



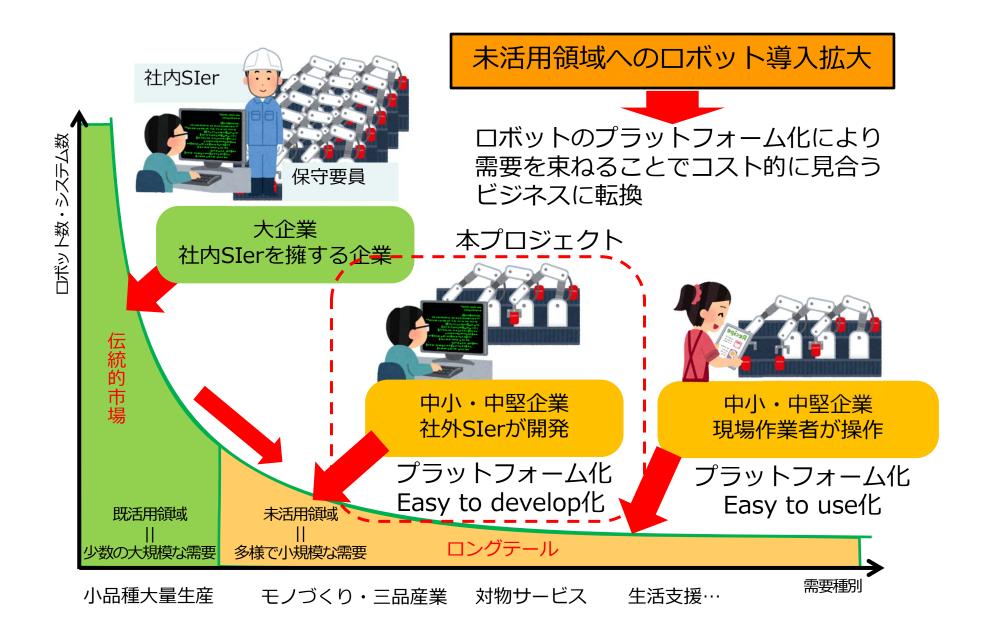
2019年12月20日 13:30-国際ロボット展2019シンポジウム 南2F B会議室

ロボット活用型市場化適用 技術開発プロジェクトの概要

プロジェクトリーダー 国立研究開発法人産業技術総合研究所 安藤 慶昭

ロボット活用型市場化適用技術開発プロジェクト







市場化プロジェクト実施体制



RRI(ロボット革命イニシア ティブ協議会)WG3におけ る議論を経て2017年度から 開始

事業期間

2017~2019年度

2017年度公募・採択

ハード開発事業者(7事業者)

- カワダロボティクス
- 富士ソフト・日本電産
- 東芝
- セック・THK・名城大
- 川崎重工
- YOODS
- パナソニック ソフト開発事業者(5事業者)
- 産総研
- 東大
- TORK
- ・イーソル
- JQA

ハードウェアコンソーシアム

カワダ ロボティクス







東芝



セック・THK 名城大



川崎重工



YOODS



パナソニック



ライフ ロボティクス

ソフトウェアコンソーシアム











ロボットのプラットフォーム化とは





ソフトウェアコンソーシアムにて新規開発または既存モジュールを拡張

ソフト・ハードともに

(協調領域)

SI部分

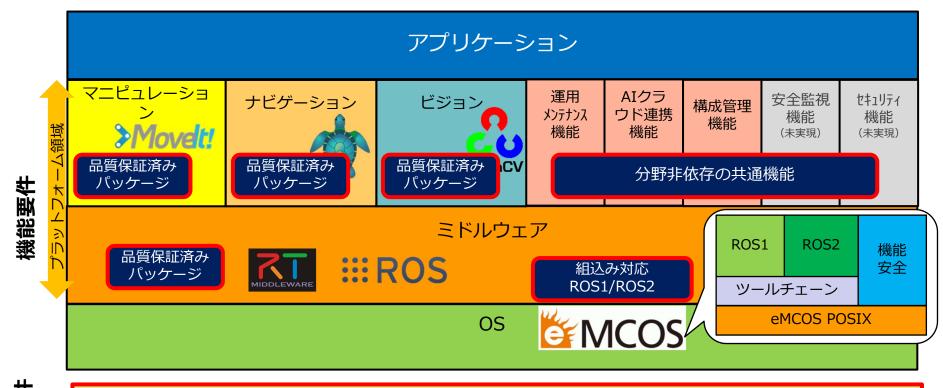
(競争領域)

「ベース機能」+「オプション機能」+「個別開発」

でアプリケーション開発可能にすることで、SIコスト削減、分業促進

ソフトウェアコンソーシアムの取り組み





非機能要件

テスト・検証に関するエビデンス モジュールの性能指標 ドキュメンテーション 共通インターフェース仕様

- ・教育・コミュニティー
- ・安全規格とのマッチングに関するガイドライン
- ・ライセンス・特許に関するガイドライン
- ・長期的な保守・運用体制

ROSコード解析の品質改善保守・維持管理体制検討
- ROSコード解析の品質改善
- ROSコード解析の品質
- ROSコード解析の

- ロボット安全設計開発
- ロボットソフトウェア特許・ライセンス
- ロボットソフトウェアアーキテクチャ
- ロボットシステム開発プロセス・品質管理
- ・ 次世代ロボット実装手法
- ・ 移動ロボット評価指標

調査検討6委員会



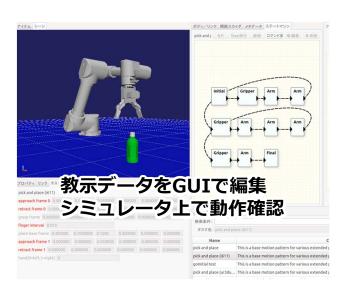


成果概要(産総研)



教示データ再利用ツール"teachingPlugin"

- SI作業コストの多くを占める「教示」を簡略化
- 過去の教示データを同様の作業へ再利用可能に



ミドルウェア相互運用フレームワーク

- RTM/ROS1・2等様々なミドルウェアを相互接続
- ソフトウェア資産の有効活用

