

第1回「実践！ロボット教育・研究フォーラム」進行プログラム（予定）

講演者・講演タイトル・概要
<p>10:30～10:40 株式会社ゼットエムビー 代表取締役社長 谷口 恒 ご挨拶</p>
<p>10:40～10:50 株式会社ユニファイ・リサーチ 代表取締役社長 / 東京大学 産学連携本部 共同研究員 五内川 拡史 タイトル:「ロボット教育の可能性」</p> <p>ロボット教育とは、ロボットと人間とのインターアクションであり、そのパターンは一様ではない。ロボット教材を使う、人がロボットに教示する、ロボットが人に情報を伝える - など無限の可能性に満ちている。それらのあるべきパターンを抽出するとともに、現状産業界で実際に見られる萌芽的な学習の動きを解説する。</p>
<p>10:50～11:20 成蹊大学 理工学部 エレクトロメカニクス学科 准教授 柴田 昌明 タイトル:「e-nuvo BASICとWHEELを用いた学生実験」</p> <p>大学3年次における学生実験での利用事例について紹介する。講義科目の制御工学I、C言語プログラミング、メカトロニクスなどとの連携を念頭にいただいた実験課題の事例を報告する。</p>
<p>11:20～11:50 近畿大学 理工学部 機械工学科 准教授 原田 孝 タイトル:「e-nuvo WALK ver.3 を用いた大学機械工学系の創成教育プログラム」</p> <p>機械工科大学1年生を対象に、100人規模の大人数教育の条件下で、2足歩行ロボットe-nuvo WALK ver.3 を用いた創成教育プログラムを構築した。課題形成、解決、発表などの教育の具体的実施内容を紹介する。</p>
<p>11:50～12:20 慶應義塾大学 理工学部 物理情報工学科 教授 足立 修一 タイトル:「e-nuvo WHEEL を用いた制御教育」</p> <p>制御理論を理解するためには数式を中心とした座学だけでは不十分であり、数値シミュレーションや制御実験が必要不可欠である。本講演では、e-nuvo WHEELを用いた制御実験について紹介する。</p>
<p>13:20～13:50 芝浦工業大学 工学部 電気工学科 教授 水川 真 タイトル:「エンジニア教育のための教材開発-芝浦工大&ZMPの事例-」</p> <p>e-nuvo教材開発には、芝浦工大安藤研究室・水川研究室で実施しているマイコンゼミの経験が反映されている。本講演では、開発事例とエンジニアリング教育の取り組みを紹介する。</p>
<p>13:50～14:20 株式会社ゼットエムビー 技術開発部 部長 安藤 秀之 タイトル:「これからの安全・環境技術の研究開発をサポートするカーロボティクス・プラットフォーム RoboCar のご紹介」</p> <p>ステレオカメラによるリアルタイム画像認識など充実した環境認識機能を持つ新製品RoboCarについて、その用途からハードウェア・ソフトウェア構成、提供されるAPIといった開発環境の詳細までご紹介する。</p>
<p>14:20～14:50 東京工業大学 大学院 理工学研究科 助教 畑中 健志 タイトル:「モバイル倒立振り子e-nuvo WHEELを用いた協調制御」</p> <p>この講演では学生教育の立場ではなく、複数ロボットの協調制御という先端研究のレベルでのe-nuvo WHEELの利用例を、実験システムの構築・改良の過程の話をお交えつつ紹介する。</p>
<p>15:05～15:35 サイバネットシステム株式会社 アドバンスソリューション統括部 モデルベース開発推進室 技術グループ 岩ヶ谷 崇 タイトル:「MapleSimによる数式モデルを用いたモデルベース開発 ～プラントモデリングから実機検証まで～」</p> <p>自動車業界で導入され、他業界でも注目されているモデルベース開発について、e-nuvo WHEELの制御開発を例に、数式ベースの複合領域モデリングツールMapleSimによるプラントモデリングから、実機検証に至るソリューションをご紹介します。</p>
<p>15:35～15:55 株式会社ゼットエムビー 営業部 部長 西村 明浩 タイトル:「ロボットを活用したエンジニア育成ソリューション ZMP e-nuvoシリーズのご紹介」</p> <p>2004年以来、教育・研究の現場で広くご活用頂いているe-nuvoシリーズについてその最新動向をご紹介します。</p>