

学 位 論 文 公 聴 会

午前

日 時 : 2月 24日 (火) 10時00分~12時00分
午後

場 所 : 桂キャンパス CクラスターC3棟 講義室2、ならびに、遠隔セミナー形式 (遠隔セミナー形式で参加を希望される場合は、必要な情報をお知らせしますので、komorim@me.kyoto-u.ac.jpまでご連絡ください)

講演者 : 工学研究科機械理工学専攻

徐 晃 (XU HUANG)

論文題目 :

Trajectory Tracking Control and Mechanism Development of an Omnidirectional Mobile Robot
with Slidable Wheels

(スライダブルホイールを有する全方向移動ロボットの軌道追従制御および機構開発)