JIMTOF 2026 October 26 - 31, 2026

フィジカルAIの入り口

伊藤忠マシンテクノス様 ブース
東1ホール　E1002

ロボットを直感的に、手で動かす。
その動きを記録し、再生する。

遠隔操作も、力覚フィードバックも。

inverse3・PC・RTOS実行機器・NRS-6・FANUC CRXで、直感的な操作と動作の記録・再生へ。

Haply inverse3 × LinkHaptics × Fuzzy RTOS × FANUC CRX



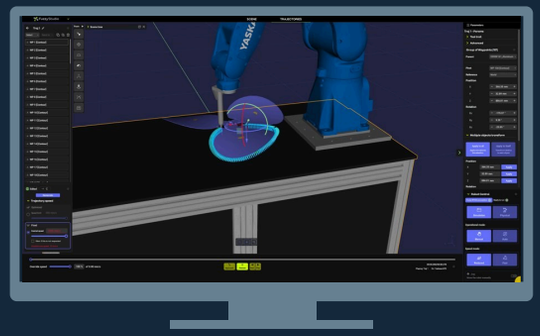
HAPLY **inverse3**

直感的に操作する入力デバイス

操作入力 →

← 力覚提示※

FuzzyLogic　FuzzyStudio



Fuzzy Studio 参考画面（操作モードの実画面ではありません）

PC　LinkHaptics ／ HARP

RTOS実行機器：Fuzzy RTOS
Fuzzy Studio：実機状態・軌跡の可視化

操作指令 →

← NRS-6 計測値



FANUC　CRX-10iA

操作・軌跡の記録・再生

01 動かす

inverse3を使い、FANUCロボットを
直感的に操作する。

02 記録する

位置・姿勢や力・トルクを記録。
FT記録の実機検証は今後実施。

03 再生する

内製アプリで記録軌跡を再生・検証。
接触力の再現とは別機能。

切り替えて使う、2つの操作モード　HARP／LinkHapticsは別アプリ

遠隔操作
Haply HARP
inverse3の操作入力をロボットへ伝える。

⇄ 切替

力覚フィードバック
LinkHaptics
NRS-6の計測値を使い、並進3軸の力を提示。

想定用途

ロボット教示 ／ 動作検証
研究開発・PoC

操作データを、学習データへ。
LeRobot形式への変換・読み込みを確認済み。
AI学習・実機への適用は今後検証予定。

※NRS-6で力[N]・トルク[Nm]を6軸計測。inverse3へは並進3軸の力を提示します。
FT単独RECは実装・模擬試験済み。実センサーでの新REC・ロボットを含む一連の検証は今後実施。
HARPとLinkHapticsは切替使用。必要な機器・ライセンス・安全要件・導入条件は個別にご確認ください。

JIMTOF 2026 · 2026.10.22

Linkage
リンケージ株式会社
メールアドレス：sales@linkage-japan.co.jp
電話番号：03-6890-2042
URL：www.linkage-japan.co.jp