

2019年度 機械電子制御メジャー 論文題目

- 視空間ベースビジュアルサーボによる Eye-in-hand 型と Eye-and-hand 型のデータ融合を用いた制御
- 球殻内で二輪駆動するロボットの路面性状が走行に及ぼす影響
- 高分子圧電膜を応用したエアカップリング超音波探触子の開発に関する研究
- 視空間ベースビジュアルサーボによる冗長移動マニピュレータの可操作度を考慮したリーチング制御
- 連動関節を有するツリータイプシステムのダイナミクスと制御
- ソフトロボティクスによるソフトフィンガーの作製と順運動学を用いたシミュレーションの研究
- 狭空間での作業のための赤外線型近接センサを内蔵した多指ロボットハンドの開発
- 非プリーモデルにおける筋骨格ロボットアームの PCSA を用いた剛性制御に関する研究
- 複数の移動 RGB-D カメラと HMD を用いた遠隔操作のための映像生成
- 筋隆起計測による前腕義手の動作識別法
- 全方位カメラを用いた視空間ベースビジュアルサーボによる全方向移動ロボットの制御
- 前後操舵型移動体を用いた後輪操舵制御による目標経路に対する追従性能の検証
- 点群データの位置合わせを用いた段差認識手法
- 複数の距離センサと双腕ロボットによる持ち替えに基づく全周 3 次元形状計測法の開発
- 空間マッピングを用いたロボットアーム制御による遠隔超音波探傷
- 平行グリッパによるローラチェーン組付け戦略
- 複数の質点が一方向に連鎖するマス・ばね・ダンパ系の波動解析・波動制御
- トレイ隅部に供給された部品を平行スティック指汎用ハンドにより把持するための操作戦略
- FPGA を用いたデュアルクォータニオン演算モジュールの開発
- 映像脈波による肌状態評価の可能性検討
- 平行グリッパを用いたタイミングベルトの組付け手法
- プリズムを用いた水中復光路単眼ステレオ視の研究
- ツリータイプシステムの構造設計のためのチェーン行列の符号化に関する研究
- 超音波探傷における隣接欠陥検出に対するスパースモデリングの適用
- 全方位カメラを用いた視空間ビジュアルサーボの研究
- シャドウグラフ法を用いた丸棒断面における超音波伝搬挙動の可視化
- 三次元方向への回転を考慮した部品の姿勢遷移解析
- 汎用的な低自由度平行スティック指ハンドの機構設計のための把持解析
- 促進反復療法を用いた手指リハビリ装置の開発

- 表面SH波音弾性法を用いた主応力方向特定に関する研究
- 片側車輪の押し付けによる多軸操舵型車両の段差の利上げとその運動計画
- RGB-D像による近傍の物体識別法に関する研究