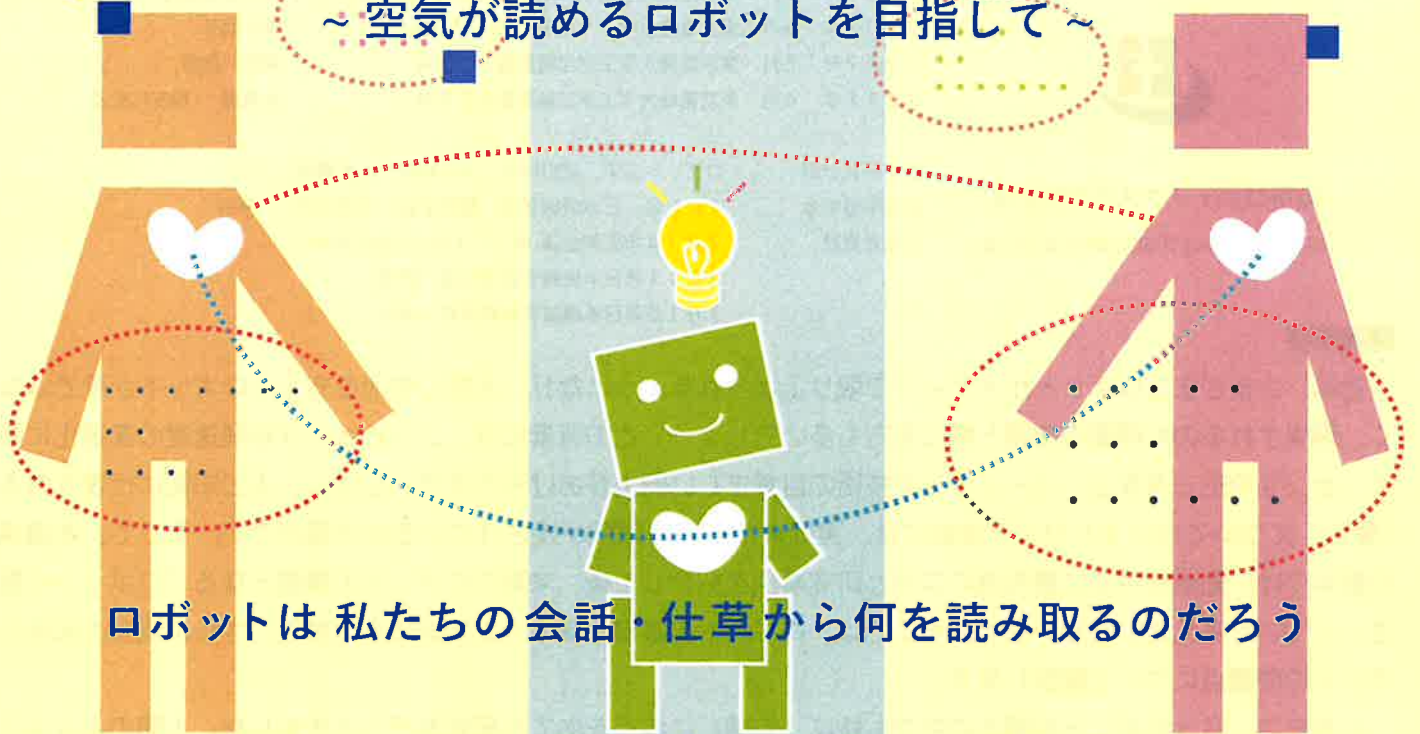


空気が読めるロボットってなんだろう

特別講演

協調ロボティクス

~空気が読めるロボットを目指して~



ロボットは私たちの会話・仕草から何を読み取るのだろうか

日時：H 2 6 年 1 2 月 0 6 日（土） 会場：KKR 甲府ニュー芙蓉

*** 入場無料 ***

特別講演会 1 : 3 0 pm ~ 3 : 0 0 pm

住所：甲府市塩部 3 - 6 - 1 0

(受付 1 : 0 0 pm ~)

TEL : 0 5 5 - 2 5 2 - 1 3 2 7

主催：一般社団法人東京電機大学校友会山梨県支部

共催：東京電機大学

『東京電機大学校友会山梨県支部 特別講演会』参加申し込み書

(株) K・B・K 久保田内 東京電機大学校友会山梨県支部宛

* 申し込み方法：下記に必要事項をご記入のうえ、2014年11月28日までにFAXにてお申し込み下さい。

* 先着120名様 FAX : 0 5 5 - 2 4 1 - 9 8 0 2

問い合わせ TEL : 055-243-7377(久保田)
090-8721-9326(戸沢)

会社/学校名	ご住所 〒		ご連絡先 ()
ご氏名	ご氏名	ご氏名	

※採否箇所に入力してください。 ※ご記入いただいた個人情報は、本講演会に関する運営及びご案内以外の目的では使用いたしません。

協調ロボティクス～空気が読めるロボットを目指して～



講師：

五十嵐 洋(いがらしひろし)、博士(工学)

東京電機大学工学部電気電子工学科 電子光情報コース 准教授

E-mail : h.igarashi@mail.dendai.ac.jp

略歴

1977年	4月	2日生まれ(37歳)	
2000年	3月	東京電機大学工学部電子工学科卒業	
2005年	3月	東京電機大学大学院工学研究科電子工学専攻	博士後期課程 修了 博士(工学)
2005年	4月	東京電機大学21世紀COEプロジェクト	専任助手
2007年	10月	東京電機大学工学部電気電子工学科	講師(助教)
2011年	4月	東京電機大学工学部電気電子工学科	准教授 現在に至る



協調ロボティクス研究室主宰

<http://www.crl.epi.dendai.ac.jp>

主な研究分野	：ロボット工学、認知科学、人工知能、人間機械システム
主な所属学会	：IEEE、日本機械学会、電気学会、日本ロボット学会
主な受賞歴	：2014年国際会議 NCSPP'14 Best Paper Award 2011年日本機械学会奨励賞(研究) 2010年日本機械学会教育賞 ほか

講演概要

近年、さまざまなロボットがメディアで取り上げられるようになり、人間の生活を支えるロボットが夢ではなく、現実されるのも時間の問題と感じる方も多いでしょう。この背景には、コンピュータ処理速度の高速化に加え、センサやモータなど、ハードウェア技術の目覚ましい向上があげられます。しかし、人工知能に代表される『賢さ』についてのソフトウェア技術には、実はまだ多くの課題が残されているのが現状です。そこで、本講演の前半では、動画を中心に最先端のロボと研究事例を紹介した後、未来のロボットの課題となる『ロボットの賢さ』について考えたいと思います。ここでは、ロボットの基礎知識や人工知能研究の歴史、さらに現在の知能ロボットの問題点について解説します。

これまで、私はロボットの賢さの中でも特に『協調』に焦点をあてた研究を行ってきました。人間のようにスムーズな『協調』を実現するためには、他者の意図を上手に読み取りながらロボット自身の動作を決定する必要があります。つまり、上手に『空気が読めるか』がポイントになります。これは非常に難しいチャレンジですが、近い将来、人間社会の中で働くロボットには欠かせない能力であると考えます。本講演の後半では、『人に気付かれずにさり気なくアシストする技術』と『ヒト同士の気づかひを計測しチームワークをアシストする技術』に関する研究事例を紹介します。

