

**ロボット工学セミナーのご案内**

主催：(社)日本ロボット学会

協賛：計測自動制御学会、精密工学会、電気学会、電子情報通信学会、土木学会、日本機械学会、日本ロボット工業会、農業機械学会、自動化推進協会、バイオメカニクス学会、応用物理学会、産業技術連携推進会議 機械・金属部会／福祉技術部会、機械技術協会、日本神経回路学会、日本時計学会、システム制御情報学会、情報処理学会、人工知能学会、日本人間工学会、日本バーチャルリアリティ学会

**第32回シンポジウム  
愛知万博次世代ロボット実用化プロジェクトー未来を担うロボットたち**

日時：2005年11月9日(水)10:00～17:00

会場：[工学院大学](#) 新宿キャンパス28階 第1・2会議室  
(東京都新宿区西新宿1-24-2, JR・小田急・京王線 新宿駅西口徒歩5分)

定員：100名(定員になり次第締め切ります)

参加費：会員／協賛学会員 8,000円, 学生(一律)4,000円, 会員外 12,000円(税込)

口上： 本年4月のセミナーに引き続き愛知万博で登場したロボットの技術を紹介していただきます。ロボット週間(2005年6月9日～19日)で公開されたNEDOの「次世代ロボット実用化プロジェクト」プロトタイプロボットの他に会期中に活躍したパートナーロボットの講演も企画いたしました。いずれも未来を担うロボットにふさわしい陣容です。講師の方々は実際のロボット開発に関わられたメーカーの方をお願い致しました。最新のロボット技術の話をご直接伺える貴重な機会です。是非奮ってご参加ください。

オーガナイザー：村瀬 有一(富士通研究所) <http://ip.fujitsu.com/group/labs/>

10:00～10:20 &lt;開会挨拶・講師紹介&gt;

10:20～11:20 第1話 移動ロボット IMR-Type 1

石川島播磨重工業株式会社 村上 弘記

IMR-Type1は、人間サイズの移動ロボットの実用的なプロトタイプとして開発した。本ロボットは、平坦な床面を安定性の高くエネルギー効率のよい車輪走行機能を持ち、階段や段差などの障害物に対しては歩行機能を持つ脚車輪型移動ロボットである。本講演では、このようなハイブリッドな脚車輪型移動ロボットの機構と制御、移動ロボットとしてのコンセプトとシステム構成について解説する。

<http://www.ihl.co.jp/ihl/technology/gihou/gihou44-3c.html-no7>

11:25～12:25 第2話 お供ロボット ApriAttenda™

株式会社 東芝 吉見 卓

お供ロボットApriAttenda™は、東京理科大学と東芝が共同開発した。人間共存・生活支援ロボットのプロトタイプである。頭部2つのカメラ画像で周囲の人物を認識し、事前登録された服の色や柄などの情報と照合することで、特定の人を見分けてついていく。超音波センサによる障害物回避や、見失った追従対象の探索も可能である。この機能は、将来、高齢者や幼児の見守り、荷物運搬ロボットなどへの応用が期待される。本講演では、ApriAttenda™の機能とそれを実現する技術について述べる。

[http://www.toshiba.co.jp/130/technology\\_cont01\\_4\\_1.htm](http://www.toshiba.co.jp/130/technology_cont01_4_1.htm)

12:25～13:30 &lt;休憩(昼)&gt;

13:35～14:35 第3話 次世代ロボット SmartPal

株式会社 安川電機 松熊 研司

SmartPal(スマートパル)は、人と共存して自律的に作業するために必要な腕部・移動部・コミュニケーション機能・環境認識機能・通信機能をもった車輪移動形ロボットである。愛知万博では、未来の喫茶店における接客サービスのデモを行い、7自由度双腕アームの器用で滑らかな動きを披露した。本セミナーではSmartPalの概要と機能説明、SmartPalを構成するユニットおよびコンポーネントについて述べる。

<http://www.yaskawa.co.jp/newsrelease/2005/01.htm>

14:45～15:45 第4話 サービスロボット EMIEW

株式会社 日立製作所 細田 祐司

EMIEW(エミュー)は、次の将来目標を目指して開発を進めている。1)人との活動の場の共有、2)ユーザーフレンドリーなコミュニケーション、3)実用的なサポート能力。EMIEWはその第1ステップとして人間共存環境で俊敏かつ安全に移動すること自然な対話が可能なることを目指して開発した。愛知万博では、遠隔音声対話でオーダーを受け俊敏に記念品を運ぶデモを披露した。本セミナーでは、EMIEWの開発コンセプト及びシステム構成について述べる。

<http://www.hitachi.co.jp/New/cnews/month/2005/03/0315.html>

15:55～16:55 第5話 トヨタパートナーロボットの開発

トヨタ自動車株式会社 高木 宗谷

未来社会において想定されている少子・高齢化に伴う労働力減少などの問題がせまる中、その解決策の一つとして「パートナーロボット」への関心が高まっており、大学や企業などにおいて研究開発が盛んに行われている。そこで、現在様々な場面で活躍しているロボットを紹介すると共に、新たな時代での豊かさへのニーズを踏まえたロボット技術の現状と将来へ向けた要素技術開発、そしてそれらの適用例や開発の意義などについて述べる。

<http://www.toyota.co.jp/jp/special/robot/>

16:55～17:00 &lt;閉会挨拶&gt;

[\(申込方法\)](#)[ロボット工学セミナートップページに戻る](#)