

(ニュースリリース資料)

「第 14 回日本ロボット学会実用化技術賞の受賞者が決定」

日本のロボット技術は、世界的に先導する技術であることは良く認知されてきました。このロボット技術を表彰する制度として、日本ロボット学会には、社会的にインパクトのある実用化技術を表彰する制度があります。今回は、「異形断面形状が成型可能な力制御スピニング加工機（荒井裕彦：産業技術研究所 他）」および「無軌道自律移動ロボットによる検体搬送ロボットシステム（村井亮介：パナソニック電工 他）」の受賞が決まりました。受賞理由は、力制御スピニング技術については、職人の経験に頼る部分が多かった円形以外の楕円形、偏心などの異形断面形状のスピニング加工技術を、力制御を用いたロボット特有の技術を用いて実現した点です。また、検体搬送ロボットシステムは、自律移動ロボット技術を生体臨床検査に適用したもので、一連の搬送作業を自律ロボット群が自律的に行えるシステムを実現した点です。今回の技術は、職人技術のロボット化、生体臨床検査システム分野への群自律ロボット技術の適用という、今後のロボット技術展開の方向性をしめす技術です。なお、表彰式は平成 21 年 9 月 16 日(水)に横浜国立大学にて開催予定の日本ロボット学会学術講演会で行われます。



図 1 スピニング加工機

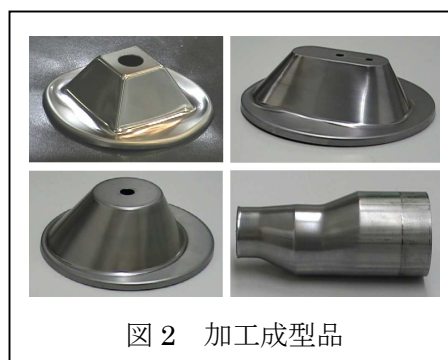


図 2 加工成型品



図 3 血液検体搬送ロボットシステム

本件連絡先
川村 貞夫
立命館大学 理工学部
Tel.077-561-2758
E-mail:kawamura@se.
ritsumei.ac.jp