

第2回フォーラム

大阪大学工学研究科 テクノアリーナ
「いきもの - AI 共創工学」グループ



あなたの知らない

「環世界制御学」の世界

動物はそれぞれが持つ感覚器を通して取得した刺激から世界観を築き、これに基づいて適応的な運動・行動選択を行っています。このように各動物がもつ世界観をユクスキュルは「環世界」と呼びました。私たちは、環世界の構造が全ての動物の行動選択における本質的な役割を果たしていると考えています。そこで、本フォーラムでは、制御学、ロボット学、生物学、数学、物理学、哲学、社会学などの多様な研究領域を融合することで、動物が環世界を通して様々な環境に働きかけ目的に応じて行動する仕組みを議論する場を設けたいと思います。私たちは、このような議論の結果生まれる新しい学術領域を「環世界制御学」と呼び、ロボット制御、自律分散システム、群ロボットなどの制御、さらには社会システムの制御など、様々な領域への展開を考えています。



3/17 金
2023 17 金
13:00~17:30

● ハイブリッド形式開催

(対面形式と WEB 講演形式を併用)

※コロナ等の影響により開催方法等が変更されることがございます。

● 開催場所(対面形式)：

大阪大学吹田キャンパス
センテラスサロン(福利会館3階)

主催

大阪大学 大学院工学研究科

協賛

システム制御情報学会
「環世界ベースド制御学研究交流会」

問い合わせ先

大阪大学 大学院工学研究科 附属
フューチャーイノベーションセンター
TEL : 06-6879-7195 (内線 7195)
<http://www.cfi.eng.osaka-u.ac.jp>
MAIL : forum@cfi.eng.osaka-u.ac.jp (岩堀)

大阪大学 大学院工学研究科
機械工学専攻 教授 大須賀 公一
MAIL : osuka@mech.eng.osaka-u.ac.jp

フォーラム参加申込方法

下記ホームページより参加登録をよろしくお願い致します。
<https://forms.gle/xoR4MrqCj8w2RSWA6>

参加登録締め切り

2023年3月13日(月) 17:00まで

*本フォーラムは WEB 講演形式と対面形式のハイブリッド形式で開催されます。申込時にどちらかを選択してください。

*コロナウイルス等の諸事情により、フォーラム開催を中止する場合がございます。その際は参加登録していただきました連絡先(メールアドレス)に改めてご連絡致します。

*WEB 講演形式の詳細については参加登録締め切り後に、参加登録していただきました連絡先(メールアドレス)にご連絡させていただきます。



TechnoArena

プログラム

13:00~13:10 開会挨拶 桑畑 進 (大阪大学工学研究科 研究科長)

講演

セッション1：環世界の制御学

13:10~13:40 環世界ベース制御学の創成

大須賀 公一 (大阪大学 工学研究科)

13:40~14:10 気分で変わる環世界：動物の行動制御

青沼 仁志 (神戸大学 理学研究科)

14:10~14:40 多足類のロコモーションから紐解く環世界ベース制御のありよう

石黒 章夫 (東北大学 電気通信研究所)

14:40~14:50 休憩(10分)

セッション2：環世界の捉え方

14:50~15:20 カイコガの行動をまねる試み

倉林 大輔 (東京工業大学 工学院)

15:20~15:50 生体運動の自由度と座標系の問題

西井 淳 (山口大学 創成科学研究科)

15:50~16:20 〈弱いロボット〉たちにとっての環世界とは？

岡田 美智男 (豊橋技術科学大学 情報・知能工学系)

16:20~16:30 休憩(10分)

セッション3：環世界の哲学

16:30~17:15 ユクスキュル〈環世界〉概念の要点

西 研 (東京医科大学 医学科)

17:15~17:30 まとめ・閉会挨拶 大須賀 公一 (いきもの- AI 共創工学グループ長/機械工学専攻教授)

アクセス

大阪大学
吹田キャンパス

センテラス3階
センテラスサロン

