

研究業績

国内発表（査読なし）

- 小林大気, 田窪朋仁, 上野敦志, “離散時間運動学モデルに基づく二足歩行ロボットの3次元脚配置計画”, ロボティクス・メカトロニクス講演会 2013 (ROBOMECH2013), 1A1-P11, May 2013.

国際発表（査読あり）

- **Daiki Kobayashi**, Tomohito Takubo, Atsushi Ueno, “3D Gait Planning Based on Discrete-time Kinematic Model of Biped Walking”, The 25th 2014 International Symposium on Micro-Nano Mechatronics and Human Science (MHS2014), Nagoya, Japan, Nov. 2014.

論文誌

- **Daiki Kobayashi**, Tomohito Takubo, Atsushi Ueno, “Model-Based Footstep Planning Method for Biped Walking on 3D Field”, Journal of Robotics and Mechatronics, vol. 27, no. 2, pp. 156–166, Apr. 2015.