

各位

一般財団法人製造科学技術センター (MSTC)

第 43 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 OS27
人・ロボット協調による『合業』型生産システム (第 4 回)

MSTC は下記のとおり、第 43 回日本ロボット学会学術講演会 (RSJ2025) 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 4 回)」と題したオーガナイズドセッション (OS27) 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： 2025 年 9 月 4 日(木) 11 時 00 分～14 時 45 分 (休憩・昼食：12 時 15 分～13 時 30 分)
- 場所： 東京科学大学 大岡山キャンパス 注) 現地開催のみで、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/2025/registration.html>)
- セッション名： 第 43 回日本ロボット学会学術講演会 (<https://ac.rsj-web.org/2025/os.html#OS27>)
オーガナイズドセッション OS27: 人・ロボット協調による『合業』型生産システム (第 4 回)
- オーガナイザー： 大隅久 (中央大学)、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 (2J2) : 11 時 00 分～12 時 15 分

- 1) 合業のための技術課題 (中央大学 大隅久)
- 2) 相互同調型テンポガイドによる自然な作業改善支援フレームワークの提案 (産総研 白倉尚貴)
- 3) 自律・協調型システムによるフリーライダー問題の対応方法 ((株)日立製作所 守屋俊夫)
- 4) 自律分散協調技術促進に向けたロボット競技会のデモシステム (三菱電機(株) 勝又洋介)
- 5) 骨格検出と物体認識を通じて組み立て作業を識別する AI モデルの構築 ((株)IHI 砂川拓哉)
- 6) 人協働作業のための空間移動マニピュレータの検討 (筑波大学 相山康道)

第 2 部 (2J3) : 13 時 30 分～14 時 45 分

- 7) 高ペイロード比教示なしロボット (MSTC 阿部聡)
- 8) ロボットアームを用いた注湯作業の直感的な遠隔操作 (東京科学大学 加藤史也)
- 9) BiLSTM による連続動作予測を用いた協調ねじ締めロボットのリアルタイム制御 (中央大学 鮎川駿平)
- 10) EV バッテリーの解体におけるボルト外し作業における合業 (大同大学 吹田和嗣)
- 11) 画像認識を用いた解体作業に対するロボット遠隔操作の支援 (東京科学大学 大和田棕也)

■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

調査研究部 堀江 和男 horie@mstc.or.jp
総務部 牛丸 茂雄 ushimaru@mstc.or.jp

以上