

**SICE**

1月24日15:00 まで掲示

# 技術講演会

## どなたでも参加できます (参加費無料)

共催: 北海道大学情報科学研究科, 同システム情報科学専攻, 同ヒューマンセントリック工学研究室  
協賛: 精密工学会北海道支部, 日本ロボット学会北海道ロボット技術研究専門委員会, 計測自動制御学会北海道支部

日時: 2019年1月24日(木) 13:00-14:30

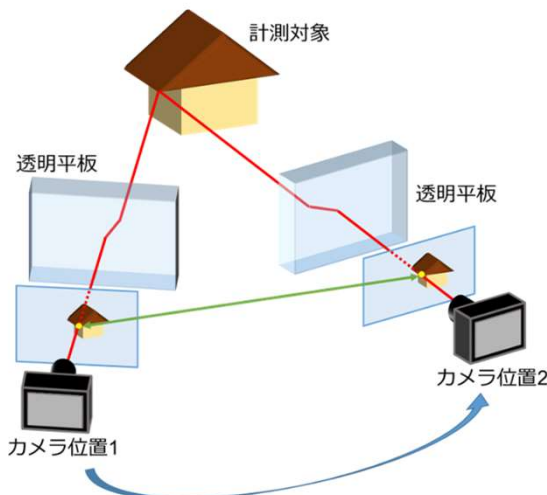
場所: 北海道大学情報科学研究科 A23教室  
札幌市北区北14条西9丁目

## 「Multi Mediaセンサ情報処理とそのロボット応用」

山下 淳(やました あつし)氏

(東京大学大学院 工学系研究科 精密工学専攻・准教授)

2001年 東京大学精密機械工学専攻博士課程修了, 博士(工学).  
同年 静岡大学助手・助教・准教授, カリフォルニア工科大学客員研究員など  
2011年 東京大学精密工学専攻准教授, 現在に至る.  
ロボットの知能化, センサ情報処理, コンピュータビジョンなどの研究に従事.  
2009年~2011年精密工学会アフィリエイト委員会委員長, 2016年精密工学会論文賞受賞.



光が複数の媒質 (Multi Media) を通過すると, 光が屈折・反射・減衰します. 例えば, 海中では物体の形状が歪んで観測されますし, 地上よりも青みがかった色で観測されます. 本講演では, 光の屈折・減衰・反射を問題として捉えるのではなく, Multi Media (複数の媒質) 環境を積極的に創り出し活用することで, これまでには実現できなかった新しい機能を持つセンシング手法である「Multi Media センサ情報処理」について述べます. 具体例として, 光の屈折現象を利用した, スケール復元可能な Structure from Motion などについて紹介します. また, これらの手法のロボット応用についても紹介します.

問合せ: 北大情報ヒューマンセントリック工学研究室 金子俊一  
kaneko@ssi.ist.hokudai.ac.jp