

第6回北海道ロボット技術研究専門委員会学術講演会

協賛：計測自動制御学会北海道支部

日程：平成26年3月10日(月)

会場：北海道大学 工学部(札幌市北区北13条西8丁目)

参加登録費：無料

講演論文集：会員3,000円・非会員5,000円・学生員1,000円・一般学生3,000円

論文投稿料：一般5,000円，会員3,000円(2~6ページ，講演論文集1冊含む)

一般講演：各15分，質疑応答含む

一般講演

3月10日(月)

【13:30-15:00 軌道計画とSLAM 座長：奈良 博之(北大)】..... P.113

P11 センサの物理的特性を組み込んだ確率的な自己位置同定法の確立

佐藤雄太(北大), 江丸貴紀, 小林幸徳

P12 アスパラガス収穫ロボットの自己位置推定とその精度検証実験

綾村本忠(室蘭工大), 花島直彦, 楊波

P13 積分型ソナーリングを用いた人工ポテンシャル法による全方位移動ロボットの行動決定法

与能本俊也(北大), 江丸貴紀, 小林幸徳

P14 深度センサを用いた指差し認識・棚内物体の検出と移動ロボット・ハンドリングへの応用

塩濱教幸(北海学園大), 深谷健一

P15 Performance Comparison and Analysis of Path-Generating Regulator along a Passage by Adjusting Parameters

Bo YANG (Muroran-IT), Naohiko HANAJIMA and Mototada AYAMURA

P16 上肢ロボットの開発とそのエネルギー消費特性

佐藤仁是(苫小牧高専), 加島正, 菅原啓太

3月10日(月)

【15:30 – 17:00 人間機械系とロボット制御 座長：伊与田 健敏(創価大学)】……………P.133

P21 任意点操作可能なパワーアシストシステムの操作点インピーダンス修正による操作性向上

渋川文哉(北大), 田中孝之

P22 非常時におけるロボットサービス実現のための取り組み

平賀大雪(はこだて未来大), 仲尾裕樹, 鈴木昭二

P23 移動ロボットのための環境変化により視点変化を伴う遠隔操作インタフェース

三河正彦(筑波大), 斉田智也, 吉川由李子(筑波大大学院), 藤澤誠(筑波大)

P24 セミアクティブサスペンションを有する移動ロボットの運動制御シミュレーション

大河原琢真(北大), 小林幸徳, 江丸貴紀

P25 複数周波数成分を有する周期運動のスキルアシストのための拡張型周期入力制御の開発

吉藤拓土(北大), 田中孝之, 日下聖

P26 合成超広角カメラを用いた遠隔操作ロボットの走行支援のための方向提示

薬師寺尚也(はこだて未来大), 鈴木昭二

特別講演会(計測自動制御学会北海道支部主催)

日時: 3月9日(日) 13:00 – 14:30

会場: 北海道大学工学部 アカデミックラウンジ3

講師: 和田 雅昭 教授(公立はこだて未来大学)

題目: ここまでできる海の情報活用術

懇親会

日時: 2014年3月9日(日) 18:30 – 21:00

会場: 札幌駅近隣にて予定

著作権について

本論文集の1 – 112ページの論文は第46回計測自動制御学会北海道支部学術講演会に投稿された論文, 113 – 155ページの論文は第6回日本ロボット学会北海道ロボット技術研究専門委員会学術講演会に投稿された論文となっております。なお, 1 – 112ページの論文の著作権は, 計測自動制御学会に帰属いたします。