきっかけは、

業精度で納入先の評判も良く、現在 た「自動組付装置」を開発。 の手による作業感覚を忠実に再現し られた場所に組み付けるという、人 を用いて、部品を的確に掴み、 ボットのアームやハンドの制御技術 社に機械化を打診。当社では多軸口 担を軽減したいとの要望が有り、当 内から2交代(深夜勤務)の業務負 に人手不足が予見されたことと、社 組付け作業を担当。しかし、 メーカーでは昼夜2交代で従業員が 高い作 将来的



人の組付け作業を忠実に再現した多軸ロボット

足が深刻な中小製造業の自動化・省

ムの開発にも力を入れ、特に人手不

山口社長は、今後汎用型のシステ

寄せられている。 では幅広い機械メーカーから注文が

力化を応援したいとの想いを抱いて

相談を受けたことに始まる。当時

可能であることが大きな特徴。 ボットのハンドが取り上げた部品 が形の異なる部品を認識し、 の ている。同システムは検査工程で不 ボットシステム」の開発にも注力し わせてシステムを調整したり変更が カー側の要望や取り扱う対象物に合 テムはカスタマイズが可能で、メー 付けを行うことができる。このシス 加減を計りながら、所定の位置に組 良品の判定に用いられているカメラ 決に対応できる「マルチビジョンロ メーカーの省力化・省人化の課題解 また、当社では取扱製品が異なる 「製品認識技術」を応用。カメラ 組み込まれた力学センサーで力 多軸口

を動画で紹介する予定である。 組付装置とマルチビジョンシステム メーカーに廉価で納品が可能であ 品であるのに対して、マルチビジョ の要望に応じた一品モノで高価な製 ンシステムは汎用性が高く、多くの 先述の自動組付装置がメーカー側 今回のテクノフェアでは、

> おり、 更なる高みを見据えている。 環境づくりを応援していきたい」と ることで、研究や開発など、 人が働くべき分野で働いてもらえる 「機械が担える分野を拡大す 本来、

### 新たな技術情報を テクノフェアで

率化や自動化は避けては通れない。 大きな課題となっており、業務の効 企業にとって人手・人材の確保は

> 術やノウハウ、製品を効果的に取り 悩みに対して真正面から向き合い、 今回紹介したように、企業が抱える 入れて解決に取り組むことも重要で 社だけでの解決は難しく、他社の技 チャレンジを続ける企業がある。自

ご来場いただきたい。 変化を認識するチャンスとしてぜひ ントを得るとともに、時代の大きな 技術を実体験できる。ビジネスのヒ 今回紹介した企業以外にも次世代の 北陸技術交流テクノフェアでは、

