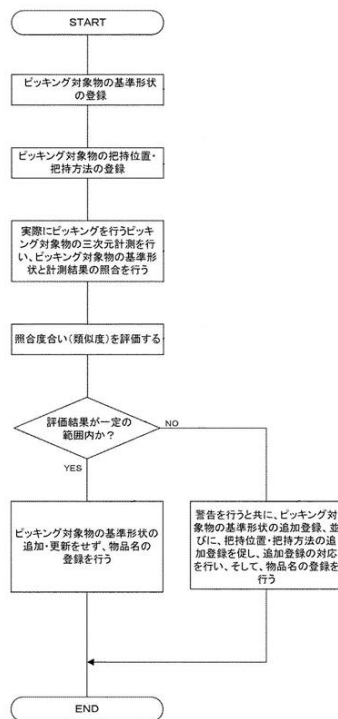


発明の名称	ピッキングシステム		
出願人/権利人	KyotoRobotics株式会社	発明者	仲道 朋弘、徐 剛、石田 勉、鈴木 克英、三宅 淳司
出願日	平成29年8月23日	出願番号	2017-159911
公開番号	2019-38047	特許番号	6746140
法的状態	登録中		

代表図



発明の概要

ロボットハンドにて物流現場における自動化を実現できるピッキングシステム

特徴

記憶手段に記憶されているピッキング対象物の基準三次元形状と、計測装置によって計測された所定の対象物の三次元形状とを照合手段にして照合し、その照合結果が、予め定められた範囲外であれば、計測装置によって計測された所定の対象物の三次元形状を基準三次元形状として記憶手段に記憶するよう促す記憶推奨手段を備えている。記憶手段に記憶されていないものは、自動で判別し、追加で記憶できるので、従来のように、全てのピッキング対象物の3次元形状を予め記憶手段に記憶させておく必要がなくなる。よって、物流現場における自動化を実現できる。

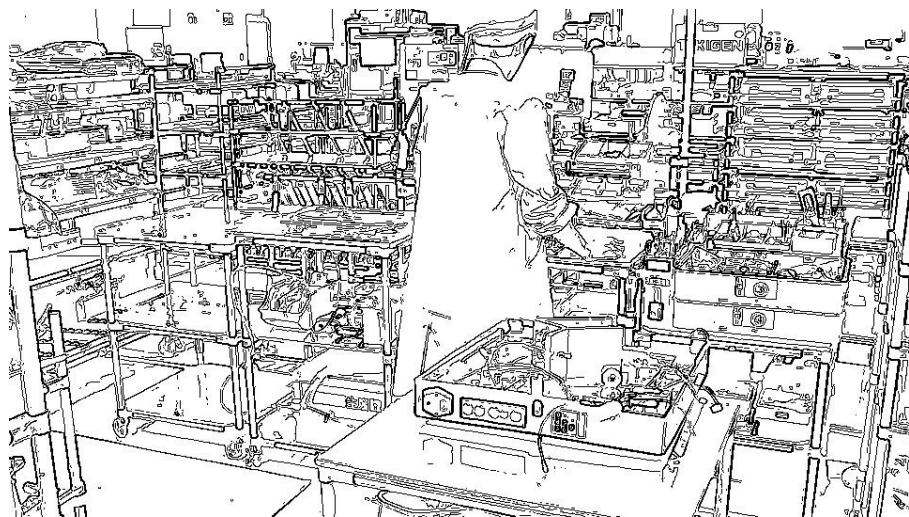
応用の可能性



物流



農業・漁業



工場

など

応用の可能性

- ・物流
- ・工場
- ・農業・漁業
など

本技術の活用が見込める企業の一例

- ・全国農業協同組合連合会
- ・JA三井リース株式会社
- ・関西カーゴトランス株式会社
- ・日本通運株式会社
- ・福山通運株式会社
- ・佐川グローバルロジスティクス株式会社
- ・株式会社ニチレイロジグループ
- ・ヤマト運輸株式会社
- ・全国漁業協同組合連合会
- ・株式会社ミスミグループ本社
- ・トラスコ中山株式会社
- ・アスクル株式会社
- ・株式会社大塚商会
- ・セイコーホールディングス株式会社
- ・シチズン時計株式会社
- ・カシオ計算機株式会社
など

KyotoRobotics株式会社の本発明に関する最新動向

- ・KyotoRobotics株式会社のホームページ(<https://www.kyotorobotics.co.jp/index.html>)には、関連製品は見受けられるが、本件特許に関連する情報は見受けられない。