

計測自動制御学会 東北支部 第 339 回研究集会

期日：2022 年 10 月 28 日(金) 13:30～15:20

会場：Web 開催

<https://zoom.us/j/95210962270?pwd=ZFdOWmExV0xHQkdJK2xOODNVbUJ0UT09>

ミーティング ID: 952 1096 2270

パスコード: 296802

現地世話人：山形大学 村松 鋭一

問合せ先：東北大学 湯田 恵美 (庶務幹事)

E-mail: emi.a.yuda@tohoku.ac.jp

プログラム (○印は講演者, 講演 12 分・討論 3 分)

13:30～13:35 開会挨拶

13:35～13:50

339-1 NIPAM ゲルのアクチュエータ化に向けた繊維強化に関する研究

○高橋 匠, 戸森 央貴(山形大学)

13:50～14:05

339-2 McKibben 型人工筋肉を用いた介護リフトの設計

○佐藤 巧哉, 戸森 央貴(山形大学)

14:05～14:20

339-3 軸方向繊維強化型空気圧ゴム人工筋肉における空気漏れがリップルに与える影響の調査

○瀬野 航生, 戸森 央貴(山形大学)

14:20～14:35

339-4 座標変換を用いた剛体の姿勢制御

○大門 誠, 村松 鋭一(山形大学)

14:35～14:50

339-5 移動ロボットの自己位置推定と制御

○渋谷 溪太, 村松 鋭一(山形大学)

14:50～15:05

339-6 マイクロ電磁クラッチによるソフトロボットハンドの腱駆動制御系

○神津 貫太, 水戸部 和久(山形大学)

15:05~15:20

339-7 深層強化学習により獲得される二脚步容遷移にみられるヒステリシス現象

○古関 駿介, 沓澤 京, 大脇 大, 林部 充宏(東北大学)