



階段昇降ロボット



四脚ロボット制御開発



TIG 溶接ロボット



自律移動ロボット開発

### \* 企業PR・挨拶等

ソフトウェア開発 (ROS, AI 等) を中心に、機械&電気設計の一貫対応によるロボット開発サービスをご提供しています。直近は、日本科学未来館向け「AI ツールケース」開発 / 製作や、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」等の引き合いが好調です。

また、新たな自律移動型ロボットベースとして四脚ロボット (犬型ロボット) の研究開発を進めており、悪路走破性が高く、監視や点検、分析ニーズに対応する ROS 制御アルゴリズム開発に注力しています。

### \* 事業内容

- 自律移動ロボットの試作開発&研究開発
- 協働ロボットのカスタマイズ開発
- 各種サービスロボットの試作開発 (ソフト/電気/メカ)

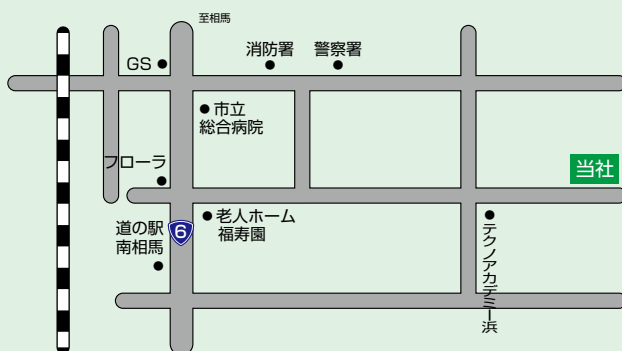
### \* 営業品目

- 自律移動ロボット受託開発
- サービスロボット受託開発
- 協働ロボット システムインテグレーション

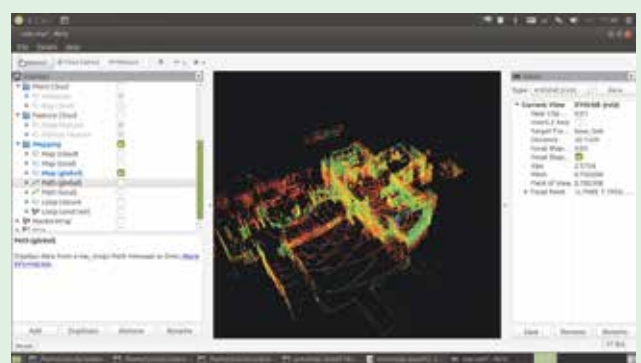
### \* 主要取引先

- 日本科学未来館
- 株式会社大気社
- 株式会社ファブエース

### \* 会社概要



### 当社の売りはこれだ!



2次元SLAMやNavigationのROS制御開発はもちろん、3次元SLAMやROS2開発にも積極的に取り組んでいます。

### \* 主要設備

名称	メーカー	型式	能力	精度	台数
3Dプリンタ	フュージョンテクノロジ	L-DEVO F300TP-PLUS	310×310×450mm	積層ピッチ 0.05mm	1
CNCフライス	オリジナルマインド	CL420	420×350×42mm	分解能: 1.25μm	1
ミニシャーペンダ	ミスターマイスター	MSB-8	200×200×10.1~1.5mm	-	1
3D CAD	Autodesk	Fusion360	-	-	4
電子回路設計CAD	OSS	KiCad	-	-	1
三次元LiDAR	Velodyne:HOKUYO,Livox等	-	-	-	3
二次元LiDAR	HOKUYO:RPLidar,YDLIDAR等	-	-	-	多数
協働ロボット	UniversalRobot	UR5	可搬5kg、リーチ850mm	繰返し位置精度±0.03mm	1
画像処理システム	キーエンス	XG-X2700	-	-	1

### \* 技術・加工などの特徴

SLAM/Navigation による自律移動や、深層学習による物体検出、機械学習による最適経路生成等の自律移動ロボット&サービスロボットの開発が得意です。当社はファブレスメーカーで、地元企業のお力をお借りしてロボットシステムを製作します。

- 所在地 南相馬事務所：〒975-0036  
福島県南相馬市原町区萱浜字新赤沼83  
福島ロボットテストフィールド研究棟No.10  
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 2014年 (平成26年) 10月
- 資本金 7,000千円
- 従業員数 15名
- 問合せ先 代表取締役 大西 威一郎  
TEL.0244-32-0257  
E-mail: onishi@kufusha.com