

第5回 TCU Robotics Workshop

2010年7月24日（土） 東京都市大学 世田谷キャンパス メモリアルホールA

プログラム

	9:00～9:05	Opening address	金宮 先生	
1	9:05～9:25	Optimal Online Generation of Obstacle Avoidance Trajectory Running on a Low Speed Embedded CPU for Vehicles	大川功	機械システム工学専攻 (M2)
2	9:25～9:45	Experiments of Real-time Numerical Sliding Mode Control for Vehicles	栗島佑	機械システム工学専攻 (M2)
3	9:45～10:05	Analysis of Time Delays for Time-State Control Form Systems applied to Vehicle Motion Control using Visual Feedback	門田啓史	機械システム工学専攻 (M2)
4	10:05～10:20	4輪自動走行車の経路計画問題	沖藤彰	電気電子工学専攻 (M2)
	10:20～10:30	休憩		
5	10:30～10:50	人口無脳 of 構築	松崎貴大	情報工学専攻 (M2)
6	10:50～11:10	宇宙ロボット JEMRMS/SFA におけるダイナミック特異点問題	原 直行	機械システム工学専攻 (D1)
7	11:10～11:30	双腕ロボットによる作業のための RRT を用いた手先経路探索	白井 伸明	機械システム工学専攻 (M2)
8	11:30～11:50	Virtual finger を利用したロボットハンドによる物体把持	堀江 亮介	機械システム工学専攻 (M2)
	11:50	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 3943）