

第 6 回 TCU Robotics Workshop

2011 年 7 月 23 日（土） 東京都市大学 世田谷キャンパス 21C 教室

プログラム

	9:00～9:05	Opening address（金宮教授）		
1	9:05～9:25	RC ヘリコプターのモーター特性を考慮した積分型 SMC による高度制御実験	杉崎 寛和 (M2)	機械システム工学専攻 制御情報システム学科目
2	9:25～9:45	梁型電磁アクチュエータにおける入力モデルの勾配を用いたセミクローズドループ制御実験	鈴木 達也 (M2)	機械システム工学専攻 制御情報システム学科目
3	9:45～10:05	キャスト型オドメータによる脚車輪型移動ロボットのスリップ計測と制御	渡辺 陽平 (M2)	機械システム工学専攻 制御情報システム学科目
4	10:05～10:20	アキュムレータを用いたアイドリングストップ方式による油圧源の省エネルギー	杉村 健 (M2)	機械システム工学専攻 制御情報システム学科目
	10:20～10:30	Coffee break		
5	10:30～10:50	状態フィードバックによるカオスのクウェンチー-Duffing 方程式の場合一	国府田 学 (M2)	情報工学専攻 システム工学学科目
6	10:50～11:10	集団行動における混雑回避実現のための障害物配置法の提案	中川 諒 (M2)	情報工学専攻 システム工学学科目
7	11:10～11:30	拡張現実感を利用した仮想ペット散歩システムの開発	颯川 直史 (M2)	情報工学専攻 システム工学学科目
8	11:30～11:50	スリップを伴う突発的な外乱に対応した人型ロボットのバランス制御	佐藤 冬樹 (M2)	機械システム工学専攻 ロボティクス学科目
	11:50～12:30	Lunch break		
9	12:30～12:50	鉛直軸回りのモーメントを発生させる衝撃力に対応した人型ロボットのバランス制御	高橋 準 (M2)	機械システム工学専攻 ロボティクス学科目
10	12:50～13:10	踵落下に対応した平面人型ロボットのバランス制御	西井 達哉 (M2)	機械システム工学専攻 ロボティクス学科目
11	13:10～13:30	力制約を考慮した RRT による双腕ロボットの動作計画	羽鳥 裕樹 (M2)	機械システム工学専攻 ロボティクス学科目
12	13:30～13:50	反動零空間法を用いたマニピュレータ先端の動力学	半田 陽一 (M2)	機械システム工学専攻 ロボティクス学科目
	13:50	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）