

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，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，人工知能学会，日本神経回路学会，システム制御情報学会，情報処理学会，日本人間工学会，日本時計学会，日本バーチャルリアリティ学会(予定)

第17回シンポジウム リアルワールド×バーチャルワールド

日時：2002年12月6日(金)

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：80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：高度ロボットシステムにおいては、もはや仮想と現実是对峙するものではなく、表裏一体どころか融合された関係にあります。これによりロボットは単なる物理的實在に留まらず、非現実を可触にするシステムとして発展してゆくものと期待されます。本シンポジウムでは、最新のバーチャルリアリティ動向をはじめ、現実世界と仮想世界を融合させた最新技術について研究開発の具体的な事例を紹介、解説していただきます。

オーガナイザ：柴田昌明(成蹊大学)

10:00～10:05 <開会挨拶・講師紹介>

10:05～11:25 「リアルとバーチャルの融合：複合現実感の動向」

山本裕之(キヤノン株式会社 MRシステム開発センター)

リアルとバーチャルを融合する複合現実感(MR: Mixed Reality)技術は、設計・製造、エンターテインメントをはじめ幅広い分野から注目を集めている。本講演では、そのコンセプト、研究開発の歴史と最近の動向を紹介する



(複合現実感型デザインレビューシステム Copyright 2002, CANON Inc. and SGI Japan, Ltd.)

11:35～12:55 「顔画像の分析・合成とその応用」

森島繁生(成蹊大学工学部)

顔画像の分析・合成技術によるコミュニケーションギャップの克服、エンターテインメント分野への応用等の実例を紹介する。また顔画像分析および合成の最新の要素技術の現状についても紹介する。



ワイヤーフレーム画像

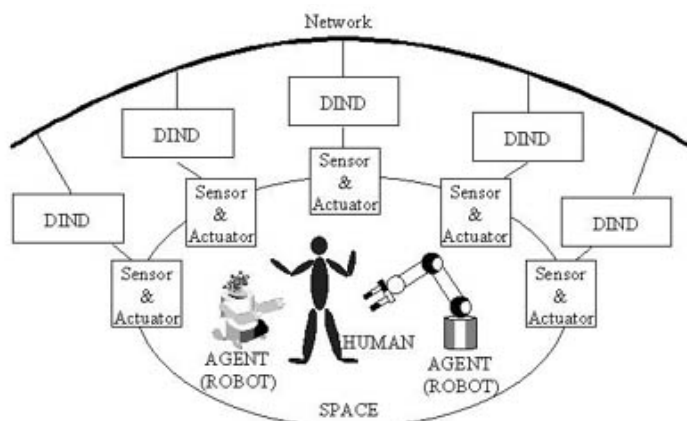


合成画像

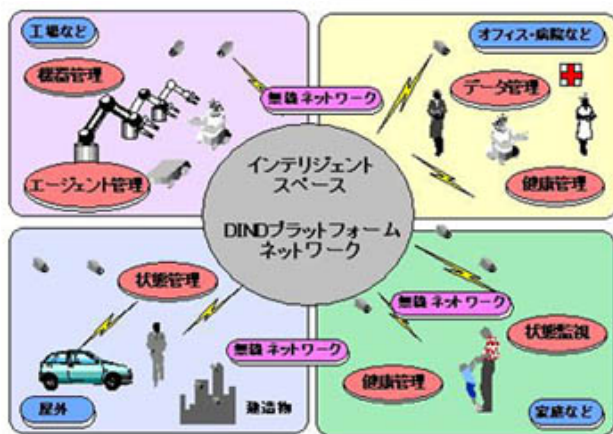
14:00～15:20 「空間知能化とロボティクス」

橋本秀紀(東京大学 生産技術研究所)

ITによって、与えられた環境である物理的な実空間が知能を持つようになった。本講演では、このように知能化された空間とコラボレーションをし人間に適切なサービスを提供するロボティクスに関して解説をする。



空間知能化

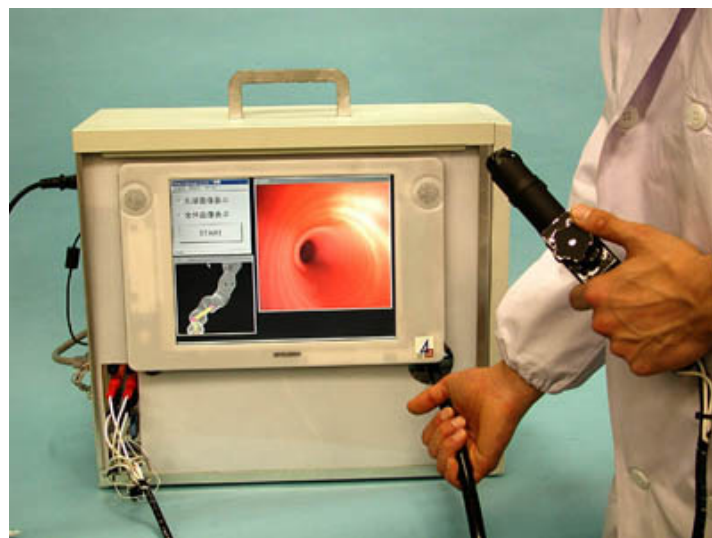


DINDによるネットワークシステム

15:30～16:50 「力覚を持つ訓練用ポータブルバーチャル内視鏡」

生田幸士(名古屋大学大学院工学研究科)

患者の苦痛や損傷を少なくする内視鏡挿入操作の訓練を効果的に行うバーチャル内視鏡を考案開発した。腸管と内視鏡との相互作用のリアルタイム算出法、反力を医師の手元に返すサーボ機構、腸内のCG画像など解説する。



[\(申込方法\)](#)