

学会報告書



報告者：小牟田清俊（修士2年）

◆ 学会概要

Conference on Reconfigurable Mechanisms and Robots (ReMAR 2012)という再構築可能な機構、ロボットに関する研究を中心とした国際会議です。

78本の論文が受理され、再構築可能な機構設計を中心とし、医療分野への応用、さらには制御手法に関するセッションなどに分かれ発表が行われました。中国やイギリスを中心とし世界各国から参加者が集まっていました。



◆ 学会の様子

“Design and Application of Robotics Systems”というセッションで、“Transparency Analysis of A Force Sensorless Master-Slave Control by Force Feedback Based Virtual Impedance Controller with Time Delay”という論文について発表してきました。私にとっては初めての国際学会であり、発表の前は非常に緊張しました。質疑応答では回答は出来ましたが、より丁寧に答えることも出来たと感じており、この経験を活かし更なる向上を目指したいと考えています。

一日目の夜には学会会場の近くにある”Zhuangwang Palace”という観光地でレセプションが、二日目の夜には”Gou-Bu-Li-Restaurant”でバンケットが開催されました。レセプションでは中国の歴史建造物を、またバンケットでは豪華なコース料理を堪能でき、非常に貴重な体験をすることができました。

また、学会参加者の中で日本人が先生と私の2人という環境であり、日本人の考え方や文化などに非常に興味を持って下さる方が多くその話題により交流を図ることができたことは非常に新鮮でした。



◆ 万里の長城観光

学会終了後、万里の長城に行く学会のツアーに参加しました。世界的にも有名な世界遺産に実際に行くことができ、非常に貴重な体験をさせて頂きました。最後になりましたが、このような貴重な機会を提供して下さった発表論文の第一著者である堀江亮介さん、海外に行き慣れていない私に対して多大なるサポートをして下さった村上先生に感謝しております。

