

## 〔国際会議発表〕

|       |                                                                               |         |
|-------|-------------------------------------------------------------------------------|---------|
| 発表研究者 | 東海大学 情報理工学部 コンピュータ応用工学科 講師 村松 聡                                               | 2042120 |
| 参加会議  | 40 <sup>th</sup> Annual Conference of the IEEE Industrial Electronics Society |         |
| 出張期間  | 2014年10月28日～11月2日                                                             |         |
| 開催場所  | ダラス アメリカ                                                                      |         |
| 発表論文  | Mobile robot localization technique using road surface images                 |         |

概要：

40<sup>th</sup> Annual Conference of the IEEE Industrial Electronics Society（以下、IECON）は、IEEE IESが主催する、電気電子や情報技術、機械設計・制御など産業分野への各種技術の応用に関する大規模な国際会議である。

IECONには、人間の活動を支援するための機器開発に関する研究を扱うセッションである「Human Support Technology for Human Factors」が存在する。当該セッションは、IECONの中でも発表件数や参加者の多い規模の大きいセッションであり、福祉工学やサービス工学をはじめとした数多くの研究者が参加していることから、情報工学を専門とする申請者とは異なる分野の専門家と交流し、議論を行うことで、より効果的、実用的な人間支援技術のあり方を模索することが当該会議への参加目的である。

申請者は、近年人間支援技術のひとつとして話題となっている自動運転に関する研究成果を報告し、国内外の研究者の方々と議論を行った。当該セッションには道路上の危険物体を検知する手法に関するものや道路標識を精度良く認識する手法のような申請者の研究成果に応用することでより安全な自動運転を実現するための手法を知ることができた。また、上記のような純粋な工学的なアプローチに関する研究の他にも、パーソナルスペースを考慮することで威圧感を与えないロボットの速度制御方法や、人間に親近感を与えるためのロボットの移動方法、振舞いの設計方法などの心理学的アプローチに関する研究報告もなされており、申請者の研究成果に応用することで、より安全かつより親和性の高い高齢者のためのパーソナルモビリティを実現するという次の研究目標に対する多くの手がかりを得ることができた。