

各位

一般財団法人製造科学技術センター (MSTC)

第42回日本ロボット学会学術講演会 オーガナイズドセッション OS16
人・ロボット協調による『合業』型生産システム

MSTC は下記のとおり、第42回日本ロボット学会学術講演会 (RSJ2024) において、2022年から継続して「人・ロボット協調による『合業』型生産システム (第3回)」と題したオーガナイズドセッション (OS16) を開催いたします。新たなものづくりについての考え方を紹介しますので、皆さまからの忌憚のないご意見を賜りたいと思っております。

ご多用のことと存じますが、お時間がございましたら、参加くださいますようお願い申し上げます。

- 記 -

- 日時：2024年9月4日(水) 13時15分～16時00分
- 場所：大阪工業大学梅田キャンパス 注) 現地開催のみで、ハイブリッド形式ではありません。オンライン配信はありません。
- 参加：有料 [参加登録要] (web 登録：<https://ac.rsj-web.org/2024/registration.html>)
- セッション名：第42回日本ロボット学会学術講演会 (<https://ac.rsj-web.org/2024/index.html>)
オーガナイズドセッション OS16 『人・ロボット協調による『合業』型生産システム』
- オーガナイザー：大隅 久 (中央大)、村上 弘記 (IHI)、林 浩一郎 (IHI)、阿部 聡 (MSTC)
- 概要：人手不足対応・生産性向上に向けた将来の生産システムでは、ロボットとの分業が不可能な作業へのロボットによる作業支援、“合業”が必要となる。本 OS はロボットが人に合わせて人間的に動作する仕組みを、支援動作の汎用化、ロボットの階層制御、軽量構造ロボット、サイバーフィジカルシステムの利用による協調安全等で実現することを目指し、そのための技術課題を明らかにし未来の生産システムに資することを目的とする。

■セッション詳細 (予定)

第1部 (1A3)

- 13:15-13:27 複雑かつ大型機械装置等の締結部解体用革新的システムへの合業の適用検討 (阿部 聡 他2名)
- 13:27-13:39 合業におけるロボットの行動規範に関する検討 (相山 康道)
- 13:39-13:51 自律・協調型システムにおける創発と制御に関する一検討 (守屋 俊夫)
- 13:51-14:03 行動分析に基づいた安心停止スイッチの適用と評価 (吹田 和嗣 他2名)
- 14:03-14:15 「合業」へのワイヤ駆動制御技術の適用性について (林 浩一郎 他2名)

第2部 (1A4)

- 15:00-15:12 作業者の瞬目データに基づくロボット作業速度の変更 (若林 勇太 他2名)
- 15:12-15:24 共同運搬作業における持ち上げから移動への人間の状態遷移タイミングの予測手法の検討 (宮本 杏菜 他3名)
- 15:24-15:36 ねじ締め作業において人間が作業対象としたねじ穴のリアルタイム予測 (鮎川 駿平 他3名)
- 15:36-15:48 機械学習を活用した建設現場での生コンクリート施工範囲予測 (中嶋 輝 他1名)
- 15:48-16:00 大型構造物の組み立て作業のロボット化における合わせ技「合業」の必要性 (村上 弘記)

■問合先：一般財団法人製造科学技術センター

〒105-0004 東京都港区新橋3丁目4番10号 新橋企画ビルディング4階

電話 (03)3500-4891

ロボット技術推進室 松坂 茂 matsusaka.shigeru@mstc.or.jp

ロボット技術推進室 堀江 和男 horie@mstc.or.jp

総務部 牛丸 茂雄 ushimaru@mstc.or.jp

以上