

第 27 回学術講演会併設行事「一般公開セッション」

サイボーク技術は動き出すか？ —ロボット技術と人間機能の協調—

■ 概要

第 27 回日本ロボット学術講演会では、今後の新しいロボット分野の技術展開として「サイボーク技術は動き出すか？」という一般公開セッションを企画することとしました。半世紀前に提唱されたサイバネティクスに関連するサイボークという夢の技術が、遂に、語れるようになってきたことは非常におおきな進展と思われます。この企画は、人類が新たに立ち向かう人間とロボットの融合技術に関するものであり、日本ロボット学会が今後大きな貢献ができる分野と考えております。

■ 日時

9月17日（木）12：30～15：00

■ 場所

横浜国立大学 教育文化ホール 大集会室

■ 構成

- 1) 「歩行中のサルの脳活動からの位相情報抽出とヒューマノイドロボットの歩行制御」
森本 淳（ATR脳情報研究所）[12:30～12:50]
- 2) 「ロボット聴覚が切り開く新たな可能性」
奥乃 博（京大）[12:50～13:10]
- 3) 「脳波で操作する車椅子システムの開発」
田中一男（電通大）[13:10～13:30]
- 4) 「サイバネティック・インタフェース：生体信号でロボットを自在に操る」
辻 敏夫（広大）[13:30～13:50]
- 5) 「筋電位型義手の発展を目指して」
横井浩史（電通大）[13:50～14:10]
- 6) 「サイボーク技術の展開」
森山和道（サイエンスライター）[14:10～14:30]
- 7) 今後の展開
出席者全員での意見交換[14:30～15:00]