

プログラム

10:30-10:40 開会の挨拶

Session 1	10:40-11:40	座長担当：青山学院大学 山口研		
清水 蒼椰	FPCA を用いた物理制約下でのヒューマノイド全身動作の合成	吉田研	M 2	
飯田 浩貴	魚眼ステレオカメラによる正距円筒画像を用いたカメラ運動 パラメータの推定	梅田研	B 4	
松崎 優太	カメラ映像からのサッカー・インサイドキック熟達度評価の基礎検討	中村研	M 1	
伊藤 達真	重量物の傾け操作に向けた機構の開発と配置可能領域の導出	太田研	M 1	

Session 2	11:50-12:35	座長担当：東京電機大学 中村研		
渡邊 夏美	軌道のスコアに基づく逆強化学習を用いた非線形な報酬関数の推定	梅田研	M 1	
上田 和辰	5つの車軸と3つのステアリングを有する連結車両システムの制御 (搬送対象物の RRT-Connect に基づく動作計画)	山口研	M 1	
住吉 丈一郎	深層学習による自律移動ロボットの動作計画法の提案	星野研	B 4	

12:35-14:20 昼食

Session 3	14:20-15:20	座長担当：中央大学 梅田研		
佐藤 嵩浩	4 叉移動機構の軌道追従制御とその実験的検証	山口研	M 2	
岡田 有希	ユーザ活動につながるデータ連携に着目した製品サービスシステム のモデル化手法	原研	B 4	
井上 崇志	ジャイロ効果を利用したワイヤ懸垂システムの振動制御	大隅研	M 1	
李 沛讓	車いす用簡易型電動駆動ユニットのためのセンサレスパワーアシスト の実現	朱研	B 4	

Session 4	15:30-16:30	座長担当：筑波大学 相山研		
高橋 怜子	母指関節可動域制限下における把持形態の接触領域による特徴表現	前田研	B 4	
川島 裕希	バックホーによる掘削時のバケット内土砂挙動解析	大隅研	M 1	
前殿 翔太	肘と肩の二関節連動の上肢パワーアシストにおける脳波の特徴量抽出 に関する基礎研究	朱研	B 4	
富岡 明弘	ヘビ型ロボットの経路追従フィードバック制御法とその実験的検証	山口研	M 1	

Session 5	16:40-17:40	座長担当：前橋工科大学 朱研		
宋 天林	床下作業移動マニピュレータの設計に関する研究	相山研	M 1	
杉本 賢勇	アーム搭載クローラロボットの駆動系故障時における リカバリモーション生成	浅間研	M 1	
佐藤 駿紀	十分な操作視野で把持訓練が可能な AR 筋電義手シミュレータの開発	加藤研	B 4	
真下 裕己	荷物運搬台車のための段差乗り越え機構の開発	大隅研	M 1	

17:40-17:50 講評

18:00- 懇親会／表彰式