

2021年度先端ロボット工学合同ワークショッププログラム

2021年12月11日（土）13:00-18:00

セッション1 13:10-14:10

開始時刻	発表番号	大学	研究室	学年	氏名	題名
13:10	1-1	東京電機大学	中村研究室	M2	大月 一輝	実環境画像とCAD モデルで構築されたデータセットを利用した工場内カート検出に関する基礎検討
13:25	1-2	横浜国立大学	前田研究室	B4	上久木田 治毅	センサレスin-hand ケーシングマニピュレーションに基づく汎用パーツフィーダの実現
13:40	1-3	東京大学	山下研究室	M1	Rom Parnichkun	MimeticSNAIL: A Deep Reinforcement Learning Framework for Imitation
13:55	1-4	中央大学	梅田研究室	M1	眞嶋 宗一郎	コマンド空間及び複数ジェスチャにより家電を操作するシステムの構築

セッション2 14:25-15:25

14:25	2-1	中央大学	大隅研究室	M1	粕谷 樹生	4本のワイヤを用いたワイヤ懸垂システムの姿勢制御
14:40	2-2	東京大学	太田研究室	M1	江藤 人拓	歩行開始動作における先行随伴性姿勢調節の有効性の検証
14:55	2-3	前橋工科大学	朱研究室	M1	澤入良樹	バックドライブ性に基づいたコンプライアンス制御が可能な積載部の高さ保持機能を持つ定駆動力リフト台車の開発
15:10	2-4	筑波大学	相山研究室	B4	長田 悠太郎	VR遠隔操作における振動を用いた接触点方向提示手法の検証

セッション3 15:40-16:40

15:40	3-1	東京大学	山下研究室	M1	藤野 裕太郎	環境中の放射線源をランドマークとして用いたSLAM
15:55	3-2	筑波大学	相山研究室	B4	宮本 七星	把持安定度が把持対象物の初期位置誤差に対する把持成功率に与える影響の実機検証
16:10	3-3	東京大学	浅間研究室	M1	高宮 秀徳	クローラ型移動ロボットの非固定球形障害物乗り越え動作戦略の検討
16:25	3-4	中央大学	梅田研究室	D2	顔 世荀	3次元点群データの位置合わせのための深層学習を用いた部分的特徴抽出

セッション4 16:45-17:50

16:45	討論・懇談@oVice					
-------	-------------	--	--	--	--	--