

ふくい産業ロボット研究会 事例発表会 開催報告

開催日時 令和6年3月7日（木） 13:30～16:10

開催場所 福井県工業技術センター 研修棟2階 講堂

主 催 ふくい産業ロボット研究会
ふくいオープンイノベーション推進機構（FOIP）

参 加 者 13機関35名（発表者、事務局を含む）

内 容 (1) 開 会 （挨拶：研究会会長 福井大学 浪花 智英）

(2) 事例発表

「製造現場の生産性向上と省力化のための自動化ロボット活用術」

株式会社アフレル 代表取締役社長 小林 靖英 氏

「産業用ロボット導入による自動化・省人化モデル」

春江電子株式会社 代表取締役 山口 博司 氏

「ROS のモデリングやシミュレーションへの活用事例」

福井大学 工学系部門 工学領域 知能システム工学講座 教授 浪花 智英 氏

「小型協働ロボットの紹介と活用方法の提案」

福井県工業技術センター 機械・金属部 研究員 三好 克栄

「再生可能エネルギーを利用した複数ドローンの制御によるホース把持システムに関する研究」

福井県工業技術センター 機械・金属部 主任研究員 田中 大樹

(3) 閉 会

開催状況



聴講風景



開会挨拶
研究会会長（福井大学 浪花 智英）



事例発表①
（株）アフレル 小林 靖英 氏



事例発表②
春江電子（株） 山口 博司 氏



事例発表③
福井大学 浪花 智英 氏



事例発表④
福井県工業技術センター 三好 克茉



事例発表⑤
福井県工業技術センター 田中 大樹