

東北大学大学院情報科学研究科「国際会議への派遣支援経費」報告書

申 請 者	昆陽 雅司	申 請 者 所 属 連 絡 先	応用情報科学専攻 795 - 7025
研究発表等を行う国際会議の タ イ ト ル	(英文) 2005 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS2005) (和訳) IEEE/日本ロボット学会共催 知能ロボット・システムについての国際会議		
開 催 期 間	2005 年 8 月 2 日～8 月 5 日 (4 日間)	開 催 地 (国名・地名)	カナダ・エドモントン
		会 場	Shaw Conference Centre
国 際 会 議 の 目 的 ・ 内 容	IROS はロボット分野の最も大きな国際会議の 1 つである (本年は発表 650 件 , 採択率 54% , 昨年は仙台市で開催) . 内容はロボットからアクチュエータ・センサなどの機械要素 , 応用研究まで多岐に渡り , 参加者も非常に多い .		
内 容	申請者は論文題目「A Tactile Synthesis Method Using Multiple Frequency Vibrations for Representing Virtual Touch (著者 : M. Konyo, A. Yoshida, S. Tadokoro and N. Saiwaki)」について Haptic Display のセッションにて発表した。IROS は世界中のロボット分野の研究者が注目する会議であり , 研究成果をアピールすることができた。 また , 「Morphology, Control, and Passive Dynamics」のワークショップに参加し , 研究のために有用な情報を収集することができた。		