

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 2018

(2018 JSME Conference on Robotics and Mechatronics / ROBOMECH 2018 in Kitakyusyu)

開催場所：北九州国際コンベンションゾーン

(〒802-0001 福岡県北九州市小倉北区浅野 3 丁目 9-30)

開催期間：平成 30 年 6 月 2 日(土) ～ 5 日(火)

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。

福原裕志，松本拓人，谷口貴一，堤一義：強化学習を用いた 4 脚走行ロボットの斜面における移動方策の獲得， 1A1-C18

村松悠哉，永峰拓弥，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 -脳波信号の解析と BCI システムの構築-， 1A1-E12

永瀬純也：一脚型受動走行機構の安定性解析， 1A1-K03

岩本友貴，山本裕之，渋谷恒司：小形浮力調整装置を搭載した水中ロボットの開発， 2P1-B11

西村友之，石本浩之，渋谷恒司：バイオリン演奏ロボットの開発 -熟練者の音量変化の分析とロボット指の設計-， 2P2-D17

小管堅渡，佐伯興盛，西村友之，渋谷恒司：バイオリン演奏ロボットの開発 -組み込み型モータ駆動システムの構築-， 2P2-D18

永瀬純也，福永二三佳：索状フレキシブルローラの開発， 2P2-H08

古川誉晃，渋谷恒司，上野直人：12 自由度を有する 4 脚型ロボットの設計・製作， 2P2-J01