

卒業研究公聴会プログラム

発表時間	発表者	発表題目
8:55 ～ 9:00	開会、開会挨拶(佐藤講師)	
9:00 ～ 9:15	青木 雅史	HOAP-2制御環境におけるChoreonoid利用環境の構築
9:15 ～ 9:30	大川 涼平	人型ロボットにおける反動零空間法を用いた動的制御への取り組み
9:30 ～ 9:45	宮本 康広	反動零空間法に基づく人型ロボットの動的制御 ～矢状面におけるバランス制御と手先のモーション・フォース制御～
9:45 ～ 10:00	村松 雄基	反動零空間法に基づくモーション・フォース制御における インピーダンスマッチングに関する研究
10:00 ～ 10:15	真弓 大知	慣性パラメータ算出プログラムの構築と HOAP-2手先アタッチメントの設計製作
10:15 ～ 10:30	小笠原 駿	特異点適合法を用いた動作生成と 踏み出し動作における振動抑制制御
10:30 ～ 10:45	小沼 彰悟	反動零空間法に基づくCombined Rotation/Flexion Strategy のモーション生成
10:45 ～ 11:00	丸山 順也	C++における動力学シミュレータの開発および シミュレーションの自動化に伴う機能拡張
11:00 ～ 11:15	三枝 桂祐	ダイレクトドライブモータを用いた動作解析環境の構築と 突発的な外力に対する人間の姿勢運動戦略の解析
11:15 ～ 11:30	佐藤 篤史	人型ロボットに適用可能な人間と異なる動作・機構の提案
11:30 ～ 11:45	川久保 寛之	S-R-Sマニピュレータに内在する肩特異点および肘特異点を考慮した動作生成
11:45 ～ 12:00	海老沢 啓太	アタッチメント付き3指ロボットハンドのシステム改善および対象物把持実験
12:00 ～ 12:15	横山 遼	双腕ロボットによるファイルケース収納作業の実現
12:15 ～ 12:30	岡田 遊雲	ホームロボット開発のためのユーザニーズに基づいた家庭内作業解析
12:30 ～ 12:45	関戸 佐知	MMMコンセプトに基づくホームロボットのための モバイルベースモジュールの構築
12:45 ～ 13:00	新良貴 陽平	モジュール型ホームロボットによる 位置誤差補正のためのセンサシステム構築
13:00 ～ 13:15	山本 明弘	MMMコンセプトに基づくホームロボットのための動作生成システムの開発
13:15 ～ 13:20	総評(金宮教授)、閉会	