

会議名称：日本機械学会主催 ロボティクス・メカトロニクス講演会 2017

(2017 JSME Conference on Robotics and Mechatronics / ROBOMECH 2017 in Fukushima)

開催場所：ビッグパレットふくしま (〒963-0115 福島県郡山市南二丁目 52 番地)

開催期間：平成 29 年 5 月 10 日(水)～13 日(土)

備考：各項の最後尾に記した xAx-Xxx などの記号は「発表番号（講演論文集にも記載）」を示す。

渋谷 恒司, 上野 直人, 岡本 拓樹, 古川 誉晃; 馬型 4 脚ロボット後脚の軽量化,
1A1-C07

保坂 峻晶, 篤田 航, 島津 圭汰, 堤 一義; アクティブサスペンション型脚モジュールを用いた 4 脚走行ロボットの走行制御, 1P1-B07

周防 典幸, 岡崎 顕生, 堤 一義; 電磁クラッチを用いた アクティブサスペンション型 1 脚ロボットの連続跳躍, 1P1-B08

渋谷 恒司, 北川 克也; 馬型 4 脚歩行ロボットの CPG 設計, 1P1-C09

村松 悠哉, 渋谷 恒司; 脳波信号を用いた移動ロボットの操作に関する研究 ～脳波計測システムの開発～, 1P2-N09

石本 浩之, 森島 大智, 渋谷 恒司; バイオリン演奏ロボットに関する右ハンドの開発,
2A2-F01

西村 友之, 土本 凱斗, 渋谷 恒司; バイオリン演奏ロボットの研究 ～左手指によるビブラート音の生成～, 2A2-F02

山本 裕之, 渋谷 恒司; シリコンゴムを用いた小型浮力調整装置を搭載した実験機体の設計, 2P1-F10

谷口 貴一, 小村 篤生, 谷 直人, 堤 一義; 強化学習に基づく 4 脚走行ロボットの目標地点到達のための歩容生成, 2P1-G02

桑原 滉平, 土田 晃, 松本 猛, 堤 一義; 身体バランス制御能力評価・訓練デバイスにおける回転運動の訓練効果, 2P2-P11