

第2回北陸ロボシンポジウム 開催概要

オープニング

創設メンバー (Ho Anh-Van, 渡辺 哲陽)

スロット1

遠隔操作ロボットとリハビリロボットの関係

小柳 健一 教授 (富山県立大学)

最先端ロボットハンド: 駆動源淘汰設計論による機能拡張ロボット機構

西村 斉寛 助教 (金沢大学)

Unified Solutions for Visual-Tactile Perception Transition toward
Multimodal and Cross-modal Sensing Paradigm

Nhan Huu Nguyen 助教 (JAIST)

《ポスターライトニングトーク①》

【1-A】松本 創大 (JAIST)

吸着面積が可変可能な吸着型ソフトロボットハンド

【1-B】赤坂 啓輔 (金沢大学)

ドローン搭載用途向け軽量高可搬ロボット指の開発

【1-C】Nguyen Thanh Khoi (JAIST)

ROtation-based Soft grippEr (ROSE)

【1-D】森 翔太 (金沢大学)

高速把持を可能とした過負荷防止ローラ指の開発

【1-E】柳澤 拓馬 (金沢大学)

“凍結把持”の強さを左右する要因の検討

【1-F】Chen Daiyannan (JAIST)

FEM Stress Analysis for Mobile Robot Localization Using Pressure
Sensors Under Floor

【1-G】坂本 悠輔（金沢大学）

ハーネス配策の為のロボットハンドマニピュレータ開発

スロット2

触覚センサのロボット応用事例（へび型（災害対応）ロボット，産業用ロボット，ホームサービスロボット）

鈴木 陽介 准教授（金沢大学）

《ポスターライトニングトーク②》

【2-A】石須 滉大（JAIST）

深い接触を許容するビジョンベース触覚センサを用いた回転物体における初期滑り検知

【2-B】斎藤 晃平（金沢大学）

紐状物体との接触状態を推定可能な円筒型触覚センサの開発

【2-C】Pham Tien Hung（JAIST）

Collision Dynamics of Motorized Deformable Propellers for Drones

【2-D】Nam Phuong Dam（JAIST）

Shape-Changing Soft Robotic Skin with Vision-based Tactile Sensing for Human-Robot Interaction

【2-E】益野 勇魚（金沢大学）

近接覚センサによる GPIS を用いた立体物の形状推定

【2-F】田村 太一（JAIST）

空気圧ゴム人工筋肉の内部画像処理による自己センシング手法の開発

【2-G】小池 光範（金沢大学）

小型モータに取り付け可能な サイクロイド減速機の開発

【2-H】伊藤 崇良（金沢大学）

近接覚とビジョンを併用したセンシング手法の開発

スロット3

産業用ロボットの高度化の取り組み

辻 徳生 准教授 (金沢大学)

過酷な環境における移動ロボット

池 勇勲 准教授 (JAIST)

布でできた流路による更衣支援

渡辺 哲陽 教授 (金沢大学)

《ポスターライトニングトーク③》

【3-A】 山田 龍之介 (金沢大学)

LUV 色空間とラプリアンフィルタによるケーブルセグメンテーション

【3-B】 新井 希望 (金沢大学)

断面形状が変化するチューブに対して適用可能なソフトコネクタ

【3-C】 上田 雅典 (金沢大学)

柔軟グリッパとペグ自転機構によるペグインホール

【3-D】 Jiaheng Lu (JAIST)

Autonomous Navigation with Route Opening Capability Based on Deep Reinforcement Learning by Material Recognition

【3-E】 NGUYEN, Duy Long (JAIST)

Development of a Sustainable PnueNet Soft Actuator Based on Konjac Glucomannan with Reprogrammable Selective Actuation Functions

【3-F】 中野 駿良 (金沢大学)

カラー画像と深度情報からの透明物体の形状・位置・姿勢推定

【3-G】 林 輝 (金沢大学)

脳組織の破壊兆候を検知する小型レトラクタの開発

【3-H】 三原 篤志 (金沢大学)

ウェアラブル体表面検査装置の開発

【3-1】 福島 涼太（金沢大学）

コアンダ効果を利用した形状適応機構の開発