



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

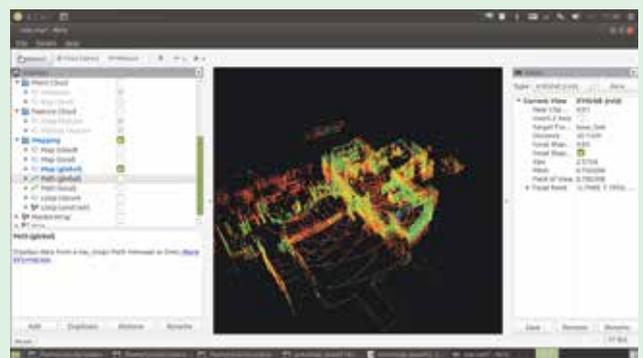
* 主要取引先

- 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 |
| ミニシャーベンダ | 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