

知能ロボット、システムについての国際会議(IROS2006)

参加報告書

(The 2006 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems)

中央大学 理工学部 電気電子情報通信工学科 教育技術員
宇宙航空研究開発機構 宇宙科学研究本部 共同利用研究員
飯塚浩二郎

貴財団のご援助により、2006年10月10日～10月15日に中国／北京で開催された知能ロボット、システムについての国際会議(IROS2006)において発表させていただきました。

本国際会議は毎年IEEE(Institute of Electrical and Electronics Engineers, Inc.)とRSJ(Robotics Society of Japan)が主催する、さまざまなロボット分野に関する世界規模の大きな国際会議です。

私は本会議で、"Study on Wheel of Exploration Robot on Sandy Terrain"というタイトルで発表しました。



月面において、クレータや崖などは地殻が露出しているため科学的関心が高く、将来の探査ロボットミッションではこのような険しい地形の移動探査が望まれています。また、月表面にはレゴリスと呼ばれる砂が表面に厚く堆積し、車輪型探査ロボットの走行に影響を与える可能性があり、次世代車輪型探査ロボットには月面上を走行する上で、高い走行性能が求められています。そこで本研究は月面用車輪型探査ロボットを対象とし、レゴリス上を柔軟に移動可能な高い走行性能を有するものを作るための基礎研究を目的としています。本会議では、レゴリスのようなせん断特性を持つ地盤に着目し、レゴリス上走行に有効となる車輪形状について検討、そして、新車輪の開発について発表させていただきました。

本会議は、さまざまなロボット研究者が参加しています。このような機会は非常に珍しいため、いろいろな分野のセッションを聴講させていただきました。中でも興味を持ちましたのは、6脚が回転する機構を持つ水中ロボットでした。この世界ではこれまで既に優れた性能を有すために著名なロボットが母体となっているのですが、論理的に考えられたロボットの構造や意義の高い実験、評価法について非常に参考になりました。会議全体を通し、国内外の先生方、学生方といろいろな議論をすることができ、極めて有意義な時間を過ごすことができました。

渡航の様子 最後になりますが、このような将来のためにきわめて有意義な機会を与えてくださった関係者の皆様ならびに貴財団に心より厚くお礼申し上げます。
本当に有り難うございました。