

# 第8回 TCU Robotics Workshop

2013 年 7 月 27 日（土） 東京都市大学 世田谷キャンパス 22C 教室

## プログラム

	9:00～9:05	Opening address（金宮教授）		
1	9:05～9:20	反動零空間法に基づく 人型ロボットにおける重心位置制御を 伴う Motion/Force 制御	相川 拓己 (M2)	機械システム工学専攻 ロボティクス学科目
2	9:25～9:40	前額面における反動零空間法に基づく 人型ロボットのバランス制御の シミュレーション	田口 翔一 (M2)	機械システム工学専攻 ロボティクス学科目
3	9:45～10:00	外力を受けた際における人間と 人型ロボットのモーションパターン	竹内 孝平 (M2)	機械システム工学専攻 ロボティクス学科目
4	10:05～10:20	特異点適合法を用いた 閉リンク機構の動力学	梶原 直人 (M2)	機械システム工学専攻 ロボティクス学科目
	10:20～10:30	Coffee break		
5	10:30～10:45	特異点適合法に基づく S-R-S マニピュレータの逆運動学解法	滝 将太 (M2)	機械システム工学専攻 ロボティクス学科目
6	10:50～11:05	日用品モデルデータベースに基づく 扱い方を考慮した円筒面を含む 対象物の把持計画	土屋 崇仁 (M2)	機械システム工学専攻 ロボティクス学科目
7	11:10～11:25	小型ロボットを複数用いた 群の生成手法の提案	矢儀 浩一郎 (M2)	情報工学専攻 制御システム工学学科目
8	11:30～11:45	シミュレーションによる 周期ゼミ大発生原因の検証	渡邊 諒 (M2)	情報工学専攻 制御システム工学学科目
	11:45～11:55	Coffee break		
9	11:55～12:10	四輪操舵駆動車両の モデル予測スライディングモード制御	小田 貴嗣 (M1)	機械システム工学専攻 制御情報システム学科目
10	12:15～12:30	タイヤ力の線形領域を考慮した 前輪操舵車両のモデル予測制御	吉田 三喜也 (M1)	機械システム工学専攻 制御情報システム学科目
11	12:35～12:50	キャスト型オドメータを用いた 積分型非線形オブザーバによる速度推定	米澤 祐太 (M1)	機械システム工学専攻 制御情報システム学科目
	12:50	Closing remarks and next year schedule（野中教授）		

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 3943）