

## 「平成30年 九都県市のきらりと光る産業技術」表彰企業一覧

	製品・技術の名称 企業名	製品・技術の概要
埼玉県	スーパースライサー 株式会社ドリマックス	1台であらゆる食材の様々なカット(スライス・千切り・角切り)を「瞬時に・無駄なく・高品質に」実施。食材を回転させながら高速回転丸刃で切ること、切り口もきれいで、うま味も逃さないカットを実現。世界初「三方向同軸カット」で従来二度切り、三度切りしていたカットを一度の工程で実現しました。
千葉県	セパレーター製造装置向け 高性能カーボンラッドロール サンレイエ機株式会社	鉄よりも強くアルミよりも軽いカーボンを使用した、軽量・低たわみ・高剛性を実現する高性能ロール。メッキと違いロール表面に薄い金属(SUS・AL・Ti等)のパイプを圧入して製造する世界でも類のない製法で製造されています。その特徴を生かしフィルムの広幅化や機械装置の軽量化に貢献しています。
東京都	ピッキング支援装置 「プロジェクションピッキングシステム <sup>®</sup> 」 株式会社アイオイ・システム	プロジェクションマッピングを応用して、棚などに作業指示映像を投影する、物品のピッキング支援システム。従来必要であった収納庫などの大幅な改造や配線工事をすることなく、品名、数量、商品画像、動画、音声などによる多彩なピッキング指示により、誰でも簡単かつ迅速に作業ができます。
神奈川県	深海用プロファイリングフロート 「Deep NINJA」 株式会社鶴見精機	Deep NINJAは、海中を予め設定したシーケンスで自動的に浮沈しつつ、水温と塩分の鉛直構造を観測する海洋観測ロボット(プロファイリングフロート)です。世界中の海洋のリアルタイム監視を目的とした国際プロジェクト「Argo(アルゴ)計画」で数多く使用されています。Deep NINJAは、最大観測水深が従来の2,000mから4,000mとなり、観測可能な範囲も全海洋の体積の約50%から約90%へと広がりました。また、観測中のDeep NINJAに、陸上からコマンドを送信することで観測パターンを変更できたり、海水を検知したら回避する、浅海域から脱出するなど、次世代のプロファイリングフロートに求められる多くの機能を搭載しています。
横浜市	仮想カメラ・マイクシステム、及びその応用 インフィニテグラ株式会社	スマートフォンなどの通信機能を有するウェアラブル機器に装備されたカメラ・マイクを、あたかもPCに直接USB接続されたカメラ・マイクのように認識させ操作することができる仮想化技術です。本技術を用いて、IoT・ウェアラブル機器を仮想デバイスとしてPCに認識させることで、処理をPCで行わせることができます。一般にIoT・ウェアラブル機器で通信/画像解析等機能を実現するのは容易ではないですが、本技術を使えば簡単かつ高性能で実現できます。
川崎市	超小型IoTセンサーモジュール 「μPRISM(マイクロプリズム)」 エレックス工業株式会社	5.2×9.0mmの極小基板に、7種類(加速度・地磁気・温度・湿度・気圧・照度・UV)のセンサー、Bluetooth、ARM CPUを搭載し、3タイプの電源(USB・外部配線・ボタン電池)を選べる超小型センサーモジュールです。センサーは、あらゆる分野で加速度的に進む「IoT化の基礎となるもの」であるため、場所を問わずに設置でき、リアルタイムで環境監視ができる本製品は、様々な分野での活用と発展が期待できます。
千葉県	個人ゲノム解析による疾患リスク判定 株式会社ゲノムクリニック	人体の基本設計図である個人ゲノムを解読し、疾患リスクを判定。その結果に基づいた予防や介入を計画する。特に「変異があった場合知らされるべき」とのエビデンスがある疾患群に注目して判定を行います。親族にがんや心疾患の罹患者がおり、自身の発症リスクに対して不安を抱いている方は多く、本事業はそのような未発症者を対象とした「遺伝子の人間ドック」です。技術的課題に取り組むと同時に、社会的諸課題に対しても研究を行っていきます。
さいたま市	内径にディンプルを付与した高効率含油軸受 ポーライト株式会社	自動車や家電機器に使用される小型モータの部品である焼結含油軸受の内径表面に複数の微細な凹み(ディンプル)を形成することで、軸受の摩擦係数を大幅に低減し、小型モータの消費電力低減に大きく貢献します。また、特殊加工工具と加工機械を開発し、月産50万個を超える大量生産を可能としています。
相模原市	ロボットがもっとも効率的に動ける環境を提供 「食品関係仕分システム」 JET株式会社	ワークの情報をデータ入力することで、100種類以上の商品を瞬時に識別し自動で振り分け搬送することができます。商品形状ごとにロボットがハンドを自動で交換したり、商品をストッカーに入れる際、空いているスペースをカメラで感知して、方向を調整し効率よく積載することも可能です。当社の「3Dビジョンシステム搭載のランダムピッキング搬送システム」が、煩雑で実現困難といわれたロボットによる多種品種パッケージ食品の仕分・搬送作業を実現しました。配送仕分の人手作業をロボットに代替させることで、低温で長時間行う厳しい労働条件から人手を解放し、作業負担を軽減することができます。