

# 総合科目一般F「インテリジェントな認識と行動のシステム科学I」 研究室公開・見学会

工学部 計数工学科 システム情報工学コース

日時： 5月14日(水)17:30-20:30

本講義受講者でなくても歓迎します

集合場所：本郷キャンパス・工学部6号館・1階大会議室

集合時間：17:30(遅れても途中参加できます)

研究室	内容
<b>1研</b> 嵯峨山教授 小野講師	<b>音楽・音響・画像の新しい処理技術と加工技術</b> 多重音解析, 自動採譜, 調波/打楽器音イコライザ, リズム認識, 自動伴奏, 和音認識, 自動作曲, 雑音抑圧, 音源方向推定, 音源分離, 残響下音声認識, 画像修復, 手書き文字・数式認識, など。デモ多数含む。 
<b>2研</b> 館教授 川上講師	<b>最新バーチャルリアリティ技術</b> 世界初の全周囲立体ディスプレイTWISTER、トレイグジスタンスロボットTELESAR、高性能マスタ・スレーブハンド、ベクトル分布型触覚センサGelForce、ポータブル触覚提示デバイスGravityGrabberなど最新の研究成果のデモと実体験。 
<b>3研</b> 安藤教授 篠田准教授	<b>未来のシステムと視覚・聴覚・触覚センサ</b> リアルタイム三次元視覚センサのデモ(右図), 光の渦と遠隔変位計測, 運動視覚センサのデモ, 聴覚模倣センサ・音源定位センサのデモ, 触覚ディスプレイ, 2次元通信・電力電送と応用, 等々。 
<b>5研</b> 原教授 津村准教授	<b>制御：動きをデザインする科学技術</b> 制御系設計論, モデリング・同定, システム制御理論の新領域への展開(量子制御・フォーメーション・ネットワーク・バイオなど), 丸太乗りロボットや倒立振子などの実機による制御のデモ。  <p style="text-align: right;">量子制御の機構</p>
<b>6研</b> 石川教授 小室講師	<b>超高速ロボットシステム</b> ロボットハンドとアクティブビジョンのデモンストレーション. 高速マニピュレーション, ビジョンチップと高速画像処理, 微生物のトラッキングと制御, ヒューマンインターフェース, 等々。 
<b>7研</b> 満洲教授 鈴木講師	<b>サイボーグ工学：神経系と機械を接続する技術</b> ラットカーシステム [デモビデオ] (脳の神経信号で車両を制御: 右図), 次世代義手システム [実験システム] (運動神経信号で自在に動かし, 触覚を呈示可能な義手), 神経インターフェースデバイス。 