



ロボットには多くのセンシング技術が利用されています。
なかでも視覚センサは人や生物の眼に相当する役割を担っています。
ロボットが周囲の環境を認識したり、
その状況に応じて適切に動作するために不可欠なセンサであり、
ロボットの場合はカメラやレーザなどを用いた
光学センサなどが使われます。

本講演では、視覚情報を活用したロボット制御の実際について、
産業用ロボットや人間支援型ロボットの高度化が進む状況に
触れながら解説します。

また、バイオミメティクスに関わる話題として、
研究室で取り組んでいる二足歩行ロボットの研究を紹介します。
視覚センシングを効果的に利用した歩行制御についてお話しします。

2017年7月1日 (土)

視覚センシングと ロボット制御の高度化

千歳科学技術大学 理工学部

小田 尚樹

BIO MIMETICS

バイオミメティクス・市民セミナー

会 場：北海道大学総合博物館/1階 「知の交流」
札幌市北区北10条西8丁目

時 間：午後1時30分から午後3時30分

主 催：北海道大学総合博物館
共 催：科学研究費 新学術領域「生物規範工学」
高分子学会北海道支部
協 賛：千歳科学技術大学バイオミメティクス研究センター

北海道大学総合博物館

060-0810 札幌市北区北10条西8丁目

問合せ先：TEL.011-706-2658 FAX. 011-706-4029

E-mail: museum-jimu@museum.hokudai.ac.jp

