

7. エアバス/JRL/AIST/共同プログラム

"Airbus/JRL/AIST/Joint program"

①	Using humanoid robots for manipulation tasks in aircraft factory ヒューマノイドロボットを用いた航空機組立工場内でのマニピュレーション作業
NAME 名前	Adrien ESCANDE, Mitsuharu MORISAWA, Jules GUEGUEN Adrien ESCANDE, 森澤光晴, Jules GUEGUEN
AFFILIATION 所属	CNRS-AIST JRL (Joint Robotics Laboratory) UMI3218/RL, AIST/Research Planning Office/Department of Information Technology and Human Factors, Airbus Japan CNRS-AIST JRL (Joint Robotics Laboratory) UMI3218/RL, 産業技術総合研究所研究戦略部研究企画室, エアバス・ジャパン株式会社
TITLE 役職	Dr, Planning officer, engineer 博士、研究主幹、エンジニア
CONTACT 連絡先	https://unit.aist.go.jp/is/cie/group/jrllabo_e.html
TITLE OF INVENTION OR SPECIALITY 発明の名称もしくは専門	Using humanoid robots for manipulation tasks in aircraft factory ヒューマノイドロボットを用いた航空機組立工場内でのマニピュレーション作業
EXPLANATION 説明	We develop the humanoid technology to work in large-scale factories such as airplane factories: multi-contact motions, manipulation in constrained environments. 航空機の組立などの大規模な工場で働くヒューマノイドロボット技術として、空間的な制約が厳しい環境下における多点接触動作やマニピュレーションに関する研究開発を行っている。
MERITS 利点	Humanoid robots can help workers for the most demanding or tedious tasks, and give them more time to perform high-value tasks. 長時間無理な姿勢を強いられる作業をヒューマノイドロボットが代替することで、行員をより高度な技能を必要とする作業に集中させることができる。
PERFORMANCE 性能	Enhanced working condition for workers, and increase of productivity on the assembly line. 工員の負担軽減、組み立てラインの生産性向上
APPLICABLE FIELDS 応用分野	All assembly lines for large structures (train, ship, aircraft, house structure ...) 大規模建造物の組立作業(電車、船舶、航空機、住宅建築など)
FIGURES/DIAGRAMS 図表等	
Figure caption 図の説明	Switching circuit-breakers with a humanoid robot for system checking. ブレーカーをオンオフしてシステムの動作チェックを行うヒューマノイド