



『野外ロボット学:自律ナビケーションと応用』

2022年12月14日 17:30~19:00 (日本時間)



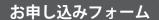
開催方法 オンライン (Zoom)開催方法 オンライン (Zoom)開 場 17時20分言 語 英語 (通訳なし) 参加 曹 無料

講演者 ミヤグスク レナート 宇都宮大学工学部 計測・ロボット工学研究室 助

野外ロボット学は、輸送ロジスティクスや捜索・救助などの実際の応用における自律型ロボットの開発を目的としています。

野外ロボットを開発する際の大きな挑戦の一つが、実世界での操作に固有な予期せぬ出来事や不確定性を処理する適正な方法を見出すことです。多くの他の研究グループと同様に、私達の研究グループは蓋然論モデルを用いて、この問題に取り組んでいます。

以下のリンク先またはQRコードより、事前お申し込みをお願いいたします。(締切:12月 13日まで) 事前お申し込みをされた方に、開催前日までに招待メールをお送りいたします。 メールが届かない場合は以下メールアドレスまでご連絡ください。



https://docs.google.com/forms/d/e/1FAlpQLSermyqrGJVr KHBVxPgViPEY4ERnTF0dePWsLYj_F1cCyS_j3A/viewform?

vc=0&c=0&w=1&flr=0





お問い合わせ先

宇都宮大学 世界展開力強化事業推進室

TEL: 028-649-5100

MAIL: tenkai@miya.jm.utsunomiya-u.ac.jp

UU-A Web サイト TOP https://uu-a.utsunomiya-u.ac.jp/

シンポジウムページ https://uu-a.utsunomiya-u.ac.jp/symposium

コメンテーター

Dr. Rehema Ndeda

ジョモ・ケニヤッタ農工大学 メカトロニクス工学科 講師



