

加藤大暉

研究業績	受賞名／資金名／特許情報	学会名／論文掲載誌名	発表名／論文タイトル	著者／受賞者	URL等
受賞	YOUNG RESEARCHER AWARD	ASPEN2022	Inverse Kinematics Selection Algorithm for 6-DOF Manipulator Based on Neural Network to Pass Through the Singular Point	Daiki Kato	https://aspen2022.com/
特許	出願番号：特願2022-14064 出願日：2022年9月5日 発明者：廣垣俊樹, 青山栄一, 加藤大暉 発明の名称：多関節ロボットのオフライン ティーチング方法、プログラム、多関節ロ ボット、および、情報処理装置 出願人：同志社大学	—	—	—	—