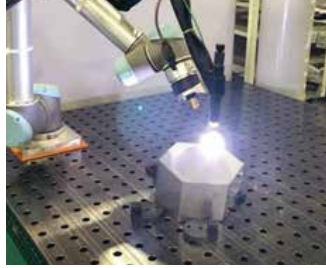




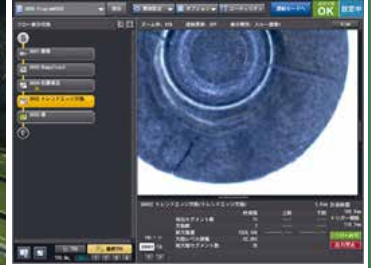
Asion(アシオン)掃除ロボット



TIG 溶接ロボット



工作機械へワーク供給



画像処理システム合否判定

* 企業PR・挨拶等

自律移動ロボットと協働ロボットのアプリケーション開発が強みです。ソフトウェア開発 (ROS、Linux 等) を中心に、機械&電気設計を含む「各種自律移動ロボットの試作開発」や、「協働ロボット&画像処理システムの導入支援」をご提供しております。最近では協働ロボット「UniversalRobot」で当社が構築した「TIG 溶接ロボットシステム」の引き合いが好調です。安全策が不要でコンパクト、かつコストを抑えたロボットシステムインテグレーションに注力しています。

サービスロボットから産業用ロボットまで、まずはご相談からでもお気軽にお声掛けください。

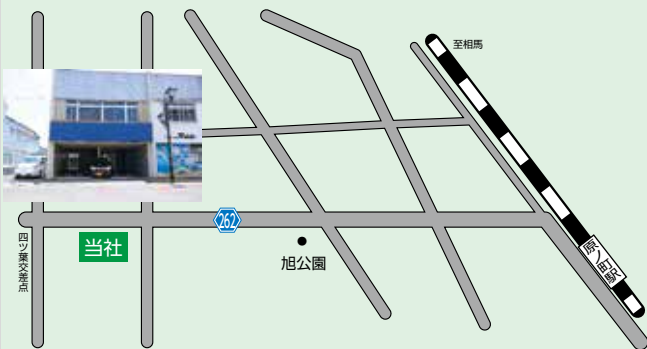
* 事業内容・営業品目

- 自律移動ロボットの試作開発
- 産業用ロボット (協働ロボット) のシステムインテグレーション
- 画像処理システムの導入支援
- 各種サービスロボットの試作開発 (機構設計、電気設計、ソフト開発)

* 主要取引先

株式会社ファブエース、因幡電機産業株式会社、東京都立産業技術研究センターほか

* 会社概要



当社の売りはこれだ!



ROS、SLAM、navigationによる自律移動や、深層学習による物体検出、機械学習を使った最適経路生成等の自律移動ロボットやサービスロボットの試作開発および受託開発が得意です。

ソフトウェア開発と電気設計、機械設計の総合力と、3DプリンタやCNCフライスを活用したものづくりで、未だ世の中に存在しない各種サービスロボットの試作サービスをご提供致します。

* 主要設備

名称	メーカー	型式	能力	台数
協働ロボット	Universal Robot	UR5	可搬 5kg、リーチ 850mm	1
3D プリンタ	フュージョンテクノロジー	L-DEVO F300TP PLUS	310mm×310mm×450mm(0.05mm)	1
CNC フライス	オリジナルマインド	CL420	420×350×42mm	1
3D CAD	Autodesk	Fusion360	—	3
三次元測距センサ	北陽電機	YVT-35LX	—	1
二次元測距センサ	北陽電機	UST-20LX	—	2
画像処理システム	キーエンス	XG-X2700	—	1
画像センサ	キーエンス	IV-HG500CA	—	1
マシンビジョン	コグネックス	In-Sight8000	—	1

●所在地 南相馬事務所：〒975-0003
福島県南相馬市原町区栄町1-42
本社：〒252-0131
神奈川県相模原市緑区西橋本5-4-30 SIC2-R&Dlab.2312
TEL.042-703-7760 FAX.042-703-8666
URL:https://www.kufusha.com/

●代表者 代表取締役 大西 威一郎
●創業年 2013年 (平成25年) 10月
●資本金 7,000千円
●従業員数 8名
●問合せ先 代表取締役 大西 威一郎
Mobile.070-5455-6510
E-mail:onishi@kufusha.com