

2023 年 第 3 回 東京支部理事会開催

9 月 11 日 (月) 15 : 00 より、集合会議 (サイバーエージェント会議室) にて、2023 年 第 3 回 東京支部理事会が開催され、18 名が参加しました (議事録については本ページ末のリンク先参照)。

前回理事会議事録について審議され、承認されました。また、Japan Council 理事会(2023 年 第 2 回)と 2023 年 中間会計について報告がありました。続いて、委員会活動と Affinity Group 活動について報告が行われました。

その他、R10 HTC (Humanitarian Technologies Conference) 2025 招致についての説明と、SIGHT に関する報告が行われました。R10 HTC2025 開催案について、テーマは「Beyond SDGs – Humanitarian New Era with Intelligent Partners」、会場は自然エネルギー100%で運営されている千葉商科大学を予定しており、12 月頃に採択されれば、本格的に実行委員会を設立して活動開始する見込みであるとの報告があり、開催に向けてご協力のお願がありました。



理事会議事録 <https://www.ieee-jp.org/section/tokyo/adm/agenda/giji23-3.pdf>

- 2023年東京支部理事会の予定
- ・第4回 12月1日 (金) IBM会議室

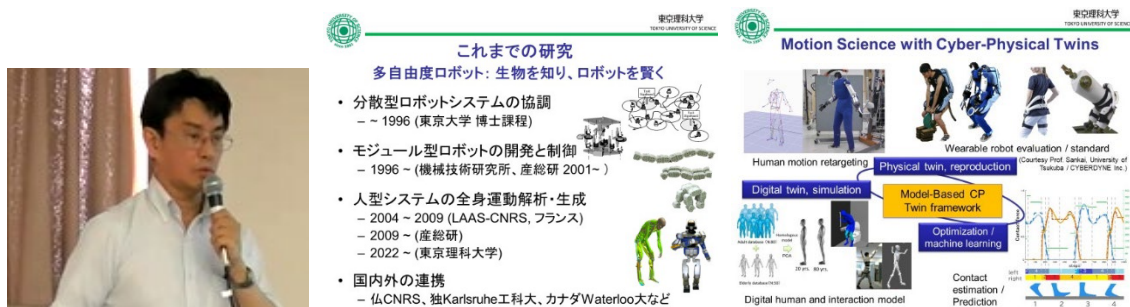
2023 年 第 7 回東京支部講演会開催

東京支部 TPC (Technical Program Committee)主催で、8月29日(火) 15:00~16:30に、現地開催・バーチャル会議システム Zoom Webinar のハイブリッド開催により、2023 年第 7 回 東京支部講演会を開催いたしました(共催 : IEEE 東京支部 LMAG(Life Members Affinity Group)、協賛 : 電子情報通信学会)。会場は機械振興会館で、現地・オンライン参加者を含め約 85 名が参加されました。

本講演会では、東京理科大学 先進工学部 機能デザイン工学科の吉田 英一教授をお招きし、「人を知り、ロボットを賢く : 人型システムの運動の理解・再現・生成」と題して、分散型ロボットシステムや、モジュール型ロボット、そしてヒューマノイドロボットについて多岐にわたる研究成果をご紹介頂きました。

今回は、現地会場による講演会と Zoom Webinar を採用したオンラインのハイブリッドとして開催いたしました。2022 年はオンライン開催が主でしたが、本年は対面での交流の場としてもご活用頂けるよう、ハイブリッド開催も含めて設定して参りたいと思います。

(報告 : Technical Program Committee Secretary 秋田 耕司)



これまでの研究
多自由度ロボット: 生物を知り、ロボットを賢く

- 分散型ロボットシステムの協調
-- 1996 (東京大学 博士課程)
- モジュール型ロボットの開発と制御
- 1996 ~ (機械技術研究所、産総研 2001~)
- 人型システムの全身運動解析・生成
- 2004 ~ 2009 (LAAS-CNRS, フランス)
- 2009 ~ (産総研)
- 2022 ~ (東京理科大学)
- 国内外の連携
- 仏CNRS、独Karlsruhe工科大、カナダWaterloo大など

Motion Science with Cyber-Physical Twins

Human motion retargeting, Physical twin reproduction, Digital twin, simulation, Model-Based CP Twin framework, Optimization / machine learning, Contact estimation / Prediction

IEEE東京支部事務局からのお知らせ

Tokyo Bulletin はメールにて発行させて頂いております。

東京支部では会員の皆様のシニアメンバーへのアップグレードを推奨しております。本部ホームページ上で [Online 申請](#) ができます。詳細については [Senior Member 申請方法](#) をご参照ください。

住所等のご変更は、必ず IEEE 本部に届け出てください。 [Web Account](#) にサインインし、Profile メニューからのご変更が可能です。

会員の皆様からのご意見、ご要望などのお問い合わせは tokyosec@ieee-jp.org までお願いいたします。