

計測自動制御学会 システム・情報部門 自律分散システム部会

創発システム勉強会 2021

【主催】計測自動制御学会 システム・情報部門 自律分散システム部会

<<https://www.sice.or.jp/das/>>

【日時】2021年9月6日(月) 18:00~20:30

【開催方法】oViceによるオンライン開催

【参加費】無料

【開催趣旨】

「創発システム」や「自律分散システム」の概念は、ロボット、生物、システムなどの幅広い分野に広がっています。また、様々なモノやコトがネットワークで結ばれ、多くの大規模システムが稼働する現代においては、その重要性はより一層高いものとなっていると言えます。この勉強会では、本部会のメンバーや関連研究者に、自身の研究や、自身の立場から見た創発システム、自律分散システムについて話題提供していただきます。飲食しながら形式ばらずに議論を行い、これらの概念を改めて共有し、その有用性や普遍性を探求する機会とすることを目指します。ぜひ飲食物を用意してご参加ください。

【話題提供】

話題提供1 「システムと創発」

神戸大学大学院 システム情報学研究科 教授/V.School 価値創発部門長 玉置 久 氏

自然界から人工物、社会における創発現象は、部分と全体、そして環境、これらの相互作用によって支配されるという見方ができる。ここで、部分、全体、環境はあらかじめ自明なものではなく、ある意味で相対的なものであり、そこでは“システム”としての見方・捉え方が重要となってくる。そこで、“システムと創発”をテーマとして取り上げ、事例を通してシステムとしての見方・捉え方の必要性や有効性を概観したい。

話題提供2 「しなやかな動きと創発システム」

東北大学 電気通信研究所 助教 福原 洸 氏

動物は無限的な環境を縦横無尽に動き回ることができる。そのしなやかな動きは、脳などの上位中枢の神経系の作用のみならず、脊椎以下の神経回路網や局所的な反射、そして精巧な身体構造の調和によって発現していると考えられているが、そのメカニズムの多くは謎に包まれている。本発表では、動物に内在する自律分散メカニズムの理解に向けた取り組みをはじめ、そこから派生した古生物の運動復元や社交ダンスロボットなどの研究事例について話題提供する。そして、創発システムの設計論に向けて議論したい。

【定員】先着60名まで

【参加申込方法】2021年8月31日(火)までに、以下のGoogleフォームよりお申し込みください。

<https://forms.gle/E6MZdE6kKxckYL8X6>

【注意事項】オンライン画面のキャプチャや録画はご遠慮ください。

【お問い合わせ先】担当委員：浦久保孝光(神戸大学) t.urakubo@silver.kobe-u.ac.jp

※ (at) のところを @ に変えてください