

第98回 総研セミナー開催案内

第10回 TCU Robotics Workshop



下記の要領で第10回TCU Robotics Workshopを開催いたします。
日頃のロボティクスに関連する研究成果の発表と議論を通して、研究活動のさらなる進展と研究者間の交流を深めるために、多数の皆さまのご参加をお願い申し上げます。

【開催概要・発表プログラム】

日時：2015年7月25日(土) 10:00-12:00

会場：東京都市大学 世田谷キャンパス 1号館地階 1BC教室

10:00 - 10:05	開会の辞	総合研究所 所長 丸泉 琢也
10:05 - 10:20	特異点適合法に基づく擬似逆行列の性質を利用した 冗長マニピュレータの逆運動学解法	機械システム工学専攻 宮田 将吾
10:20 - 10:35	宇宙ロボットにおける無反動制御のエネルギー効率の解析	機械システム工学専攻 曾根 大樹
10:35 - 10:50	人型ロボットの外乱および手先の作業に対する姿勢制御と 足部の力の最適化制御の統合	機械システム工学専攻 村松 雄基
10:50 - 11:00	休憩(10分)	
11:00 - 11:15	歩行器の転倒防止装置の開発	生体医工学専攻 上福元 裕一
11:15 - 11:30	脚車輪型移動ロボットのモデル予測制御を用いた荷重移動による 脚配置最適化 - 円旋回走行時における転倒予防 -	機械システム工学専攻 柳井 悠爾
11:30 - 11:45	脚車輪型移動ロボットの分散モデル予測制御	機械システム工学専攻 萩森 夕紀
11:45 - 12:00	閉会の辞	教授 野中 謙一郎

主催・運営：機械システム工学科ロボティックライフサポート研究室
佐藤准教授(E-mail: dsato@tcu.ac.jp)

電話：03-5707-0104

内線 3945