

関連業績一覧

印刷論文

1. Hirohiko Arai, Tomohito Takubo, Yasuo Hayashibara, Kazuo Tanie: "Human-Robot Cooperative Manipulation Using a Virtual Nonholonomic Constraint", Proc. of 2000 IEEE Intl. Conf. Robotics and Automation, 4064-4070, 2000.
2. 田窪 朋仁, 荒井 裕彦, 谷江 和雄, 林原 靖男: "人とロボットによる長尺物の協調運搬 (仮想非ホロノミックによる水平面内の制御手法)", 日本機械学会論文集 C 編, 66-648, 2677-2684, 2000.
3. Tomohito Takubo, Hirohiko Arai, Kazuo Tanie: "Virtual Nonholonomic Constraint for Human-Robot Cooperation in 3-D space", Proc. of 2000 IEEE Intl. Conf. Intelligent Robots and Systems, 300-305, 2000.
4. Tomohito Takubo, Hirohiko Arai, Kazuo Tanie: "Human-Robot Cooperative Handling Using Virtual Nonholonomic Constraint in 3-D space", IEEE Intl. Conf. Robotics and Automation, 2680-2685, 2001.
5. 田窪 朋仁, 荒井 裕彦, 林原 靖男, 谷江 和雄: "人とロボットによる長尺物の協調運搬 (仮想非ホロノミックによる3次元空間内の制御手法)", 日本機械学会論文集 C 編, 68-667, 906-913, 2002.
6. Tomohito Takubo, Hirohiko Arai, Kazuo Tanie: "Control of Mobile Manipulator Using a Virtual Impedance Wall", Proc. of IEEE Intl. Conf. Robotics and Automation, 3751-3756, 2002.
7. Tomohito Takubo, Hirohiko Arai, Yasuo Hayashibara, Kazuo Tanie: "Human-Robot Cooperative Manipulation Using a Virtual Nonholonomic Constraint", International Journal of Robotics Research, International Journal of Robotics Research, 21-5, 541-553, 2002.

口頭発表

1. 田窪 朋仁, 荒井 裕彦, 谷江 和雄: "仮想非ホロノミック拘束による人間とロボットの協調搬送", 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'99, 1P2-75-106, 1999.

2. 田窪 朋仁, 荒井 裕彦, 谷江 和雄: "仮想非ホロノミック拘束による人間とロボットの協調運搬", 機械技術研究所研究発表会ロボット技術分野, 1999.
3. 田窪 朋仁, 荒井 裕彦, 谷江 和雄: "人間とロボットによる長尺物の協調運搬～並進力のみによる実現～", 第17回日本ロボット学会学術講演会, 399-400, 1999.
4. 田窪 朋仁, 荒井 裕彦, 谷江 和雄: "仮想非ホロノミック拘束を用いた物体の協調昇降", 機械技術研究所研究発表会ロボット技術分野, 2000.
5. 田窪 朋仁, 荒井 裕彦, 谷江 和雄: "仮想非ホロノミック拘束を用いた物体の協調昇降", 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'00, 2A1-76-111, 2000.
6. 田窪 朋仁, 荒井 裕彦, 谷江 和雄: "仮想非ホロノミック拘束を用いた3次元空間内の協調搬送", 機械技術研究所研究発表会ロボット技術分野, 2000.
7. 田窪 朋仁, 荒井 裕彦, 谷江 和雄: "仮想非ホロノミック拘束を用いた3次元空間内の協調運搬", 第18回日本ロボット学会学術講演会, 1354-1355, 2000.
8. 田窪 朋仁, 荒井 裕彦, 林原靖男, 谷江 和雄: "仮想非ホロノミック拘束を用いた長尺物の協調運搬", 第6回知能メカトロニクスワークショップ, 21-26, 2001.
9. 田窪 朋仁, 荒井 裕彦, 谷江 和雄: "仮想非ホロノミック拘束を用いた協調運搬-移動ベースを含めた動きの検証-", 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'01, 2A1-H2, 2001.
10. 田窪 朋仁, 荒井 裕彦, 谷江 和雄: "仮想インピーダンス壁を用いた移動台車とマニピュレータの協調制御手法", 第19回日本ロボット学会学術講演会, 1J32, 2001.
11. 田窪 朋仁, 荒井 裕彦, 林原 靖男, 谷江 和雄: "人とロボットによる長尺物の協調運搬-仮想非ホロノミック拘束を用いた制御手法-", 第7回ロボティクスシンポジア, 227-232, 2002.
12. 田窪 朋仁, 荒井 裕彦, 谷江 和雄: "仮想拘束の位置を変更する協調運搬制御手法", 第20回日本ロボット学会学術講演会, 2F11, 2002.

関連特許

1. 特許番号 第3099067号
 公開番号 特開2000-343469
 出願番号 特願平11-153158
 荒井裕彦, 谷江和雄, 田窪朋仁
 「物体協調運搬ロボットの制御方法及びその装置」

その他

1. Yasuo Hayashibara, Yukinobu Sonoda, Tomohito Takubo, Hirohiko Arai, Kazuo Tanie: "Assist System for Carrying a Long Object with a Human -Analysis of a Human Cooperative Behavior in the Vertical Direction-", Proc. of 1999 IEEE Intl. Conf. Intelligent Robots and Systems, 695-700, 1999.
2. Hyoung-Ki Lee, Tomohito Takubo, Hirohiko Arai, Kazuo Tanie: "Control of Mobile Manipulators for Power Assist System", Proc. of 1999 IEEE Intl. Conf. System, Man and Cybernetics, 989-994, 1999.
3. Hyoung-Ki Lee, Tomohito Takubo, Hirohiko Arai, Kazuo Tanie:" Control of mobile manipulators for power assist systems", Journal of Robotic Systems, 17-9, 469-477, 2000.
4. 林原 靖男, 園田 幸信, 田窪 朋仁, 荒井 裕彦, 谷江 和雄: "人とロボットによる長尺物の協調運搬 (人の協調行動に基づく鉛直平面の制御方法の検討)", 日本機械学会論文集 C 編, 67-653, 162-169, 2001.