

RSJ2012 一般公開イベントのご案内

主催：一般社団法人 日本ロボット学会

ロボットデザインワークショップ参加者募集

日時：2012年9月17日 10:00～17:00

場所：第30回 日本ロボット学会 学術講演会 会場内

開催地：札幌コンベンションセンター（〒003-0006 札幌市白石区東札幌6条1丁目1-1）

<http://www.sora-scc.jp/>のアクセスをご参照ください。

募集締め切り：2012年8月20日

定員：40名（応募多数の場合は抽選）

参加費：無料

応募先：株式会社アールティ E-mail: shop@rt-net.jp へ「ロボット工学セミナーロボットデザインワークショップ参加希望」、氏名、所属（学生は学年も）、E-mail を書いてお送りください。参加証をメールでお送りします。

ワークショップ概要：

人型ロボット RIC90（身長約1m、2足2腕ロボット、アールティ製）を題材にして外装デザイン、動作のデザインについて T・D・F の園山氏より現場の話題を交えて講義していただきます。吉崎氏の人型ロボット用ソフトウェア V-Sido を用いて、RIC90 を実際に動かしながら、ソフトや動作生成について解説していただきます。また、RIC90 のメカ設計、実装を担当した中川氏より、ライフサイズロボット設計のポイントと動作を考えた設計の仕方について解説していただきます。参加者には2チームに別れて実際に RIC90 とダンボールを使って外装デザインと構造を考慮した外装取り付けの干渉を避けるなどを検討しながら動作のデザインをしていただきます。ワークショップの最後には2チームで成果について比較検討をしていただく総合的なロボットデザインワークショップです。（写真は使用する人型ロボット RIC90+ダンボールのベースデザイン）



スタッフ紹介：

デザイン担当：園山隆輔（T・D・F）

ソフトウェア担当：吉崎航（奈良先端科学技術大学院大学，産業技術総合研究所）

メカ担当：中川範晃（株式会社アールティ）

企画担当：大崎彰弘（日本科学未来館）、中川友紀子（株式会社アールティ）

当日スケジュール概要

- 9:00 開場、受付
- 10:00 講義（デザイン、メカ、ソフト）
- 11:30 ロボットデザインの各チームでの議論
- 12:00 昼食
- 13:00 ロボットへのデザインされたパーツの取り付け
- 15:30 休憩
- 15:40 実際にロボットを動作させて、検討会
- 16:30 発表
- 17:00 終了

備考：ロボットはお持ち帰りいただけません。今回のデザインワークショップ内で使った資料（議論の内容、撮影した写真やビデオ）を今後の各参加者の研究や講習に使っていただくことを可能にしたいので、参加者はあらかじめ自分が参加した内容や議論についてチーム、または講師が特に断りなく使用する可能性があることをご承知おきください。

【デザイン担当講師】

- ・ 名前：園山隆輔（そのやま たかすけ）
- ・ 所属：T-D-F（代表）
- ・ 略歴：1961年、大阪府生まれ。1985年京都工芸繊維大学工芸学部意匠工芸学科卒。同年、松下電器産業株式会社（現パナソニック株式会社）入社、デザイナーとして勤務。オーディオ機器、家電機器、ロボットなどを中心に、プロダクトデザイン、インタフェースデザインなどの企画・制作に従事。2002年、T-D-F (T.Sonoyama Design Factory) を設立。ロボットデザイン、インタラクティブデザインを中心に様々なデザイン業務に従事。おもなデザインに、研究用ヒューマノイドプラットフォーム「HRP-4」、双腕型作業支援ロボット「NEXTAGE」、トレイグジスタンスロボット端末「TELESAR2」、日本ロボット学会学会誌表紙イラストなど。日本ロボット学会、情報処理学会会員。

【ソフトウェア担当講師】

- ・ 名前：吉崎航
- ・ 所属：奈良先端科学技術大学院大学，産業技術総合研究所
- ・ 略歴：1985年山口県生まれ。2008年千葉大学工学部 情報画像工学科卒業。現在、奈良先端科学技術大学院大学 情報科学研究科 博士後期課程 3年。人型ロボットのための操縦ソフト“V-Sido”を開発。ヒューマノイドロボットの操作インターフェイス及び安定化制御に関して研究。2009年度上期「未踏 IT 人材発掘・育成事業」スーパークリエイター認定。日本ロボット学会会員。

【メカ担当講師】

- ・ 名前：中川範晃
- ・ 所属：株式会社アールティ 技術開発部
- ・ 略歴：1985年高知県生まれ。2010年大同大学大学院修士課程修了。学生時代に同大学ロボット研究部に所属して、二足歩行ロボット格闘競技会「ROBO-ONE」や、自律移動ロボットサッカー競技会「ロボカップジャパン」の中型リーグとヒューマノイドリーグなどの競技会に出場。公道における自律移動ロボットの実証実験「つくばチャレンジ」に参加。2010年株式会社アールティに入社。サービスロボットのシステム設計、メカ設計を担当。ライフサイズ二足歩行ヒューマノイドの設計を得意とする。最近のお気に入り、迷路探索ロボット「マイクロマウス」の製作。日本ロボット学会会員。

【企画担当スタッフ】

- ・ 名前：大崎章弘
- ・ 所属：日本科学未来館 運営事業部 施設運営課
- ・ 略歴：1976年、高知県生まれ。1999年早稲田大学理工学部機械工学卒業。2001年同大学大学院修士課程修了。2005年同大学大学院博士後期課程満期退学後、同大助手を経て、2009年10月から日本科学未来館にて科学コミュニケーターとして勤務。同館のロボット技術担当として、ASIMO 実演などの実演開発や展示開発、各種イベント企画業務を実施。さらには館内外において一般市民との対話、ファシリテーション、ワークショップや実験教室の実施を通じて気づきや表現を引き出す場づくり手法の体系化に向けて実践的な活動に取り組んでいる。専門はヒューマン・インタフェース、共創デザイン。
日本ロボット学会、日本機械学会、ヒューマンインタフェース学会、日本バーチャルリアリティ学会会員。
- ・ 名前：中川友紀子
- ・ 所属：株式会社アールティ 代表取締役
- ・ 略歴：1971年東京生まれ。1995年法政大学工学研究科システム工学専攻修了（修士、(工学)）同年東京工業大学総合理工学部知能システム工学専攻助手、1998年JST ERATO 北野共生システムプロジェクト研究員、2001年JST 日本科学未来館サブリーダーとしてロボットをメインにすべての展示企画、実験等を担当。その後企業を経て2005年に株式会社アールティを創業。日本ロボット学会、日本知能情報ファジィ学会、日本人工知能学会、計測制御学会会員