

ロボットシステムインテグレーション職種
WorlSkills2026 日本代表選手選考会

開催概要

1. 目的

本選考会では、2026 年 9 月に中国・上海で開催される第 48 回技能五輪国際大会（以下、WSC2026）のロボットシステムインテグレーション職種に参加する日本代表選手を選考する。

2. 主催

第 48 回技能五輪国際大会「ロボットシステムインテグレーション」職種分科会

3. 開催日程等

選考会：2025 年 11 月 4 日（火）～6 日（木）

応募期間：2025 年 7 月 1 日（火）～9 月 30 日（火）

応募方法：所属・参加選手氏名および生年月日・連絡担当者氏名・連絡先を記載のうえ、下記問い合わせ先へご連絡ください。

4. 開催場所

ファンック株式会社 名古屋テクニカルセンタ 2F

〒485-0075 愛知県小牧市三ツ渕 1832-1

5. 参加人数

最大 7 組とする。

※7 組を超える申し込みがあった場合は、先着順とする。

6. 参加要件

参加要件は以下を満たすものとする。

・WSC2026 の参加要件を満たす者。

※詳細は、中央職業能力開発協会 HP を参照のこと。

・競技で使用するセル（Education Cell）または、それに準ずる設備を保有しており、選考会に持参可能のこと。

※Education Cell の詳細は別添参照のこと。

7. 参加費用

なし

※競技場所への移動および宿泊等は参加者負担とする。

8. 選考の方針

WSC2026 における WorldSkills Occupational Standard(以下、WSOS)に沿った競技課題と評価方法を用いて WorldSkills2026 出場に相応しい代表チームを選考する。

9. 選考の方法

選考は WSC の Test Project に準じた競技課題を用いて実技課題により評価を行う。

10. 評価の方法

選考会は100点満点で採点し、最も点数が高いチーム（2名）を代表選手候補※として決定する。

※代表選手候補は、技能五輪国際大会選手強化委員会で審査の上、代表選手として決定される。

11. 問い合わせ先

ロボットシステムインテグレーション職種 分科会長 豊田海渡

Email: kaito.toyoda.j8k@jp.denso.com

Tell: 050-1804-8216

Education Cell 詳細

Educational cell – FANUC auf der EMO 2019

Education Cell の購入が難しい場合、
下記仕様相当の設備を Education Cell に準ずる設備として認める。

ロボット：FANUC Robot ER-4iA

【機構部仕様】

6 軸垂直多関節型

- ・可搬重量 4kg
 - ・全軸ブレーキ 付
 - ・防塵・防滴カバー IP50 仕様
 - ・各軸アイマーク：バニアマークシール
 - ・エンドエフェクタインターフェース
- 汎用入出力 (RI/RO) : 6 点/2 点
内臓電磁弁：ダブルソレノイドバルブ×2 個
RI 信号用コネクタ (エルボタイプ) 付き

【制御部仕様】

R-30iB Mate Plus 6 軸制御装置 (別置型)

- ・非常停止回路：2 重化回路
- ・D-RAM 1GB
- ・F-ROM/S-RAM=256MB/3MB
- ・100Based T/10Based T イーサネットインターフェース
- ・I/O 端子台変換ボード
- ・操作パネル 英文
- ・3 モードスイッチ (AUTO,T1,T2)
- ・教示操作盤 (カラータッチパネル液晶ペンダント英文)
- ・教示操作盤ケーブル 10m
- ・ロボット結合ケーブル 2m
- ・USB ポート
- ・スペアパーツ (ヒューズ類)

- ・入力電源 AC200V～AC230V 単相

【ソフトウェア仕様】

- ・アプリケーションツール：ハンドリングツール
- ・表示言語：日本語
- ・オプションソフトウェア：
高感度衝突検出機能、パレタイジング機能、DCS 位置速度チェック機能、
CCリンクスレーブ通信ソフト、システム設計ツール、4D グラフィック機能、
オプション辞書（英語）

【iRVision 仕様】

- ・カメラ：白黒デジタルカメラ SC130E2 B/W
- ・カメラケーブル：7m（制御装置-カメラ）
- ・オプションソフトウェア：
iRVision UIF コントロール、ビジョン支援ツール、iRVision2 次元

【周辺装置仕様】

- ・筐体 W750mm×D1200mm×H1800mm