

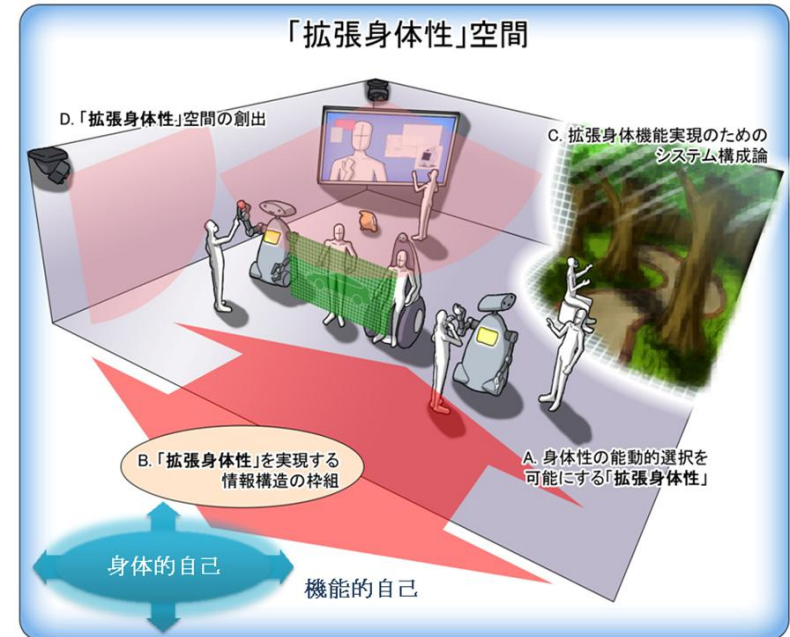
## 環境・福祉・安全のための空間知 –ロボット知能化のための新しい形–

山口 亨（首都大学東京システムデザイン学部情報通信システム工学コース教授）  
和田 一義（首都大学東京システムデザイン学部ヒューマンメカトロニクスシステムコース准教授）

連絡先： 山口 亨  
E-mail yamachan@tmu.ac.jp  
URL

### <概要>

1. 人工物への機能外化による，人間の機能拡張としての空間知
2. ロボットソフトウェアプラットフォーム OpenRTP –RTミドルウェア技術の展開と今後の展望–
3. 空間知能化のための軽量版RTコンポーネント
4. RTミドルウェアを用いたTV番組関情報提示システムの構築
5. 間接光を考慮した写実的空間シミュレーションの高速処理  
アルゴリズムの開発
6. 汎用3DGIS・3Dインターネットプラットフォームを用いた環境保護NPOの活動支援・都市建築アーカイブの構築
7. パネルディスカッション



人の身体性を拡張する「空間知」