

平成17年度 岩附・岡田研究室 第1回研究成果報告会プログラム

期 日 : 平成17年9月9日(金曜日)

時 間 : 発表 13:30~17:20, 懇親会 17:30~19:00

会 場 : 石川台1号館6階 655号室(機械知能システム学科 セミナー室)

13:30 ~ 開会の挨拶

セッション1: ヒューマノイドロボットの運動制御 (13:35~14:30)

13:35 ~ 「ヒューマノイドロボットのアトラクタ設計による運動生成」
王 健強 (修士1年)

13:55 ~ 「環境との相互作用の設計・制御とそのヒューマノイドロボットへの応用」
特手 孝典 (学部4年)

14:10 ~ 「環境・身体・情報処理の相互作用に基づくヒューマノイドロボットの
動的歩行制御」
小鹿 幸司 (修士2年)

セッション2: ダイナミクス関連 (14:50~15:45)

14:50 ~ 「複数ロボットの引き込みによる同調運動制御」 村上 健治 (学部4年)

15:05 ~ 「運動の力学表現による記号の設計」 池田 拓郎 (修士2年)

15:25 ~ 「連続衝撃加振される薄板構造物への入力パワーの統計的評価と
凹凸付加による騒音低減化設計」
倉本 吉和 (修士1年)

セッション3: 超多自由度ロボットの機構と制御 (16:05~17:15)

16:05 ~ 「マイクロ繊毛アクチュエータ群の研究」 森田 堅次郎 (学部4年)

16:20 ~ 「棒渡り式平面移動ロボットの運動制御」 池田 大輔 (学部4年)

16:35 ~ 「運動情報伝播に基づく多自由度過アクチュエータ機構の運動制御」
鈴木 嘉明 (修士1年)

16:55 ~ 「誤差履歴線形和学習に基づく超多自由度ロボットの運動制御」
松浦 大輔 (博士1年)

17:15 ~ 閉会の挨拶

17:30 ~ 19:00 懇親会

(発表時間 : 博士・修士 12分, 学部 7分, 質疑応答 : 8分)