

第7回 TCU Robotics Workshop

2012 年 7 月 28 日（土） 東京都市大学 世田谷キャンパス 312 教室

プログラム

	9:00～9:05	Opening address（金宮教授）		
1	9:05～9:25	プリミティブ形状による円筒面を含む日用品の点群データの領域分割と知識モデルによる把持可能部の決定	加藤 龍一 (M2)	機械システム工学専攻 ロボティクス学科目
2	9:30～9:50	衝突を考慮した人型ロボットのための高速多体動力学シミュレータの開発	三橋 勝 (M2)	機械システム工学専攻 ロボティクス学科目
3	9:55～10:15	反動零空間法による動力学を考慮した人型ロボットのバランス制御	吉田 祐貴 (M2)	機械システム工学専攻 ロボティクス学科目
4	10:15～10:25	Coffee break		
5	10:25～10:45	Kilobot を用いた生物の知的群行動に関する研究	矢儀 江一郎 (M1)	情報工学専攻 システム工学学科目
6	10:50～11:10	測定データ数を考慮した LRF とデットレコニングの融合による車両の自己位置推定	廣町 悠太郎 (M1)	機械システム工学専攻 制御情報システム学科目
7	11:15～11:35	局所停留点を考慮した移動ロボットのモデル予測障害物回避制御	高橋 直樹 (M2)	機械システム工学専攻 制御情報システム学科目
	11:35	Closing remarks and next year schedule		

主催：機械システム工学専攻 ロボティクス

連絡先：金宮教授（内 3946）