

計測自動制御学会 東北支部 第 328 回研究集会

期日：2020 年 3 月 16 日(月)

会場：Web 開催 ※詳細については、後ほど連絡いたします。

問合せ先：東北大学 杉田典大

E-mail: [norihiro.sugita.d6@tohoku.ac.jp](mailto:norihiro.sugita.d6@tohoku.ac.jp)

プログラム (○印は講演者, 講演 15 分・討論 5 分)

13:00~14:00

- 328-1 フリークライミングロボットのための不整地登攀実験環境の設計と開発  
○宇野 健太郎(東北大学), 錦織 広樹(東北大学), Arthur Candalot(東北大学),  
Louis Mamelle(Sorbonne University), 吉田 和哉(東北大学)
- 328-2 離散 Data Swarm Clustering による位相保存性の検討  
○宮城島 悠太(日本大学), 岩井 俊哉(日本大学)
- 328-3 湖沼調査用小型水中ロボットの開発  
~グライダー型の小型模型機の試作と基本特性の確認~  
○西出 航陽(福島大学), 情野 瑛(福島大学), 高橋 隆行(福島大学)

14:10~15:10

- 328-4 垂直降下型湖底泥サンプリング用小型水中ロボットの要素技術の開発  
~水中モータを用いたスラストモジュールの改良~  
○糸井 雄祐(福島大学), 情野 瑛(福島大学), 高橋 隆行(福島大学)
- 328-5 コーティング式触覚センサにおける接触位置推定法の改良  
○石倉 雅也(福島大学), 情野 瑛(福島大学), 高橋 隆行(福島大学)
- 328-6 信号の周波数変換による位相限定相関関数の挙動の変化  
○佐藤 有弥(東北大学), 八巻 俊輔(東北大学), 吉澤 誠(東北大学)