

平成27年度 ロボティックライフサポート研究室 卒業研究公聴会

下記の要領でロボティックライフサポート研究室の卒業研究公聴会を開催いたします。
ご指導のほどよろしくお願い申し上げます。

記

日時： 2016年2月12日（金） 14:00 - 18:15

会場： 東京都市大学 世田谷キャンパス 1号館2階 12A教室

発表概要： 発表者1人の発表時間は15分（発表時間7分、質疑応答8分）、順番は以下の通り。

発表時間	発表者	発表題目
14:00 - 14:05		開会（佐藤准教授）
14:05 - 14:20	青柳 悠記	人間のバランス能力テストの動作解析と数値的な安定評価
14:20 - 14:35	白井 智史	地形特性を考慮した多点接触モデルにおける静的安定性に関する研究
14:35 - 14:50	細川 雅弘	人型ロボットにおける着地の影響を考慮した 踏み出し動作による転倒回避手法の統合
14:50 - 15:05	村田 裕嘉	人間モデルの作成およびシミュレーションへの導入
15:05 - 15:20	田本 健悟	人型ロボットにおける運動量に基づく速度次元の全身制御コントローラ
15:20 - 15:30		休憩（5分）
15:30 - 15:45	工藤 祐貴	人型ロボットの自己干渉回避制御
15:45 - 16:00	齋藤 諒	歩行動作生成と実用的な作業を行うための制御方法の検証
16:00 - 16:15	相良 啓太	グラフィックおよびシミュレーション環境の改善
16:15 - 16:30	西尾 拓哉	HOAP-2の作業用新型アタッチメントの設計
16:30 - 16:45	五十嵐 大騎	ロボットの持つ環境情報を利用した音源推定による家庭内作業の状態把握
16:45 - 16:55		休憩（5分）
16:55 - 17:10	千葉 貴文	IMUを用いたジャイロオドメトリによる移動モジュールの運動制御
17:10 - 17:25	井手口 雄也	ホームロボットのための家庭内作業の解析と人間の家庭内作業動作の計測
17:25 - 17:40	今井 光	モジュラーホームロボットのためのリフトモジュールの設計に関する研究
17:40 - 17:55	三田 智博	自律着脱可能なアームモジュールに関する研究
17:55 - 18:10	大前 吉弘	ROSを用いたホームロボット動作生成システムの衝突判定機能に関する研究
18:10 - 18:15		総評（金宮教授）・閉会