

令和4年度 試験研究概要

《研究課題名》

食品工場の生産力を向上するピックアンドプレースロボットコントローラの開発

《申請者》

フリガナ：ヒグチ ショウタ
所属機関・団体：株式会社 Closer
職位・氏名：代表取締役・樋口 翔太

《研究の概要》

日本の人手不足は年々深刻化しており、中でも食品産業では省人化が進まず、労働確保は多くの事業者にとって年々問題が深刻化している。

これまでも、大手、中堅、中小の工場視察・ヒアリングを通じて、人手による作業が多く存在することを確認しており、強い自動化ニーズがあるものの、このような自動化が進まない現場に既存のシステムは大量生産向けとなっており、①拡張性が低く、②大型で、③高コストで、④専門知識を必要となり、丁度よいシステムが存在しないのが現状である。これは、近年の消費者ニーズの変化やサステナビリティを重視した結果、大量生産から多品種少量生産が主流となってきたからと考えられる。本研究で開発するの提供するロボットシステムは、従来のロボット等の導入障壁を解消し、多品種少量生産の現場にも適用可能な3つを特徴に持つシステムである。

1 導入しやすい（省スペース、移動可能）

2 運用しやすい（わかりやすい簡単操作）

3 高拡張（多品種少量生産へ対応可能）

これにより「ロボットを用いた生産力向上」という新たな選択肢を生み出す。まずは、包装・箱詰め
のピックアンドプレースの省人化を推進し、人でないと難しい工程に人員を割くことで、食品産業の
生産性の向上や事業継続を実現する。