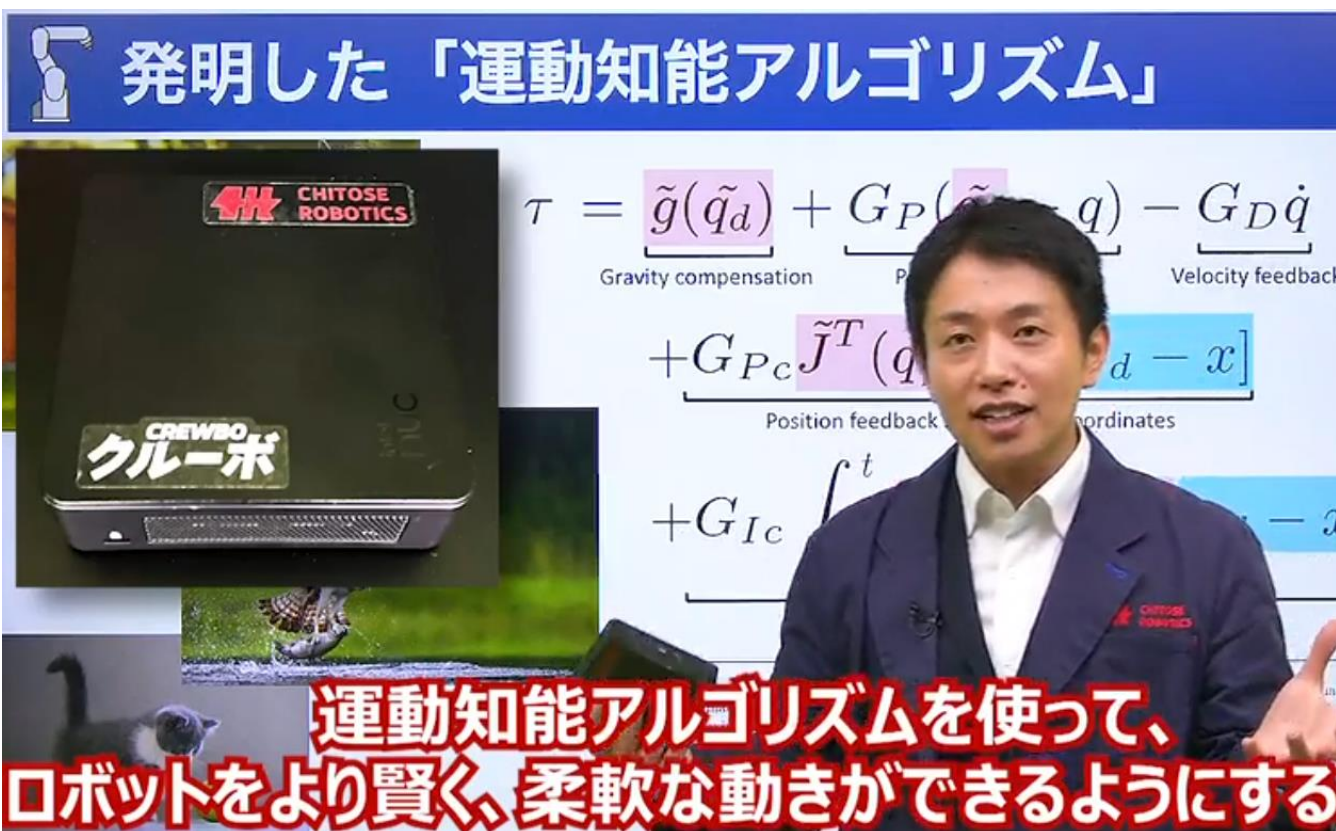


『あなたは、どんな人生を送りたいですか』 深く考えてみよう

発明した「運動知能アルゴリズム」



CHITOSE ROBOTICS
クルーボ

$$\tau = \underbrace{\tilde{g}(\tilde{q}_d)}_{\text{Gravity compensation}} + \underbrace{G_P(\tilde{q} - q)}_P - \underbrace{G_D\dot{q}}_{\text{Velocity feedback}} + \underbrace{G_{Pc}\tilde{J}^T(q)}_{\text{Position feedback}} \underbrace{(\tilde{q}_d - x)}_{\text{Coordinates}} + \underbrace{G_{Ic} \int_0^t}_{\text{Integrator}}$$

運動知能アルゴリズムを使って、
ロボットをより賢く、柔軟な動きができるようにする

未来発見講座

“本物”との出会いを通して
将来について考え
夢や志を発見するための特別講義

8/28(木)
19:00～20:30
会場：702教室

西田亮介先生

(株式会社チトセロボティクス 代表取締役 社長)

ぼくの好きが、みんなの好きになる ～人手不足を救うロボット新技術～

当社は、私が大学時代に研究していたロボット技術をもとに、2018年に創業しました。

現在、開発しているのはロボットそのものではなく、産業用のロボットアームを動かすための制御ソフトウェアです。主に食品、物流、組立という三つの領域で使われているロボットで、食品は食品製造や食器洗浄、物流は仕分けや梱包の作業、組み立ては文字通り部品の組み立てですね。

従来のロボットアームは、アームの関節の角度や長さから三角関数を組み合わせて、対象物を掴んだり置いたりする位置や姿勢を制御していました。この時、何が問題になるのか。たとえばロボットの位置が1度ずれるだけで手先は2センチもずれてしまって目標物を掴めなくなる、といったことが起こるのです。そこで生み出したのが、制御ソフト開発の要である「リアルタイムビジュアルフィードバック制御」という、独自のロボット制御技術です。

日本の労働力人口は、2060年にはいまから2200万人以上減少するといわれています。労働力を維持するために、1台でも多くロボットを社会に普及させる…とにかく必要なのは「台数」です。そのためにも、高精度のロボットを、ユーザーの皆様が使いやすい価格と仕組みで提供し続けたい。また、ロボットを気軽に使ってもらえるような、業界の「スタンダード」を創りたいですね。

ワークショップの流れ(予定)

はじめに
挨拶

講義視聴
約40分

休憩
約10分

ディスカッ
ション
約20分

まとめ
約20分

「未来発見講座」で見えるワクワクする未来は、君たちが創っていく未来です。ぜひ多くのことを知り、人と出会い、世界を広げてほしい。そしてそのうえで「君が将来どう生きるか」という夢や志を見つけてほしい。ぜひ、楽しんでワークショップに参加してください。

「講座」で知る
ワクワクする未来



「君たち」が創る

未来

