

2017年5月10日(水)

ロボティクス・メカトロニクス講演会ワークショップ

JAXA 宇宙探査オープンイノベーションフォーラム(広域未踏峰探査)

開催日場所	2017年5月10日 13:00-16:00
開催日場所	ビッグパレットふくしま 3F 中会議室B
	JAXA 宇宙探査オープンイノベーションフォーラム(広域未踏峰探査)
主催者	ロボティクス・メカトロニクス部門企画
概要	国立研究開発法人 宇宙航空研究開発機構(JAXA)では、様々な異分野の人材・知識を集めた組織を構築し、これまでにない新しい体制や取組で JAXA 全体に研究の展開や定着を目指すため、2015年4月1日に、「宇宙探査イノベーションハブ」を新しく設置いたしました。宇宙探査イノベーションハブでは企業(中小企業やベンチャー企業を含む)、大学、研究機関の関係者等の方々を対象に、挑戦しようとしている課題と企業や大学の研究活動とのマッチングを探るための意見交換を「宇宙探査オープンイノベーションフォーラム」として定期的を開催し、宇宙探査イノベーションハブでの活動にフィードバックをかけることを目的としています。今回は、広域未踏峰探査の研究成果の発表および今後の活動に関する意見交換を行います。
プログラム	12:30 受付開始 13:00-13:10 はじめに ■宇宙探査イノベーションハブの活動 13:10-14:50 平成27年度研究成果発表 ■ 昆虫型ロボットの研究開発 ■ 環境適応型探査ロボットの研究開発 14:50-15:00 休憩 15:00-16:00 平成27年度研究成果発表 ■ 分散協調探査 ■次世代アクチュエータの研究開発 まとめ
定員	50-100名くらいを予定
参加費	無料

連絡先: JAXA 宇宙探査ハブ 久保田孝, kubota.takashi@jaxa.jp

<p>プログラム 詳細</p>	<p>司会：JAXA 探査ハブ 久保田孝</p> <p>■はじめに 13:00-13:10 ・宇宙探査イノベーションハブについて（JAXA 探査ハブ 柴垣斉）</p> <p>■平成 27 年度研究成果発表 13:10-14:10 昆虫型ロボットの研究開発 ・ 地中・地表面探査を目的とした昆虫タイプ小型移動ロボット（中央大学） ・ 不整地を歩行・跳躍探査する昆虫型ロボットのプロトタイプ開発（iSPACE・東北大学） ・ 小型ロボット技術 制御技術（タカラトミー）</p> <p>14:10-14:50 環境適応型探査ロボットの研究開発 ・ 環境適応型不整地自律走行プラットフォームの研究（竹中工務店） ・ RT ソリューション技術に基づく合体変形型移動ロボットの環境認識移動知能化技術の研究開発（東京大学・THK）</p> <p>14:50-15:00 休憩</p> <p>15:00-15:40 分散協調探査 ・ 複数の非駆動型探査機のフォーメーション制御による高効率・低コスト広域探査技術（東北大学） ・ 超分散ロボット群による三角測量に基づく自己位置推定と地図生成（会津大学）</p> <p>15:40-16:00 ・ 次世代アクチュエータの研究開発（JAXA 探査ハブ 矢野智昭）</p> <p>■ まとめ</p>
---------------------	--