

# 第89回産学交流サロン「ひびきのサロン」のご案内

## 知的クラスター創成事業(第II期)におけるロボット研究のご紹介 ～未来のロボット社会を目指して～

- 日 時：平成22年2月3日(水) 15時00分～19時00分
- 場 所：北九州学術研究都市 産学連携センター(北九州市若松区ひびきの2番1号)
- 内 容：15:00～17:30 テーマ発表(詳細裏面)

知的クラスター創成事業(第II期)「福岡先端システム LSI 開発クラスター」の現状報告  
副事業統括 財団法人北九州産業学術推進機構 参与 小田 禮司

○テーマ：公共空間移動のための受動移動機構の開発及びナビゲーション技術に関する研究  
◇発表者：九州工業大学大学院 生命体工学研究科 准教授 石井 和男 氏

○テーマ：システム LSI 適用自律型水中ロボットに関する研究  
◇発表者：北九州市立大学 国際環境工学部 教授 山本 郁夫 氏

○テーマ：柔軟な構造とセンサ融合による人に優しいロボットハンドの開発  
◇発表者：北九州市立大学 国際環境工学部 教授 ゴドレーン イヴァン 氏

○テーマ：システム LSI を用いた医療用高速・高精度ロボットシステムの研究開発  
◇発表者：北九州工業高等専門学校 制御情報工学科 准教授 久池井 茂 氏

17:30～19:00 交流会&フリーディスカッション(軽食、アルコール等)

- 会 費：無料(交流会参加費1,000円。但し、学研都市ファンクラブ「ひびきの会」会員は無料)

**【コーディネーター】**

財団法人北九州産業学術推進機構  
ロボット開発支援室 室長 御厨 美和

**【お申込・お問合せ】**

財団法人北九州産業学術推進機構  
産学連携センター 担当：安川、江藤、伊藤  
Tel: 093-695-3006 Fax: 093-695-3018  
E-mail: iac@ksrp.or.jp



＜＜産学交流サロン「ひびきのサロン」とは＞＞

北九州学術研究都市を中心に新たな産学連携の動きが次々と生まれる風土を醸成するため、研究者、企業、行政等、多様な肩書きを持つ人々が、自由に集まり、特定の研究テーマについてディスカッションできる交流サロン(ひびきのサロン)を定期的に開催しています。大学、企業等の研究者が自らの研究内容を事業化の観点から紹介し、参加者全員がアルコール片手に自由に意見交換しながら、交流を深めることで新たな共同研究開発等へ発展していくことを目指します。

**第89回産学交流サロン参加申込用紙**

**FAX番号：093-695-3018**

貴社名			
参加者氏名		所属・職	
交流会&フリーディスカッションに	<input type="checkbox"/> 参加する	<input type="checkbox"/> 参加しない	
住所	〒		
電話番号		FAX番号	
E-mail			
メール配信によるサロン等の案内を	<input type="checkbox"/> 希望する	<input type="checkbox"/> 希望しない	<input type="checkbox"/> 登録済

※ご記入いただいた個人情報は、(財)北九州産業学術推進機構が細心の注意をもって取り扱います。また、無断で第三者に提供することはありません。当財団が関与する産学連携に関するイベント等についてDMやe-mail等にてご案内する場合があります。

## ご参加の皆さまへ

知的クラスター創成事業(第Ⅱ期)「福岡先端システム LSI 開発クラスター」では、システム LSI 技術を中心に幅広い研究開発が行われるとともに、企業集積の取り組みが進められています。

今回のひびきのサロンでは、システム LSI の重要なアプリケーション分野として期待されているロボットの研究開発の現状について紹介します。本分野に興味をお持ちの方々の参加をお願いすると共に本セミナーがお役に立てればと祈念しております。

### テーマ: 公共空間移動のための受動移動機構の開発及びナビゲーション技術に関する研究

#### 【発表者のプロフィール】

○九州工業大学大学院 生命体工学研究科 准教授 石井 和男  
(略歴) 平成 8 年 東京大学大学院工学系研究科博士課程修了、同大生産技術研究所研究員  
平成 8 年 九州工業大学情報工学部 講師 平成 10 年 同助教授  
平成 13 年 九州工業大学大学院生命体工学研究科 助教授

#### 【発表者からのメッセージ】

屋内外、配管内等、様々な公共空間で移動可能なロボットの研究について紹介します。移動ロボットについてのシミュレーション技法の紹介、屋外環境移動用に開発した特殊車輪やロボットのナビゲーション技術、試作したロボットの機構等を紹介いたします。

### テーマ: システム LSI 適用自律型水中ロボットに関する研究

#### 【発表者のプロフィール】

○北九州市立大学 国際環境工学部 教授 山本 郁夫  
(略歴) 昭和 58 年 九州大学工学部航空工学科卒  
昭和 58 年～平成 19 年 九州大学大学院、博士(工学)、三菱重工業(株)技術本部技術企画部開発計画グループ主席、(独)海洋研究開発機構研究主幹・自律型無人探査機技術研究グループリーダー、九州大学大学院総合理工学府教授、応用力学研究所客員教授等  
平成 19 年 北九州市立大学教授、大学院国際環境工学科教授

#### 【発表者からのメッセージ】

生物の運動を基にしたバイオメカニズムロボットや海洋から宇宙までのロボット・ビークルシステムの研究を行っています。今回は、優れた水中運動を期待できる自律型水中ロボットの研究を紹介いたします。

### テーマ: 柔軟な構造とセンサ融合による人に優しいロボットハンドの開発

#### 【発表者のプロフィール】

○北九州市立大学 国際環境工学部 教授 ゴドレール イヴァン  
(略歴) 平成 7 年 九州工業大学大学院工学研究科設計生産工学専攻博士後期課程修了  
平成 10 年 九州大学大学院システム情報科学研究院 助教授  
平成 16 年 北九州市立大学国際環境工学部 教授

#### 【発表者からのメッセージ】

人間とロボットが共存し、共同で作業を行う時代が近づいています。次世代ロボットは人に優しく、安全、使いやすいものでなければなりません。本講演では歯車減速機を使わない「ツイストドライブ」という伝達機構を紹介し、5本指のロボットハンドの試作に関して報告します。

### テーマ: システム LSI を用いた医療用高速・高精度ロボットシステムの研究開発

#### 【発表者のプロフィール】

○北九州工業高等専門学校 制御情報工学科 准教授 久池井 茂  
(略歴) 平成 9 年 九州工業大学大学院工学研究科設計生産工学 専攻博士後期課程単位取得退学  
平成 9 年 北九州工業高等専門学校 制御情報工学科 助手  
平成 11 年 北九州工業高等専門学校 制御情報工学科 講師  
平成 16 年 北九州工業高等専門学校 制御情報工学科 助教授

#### 【発表者からのメッセージ】

回転不変パラメータマッチング(RIM)という画像処理技術を応用し、トレーサビリティを考慮した医療向けロボットシステムを紹介いたします。