

多彩なエンドエフェクタと ロボット周辺機器で人手不足を解消

電気をつかむ

電動2爪
グリップ
FLSH

電動3爪
グリップ
GCKW

電動2爪
グリップ
FFLD

エアをつかむ

高耐久機器
HPシリーズ
3方爪チャック
CKW-HP1

パルスブロー
バルブ
BNP

測長機能付
リニアスライドハンド
LSHM-HP2

真空で吸着する

精密吸着
プレート
PVP

ファインパッファ
FBU2

3D吸着ハンド
FSH

ロボットを使いやすく

ロボットロータリ
RJAC

オートツール
チェンジャー
KHBC

クイックアジャスタスリム
QREC

CKD株式会社 <https://www.ckd.co.jp>
本社 工場 〒485-8551 愛知県小牧市広時2-250
TEL (0568)77-1111 FAX (0568)77-1123

ROBOT TECHNOLOGY JAPAN 2026

ホールE
E27

あす開幕

会場 **Aichi Sky Expo**
(愛知県国際展示場)

会期:2026.6.11(木)―6.13(土)

ROBOT TECHNOLOGY JAPAN 2026



自動化の最新技術、愛知に集結



過去最大規模で開催

産業用ロボットと自動化システムの専門展「ロボットテクノロジージャパン(RTJ)2026」が、6月11日から13日までの3日間、愛知県国際展示場(愛知県豊田市)で開かれる。人手不足が深刻な社会課題となる中、過去最大規模での開催となる。「好奇心で、引力だ。」をテーマに、ヒューマンイデロボットやAI(人工知能)を搭載したシステムなど、産業用途で新たに開発・導入が期待される技術が披露される。ロボットシステムインテグレーター(Sier)や工作機械メーカーからも多数出展し、独自の技術を持ち寄る。主催はニクス・システム・エレクトロニクス(名古屋千種区、八角秀社長)で、愛知県機械工具商業協同組合(同熱田区、高田研至理事長)との共催。

ロボットテクノロジージャパン(RTJ)は中部地域最大の産業用ロボットと自動化システムの専門展示会。2022年に初開催し、今回で3回目となる。あらゆる産業で人手不足が課題となる中、製造業の集積地である愛知県で開催される同展の注目度は高く、今回は過去最大規模の272社・団体が1378小間に出展する。24年に開催した前回展では、3日間で4万6405人が来場した。ニクス・システム・エレクトロニクス社の八角秀社長は「人手不足は製造業の持続的な課題。中部地域で最新技術に触れる機会が得られる」と歓迎している。

Sierが現場での活用を示す

生産設備の自動化に近いうちロボットや自動化欠かせないシステム、設備の使い方を展示する「Sier」の出展数も最多。自動化を目指す来場者への1社・団体(前65)ととも、いい検討材・団体となった。12日には、Sier「Sierゾーン」で、各社がより実践的、かつ併催イベントを会場内の特設ステージで展示する。午後は日本ロボットシステムインテグレーター協会(Sier協会)が会員企業による事例紹介を実施する。「ロボットに命を吹き込む仕事」ロボットシステムインテグレーターの紹介と題し、全国から10社が登壇し、自社の取り組みを解説する。イベント後には名刺交換会も予定する。定員は300人で、同協会の公式サイトから事前の聴講予約が可能。

Sierは産業や工程によって得意分野がさまざまである。自社に最適な自動化について考える機会となるだろう。

人の来場を目指す。同展の最大の特徴は、出展製品が製造現場や物流拠点の省人化、自動化を実現するロボットやシステムに限定される点だ。大手ロボットメーカーはもちろん、ロボットハンドやセンサーなどの周辺機器、無人搬送車(AGV)や自律走行搬送ロボット(AMR)、計測システムなどの企業も出展する。特に今回はヒューマンイデロボットが初登場する。従来サーブिस分野での開発が盛んだったが、人間と設備を共有できるため産業用途でも活用が期待が高まっているのを、出品が可能となった。主催者アンケートによると、今回は国内外の企業から385点の新製品が出品され、うち239点は同展が初公開となる。中でもAI(人工知能)を活用した技術や製品を出品するという回答が目立っていた。

働き方を変える、頼れるアーム

次世代ロボットシステム
ARMROID

- ロボットの専門知識が不要
- 人の作業をロボットが代行
- 機外にロボット設置不要

動画はこちら

移動式協働ロボット

OMR series

- 手軽に加工機を自動化
- 特別な操作トレーニング不要
- 機内への良好なアクセス

動画はこちら

ROBOT TECHNOLOGY JAPAN 2026

展示ホール **D03**

出品機種

OPEN POSSIBILITIES

オークマ株式会社 www.okuma.co.jp

複合加工機+ビルトインロボット
MULTUS B250II ARMROID

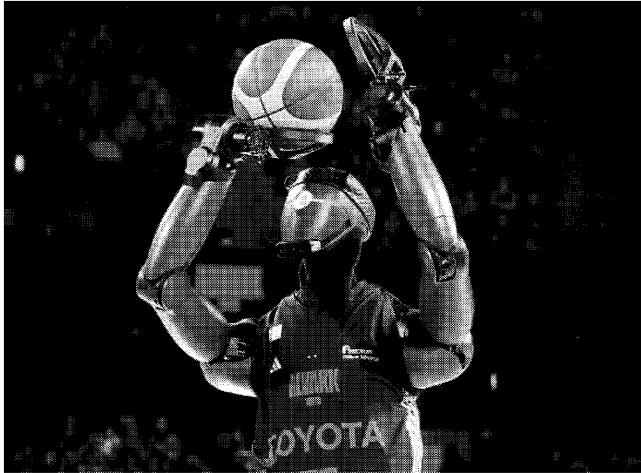
CNC円筒研削盤 + 移動式協働ロボット
GP26W + OMR20
※写真はGA26Wです。

VR体験実施!

機械配置
シミュレーションを
VRで体験して
いただけます

OKUMA

実感できる企画多彩



実演ではヒューマノイドの進化を見られる

中部地域Sier連
携会、日本ロボットシ
ステムインテグレイ
ション協会(Sier協会)
が協力するエリアで
は、Sierがそれ
ぞれ得意技術を生かした
六つの体験コーナー
を運営する。

三井機工(静岡市清水区、久保田和雄社長)のブースでは、自社開発した実習支援システム「デジタルトレー



前回展ではロボによる書道の実演もされた

長は、参加者と産業

RTJでは毎回、来場者が実際に産業用ロボットの最新技術に触れることで、理解を深め、精度や使いやすさなどを感じてもらった(キユー7)によるフリースローの実演ス

Sierが得意技生かす

中部地域Sier連携会、日本ロボットシステムインテグレーション協会(Sier協会)が協力するエリアでは、Sierがそれぞれ得意技術を生かした六つの体験コーナーを運営する。

組んで速度を競う体験コーナーを企画する。ロボがパズルピースの形状を認識し、自操作を学習するため、これからのロボの導入を検討する人や、自動化に取り組み始めたばかりのユーザーにも最適な

主催者企画で性能体験 ヒューマノイドも登場

ロボットのディメン

AIで進化加速、未来志向でトレンド押さえる



「就任後初めてのRの特性上、製造業向け抱える社会課題。会場も多く、その場で話せるのが利点だ。2年前

地域の財産として定着

「AIとの連携も期待されています。AIの発展は業界にどんな変化をもたらすのか。この半年でAIの活用は飛躍的に進んでいます。生成AIだけでなく、深層学習(ディープラーニング)などの

フィジカルAIを加速する

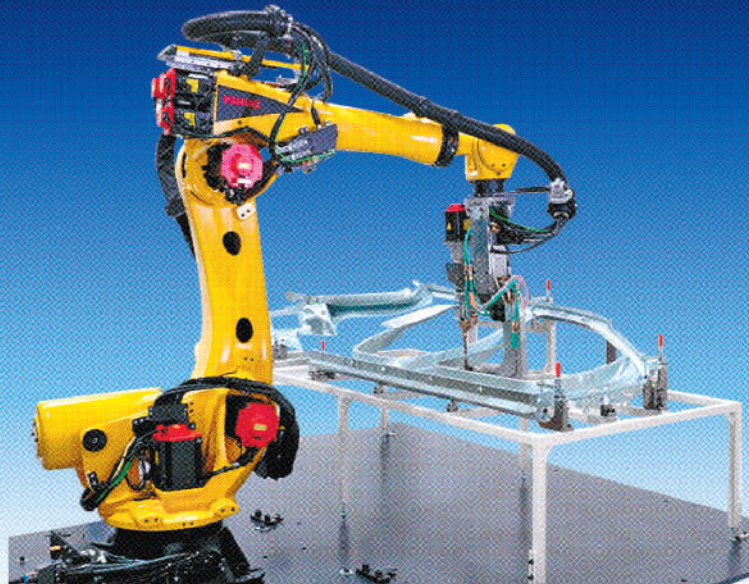
FANUC Open Platform



生成AI x ロボット 言葉で操作



わずか11kgの軽さで簡単持ち運び



1秒でも速く、1打点でも多く、新型R-2000登場



本格加工ロボットでフライス加工

ROBOT
TECHNOLOGY
JAPAN 2026

会期: 2026年6月11日(木)~6月13日(土)
会場: Aichi Sky Expo (愛知県国際展示場)
当社ブース: Aichi Sky Expo Fホール / F49



展示会出展のご案内



商品詳細についてはこちらから



FANUC

ファナック株式会社
本社 〒401-0597 山梨県南都留郡忍野村忍草3580
TEL 0555(84)5555(代)
www.fanuc.co.jp

ROBOT TECHNOLOGY JAPAN 2026

小間番号：F18

加工用途ロボットスペシャリスト Sler

ROBOLUTION®

Robot Machining System

小型切削
大型切削

Robot Polishing System PAT.

3D研磨

Robot Multi Processing with ROBODRILL

汎用加工
工作機械 コラボ

トライテクノロジー株式会社

トライエンジニアリング株式会社

https://trieg.co.jp

Slerとして40年以上、豊富な納入実績でラインビルディング!

世界中のあらゆる現場の自動化に貢献します!!

YUTAKA 株式会社

豊電子工業

〒448-8550 愛知県刈谷市一ツ木町沖田60

TEL：(0566) 24-2360 FAX：(0566) 24-2565

海外現地法人：アメリカ・中国・タイ・インドネシア・メキシコ・ポーランド

ロボットをもっと × トータルで 使いやすい 提案

ハンド & チャック
ロボット周辺機器

F A システム

F ホールにて展示中

www.konsei.co.jp

株式会社 近藤製作所

ロボットシステムインテグレーター

ROBOT SIER

自動化・ロボット化の設計・ラインデザインからセットアップまでトータルサポート

プラスチック二次加工ロボットのプロフェッショナル

■ カuttingシステム (超音波・レーザー・カッター・ミリング)

■ 接合・接着システム (プラズマ処理・ホットメルト・超音波・テープ・レーザー)

■ インサートシステム (精密インサート・圧入・アウトサート)

〒480-0132 愛知県丹羽郡大口町秋田3丁目136-1

Tel: 0587-65-7690 Fax: 0587-65-7695

E-mail: info_st@startechno.com Website: www.startechno.com

スターテクノ株式会社

STARTECHNO COMPANY LIMITED

高精度穴あけ加工の技術開発

図1 エンドエフェクターの構成

図2 ロボットの弱点をエンドエフェクターで補正する

●ロボットアームのたわみ補正制御
関節部に起因するたわみ量をモデル化して補償することで、押し付け力に応じた姿勢変化を最小限に抑えて、加工面に対する垂直度を補正

●エンドエフェクターの微細な送り運動制御
加工中の板厚の変化に応じて、送り方向の運動や力を制御することで、航空機製造で求められる高精度な穴あけ加工を実現可能

熟練者の技能、再現を目指す

航空機の製造では、径、入り口部や出口部が難しい場合が多い。機体構成する多数の部品を高い精度で組み立てる必要がある。翼、胴体の構造部品に機向け穴あけ加工は、アルミニウム合金やチタン合金などの金属に比べても厳しい品質管理が求められる。切削音、振動、速度、切削力、送り、属材料に加え、炭素繊維強化プラスチック(CFRP)などの複合材料も用いられている。これらの部品をリベットやボルトで締結する際に、多数の穴あけ加工が行われる。穴の位置や向き、直に載せて加工すること

人手不足が深刻な社会課題となり、さまざまな分野で産業用ロボットや自動化システムの導入が求められている。特に製造業では熟練作業者の不足が顕在化しつつある。高精度な加工技術を次世代に引き継ぎ、モノづくりの精度を保つためには、ロボットによって職人の勘や手の動きといった繊細な技術を再現する取り組みも重要となっている。中部地域において中心的存在である航空機産業でも、こうした取り組みは広がる。しかし航空機部品となれば、求められる精度は格段に高いものとなる。ロボットの動作と人の動作の精度を埋めるため、研究開発が進んでいる。

術が重要となる。産業用ロボットは、広い作業範囲を持ち、設置の自由度が高く、対象物の周囲からさまざまな姿勢で作業できる。大型構造物を扱う航空機製造との相性は良い。しかし、ロボットを穴あけ加工に用いるには、工作機械とは異なる難しさがある。一般的な産業用ロボットは、搬送や溶接などの用途を主目的として発展してきた。大きな力を受けながら工具を高精度に保持する専ら、ロボット姿勢の乱れを招く。したがって、押し付け力が不足すれば、真が逃げ、位置精度が低下する。逆に、過大な力を加えれば、加工面や工具にダメージを与える。位置精度を確保するためには、加工面や工具にダメージを与えないように、適切な力と位置を適切に制御する仕組みが不可欠である。

トの先端に装着する作業用装置である。本研究では、ドリルユニット、押し付け機構、力加減を調整するよう覚センサー、変位計測に、エンドエフェクター機構などを組み合わせて、ロボット本体の弱点を補いながら、加工点が近傍で安定した穴あけ加工を実現可能である。

岐阜大学
工学部 機械工学科
高等研究院 航空宇宙生産技術開発センター
教授 伊藤 和晃

一定の力。

それだけで、加工はここまで進化する。

研磨自動化のご相談事例

・ 人手による作業を自動化したい

・ 稼働率の向上を図りたい

・ 品質の安定化を求めたい etc.

柳瀬株式会社

TEL: 0795-77-2151 Mail: info@yanase-saving.com

産業用ロボット・自動化システムの専門展

ROBOT TECHNOLOGY JAPAN 2026

ロボットテクノロジー・ジャパン

協働ロボットパレタイザー + AMR

フローティング6D

リニアトラック

開催日 2026.6.11(木) - 6.13(土)

会場 Aichi Sky Expo (愛知県国際展示場)

ご来場、心よりお待ちしております。

ブース小間番号 E02

THE BASE NAGOYA

〒481-0043 愛知県北名古屋市沖村西1191番地

営業本部：TEL(0568)20-9306 / FAX(0568)20-9328

株式会社 フジキカイ

www.fujikikai-inc.co.jp

ロック機構でスマート管理

ニテマスBOX^{tool}

ミスを防ぎ、業務効率を改善

DX化を実現!

特許取得済

ボックスの
組み合わせ
変更可能

解錠された
ボックスが
青く光って
お知らせ

鍵の管理、
見えますよ

カギ・カードの
貸出返却管理ボックス

ニテマスBOX^{key}

21

TWO ONE 株式会社 トゥーワン

〒460-0025 名古屋市中区古瀬町18番9号 TSUNOKYU名古屋ビル8F

Tel. 052-322-6621 Fax. 052-322-6629

<https://twoone.co.jp/contact>

小間番号

D66

協働ロボット用 タッチパネル付電動グリッパー

- ✓ 操作パネル付き
- ✓ 軽量樹脂ボディ
- ✓ カスタムオーダー可

電動グリッパーに
タッチパネル！？






小間番号：F26

分ARMA®
ROBOT Endeffector

ロボット動作の自動生成

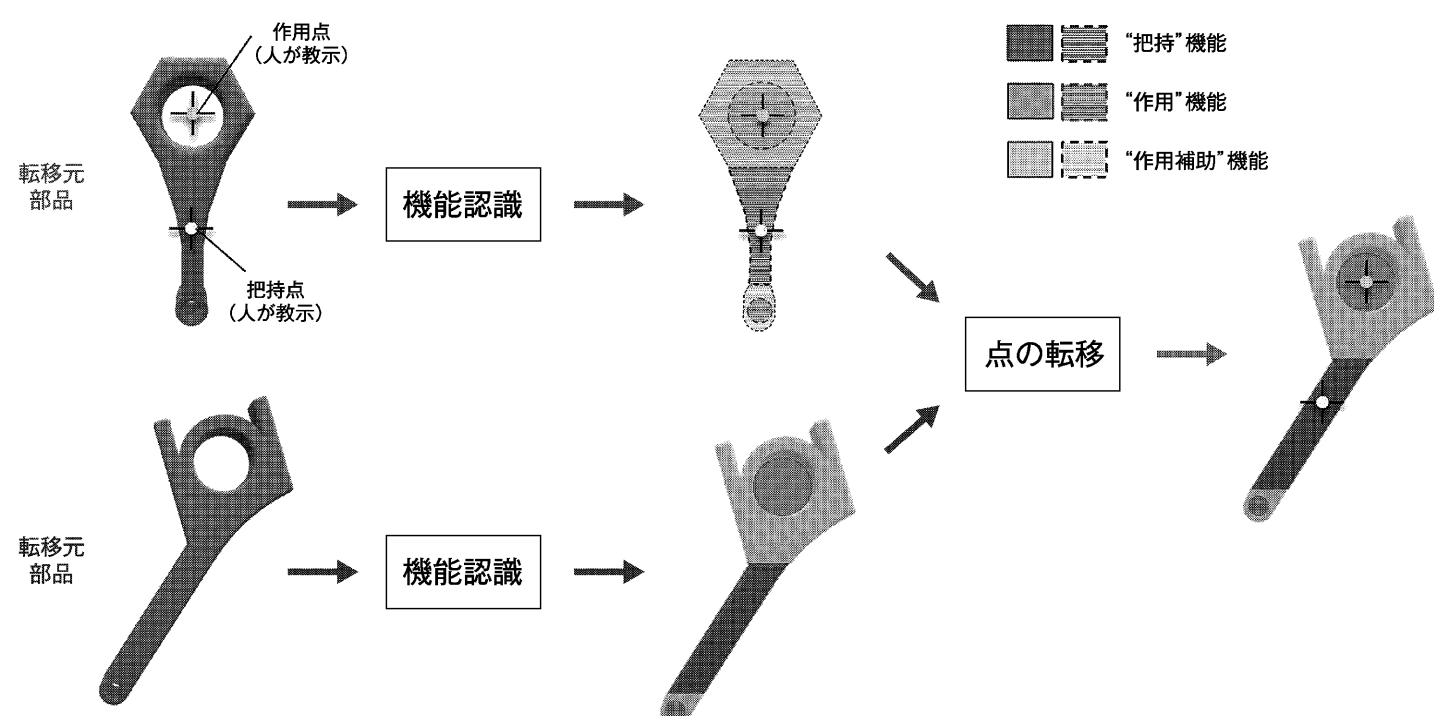


図1 部品機能を手がかりに作業情報を転移

一つ目の技術では、共通した「部品機能」例えば、人やロボットの部品は形状が異なるを持っているという考分、ほかの部品に差し

ティーチングの負担を軽減

製造現場でロボットし方を教える「ティー挿入位置を細かく教え直す必要がある。また、ロボットを動かすには専用のプログラムを作成しなければならぬ。現場でロボットし方を教える「ティー挿入位置を細かく教え直す必要がある。また、ロボットを動かすには専用のプログラムを作成しなければならぬ。」

プログラムの作成を容易に

技術者には言葉で作業内容を指示できても、同じ動作をロボットがするには位置や角度、スピード、順序など膨大な指示と専門知識が必要だった。ロボットを直接動かしながら動作を学ばせる「ダイレクトリーチング」も普及してきたが、ロボットを教示するためには製造ラインを一度止める必要があり、多品種少量生産が増加する中小企業の生産体制には適さない部分も存在した。こうしたロボットのリーチングに関する課題は、製造現場の自動化の障壁となっており、知識のない人にとっても使いやすく、変更のしやすい教示方法の開発が望まれていた。大規模言語モデル（LLM）をはじめとする生成AI（人工知能）の発展により、ロボットに言葉だけで複雑な動作を指示できるようになる可能性が見えてきた。どのようにしてロボットはモノの機能を認識し、動作をするのか。その方法を紹介する。

二つ目の技術は、自然言語の指示文からロボット動作のプログラムをまるごと生成する技術である。近年、LLMを用いることで、人が望む処理を自然言語からプログラムとして生成することが可能になってきた。

しかし、LLMが生成したコードをそのままロボットに実行させても、必ずしも安全かつ確実に動作するとは限らない。ロボットには、対象物の位置や姿勢、周囲の障害物、センサー情報、ロボット固有の仕様など、実世界ならではの制約があるためである。

そこで本システムでは、単にLLMにプログラムを書かせるのではなく、処理を「シーン理解」「動作経路生成」「プログラムの生成」の三つの段階に分けて行つて行つて。図2では、指示文からシーン理解、動作経路生成、プログラム生成へと処理が進み、最終的にロボットが動作するまでの流れを示している。

人間の簡単な指示文で

動きを実行

品へ移す。
図1では、転移元部品に設定された把持点40種類の商品部品に対する可能性が確認され、ロボット動作生

学習によって認識し、これらの領域を深層業者は新しい部品ごと一からロボットで組立てる。転移元部品と転移先部品の対応関係を求めることで、人が転移元部品に教示した把持点や作用点を、別の未知部品の評価実験では、「コネクティングロッド」の形状が変わっても、結果が指定した転移結果との一致度を評価する必要がなくなり、類似部品への展開が容易になる。88・4%の成功率を示した。

分 作用補助機能領域 ミンを用いることで 85・3% ユネクター
は作用機能を構成・補 形状差を考慮しながら では75・4%、ボルト
助する周辺部分を指 把持点と作用点を転移 では80・0%の動作成
す。 する。これにより、作 功率を得た。また、リ

はロボットが部品を持つ部分、作用機能領域は組み立て時にほかの部品へ差し込まれる部分的な物理シミュレーション動作を行なった。その結果、コネクティングロッドを模した部品では82・7%、ギアでは

領域」の三つに分けて認識する。把持機能領域は「作用補助機能領域」が、把持する部分と作用点と、形状の異なるものとして提示した把持点と作用点との位置関係から、未知部品へ転移し、実際にロボットで組み立てる。

[illegible]

拒となる。多品種少量 一つ目は一度人が勢を重かせる。技術と位置付けられる。生産や人手不足への対応 えた部品の把持点や位置付けられる。

ならず、プログラミン
に慣れていない作業
者にとつては大きな負
担である。

「日本一、最先端文
化活動の中心地」を文
化活動の中心地とす

容易に

も扱いやすいロボットシステムを実現することが重要な課題になる。

応が求められる中で、**用途を、形状の異なる**ロボットに作業を教え、**別の部品にでも自動的**

工学部 機械システム工学科
教授 橋本 学

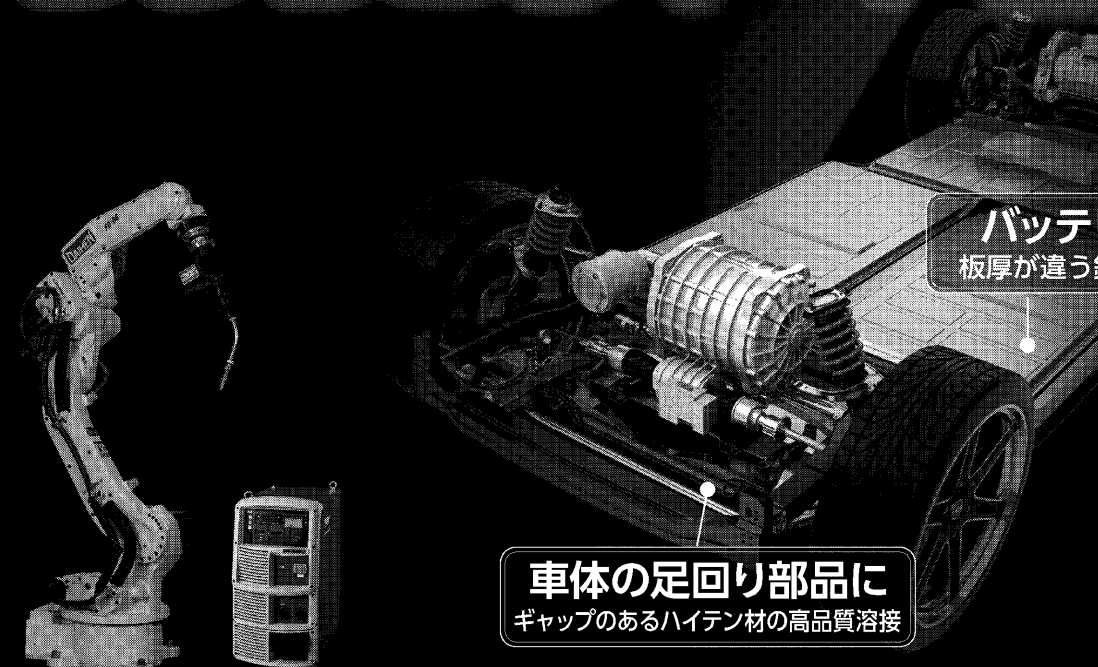
中京大学

工学部 機械システム工学科

教授
橋本
学

自動車生産現場に最適！ 進化した高品質ロボット溶接システム

シンクロコイードⅢ



バッテリーケースに
板厚が違う鋼板の高品質溶接

車体の足回り部品に
ギャップのあるハイテン材の高品質溶接

第3世代へと
進化した**シンクロフィード溶接システム**が
究極の**低スパッタ**を実現！



第3世代シンクロフィードの特長

■メンテナンス性の向上
トーチ周辺の構造を見直し、作業性と
耐久力向上によりメンテナンス工数を
75%※1低減しました。

ワンタッチ開閉

工具が不要

塵を排出しやすい構造

■ランニングコストの低減※2
小型高効率モータ採用により中継部品(ワイヤ)を削減※2。消耗品点数が減り、ランニングコスト約25%※3削減可能。

ワイヤバッファ不要※2

※1. 従来機との比較目安の数値になります。
※2. リールワイヤ仕様の場合はワイヤバック

会期 2026年 6月11日(木)-6月13日(土)
会場 Aichi Sky Expo (愛知県国際展示場)
展示ホール: D-01

**ロボットテクノロジー・ジャパン
特設サイト公開中！**



ROBOT
TECHNOLOGY
JAPAN 2026

省エネ・高効率・高精度を実現する **SANYO**

SF100-NC
2軸 NCベーパーラップM/C

25TON 1800ST
CNCヘリカルブローチ盤

PRG-1NC FOUR
CNC歯車R面取盤

5TON800ST
TOOL移動式 CNCブローチ盤

VRF-1000
縦型 ラック転造盤

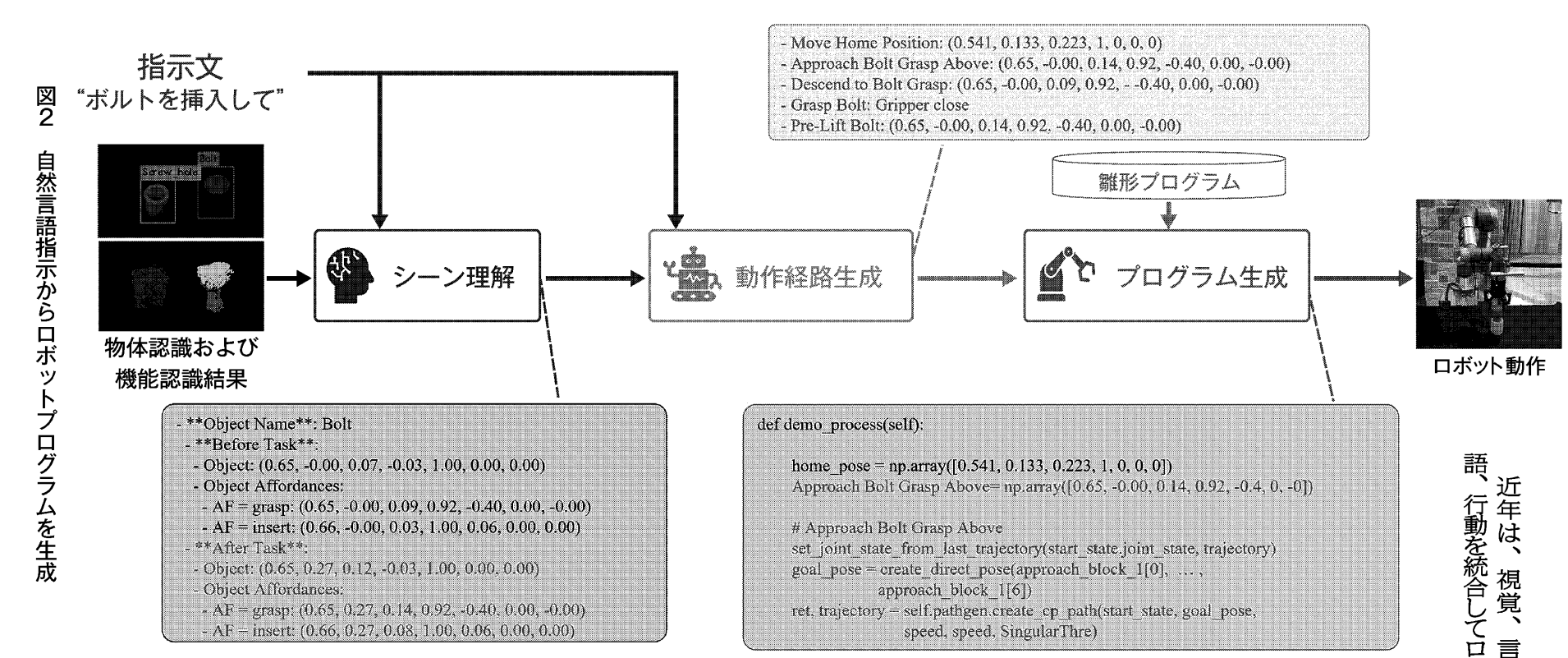
GTI-1
ギヤーチェッカー

山陽マシン株式会社
〒729-0111 広島県福山市今津町大明神112-2
☎(084)934-9305 FAX(084)934-9308

<http://www.sanyomachine.co.jp> E-mail:info@sanyomachine.co.jp

ROBOT TECHNOLOGY JAPAN 2026 小間番号 **E17**

LLMを活用した

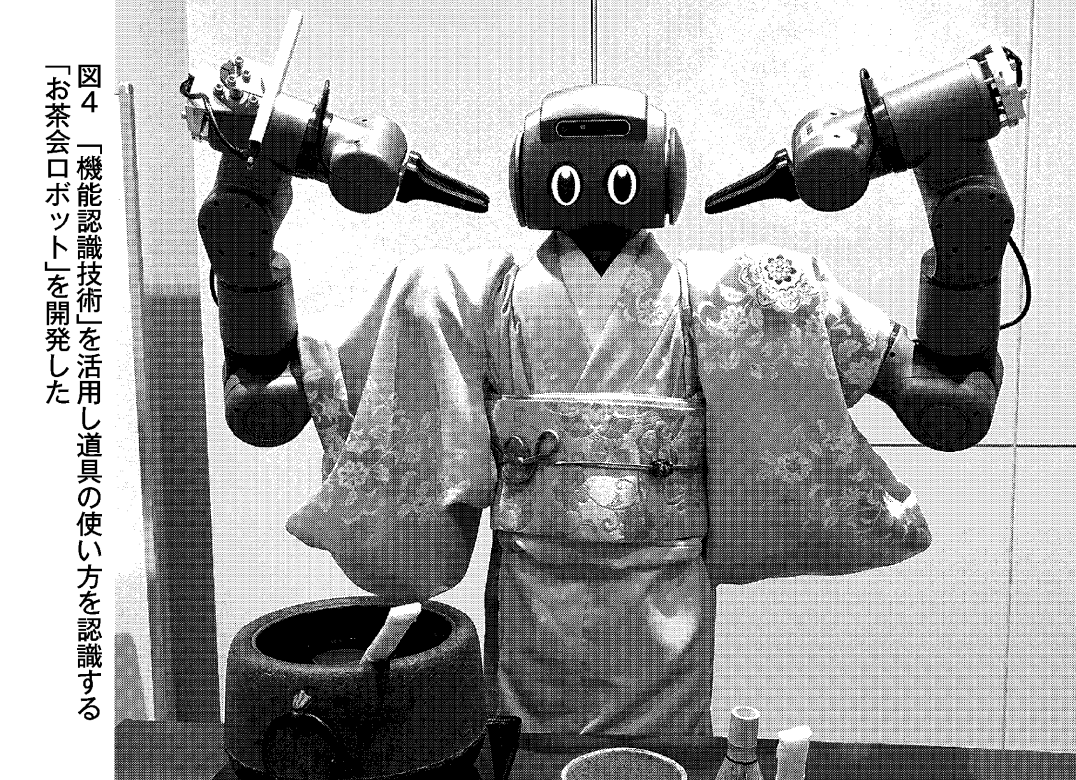


はじめに入力とし、どこへ配置するかを決定する。これらのタスクを箱に移動目標は、ロボットが扱える具体的な目

タスクとタスクの順序を決定し、タスクを実行後に各タスクを箱の中に入れる。タスクとタスクの順序を決定し、タスクを実行後に各タスクを箱の中に入れる。

タスクとタスクの順序を決定し、タスクを実行後に各タスクを箱の中に入れる。

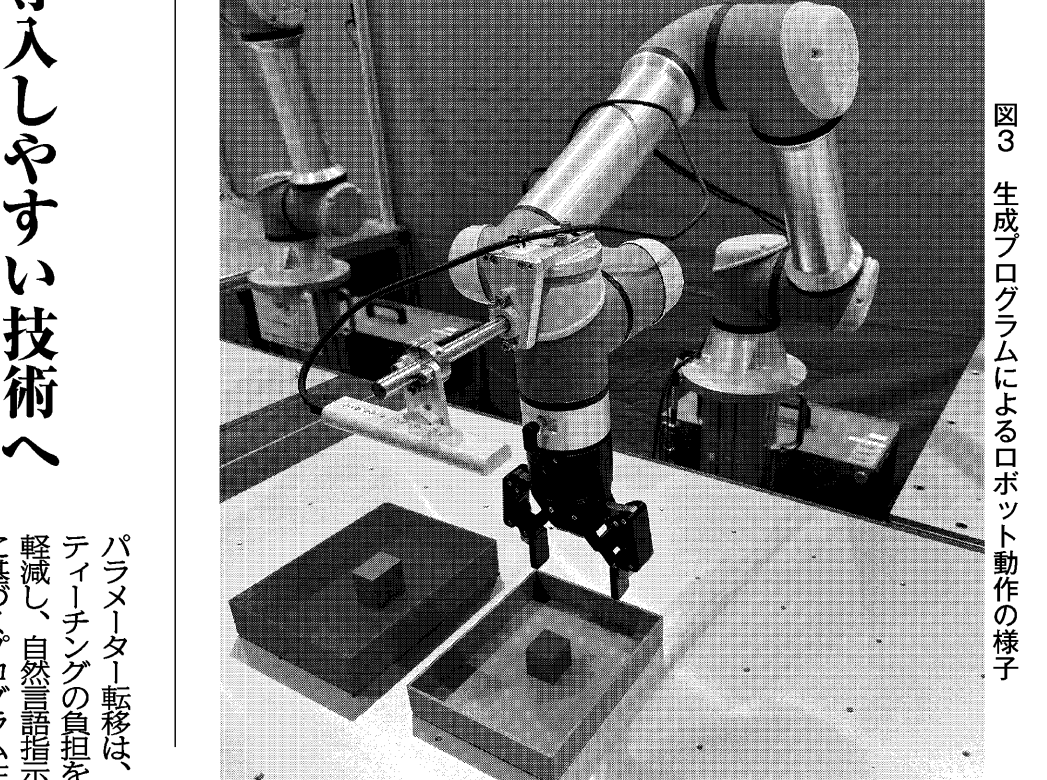
タスクとタスクの順序を決定し、タスクを実行後に各タスクを箱の中に入れる。



近年は、視覚、言語、行動を統合してロボットを制御する「フ

視覚言語行動モデル（VLM）は、今後のロボット制御基盤として期待されている。

一方、すべてを一つのモデルに任せるのではなく、視覚認識、3次元情報処理、動作計画を役割分担させてモジュール化する手法も有効である。



生産性向上を実現するソリューションを用意しています

ROBOT TECHNOLOGY JAPAN 2026 弊社ブースにて

4つの軸で展示中

低コスト

自動化パッケージ

簡単導入

見える化

株式会社 立花エレテック
TACHIBANA ELETECH

東証プライム市場（証券コード:8159）
本社/〒550-8555 大阪市西淀川区本町1-13-25 TEL:06-6539-8800
支社/東京・大阪・名古屋・福岡・札幌・仙台・横浜・神戸・広島・九州
海外/香港・シンガポール・台湾・上海・タイ・マレーシア・インド・北京・深圳・大連・青島

新たな食ビジネスを構築する

第10回 中部食品産業創造展'26

中部地区初開催
食品産業の「判断」が、中部に集まる。

会期 **2026 11/4(水)~6(金)**
10:00~17:00
最終日は16:00まで

会場 **ポートメッセなごや**
(名古屋国際展示場)

スマート食品工場 ロジスティクス・搬送 衛生・環境管理 食品素材・原材料 食品加工・プロセス 検査・トレーサビリティ サステナブル製造 店舗・フードサービス

Food Tech × Sustainable

中部食品産業創造展 事務局 (日刊工業新聞社名古屋イベント事業部)
〒461-0001 名古屋市東区泉2-21-28 TEL:052-931-6158 締切:6月30日(火)
E-mail: chubu-shokuten@nikkan.tech

資料請求はこちら▶▶▶

出展申込受付中

中部食展 検索

