

山崎ワークショップ(Ⅱ)



<6回連続講演会>

知能ロボットのためのセンサー情報処理技術

第1回 ロボットビジョンの基礎技術

日時：令和4年10月20日(木) 15:00~16:30頃

(コロナウイルス感染状況によってはリモート開催にします。)

講師：信州大学工学部 教授 山崎公俊

会場：ワークテラス佐久 2F カンファレンススペース

(リモート同時配信でもご参加いただけます。)

定員：25名(先着順、参加費無料)

申込締切：10月15日(金)

申込方法：次頁に記載



昨年度開催した山崎ワークショップ連続講演会は24企業から延べ115名の参加をいただき、誠にありがとうございました。今年度から、新たに「**知能ロボットのためのセンサー情報処理技術**」というテーマで「**山崎ワークショップ(Ⅱ)**」6回連続講演会をスタートいたします。

製造工程、作業支援、災害対応など、様々な場所でロボットなどの自動機械の活用が進められています。産業界においてもロボットに代替される仕事が増大しており、ロボットを支えるキーテクノロジーも日進月歩です。そこで、今回のワークショップでは、未来のロボットを支える重要技術のひとつである「**様々なセンサー情報処理技術**」を紹介いたします。

第1回ワークショップでは「**ロボットビジョンの基礎技術**」というタイトルで講演いたします。ロボットの位置検出等の使われる画像センサーや画像処理システムであるロボットビジョンはIoT化に欠かせない技術であり、目覚ましい発達を遂げています。そのロボットビジョンの基礎技術について講演していただきます。

多くのエンジニアの皆様にも参加いただき、貴社のビジネスや技術の未来を展望する機会としていただければと存じます。是非、多くの皆様のご参加をお待ちしております。

【参加申込み方法】

(1) FAX で申込みする場合

以下の申込書に記入いただき、下記の宛先まで FAX 送信して下さい。

宛先：(一社) 佐久産業支援センター宛 FAX:0267-54-8172

「第1回山崎ワークショップ(Ⅱ) 講演会」 参加申込書				
申込日：令和4年 月 日				
企業名				
ご担当者氏名	連絡先	TEL		
		E-mail		
参加者氏名	役職	連絡先		参加方法 (☐印)
		TEL		<input type="checkbox"/> 会場
		E-mail		<input type="checkbox"/> オンライン
		TEL		<input type="checkbox"/> 会場
		E-mail		<input type="checkbox"/> オンライン

(2) E-mail またはスマートフォンで申込みする場合は 下記アドレスまたは QR コードから申込み下さい。



<http://www.soic.or.jp>



【山崎ワークショップ(Ⅱ) スケジュール】

	講演タイトル	スケジュール
第1回	ロボットビジョンの基礎技術	令和4年10月20日
第2回	ロボットのナビゲーション技術	令和4年12月
第3回	物体の検出・追跡・姿勢推定	令和5年2月
第4回	機械学習による認識・行動能力の獲得	令和5年4月
第5回	ニューラルネットワークを用いた学習と認識の仕組み	令和5年6月
第6回	未定 (外部講師による特別講演)	令和5年8月





佐久産業支援センター 宛

FAX : 0267-54-8172

E-mail : shien@soic.or.jp

締め切り：10月15日 (金)