

# 最先端技術で空間を捉える技術シンポジウム

## 三次元空間捉らえてみよう！

### 【3Dセンサー、3Dスキャナー、3D計測等】

日時：2014年 3月 15日(土) 13:00(受付開始)、講演:13:30~17:00、展示:(10:00~20:00)

講演会場：東京工業大学 田町キャンパス・イノベーションセンタ 国際会議室

展示会場：同 2階情報発信コーナー

住所：〒108-0023 東京都港区芝浦 3-3-6 1F (田町駅より徒歩2分)

電話番号：03-5440-9020

地図：<http://www.titech.ac.jp/maps/tamachi/>

会費：3Dフォーラム会員 無料、一般 3000円、学生 2000円 ※資料代込

定員：100名

連絡先：三次元映像のフォーラム メール：[hagura@hyper.ocn.ne.jp](mailto:hagura@hyper.ocn.ne.jp) TEL:090-6184-6161

主催：三次元映像のフォーラム(兼第107回研究会)、一般財団法人最先端表現技術利用推進協会

#### 【プログラム】

司会・進行：桑山 哲郎(千葉大学)

13:30~13:45 講演1『バイオフィードバックに関する高忠実力覚提示装置のカップリング手法の提案』

佐藤 和樹(東京工業大学 情報工学科 佐藤誠研究室)

13:45~14:00 講演2『Kinect Interface for UC-win/Road: Application to Tele-operation of

Small Robots』 Niniss Hafid(株フォーラムエイト ロボット開発チームリーダー)

14:00~14:15 講演3『世界最小・最軽量2g 3次元モーションセンサー「U-BRAIN MicroSmart」』

白田 裕(白田総合研究所株式会社 代表取締役社長)

14:15~14:30 講演4『動きを瞬時に数値化する三次元計測器：

モーションキャプチャー技術を応用した計測器』 佐藤 眞平(株式会社ノビテック)

14:30~14:45 休憩・展示

14:45~15:00 講演5『高精度非接触3D スキャナおよびポータブル3次元測定機の機能紹介』

澤 尚(株式会社 ケン・オートメーション)

15:00~15:15 講演6『世界の画期的なステレオカメラ』

吉川 茂男(株式会社シムコ画像システム部)

15:15~15:30 講演7『空撮画像の取得から3D モデルの構築・表示まで：

三次元画像計測 トータルシステムのご紹介』 松井 佑介(株式会社ビジョンテック)

15:30~15:45 講演8『IEGL レーザースキャナーによる文化遺産など計測事例とデータの利活』

松田 重雄(リーグルジャパン(株))

15:45~16:00 講演9『電波伝搬の実時間3D映像表示に向けて』

塩沢 隆広 他(香川高等専門学校 通信ネットワーク工学科 教授)

10:00~20:00 展示

(1) 東京工業大学 情報工学科 佐藤誠研究室：

バイオフィードバックによる高忠実力覚提示装置のカップリング手法

動物画像のためのモデルベースド可触化システム

(2) 株フォーラムエイト：

1. 3DVR ソフトウェア UC-win/Road

2. Kinect プラグインによる Air Driving

2-1. Stereo3D Air Driving (Oculus rift)

2-2. RC カー“LilyCar”遠隔操作 & Air Driving( FPV FatShark Teleporter )

3. ROBOTIC ARM 制御

(3) リーグルジャパン(株)：地上型3D レーザースキャナー:型式:VZ-400

(4) 株 日本ローバー:画像解析・計測ソフト.「Image-Pro」

(5) 株 オプトハイテック：非球面レンズによる高被写界深度カメラ

(6) 株 シムコ：世界最小ステレオカメラ(1mmカメラ)「NanEye CMOS カメラ」

(7) 株 ノビテック：3次元リアルタイムモーション計測システム「VENUS3D」

(8) 白田総合研究所(株)：世界最小・最軽量 2g 3次元モーションセンサー「U-BRAIN MicroSmart」 (9) 株 ケン・オートメー

ション：breuckmann 社製非接触3次元計測システム(高精度3D スキャナ)

(10) 株 ビジョンテック：三次元画像計測 トータルシステム

(11) 株 セイコーウェーブ：構造化光法3次元スキャナ

(12) 株 ニコン：一眼レフカメラ D800 撮影 S3D 写真による自然な立体再現

(13) 香川高専：電波伝搬の3D映像表示