

**計測自動制御学会中部支部**  
**第2回「制御理論ワーキングセミナー」**

**主催：**計測自動制御学会中部支部

下記のとおり、セミナーを開催いたします。関心をおもちの方は、どなたでもご自由にご参加下さい。参加は無料です。

**日時：**2009年12月21日(月) 14:00～17:10

**会場：**南山大学名古屋キャンパスJ棟1階特別合同研究室  
(<http://www.nanzan-u.ac.jp/Information/access.html#01>)

**プログラム：**

**14:00～15:30** 離散時間力学の基礎と制御工学への応用

講師：甲斐健也君（大阪大学）

概要：

近年、非線形力学システムの新しい数値解法・離散化手法として「離散時間力学 (discrete mechanics)」が提案されている。この離散時間力学は、数値解析や物理的性質などの点において、従来の数値解法よりも様々な長所を持つことが分かっており、コンピュータが必要不可欠な昨今の制御分野への応用が期待される。本講演では、離散時間力学の基本的概念や特徴などについて解説を行う。また、制御工学への応用・研究事例について紹介する。

**15:40～17:10** 介護支援ロボット RIBA の研究開発

—介護福祉ロボット実現に向けた RTC の取り組み—

講師：向井利春君（理化学研究所）

概要：

理研・東海ゴム人間共存ロボット連携センター(RTC)では、少子高齢社会に対しロボット技術で貢献するための研究開発を行っている。2009年8月27日には、これまでの成果として、介護支援ロボット「RIBA」を発表した。RIBAは、人間のような双臂を用いて実際の人間をベッドや車椅子から抱き上げて移動し下ろすという移乗作業が行える世界初のロボットである。本講演では RIBA を中心に、RTC の取り組みについて紹介する。

**問合せ先：**南山大学情報理工学部 大石泰章／

電話：(0561) 89-2000 内線 6404, Fax: (0561) 89-2082,

E-mail: oishi@nanzan-u.ac.jp