

卷頭言

ロボットにおける商品開発の取り組み

取締役 ロボット事業部長 野見山 諭



暗い世相の中で、最近、経済産業省が実施した日本の成長産業市場調査によると、昨年、4,000 億円規模だった国内のロボット市場は 2010 年には約 8 兆円に達し、最も需要拡大が見込める成長産業になると予測する明るい話題がある。家庭用や介護・福祉分野をはじめ、原子力発電所や石油化学プラントなど人が入り込めない危険な場所での安全点検作業向けの新機種が普及し、企業の人件費削減ニーズとも相まって、市場規模が大きく拡大すると予測している。

一方で、日本ロボット工業会の調査では、当社が得意としてきた自動車産業向け国内スポット溶接ロボット市場は、1996 年の 1,135 台／月から、昨年 2001 年の推定は 2,300 台／月とこの 5 年間は好調で市場を 2 倍に拡大しているが、今後の 5 年間となると、微増の 2,500 台／月規模と予測され、大きな伸びは期待できない。

むしろ、自動車産業の最近のトレンドは、溶接作業だけでなく、溶接される部品自体をロボットで搬送およびハンドリングして従来の溶接用ロボットと協調して仕事をさせることである。

これには大きな意味が 2 つある。1 つは、多品種少量生産への対応であり、もう 1 つは、先にも述べた人件費削減ニーズである。そしてこの流れは、約 20 年前に工作機械の分野で従来のトランクファーマシンからマシニングセンタの組合せによるフレキシブルマニュファクチャリングシステム（FMS）に移行したことに、酷似している。これらの対応は、いずれも発展途上国、特に急速に成長している中国に対する脅威を含んでいるものと思われる。日本が今後も中国に勝ち続けるには、決してまねのできない固有技術と、日本の 20 分の 1ともいわれる人件費対策を確立しておく必要がある。

もともとロボットは、極限までにスリム化された本体と、それをイナーシャでこわさないようにする加速度、加速度の変化および総体的にロボットの動きを制御するソフトウェアの組合せである。これまで、スポット溶接用ロボットであれば、スポット用ガンの重量と溶接時の反力を考慮して、可搬重量が決められ、その幅はそう大きなものではなかった。したがって、ロボット各社がしのぎを削って改良を重ね、その価格は 10 年間で約 3 分の 1 程度まで下がり、労働者の年間収入以下になっている。

しかし、自動車車体ライン全体をロボットにするため、搬送およびハンドリング用途にも自由に使うとなると様相が一変する。それは、溶接される部品の重量が大きく異なること、および、自由度において垂直 6 軸多関節ロボットがその使用方法により最も優れているとは限らないことである。したがって、これからは、ロボット本体のモジュール化・専用機化とソフトの標準化がロボット開発のベースになるのではないかと予測している。例えば、あるラインでは搬送およびハンドリングには水平 5 軸多関節ロボット、直交 3 軸ロボットなどが使われ、溶接作業は、従来の垂直 6 軸多関節ロボットでスポット溶接もアーク溶接もレーザ溶接も行わせる、ただし、制御盤・ティーチングペンダントは同一などといったことも遠い将来ではない。

当部門は、これらに対処するため、スポット溶接用ロボットの更なるコストダウンを基本とし、業務提携した(株)ダイヘンと共同で、ソフトの標準化・多様化のためのパソコンベース制御盤の開発、および、ロボットのモジュール化・専用機化に対する開発期間短縮のためのデジタルエンジニアリングの取り組みを行っている。

ただし、あくまで開発をするのは人間であり、これらを達成するにはまず人づくりである。人間はもともと、ハイブリッド構造をもっているといわれている。それは、天性と育性である。個々人の天性を見出し、天性にあった育成に努めてこそ、優れた開発者をつくり、トップ商品につながるのではないか。加えて、管理者の知性と感性のバランスが、開発速度を上げたり、下げたりするのは当然である。

当社のロボットは 1969 年に外販を始めており、この道では老舗の 1 つである。特に 1979 年の世界初の電動型の多関節溶接ロボットの開発、1995 年の平行リンクの除去など、常に業界をリードしてきている。企業は勝ち残りを前提に存在している。不二越 70 年の歴史をおもい、先人の功績を重く受けとめ、明るい未来を自分の手で切り開くことこそが、伝統の底力と思っている。