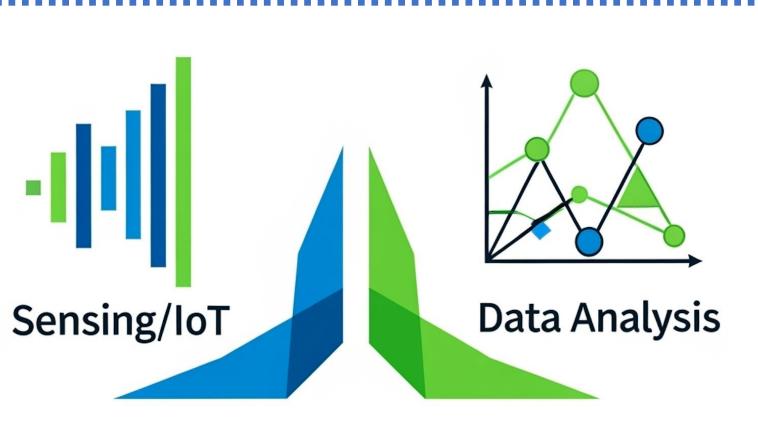
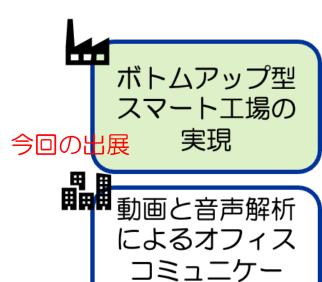
CPS研究室(堀川研究室)の紹介

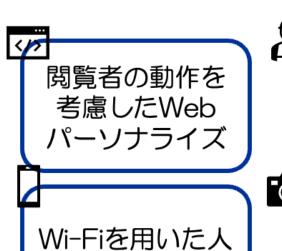




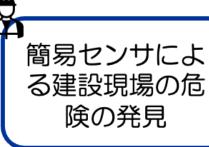
CPS Laboratory

Horikawa Lab





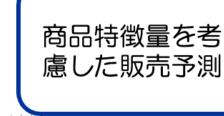
流解析



SNS×AIによる

地域活動のデジ

タル化





衛星×IoTによ ミューオンを用 る農地管理/カー いた火山活動の ボンクレジット 可視化



ションの可視化

現場適用可能な機械学習の開発 (アノテーションの自動化/マルチモーダル学習)



対象領域に適したセンシング技術の開発 (センシング技術/測位/画像・動画解析



/自然言語/音声分析/SNS)

Horikawa Laboratory



Robotics



詳細については、 または「堀川研究室」で 検索り。

特設ページでポスター&動画 が閲覧できます。

人・機械・物の可視化技術と インダストリアルエンジアリング (IE) の融合

岩手県立大学

研究内容

Machine Learning



IEとは、効率的な生産システムを設計・改善するための工学的な手法のことで す。CPS研究室では、工場現場のデジタルツイン基盤を構築するため「IE手法 をloTやAIでどこまで自動化・拡張できるか?」にチャレンジしています。

工場の可視化技術導入の3つのPoint Line



①レイアウト特性に適したデータ収集

例)代表的レイアウトにおける作業者行動の可視化

ライン生産:動画(骨格+物体検出)

セル生産:音声十動画(骨格) 十センサ

機能別レイアウト:一人称視点動画(音声・ARマーカー)

据え置き型レイアウト:センサー測位

②機械学習を用いた可視化 アノテーションの簡略化 マルチモーダル学習(深層学習)

③可視化技術と旧手法の融合

作業者・設備・仕掛品の可視化技術を統合 IE手法の自動化・拡張/新たなIE手法の創出

設備稼働状況の可視化 機械 **VSM** MMFY-DI分析 工程分析 スキルマップ 物 流れ線図 時間研究 流動数分析 動作研究 仕掛品状態の可視化 作業者行動の可視化







固定位置での組立作業 (ライン生産)

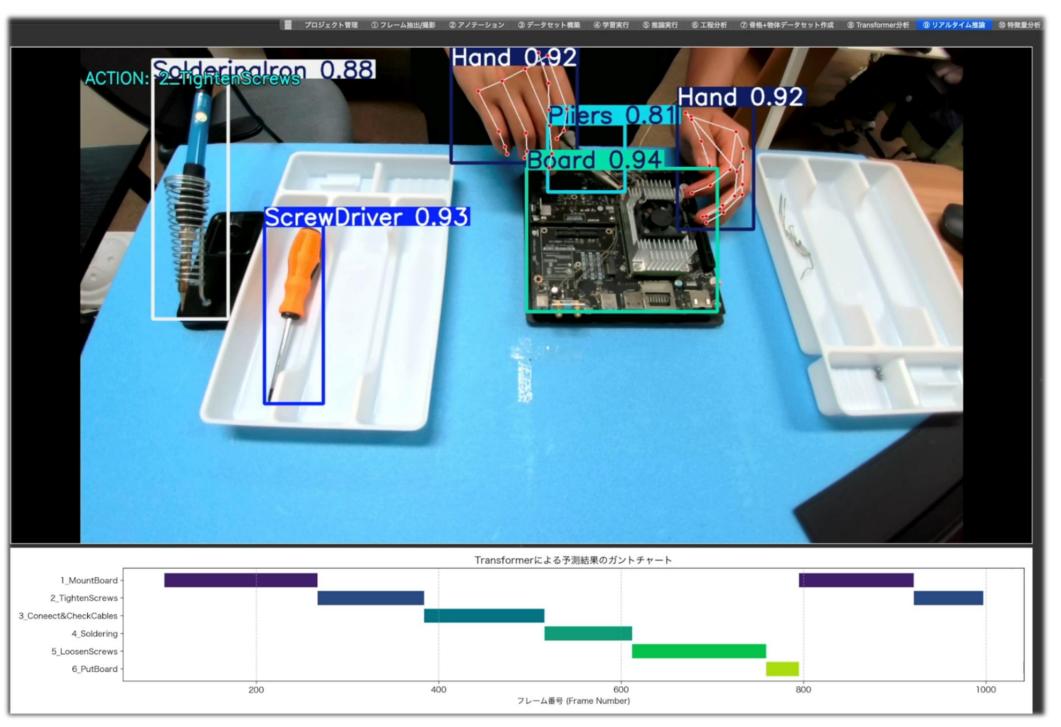
【導入目的】

• 動作/作業研究に可視化技術を適用

・常時観測によるラインバランシング【可視化技術】

治工具等の物体検出と手の骨格データによるマルチモーダル学習を用いたガントチャート生成





【ポイント】

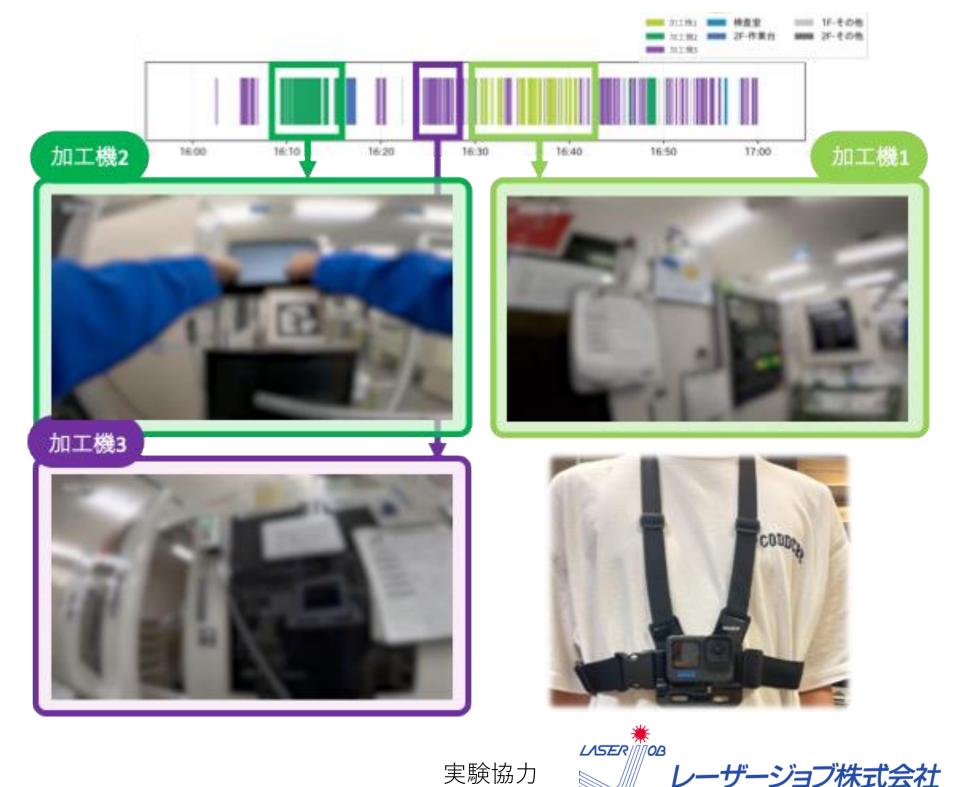
- 1つのアプリで完結!
- ・独自のアノテーション簡略化手法
- 小型PCでエッジコンピューティング

<u>広範囲の移動を伴う作業</u> (機能別レイアウト)



【導入目的】

- 作業分析(作業内容と場所)の把握
- ・作業のムダの発見や人員配置の適正化「可視化方法】
- 一人称視点動画を用いた作業分析
- 作業内容発話のテキスト化による作業測定
- ARマーカー抽出によるガントチャート生成



【ポイント】

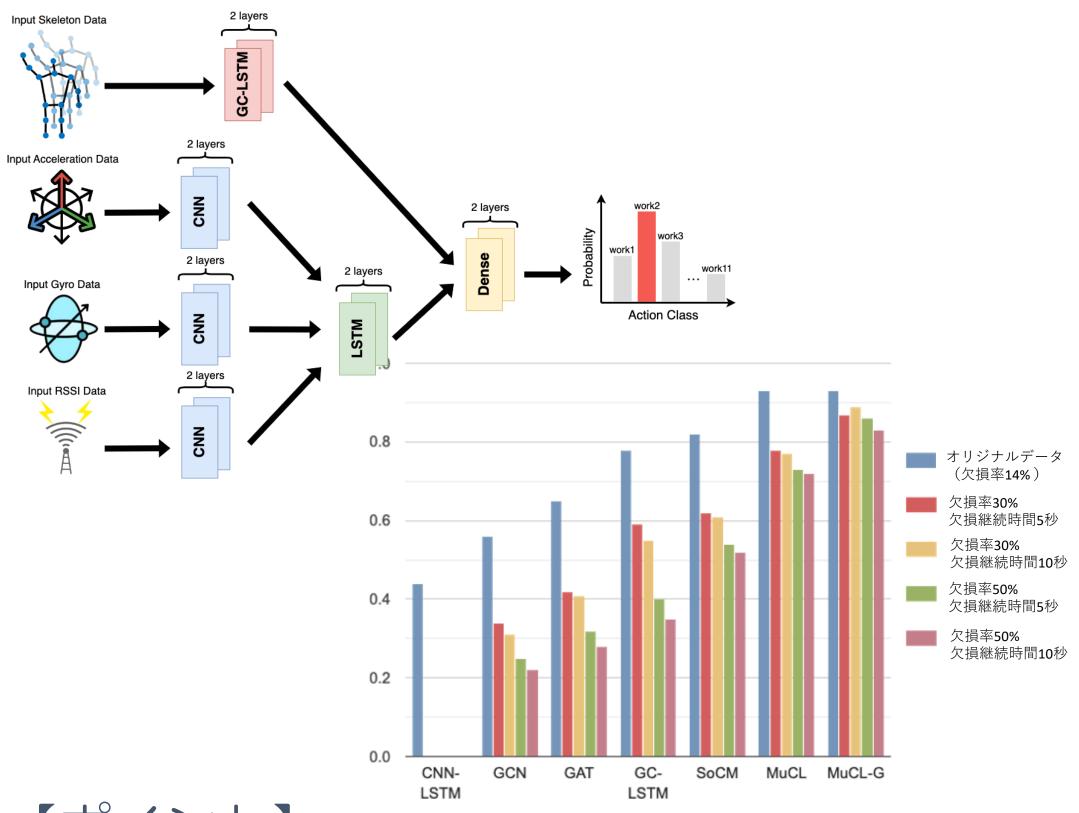
- センサによる動作分類へ拡張可能
- ・設備オペレーターの連合分析に適用可能

一定範囲での組立作業(セル生産)

【導入目的】

- 動作/作業研究に可視化技術を適用
- ・スキルの可視化(スキルマップ作成) 【可視化方法】

全身骨格データとモーションデータによるマル チモーダル学習を用いたガントチャート生成



【ポイント】

- 骨格データ欠損に強い動作分類モデル
- アノテーションを音声認識で簡略化
- ・標準時間設定や逸脱動作検出に利用可能

複数作業者の移動を伴う作業 (据え置き型レイアウト)

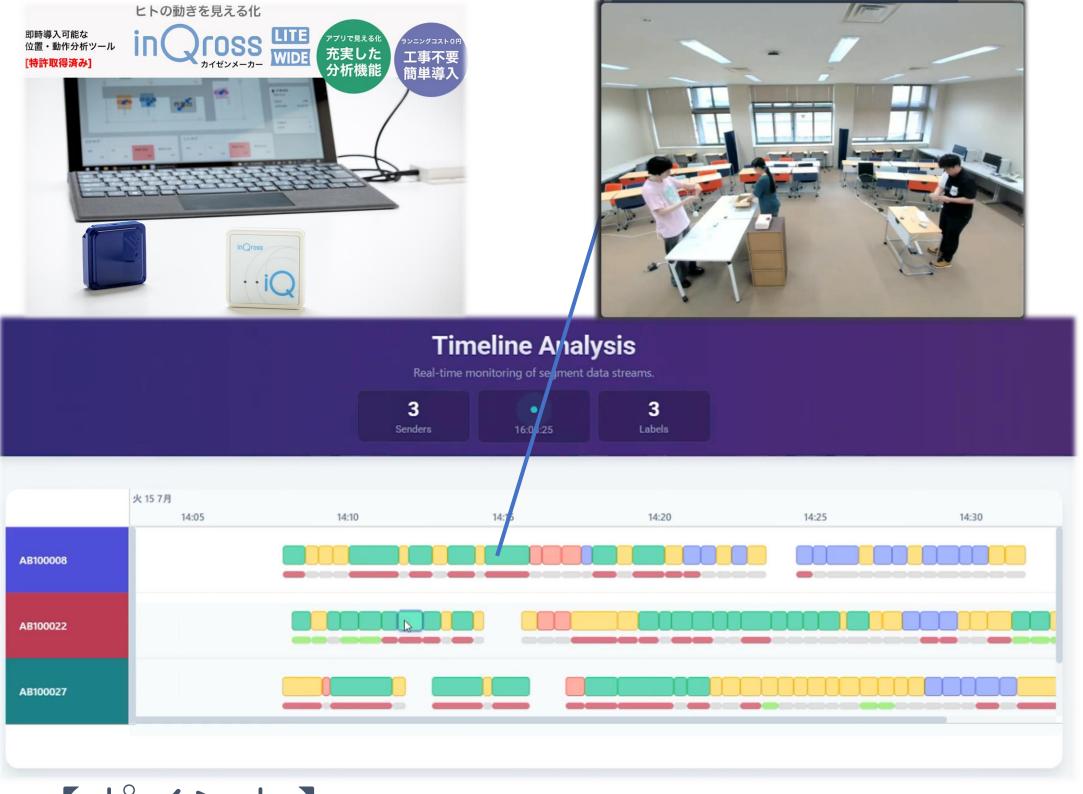


【導入目的】

- 行動分析(行動と場所)の把握
- ・レイアウト変更や改善ポイントの検出 【可視化方法】

モーションデータと測位による行動分析

- ・変化点検知による行動区間の抽出
- クラスタリングによるガントチャート生成



【ポイント】

- ・即日導入可能な簡易行動分析システム
- 骨格データを用いた個人識別手法併用