

情報通信研究機構

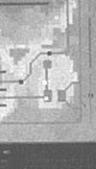
**NICT
先端研究**

163

d Guided Vehicle) るが、無駆画な無線導
やスタッカーケーラー 人は生産性を低下させ
などの搬送設備、遠隔 てしまへ。実際に 多
拠点の立ち上げや運用 様な無線規格が独立に
管理のためにフリーハ 運用され、干渉が生
ンドで映像通話可能な じ、必要とする通信品
ウエアラブルデバイス 質が満たされずに、製
の導入検討が目立つて 造ラインのチョコ停
いる。
これらの機器は無線 (繰り返し発生する短
時間のライン停止) が
通信の利用を必要とす 頻発し、生産稼働率が

NICTは、無線トーラブルの解決に向け進している。実証によれば、業界の垣根を越えて無線通信技術の基礎評価および検証を行うための共同実験プロジェクトFlexible Factory Projectを立ち上げ、多種多様な無線の協調と共存を目指すSRF無線プラットフォームの研究開発を推進している。実証により得られた知見を基に新たな機器導入がトラブルの原因となるないために、SRFセンサ一により新規導入する機器台数の見積もり手順の確立や、シミュレーションによる機器間の干渉解析など、実用化に向けた取り組みが進められている。

これららの技術の標準化および普及の促進を行ふ。これらの技術の標準化は、無線導入の実績が豊富な日本では、既に実現されている。しかし、世界中のメーカーの無線システムが導入されているため、それらを共同して行うべき取り組みを行ふ。



基へた田嶋の共同研究体制AI-REP-ORT
(Artificial Intelligence
ence for Robotics
and connected P
rodueTion) を総じ
てイシューの連携強化に
取り組んでいきます。

科学技術・大学



多様な無線協調・共存

ワイヤレスネットワーク総合研究センター
ワイヤレスシステム研究室 主任研究技術員

大堀文子



生産現場では、環境の急激な変化への対応を余儀なくされており、じわじわと進んでいた省力化・省人化の動きが活発化している。中でも、移動を伴うAGV(Automated

2009年会津大学博士前期課程修了後、民間企業で有無線ネットワークのシステム開発や新規事業開発を経て、17年からNICTに出向して20年から現職。製造現場における異種線通信技術の協調制御及び安定化に関する研究開発に従事。

大臣級共同声明に
リバード・宣言や日本

今後は、無線の共存対象を5G／L5G／B5Gに拡張し、シームレスな無線切り替えの実現により広域での安定した通信利用の確立を進める予定である。