

第2回北陸ロボシンポジウム

《北陸地域のロボティクス研究の情報共有とコラボレーション》

開催日：2024年11月29日（金）

開催場所：金沢歌劇座 大集会室

本シンポジウムでは、北陸地域の大学と企業によるロボティクスの研究開発成果を紹介し、参加者間の交流とマッチングの機会を提供することを目的としています。

北陸地域では多くの大学でロボティクスに関する研究が行われていますが、互いの研究内容について理解し合う機会が不足しています。地理的な利点を十分に活用していない状況です。

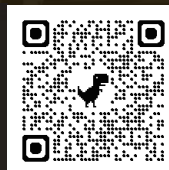
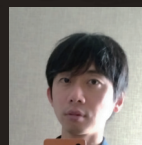
そこで、本シンポジウムを通じて、地域内での共同研究の促進を図ることで、地方特有の課題を含めた様々な課題解決に貢献し、北陸地域のロボティクス研究をさらに活性化させることを目指しています。なお、北陸地域以外の方のご参加も歓迎です。

オーガナイザー

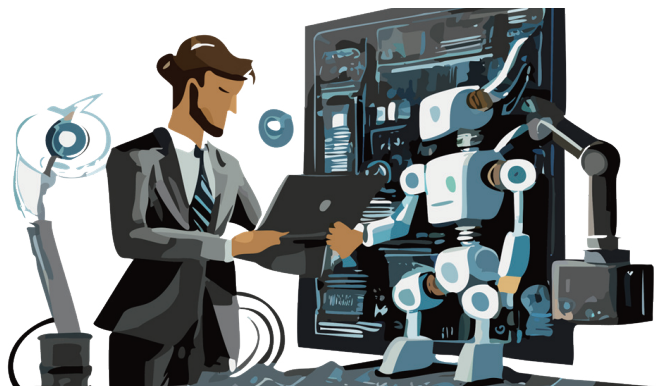
Ho Anh-Van (JAIST)

渡辺 哲陽 (金沢大学)

鈴木 陽介 (金沢大学)



情報共有(講演・ポスター)&交流



- 各研究拠点で取り組む研究課題とアプローチ戦略の紹介
- 各研究拠点が有する要素技術や活用事例の紹介
- 詳細な事例説明・デモンストレーション
- 懇親会

ディスカッション&コラボレーション



- コラボレーション実現可能性の具体的検討
- 課題や技術のマッチングとフリーディスカッション

参考: 前回(第1回北陸ロボシンポジウム)の内容 <https://sites.google.com/view/roboho2024/>

《講演》

Ho Anh-Van 『Is buckling bad for soft robots?』

渡辺 哲陽 『ミニマリズムに基づくロボット設計』

浅野 文彦 『柔軟な身体をもち形状変化が可能な高機能移動ロボットシステムの開発』

Nhan Huu Nguyen 『Self-Discovery on the Go: How to Develop Soft Robots』

鈴木 陽介 『近接覚センサ・触覚センサの開発&ロボットマニピュレーション応用』

池 勇勲 『積雪環境における画像生成系AIによる自動除雪ロボットシステムの開発』

辻 徳生 『ロボット自動化ソフトウェア』

《ポスター・実機デモ》

アサガオが開花するように包み込む把持を行うソフトロボットハンド
2軸方向への回転を可能とした食品把持用ロボットグリッパの開発
超軽量薄型で多自由度を有するソフトロボットハンドの開発
モータレスデュアルロボットハンド

ほか(計13件)

