

第16回知能メカトロニクスワークショップ

2011年9月2日(金), 3日(土) 高知工科大学

9月2日(金)

開会式 C102室

1室 (B106室)		2室 (B104室)	
10:10	開会式 C102室		
10:20~12:00	[A] VR、認識~ I 座長: 井門 俊(愛媛大学)	[B] 生体計測 座長: 劉 濤(高知工科大学)	
10:20	[A1] 肢体の加速度変化による転倒予測 真辺良祐, 王碩玉, 姜 銀来(高知工科大学)	[B1] 脚運動想起時の脳活計測を用いた歩行訓練システム開発 河内潤一郎, 王碩玉(高知工科大), 三浦直樹(東北工業大学), 姜銀来(高知工科大)	
10:40	[A2] 脳血流量変化によるBrain-Computer Interfaceのための意図推測法 島本博史, 王碩玉, 姜銀来(高知工科大学), 三浦直樹(東北工業大学)	[B2] 履き心地を考慮したウェアラブルな移動式フォースプレートの開発 黒岩敬生, 劉濤, 井上喜雄, 芝田京子(高知工科大学)	
11:00	[A3] 力覚インタラクション可能な仮想物体の手書きスケッチモデリング 山岡 正和, 井門 俊(愛媛大学)	[B3] カテーテル訓練システムを用いた力センサに関する研究 郭書祥, 北山良, 吉田俊一, 肖楠, 郭健(香川大学)	
11:20	[A4] 力覚VR空間におけるカップリング係数の自動決定に関する一検討 一色正晴, 村上研二, 木下浩二(愛媛大学)	[B4] EMG生体情報に基づく新型上肢用リハビリテーション用システムの基礎研究 郭書祥, 張松源, 宋智斌, 肖楠, 龐 牧野, 吉田俊一(香川大学)	
11:40	[A5] 視点変化物体像識別のためのHoughデータ照合 植野多貴(香川大学) 山口順一(香川大学)	[B5] ウェーブレットパケット分解を用いた上肢のEMG解析 郭書祥, 中塚雄太, 宋智斌, 張松源, 吉田俊一(香川大学)	

昼休憩(12:00~13:00)

13:00~14:40	[C] VR、認識~ II 座長: 大城英裕(大分大学)	[D] ロボットメカニズム・アクチュエータ~ I 座長: 岡 宏一 高知工科大学	
13:00	[C1] 全方向移動型歩行訓練機を用いた訓練時における加速度変化 松原有志, 王碩玉, 姜銀来(高知工科大学)	[D1] 正四面体無方向性ロボットの走行制御・製作 荒垣龍馬, 王 碩玉, 姜銀来(高知工科大学)	
13:20	[C2] VRシミュレータSAXES2における力覚提示装置FALCONの組込みに関する研究 宮内皓平, 井門俊(愛媛大学)	[D2] 球型水中ロボットの制御に関する研究 郭書祥, 三好椋雅, 林西川, 劉兆毅(香川大学)	
13:40	[C3] 粒子法による弾塑性体のモデリングと力覚シミュレーションに関する研究 海 寛仁, 井門 俊(愛媛大学)	[D3] 管内水中マイクロロボットの構造と特性評価に関する研究 山内康弘, 岡田拓哉, 郭書祥, 肖楠, 吉田俊一(香川大学)	
14:00	[C4] 距離画像計測に基づく把持可能性推定とそのケーブルバラ積みピッキングへの応用 佐藤玄, 金子俊一, 高氏秀則(北海道大学), 堂前幸康(三菱電機)	[D4] 可変磁路制御機構による2つの鉄球の非接触浮上に関する検討 中村豪太, 岡崎大洋, 鶴身輝, 岡宏一(高知工科大学)	
14:20	[C5] 洗濯物ハンドリングロボットのためのタウル種別判定アルゴリズム 北條達也, 秦清治, 林純一郎(香川大学), 濱田敏弘(香川県産業技術センター), 戸田晃明, 北條博崇(プレックス)	[D5] 永久磁石の直線駆動による非接触回転機構の残留磁気点モデルの考察 鶴身輝, 岡宏一(高知工科大学), 孫鳳(瀋陽工科大学)	

休憩(14:40~14:50)

14:50~16:10	[E] 制御 座長: 田中孝之(北海道大学)	[F] ロボットメカニズム・アクチュエータ~ II 座長: 郭 書祥(香川大学)	
14:50	[E1] フレキシブルマスタースレーブマニピュレータの受動性に基づく介在インピーダンスを用いた修正バイラテラル制御とその設計法 林宏徳, 森貴彦(岐阜工業高等専門学校)	[F1] Vibration Control with Linear Actuator and Permanent Magnet Phaisarn SUDWILAI, Koichi OKA, and Yuta HIROKAWA(高知工科大学)	
15:10	[E2] 全方向移動型歩行訓練機の運動制御~デジタル加速度制御法を用いた非線形時変摩擦による経路追従誤差の抑制~ 小山祐貴, 王碩玉, 姜銀来(高知工科大学), 石田健司(高知大学)	[F2] Forward Kinematic Analysis of 5 DOF Sweet Pepper Harvesting Robot Shivaji BACHCHE, Koichi OKA, Hideto SAKAMOTO(高知工科大学)	
15:30	[E3] 重心のずれを有する座位歩行訓練機の運動制御 渡辺悠人, 王碩玉, 譚仁鵬, 姜銀来(高知工科大学), 石田 健司(高知大学), 藤江正克(早稲田大学)	[F3] 新型エビ型水中マイクロロボット 郭書祥, 毛士廉, 石立偉, 吉田俊一, 肖楠(香川大学)	
15:50	[E4] 無人ヘリコプタの簡易操縦方法 三輪昌史, 木下健太郎(徳島大学)	[F4] 遊び心をとりにれたロボット教材の開発 西本澄, 上直直也, 藤井尚也, 藤本頌太, 阿部美菜, 澄川裕司(広島工業大学)	

休憩(16:10~16:20)

16:20~17:20	特別講演 「安全学の視点から原子力安全を観る」 向殿 政男 (明治大学) C102室 司会: 王碩玉(高知工科大学)		
-------------	---	--	--

移動

17:30~	懇親会(学生会館2階 教員ラウンジ)		
--------	--------------------	--	--

9月3日(土)

1室 (B106室)		2室 (B104室)	
9:50~11:50	[G] 生活支援 座長: 西本 澄(広島工大)	[H] 計測 座長: 秦 清治(香川大学)	
9:50	[G1] Intelligent stickの走行制御 山中健史, 王碩玉, 姜銀来(高知工科大学)	[H1] 知的アミューズメントロボットの実現 田中健介, 王碩玉, 姜銀来(高知工科大学)	
10:10	[G2] 電動義手用多関節モデルにおける拮抗制御 野村方哉, 益原絆(サカトモ株式会社), 西本澄(広島工業大学)	[H2] 全空間テーブル化手法による三次元形状計測における基準面移動システムの開発 今井彰仁, 梶谷明大, 藤垣元治(和歌山大学)	
10:30	[G3] 人間を模擬した電動義手用多関節モデルの開発 野村方哉, 益原絆(サカトモ株式会社), 西本澄(広島工業大学)	[H3] 加工機器搭載型形状計測装置のための三次元形状計測手法 李佳旭, 藤垣元治(和歌山大学), 宮川 直人, 南潔(株式会社アーツテックラボ), 周曉亮, 柏木淳司(柏木鉄工株式会社)	
10:50	[G4] 多リンクパワーアシストシステムの任意操作点における操作干渉力を考慮した直感的制御手法 洪川文哉, 田中孝之, 金子俊一(北海道大学), 吉藤拓土, 梶原秀一(釧路高専)	[H4] 月探査ローバの操作制御システム 西田信一郎, 若林幸子(宇宙航空研究開発機構)	
11:10	[G5] 筋骨格モデルによる上腕姿勢を考慮したインピーダンス制御に基づくパワーアシストシステム 中野基輝, 田中孝之, 金子俊一(北海道大学)	[H5] 手のひらサイズの可搬型赤外分光イメージングによる非整備環境計測 杠武彦, 鍵山紘康, 詫間崇史, 齊威, 堤良介, 乾明日香, 小島大輔, 西山 成, 石丸伊知郎(香川大学)	
11:30	[G6] 個人用知的移動体の安全走行のための注意区間検出 渡邊賢, 長尾確(名古屋大学)	[H6] 市販赤外線センサの検出率向上 立花邦彦, 岡宏一, 藤田敦大(高知工科大学)	

移動

12:00	授賞式・閉会式 C102室		
-------	---------------	--	--