
第9回シンポジウムレポート

「車輪型移動ロボットの最新動向」

2001年6月22日(金)



<講演の様様>



<中野栄二先生>



<浅間 一先生>

講習会のご案内

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, 日本建築学会, 日本ロボット工業会, 農業機械学会, 自動化推進協会, バイオメカニズム学会, 産業技術連携推進会議 機械・金属連合部会, 同福祉技術部会, 機械技術協会

第9回シンポジウム 車輪型移動ロボットの最新動向 —全方向移動車を中心として—

日時: 2001年6月22日(金) 10:00~17:00

会場: [工学院大学](#) 新宿キャンパス28階第1会議室
(東京都新宿区西新宿1-24-12, 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 18,000円(税込)

口上: 車輪型移動機構の研究は歴史が古く, またその適用例も多数あります。これらの多くは自動車型, 車椅子型の車両構造を主に対象としていました。一方, 1990年以降, 全方向に移動のできる車輪機構の研究が活発になり, 多くの新しい車輪構造が提案され, 近年これらを活用した製品が出始めています。本シンポジウムでは, 車輪型全方向移動機構を中心として, 機構設計, 及び制御方法などについての研究の最新動向と, これを活用した製品などの例を紹介し, 全方向移動機構の社会的, あるいは潜在的なニーズを議論するなかから将来的な実用化の姿と研究の方向を探ります。

オーガナイザ: 和田正義(富士電機総合研究所)

第1話 全方向移動車両の歴史と最新の研究動向
(10:00~11:00) 東北大学 中野栄二

第2話 自律型全方向移動ロボットの開発と複数台ロボットによる協調動作
(11:15~12:15) 理化学研究所 浅間 一

第3話 人間と共存する移動マニピュレータの研究開発
(13:30~14:30) 産業技術総合研究所 小森谷 清

第4話 移動ロボットを用いたFAシステム
(14:45~15:15) デンソー 植山 剛

第5話 次世代フォークリフトACROBAの開発について
(15:15~15:45) TCM 延命寺義之

第6話 全方向移動型パワーアシスト配膳車「デリカートロイヤル」の開発
(16:00~16:30) 松下電工 藤原茂喜

第7話 全方向移動車の車椅子への適用
(16:30~17:00) 富士電機総合研究所 和田正義

[\(申込方法\)](#)