

〔国際会議発表〕

発表研究者	福岡工業大学 工学部 知能機械工学科 助教 榎田 諭	2192107
参加会議	International Conference on Control, Automation and Systems (ICCAS 2019)	
開催場所	済州・韓国	
出張期間	2019年10月15日～2019年10月17日	
発表論文	Homogeneous Quantitative Measure of Caging Grasps with both Geometrical and Mechanical Constraints ケーシング把持における幾何学的拘束と力学的拘束の両方を同時に評価する手法	

概 要：

立石科学技術振興財団の国際交流助成（国際会議発表）を受け、ICCAS 2019に参加し、研究発表を行った。本会議は韓国の制御・ロボット・システム学会（ICROS）主催の、制御と自動化システムに関する研究発表と議論のなされる場で、毎年、約500件の論文が発表されている。本会議に参加する目的は、ICROSと計測自動制御学会（SICE）の合同オーガナイズドセッションにて自身の研究発表を行うことである。本セッションは日本および韓国の機関に所属する研究者らの交流を兼ねており、特定領域に限定することなく広範な分野への知見を広げることに寄与するものである。日本における制御・ロボット・システム分野における研究のプレゼンスを強調するうえでも参加の意義が大きい。この合同セッションは3セッションにわたって18件の発表があった。報告者は本セッションにて、ロボットによる物体操作において必要となる物体拘束手法について、その一つであるケーシングに関する研究発表を行った。

ここでは力学解析に基づいて物体拘束の性能を評価する手法を提案し、その内容を議論した。必ずしもロボティクスの特長領域を専門とする研究者ばかりではなかったものの、提案手法の意義やその詳細について多くの質問が挙げられ、興味を引くことができたものと思われる。なお、本研究発表の会議論文はIEEE Explorerにて公開されている。<https://doi.org/10.23919/ICCAS47443.2019.8971548>

本国際会議発表にあたり、多大なご支援を賜りましたことに心より感謝申し上げます。