

セッション詳細

1. ロボット技術の研究開発(9:40 - 10:30)

座長: 田所 諭 (IMPACT プログラム・マネージャー/東北大学 大学院情報科学研究科 教授)

時間予定	発表番号	タイトル	発表者	所属	役職等
9:40~9:46	1-1	柔軟静電吸着装置を搭載した半自律飛行マルチコプタによるインフラ構造物点検システムの開発	長谷川 忠大	芝浦工業大学 工学部 電気工学科	教授
9:46~9:52	1-2	マルチコプターによる計測データ解析に基づく異常診断技術の研究開発	福田 敏男	名城大学 理工学部	教授
9:52~9:58	1-3	人体計測技術を用いた直感的な遠隔操作型ロボットの開発	藤江 正克	早稲田大学 理工学術院	教授
9:58~10:04	1-4	無人化施工の新展開～遠隔操作による半水中作業ロボットシステムの実現～	立石 洋二	大成建設株式会社 土木本部機械部	部長
10:04~10:10	1-5	トンネル全断面点検・診断システムの研究開発	中村 聡	東急建設株式会社 技術研究所メカトログループ	主任研究員
10:10~10:16	1-6	自在適応桁で支えられる橋梁点検ロボットシステムの研究開発	広瀬 茂男	株式会社ハイボット	取締役CTO
10:16~10:30	専門委員、関係省庁からの助言、意見交換(14分)				