

平成17年度 岩附・岡田研究室 第2回研究成果報告会プログラム

期 日 : 平成18年3月10日(金曜日)

時 間 : 発表 13:30~17:00, 懇親会 17:00~19:00

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~ 「多角形回転モデルによる歩行ロボットの速度・加速度オブザーバ」

特手 孝典 (学部4年)

14:10~ 「力学的観点による2足歩行ロボットの身体と知能の相互発達

—支持脚伸膝歩行のための機構開発と制御—」 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~ 「軌道アトラクタを用いたロボットの同調運動制御とコミュニケーションの実現」

村上 健治 (学部4年)

15:05~ 「運動の力学的表現による運動記号と身体記号の設計」

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 (16:05~16:55)

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~ 「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)

16:55 ~ 閉会の挨拶

17:00 ~ 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)