

近接覚センサー技術を用いた中食向け低コスト・高速ピッキングシステム

事業概要（フェーズ2）

内容

近接覚センサーを活用したピッキング技術を応用し、食品製造の自動化用のロボットハンドを開発する。

背景・経緯

コスト意識が高くロボットにとって難作業が多い食品製造分野は、人手不足が深刻にも関わらず自動化が進まない代表的な分野。工業製造現場の自動化に実績のある当社技術を応用し、この分野に参入する。

狙い、波及効果

サンドイッチなど「複数食材で構成される柔軟・デリケート・不定形な食品」製造の自動化を目的に、高スループットかつコスト低減を両立し、従来の導入を阻害していた課題を解決する。

事業化

硬くピッキングしやすい単一食品向けから順次市場導入し、最終的には複数の食材を扱う市場への導入を目指す。総菜パンや弁当の製造がこれに当たり、120億円程度の市場規模を見込む。



株式会社Thinker

本社所在地	大阪府大阪市中央区久太郎町4-1-3 大阪センタービル6F-188
設立／資本金	2022年8月 / 1億円
従業員数	10名（2024年11月現在）
事業内容	近接覚センサ技術を活用した新型センサ「TK-01」の製造・販売、及びTK-01を搭載したロボットハンドの開発・製造・販売

その他機関

機関名：国立大学法人 大阪大学

・当社は、要素技術であるセンサーやハンド自体のハードウェアの研究を主に行い、共同研究先の国立大学法人大阪大学は、アルゴリズムなどソフトウェアの研究を主に行う。