

IEEE ICRA 2015 での海外論文発表



目で見る
海外論文発表

夏原裕也*

Presentation at IEEE ICRA 2015

Key Words : ICRA, Robotics, Manipulation

<参加会議名> IEEE International Conference on Robotics and Automation 2015

<開催場所> アメリカ合衆国ワシントン州シアトル

<渡航期間> 2015年5/26 ~ 5/31

<発表タイトル>

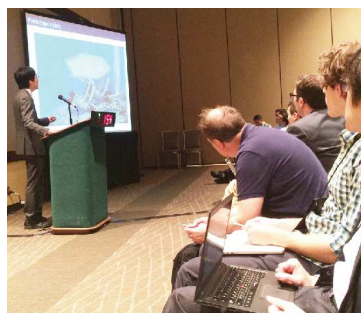
Dynamic Nonprehensile Manipulation by Using Active-passive Hybrid Joint with Nonparallel Axes

2015年5月26日から5月30日まで、アメリカのシアトルで開催されたIEEEのICRA2015というロボット工学とオートメーションに関する国際会議に参加しました。私にとって初めての海外渡航なので嬉しくある反面、英語が不得手なためコミュニケーションが成立するか不安でした。しかし5月28日の発表では私が大学院で取り組んでいるロボットによる物体移動の研究について発表し、チェアマンの方にImpressive! (印象的) と評価していただきました。また、インタラクティブセッションでは実験機を用いて研究紹介し、質疑応答を通して本研究に関する提言を頂きました。他の研究者の方々は発表、研究内容ともにレベルが高く、大変強い刺激を受けました。

ICRAの会場では各企業が様々なロボットを展示していました。双腕型ロボットやクアドロータなど、業界の最先端のものばかりでした。その中で展

示されていた手術用ロボットを操作させていただくことができました。初心者でもコインに輪ゴムを巻く器用な動作ができ、海外企業の技術力の高さを体感しました。クロージングレセプションは航空博物館で行われ、学生や教授の方と交流し研究や実験機の開発過程などの貴重な話を聞くことが出来ました。

今回の国際会議は就職活動の時期と重なっていたため、将来の方針についても考えさせられました。今日の企業はグローバルに活躍できる人材を求めており、就職してからも海外に出張、駐在することになると思います。そのため、海外の研究者の方々と交流し議論した経験は大きな自信となりました。今後は、より英会話能力を上げて、海外の方と協力してプロジェクトに取り組み、世界という舞台で活躍できる研究者になりたいと思います。



• 発表の様子



• インタラクティブセッション



*Hiroya NATSUHARA

1991年4月生
大阪大学 工学部 応用理工学科卒業
(2014年)

現在、大阪大学大学院工学研究科 機械工学専攻 知能機械部門 金子・東森研究室 博士前期課程2年
学士 機械工学

TEL : 06-6879-7333

FAX : 06-6879-4185

E-mail : natsuhara@hh.mech.eng.osaka-u.ac.jp



• 手術用ロボットの展示



• クロージングレセプション