



MOTOMAN NEXT ソフトウェアパッケージ

AlliomWorks VegeFruPutter

こんな作業は ありませんか？

人手で野菜・果物の向きを
そろえている

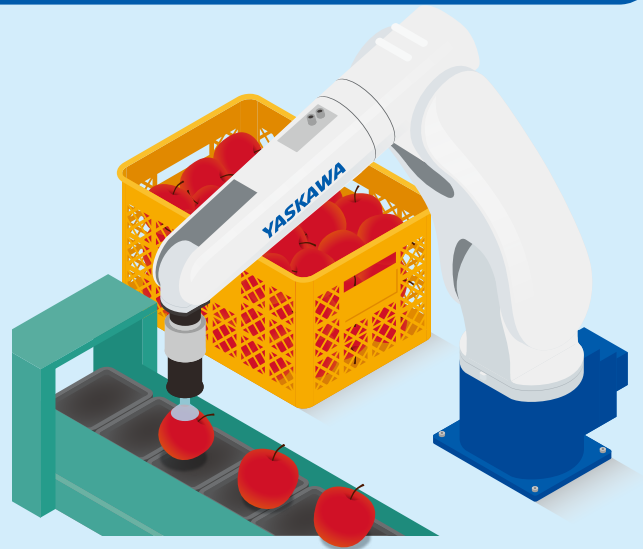


球状青果の向きをそろえる作業を自動化！

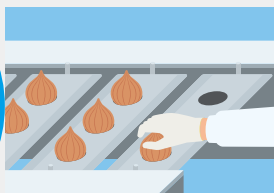
選果機・加工機・検査機へ投入する作業や
箱詰め作業の自動化へ

- AIで球状青果の形状・向きを認識
- AIによる向き判定結果を基に、ロボットの動作を自動生成し、球状青果の向きを自動でそろえる
- バラ積み・コンベヤ搬送どちらでも自動整列

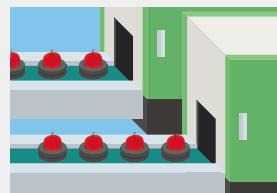
AIによる認識



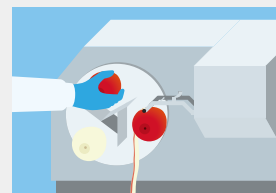
向き調整による
歩留まり改善



皮むき・芯取り工程



検査工程



スライス工程



箱詰め工程

MOTOMAN NEXTですぐに使えるソフトウェア・AIモデル・GUIをパッケージ化

- パッケージ化により、スピーディな現場への導入が可能
- 球状青果を形状・向きを認識できる学習済みAI搭載（対応青果についてはご相談ください）
- 簡単に操作できるGUIで、置く向きや指定などセットアップや動作時のモニタリングが可能



セットアップ画面

簡単な操作で品種ごとの
条件設定などが可能

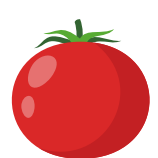


モニタリング画面

動作中のAI認識結果や
保存データ表示が可能

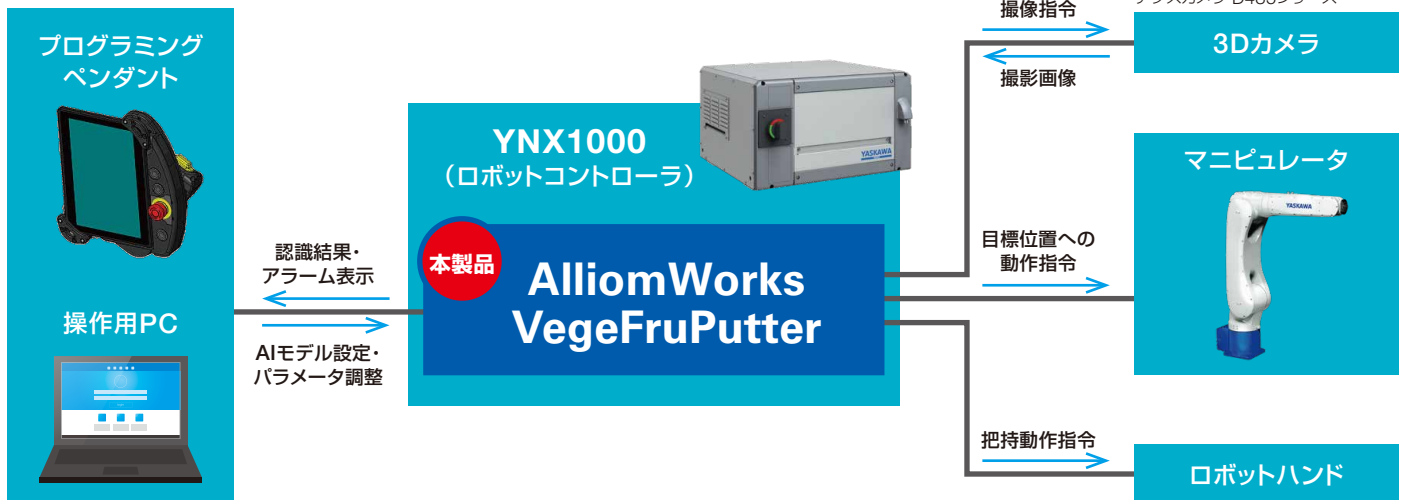
球状青果に対応！

りんご、玉ねぎ、トマトなど



AI Cube Inc.

■システム構成例



■対応機器 (2026年6月1日時点)

No.	名称	詳細
1	マニピュレータ	YNX1000(MOTOMAN NEXTシリーズ用ロボットコントローラ)より制御可能なマニピュレータ。 対象：NEX4, NEX7, NEX10, NEX20, NEX35, NHC12
2	3Dカメラ	RealSense デプスカメラ D435シリーズ

- MOTOMAN NEXTは株式会社安川電機または拡販パートナーさまからのご購入になります。
- 3Dカメラの仕様は、Intel株式会社の公式HPよりご確認ください。

■本製品に含まれるもの

No.	名称	詳細
1	ACU(自律制御ユニット)アプリケーション	YNX1000内のACU(自律制御ユニット)で動作するソフトウェア。 カメラへの撮像指令、AIモデル実行、ロボットプログラムへ球状青果の把持位置出力を行う。 プログラミングペンダントやPCで、セットアップ操作やモニタリングが可能。
2	AIモデル	球状青果を認識するAIモデル。
3	ロボットプログラムサンプル	AlliomWorks VegeFruPutterアプリケーションへ撮像及びAIモデル実行指令と、AlliomWorks VegeFruPutterアプリケーションから出力される把持位置をもとにロボットを動作させるサンプルプログラム。 ロボットやハンドの動作に合わせてプログラム変更してご使用ください。

- 本製品に、MOTOMAN NEXT、3Dカメラ、ロボットハンドなどのハードウェアは含まれておりません。

本紙掲載の商標について

Intelは、Intel Corporation の商標です。

その他本誌に掲載の会社名、製品の名称の中には、それぞれ各社が商標として使用している場合があります。

会社概要



AI Cube Inc.

名称 株式会社エイアイキューブ(英語名称:AI Cube Inc.)

所在地 東京都中央区日本橋堀留町2-3-14 堀留THビル8階

TEL 03-3527-3171

URL <https://www.ai3cube.co.jp>

