

システム制御情報学会  
サステイナブル・フレキシブル・オートメーション (SFA) 研究分科会  
第 9 回研究例会「知的センシング技術と生産応用」  
共催：日本材料学会生産科学部門委員会，ものづくり IT 研究会

第 9 回研究例会では、「知的センシング技術と生産応用」と題し，聴覚，触覚，視覚に関して，知覚メカニズムの解明やその知見に基づいたセンシングデバイス・システムの開発，それらの生産応用および生産システムの運用・管理について，3 件の講演を企画いたしました。奮ってご参加いただきますよう，お願い致します。

システム制御情報学会 SFA 研究分科会  
主査 杉村延広

◇ 日時：2012 年 8 月 28 日(火) 13:30～17:00

◇ 場所：大阪大学中之島センター 2F 講義室 201 (添付の地図をご参照ください)  
530-0005 大阪市北区中之島 4-3-53  
Tel.: 06-6444-2100  
<http://www.onc.osaka-u.ac.jp/others/map/index.php>

◇ プログラム：

13:30～14:30 講演 1

「混合音を聞き分けるロボット聴覚センシング技術」

京都大学 大学院情報学研究科 教授 奥乃 博 氏

講演概要：私達が日常的に耳にする音は複数の音が混ざった混合音である。実世界での音から得られる情報を活用するためには混合音を聞き分けるセンシング技術が不可欠である。本講演では，聖徳太子ロボットを作る技術の現状と課題について報告する。

14:45～15:45 講演 2

「自己言及性と双方向性から考える触覚技術」

名古屋工業大学 大学院工学研究科 助教 田中 由浩 氏

講演概要：繊細な動作の実現や様々な質感の受容に触覚は欠かせない。近年，産業，医療，福祉，様々な分野で，触覚の技術応用に期待が高まっている。本講演では，部分的に解明されつつある人の触覚メカニズムを交えながら，触覚の本質である自己言及性と双方向性という観点に基づき，触覚技術を紹介し，その現状と応用の可能性について述べる。

16:00~17:00 講演3

「ロボットを使った生産システムへの視覚センサの利用」

ロボットセルラボ シン 代表 松岡 眞 氏

講演概要：少子高齢化の対応や「ものづくり力」強化のために、産業ロボットの利用拡大が望まれており、「ロボット化セル生産システム」もその方法のひとつである。この生産システムを確実に稼働させるためには、ロボットに認識能力や自律的な判断能力を持たせる技術が必要である。視覚センサの利用も有効な手段であり、ロボット化セル生産などをモデルにして、視覚センサの利用法について考察する。

◇ 参加資格：サステイナブル・フレキシブル・オートメーション（SFA）研究分科会会員および共催委員会などの会員。

参加希望の方は、8月21日までに、メール（[sfa-staff@ml.osakafu-u.ac.jp](mailto:sfa-staff@ml.osakafu-u.ac.jp)）にて

①ご所属、②お名前、③E-メールアドレス、④研究例会の出欠、をご連絡いただくようお願いいたします。

※参加ご希望の方は必ず事前に入会の手続きをお済ませ下さい。

◇ 問い合わせ先：〒599-8531 堺市中区学園町 1-1

大阪府立大学大学院 工学研究科 機械工学専攻 機械生産工学研究室内

SFA 研究分科会事務局行

E-mail： [sfa-staff@ml.osakafu-u.ac.jp](mailto:sfa-staff@ml.osakafu-u.ac.jp) TEL：072-254-9207 FAX：072-254-9904

ホームページ： <http://www.eng.osakafu-u.ac.jp/SFA/>

# アクセスマップ

Access Map



※大阪大学中之島センターの正面玄関は中之島通に面しております。  
10階建ての最上階がガラス張りで薄緑色に見える建物が大阪大学中之島センターです。  
(写真参照)