

## 平成 17 年度 先端ロボット工学合同ワークショップ プログラム

10:30 ~ 10:40 開会のあいさつ

### 第一セッション 座長担当 (相山研究室)

10:40 ~ 10:55	平行グリッパを用いた滑りを許容する物体の協調操り	大隅研 M1	浅見 大輔
10:55 ~ 11:10	マイクロ組立における部品の挙動解析	松元研 B4	築城 健太
11:10 ~ 11:25	把持動作における干渉駆動の理論とその応用に関する研究	横井研 B4	松本 史彦
11:25 ~ 11:40	動作認識の不確実性を考慮した能力推定	小方研 M1	山本 紗恵子

### 第二セッション 座長担当 (小方研究室)

11:50 ~ 12:05	触覚センサを用いたヒューマノイドロボットの足底センシング	大隅研 M1	五郎部 貴明
12:05 ~ 12:20	全方位画像による移動ロボットの自己位置計測の実装	松元研 B4	清水 秀章
12:20 ~ 12:35	ダイレクトティーチによる空間掃引を利用したロボット教示	前田研 B4	潮田 達也

12:35 ~ 14:00 昼食

研究室公開 (13:00 ~ 13:50)

大隅研究室(2号館4階 2410号室, 2号館5階 2524, 2530号室, 3号館B1階 3B120号室)

梅田研究室(2号館3階 2301, 2305, 2315号室, 3号館B1階 3B120号室)

### 第三セッション 座長担当 (松元研究室)

14:00 ~ 14:15	形態と制御の同時進化における脚数が移動距離に与える影響	横井研 B4	加毛 誠
14:15 ~ 14:30	ワイヤ駆動系におけるリンク機構の操り	大隅研 M1	加戸 通証
14:30 ~ 14:45	マニピュレータによる紙のめくりのための二次元紙モデル	相山研 B4	工藤 輝明
14:45 ~ 15:00	サービスエージェントの連鎖構造における サービスモデル操作の論理	新井研 B4	林 智治

### 第四セッション 座長担当 (横井研究室)

15:10 ~ 15:25	創造的サービス設計のための推論手法の提案	新井研 B4	後藤 洋平
15:25 ~ 15:40	小型距離画像センサを用いたヒューマノイドの平面領域検出	梅田研 B4	彦坂 直孝
15:40 ~ 15:55	円柱形インターフェースのサイズと操作方法の関係	太田研 B4	金指 央樹
15:55 ~ 16:10	個人の特徴抽出を利用した動的な映像による動線誘導	浅間研 B4	鳴海 拓志

### 第五セッション 座長担当 (太田研究室)

16:20 ~ 16:35	サービス工学における要求充足度の評価に関する研究	新井研 B4	吉光 陽平
16:35 ~ 16:50	衝突を利用するマニピュレーションにおける 撃力伝播軽減手法の提案	相山研 B4	富田 信悟
16:50 ~ 17:05	被災地上空からの動物体検出のための三次元地図取得	浅間研 B4	福田 一郎
17:05 ~ 17:20	爪の歪みを用いた指先接触力推定システム - 精度向上のための歪み分布分析 -	梅田研 M1	白井 雅憲

17:20 ~ 17:30 閉会のあいさつ

17:40 ~ 懇親会 (会場:1号館2階 1225号室)