

第12回ロボティクスシンポジア

最優秀論文賞

井上貴浩 殿 平井慎一 殿

貴殿が本シンポジアにおいて発表された

柔軟指による物体操作のダイナミクス

は、本シンポジアプログラム委員会ならびに表彰委員会にて厳正な審査を行った結果、新たなロボティクス研究の方向性を示唆し、今後の本分野での発展に寄与する最も優秀な論文と認められました。よってここに表彰いたします。

平成19年3月15日

第12回ロボティクスシンポジア
実行委員長 木村 哲也
プログラム委員長 倉林 大輔