

2023年8月23日

各位

一般財団法人製造科学技術センター (MSTC)

第41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41回日本ロボット学会学術講演会 (RSJ2023) において、昨年に引き続き「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 (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： 2023年9月14日(木) 9時15分～12時00分
- 場所： 仙台国際センター 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/2023/registration.html>)
- セッション名： 第41回日本ロボット学会学術講演会 (<https://ac.rsj-web.org/2023/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(中央大学)、村上弘記((株)IHI)、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が必要である。本 OS は、“合業”すなわちロボットが人に合わせて動く仕組みや動きが人間的になる仕組みを、人間支援動作の汎用化、ロボット動作の階層制御、軽量構造ロボット、サイバーフィジカルシステム利用協調安全など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 (3F1)

- 9:15- 9:30 「合業」の位置づけと意義 (阿部 聡)
- 9:30- 9:45 生産プロセスにおける作業者とロボットの合わせ技「合業」による協働作業の方向性 (村上 弘記)
- 9:45-10:00 隠れマルコフモデルを用いた手作業モニタリング技術の開発 (砂川 拓哉 他3名)
- 10:00-10:15 自律・協調・階層型システムの最適制御に関する一検討 (守屋 俊夫)

第2部 (3F2)

- 11:00-11:15 人とロボットの協働環境のウェルビーイングを実現する協調安全/Safety2.0システムの開発 (福井秀利 他5名)
- 11:15-11:30 行動分析に基づいた安心停止スイッチの要件の提案 (中坊 嘉宏 他2名)
- 11:30-11:45 操作者の目標位置姿勢推定に基づく遠隔組立作業の効率化 (相山 康道 他1名)
- 11:45-12:00 CNNを用いた音声データの会話の盛り上がりの評価 (日置 遼大)

■問合せ先： 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 堀江和男 horie@mstc.or.jp

総務部 牛丸茂雄 ushimaru@mstc.or.jp

以上