

戦略的イノベーション創造プログラム(SIP)第2期フィジカル空間デジタルデータ処理基盤
「CPS構築のためのセンサリッチ柔軟エンドエフェクタシステムの開発と実用化」

我が国の 労働生産性 向上のために

2022年10月17日(月)

13:00-17:15 (懇親会 17:30-19:30)

※12:30入場開始 途中参加・途中退出可能

梅田スカイビル タワーウエスト10階 アウラホール

〒531-6039 大阪市北区大淀中1-1-88 梅田スカイビル(JR大阪駅より徒歩7分)

オンライン参加可能(Zoomウェビナー)

本プロジェクトは最終年度を迎えて、成果の発表と普及促進の段階となりました。本シンポジウムでは、5年間の活動報告とともに今後の更なる技術革新の方向性や普及促進のあり方などを関係分野の方々と可能な限り広く深い議論を行います。開催趣旨をご理解いただき、多くの方々のご参加を期待しております。

現地開催と
オンライン開催の
ハイブリット形式
参加無料

懇親会2,000円

参加お申込み(事前申込制)

参加ご希望の方は下記URLよりお申し込みください。

1 現地参加(懇親会参加) 会費:2,000円
申込期限:10月11日(火)正午まで ※定員250名(先着順)

2 現地参加(懇親会不参加)
申込期限:10月14日(金)正午まで ※定員100名(先着順)

3 オンライン参加 ※定員1,000名(先着順)

※参加方法は3タイプあり、先着順で受け付けます。
※参加方法により、申込期限・人数が異なりますので、ご注意ください。

[https://
bit.ly/221017sip](https://bit.ly/221017sip)



SIP-SSesプロジェクト全体の5年間の活動報告を
シンポジウム終了後(時期未定)にHPにて公開いたします。

<https://sip-sses.net/>

2021年度SIPシンポジウム成果報告 川村 貞夫(SIP-SSesプロジェクト研究代表者/立命館大学 教授)

成果報告動画はコチラ ▶▶▶ https://www.youtube.com/watch?v=P_06PvLbK1M



2021年度SIPシンポジウムで発表した以降成果の報告を、当シンポジウムにて発表いたします。



主催 戦略的イノベーション創造プログラム(SIP)第2期
フィジカル空間デジタルデータ処理基盤「CPS構築のためのセンサリッチ柔軟エンドエフェクタシステムの開発と実用化」

後援 内閣府(予定)、他

RITSUMEIKAN
UNIVERSITY

お問い合わせ先 立命館大学 SIPプロジェクト事務局 堀井・岩崎 sses@st.ritsumei.ac.jp

はじめに	<p>13:00 挨拶 「SIP第2期フィジカル空間デジタルデータ処理基盤プロジェクト概要」 佐相秀幸(SIP第2期フィジカル空間デジタルデータ処理基盤プログラムディレクター／東京工業大学 特任教授)</p> <p>13:05 本プロジェクト全体の5年間活動報告 川村貞夫(SIP-SSSESプロジェクト研究代表者／立命館大学 教授)</p>
重点課題成果報告	<p>13:35 「センサ/MSMからCPSへ」 清水正男(立命館大学総合科学技術研究機構 教授／SIP-SSSES事業化推進事務局長)</p> <p>13:55 「食品ハンドリングのためのロボットエンドエフェクタの開発」 王忠奎(立命館大学 准教授)</p> <p>14:15 「ソフト材料を活かした高機能グリッパ技術開発と社会実装」 古川英光(山形大学 教授)、川上勝(山形大学 准教授)</p> <p>14:35 「サイバーフィジカルシステムにおけるエンドエフェクタの力制御の可能性」 金岡克弥(株式会社人機一体 代表取締役社長)、田原健二(九州大学 教授)</p> <p>14:55 「CPS基盤センサリッチ柔軟エフェクタシステムによる自動食器洗浄作業の実現」 西田亮介(株式会社チトセロボティクス 代表取締役社長)</p> <p>15:15 休憩</p>
個別技術報告	<p>15:30 個別報告1 テーマ:センシング</p> <p>「接触を用いた不確定物体の操作」 植村充典(立命館大学 准教授)</p> <p>「カメラを用いた触覚画像センサと異物・欠陥検出への応用」 下ノ村和弘(立命館大学 教授)</p> <p>「柔軟な多軸センサの開発」 三塚雅彦(立命館大学総合科学技術研究機構 教授)、田實佳郎(関西大学 教授)</p> <p>「レストラン下膳作業自動化システム」 野田哲男(大阪工業大学 教授)</p> <p>15:59 個別報告2 テーマ:IT/IoT</p> <p>「深層モデルを用いた粉粒食材把持のためのロボットビジョン」 島田伸敬(立命館大学 教授)</p> <p>「Edge for Anybody (LF EdgeでのエッジサービスPF)」 飯野初美(富士通株式会社 シニアマネージャー)</p> <p>「物理制約とドメインルールを考慮した 二肢選択ベイズ最適化による料理のユーザ嗜好盛り付け推定」 松原崇充(奈良先端科学技術大学院大学 教授)</p> <p>「IoTをベースにした分散型AI学習データのアノテーションシステムの構築」 孟林(立命館大学 准教授)</p> <p>「データ分布に基づく外食作業現場での予想外の異常の検知」 島川博光(立命館大学 教授)</p> <p>16:36 個別報告3 テーマ:アクチュエーション</p> <p>「摩擦可変機構に基づく物体把持・リリースと線状柔軟物マニピュレーション」 渡辺哲陽(金沢大学 教授)</p> <p>「鉄板皿を把持可能なロボットハンドによるマニピュレーション」 小澤隆太(明治大学 教授)</p> <p>「受動変形柔軟ハンドの食品把持応用と パラレルワイヤ懸垂カメラによる農作物管理IoTシステム」 山本元司(九州大学 教授)</p> <p>「飛び移り座屈を利用した開閉機構を有するソフトグリッパ」 河村晃宏(九州大学 助教)</p>
おしまい	<p>17:05 総評 益一哉(SIP第2期フィジカル空間デジタルデータ処理基盤サブプログラムディレクター／東京工業大学 学長／EPFC 理事長)</p> <p>17:10 閉会挨拶 川村貞夫(SIP-SSSESプロジェクト研究代表者／立命館大学 教授)</p>
会費制	<p>17:30 懇親会(または名刺交換会)</p> <p>挨拶 新村猛(がんこフードサービス株式会社 代表取締役)</p>