

プログラム

10:30-10:40 開会の挨拶

時 間	研究タイトル	所 属	発表者名
-----	--------	-----	------

第1セッション 座長担当：横国大 前田研究室

10:40-10:55	隠れマルコフモデルによるサルのリーチングタスク中の変則的動作検出に関する研究	横井研 B4	三浦 渉尊
10:55-11:10	2台の車両型移動ロボットから構成される協調搬送システムの制御—ベジェ曲線を用いた探索空間の構造化と動作計画—	山口研 M2	鈴木 龍一
11:10-11:25	避難誘導装置の効果の評価	浅間研 M1	加藤 利哉
11:25-11:40	ホイールローダによる大塊ハンドリング	大隅研 M1	不二原 拓也

11:40-13:30 昼 食 ・ 見学会

第2セッション 座長担当：青学大 山口研究室

13:30-13:45	水平作業台ディスプレイを用いた作業情報支援に関する基礎研究—情報提示位置の差異が作業者に及ぼす影響の調査—	杉 研 B4	西田 大樹
13:45-14:00	Genetically Optimizing Query Expansion for Retrieving Activities from the Web	太田研 M1	Karapetsas Eleftherios
14:00-14:15	多様な物体のケーシングベースト把持	前田研 B4	江川 智宏
14:15-14:30	マルチスリット光を用いた超小型距離画像センサの構築	梅田研 M1	岩崎 一也

第3セッション 座長担当：電機大 中村研究室

14:45-15:00	Collision avoidance of two manipulators using RT-Middleware	相山研 RS	Jianing Zhou
15:00-15:15	旅程作成支援システムに向けた訪日旅行者の観光行動分析	原 研 B4	荒谷 和慶
15:15-15:30	多点振動刺激を用いた義手の体性感覚フィードバック	横井研 D1	望月 大二郎
15:30-15:45	市街地での差分ステレオを用いた人流計測実験	梅田研 B4	柴田 雅聡

第4セッション 座長担当：成蹊大 小方研究室

16:00-16:15	魚型移動機構の制御 バネ系導入による特異姿勢下における推進力の補償	山口研 M1	竹田 敏之
16:15-16:30	局所経路情報と歩行者流情報を用いた移動ロボットナビゲーション手法の提案	浅間研 M1	熊原 渉
16:30-16:45	ワイヤ懸垂型三次元移動ハンドの開発	大隅研 M1	脇 政博
16:45-17:00	衣服特徴を用いた人物特定システムの検討	中村研 M1	大槻 雅文

第5セッション 座長担当：東大 新井・浅間研究室

17:15-17:30	高精度作業実現のためのマニピュレーターの各種精度の測定—測定機構の設計—	相山研 B4	櫻井 隆広
17:30-17:45	タンジェントバグアルゴリズムを利用した障害物回避モジュールの開発	小方研 B4	土橋 宙
17:45-18:00	小型移動ロボットによる台車を用いた大型物体の搬送	太田研 M1	作山 拓也

18:00-18:10 講 評

18:30-20:00 懇親会／表彰式