

SORST シンポジウム

ロボット新世代

感覚運動統合理論に基づく 「手と脳」の工学的実現

入場無料
定員300名
(事前申込制)



近年、物作りが多種少量生産へシフトしていることや工場外におけるロボット作業が多様化してきたことに伴い、環境変化への素早い適応能力を備えたロボットが求められている。

現状のロボットの多くはシステム要素間の性能バランスが不均衡、特に認識速度が遅いため、環境変化に対する柔軟な運動が実現できていない。

対象や環境のダイナミクスに応じて、センシング・アクチュエータ・プロセッシングといったロボット要素の性能をボトムアップに改善していくことが必要である。

本シンポジウムでは、従来をはるかに超えた高性能な「手」・「眼」・「触覚」の開発事例、およびそれらを統合した超高速・高機能ロボットマニピュレーションシステムについて解説する。

このシステムで実現してきたタスクの具体例を交えながら、応用展開について紹介する。並行して、開発したロボットシステムの動的展示をおこなう。

日時

2010年 **3月10日** 水

13:00 (開場12:30) ~16:15

会場

日本科学未来館 7F

東京都江東区青海2-41

(シンポジウム/みらいCANホール)

(ロボットデモンストレーション/イノベーションホール)

主催



独立行政法人

科学技術振興機構

Japan Science and Technology Agency

共催

石川小室研究室 感覚運動統合理論に基づく
「手と脳」の工学的実現プロジェクト



Ishikawa Komuro Laboratory
The University of Tokyo

■シンポジウム

時間: 13:00 (開場12:30) ~16:15

会場: 日本科学未来館 7F みらいCANホール

13:00~13:50 基調講演「高速ロボットへの期待」

榊原 伸介 氏

ファンナック(株) 基本ロボット研究所 名誉所長 (社)日本ロボット学会 会長



13:50~15:20 総括講演「高速知能ロボットへの挑戦」

石川 正俊

東京大学 情報理工学系研究科 システム情報学専攻 教授



休憩 (10分)

15:30~16:15 研究成果発表

金子 真

大阪大学大学院 工学研究科 機械工学専攻 教授



下条 誠

電気通信大学 電気通信学部 知能機械工学科 教授



並木 明夫

千葉大学 工学研究科 人工システム科学専攻 機械系コース 准教授



■ロボットデモンストレーション

時間: 11:00~17:00

会場: イノベーションホール

ロボットデモンストレーションは
随時実施しています。



バッティングロボット



スローイングロボット



ペン回しロボット

スローイングロボット・バッティングロボット他の動的展示

お申し込み方法

下記URLよりお申し込みください。参加証をお送りいたします。

www.nikkan.co.jp/html/sorst

お問い合わせ先

SORSTシンポジウム事務局 (日刊工業新聞社内)

〒103-8548 東京都中央区日本橋小網町14-1

TEL. 03-5644-7268

E-mail. sorst@media.nikkan.co.jp

