

第64回Tohtechサロン

東北工業大学 研究技術紹介（ロボット工学）

今回は、ロボットの自律行動の実現を目的とした研究に取り組んでいる、工学部知能エレクトロニクス学科教授 藤田豊己が、知的な支援をし、人と共存するロボットの開発状況についてお話しします。

6脚クローラ型不整地 移動ロボットの開発



～災害現場などでの作業可能なロボットを目指して～

日時：平成28年9月13日（火） 18:00～19:15

会場：東北工業大学一番町ロビー 2階ホール Tel.(022)723-0538
仙台市青葉区一番町1-3-1 TMビル

主催：東北工業大学

参加費：無料

プログラム 17:45 開場

18:00 開会

「6脚クローラ型不整地移動ロボットの開発」

講師：工学部知能エレクトロニクス学科教授 藤田 豊己

19:15 閉会

講師略歴：1989年 東北大学工学部機械工学科卒業。
東北大学大学院工学研究科博士課程修了。博士(工学)。
電気通信大学大学院情報システム学研究科助手、
カリフォルニア大学バークレー校研究員、
EUプロジェクト研究員を経て、現職。



研究テーマ：不整地移動ロボットの開発と環境認識、移動ロボットの視覚機能、人間の視覚特性に関する研究。

■お申込み・問合せ先■

（お申込みは、裏面の申込書をfaxで、またはe-mailをご利用下さい。）

東北工業大学 地域連携センター

e-mail : rc-center@tohtech.ac.jp

Tel. 022-305-3801 /

Fax. 022-305-3808

