

カヤバ技報

第69号 2024-10

目次

巻頭言

Powering Mobility for All：ロボット義足の開発

孫 小軍 1

技術紹介

モデル解析活用による治具共振低減手法

藤掛 光彦 4

キャンピングカー向け電子制御サスペンションの開発

遠藤 朋貴 10
稲満 和隆
倉田 峻平

技術解説

AI技術を実装したSA減衰力計算の高精度化とAI運用管理基盤の構築

萬谷 浩章 16

AIを用いた刻印検査技術の開発とMLOps基盤の構築

提箸 良太 26
光尾 崇
鈴木 健斗
宮内 悠樹
菊池 貴好

紹介

全社技術発表会，バーチャル展示会2023の開催

橋本 有奈 33

カヤバ史料館 展示リニューアル

小牟田久美 37
藤澤 杏子

随筆

中国駐在記

後藤 孝志 42

用語解説

①モデル解析

藤掛 光彦 47

②積層リーフバルブ

萬谷 浩章 48

③MLOps

光尾 崇 49

編集後記