

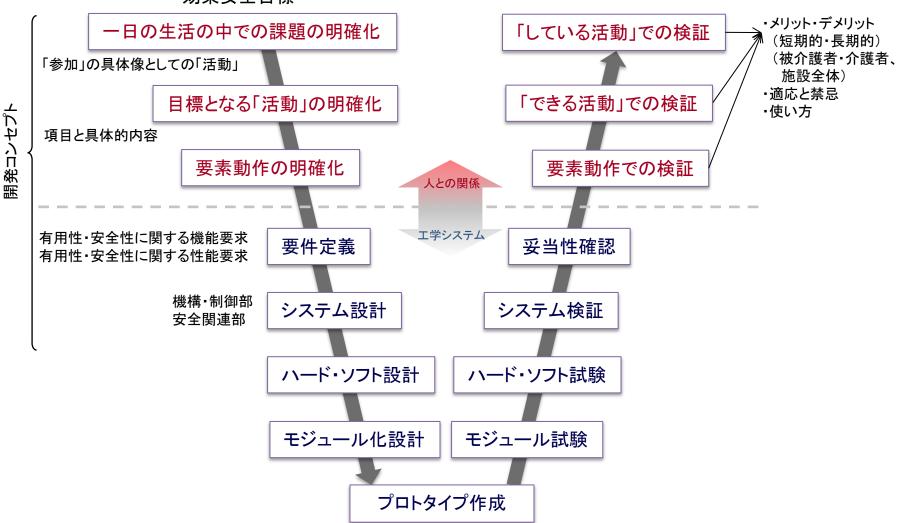
ロボット介護機器設計支援ツール

(独)産業技術総合研究所 知能システム研究部門 ディペンダブルシステム研究グループ長 中坊 嘉宏

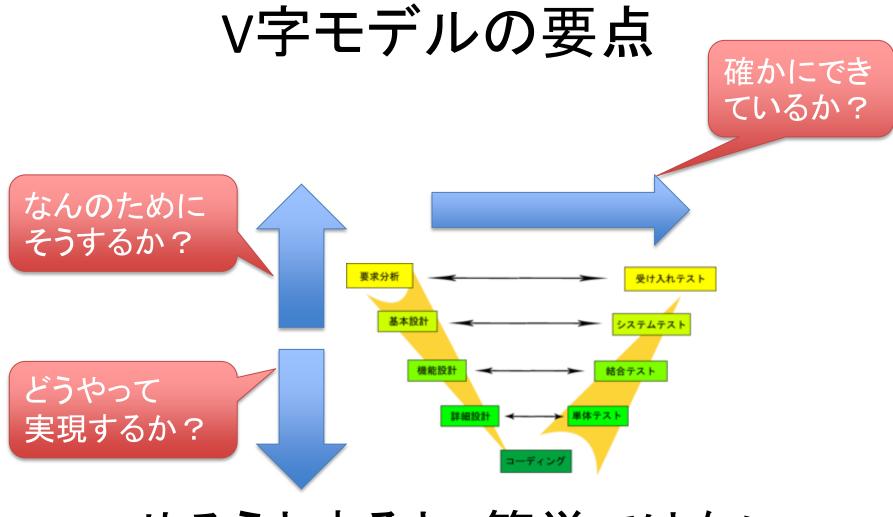


改めて、V字モデル

効果安全目標





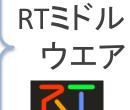


やろうとすると、簡単ではない



解決策の提案

- ・モデルベース開発を導入する → SysML
- 全て新規ではなく、再利用する
- コンポーネントの組み合わせで作る
- プラットフォームを活用する





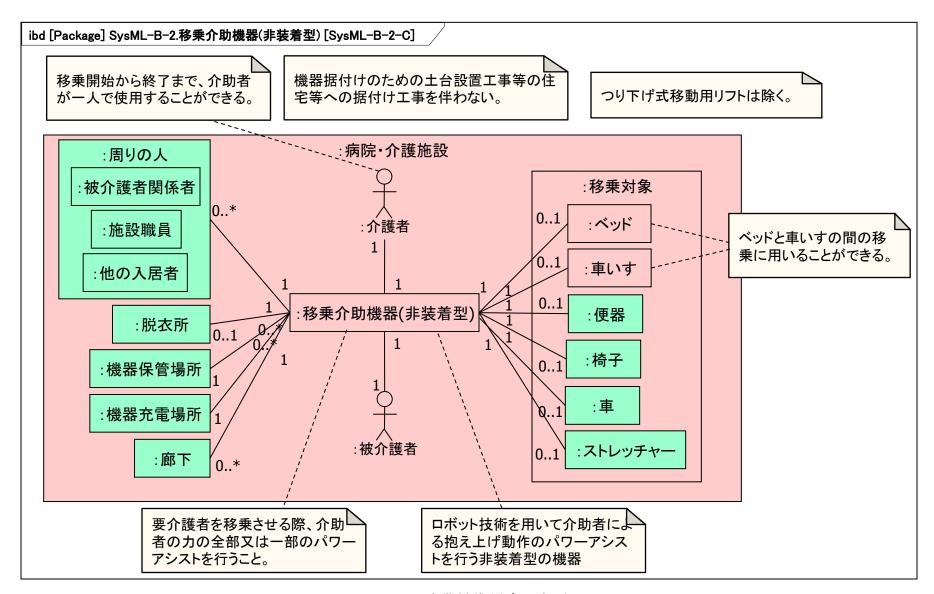


SysMLによるモデリング例 (随時アップデート予定)

移乗介助機器(非装着型)

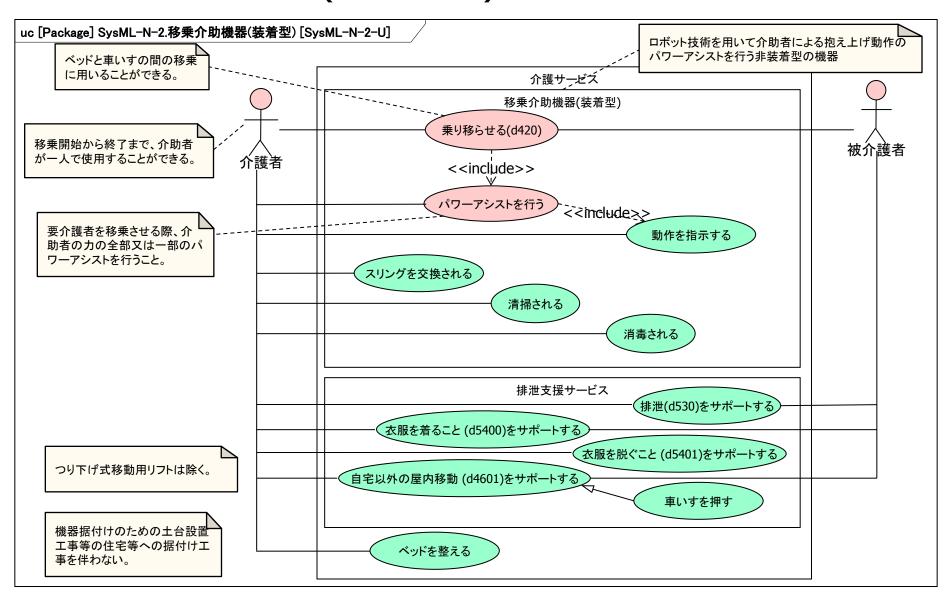


移乗介助機器(非装着型): コンテキスト図(例)



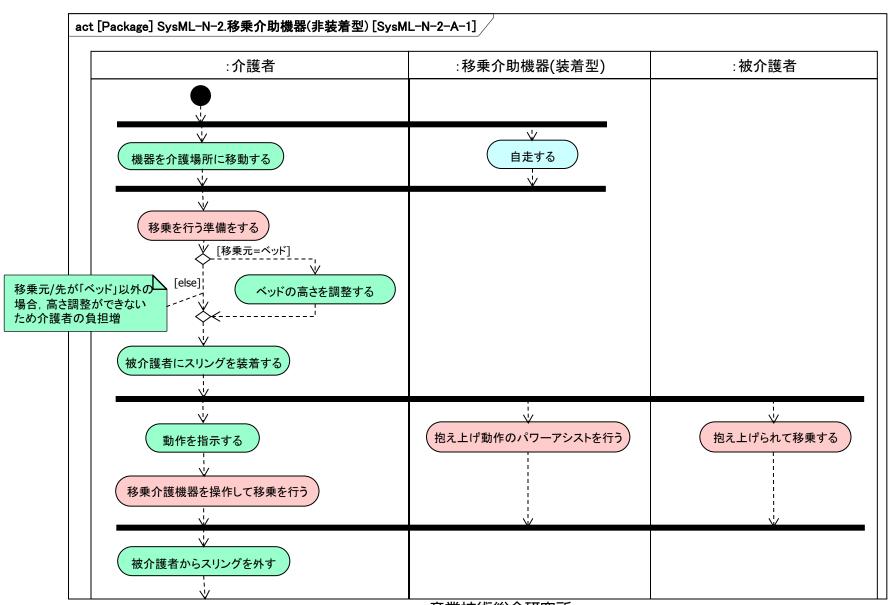


移乗介助機器(非装着型): ユースケース図(例)



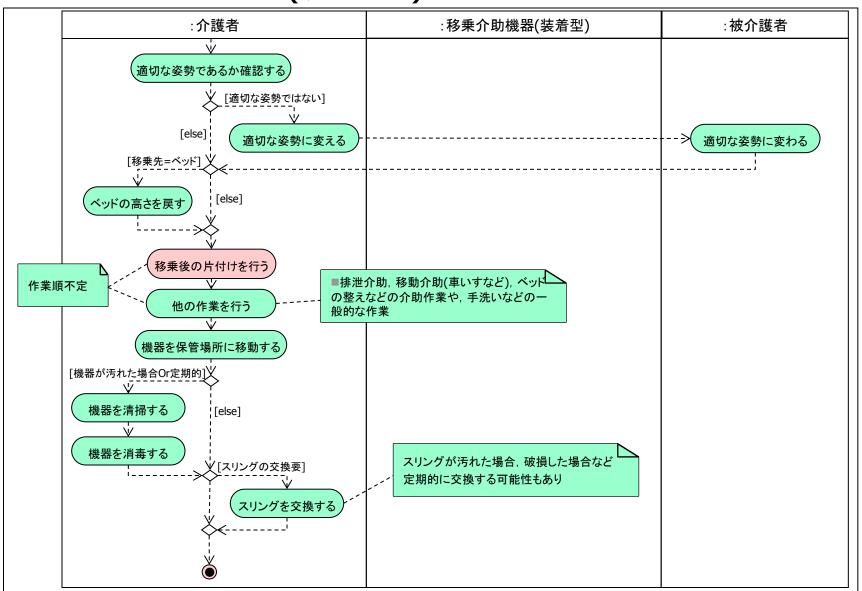


移乗介助機器(非装着型): アクティビティ図(例)



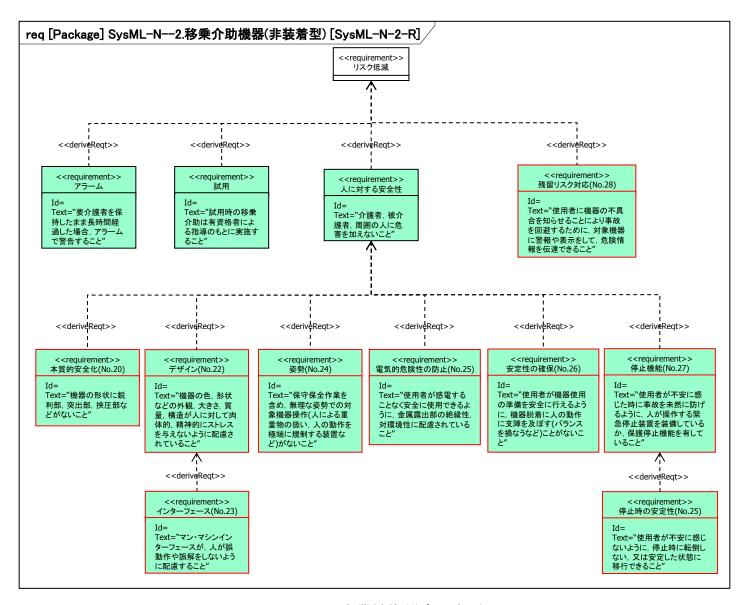


移乗介助機器(装着型): アクティビティ図2(例)





移乗介助機器(非装着型): 要求図(例)





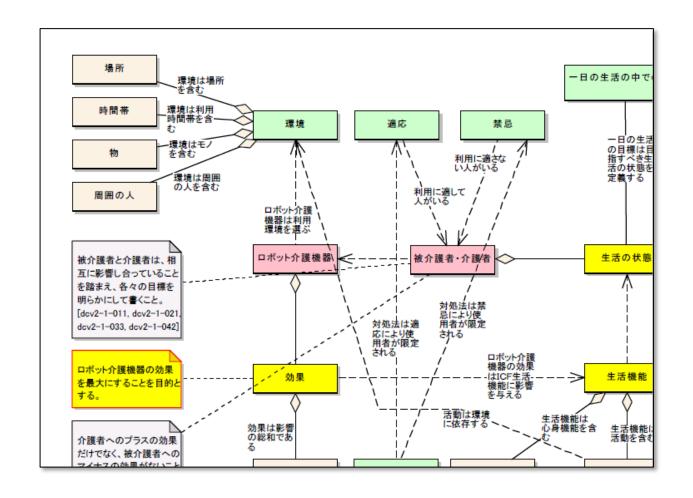
SysMLによるモデリング

- 要求仕様、機器仕様(上流工程)の明確化が 可能
- 基準コンソで考える、重点課題分野の機器についてのあるべきモデルについて作成中

お申し出頂ければ、モデルの提供と使用のお 手伝いをします



「1. 実生活での活用」の概念をモデル化

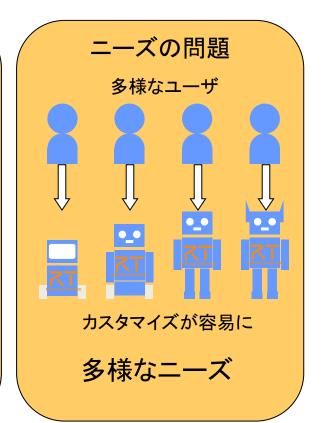




モジュール化による解決

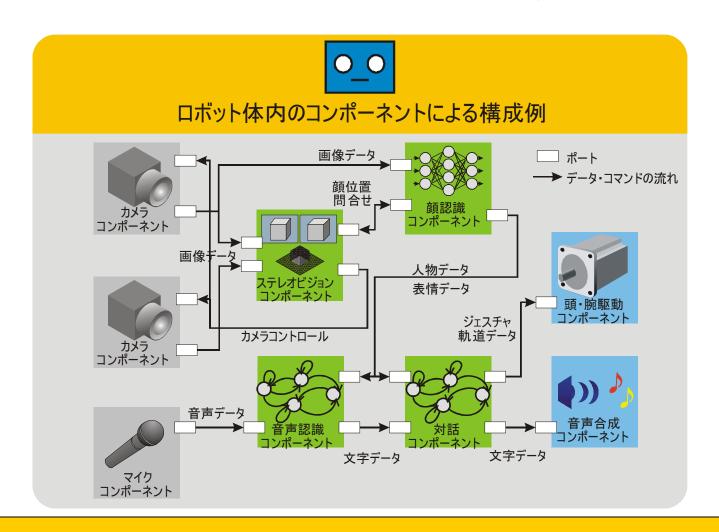








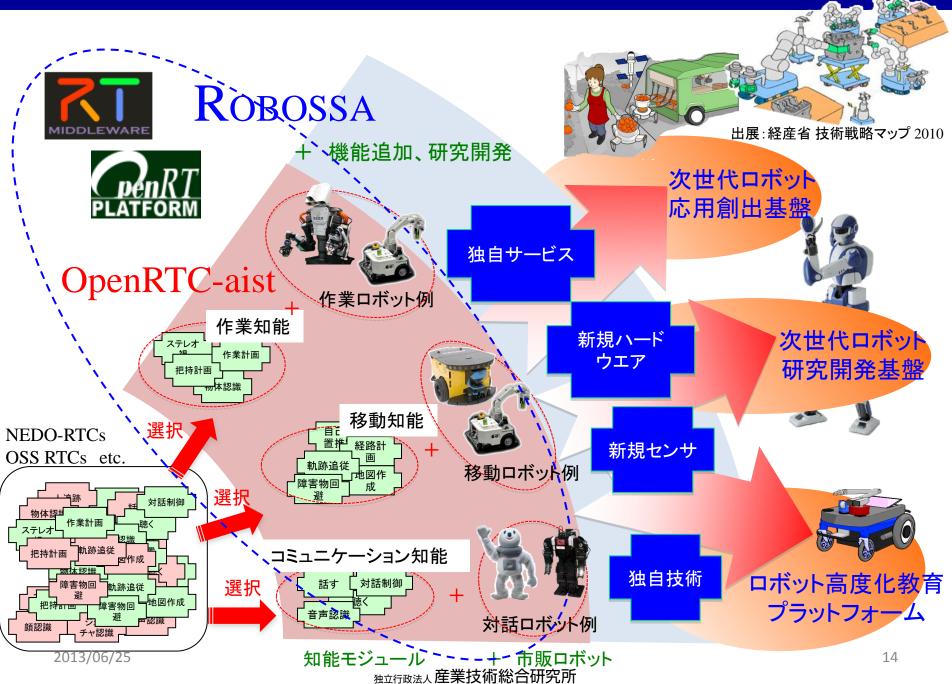
機能によるRTCモジュール分割と連携



(モジュール)情報の隠蔽と公開

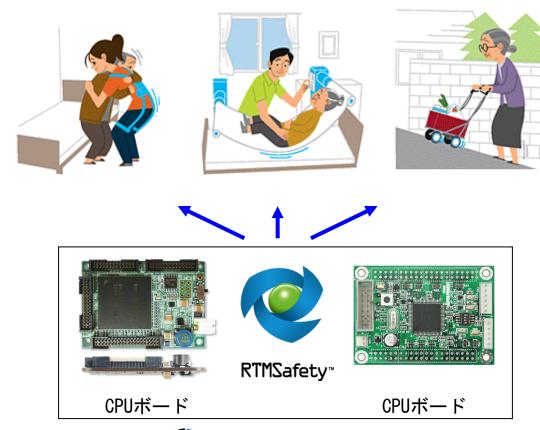
<u> 2014/3/19</u>







機能安全に対応したCPUモジュール

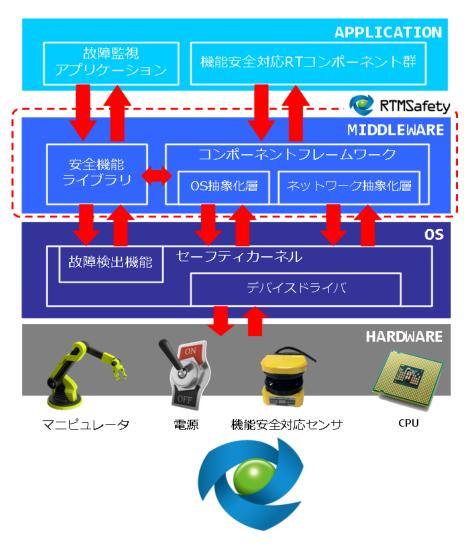






RTM Safety (セック)

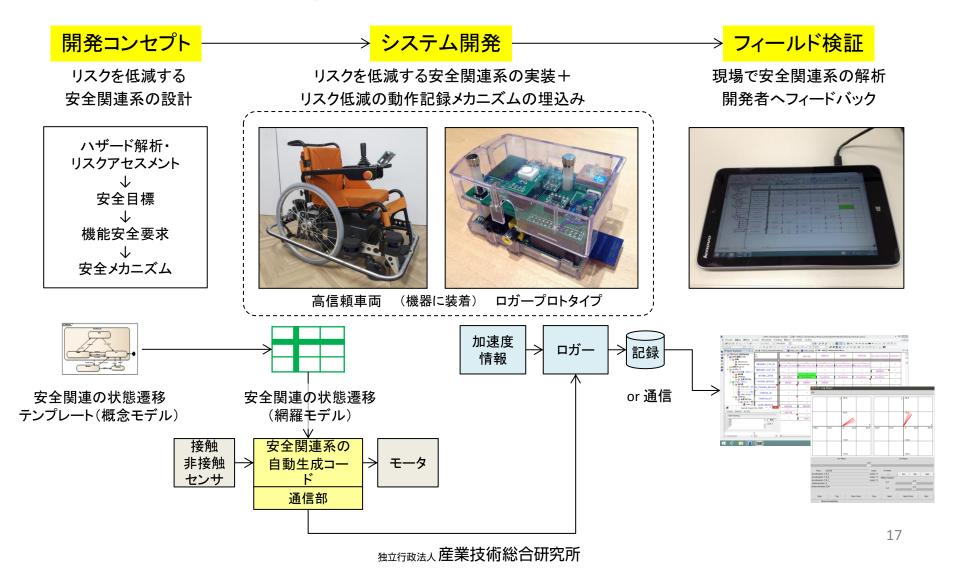
- ◆世界初の安全コンセプトをもった ロボット向けミドルウェア
- ◆IEC 61508 SIL3 Capableの認証取得 IS026262(自動車分野) IS013482 (パーソナルケアロボット分野) にも応用が可能
- ◆高い信頼性と安全性が要求される ロボット開発において、
- コストの低減と期間の短縮に貢献





安全・安心ロガーシステム

ロボット介護機器の安全系が、開発コンセプトで設計した通りに動作しているかを、フィールドで記録・解析





まとめ

- SysMLモデルベースの開発手法を紹介した。
- RTミドルウェアを用いたコンポーネント開発手 法を紹介した。
- RTM SafetyによるCPUモジュールを紹介した。
- 安全関連系用のロガーシステムを紹介した。





ご清聴ありがとう ございました