

平成 26 年度 制御理論研究委員会・組込みシステムと制御研究委員会

合同研究会

主催：計測自動制御学会中部支部 制御理論研究委員会・組込みシステムと制御研究委員会

場所：名古屋大学工学部 2 号館 221 講義室（464-8603 名古屋市千種区不老町）

開催日時：2014 年 12 月 17 日（水）16:30~18:10

開催場所：名古屋大学工学部 2 号館 221 講義室（464-8603 名古屋市千種区不老町）

(キャンパスマップ：<http://www.nagoya-u.ac.jp/access-map/index.html> 地図内 B3③)

参加費：無料

16:30-17:15

講師：森 裕紀氏

所属：大阪大学大学院工学研究科 知能・機能創成工学専攻 助教

講演題目：胎児・新生児発達への構成論的アプローチ

概要：我々は創発的発達観に基づく構成論的発達研究を行い、胎児から新生児に至る初期発達を数理モデルにより再現することを試みている。構成的アプローチは「作って動かすことによって理解する」

「作りながら考える」「作れることが理解である」といった考え方で、創発的な発達モデル構築の際の基礎となる考え方である。本発表では、これまで取り組んできた胎児や新生児の発達を再現するモデルや胎児・早産児ロボットの研究開発状況などを報告する。

17:25-18:10

講師：井上 康介氏

所属：茨城大学 工学部 知能システム工学科 講師

講演題目：エンジニアがやる生物学 --長い動物の自律分散制御メカニズムの解明に向けて--

概要：多様で動的な外部環境に巧みに適応した動物の運動は、脳神経系あるいは筋骨格系が単独で実現しているものではなく、脳神経系・筋骨格系・外部環境の間、あるいは脳神経系・筋骨格系の中に含まれる複数の部位の間に起こる動的な相互作用から発現します。したがって、そのメカニズムを明らかにするには、多様な要素から構成される動物一個体を「システム」として捉えるシステム工学者の発想が必要です。今回は、エンジニアが生物学に片足を突っ込んだ「生工融合研究」を、ヘビと多足類を題材に紹介します。

委員長 稲垣 伸吉（名古屋大学）、香川 高弘（名古屋大学）

問い合わせ先：inagaki@nuem.nagoya-u.ac.jp, kagawa@nuem.nagoya-u.ac.jp