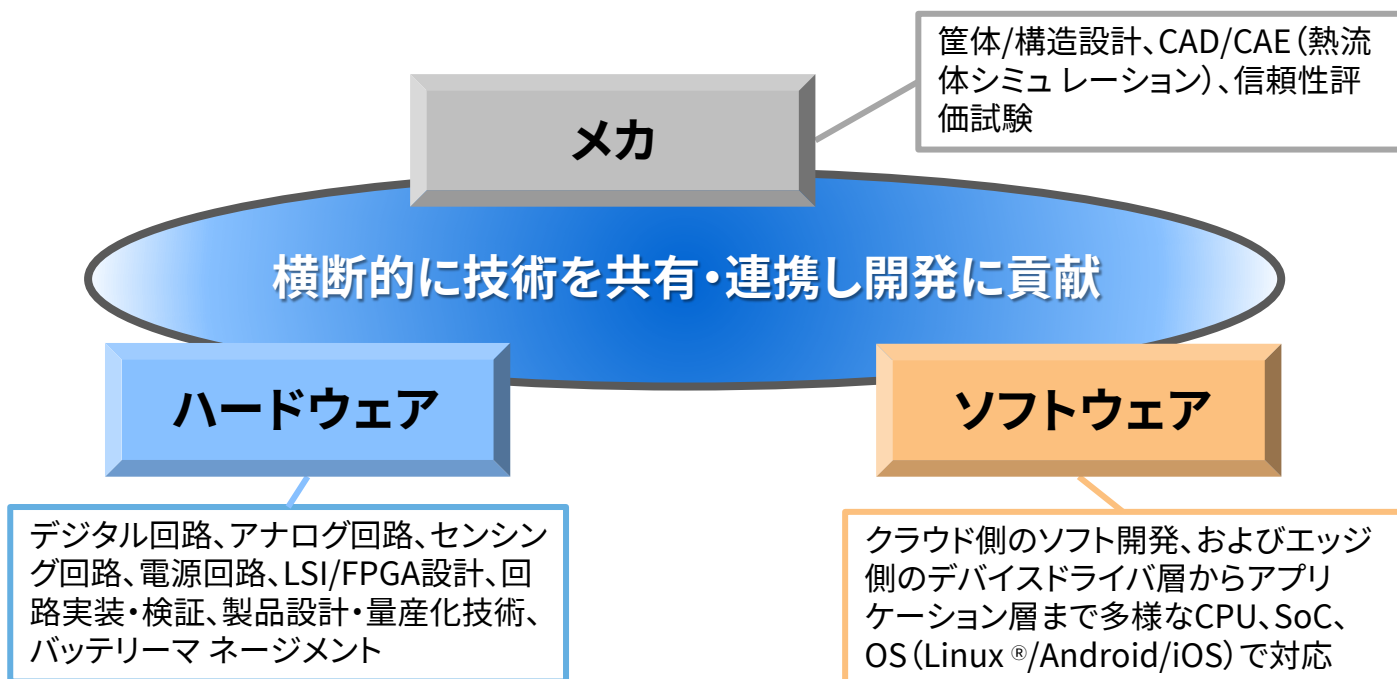


ロボット製品開発に貢献

ロボット・メカトロニクス支援サービス

メカ・ハード・ソフト技術の総合力と、最新のAIやクラウド技術等多方面のエンジニアリングでロボット開発をご支援します



ロボット開発の実績

製品カテゴリ	取り組み内容
棚搬送ロボット	サーバー上位システム設計
かご台車搬送用AGV	サーバー上位システム設計 ロボットOS (ROS) によるソフトウェア設計 移動ロボット機構設計・ハードウェア設計(システム設計)
ピースピッキングロボット	ロボットOS (ROS) によるソフトウェア設計
直交型荷降ろしロボット	ロボットOS (ROS) によるソフトウェア設計・ハンド機構設計
スポット溶接検査ロボット	ロボットコントローラ接続設計・検査ヘッド機構設計

ロジック設計 (FPGA・カスタムLSI設計)

お客様が必要とする機能実現のため、最適な回路設計を実施

回路基板設計とアートワーク

基板本来の性能を引き出す最適レイアウト技術に加え低ノイズ・高品質な回路基板設計を実現

バッテリーマネジメント

業界をリードする理想のバッテリーマネジメントを実現することでさまざまな製品の魅力づくりを実施

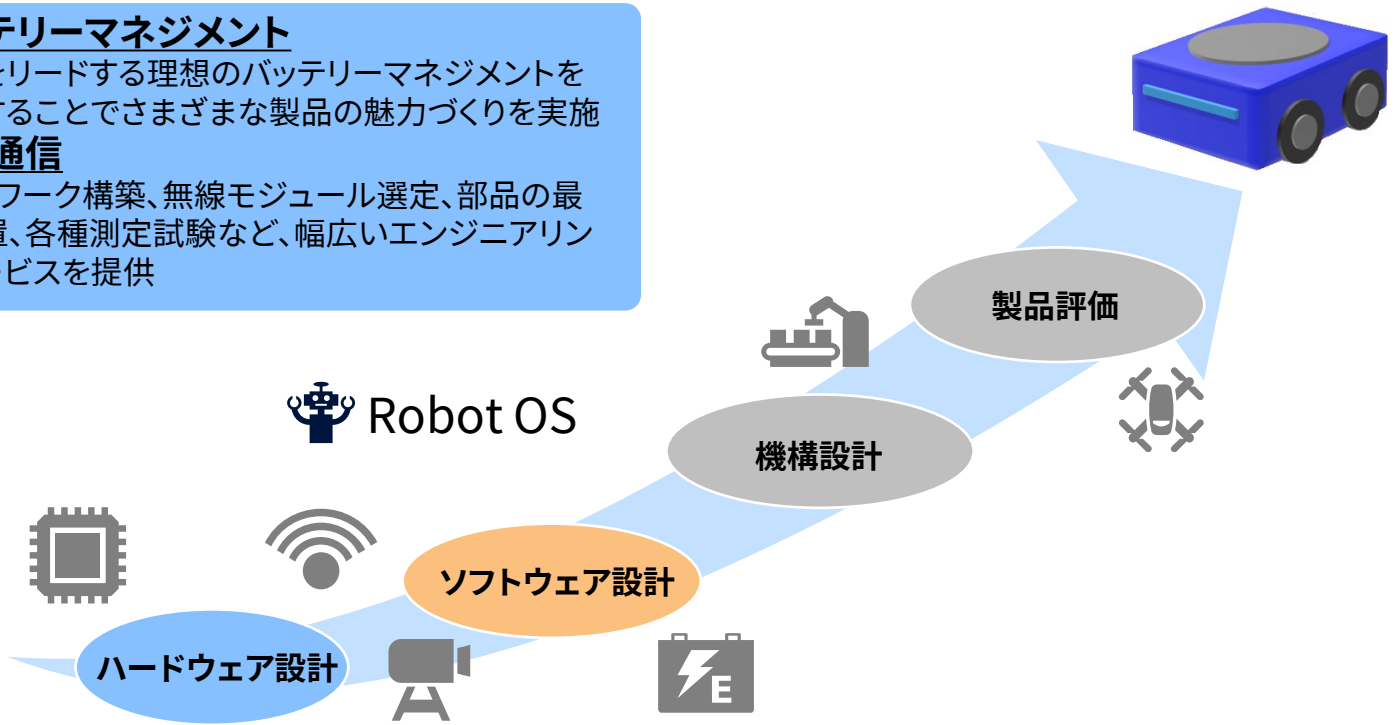
無線通信

ネットワーク構築、無線モジュール選定、部品の最適配置、各種測定試験など、幅広いエンジニアリングサービスを提供

筐体、構造、メカ的设计

メカCAEモデリング:高精度なシミュレーションを実施し後戻りのない製品開発を支援

熱解析、熱設計、構想設計:問題点を可視化、実際の製品化を見据えた改善案まで提案



AGV(AMR)ソフトウェア開発

ROSプラットフォームにおけるAGV向けソフトウェアとして、オープン技術(OSS)と独自技術(自製SW)を組み合わせ、AGVに不可欠となる認識・制御・計画といった機能群をROSパッケージとして実装

カメラによる3D計測 画像認識技術

バラ積みされた対象物の微細な特徴をとらえ、位置・姿勢を検出、より立体的な画像認識を実現。対象の凹凸を正確にとらえ、精密な3D撮影が可能な小型カメラユニットを活用し、製造現場などの作業自動化をサポート

GPU 組込技術

NVIDIAとの連携によるGPUの組込技術。最新のGPUテクノロジーとサポート情報が提供されるため、NVIDIAと同等の環境下での製品開発が可能



信頼性試験

試験技術、安全性、管理能力について国際規格<ISO/IEC17025>の基準に適合していることをJAB(日本適合性認定協会)により認定された試験所を保有



*本資料の掲載内容は2025年5月現在のものです。

- 本資料に記載されている会社名、商品名、サービス名などは、それぞれ各社が商標または登録商標として使用している場合があります。

東芝ユニファイドテクノロジーズ株式会社

〒212-8585 神奈川県川崎市幸区堀川町72番地34 ラゾーナ川崎東芝ビル7階

- ホームページからのお問い合わせ: <https://www.toshiba-dme.co.jp/dme/contact/index.htm>
- 電子メールでのお問い合わせ、当社メールマガジン購読申込: DME-contact-us@ml.toshiba.co.jp
- ホームページ: <https://www.toshiba-dme.co.jp>
- 他の事例はこちら: <https://www.toshiba-dme.co.jp/dme/catalog/list.htm>

▼お問い合わせはこちら▼



▼当社について▼

