

## プログラムの訂正

### セッションの変更

(変更前)

2D3-13 油圧式 4 脚 4 輪移動ロボットの全身運動制御

立命館大学 玄相昊、○井田裕介、植田晃介、株式会社クボタ 石川淳一、平岡実

(変更後)

3C2-13 油圧式 4 脚 4 輪移動ロボットの全身運動制御

立命館大学 玄相昊、○井田裕介、植田晃介、株式会社クボタ 石川淳一、平岡実

(変更前)

1B5-06 義手への触覚付与に向けた皮膚伝播振動遮断部の実装

名工大 ○鬼頭 勇氣、田中 由浩、国リハ研 河島 則天、大阪工大 吉川 雅博

2A3-10 アクチュエータを用いた提示デバイスによる人から人への情報伝達手法の提案

愛知工科大 ○永野 佳孝、名工大 藤本 英雄

(変更後)

1B5-06 アクチュエータを用いた提示デバイスによる人から人への情報伝達手法の提案

愛知工科大 ○永野 佳孝、名工大 藤本 英雄

2A3-10 義手への触覚付与に向けた皮膚伝播振動遮断部の実装

名工大 ○鬼頭 勇氣、田中 由浩、国リハ研 河島 則天、大阪工大 吉川 雅博

(変更前)

1D3-04 自動組立を指向したロボットの動作計画

大阪大学 ○万 偉偉、原田 研介、産総研 金広 文男

3A2-14 凸分解を用いたロボットによる組立作業のためのツール選択手法

大阪大学 ○中山 賢斗、万 偉偉、Ramirez-Alpizar Ixchel、原田 研介

(変更後)

1D3-04 凸分解を用いたロボットによる組立作業のためのツール選択手法

大阪大学 ○中山 賢斗、万 偉偉、Ramirez-Alpizar Ixchel、原田 研介

3A2-14 自動組立を指向したロボットの動作計画

大阪大学 ○万 偉偉、原田 研介、産総研 金広 文男