

各位

一般財団法人製造科学技術センター (MSTC)

第 44 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 OS29
人・ロボット協調による『合業』型生産システム (第 5 回)

MSTC は下記のとおり、第 44 回日本ロボット学会学術講演会 (RSJ2026) 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 5 回)」と題したオーガナイズドセッション (OS29) 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： 2026 年 9 月 3 日(木) 9 時 00 分～11 時 32 分
- 場所： 金沢大学角間キャンパス自然科学本館 石川県金沢市角間町 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/2026/registration/>)
- セッション名： 第 44 回日本ロボット学会学術講演会 (<https://ac.rsj-web.org/2026/organizedsession/#os29>)
オーガナイズドセッション OS29：人・ロボット協調による『合業』型生産システム (第 5 回)
- オーガナイザー： 大隅 久 (中央大学)、村上 弘記 (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て、未来の生産システムに資することを目的とする。
- OS29 セッション詳細 (予定)
 - 第 1 部 (2L1)：9 時 00 分～10 時 00 分
 - 1) 基調講演 合業のこれから (中央大学 大隅 久)
 - 2) 基調講演 協調安全を通じて就労のウェルビーイング向上を目指す人と機械との合業 (産総研 谷川 民生)
 - 3) 基調講演 自動化が難しい作業の実現に向けての「合業」の取り組み (IHI 村上 弘記)
 - 第 2 部 (2L2)：10 時 20 分～11 時 32 分
 - 4) 協調に向けた制約付き混合戦略問題の一検討 (日立製作所 守屋 俊夫)
 - 5) 人とロボットの距離を踏まえた双方向の情報伝達と作業意図理解に関する手法の提案 (大同大学 吹田 和嗣)
 - 6) 人間行動の観察に基づく空間移動マニピュレータによる作業支援 (筑波大学 相山 康道)
 - 7) 作業文脈に応じたアドミッタンスパラメータ遷移方法の基礎評価 (東京大学 荻野 聖琉)
 - 8) 液体落下予測位置の可視化による注湯の遠隔操作支援システムの開発 (東京科学大学 加藤 史也)
 - 9) 合業を意図したロボットに関するニーズ調査 (製造科学技術センター 阿部 聡)
- [参考]GS02 ロボット機構 セッション詳細 (予定)
(2I2-07)：11 時 32 分～11 時 44 分
 - 1) 5 本のケーブルを用いたケーブルクレーン機構のたわみを考慮した逆運動学解析 (中央大学 高田 朋季、濱崎 峻資)

■問合せ： 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