

平成 24 年度
先端ロボット工学合同ワークショップ
講演予稿集

芝浦工業大学
東洋大学
東京大学
中央大学
電気通信大学
東京大学
成蹊大学
中央大学
筑波大学
青山学院大学
前橋工科大学
横浜国立大学
電気通信大学
東京大学
東京電機大学

新井研究室
松元研究室
浅間・山下研究室
大隅研究室
横井研究室
太田研究室
小方研究室
梅田研究室
相山研究室
山口研究室
朱 研究室
前田研究室
杉 研究室
原 研究室
中村研究室

平成 24 年 11 月 17 日(土)
於 東京電機大学 東京千住キャンパス
2 号館 5F 20503

プログラム

開会の辞 10:00~10:10

セッション 1: 座長 中村研究室

10:10~11:13

三次元筋骨格靭帯大腿膝蓋関節モデルを用いた外側広筋が膝蓋骨へ与える影響の解析

石川 雄己(浅間・山下研 M2)

待ち行列ネットワーク理論によりバッファを考慮した物流搬送機器の設計法

尾崎 紀之 (太田研 M1)

冗長マニピュレータの高速化を目的とした制御手法と初期配置の検討

本吉 隆 (相山研 B4)

オプティカルフローを用いた手振り検出手法の検討

伊藤 光太郎 (中村研 B4)

セッション 2: 座長 大隅研究室

11:20~12:23

ジェンガブロック引き抜きシステムの器用さを高めるための捻り動作の導入

石井 宏紀 (相山研 B4)

ネガティブアドミッタンス制御による腕のパワーアシスト

岡田 有司 (朱 研 M1)

組立支援用小型フィクスチャリングロボットの開発

中澤 裕介 (新井研 B4)

訪日観光行動における観光スポット間の連関分析

大丸 宙也 (原 研 B4)

お昼休み 12:23~13:30

セッション 3: 座長 松元研究室

13:30~14:33

多様な把持形態が可能な筋電義手のためのワイヤ干渉駆動型母指機構の開発

高澤 駿介 (横井研 B4)

動的環境下における歩行者流を利用した移動ロボットナビゲーション

熊原 渉 (浅間・山下研 M2)

Compass Type における脚の引き込み現象と切換え現象

上別縄 輝 (大隅研 M1)

魚型移動機構の制御~リンク端軌跡の設計による補助動力機構の運動制御~

竹田 敏之 (山口研 M2)

セッション 4: 座長 梅田研究室

14:40~15:43

5つの車軸と3つのステアリングを有する連結車両システムの制御 —搬送対象物の運動制御—

田中 圭哉 (山口研 B4)

月・惑星探査用蠕動運動型掘削ロボットの開発

北本 博之 (大隅研 M1)

オンライン掃引空間計算に基づくロボット教示

石井 聡一 (前田研 B4)

全方向移動支援ロボット -斜面走行におけるパワーアシスト実験検証-

鈴木 俊活 (朱 研 M1)

セッション 5: 座長 太田研究室

15:50~16:53

身体動作の視覚的評価による学習支援システム

鷹野 翔 (新井研 B4)

ステアリングを有する4又移動機構の速度可変経路追従フィードバック制御法

高橋 亮介 (山口研 B4)

網膜神経線維層厚の非対称性を用いた緑内障疾患領域の検出

滝田 清 (梅田研 M2)

シルバーカーによる段差乗り越え

小柳 徹 (大隅研 M1)

セッション 6: 座長 浅間・山下研究室

17:00~18:19

購買履歴データを用いた大型商業施設における顧客行動分析

高山 幸平 (新井研 B4)

操作者を基準とした相対座標における手振りでの家電操作システムの構築

今村 勇也 (梅田研 B4)

Development of a Simulator for Investigations of Mechanism of Anticipatory Postural Adjustment

Ping Jiang (太田研 M1)

顧客ロイヤルティに作用する顧客経験に関する研究 ~訪日旅行者の再訪意向を例に~

奥村 祥成 (原 研 B4)

移動ログの観察学習によるヒューマノイドロボットの誘導

児玉 幸多 (小方研 M2)

講評 18:20~18:30

懇親会・表彰式 18:40~20:30 (3号館 2階 学生食堂)