

【開催のお知らせ】 とやまロボティクス研究会 令和5年度 ロボティクス先進地視察 & 第3回技術セミナー ～スマート工場の訪問並びに各種ロボットとシステム機器の体感～

「とやまロボティクス研究会」では、最新の技術や市場動向に関する情報の提供及び、関連する新商品・新技術の開発、並びにロボットの導入を支援します。

今回の先進地視察は、Factory-IoT 活用で製造に関する情報を収集・分析・活用しながら、多品種少量生産を実現している「株式会社デンソーウェーブ 本社 電子工場」、協働ロボット・AMR テストコースを体感できる「株式会社 バイナス」を訪問します。

ロボット・IoT を駆使したスマート工場と、人と共に働く協働ロボット・AMR のデモが体感できる視察です。また、第3回技術セミナーを「株式会社 バイナス」で開催致します。最新情報に触れる、またとない機会です。ロボットの導入、生産性向上等に是非お役立てください。

【開催概要】

■日時：2023年10月19日（木）～20日（金）

■集合：富山駅 バス乗降場 ⇒ TONIO 発

■解散：TONIO 経由 ⇒ 富山駅 バス乗降場 終着

■視察先：

（1）株式会社 デンソーウェーブ 本社 電子工場

（Factory-IoT 活用で製造情報を収集・分析・活用しながら、多品種少量生産を実現）

愛知県知多郡阿久比町草木芳池 1

（2）株式会社 バイナス （各社協働ロボットと AMR を体感）

第3回技術セミナー開催 ※ 別紙セミナー案内参照ください

「協働ロボットと人の協働作業の構築と AMR による工場内物流」

愛知県稲沢市平和町下三宅菱池 917-2

■対象：とやまロボティクス研究会 会員

■定員：先着 30 名 （尚、参加企業様の業種によっては、訪問先へご入場できない可能性もありますので、あらかじめご了承ください）

■参加費：22,500 円 （貸切バス代一部負担金：7,700 円、見学費用：1,000 円、ビジネスホテル代 1 泊（朝食付）：8,300 円、交流会費：5,500 円）
後日振込依頼書を送付致しますので、指定の期限まで納付願います。

■申込締切：令和5年9月20日（水） 但し、定員になり次第締め切ります。

■申込方法：参加申込書に記載の上、メール又は FAX にて、事務局 水野宛にお申し込み願います。

【開催内容】

■日程表：10月19日（木）

8:00 富山駅北口を貸切バスで出発 ⇒ 8:15 富山県新世紀産業機構（技術交流ビル）⇒ 富山西 IC
途中、休憩 10 分（SA にて 9:30 頃）、昼食 45 分（SA にて各自昼食 11:10 頃～）

13:30 (1) 株式会社 デンソーウェーブ 本社 電子工場 視察研修（13:30～15:30）

16:30 名古屋市内ホテル 着

18:00 交流会 （18:00～20:00）

【株式会社 デンソーウェーブ 本社 電子工場】

①デンソーウェーブ紹介（30～40 分）

②工場見学（現場説明付き、1 時間弱）

■デンソーウェーブ 電子工場：

電子機器の基盤実装～組立・検査・梱包まで多品種少量生産を実現

■QR コード活用：

多品種・少量指示をリライトかんばんと QR コード活用で品質確保

■産業用ロボットの使いこなし：

ロボットが自動ツール交換で多工程を連続自動化、

更に IoT 連携で改善ポイントの見える化実現

■協働ロボットの使いこなし： 小型協働ロボットで低コスト、短納期を実現した自動組立ライン



■日程表：10 月 20 日（金）

8：20 名古屋市内ホテル、貸切バスにて出発

9：00 **(2) 株式会社 バイナス 第 3 回技術セミナー & 視察研修**（9:00～12:00）

12：30 尾張一宮駅 ⇒ 尾西 IC ⇒ 途中昼食 45 分（SA にて各自昼食 13:00 頃～）、別に休憩 10 分

16：30 富山西 IC ⇒ 16：45 富山県新世紀産業機構（技術交流ビル）⇒ 17：00 富山駅北口

【株式会社 バイナス】

■ 第 3 回技術セミナー 「協働ロボットと人の協働作業の構築と AMR による工場内物流」（別紙開催案内）

① 工場見学（第 1 工場、第 2 工場） AMR を含めデモ、その他組立中の装置等

② 協働ロボット等のティーチング体験



【お申込み・お問い合わせ先】

（公財）富山県新世紀産業機構 イノベーション推進センター 水野 まで

〒930-0866 富山市高田 529 TEL 076-444-5636 FAX 076-433-4207

e-mail : y.mizunoi@tonio.or.jp

主催：とやまロボティクス研究会

参加申込書は別紙です