

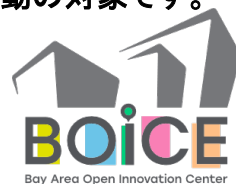


## 大学の紹介

工学部(9学科)、建築学部、システム理工学部(5学科)、デザイン工学部、大学院理工学研究科で理工学分野のすべてが産学連携活動の対象です。

## 社会に学び、社会に貢献する技術者の育成

本学は創立100周年となる2027年に名実ともに“アジア工科大学トップ10”になる目標を掲げております。そのためには、様々な分野でグローバル化や技術の高度化が進む現代社会において、社会はどのような理由で本学を求め評価しているのかを建学の原点に立ち返り見つめ、さらなる教育の質の向上を目指し、全学の求心力を高めるとともに新たな挑戦に取り組んで参ります。また、豊洲キャンパスに「ベイエリア・オープンイノベーションセンター」(略称:BOiCE)を開設し、外部組織との共同研究を推進する拠点として活用しております。



ベイエリア・オープンイノベーションセンター(BOiCE) | 芝浦工業大学

## 事業概要

企業ニーズと研究シーズのマッチングによる技術相談、具体的な研究成果を出す委託・共同研究、大学の知的財産を有効活用する技術移転、そして大学の知的財産を活用した起業支援の4つのサービスを展開しています。

### 技術相談

企業ニーズと研究シーズの最適なマッチングによる技術相談

### 委託・共同研究

企業ニーズと研究シーズのマッチングにより実施する委託・共同研究、研究成果の創出

### 技術移転

所有する知的財産から、企業ニーズに合ったものを提案、移転と支援

### 企業支援

大学の知的財産を活用した企業支援、企業を目指す人々をサポート

## 産学連携事例

産学連携につなげるための取り組みとして、カーボンニュートラル(CN)とロボットに係る技術シーズを冊子にまとめさせていただきました。それぞれの例を右に紹介します。

CN技術シーズはCNに係る研究室の取り組みを紹介するために研究室単位で、ロボット技術シーズは技術シーズに焦点を当ててまとめさせていただきました。今後も他の分野の技術シーズにつぎまして、その目的に応じて分かり易くまとめていく予定です。

### CN技術シーズ例

1 エネルギーシステム工学研究室 副学長 磐田朋子

CN社会 シーズン2023

**技術シーズ**

- 住宅および建築物のエネルギー需要制御システム(CN社会、レジリエンス)
- 分散型再生可能エネルギーの活用システム(CN社会、レジリエンス)
- 社会心理に基づいた行動変容の促進(CN社会)

**技術の概要・背景**

再生可能エネルギーを活用した持続可能なエネルギーシステムを構築するためには、エネルギーの供給側と需要側の双方の努力が不可欠です。供給側は、再生可能エネルギーの出力安定化やコスト削減に向けた取り組みが必要です。また、需要側においてもエネルギー供給状況に応じた稼働や消費制御が求められます。本研究室では、このような供給側と需要側の両方を含むエネルギーシステム全体を対象とした導線制御や経済性評価を行うとともに、システムの社会実装に向けて社会心理に基づいた住民・企業の行動変容の促進に取り組んでいます。

**技術の特徴(優位性、独創性、差別性)**

数値的手法と制御を組み合わせたエネルギー解析技術に優位性があり、建屋のみならず街区も対象としている点に差別性があります。さらに、技術の普及や需要家の行動変容を促す手段として、社会心理に基づいた制御を行う点に独創性があります。本シーズでは、再生可能エネルギーの供給側(DR:デマンドレスポンス)やVPP(バーチャルパワープラント)は、特に再生可能エネルギーによる分散電源利用に関して有効であり、個々の需要家が保有する分散型エネルギーリソース(太陽光発電、蓄電池、電気自動車、燃料電池など)をデジタル技術で統合・監視するシステム構築は環境負荷に加えてレジリエンスを高める上で有効な手段となります。

**実用化に向けた課題**

エネルギー需要制御システムの設計のためのエネルギーデータの蓄積や、需要家の行動変容を促すための心理的側面など、実用化に向けた課題があります。

**想定される用途**

- 再生可能エネルギーを住宅・建物・街区で有効利用するためのエネルギー需要制御システム
- 建物全体は分散型全体のDR VPPシステム
- 社会心理に基づいた省エネ設備の普及促進、需要家の行動変容を促す手法の効果を検証するための実験設備や実証フィールドなどの提供を期待したいと考えています。

**企業に期待すること(連携の内容、協力の要望など)**

建屋や街区単位でのエネルギー需要制御システムや需要家の行動変容を促す手法の効果を検証するための実験設備や実証フィールドなどの提供を期待したいと考えています。

### ロボット技術シーズ例

人間の動作と力覚情報を伝達するロボット  
- 職人の“技”を伝承するハプティクス技術 -

制御 AI 産業 AI ス・医

人の動作とモノに触れたときの力覚を高精度に伝達し、職人の“技”を記録・再生・教示するロボット技術を開発しています。

**技術・研究の内容**

**特徴(優位性、独創性、差別性)**

人が触れたときの力の大きさや方向(力覚情報)をロボットに高精度で伝達し、同時に人の動きも記録できるのが本技術の特徴です。遠隔制御ロボットで離れた「動作+力覚」を伝達する技術に活用し、触覚で作業を保存・再生できます。

保存した“技”の動作はロボットが自律で再生でき、原本の軌跡をなぞるだけでなく、力の入れ方まで含めて伝達・再生できます。さらに、ロボットが力覚フィードバックにより、学習者の手に適切な反力を返して、この“技”の奥行きを体で理解させる指導も可能です。動作の位置データだけではなく、触覚情報も数値化し、編集・共有・再現できるため、伝統工芸や精密加工のように「奥行き」を伝えるのが得意な技術になります。

実用化としては、習得手術での力加減の伝達や、きき加工の自律化、天井吊りの繊細な作業支援で成果を上げており、繊細な調整の両立できる点が差別化ポイントです。

**実用化に向けた課題**

用途ごとに最適なデバイス設計(小型・低価格・衛生・防塵など)が必要です。次に、職人の「力の入れ方・角度・速さ」を失わず取得するデータ収集体制の構築が課題です。

**想定している用途**

伝統工芸や精密加工の技術保存と継承、食品やバイオの繊細な成形・仕上げの標準化、クリーンルームでの組立・検査の遠隔化、建築物・美術の修復作業支援、匠や産業向けのハプティクス訓練シミュレータ、運動支援など、触覚の質が成果を左右する現場全般に展開できます。

**相談できる分野**

人工知能の自律化・遠隔化(エンハンスド・ハプティクス)適用検討、デバイスロボット開発、データ解析・デジタルシミュレーションなどで一貫してご相談いたします。

芝浦工業大学 システム理工学部 機械制御システム学科  
実世界情報メカトロニクス研究室 准教授 桑原史明

## 産学連携窓口

芝浦工業大学

複合領域産学官民連携推進本部

研究推進部

研究企画課

産学連携担当

所在地 〒337-8570 埼玉県さいたま市見沼区深作307

TEL 048-720-6550 FAX 048-720-6551

E-mail sangaku@ow.shibaura-it.ac.jp

URL https://www.shibaura-it.ac.jp



産学連携:お問合せ