

2024 年 6 月 26 日

Press Release

報道関係・教育担当記者 各位

南山大学理工学研究センター講演会のお知らせ

平素は、本学の広報活動に格別のご高配を賜り、厚く御礼申し上げます。

さて、本学理工学研究センターでは、下記の通り南山のロボットと題した講演会を開催いたします。

つきましては、取材、報道等におきましてお取り扱いいただき、広く一般に周知いただければ幸いです。

なお、恐れ入りますが、取材にお越しいただける場合は、事前に本学理工学研究センターまでご連絡をお願いいたします。

記

日 時：2024 年 7 月 20 日（土）14:00-16:00

場 所：リモート開催（参加申込した方に Zoom のアクセス情報を送ります）

講 演 者1：中島 明（南山大学理工学部機械システム工学科教授）

演題1：南山のロボット～巧みな操り～

講 演 者2：稲垣 伸吉（南山大学理工学部機械システム工学科教授）

演題2：南山のロボット～巧みな歩行～

詳しくは、<https://www.st.nanzan-u.ac.jp/item/rikoucenterkouenkai20240720.pdf>
をご参照ください。

以上

南山大学理工学研究センター講演会

南山のロボット

南山大学理工学研究センターは南山大学理工学部・南山大学大学院理工学研究科の研究をサポートするセンターです。今回は、高校生向けに南山大学理工学部機械システム工学科のロボットの研究を紹介する講演会を開催します。

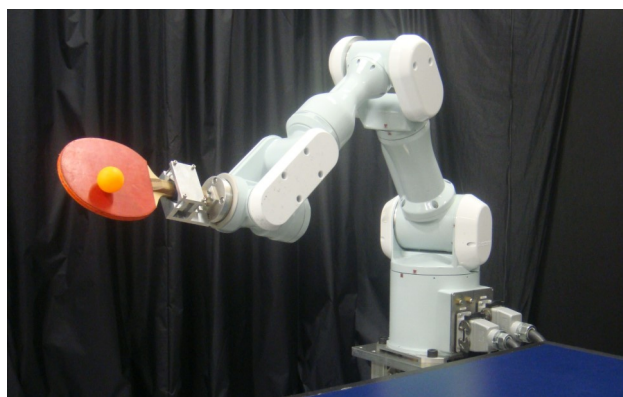
日時：2024年7月20日（土）14：00－16：00

場所：リモート開催（参加申込した方にZoomのアクセス情報を送ります）

講師：中島 明（南山大学理工学部機械システム工学科教授）

演題：南山のロボット～巧みな繰り～

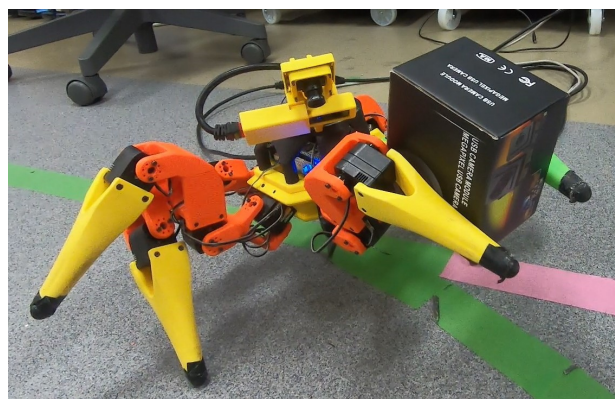
プロの卓球選手の高速ラリーを生で見たことはありますか？卓球選手は、ボール軌道を正確に予測し、狙った場所に打ち返すラケットの角度と速度を瞬時に決めて、繊細かつ高速にラケットを振り抜くといった一連の複雑なタスクを、わずか1秒足らずの間に行っています。本講演では、このような人間の「ダイナミックな巧みさ」を目指した操りの研究について触れながら、特に、南山大学で開発されている卓球ロボットについて紹介します。



講師：稲垣 伸吉（南山大学理工学部機械システム工学科教授）

演題：南山のロボット～巧みな歩行～

車やクローラは代表的な地上の移動手段ですが、地球上の地形の50%ほどしか移動できないと言われています。これに対して多脚ロボット（4脚以上をもつ移動ロボット）は新たな移動機構として世界中で長年研究されてきました。本講演では、多脚ロボットの研究の歴史と背景にあるロボットの驚くべき技術を紹介します。また、南山大学が開発を進めている実用化に最も近い6脚ロボットについて、最新の歩行制御技術と動画を紹介します。



参加申込、講師紹介、連絡先は裏面をご覧ください

講師紹介

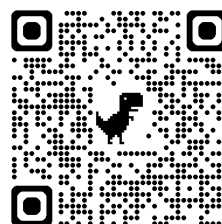
中島 明 （なかしま あきら）

<略歴>

2005年 名古屋大学大学院工学研究科電子機械工学専攻
博士後期課程修了 博士（工学）
2005年 名古屋大学大学院工学研究科助手
2015年 南山大学理工学部機械電子制御工学科准教授
2020年 南山大学理工学部機械電子工学科教授
2021年 南山大学理工学部機械システム工学科教授 現在に至る

<専門領域>

ロボット工学、制御工学



稲垣 伸吉（いながき しんきち）

<略歴>

2005年 東京大学大学院工学系研究科精密機械工学専攻
博士後期課程修了 博士（工学）
2007年 名古屋大学大学院工学研究科機械理工学専攻助手
2008年 名古屋大学大学院工学研究科機械理工学専攻講師
2015年 名古屋大学大学院工学研究科メカトロニクス制御准教授
2020年 南山大学理工学部機械システム工学科教授 現在に至る

<専門領域>

ロボット工学、システム工学



参加申込

参加申し込みは以下のURL、または右のQRコードから7月18日（木）までに行ってください。登録したメールアドレスに講演会のZoomのアクセス情報を送ります。

<https://app.nanzan.ac.jp/regform/regist/univ/rikoucenter/>



<連絡先> 南山大学理工学研究センター

E-mail: st-office@nanzan-u.ac.jp Phone: 052-832-3278