

工場に入った最初のロボットアーム、ユニメート (Unimate)

記事のURL

<https://www.gklibrarykor.com/ja/article/10229/>

PDFレイアウトのプレビュー - 本文の一部のみ

熱い溶けた金属で鋳造したばかりの自動車部品を持ち上げて運ぶ作業は、長いあいだ人の仕事でした。部品は手をやけどするほど熱く、工場の中には有毒な煙が充満していて、少し油断しただけでも大けがをするおそれがありました。1961年、アメリカ・ニュージャージー州のある自動車工場に、この危険な仕事を人の代わりに引き受ける機械が初めて登場しました。大きな箱のような胴体に腕が一本付いたこの機械は、記憶した動作を疲れることなく繰り返しました。世界初の産業用ロボットとされる「ユニメート (Unimate)」です。本記事では、ユニメートがひとりの発明家の特許から出発して工場に入るまでの過程から、機械の姿と動作を覚える方法、大衆の前に立った姿、そして今日の産業用ロボットに残した遺産までを順に見ていきます。産業用ロボットの時代を開いた最初の腕一枚の特許から始まったロボット ユニメートの出発点は、発明家ジョージ・デボル (George Devol) が出した特許でした。学者ではなく現場で機械を扱ってきた技術者だった彼は、工場の繰り返し作業を機械に任せる方法を考えていました。(1) プログラムで物を運ぶ装置デボルは1954年12月10日に「プログラムされた物品移送 (Programmed Article Transfer)」という名の特許を出願し、この特許は1961年6月13日に登録されました。決められた動作を