

オープンラボ・若手研究発表会プログラム

開催日 : 11月28日(木) 午後14:00~16:00

開催場所 : 産業技術記念館 ホールA <http://www.tcmit.org/>

オープンラボ

1. 岐阜大学工学部機械工学科知能制御システム工学講座 佐々木・伊藤研究室

Web : <http://www.ics.human.gifu-u.ac.jp/index.html>

2. 名古屋大学大学院工学研究科機械理工学専攻 宇野研究室

Web : http://www.uno.nuem.nagoya-u.ac.jp/index_jp.htm

講演題目 : 脳の運動制御メカニズムに基づく知能システムの設計と制御

香川 高弘 (名古屋大学)

3. 名古屋大学大学院工学研究科算理工学専攻 古橋研究室

Web : <http://www.cmplx.cse.nagoya-u.ac.jp/index.html>

講演題目 : データに潜むトピックの抽出技術 佐々木謙太郎 (名古屋大学)

: 脳波による文字入力システム 河合康平 (名古屋大学)

4. 豊橋技術科学大学機械工学系 ロボティクス・メカトロニクス研究室

Web : <http://www.rm.me.tut.ac.jp/>

5. 豊橋技術科学大学機械工学系 計測システム研究室

Web : <http://is.me.tut.ac.jp/pukiwiki/>

講演題目 : 信号・画像処理にもとづく計測システムの構築とその応用

加藤 毅 (豊橋技術科学大学)

若手発表会

1. 患者の筋電信号による筋電義手制御に関する研究

粥川 正康 (岐阜大学)

2. 足運搬ロボットの階段歩行

栗田 大 (豊橋技術科学大学)

3. 筋電位からの手動作推定における SVM カーネル・パラメータについての
実験的考察

乾 大祐 (岐阜大学)

4. リーチングの運動学習と視覚に基づく大きさ認識の変化に関する研究

西尾 真吾 (岐阜大学)

- 5.交差点右左折時におけるドライバの運転行動解析
香川 亮太 (豊橋技術科学大学)
- 6.バス用ドライブレコーダの開発とデータ解析
佐々木大慶 (豊橋技術科学大学)
- 7.円弧レールを有するクレーンの単純な動作軌道による残留振動抑制
羽田一茂 (豊橋技術科学大学)
- 8.IPMC アクチュエータを用いた魚型ロボットの開発
中嶋雄太 (豊橋技術科学大学)
- 9.画像音声統合インタフェースにおける自己位置推定の検討
上甲大貴 (豊橋技術科学大学)
- 10.ドライバの視線計測の高精度化
石川智規 (豊橋技術科学大学)
- 11.深度センサを用いたムカデ型多脚歩行ロボットの経路計画
岸俊道 (名古屋大学)
- 12.BEMS における車載蓄電池の充放電計画とシミュレーション実験
佐々木良介 (名古屋大学)