

各位

一般財団法人製造科学技術センター (MSTC)

第40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 OS13

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40回日本ロボット学会学術講演会(RSJ2022)において、「人・ロボット協調による『合業』型生産システム」と題したオーガナイズドセッション (OS13) 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。奮ってご参加くださいますようお願い申し上げます。

- 記 -

- 日時： 2022年9月7日(水) 10時00分～14時15分 (昼休み：11時45分～13時00分)
- 場所： 東京大学 本郷キャンパス 注) 現地開催のみで、ハイブリッド形式ではありません (オンライン配信なし)
- 参加： 有料で参加登録要 (web登録： <https://ac.rsj-web.org/2022/registration.html>)
- セッション名： 第40回日本ロボット学会学術講演会 (<https://ac.rsj-web.org/2022/index.html>)
オーガナイズドセッション OS13 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(中央大学)、林浩一郎((株)IHI)、阿部聡((一財)製造科学技術センター)
- 概要： 人手不足への対応・生産性向上に向けた将来の生産システムにおいては、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が求められる。このような作業へのロボット利用を可能とするには、人間の行動に基づく駆動原理、人が無意識に行う動作の解明が必要となる。本 OS では、このような人・ロボット協調による作業形態を“合業”と名付け、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：論文発表 (合業の概要、理論、考え方など学術的な内容)

- 9:30- 9:45 合業：人と機械間の相互干渉を用いる新生産システム 阿部聡
- 9:45-10:00 二人の作業員による長尺物の持ち上げ動作の解析 宮本杏菜 他3名
- 10:00-10:15 人とロボットの協働によるねじ締め作業に関する研究 稲村和浩 他4名
- 10:15-10:30 衝突を許容しテキパキと動くロボット構造の検討 相山康道 他3名
- 10:30-10:45 同期型の人間・ロボット共同作業における作業効率と心理的負荷 杉正夫 他1名
- 10:45-11:00 CPSを基盤とする人のモデルを考慮した人・ロボット協調作業における安全性と生産性の両立 谷川民夫
- 11:00-11:15 半自律掘削制御系における淀みの歪みに基づく人の操作誘導と類似タスク区別のためのインタフェース 岩野航平 他1名
- 11:30-11:45 生産現場における手作業のモニタリング技術の開発 砂川拓哉 他2名

第2部：論文発表 (合業の事例など利用者視点の内容)

- 13:00-13:15 生産システムにおける人とロボットの協働作業の新しい方向性 (人とロボットの「合業」への期待) 村上弘記
- 13:15-13:30 モノづくり分野における人を中心としたロボットとの協働・協調化と合業への期待 吹田和嗣

第3部：パネルディスカッション)

- 13:30-14:15 人・ロボットの新たな協働のあり方と、これからの課題

■問合せ先： 一般財団法人製造科学技術センター (MSTC) 03-3500-4891

- | | | |
|-----------|------|--|
| ロボット技術推進室 | 川平浩司 | kawahira.koji@mstc.or.jp |
| 同 | 堀江和男 | horie@mstc.or.jp |
| 総務部 | 牛丸茂雄 | ushimaru@mstc.or.jp |

以上