

第10回 TCU Robotics Workshop

下記の要領で第10回TCU Robotics Workshopを開催いたします。

日頃のロボティクスに関連する研究成果の発表と議論を通して、研究活動のさらなる進展と研究室間の交流を深めるために、多数の皆さまのご参加をお願い申し上げます。

【開催概要・発表プログラム】

日時： 2015年7月25日（土） 10:00－12:00

会場： 東京都市大学 世田谷キャンパス 1号館地階 1BC教室

発表形式： 発表者1人、発表時間10分、質疑応答5分の合計15分。予鈴は、8分で1鈴、10分で2鈴、15分で3鈴とする。

発表時間	発表者	発表題目
10:00 - 10:05	開会	
10:05 - 10:20	宮田 将吾 (M2・機械システム工学専攻 ロボティクス学科目)	特異点適合法に基づく擬似逆行列の性質を利用した 冗長マニピュレータの逆運動学解法
10:20 - 10:35	曾根 大樹 (M2・機械システム工学専攻 ロボティクス学科目)	宇宙ロボットにおける無反動制御のエネルギー効率の解析
10:35 - 10:50	村松 雄基 (M2・機械システム工学専攻 ロボティクス学科目)	人型ロボットの外乱および手先の作業に対する姿勢制御と 足部の力の最適化制御の統合
10:50 - 11:00	休憩（10分）	
11:00 - 11:15	上福元 裕一 (M2・生体医工学専攻 臨床器械工学学科目)	歩行器の転倒防止装置の開発
11:15 - 11:30	柳井 悠爾 (M2・機械システム工学専攻 制御情報システム学科目)	脚車輪型移動ロボットのモデル予測制御を用いた荷重移動による脚配置最適化 －円旋回走行時における転倒予防－
11:30 - 11:45	萩森 夕紀 (M2・機械システム工学専攻 制御情報システム学科目)	脚車輪型移動ロボットの分散モデル予測制御
11:45 - 12:00	総評（野中教授）・閉会	

主催・運営：機械システム工学科ロボティックライフサポート研究室 佐藤准教授（E-mail: dsato@tcu.ac.jp）