

平成22年6月4日

会 員 各 位

関西大学科学技術振興会
会 長 隅 谷 哲 三
関西大学先端科学技術推進機構
機構長 石 川 正 司

平成22年度 第2回研究会の開催について (ご案内)

拝啓 ますますご清祥のこととお喜び申し上げます。

平素は、本会の運営、事業の遂行に際しまして、ご高配を賜り厚くお礼を申し上げます。

今年度の研究会は、先端科学技術推進機構の研究部門別発表会との共催とし、先端科学技術推進機構の各部門での研究活動や関連分野の企業の方のご講演を企画しております。

つきましては、平成22年度 第2回研究会を下記のとおり開催したく、是非ご出席賜りますようご案内申し上げます。

ご登録の会員に限らず、ご興味のある社員の方々のご参加もお待ちしております。

敬具

記

○ 日 時 平成22年6月25日 (金) 14:00～17:00 <交流会を含む>

○ 場 所 第4学舎3号館 4階3401教室<裏面地図参照>

○ 研究会プログラム

1. 「UC-win/Road[®] による車いす訓練および研究用シミュレータの開発」 <14:10～15:10>

*3次元リアルタイムバーチャルリアリティソフト (株式会社フォーラムエイト社製)

株式会社 フォーラムエイト システム開発グループ 主事 宮本 卓也 氏

車いすシミュレータは、高齢者の「できる」をもっと広げるために、実際の車いすの訓練および研究に用います。車いす側からの移動情報を UC-win/Road 側に送ることで、UC-win/Road のマニュアルドライブ機能により、道路を走行させることができます。

2. 「介助犬ロボットの開発」 <15:20～16:20>

関西大学システム理工学部 准教授 倉田 純一 氏

アクチュエータの数を削減した4脚移動ロボットをプラットフォームとし、マニピュレータを搭載した実用的な生活支援介助ロボットの開発を進めています。介助ロボットの支援動作は、「移動」と「把持」を基本タスクとしています。外形仕様は、介助犬として活躍するラブラドルレトリバー犬の標準的な外形を基に決められています。

3. デモンストレーションおよび交流会 <16:30～17:00>

以 上

(追伸)

1. 準備の都合上、ご出席の有無を同封の「FAX送付状」または E-mail (アドレス: sentan@ml.kandai.jp) にて、6月18日 (金) までにお知らせくださいますようお願いいたします。