平成20年度先端ロボット工学合同ワークショップ・プログラム

10:30－10:40 開会の挨拶

10:40－11:40　第1セッション（4件）　座長担当：山口研究室

藤田 真理奈	セル生産システムにおける作業情報提示による精神的負荷の評価	新井研 B4
宮内 雄志	擬似オドメトリを用いたスキャンマッチングによる全方向移動ロボットの人間追従	松元研 B4
安 琪	人の起立における動作プリミティブの抽出	淺間研 B4
坂本 和也	高出力高分解能力制御システムデバイスの開発	大隅研 M1

11:50－12:35　第2セッション（3件）　座長担当：相山研究室

青木 健次	ラット硬膜外電位を用いた動作識別に関する基礎的研究	横井研 B4
武部 芳弘	移動ロボット群による多数物体搬送作業の実現	太田研 B4
星川 佑磨	差分ステレオを用いた歩行者計測	梅田研 B4

12:35－14:00 昼食（13:00－13:45 山口研究室公開）

14:00－15:00　第3セッション（4件）　座長担当：梅田研究室

越後谷 駿介	高い位置精度を有する卓上型マニピュレータの設計	相山研 B4
小川 卓哉	筋骨格系を考慮した筋電からの指先力推定	前田研 B4
森永 拓哉	3叉移動機構の速度可変経路追従フィードバック制御法	山口研 M1
近藤 玄大	筋電義手による五指の緻密な制御-識別精度の高い特徴量の検討-	新井研 B4

15:10－16:10　第4セッション（4件）　座長担当：横井研究室

辻 太一	トルクの冗長自由度を用いた四輪独立駆動型全方向移動台車の制御	大隅研 M1
鹿内 新平	ワイヤ牽引駆動のための負荷感応 CVT に関する研究	横井研 B4
大嶋 克也	マニピュレータによるケーブルの追従における高速化の検討	相山研 B4
平本 知也	2台の車両型移動ロボットから構成される協調搬送システムの 速度可変経路追従フィードバック制御法	山口研 B4

16:20－17:05　第5セッション（3件）　座長担当：松元研究室

上原 智也	ホイールローダによる土砂掬い取り時における土砂反力推定	大隅研 M1
渡部 努	RT ミドルウェアを用いた汎用的なマニピュレータモジュールの構成の検討	相山研 B4
中西 悠斗	卓上作業支援システムにおけるハンドジェスチャインタフェースのエラーリカバリー	太田研 B4

17:05－17:15 閉会の挨拶

17:25－ 懇親会／表彰式