

第 32 回  
先端ロボット工学合同ワークショップ 講演予稿集

(非公開資料)

2024 年 11 月 30 日  
於 横浜国立大学

## 講演プログラム

### 第1セッション（司会：東京大学 山下・安・濱田研究室）

- デジタルヒューマンを用いた室内事故リスク可視化 —機械学習に基づく姿勢生成の導入— ..... 山本怜（横国大 前田研 B4）
- 手指・手首・肘の複合動作を可能にする 標的化筋肉再神経分布を利用した上腕筋電義手の開発 ..... 上島凌（横国大 加藤研 M1）
- 強化学習を用いたヒューマノイドロボット全身移動運動獲得及び動作制御手法  
..... 福光健介（東京理科大 吉田研 M2）
- 摺動機構を備えた連結点を有する四輪操舵型移動ロボットによる協調搬送—フォームクロージャー形成のための制御— ..... 真壁優太（青学大 山口研 M1）

### 第2セッション（司会：東京電機大学 中村研究室）

- 積込待機時間中の準備作業を考慮した油圧ショベルの掘削動作計画  
..... 松田恭岳（東大 山下・安・濱田研 M2）
- 4本のワイヤを用いたワイヤ懸垂システムの開発 ..... 山本大貴（中央大 大隅研 M1）
- 遠隔操作による微細ワイヤの把持・操作手法の提案 ..... 近谷柊人（筑波大 相山研 B4）

### 第3セッション（司会：中央大学 大隅研究室）

- 5つの車軸と3つのステアリングを有する連結車両システムの制御-合成荷台の形態維持を考慮したポテンシャル法に基づく経路計画- ..... 野口航貴（青学大 山口研 M1）
- 異なるシステム間の知識共有のための生産システムの保全記録の記述・蓄積方法の提案  
..... 藤生拓真（東大 太田研 M1）
- 多関節アームの望みの手先剛性を実現するための可変剛性機構の改良  
..... 深田祐希（筑波大 相山研 B4）

### 第4セッション（司会：東京大学 太田研究室）

- ツールチェンジャとARマーカーを用いた作業対象とモバイルベースの機械的接続  
..... 木次勇登（筑波大 相山研 B4）
- 深層学習モデルを用いた衣服の縫製パターン生成 ..... 鈴木ひかる（中央大 梅田研 B4）
- 3指ハンド型ロボット鉗子を用いた泌尿器外科手術のための Dual Robotic Surgery System の実現 ..... 小林歩輝（横国大 加藤研 M2）