

# LINKWIZ

Robotics & Partners



製造業における  
ロボットアームの  
最適化、最新動向

# General Information of LINKWIZ

Name : リンクウィズ株式会社  
LINKWIZ Incorporated

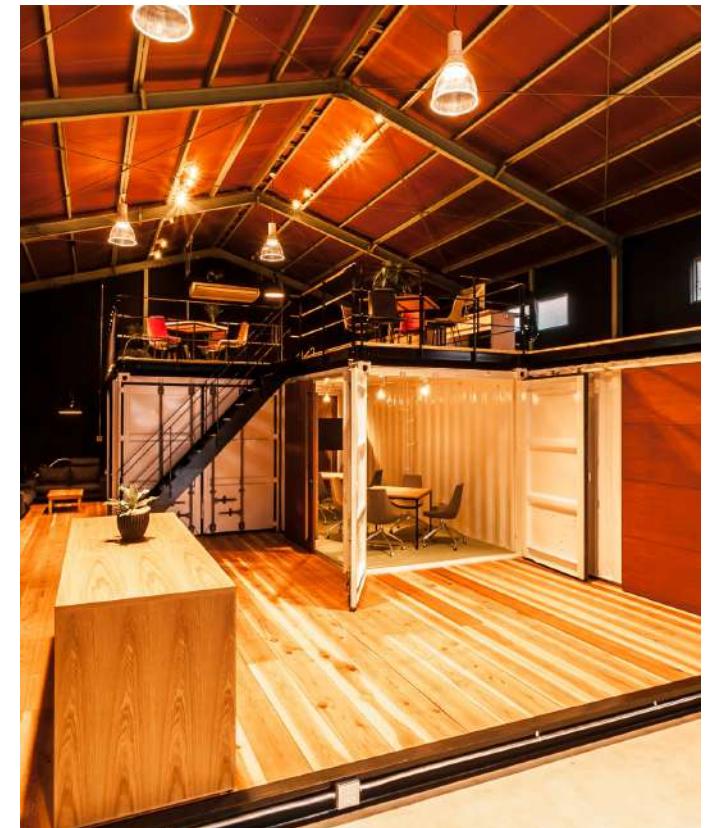
Address : 静岡県浜松市中区高林1-8-43

Foundation : 2015年3月

Capital : 2億2千7百万円（資本準備金含む）

Investors : 株式会社INCJ  
SMBCベンチャーキャピタル株式会社

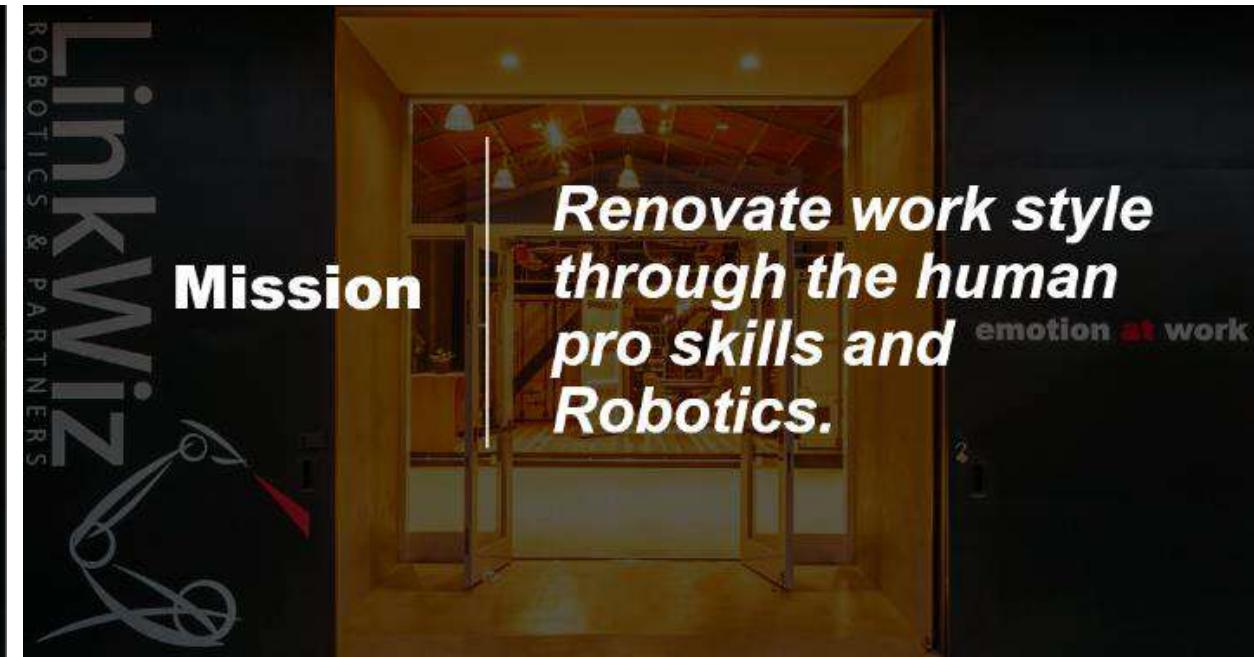
Business : 産業用ロボット向けシステムソフト  
ウェアの開発・販売・技術コンサル  
ティング



# Team (Jan./2019 : 18名)



# Corporate Mission



“働き方を革新する”



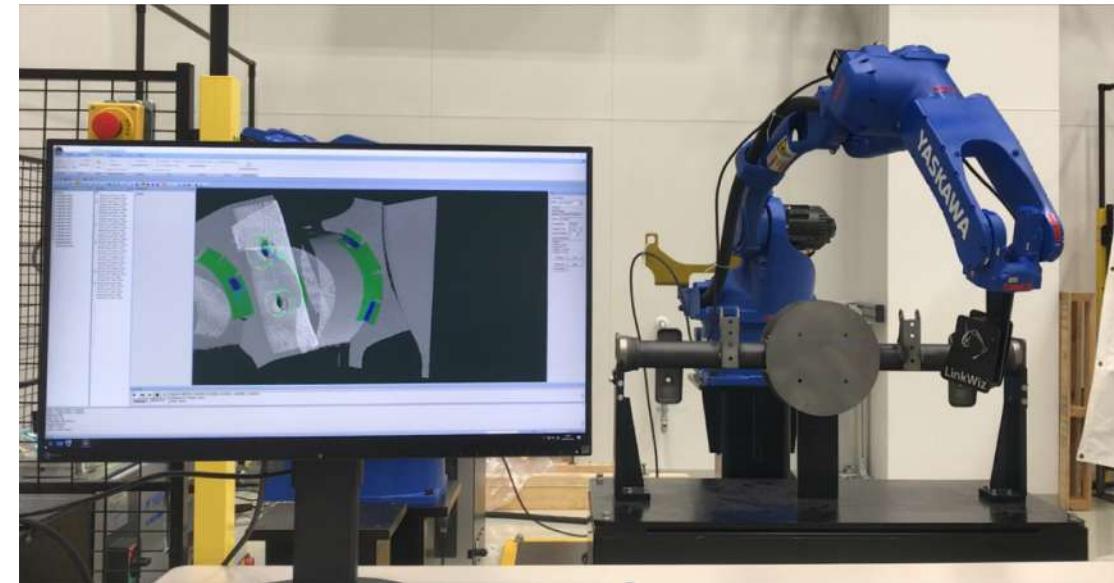
# LINKWIZの技術



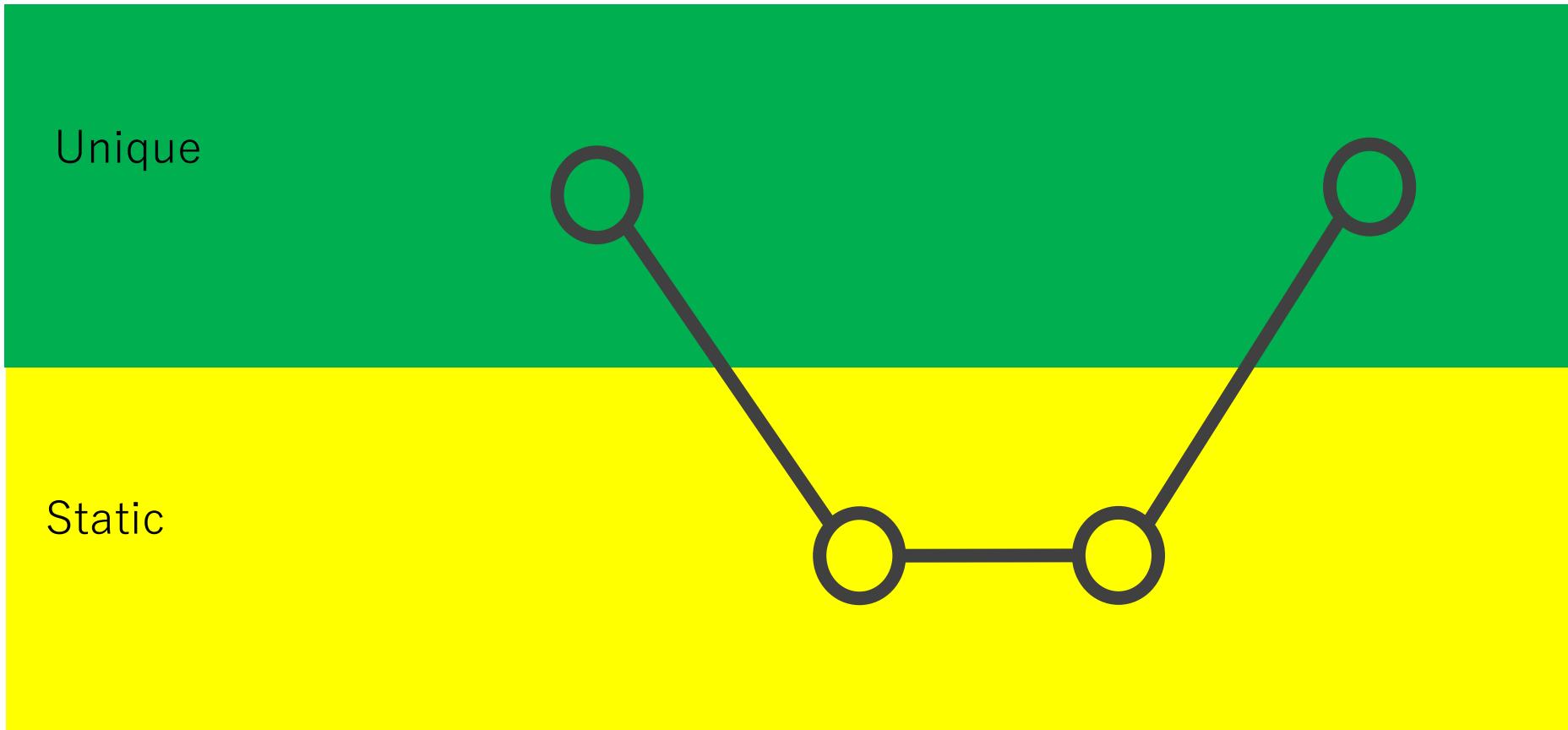
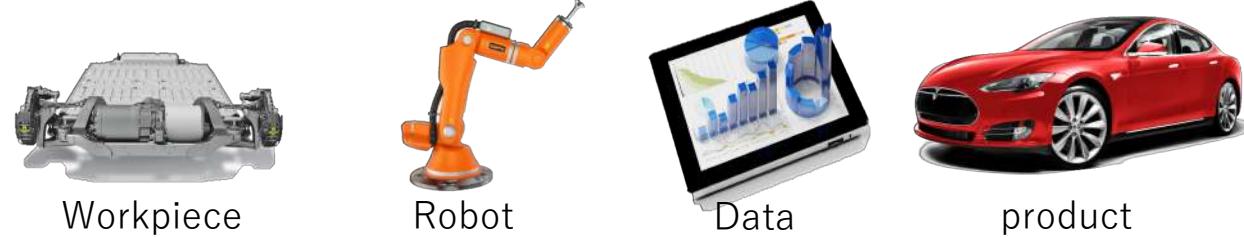
ロボットと3Dスキャナに

## 三次元形状処理

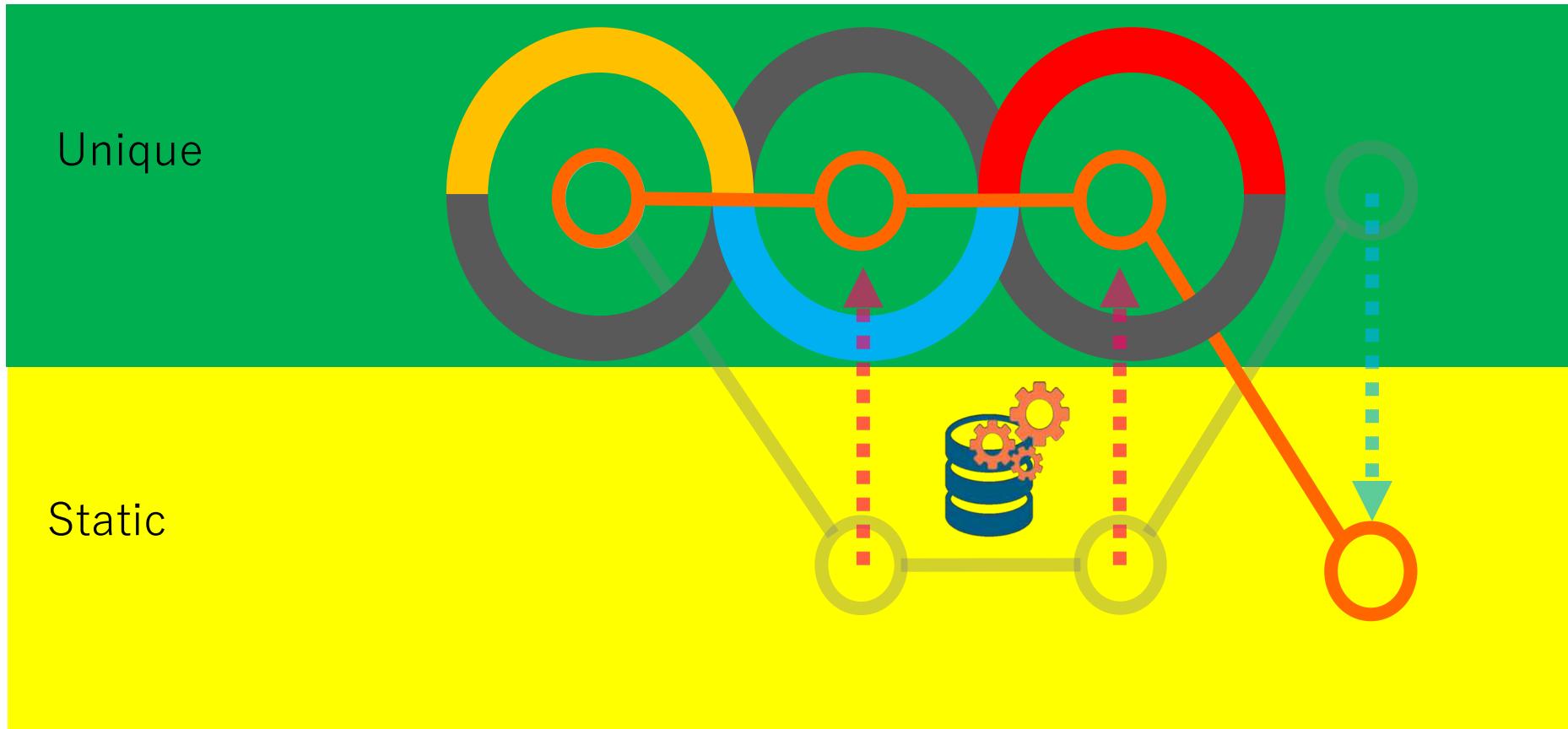
を組み合わせることで、  
モノ作りの新たな価値を提供しています。



# LINKWIZの技術



# LINKWIZの技術



# LINKWIZの商品

## ①検査ロボット用コントローラー（3D検査）



### ◆適用アプリケーション

- ・検査ロボットシステム

## ②加工ロボット用コントローラー（3D認識加工）



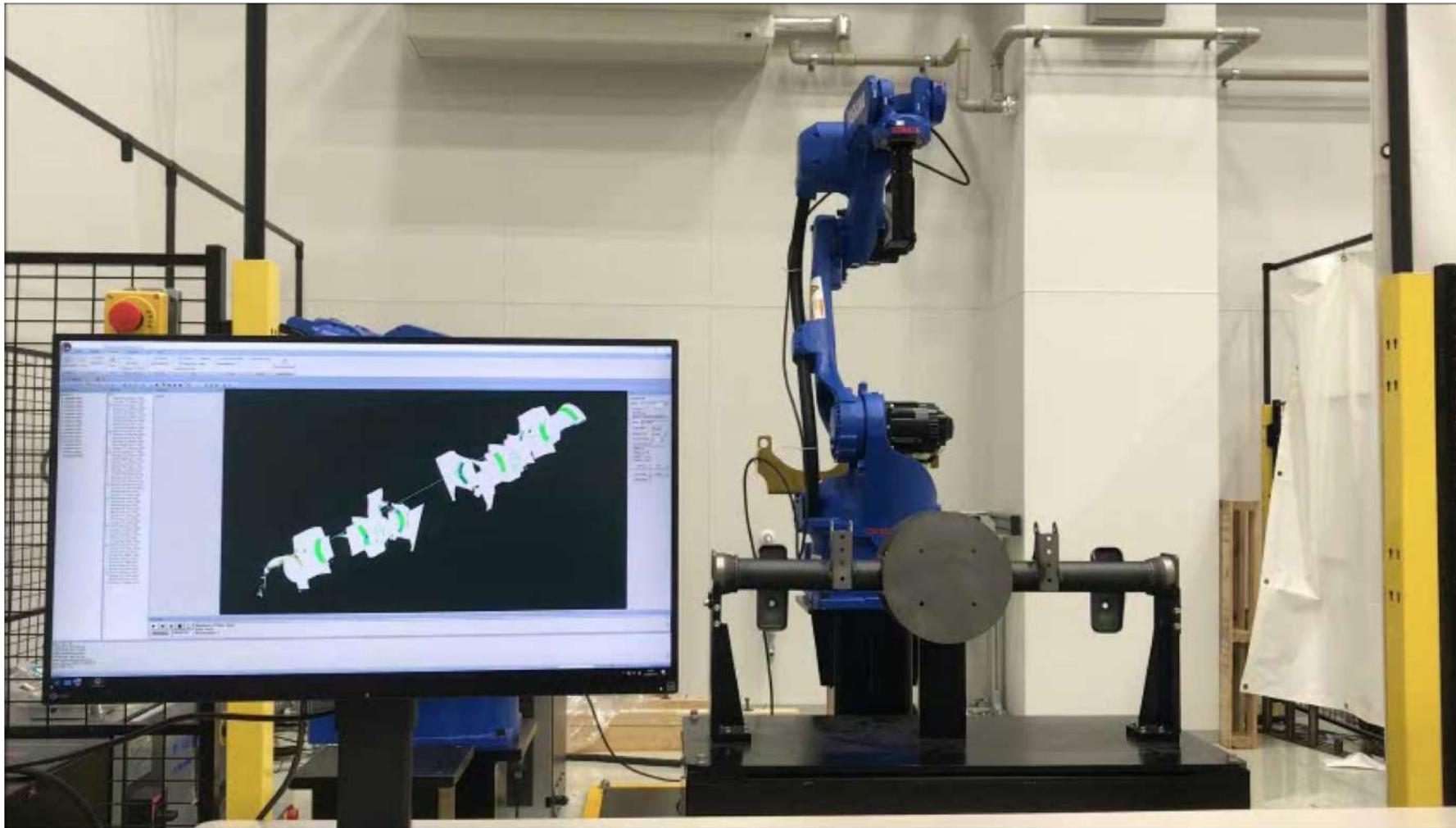
### ◆適応アプリケーション

- ・溶接ロボットシステム
- ・レーザー切断ロボットシステム
- ・シーリングロボットシステム



# 検査するロボット

溶接工程の「ヒトによる治具・目視検査」のロボット化



# 検査するロボット

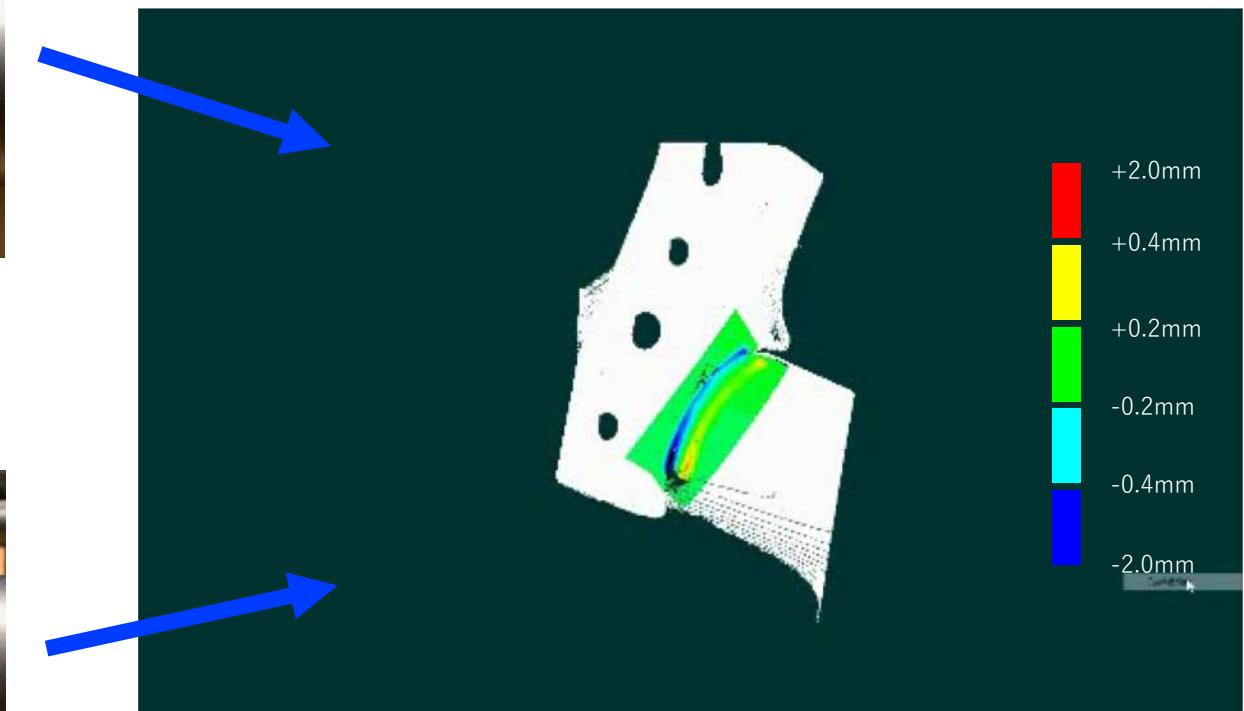
ロボットが覚える溶接ビード  
(マスターワーク)



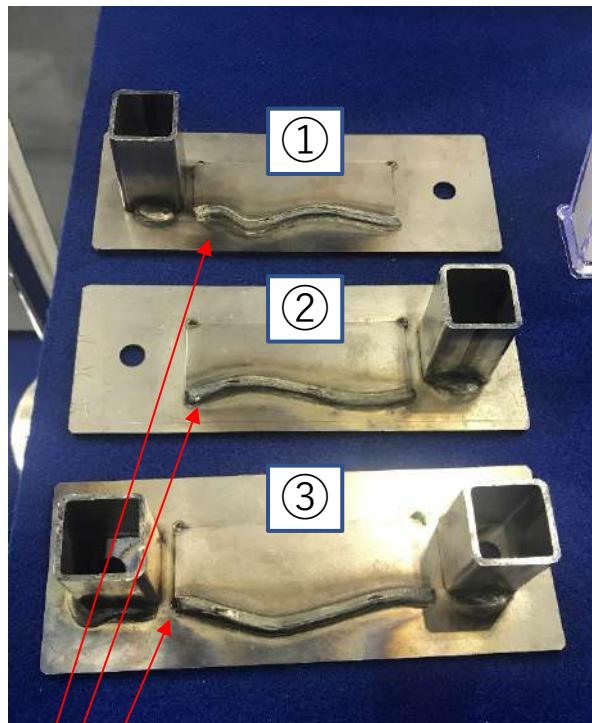
検査する溶接ビード  
(検査ワーク)



溶接部の3D形状を比較し、数値化します。



# 加工するロボット



- ① ワークを溶接した線
- ② ワークを溶接した線
- ③ ワークの溶接した線

ひとつのロボットプログラムで、溶接しています。



溶接口ボットに3Dスキャナを搭載する事で、三次元の形状をロボットが認識します。

ロボットがエッジを認識し、認識したエッジに沿って溶接する事を実現しました。



# LINKWIZが目指す世界

実現してきた領域

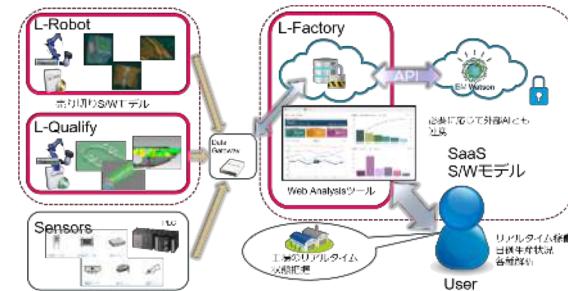


ロボットが現物のカタチを認識する。

「カタチ」と「ロボット」をリンクする

ロボット技術

現在取り組んでいる、今後実現する領域



ロボットを通じて、品質はつながる事の証明。

「ロボット」と「集積データ」をリンクする

IoT技術



町工場での“出来る”を増やす。  
モノづくり深層領域への挑戦。

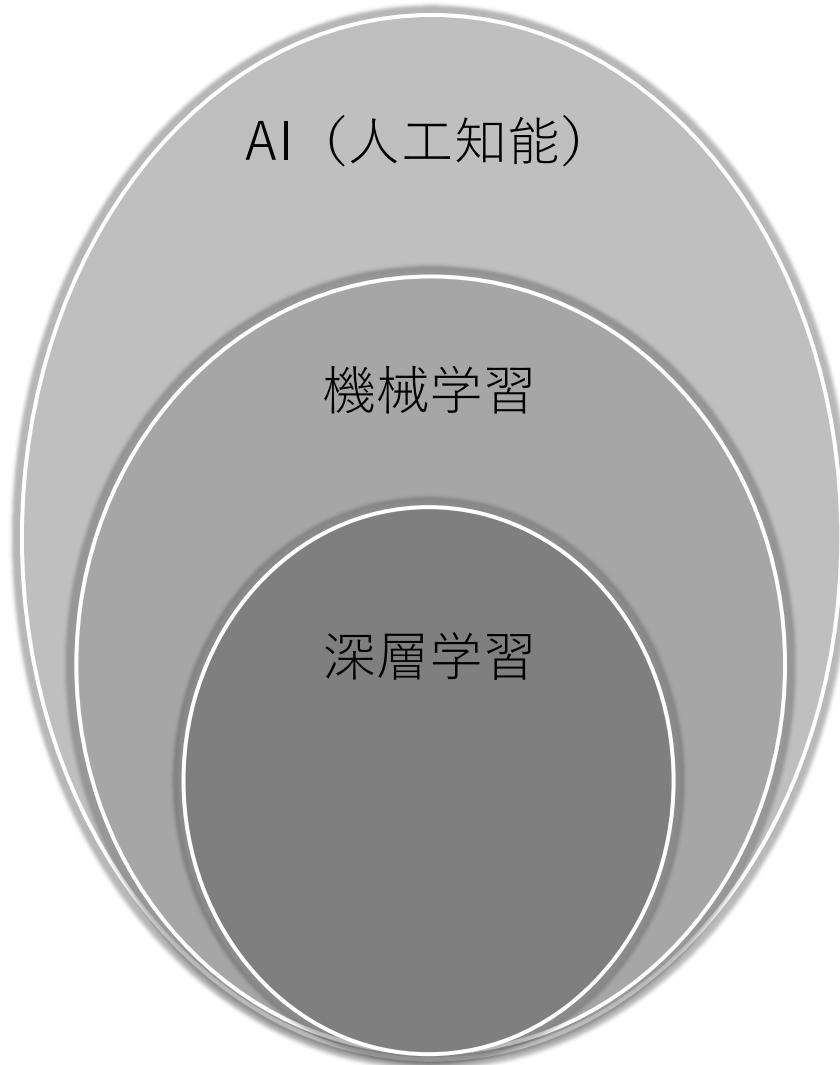
「集積データ」と「人」をリンクする

AIロボティクス技術

## 人と機械と働き方を繋ぐ企業になる



# モノづくりのIoT化



- 稼働率

設備が動いている時間  
作業員の時間

- 予知保全

設備の可動部が動いている時間  
振動、音、動作波形などの情報

- 品質管理

目視検査の判断基準  
検査の定量化  
(モノのバラつきの把握)

- 生産管理

生産管理システム

難しさ、規模



# モノづくりのIoT化



工程1  
＜溶接設備＞



作業サイクルタイム：28秒  
設備稼働時間 : 20秒

工程2  
＜溶接設備＞



作業サイクルタイム：21秒  
設備稼働時間 : 17秒

工程3  
＜組立て設備＞

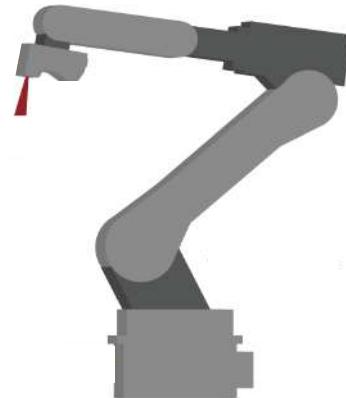


作業サイクルタイム : 37秒  
設備稼働時間 : 28秒  
目視検査 : 8秒



# モノづくりのIoT化

検査ロボット



検査ロボットが Pass or Fail を判断

Failの場所、種類、原因

FailをPassにする自動修復指示



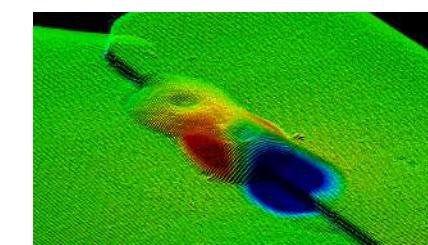
ロボットが覚える溶接ビード  
(マスターワーク)



検査する溶接ビード  
(検査ワーク)



3D形状比較

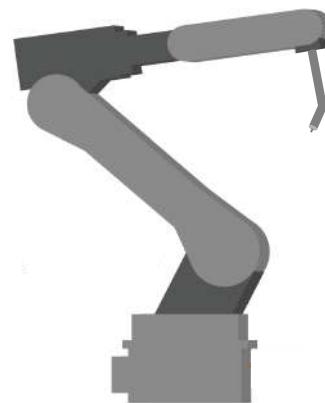


ビード欠け



# モノづくりのIoT化

溶接口ボット



溶接口ボットがワークの状態を認識

ワークのバラツキに合わせた溶接

溶接条件やロボット、ワークの情報を収集

- ・ 現物に合わせてロボットが動く、現物融合  
(サイバーフィジカルフュージョン) ロボットを実現
- ・ 情報収集から、溶接前にPass or Failの判断が可能



# モノづくりのIoT化



ヒトからロボットの作業へ

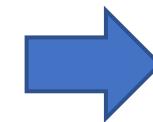
- ・力タチを認識
- ・力タチに合わせて溶接
- ・溶接の目視検査



# モノづくりのIoT化



オペレーションルームから  
加工場所を指示



職人口ボットが溶接

ヒトの働き方を変える



ご清聴ありがとうございました。

