

ご父兄の  
皆様へ

# ジュニロボ だより

けいはんなジュニアロボットクラブ

Keihanna Junior Robot Club

発行:2013年11月03日

## ◆2月22日(土)、「科学のまちの子どもたち」ロボットフェスティバル ～子どもたちと研究者の出会い～ 開催のご案内です。

「ジュニロボ」の子どもたちと学研都市のロボット研究者との交流イベント「科学のまちの子どもたち」ロボットフェスティバル～子どもたちと研究者の出会い～を、来年の2月22日(土)に地域の住民の方や子どもたちにも広く参加を呼びかけて開催します。

ご家族そろってのご参加をお待ちしています。

■実施日時 平成26年2月22日(土) 13時～15時45分

■会場 けいはんなプラザ 大会議室「ナイル」B

■主催 京都山城ロータリークラブ 共催:けいはんなジュニアロボットクラブ  
後援:学研都市8市町の教育委員会、(公財)関西文化学術研究都市推進機構、  
(株)けいはんなほか(予定)

### ■プログラム(予定)

- ・12:30-13:00 子どもたちによるデモ「ライトレース」、「サッカーゲーム」、「レスキュー」  
(会場前スペース)
- ・13:00-13:05 主催者挨拶 京都山城ロータリークラブ
- ・13:05-13:35 第1部 講演「移動ロボットの現在と未来」(仮)  
・橋本雅文先生 (同志社大学リエゾンオフィス・知的財産センター 所長/  
同志社大学理工学部 インテリジェント情報工学科 教授)
- ・13:35-14:35 第2部 さまざまなロボットたちープレゼンテーション&デモ (仮) 20分×3  
・手作り工作で実現するサイボーグ技術(仮)  
松下光次郎先生 (大阪大学大学院 医学系研究科 脳神経外科学講座  
特任講師 大阪大学大学院工学系研究科 知能・機能創成工学専攻 招聘研究員)  
・パワーローダー～人間の限界を超えたハイパワーを自由に操る～(仮)  
中野基輝先生 (アクティブリンク株式会社)  
・Robovie ATR知能ロボティクス研究所
- ・14:35-14:50 休憩  
村田真奈美さんによる「レスキュー」デモ (会場前スペース)
- ・14:50-15:20 第3部 子どもたちによるプレゼンテーション (仮) 10分×3  
(1)ロボカップジュニア世界大会に出場して  
・村田真奈美さん(ロボカップジャパンオープン 2013東京「ジュニアレスキュー  
チャレンジ」優勝、ロボカップジュニア2013オランダ世界大会「レスキュープライ  
マリ部門」準優勝)による体験報告  
(2)「ジュニロボ」の子どもたちによる学習成果の発表
- ・15:20-15:35 第4部 ロボット研究者から子どもたちへのメッセージ (仮)  
・ATR知能ロボティクス研究所の研究者から (仮)  
・NICTユニバーサルコミュニケーション研究所の研究者から
- ・15:35-15:45 主催者による子どもたちの代表への記念品の贈呈と閉会の挨拶  
京都山城ロータリークラブ

本内容に関するお問合せは伊藤まで。

TEL:070-5263-2200 E-mail:jun@kinet-tv.ne.jp 携帯メール:jrobo@willcom.com

## 【講演者、講演企業のプロフィール】

○橋本雅文 先生 (同志社大学リエゾンオフィス・知的財産センター 所長 / 同志社大学理工学部 インテリジェント情報工学科 教授)



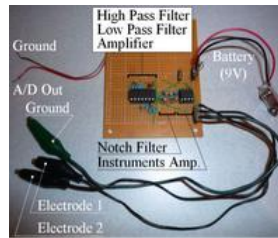
ロボットなどに代表されるメカトロニクスシステムに情報通信技術や知能化技術を融合してより高度化することで、高機能で人間や環境との親和性が高いメカトロ情報システムを実現できます。本研究室ではそのようなシステムを構成するための基盤技術であるセンシング、制御、情報処理とシステム化の研究を行っています。

**センシング**  
自分の状態や周辺車両の状況、環境の様子を認識

**コントロール**  
自律走行と群協調走行、安全運転支援

**安全**  
システムの一部が故障しても安全に動作

○松下光次郎 先生 (大阪大学大学院 医学系研究科 脳神経外科学講座 特任講師 大阪大学大学院工学系研究科 知能・機能創成工学専攻 招聘研究員)



## ○アクティブリンク株式会社

2003年6月 松下電器産業(株) 社内ベンチャー制度「パナソニック・スピンアップ・ファンド」により設立

### パワーローダーの開発

#### パワーローダー

##### 【技術的特長】

人間が出す力の大きさと向きを検出する操作部と、電磁モーターによって動作するロボットの腕が機械的に直結しており、ロボットの拳動を人間が直接感じることができること(ダイレクトフォースフィードバック)を特長としています。

これにより、人間は、自分の操作に対するロボットの拳動をダイレクトに感じることができるため、いわゆる使いこなしが可能で、使い慣れれば慣れるほど習熟度に応じた操作ができるようになります。

また、従来のマスタースレーブ式の装置に比べ、モーターやセンサーの数が少なくすみます。



## ○ATR 知能ロボティクス研究所

## IRC 知能ロボティクス研究所 Intelligent Robotics and Communication Laboratories

▶ Japanese  
▶ English  
▶ ATR Home

