

講師プロフィール

大山 英明 氏

国立研究開発法人 産業技術総合研究所

知能システム研究部門フィールドロボティクス研究グループ 主任研究員

-
- 1985年 3月 東京大学工学部航空工学科卒業
 - 1987年 3月 東京大学大学院工学研究科航空学専門課程修了
 - 1987年 4月 通産省工業技術院機械技術研究所入所
レイグジスタンスロボット並びに学習制御に関する研究開発に従事
 - 1991年 11月 レイグジスタンス技術について、日本ロボット学会技術賞受賞
 - 1999年 6月 逆運動学学習のためのモジュラー型神経回路の研究について、1999 International Joint Conference on Neural Networks Best Presentation Award 受賞
 - 2001年 4月 独立行政法人産業技術総合研究所知能システム研究部門主任研究員
学習制御、サービスロボット、災害対応ロボット、AR技術、遠隔行動誘導技術の研究に従事
 - 2007年 4月～2008年 3月 内閣府総合科学技術会議政策統括官(科学技術政策担当)付参事官(情報通信分野)付
 - 2008年 4月～2010年 3月 内閣府総合科学技術会議科学技術連携施策群「次世代ロボット連携群」主監補佐
 - 2012年 3月 遠隔行動誘導システムについて、フランス Netexplo 2012 Award 受賞
 - 2012年 9月 遠隔行動誘導システムが、Google Japanの「ドラえもん みらいサーチ」の35の技術の一つに選定

< 研究内容 >

人工現実感, 仮想現実感, レイグジスタンスロボット, 次世代ロボット共通プラットフォーム技術, 学習制御

< 関連する取得特許 >

○PCT/JP2014/078236, 大山英明, 遠隔行動誘導システム及びその処理方法, 2014.10.23

< 関連する発表論文 >

- Eimei Oyamaa, Naoji Shiromab, Norifumi Watanabec, Arvin Agahd, Takashi Omorie and Natsuo Suzuki, Behavior Navigation System for Harsh Environment, Advanced Robotics, 2016 (will appear).
- 大山 英明、加藤 晋、距離画像を用いた遠隔行動誘導システム、第32回日本ロボット学会学術講演会(RSJ2014)(2014.9.5)
- 大山英明, 戸田賢二, 森川治, 「スマートフォンを用いた簡易型遠隔行動誘導システム」, ロボティクス・メカトロニクス講演会 2014 in Toyama (2014.5.27)
- 大山英明, 戸田賢二, 森川治, 「距離画像を用いた多地点映像合成機

能を持つビデオ通話システム」, 第 14 回計測自動制御学会システムインテグレーション部門講演会(SI2013) (神戸) (2013.12.19)

○ Eimei Oyama, Naoji Shiroma, Masataka Niwa, Norifumi Watanabe, Takashi Omori, and Natsuo Suzuki, Hybrid Head Mounted/Surround Display for Telexistence/Telepresence and Behavior Navigation, Proceedings of 2013 IEEE International Symposium on Safety, Security, and Rescue Robotics (SSRR 2013) (2013.10.24)

○ 大山英明, 戸田賢二, 森川治, 「距離画像を用いたハイパーミラー(超鏡)システムの開発」、第 18 回日本 VR 学会大会 (VRSJ2013) 講演論文集, (大阪) (2013.9.19)

○ Eimei Oyama and Naoji Shiroma, Behavior Navigation System for Use in Harsh Environment, in Proceedings of 2011 IEEE International Symposium on Safety, Security, and Rescue Robotics (SSRR 2011), pp. 272-277, (2011.11.2)

○ Eimei Oyama and Naoji Shiroma, Asynchronous Visual Information Sharing System with Image Stabilization, Proceedings of the 2010 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS2010), (2010/10)

○ Eimei Oyama and Naoji Shiroma, Development of Virtual Viewing Direction Operation System with Image Stabilization for Asynchronous Visual Information Sharing 19th IEEE International Symposium in Robot and Human Interactive Communication (RO-MAN2010) (2010/09).

○ Eimei Oyama, Norifumi Watanabe, Hiroaki Mikado, Hikaru Araoka, Jun Uchida, Takashi Omori, Kosuke Shinoda, Itsuki Noda, Naoji Shiroma, Arvin Agah, Kazutaka Hamada, Tomoko Yonemura, Hideyuki Ando, Daisuke Kondo and Taro Maeda, A Study on Wearable Behavior Navigation System - Development of Simple Parasitic Humanoid System -, in 2010 IEEE International Conference on Robotics and Automation ICRA 2010, Anchorage, USA, 2010, pp. 5315-5321. (2010)

< 主な学会活動 >

・ 日本ロボット学会国際担当理事 (2008 年度)、国際委員会委員 (2008 年-)

・ 計測自動制御学会会誌編集委員 (2003 年度)

・ 計測自動制御学会システムインテグレーション部門講演会プログラム委員 (2006-)

・ Program Committee Member of the 13th INTERNATIONAL CONFERENCE on Intelligent Autonomous Systems (IAS-13, the International Conference on Social Robotics (ICSR 2016), etc.

< 受賞 >

・ 1991 年 11 月 日本ロボット学会技術賞受賞「トレイグジスタンス技術」

・ 1999 年 6 月 1999 International Joint Conference on Neural Networks Best Presentation Award 受賞

・ 2012 年 3 月 Netexplo 2012 Award 受賞
