

一般社団法人システム制御情報学会
サイバーフィジカル・フレキシブル・オートメーション (CyFA)
第27回例会のご案内

「現場を変えるAI・DX・最適化技術」

一般社団法人システム制御情報学会
CyFA 研究分科会
主査 西 竜志 (立命館大学)

◇ 企画：一般社団法人システム制御情報学会 サイバーフィジカル・フレキシブル・オートメーション (CyFA) 研究分科会

◇ 日時：2026 年 9 月 28 日 (月) 13:15 ～ 16:50

◇ 場所：対面：立命館大学大阪梅田キャンパス 演習室2+多目的室 (定員98名)

(〒530-0018 大阪市北区小松原町2-4大阪富国生命ビル5階)

アクセス: <https://www.ritsumeai.ac.jp/osakaumedacampus/access/>

オンライン：Zoom

◇ プログラム：

13:15～13:20 開会挨拶

13:20～14:20 講演 1

『デジタルツインからフィジカルAIへ 次世代運転システムORCISMによる建設クレーン作業の自律化』

(株)大林組 ロボティクス生産本部 技術開発部

山田 雄大 氏

建設業では、担い手不足や高齢化を背景に、施工の安全性・生産性向上、省人化、技能継承が重要な課題となっています。本講演では、クレーン作業を対象に大林組が開発を進める次世代運転システムORCISMについて紹介します。ORCISMは、デジタルツインを中核として、クレーン作業の可視化、越境・接触防止、遠隔・自動・自律運転、遠隔自律点検、故障予測、施工シミュレーションなどを統合的に扱うシステムです。実現場への適用事例を交えながら、建設現場におけるデータ駆動型施工の取り組みと、今後のフィジカルAI・Sim-to-Realへの展開可能性について解説します。

14:35～15:35 講演 2

『熟練者の「勘」をシステム化する、AIスケジューリングの最新動向とLaboro.AI の導入事例』

株式会社Laboro.AI ソリューションデザイン部 部長

田辺 遼 氏

ビジネスの競争力を左右するスケジューリング業務は、従来ベテランのノウハウに依存してきましたが、少子高齢化による人手不足から技術承継が大きな課題となっています。そこで、複雑な制約条件をクリアし最適解を導く「AIスケジューリング」が解決策として注目されています。本講演では、熟練者の知見をシステム化する数理最適化や強化学習の最新動向を解説します。多様な現場で実用が進む導入効果と、具体的な技術的アプローチについてわかりやすくご紹介します。

15:50～16:50 講演 3

『EV物流のための配送計画と充電インフラの最適化』

大阪大学先導的学際研究機構

森田 浩 氏

EV物流の普及には、配送計画と充電インフラを一体的に設計することが重要です。本講演では、これまで取り組んできた研究をもとに、再生可能エネルギー活用やダイナミックプライシングに対応した配送計画、ならびにミドルマイル配送を対象とした充電インフラの配置や規模の最適化について紹介します。これらの研究を通じて、EV物流の実現と普及に向けた課題および今後の展望について議論します。

◇ 参加資格：サイバーフィジカル・フレキシブル・オートメーション（CyFA）研究分科会会員

参加ご希望の方は、2026年8月31日（月）までに、以下のフォームからお申込み下さいますようお願い致します（※期限厳守※）

お早めにご連絡いただけますと幸いです。

※ フォーム内に参加形態(現地／オンライン)を選ぶ項目があります。

<https://forms.gle/dWXMJ49H1bcLrrLt5>

※CyFA 研究分科会に参加ご希望の方は、事前にご入会の手続きをお願いいたします。

問い合わせ先：〒567-8570 大阪府茨木市岩倉町2-150

立命館大学情報理工学部西研究室内

CyFA研究分科会（事務局担当：立命館大学 西研究室内）

Tel: 086-251-8059, Fax: 086-251-8059

E-mail: cyfa-staff@googlegroups.com

Web: <https://cyfa.iscie.or.jp/>