

## ROBO-ONE カンファレンス講演内容

(13:00-13:05)

■開会の挨拶 二足歩行ロボット協会理事長 西村輝一

### ■第1部 ROBO-剣/ROBO-ONE 関連

(13:05-13:30)

1.ROBO-剣用ロボットの製作(3D プリンターの活用) 有限会社杉浦機械設計事務所 杉浦富夫

--講演概要--

ROBO-剣のロボットの機構、強度設計と3D プリンターの活用法を解説します。

(13:30-14:15)

2.ロボット作りへの Matlab 活用(制御、画像処理など) マスワークス 三田宇洋

--講演概要--

Matlab をロボットプログラミングでどのように活用すれば良いかを解説します。

(14:45-15:15)

3.Matlab+Python で簡単機械学習 二足歩行ロボット協会 西村輝一

--講演概要--

Matlab と Python 併用で効率的な開発を実現した例を紹介します。

(15:15-16:00)

### ■第2部 招待講演

4.Deep Learning による画像処理の実際 45分

筑波大学 大学院 システム情報工学研究科 知能ロボット研究室 小西 裕一

--講演概要--

深層学習の簡単な紹介と Argos Challenge や Tsukuba Challenge での活用事例を解説して頂きます。

(16:00-16:45)

5.ROS の活用法 45分

東北大学大学院工学研究科 ロボティクス専攻 渡辺 敦志 助教

--講演概要--

初心者のための ROS 活用法について事例を交えてお話頂きます。

(16:45-17:15)

### ■第3部 ROBO-ONE/ROBO-剣関連

6.いろいろなロボットの製作事例 30分 クロムキット製作 内海 宏

--講演概要--

ROBO-剣、ROBO-ONE Light、ROBO-ONE auto、ROBO-ONE のロボットの開発事例と効率的な製作法について述べて頂きます。

(17:15-17:45)

7.優勝ロボットフ二的製作秘話 30分 キングフ二製作 中井裕斗

--講演概要--

ROBO-ONE で二連覇を遂げたキングフ二の勝つための工夫や苦労した点をお話し頂きます。