

日本ロボット学会 ヒューマンセントリックロボティクス研究専門委員会 第十三回若手研究会

日本ロボット学会ヒューマンセントリックロボティクス研究専門委員会は、2年ぶりとなる若手研究会を開催致します。本会では、博士・修士課程等在籍学生からの6件の発表に加えて、最近九州・中国近辺へ赴任された若手研究者からの5件の発表を予定します。広くロボット研究者、学生等による参加を頂ければと思います。参加費無料ですので、皆様方からのご参加をお待ちしております。

【日時】 2022年1月28日（金）13:00～17:00

【実施形態】 Zoomによるオンライン開催

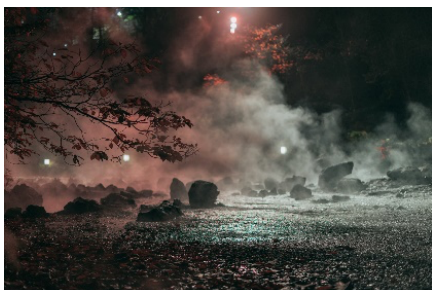
【参加方法】 ご参加希望者は、下記お問い合わせ先へメールにてお知らせ下さい。

【参加費】 無料

【Web】 <http://amd.mech.kyushu-u.ac.jp/HCR/>

【運営】 九州大学 荒田純平（幹事），野上大史，D.S.V. Bandara

【問い合わせ】 hcr@amd.mech.kyushu-u.ac.jp



第十三回若手研究会プログラム

学生発表時間 25 分（発表 20 分、質疑 5 分を目安にして下さい）

若手研究者発表時間 15 分（発表 10 分、質疑 5 分を目安にして下さい）

時間	講演者	所属	役職・ 学年	講演タイトル
13:00- 13:05	幹事・荒田純 平	九州大学		ご挨拶, 講演進行に関するご案内等
第一部 学生発表				
13:05- 13:30	松本 耕平	九州大学 システム情報科 学府情報知能工学専攻	D3	予測状態表現に基づく深層強化学習を用いた動的環境における移動ロボットナビゲーション
13:30- 13:55	藤木 拓人	九州大学工学府 機械工学専攻	D2	直列アドミッタンス・インピーダンス制御による応答性の向上
13:55- 14:20	夏 久云	九州大学工学府 機械工学専攻	D3	時系列 CNN を用いたマイクロ手術ロボットにおける力覚計測に関する研究
14:20- 14:45	Mavinkurve Ujjal Krishnanand	九州大学工学府 機械工学専攻	M2	Energy-based control of rigid parallel series elastic actuator
14:45- 15:10	ALAHMAD, Raji	九州工業大学	D3	A Puzzle-Based Products Sorting Strategy for Logistics Warehouses
15:10- 15:35	田中 良樹	九州工業大学	D3	ケーブル拘束型海中ロボットを用いた長期観測手法の提案
休憩時間（10 分間）				
第二部 若手研究者発表				
15:45- 16:00	本田 功輝	九州大学大学院工学研究 院 医工連携・健康長寿学講 座	助教	ヒトの筋肉への振動刺激と電気刺激による”動き”の感覚の生起
16:00- 16:15	金田 礼人	九州大学工学研究院 機械工学部門	助教	キツツキの舌に学ぶ柔軟な伸縮屈曲ロボットアーム
16:15- 16:30	安 琪	九州大学大学院システム 情報科学研究院情報理工 学専攻 情報知能工学部門	准教授	ヒトの運動メカニズムの理解と診断・支援システムの開発
16:30- 16:45	西川 鋭	九州大学工学研究院 機械工学部門	准教授	スポーツ応用を目指す軽量・俊敏な空気圧ロボット
16:45- 17:00	富永 萌子	西日本工業大学	助教	ロボットサッカーを題材とした人間-ロボット協調システムに関する研究

* ご不明な点は、幹事：hcr@amd.mech.kyushu-u.ac.jp までお問い合わせください。