

# 技術研究組合 産業用ロボット次世代基礎技術研究機構（略称：ROBOCIP）の概要

- **設立年月日** : 令和2年7月10日
- **理事長** : 榊原伸介（ファナック（株）ロボット事業本部 技監）
- **組員** : 6企業  
川崎重工業(株)、(株)デンソー、ファナック(株)、(株)不二越、三菱電機（株）、(株)安川電機
- **事業費** : 令和2年度1.5億円
- **事業の概要** : 産業用ロボットの機能向上・導入容易化における産学連携による基礎技術研究

## ○組合設立の目的

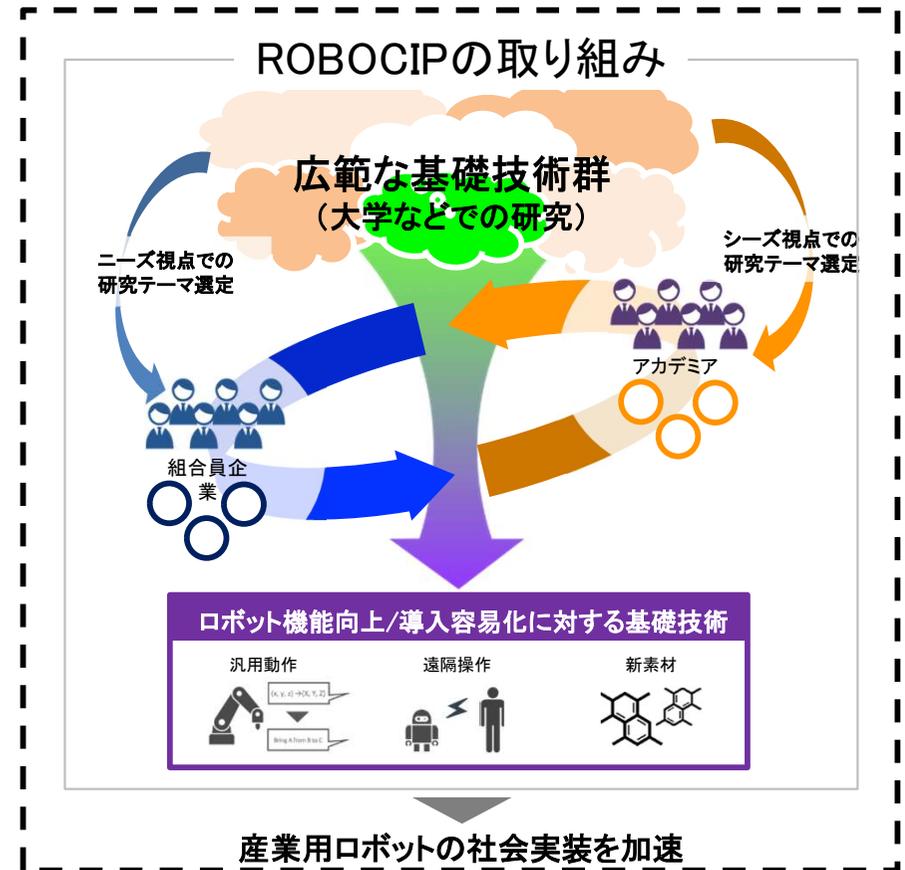
産業用ロボットの基礎技術研究分野において、ロボットメーカー各社が単独で行うよりも研究規模・内容を拡大・深化できる。産業用ロボット分野の基礎研究に関し、今後は産学連携して研究を進めることで、知識の共有化、一体化を図る。

## ○実用化の方向性

ロボットの機能向上・導入容易化などの諸課題について、要素技術の基礎研究及び原理の究明を行い、その成果を産業用ロボットに反映させ、多品種少量生産などの要として市場に提供することを目指す。

## ○事業化の目途の時期

組員であるロボットメーカーは、成果を順次、産業用ロボットの基礎技術として活用して、産業用ロボットの機能に反映させる。



# ● 研究開発体制

## 技術研究組合 産業用ロボット次世代基礎技術研究機構

役割：組合員のニーズから、基礎技術研究分野の研究テーマを立案し、大学、研究機関の技術シーズを活用しながら、組合員が連携して試験研究を推進する。研究成果は、組合員の研究開発へ活かし、産業用ロボットの機能向上に反映する。

< 組合員 >

川崎重工業(株)/(株)デンソー/ファナック(株)/(株)不二越/三菱電機(株)/(株)安川電機

< 研究部 >

研究1チーム  
(ハンドリング・汎用動作)

研究2チーム  
(遠隔制御)

研究3チーム  
(新素材・センサー応用)

共同  
研究

## 共同研究先

役割：本組合から課題解決に必要な研究テーマを実行し、産業用ロボットで活かせる基礎技術を提示する。

(ハンドリング・汎用動作)

- ・慶應義塾大学 ・東京大学
- ・産業技術総合研究所
- ・岡山大学 ・大阪大学 ・筑波大学

(遠隔制御)

- ・神戸大学 ・名古屋大学

(新素材・センサー応用)

- ・東京工業大学 ・名古屋大学
- ・山形大学