

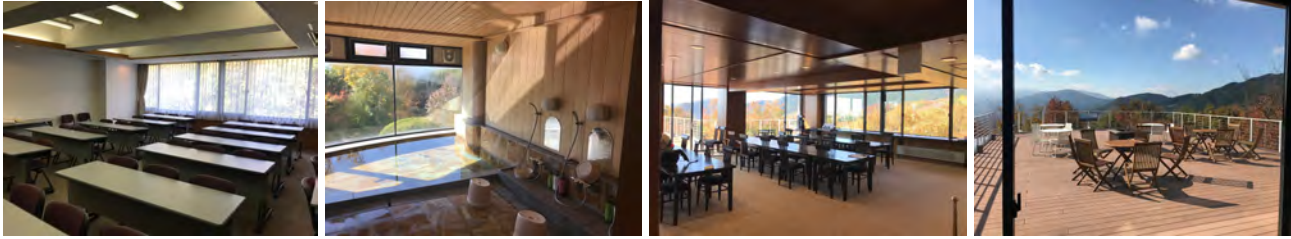
(一社)日本ロボット学会
ヒューマンセントリックロボティクス研究専門委員会 第十一回若手研究会

日時： 2019年1月26日(土) 13:00~24:00

場所： 福岡工業大学セミナーハウス(湯布院温泉) <http://www.fit.ac.jp/sp/shisetsu/kagai/seminar/>
〒879-5114 大分県由布市湯布院町川北894-78 TEL: 0977-75-8383

参加費： 10,000円- (参加費は当日、会場にて集金させていただきます)

Web： http://robotics.ait.kyushu-u.ac.jp/HCR/#11th_young_meeting



プログラム

第一部 13:00~14:00 特別講演

ご講演者： 中内 靖 先生 (筑波大学システム情報系教授, (株)FullDepth取締役会長)

ご講演概要： 筑波大学中内研究室として取り組んでいる空間知能化に関する研究, ならびに筑波大学発ベンチャーとして起業した(株)FullDepthによる水中ドローンならびにその展開について概説します。陸上だけでなく, 海中のIoT化による陸海空のインテリジェント化について, 皆様と情報共有ならびに意見交換させて頂ければと思います。

第二部 14:10~16:40 若手研究者・学生講演会

発表時間 25分 (発表20分、質疑5分を目安にしてください)

時間	講演者	所属	役職・学年	講演タイトル
14:10 - 14:35	佐藤 拓広	福岡工業大学 情報工学部 情報システム工学科	D2	両下肢の筋協調性理解に基づいたペダリング運動の技術評価に関する研究
14:35 - 15:00	中嶋 一斗	九州大学 大学院システム情報科学府 情報知能工学専攻	D2	第四人称視点による人・ロボット共生空間の自然言語記述
15:00 - 15:25	望月 隆吾	九州工業大学	D3	センターサラウンド間差分最大値を用いたサリエンシーマップの提案, 及び, 特徴点抽出との関係性評価
15:25 - 15:50	小杉 卓裕	福岡工業大学 工学部 知能機械工学科	研究員	屈曲点付き1リンク2筋システムの安定性
15:50 - 16:15	岩本 憲泰	信州大学 繊維学部 機械・ロボット学科 バイオエンジニアリングコース	助教	曲面形状ロボットの運動学理論の紹介
15:15 - 16:40	安川 真輔	九州工業大学 大学院生命体工学研究科 人間知能システム工学専攻	准教授	海底物採取ロボットのための画像処理システムの開発とその実海域試験

18:30~20:30 夕食(懇親会)

第三部 20:30~24:00 研究討論および自由討論

* 発表の際に使用されるノートPCは各自でご用意ください。

* ご不明な点, 疑問などございましたら, 幹事: onsen@hcr.mech.kyushu-u.ac.jp までお問合せください。

- ◆お車でお越しの方：湯布院IC→会場まで約3.1km（約6分）
湯布院IC入口(交差点)を直進し、県道216号線へ進む。
湯布院入口(交差点)を左折し、県道216号線を進み、会場へ

