

法人委員の方は、人数に制限なく出席できます。
個人委員・特別委員の方は、本人または代理の方（1名）が出席できます。
フェロー委員の方は本人のみが出席できます。

【会告】「2014年7月(7月11日(金)開催) 研究例会」

生産自動化専門委員会委員長 大隅 久

2014年7月の例会は、「3Dビジョンセンサとその応用」を主題として3件の講演を企画しました。

生産現場が海外に展開されるに連れ、国内の製造現場で用いられるロボットには更なる高機能化が求められています。また、これからのロボット市場は工場外にも求められ、様々な環境での利用が想定されます。その際のキーとなるロボット用センサのひとつに、近年広く用いられるようになってきた3Dセンサがあります。これは、センサから物体までの距離を面として計測できるもので、ロボットが把持しようとするパーツの位置・姿勢計測から屋外での土砂山の計測まで、幅広い利用が可能です。今回の研究例会では、この3Dセンサの基礎、移動ロボットへの応用、工場での実用例について、それぞれご講演をいただくことといたしました。委員の皆様にも大いに参考になることと思います。多数の方のご参加を期待いたします。

なお、7月研究例会は筑波大学相山康道氏、中央大学大隅が企画いたしました。

1. 日時：2014年7月11日(金) 13:00～16:20

2. 主題：「3Dビジョンセンサとその応用」

3. スケジュール：

(1) 13:00～13:05 大隅委員長挨拶

(2) 13:05～14:05 講演【1】

[講演題目] 3次元画像計測の基礎とその応用

[講師] 梅田 和昇 氏 (中央大学 理工学部 精密機械工学科 教授)

[講演概要] 近年、様々な3次元画像計測用のセンサが急速に普及しつつある。本講演では、これらのセンサの計測手法の原理・特性などを解説すると共に、我々が開発している小型距離画像センサやその応用例などを紹介する。

HP <http://www.mech.chuo-u.ac.jp/umedalab/>

(3) 14:05～15:05 講演【2】

[講演題目] 3次元距離計測技術の移動ロボットへの応用と実施例

[講師] 坪内 孝司 氏 (筑波大学 システム情報系 知能機能工学域 教授)

[講演概要] 走査型レーザ距離計やステレオビジョンの屋内外で移動するロボットへの応用・適用事例を紹介する。つくばチャレンジにおいて屋外の1.4km内外を走行した例や大塊岩石のハンドリング例、森林計測への応用例などを紹介する。

HP <http://www.roboken.esys.tsukuba.ac.jp>

(4) 15:20～16:20 講演【3】

[講演題目] ロボット用3Dビジョンセンサとその応用

[講師] 一丸 勇二 氏 [株式会社安川電機 技術開発本部 開発研究所

ロボット技術グループ ロボットセンサ技術チーム 技術担当係長]

[講演概要] 産業用ロボットの分野では、3Dビジョンセンサを利用して、バラ積み部品の配膳作業や組み立て作業などの自動化が進められている。

本講演では、ロボット用3Dビジョンセンサの概要とその実用例を紹介する。

HP <http://www.yaskawa.co.jp/>

4. 場所：中央大学 理工学部（後楽園キャンパス）6号館7階（6701教室）

〒112-8551 東京都文京区春日1-13-27

（大隅研究室連絡先）Tel: 03-3817-1824, Fax: 03-3817-1820

【交通】・東京メトロ・丸の内線，南北線

「後楽園」駅下車 徒歩3分，

・都営地下鉄・大江戸線，三田線

「春日」下車 徒歩5分，

・JR中央線

「水道橋」駅下車 徒歩15分

【6号館の位置】 ◆◆ [右図参照] ◆◆

5. 出席連絡先：

添付ファイル「出席連絡票」に所定事項をご記入の上，事務局補佐 岩佐まで E-mail または FAX でご連絡をお願いいたします [7月4日(金)迄]。

Tel/FAX：0797-52-1892

携帯：090-5037-3051

E-mail：seisanji@dk2.so-net.ne.jp

6. 7月研究例会問合せ先：

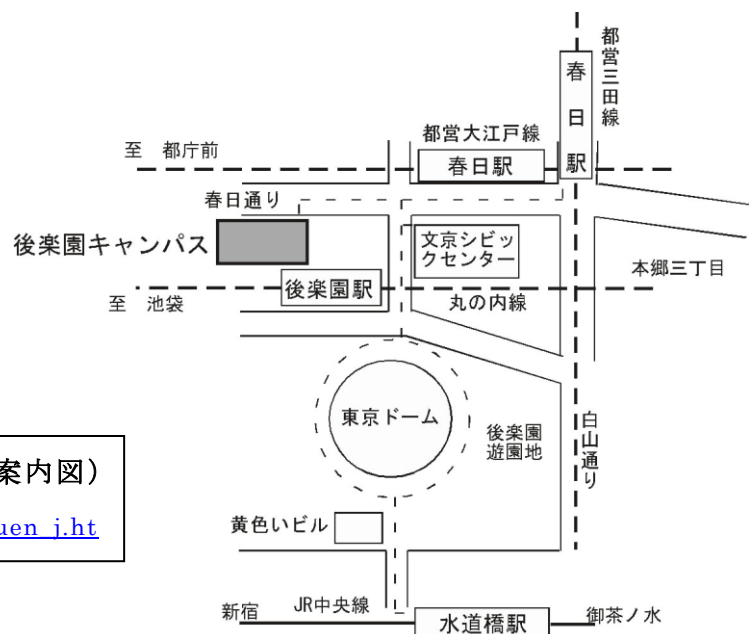
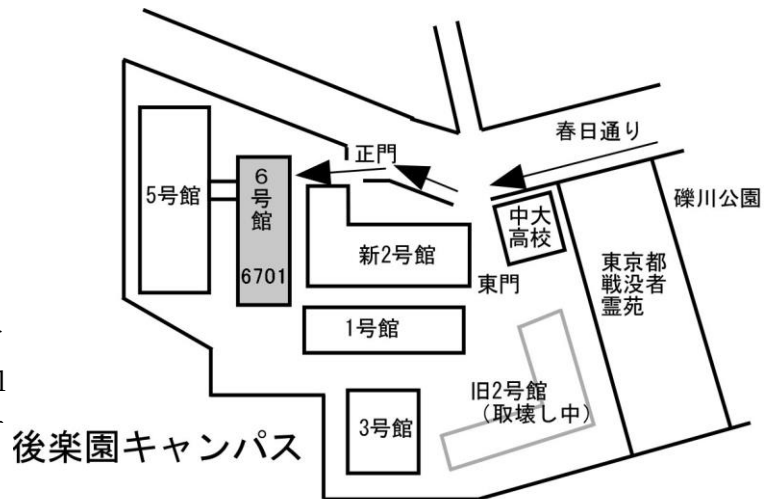
大隅 久（中央大学 精密機械工学科）

TEL 03-3817-1824

FAX 03-3817-1820

E-mail：osumi@mech.chuo-u.ac.jp

会場は
中央大学6号館7階6701号室



(右図：中央大学 後楽園キャンパスと6号館の案内図)

http://www.chuo-u.ac.jp/chuo-u/access/access_korakuen_j.ht