

## 第197回リレー講演会（精密機械・ロボット分野）

■日時：平成29年12月14日（木）14:00～17:00

※終了後（17:00～）名刺交換交流会開催

■会場：信州大学繊維学部内 AREC（上田市産学官連携施設 4階）

## 講演 1

14:00～15:00

【演題】「高精度、高軌跡精度ロボットによる切削・バリ取りの取り組み」

【講師】インフィニティソリューションズ株式会社 代表取締役社長 小山田 聡 氏

【概要】日本では既に少子化、高齢化による人口減少社会に突入し、働き手は益々減少し続けていくことが確実視されています。既にドイツでは国家を上げて、工業化の自動化とデジタル化（IoT）を「インダストリー4.0 第4の生産革命」と名付け巨大プロジェクトを進めております。弊社ではKUKAロボット（ドイツ製）の高精度・高軌跡精度のメリットを生かしロボットによる切削加工・バリ取りの自動化をご提案致します。

## 講演 2

15:00～16:00

【演題】「エプソンロボットの特長と社内適用事例」

【講師】セイコーエプソン株式会社 ロボティクスソリューションズ事業部  
RS事業戦略推進部 部長 畠山 剛 氏

【概要】腕時計の小さな部品を高精度高効率に組み立てる事からスタートしたエプソンロボットは、省エネルギー・小型・精密な制御などを製品性能として実現する「省・小・精」の技術を基盤に、画像処理技術とセンシング技術を組み合わせることで、モノづくりの高度化に対応しています。エプソンロボットおよびセンシング技術の特長と、特長を活かした自動化を弊社社内適用事例からご紹介します。

## 休憩

## 講演 3

16:00～17:00

【演題】「カーリング競技におけるロボットの可能性と課題」

【講師】信州大学繊維学部 機械・ロボット学科 機能機械学コース 准教授 河村隆 氏

【概要】カーリング競技で人間と対戦可能なロボットシステムを目指して研究を進めています。

人間との対戦を実現するためには、正確なデリバリー（ストーンの投球）、ストーンの位置および運動の計測、次の一手を決める戦略エンジンの実装が最低限必要です。カーリングロボットシステム関連のこれまでの研究成果とカーリング競技応用への可能性、今後の計画などについてお話しします。

●お申し込み先 AREC・Fi i プラザ事務局 宛

電話（0268-21-4377）

[メール \(mousikomi@arecplaza.jp\)](mailto:mousikomi@arecplaza.jp)

FAX（0268-21-4382）

下記をFAXまたはメールでお送りください。テキストの準備等のため、なるべく事前申し込みをお願いします。

AREC・Fi i プラザ 第197回リレー講演会 参加申込書		(平成29年12月14日)	
企業・機関名			
参加者名			
所属・役職	電話番号		
メールアドレス	ファックス番号		