

プログラム

開会の挨拶 10:20~10:30

セッション 1: 座長 横井研	10:30~11:18
歩行補助のための機能性スパッツの開発 -積分筋電位による筋負荷評価-	静井 章朗 (横井研 M1)
2台の車両型移動ロボットから構成される協調搬送システムの制御 -荷台上における2つの操作点の経路追従フィードバック制御法-	鈴木 龍一 (山口研 M1)
2台のロボットによる大型異形物体のハンドリング DP マッチングを用いた口唇動作認識	鴨川 寛正 (太田研 B4) 滝田 清 (梅田研 B4)

セッション 2: 座長 中村研	11:30~12:18
アドミッタンスおよび筋電位信号を用いた腕型パワーアシスト装置の開発 車椅子移乗動作の自己学習支援システム	島津 翔太 (朱 研 B4) 米辻 泰山 (太田研 B4)
五指型筋電義手のためのワイヤ干渉駆動メカニズム -多指を跨ぐ二関節筋構造の指先力の評価-	關 達也 (横井研 M1)
環境を利用したケーシングマニピュレーションの実現	浅村 知洋 (前田研 B4)

昼休み 12:18~13:40 (太田研研究室紹介)

セッション 3: 座長 新井研	13:40~14:40
ホイールローダの掬い取り動作における土砂反力推定	岡田 直人 (大隅研 M1)
サービス受給中の期待形成を考慮した待ち時間に関する顧客満足度の解析	嶋田 敏 (新井研 M1)
プロジェクタ投影環境下におけるジェスチャ認識	竹村 大輔 (中村研 B4)
人の移動軌跡を利用したロボットの走行可能領域推定	関根 嵩泰 (松元研 B4)
Haar-like 特徴を用いた仮名漢字領域検出アルゴリズムの開発	森川健一郎 (小方研 M1)

セッション 4: 座長 相山研	14:50~15:38
人間の移動予測のための歩行傾向の計測	濱崎 峻資 (浅間研 M1)
補助とリハビリテーションを目的とした小型表面電気刺激装置の開発	森 崇 (横井研 M1)
限界姿勢を考慮した四脚歩行ロボットの最短時間制御	竹内 恭平 (大隅研 M1)
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 ~2つの荷台の動的姿勢制御法~	亀山 遼太 (山口研 B4)

セッション 5: 座長 浅間研	15:50~16:50
倍力機構を用いた二次元平面内押し操作の力学的解析	小林 龍生 (相山研 B4)
拘縮指伸展のための引き起こし治具の開発	酒井 康行 (横井研 B4)
脳波を用いたロボットアーム制御に関する基礎研究	吉岡 将孝 (朱 研 B4)
距離画像を用いた手指姿勢の推定	中村 大輝 (前田研 B4)
カウンタウェイトを利用した6本のワイヤ懸垂型マニピュレータの張力制御	松本 徹 (大隅研 M1)

セッション 6: 座長 松元研	17:00~17:48
超多自由度を有するヘビ型ロボットの運動学的解析と蛇行運動の設計	吉村 拓真 (山口研 B4)
線形判別による硬膜下電位を用いたサルの捕食運動の識別	佐藤 圭太 (横井研 B4)
視線情報を用いた人の状態の客観的評価	成 アンナ (浅間研 M1)
パワーアシスト制御の衝突安定性解析のための衝突モデルの作成	村松 誠崇 (相山研 B4)

閉会の挨拶 17:50~18:00