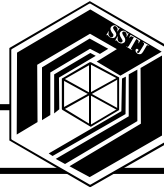


センシング技術応用研究会

第198回研究例会



The Society of Sensing Technology of Japan

URL <http://tri-osaka.jp/dantai/sstj/>

***** ご案内 *****

下記のとおりセンシング技術応用研究会の研究例会を開催いたします。

研究例会、交流会のご参加は、1月18日(水)までに事務局までお申し込みください。多数お誘い合わせの上ご来会いただきますようご案内申し上げます。

研究例会参加費：会員 無料、非会員 ¥8,000 交流会参加費：¥2,500

日時 平成29年1月23日(月) 14:00~16:50
場所 大阪産業創造館(大阪市中央区本町1丁目4-5) 5階 研修室A
アクセス：大阪地下鉄「堺筋本町」下車徒歩10分
主催 センシング技術応用研究会
連絡先・申込先 センシング技術応用研究会事務局

TEL:0725-51-2534 FAX:0725-51-2597 E-mail:sstj@dantai.tri-osaka.jp

※参加者名、会社名・学校名、連絡先住所・電話番号をご記入の上、申込先にメールまたはFAXでお申し込みください。



研究例会 (14:00~16:50)

—講演—

(14:00~15:00)

「脳活動を操作して視知覚を生み出す脳活動に迫る」

国立研究開発法人情報通信研究機構 脳情報通信融合研究センター
主任研究員 天野 薫 氏

ニューロフィードバック法を用いて低次視覚野の脳活動を操作し色知覚を創り出した研究、経頭蓋電気刺激を用いてアルファ波の周波数を操作し視知覚を変化させた研究を例に、視知覚を生み出す脳活動に迫るアプローチを解説する。

—講演—

(15:00~16:00)

「強化学習の最近の発展と実ロボットへの応用」

奈良先端科学技術大学院大学 情報科学研究科 知能システム制御研究室
准教授 松原 崇充 氏

コスト関数やダイナミクスに制約を加えることで、少量のデータから性能の高い行動規則を学習できる、新しい強化学習アルゴリズムが注目されている。本講演では、そのような強化学習の最近の発展や、実ロボットへの応用事例について解説する。

—休憩—

(16:00~16:15)

—製品紹介—

(16:15~16:50)

「顔画像センシングと時系列Deep Learningによるドライバ状態モニタリング技術」

オムロン(株) 技術・知財本部 センシング研究開発センター
技術専門職、博士(情報科学) 木下 航一 氏

運転中のドライバ状態をセンシングすることにより、さまざまなシーンでのクルマの安全性向上が実現できる。我々は顔画像センシングと時系列Deep Learningを融合することで、カメラ映像から多様なドライバの状態を高精度にセンシングする技術を開発した。本講演では、この技術の概要を述べる。

—交流会—

(17:00~18:30)

大阪産業創造館 16階 レストラン にんにん&桃李 <参加費：2,500->