

# 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3回 物体の検出・追跡・姿勢推定

日時：令和5年2月22日（水）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 氏

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：2月17日（金）

申込方法：次頁に記載



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回連続講演会を開催しております。

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3回講演会では「物体の検出・追跡・姿勢推定」というタイトルで講演いたします。ロボットには、「ロボット自身が現在どこにいるかを知る機能」、「追跡したい対象を見つける機能」、「操作したい物体がどう置かれているかを知る機能」が与えられますが、ロボットの視覚情報処理に関する物体の検出・追跡、および姿勢推定に関する要素技術について講演していただきます。製造工程、検査工程や物流工程の自動化等にも大いに関連する内容です。

多くの若手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、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

「山崎ワークショップⅡ（第3回講演会）」 参加申込書  
 申込日：令和 5 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		
		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 講演会スケジュール】

	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7日
第3回	物体の検出・追跡・姿勢推定	令和5年2月22日
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：2月17日(金)**