

日本大学総力結集型ロボット研究拠点形成をめざした 日本大学ロボティクスソサエティ NUROS 設立シンポジウム

開催日時：

平成31年3月1日 9:30~19:00

開催場所：

日本大学本部2階大講堂

東京都千代田区九段南4-8-24

■ JR中央線・総武線「市ヶ谷」駅下車 徒歩2分

■ 都営地下鉄新宿線、東京メトロ有楽町線・南北線「市ヶ谷」駅 下車 A2出口 徒歩1分

開催スケジュール：

[午前の部 9:30~12:00]

- ・開会宣言
- ・開催に当たっての挨拶 理工学部 岡田 章
- ・シンポジウム趣旨説明 工学部 柿崎 隆夫
- ・理工学部のロボット研究の概況 理工学部 内木場 文男
- 【一般講演1】 陸・海・空レスキューロボットを用いた災害救助トータルソリューションサービスの
実現に向けて 理工学部 羽多野 正俊
- 【一般講演2】 マイクロブレインチップを搭載した動物型ロボットと昆虫型マイクロロボットの開発
理工学部 齊藤 健
- 【一般講演3】 脳波のフラクタル性を利用した車椅子のBMI制御
理工学部 小林 伸彰
- ・生産工学部のロボット研究の概況 生産工学部 見坐地 一人
- 【一般講演4】 携行型情報収集ロボットのための移動機構に関する研究
生産工学部 内田 康之
- 【一般講演5】 脳活動計測によるロボットの外観評価に関する基礎的検討
生産工学部 柳澤 一機
- 【一般講演6】 生産工学部のロボット教育プログラムについて
生産工学部 三角 尚治

[午後の部1 13:00~14:20]

- ・工学部のロボット研究の概況 工学部 武藤 伸洋
- 【一般講演7】 歩行者の障害物回避行動モデルとロボットの経路生成への応用
工学部 高梨 宏之
- 【一般講演8】 3次元計測に基づく環境・物体認識
工学部 溝口 知広
- 【一般講演9】 ロボット・センサ・IoT技術を活用した研究
工学部 武藤 伸洋, 遠藤 央
- ・日本大学ロボティクスソサエティ設立の狙いと今後の方針
理工学部 内木場 文男

[午後の部2 14:20~15:30]

- ・ポスターセッション (各学部10件計30件予定)

[午後の部3 15:30~17:30]

- 【基調講演1】 生体に学ぶロボットの革新 一知の統合による新しい挑戦
名古屋大学教授
新井 史人
- 【基調講演2】 NEDO のロボットの取り組み
国立研究開発法人新エネルギー・産業技術総合開発機構
ロボット・AI部 部長
弓取 修二
- 【基調講演3】 研究者による起業、社会実装、Exit (協働ロボット CORO を通じて「人手不足」という
言葉をなくす)
国立研究開発法人産業技術総合研究所 情報・人間工学領域 研究戦略部 連携主幹
ライフロボティクス株式会社 創業者、元代表取締役 CEO&CTO
尹 祐根

[交流会 18:00~19:00]