

# 第9回 TCU Robotics Workshop

2014年7月26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	9:05～9:20	反動零空間法に基づく人型ロボットにおける 重心と冗長運動を考慮した モーショントークス制御	大川 涼平 (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	対象物の運動を考慮した 人型ロボットによる双腕搬送	横山 遼 (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	無反動動作を用いた人間のバランス能力解析	宮本 康広 (M2)	機械システム工学専攻 ロボティクス学科目
	10:00～10:10	Coffee break		
4	10:10～10:25	体幹部の鉛直軸周りにモーメントが 発生する際のモーショントークス解析	小沼 彰悟 (M2)	機械システム工学専攻 ロボティクス学科目
5	10:30～10:45	扱い方を考慮した日用品の 把持システム開発	新良貴 陽平 (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	モジュラーホームロボットによる 環境音を利用した朝食準備の実現	関戸 佐知 (M2)	機械システム工学専攻 ロボティクス学科目
	11:05～11:15	Coffee break		
7	11:15～11:30	キャスト型オドメータに対する 積分型非線形オブザーバの安定性の確認	米澤 祐太 (M2)	機械システム工学専攻 制御情報システム学科目
8	11:35～11:50	事前外乱情報を用いた AR, Drone のモデル予測制御	王 振イ (M1)	機械システム工学専攻 制御情報システム学科目
9	11:55～12:10	2基のリアクションホイールを用いた スペースクラフト姿勢制御の 検証実験システムの提案	渡部 健人 (M1)	機械システム工学専攻 制御情報システム学科目
	12:10～12:20	Coffee break		
10	12:20～12:35	メタヒューリスティクスによる PID 制御系設計に関する研究	木村翔平 (M1)	情報工学専攻 制御システム工学学科目
11	12:40～12:55	体の動きを使った個人認証に関する研究	田口真也 (M1)	情報工学専攻 制御システム工学学科目
	12:55～	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）