

ロボットソリューション
総　合　カ　タ　ロ　グ

SUGINO

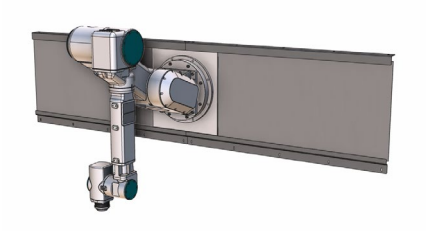
ホントにすごい！ 超技術

CRb - Connected Robot

工程間や各装置間を繋ぐ産業用ロボットです。スリムな構造で狭い空間にも設置できます。
直進軸で構成されているため、直進性に優れ、剛性が高く重い物の搬送や加工作業に適しています。

商品情報

■ 壁掛け走行型（ローダー型）



可搬質量：15/20kg
軸　数　：5/6/7軸

コンパクトな設計ながら、直動軸を使用しアームが移動できるため、広い可動範囲で作業が可能です。直動軸（水平方向）の延長による作業範囲の拡張に対応します。多関節アーム部は防水・防塵構造となっています。

■ 床上走行型



防水

■ すきま設置型



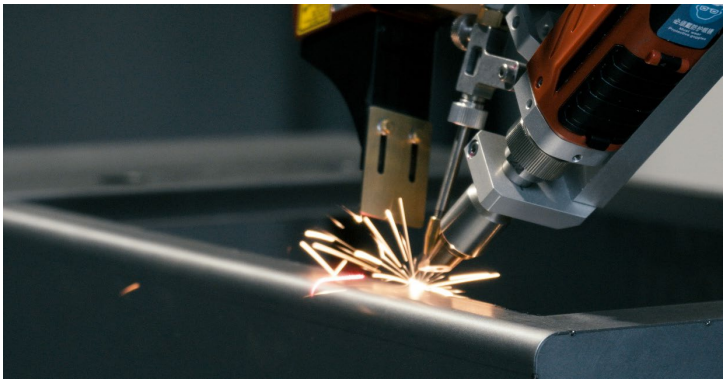
可搬質量：15kg
軸　数　：6軸

幅500×奥行500mmの設置面積です。
背面にアームが飛び出さないため、窓際での使用や防護空間の省スペース化が可能です。

溶接ロボットシステム（ アクティブトラッキング機能搭載 ）

ワークの溶接線を最新のセンシング技術で認識し、溶接経路を自動補正する溶接ロボットシステムです。
シミュレーションソフトとの組み合わせにより、ロボットティーチングの時間を削減します。

商品情報





■ アクティブトラッキング機能

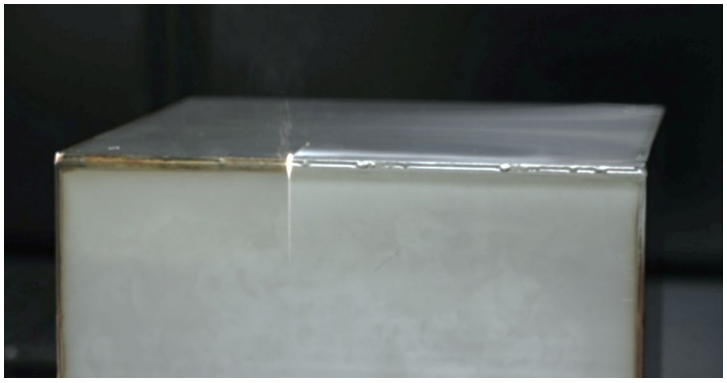
ロボット先端部に取り付けたセンシング機器が溶接線の寸法ばらつきやズレを検出し、溶接中にトーチが追従するよう経路を自動補正する機能です。
一般的には「シームトラッキング」と呼ばれる機能に含まれます。
これにより、ロボットで自動化する際に課題となる位置ズレ、品質のバラつきなどを改善します。

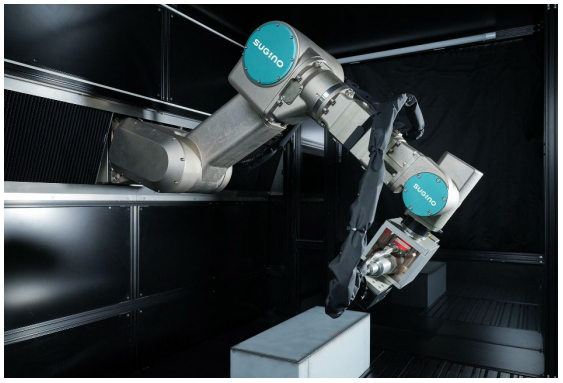


レーザー焼け取りロボットシステム

溶接の「焼け（スケール）」を除去するためのロボットシステムです。レーザー光で除去するので、酸洗いや電解研磨に比べて環境に優しく、非接触なため母材にキズがつきません。

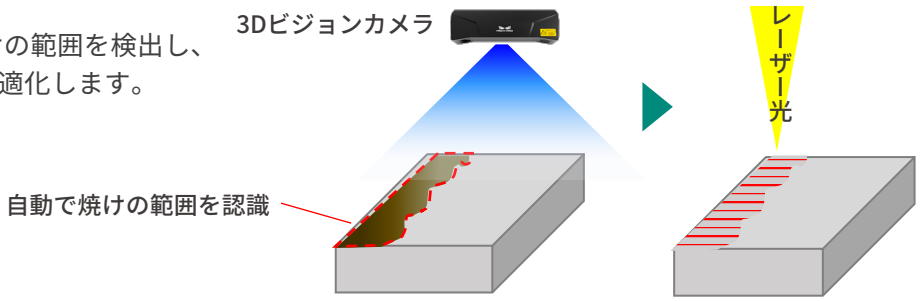
商品情報





■ AIによる焼け取りの最適化

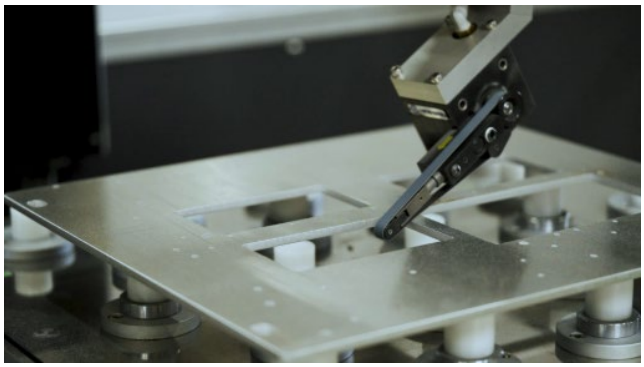
3Dビジョンカメラでワーク形状と焼けの範囲を検出し、自動経路生成とレーザー照射範囲を最適化します。



カエリ取りロボットシステム

レーザー切断またはプレス後のドロスやカエリの除去に特化したロボットシステムです。
ロボットに不慣れな方でも簡単にご使用いただけるよう、高次元の段取りレスを実現しました。
エッジを狙って加工するため、ブラシで全面研磨するタイプのバリ取り機に比べてキズがつきにくく、
タッチパネルから加工条件を簡単に変更できるため、多様なバリに対応可能です。

商品情報





■ 特長

1. 吸着パッドで簡単ワーク固定
   ボタンを押すと吸着パッドがワークを固定します。ワークに合わせてパッドの位置を変更可能です。
   専用治具が不要で着脱が簡単です。

2. AIによるワークの自動判別
   3Dビジョンカメラでワークの機種と表裏判別、位置補正を行います。

3. 省スペース
   壁掛けタイプのアームを採用し、コンパクトでありながら広い加工範囲を確保しました。

ロボット洗浄システム　（医薬品・化粧品・食品向け）

ロボットアームを使い、洗浄工程を自動化するシステムです。
医薬品・化粧品・食品製造業界において、人の介在をなくすことで製品汚染防止や洗浄精度管理の強化を実現します。

商品情報





■ 特長

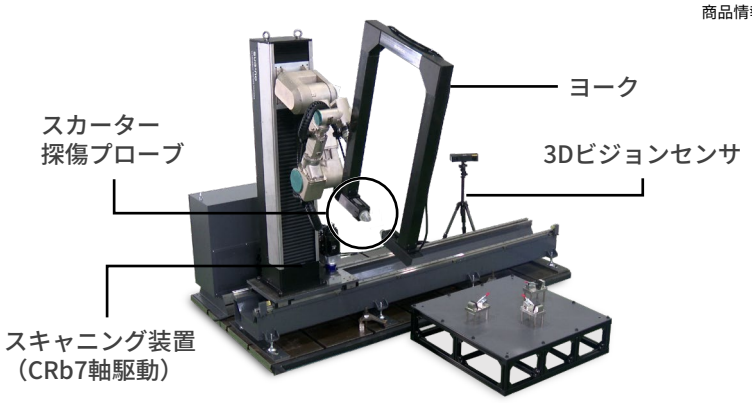
1. **洗浄対象物の形状を選ばずフレキシブルに洗浄**
   複雑な器具や外面洗浄機で取り切れない汚れをロボットが狙い撃ち洗浄します。
2. **エアブローも狙い撃ち**
   洗浄モードから自動切替が可能で、洗浄と同じノズルでエアブローを行えます。
3. **洗浄室内やロボットアームの自動自己洗浄**
   洗浄室壁面や上部のシャワーを利用してロボットアームの自己洗浄が可能です。

超音波自動探傷システム

複雑な３次元形状のワークに対し、ヨークを用いた水噴射方式の透過法によりワークの内部を自動探傷する装置です。オフラインティーチングやワーク設置誤差の自動調整等、セットアップ時間の短縮機能も搭載可能です。

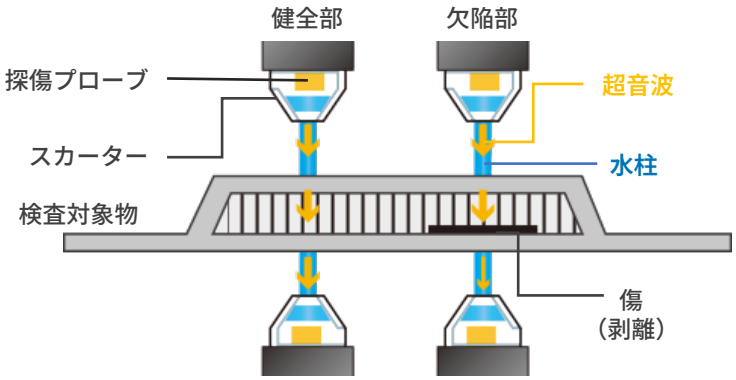
商品情報





■ 水噴射方式の透過法

スカーターから水を噴射し、水柱内を通して超音波を検査対象物に伝搬させる探傷法です。



セルフィーダロボットマシニング

産業用ロボットに『SELFEEDER DUO Robot Edition』を搭載し切削加工機能を持たせ、大型部品の切削加工や多品種少量生産に対応するために最適化された加工システムです。穴あけ・ねじ立て加工はもちろんのこと、ロボット単体では難しいとされる高精度なフライス・エンドミル加工も可能です。

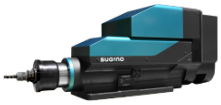
商品情報





■ SELFEEDER DUO Robot Edition

主軸と送り軸の両方にサーボモータを使用した汎用モデル「SELFEEDER DUO」に、高精度なロボット切削に必要不可欠な3つの仕様を搭載しています。



SELFEEDER DUO
［スピンドル送り機構搭載 穴あけ・ねじ立てユニット］

＋ 1 SLIDER 高剛性スライドユニット

＋ 2 AFAS 送り軸負荷検知制御システム

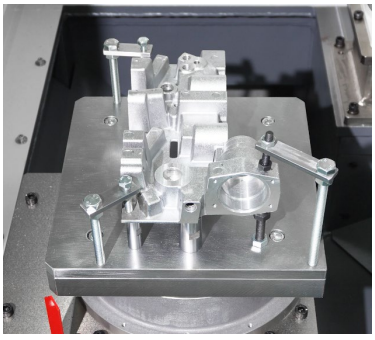
＋ 3 ATC 自動工具交換装置

ロボットバリ取りセル ／ RDM-S

ロボットによるバリ取り作業を自動化する装置です。SMOOTHE REACTIVE技術により機械加工後のバリや鋳造時に発生するバリを高精度に除去し、品質の安定化と省人化を実現します。

商品情報





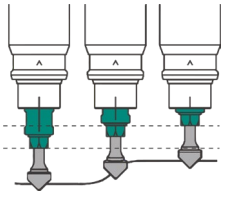


■ SMOOTH REACTIVE

バリ取り自動化において、寸法にばらつきのあるワークであっても均一な仕上がりを得る加工技術です。先端工具がワークに倣って動き、削れ過ぎやバリの取り残しを防ぎます。C0.4以下など精度が求められる場合に有効です。

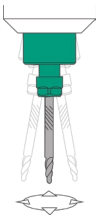
＜伸縮型＞

Z方向に伸縮しワークにならう機構です。ワークの「エッジ」に発生するバリ取りに適しています。鋳物の機械加工後のバリ取りで多く使用されます。糸面取りに相当する仕上りを得ることもできます。



＜傾動型＞

工具が傾きワークにならう機構です。ワークの「面」に発生する突起やバリに適しています。アルミダイキャストのパーティングライン除去等で多く使用されます。小型で耐久性と振動吸収性に優れるため、鉄鋳物にも使用できます。



自律走行型搬送ロボット（AMR） ／ CMR-2D

狭小スペースでの運用に適した自律走行型搬送ロボット(AMR)です。
小型でありながら同型クラスの中でも比較的大きな可搬質量を実現し、
製造現場における幅広い作業・用途に対応します。
スギノマシンで独自設計をしているので、ハードウェア・ソフトウェア
両面のカスタマイズに対応可能です。

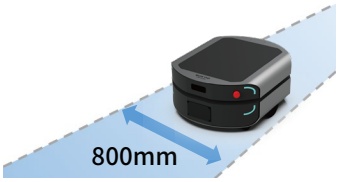
商品情報



■ 特長

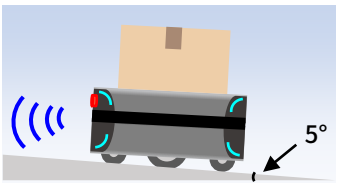
1. 小型・狭小スペース対応

同型クラスの他社製AMRと比較して大きな可搬能力(300～500kg)があります。小型なので800mmの通路幅でも動作できます。



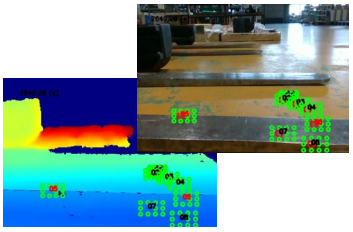
2. 安定した走行

独自機構により、床面のうねりや段差、登坂状況下でもスリップが少なく、センシングの誤差が発生しにくいため安定走行できます。



3. 安全性

一般的なセーフティースキャナによる360°検知に加え、独自に走行路面状態を判定することで、検出困難な障害物や周囲状況に対応します。



4. 教示システム

ユーザーライクな教示システムにより、マップ作成をはじめ、目的地や経由地の配置や走行モードの切替えなどを簡単に設定できます。



ロボットアーム搭載AMR ／ CMR-3D

球駆動式で、その場旋回(スピンターン)や蛇行走行などが可能な全方向自在移動可能なロボットアーム搭載AMR(自律走行型搬送ロボット)です。コンパクト設計で、狭いスペースでの運用が可能です。

商品情報

■ 全方向自在移動で機動性が高い

球駆動で全方向に移動可能。方向変更時の切替しが不要で、狭い通路もスムーズに移動可能。高い機動性で移動時間を短縮します。



▶TriOrb社開発の球駆動式全方向型自律移動プラットフォーム「TriOrb BASE」を搭載



小型クローラ

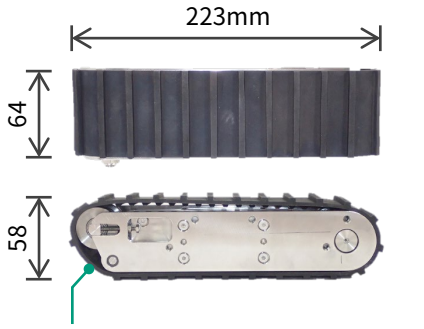
使用される環境や用途に応じて、多彩なカスタマイズが可能な小型クローラです。
水中点検、簡易作業などご要望に応じた特注製作にも対応します。



■ 特長

1. 走破性を向上させる幅広ベルト

テーパ形状※の路波面と幅広ベルトで走破性が高く、
小型でもパワフルに走ります。



※テーパ形状…角度をつけた形状

2. 各種クローラ装置製作に対応

小型クローラを用いた装置を製作可能です。

＜ケーブルレス 小型クローラ＞



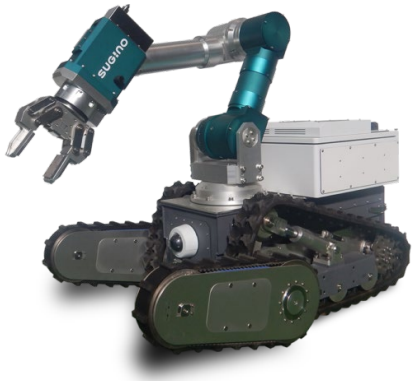
通信環境に応じて無線・有線の切替えを行うことで、
多種多様なフィールドに対応します。

・水路内での構造物の点検調査
・LiDARを搭載しての周辺環境のマッピング
・各種センサーを搭載しての環境調査　　など

クローラ式小型作業ロボット

狭隘部や危険な場所での重作業も遠隔操作できる自走式小型作業ロボットです。
アーム5軸＋ハンド1軸の高い操作性で様々な作業が可能です。
地図作成と位置特定を同時に行うSLAM機能を搭載し、遠隔での操作性が向上しました。

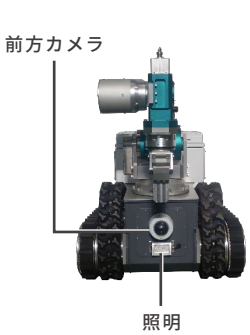
商品情報



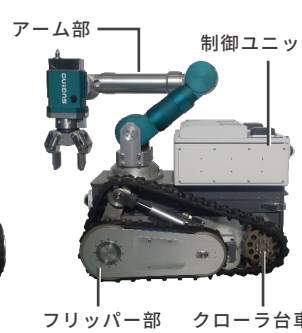
■ 用途・機能例

・がれき撤去
・グレーチング設置・撤去
・バルブの開閉
・扉開放
・暗闇走行
・洗浄可（防水）

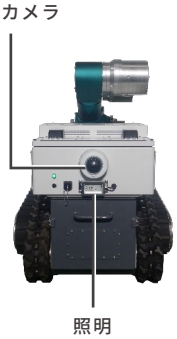
■ 主要装備品



正面



側面



背面

＜外観寸法＞
幅800mm × 奥行1,390mm × 高さ1,440mm

＜質量＞
約394kg（バッテリー含む）

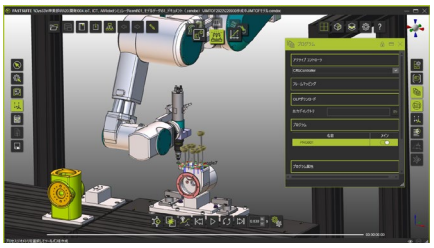
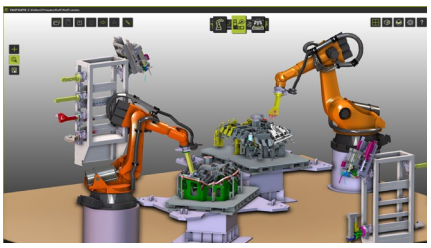
＜最高速度＞
0.93km/h

＜可搬質量＞
最大100kg（アーム屈曲時：100kg、アーム伸長時：50kg）

ロボットシミュレーションソフト ／ CRORROS（クロロロス）

CRORROSは、ロボットシステムのスムーズな立上げをサポートするソフトウェアです。
3Dモデル上での操作とロボットプログラム出力機能により、ティーチングレス化に貢献します。
シミュレーションを用いた事前検証により、干渉などのトラブルを未然に防ぐことができます。

商品情報

■ 特長

1. 使いやすいUIで複雑な作業を快適に

オブジェクト指向のUI（ユーザーインターフェース）を採用し、直感的な操作性を実現しています。
俯瞰的な検証から高度で繊細な工程検証までを簡単に3D上で同時にシミュレーションできます。

2. 高機能なのに低価格

ロボットのプログラミングやシミュレーションに有効な各種機能を標準搭載。様々なオプション機能を組み合わせることで、最適なソフトウェア環境を提供します。さらに、柔軟な機能拡張も可能です。（要相談）

3. テクノロジー指向とスキルの知能化

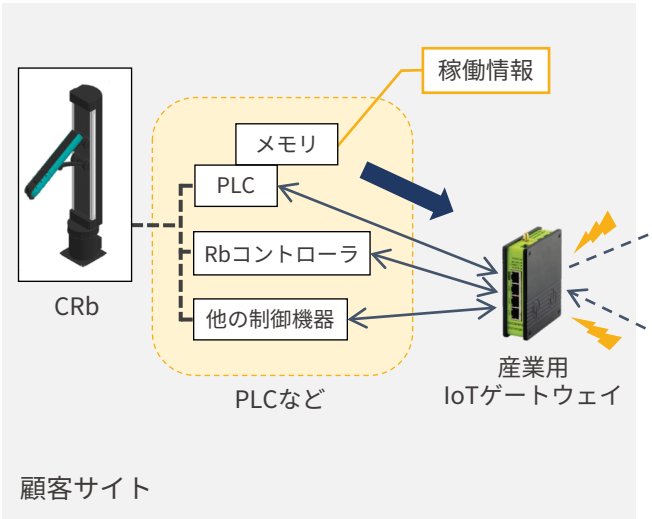
様々な加工テクノロジーに対応した加工属性の詳細パラメータ設定機能を搭載しています。工場及びラインなどの加工工程を最適化しながら個々のワークセルをスムーズに検証可能です。

4. 主要メーカーのロボットに対応

スギノマシンのCRbシリーズの他、世界中の主要メーカーの各種ロボットに対応しています。
各メーカーのロボットコントローラ用プログラムを出力できます。

稼働監視・リモートメンテナンスサービス

製造設備の稼働状況をリアルタイムで見える化し、遠隔監視とリモートメンテナンスを実現するサービスです。
設備トラブルの早期検知と迅速な対応により、生産性向上と安定稼働に貢献します。



稼働監視

※取得する稼働ステータス例
＜稼働監視状況＞
・自動モード（稼働中/待機中/異常停止中）
・手動モード（準備中/調整中/待機中）
＜生産状況＞
・生産数量/稼働率/異常件数/サイクルタイム



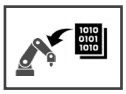
リモートメンテナンス（スギノマシン）


遠隔PC



ログ解析


PGM入替



リモート教示

SUGINO
ホントにすごい！ 超技術

株式会社 スギノマシン
www.sugino.com

スギノマシンのHPは
こちらから

■ SUGINOため予告なく仕様などを変更することがあります。
■ 本商品を海外へ輸出する際は、日本の外国為替および外国貿易法に基づき、輸出管理手続きを行ってください。
■ SUGINO 、 SUGINO および ! は日本または外国における当社の商標です。■ 記載内容は2026年6月現在のものです。 ■ 無断コピー・転載を禁止します。
2606 01 PR