

# 第137回 総研セミナー開催案内

下記のとおり「総研セミナー」を開催いたします。  
今回は、インテリジェントロボティクスセンターより講演をいたします。  
本セミナーには、本学の教職員はもちろん、学生、どなたでも自由に参加できますので、是非ご参集ください。

記

\*\*\*\*\*プログラム\*\*\*\*\*

開催日時：平成30年8月8日(水)13:30～16:10  
場 所：世田谷キャンパス新6号館1階61A教室

- 13:30 「はじめに」  
インテリジェントロボティクスセンター長 野中謙一郎
- 13:35 「明度と色度の独立処理による水中画像の強調」  
知識工学部 情報科学科 教授 田口 亮
- 休 憩
- 14:25 「不整地における脚車輪型移動ロボットのモデル予測荷重配分制御」  
工学部 機械システム工学専攻 修士2年 森廣 祐士
- 14:40 「局所最適解と衝突を考慮した複数無人航空機に対する被覆制御」  
工学部 機械システム工学専攻 修士2年 成勢 昌隆
- 14:55 「ウェーブレット変換に基づく要除細動波形識別アルゴリズム」  
知識工学部 情報工学専攻 修士2年 岡井 貴之
- 15:10 「A Computationally Efficient Whole-Body Motion/  
Force Controller Derived From a Closed-Chain Formulation」  
工学部 機械システム工学専攻 修士2年 渋谷 駿志
- 15:25 「VRP-GIに基づく動的二足歩行制御」  
工学部 機械システム工学専攻 修士2年 宮原 笙
- 休 憩
- 15:50 「物理シミュレーションとCGを用いた可視化」  
知識工学部 情報科学科 教授 向井 信彦
- 16:30 「おわりに」  
工学部 機械システム工学専攻 教授 金宮 好和

お問い合わせ先：総合研究所事務室 TEL 03-5706-3111