

第 58 回学術講演会（ファジィフロント）のご案内

テーマ：脳型ロボットシステムによる動的環境知覚と模倣インタラクション

2足歩行ロボットのホンダのアシモやセラピーロボットのパロなどロボット工学の話題は、研究者のみでなく一般の人にも興味深い内容として捉えられています。しかしロボット工学に関わる分野は幅広く、未解決な問題が少なくないとは言えません。

日本知能情報ファジィ学会では、研究分野の第一人者である京都大学の尾形哲也先生を迎え、脳型ロボットシステムによる動的環境知覚と模倣インタラクションをテーマに講演会を開催いたします。最先端のロボット工学をわかりやすくご講演して頂く予定です。どなたでもご自由に参加できますので、当日直接会場までお越し下さい。

■主催：日本知能情報ファジィ学会関東支部

■日時：日時：2007年9月29日（土）14：30～16：00

■会場：電気通信大学大学院情報システム学研究科棟（IS棟）大会議室

（キャンパスマップの31番の建物、正門から入って中門（車道）を渡ってください）

京王線 調布駅下車 北口より徒歩5分

東京都調布市調布ヶ丘1-5-1

キャンパスマップ：<http://www.uec.ac.jp/map/campus.html>

交通ガイド：<http://www.uec.ac.jp/map/comm.html>

■参加費： 無料（ただし資料代実費のご負担をお願いする場合があります）

■講演スケジュール 14:30 - 16:00

■講演内容「脳型ロボットシステムによる動的環境知覚と模倣インタラクション」

尾形哲也氏（京都大学大学院情報学研究科）

近年、ロボットハードウェア（身体）の力学特性に基づいた、新しいロボット制御法、ロボット知能への関心が急速に高まってきている。複雑な力学特性を扱う際に、再起結合構造を持つ神経回路モデルは有力なツールとなる。講演者は、実環境とロボットシステムのカップリングにより生成される複雑なダイナミクス（力学系）を、新型のリカレントニューラルネットワークモデルにより学習、模擬する手法を用いて、人間行為の理解及び新しい人間型ロボット知能の開発を目的として研究を展開している。本講演では、動作模倣、異種モダリティ変換、擬似的シンボル生成、曖昧性を含む言語動作相互変換、幼児の他者発見モデル、など、講演者の最近の研究成果を紹介する。

■問い合わせ先：

谷口唯成

東海大学総合情報センター情報処理研究教育施設

E-mail:taniguti@cc.u-tokai.ac.jp