



「次世代人工知能・ロボット中核技術開発」プライベート展示会
講演スケジュール

10/5 (水)

13:30-13:40

把持機能と認識機能の統合による高度なマニピュレーションの実現

国立大学法人神戸大学

13:45-13:55

コンデンサ化マテリアル基材によるソフトアクチュエーター開発

国立大学法人岐阜大学
株式会社パイ・アー ルテクノセンター

14:00-14:10

機能性ポリマーを用いた移動ロボットの吸着機構の研究開発

学校法人名城大学

14:15-14:25

剛性と柔軟性を融合させるスマートメカニクス

国立大学法人筑波大学

14:30-14:40

動物の骨格・動作分析による、走破性が高い省エネ型脚機構の開発

学校法人日本医科大学日本獣医生命科学大学
株式会社テムザック

14:45-14:55

安全・小型・軽量なマン・マシン・インタフェースの開発

株式会社栗本鐵工所

15:00-15:10

非整備環境対応型高信頼ヒューマノイドロボットシステムの開発

国立研究開発法人産業技術総合研究所

15:15-15:25

広角・多波長レーザレーダによる超高感度コグニティブ視覚システム

国立研究開発法人産業技術総合研究所
学校法人慶應義塾、株式会社ジェネシス

15:30-16:00

人間と相互理解できる次世代人工知能技術の研究開発

国立研究開発法人産業技術総合研究所 人工知能研究センター

16:05-16:15

計算神経科学に基づく脳データ駆動型人工知能の研究開発

株式会社国際電気通信基礎技術研究所

16:30-17:30

特別講演 「実用化インパクトのある人工知能とロボット技術開発をどう考えるか」

Carnegie Mellon University
教授 金出武雄

| | | |
|----------------|-------------|---|
| 10/6 (木) AM | 10:10-10:20 | 次世代機能性材料／次世代ロボット素材など要素技術の調査研究と次世代ロボットの試作開発 株式会社エヌ・ティ・ティ・データ経営研究所 |
| | 10:25-10:35 | IoT時代に対応したORiN3の戦略及び仕様作成 一般社団法人日本ロボット工業会 |
| | 10:40-10:50 | 脳波によるヒト型ロボット高速制御技術の実現可能性に関する検討 国立研究開発法人産業技術総合研究所 |
| | 10:55-11:05 | 脳活動モデル同定と内部状態推定に基づくBMI技術 株式会社国際電気通信基礎技術研究所 |
| | 11:10-11:20 | 超低侵襲，超低負担な神経電極デバイス技術のBMI応用 国立学校法人豊橋技術科学大学 |
| | 11:25-11:35 | メニーコアを活用するデータフロー型プログラミング言語の開発 株式会社トプスシステムズ |
| | 11:40-11:50 | 柔軟ロボットによる身体環境相互作用に基づく道具使用 国立大学法人東京大学 |
| | 11:55-12:05 | 多様な時系列情報に対する深層学習基盤の開発 株式会社Preferred Networks |

| | | |
|-----------------|--|---|
| 10/6 (木) PM① | 13:10-13:20 ロボットの全身を被覆する皮膚センサの確立と応用開発 | 国立大学法人熊本大学 |
| | 13:25-13:35 次世代ロボットのためのマルチセンサ実装プラットフォーム | 国立大学法人東北大学 |
| | 13:40-13:50 人検知ロボットのための嗅覚受容体を用いた匂いセンサの開発 | 国立大学法人東京大学 住友化学株式会社、公益財団法人神奈川科学技術アカデミー |
| | 13:55-14:05 高強度化学繊維を用いた『超』腱駆動機構と制御法の研究開発 | 国立大学法人東京工業大学 |
| | 14:10-14:20 可塑性PVCゲルを用いたウェアラブルロボット用ソフトアクチュエータの研究開発 | 国立大学法人信州大学 国立研究開発法人産業技術総合研究所 |
| | 14:25-14:35 高効率・高減速ギヤを備えた高出力アクチュエータの研究開発 | 国立大学法人横浜国立大学 |
| | 14:40-14:50 全方向駆動機構を核とした革新的アクチュエーション技術の研究開発 | 国立大学法人東北大学 |
| | 14:55-15:05 スライドリング材料を用いた柔軟センサおよびアクチュエータの研究開発 | 豊田合成株式会社 アドバンスト・ソフトマテリアルズ株式会社 |
| | 15:10-15:20 慣性質量を含むインピーダンス可変機構を有するスマートアクチュエータ | 学校法人早稲田大学 |
| | 15:25-15:35 小型油圧駆動系と燃料電池／電池ハイブリッド電源によるフィールドアクチュエーション技術 | 国立大学法人東京大学 |
| | 15:40-15:50 人間との親和性が高いウェアラブルアシスト機器のための可変粘弾性特性を有する革新的ソフトアクチュエータシステムの開発 | 学校法人中央大学 |
| | 15:55-16:05 高分子人工筋肉アクチュエータによる柔らかな運動支援装具の研究開発 | 国立大学法人九州大学 国立大学法人名古屋大学 |

10/6 (木)

PM②

16:10-16:20

超広域認識行動計画学習ロボット知能ソフトウェア要素群の透過的継続的システムインテグレーション管理機構技術の研究開発

国立大学法人東京大学

16:25-16:35

人共存環境で活動するロボットのためのHRI行動シミュレーション技術の実現

株式会社国際電気通信基礎技術研究所

16:40-16:50

人ごみをぶつかりながら安全かつ不快感を与えずに移動する自律移動技術の研究開発

パナソニック株式会社

学校法人早稲田大学

16:55-17:05

生物ロコモーションの本質理解から切り拓く大自由度ロボットの革新的自律分散制御技術

国立大学法人東北大学

17:10-17:20

行動記憶レイヤ統合に基づく革新的能動センシング、適応アクチュエーション、障害対応実時間統合システムの中核総合化研究開発

国立大学法人東京大学

17:25-17:35

知識の構造化によるロボットの知的行動の発現研究開発

学校法人明治大学
