

Profile



さかきばら しんすけ
榎原 伸介

〔ファナック(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〕
72年(昭47)東大工学卒、同年富士通ファナック(現
ファナック)入社。99年ロボット研究所名誉所長、04
年基礎研究所名誉所長、07年常務役員。09年日本ロ
ボット学会会長。96年工学博士号取得。
<http://www.fanuc.co.jp/>



いしかわ まさとし
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〕
79年(昭54)東大院修了、同年工業技術院(現産業技
術総合研究所)入所。89年東大助教授、99年教授、04
年副学長・産学連携本部長。06年4月から情報理工学系
研究科教授。茨城県出身。現在の研究内容は、センサ
フュージョン、超並列・超高速ビジョン、ビジュアル
フィードバック、メタバーセプションなど。
<http://www.k2.t.u-tokyo.ac.jp/index-j.html>



かねこ まこと
金子 真

〔大阪大学大学院工学研究科機械工学専攻 教授〕
81年(昭56)東大院修了、同年工業技術院(現在
の産業技術総合研究所)入所。90年九工大助教授、93
年広大教授、06年阪大教授。04年21世紀COEプロ
ジェクトリーダー。山口県出身。現在の研究内容は、ヒト
の能力を超えたハイパーヒューマン技術をベースにした
ロボット・医療診断・バイオ応用など。
<http://www.hh.mech.eng.osaka-u.ac.jp/mk/index.html>



しもじょう まこと
下条 誠

〔電気通信大学 電気通信学部 知能機械工学科 教授〕
76年(昭51)東大院修了、同年工業技術院(現在の
産業技術総合研究所など)入所。
97年茨大情報工学科教授、01年から電通大知能機械工
学科教授。茨城県在住。ロボティクス・メカトロニクス
関連研究を主に触覚センサシステム、ヒューマンイン
ターフェース等の研究を行う。日本機械学会フェロー。
<http://www.rm.mce.ucc.ac.jp/>



なみき あきお
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〕
99年東京大学大学院工学系研究科博士課程修了。日本
学術振興会リサーチアソシエイト、科学技術振興機構研
究員を経て、04年東京大学大学院情報理工学系研究科
講師。08年3月より千葉大学工学研究科准教授。東京都
出身。現在の研究内容は、多指ロボットハンド、マニ
ピュレーション、視覚フィードバック制御など。
<http://mec2.tn.chiba-u.jp/~namiki/>

■ご来場の方全員にDVDを進呈

●タイトル
**超高速知能システムの世界
—より速く より柔軟に—**

東京大学石川小室研究室で行わ
れている「より速く、より柔軟に」
をテーマにしたさまざまな超高
速知能システムの研究成果をま
とめたものです。



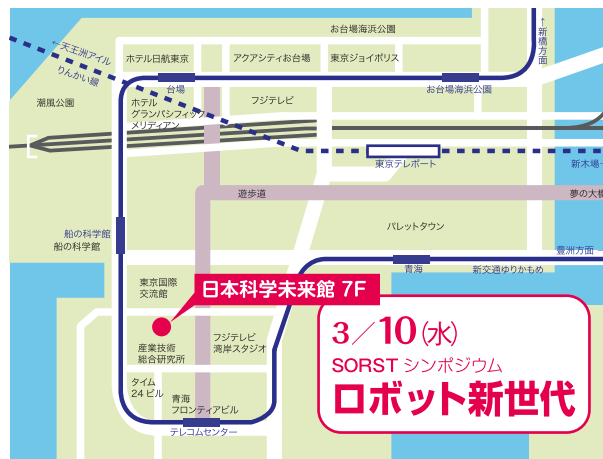
■お申し込み方法

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。
(FAXでもお申し込みを受け付けております。)

URL. www.nikkan.co.jp/html/sorst
FAX. 03-5644-7398

■会場

日本科学未来館
〒135-0064 東京都江東区青海2-41 TEL.03-3570-9151
新交通ゆりかもめ…「船の科学館駅」下車、徒歩5分、「テレコムセンター駅」下車、徒歩4分
無料巡回バス…「日本科学未来館」下車、徒歩1分
水上バス…「船の科学館」下車、徒歩7分
東京臨海高速鉄道りんかい線…「東京テレポート駅」下車、徒歩15分
路線バス…「日本科学未来館前」下車、徒歩1分、「テレコムセンター駅前」下車、徒歩4分



3/10(水)
SORST シンポジウム
ロボット新世代

◎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



参加無料

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



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**
(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

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。

シンポジウム

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
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

日時:2010年3月10日(水)
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。

スローイングロボット・バットイングロボット他の
動的展示

参加申込書

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

フリガナ
お名前

フリガナ
会社名(学校名)

部署(専攻)

役職(学年)

Eメールアドレス

電話番号

FAX番号

住所 〒

お申し込み先

URL www.nikkan.co.jp/html/sorst

FAX.03-5644-7398

【個人情報の取り扱いについて】
ご登録いただいたお客様の個人情報は、日刊工業新聞社(事務局)および関連会社が適切に管理し、お客様への確認、展示会・セミナー・商品等、各種ご案内のために利用させていただきます。ご案内の宛先変更または配信停止をご希望の際には、下記までご連絡くださいようお願い申し上げます。

【連絡先】

日刊工業新聞社 dbopr01@media.nikkan.co.jp