

平成8年度 林・岩附研究室第1回研究成果報告会プログラム

期 日 : 平成8年9月5日(木曜日)

会 場 : 大岡山百年記念館2階第1会議室

セッション1: インパイロボット (9:30~10:05)

9:30~9:45 「ねじ原理管内移動
作業マイクロロボットの研究」
緒方 誠 (機械知能システム学科4年)

9:45~10:05 「組立式大型管内走行
作業ロボットの基礎研究」
三箇 雅雄 (生産機械工学専攻修士1年)

セッション2: 多自由度ロボット (10:05~10:55)

10:05~10:20 「ランダム運動素子による
超多自由度ロボットの研究」
奈良 力 (機械知能システム学科4年)

10:20~10:35 「構成ユニットの反射運動に基づく
超多自由度ロボットの運動制御」
見波 弘志 (機械知能システム学科4年)

10:35~10:55 「網構造形態可変ロボットの開発」
外山 洋 (生産機械工学専攻修士1年)

休憩 (10分)

セッション3: 運動機構 (11:05~12:00)

11:05~11:20 「冗長複ループ空間マニピュレータの
運動制御」
芳賀 継彦 (機械知能システム学科4年)

11:20~11:40 「弾性多節空間マニピュレータの振動解析」
新井 寛 (生産機械工学専攻修士2年)

11:40~12:00 「遊星歯車を傾斜させた3K型不思議遊星
歯車機構減速機の太陽歯車と内歯車の理想の歯形」
堀 光平 ((株)東芝 研究開発センター)

12:00~12:10 午前中のセッション全体に関する討論

食事・休憩

セッション4: アクチュエータ・センサ

(13:40~14:30)

13:40~13:55 「二次元超音波アクチュエータを用いた
回転・リニアモータの研究」
仁平 祐治 (芝浦工業大学機械工学第2学科4年)

13:55~14:10 「レーザスペckル干渉計による
2次元面内変位の測定」
高柳 秀樹 (機械知能システム学科4年)

14:10~14:30 「小型走査型2次元イメージセンサの開発」
後藤 博史 (オムロン(株) 中央研究所)

休憩 (10分)

セッション5: サイレント工学 (14:40~15:50)

14:40~14:55 「MRIの3重円筒構造部の
サイレント化に関する研究」
小島 格 (機械知能システム学科4年)

14:55~15:10 「大型車両用の静音化を目標とする
形状最適化の研究」
平山 功一 (機械知能システム学科4年)

15:10~15:30 「空気加振される平板からの
音響放射パワーの推定」
福田 匠 (生産機械工学専攻修士1年)

15:30~15:50 「網状リブを持つ薄板の
振動・放射音響特性に関する研究」
遠藤 伸貴 (生産機械工学専攻修士2年)

休憩 (15分)

セッション6: サイレント工学 (16:05~17:00)

16:05~16:20 「こおろぎの発音メカニズムの工学的解明と
サイレントへの応用に関する研究」
李 承燮 (研究生)

16:20~16:40 「モード合成法を用いた
音響放射パワーの推定とサイレント化の研究」
斎藤 正毅 ((株)スズキ, 研究生)

16:40~17:00 「音響放射パワー最小構造化の研究
-音響放射パワーが最小となる構造の探索とその特徴-」
香川 美仁 (生産機械工学専攻博士2年)

17:00~17:15 午前,午後の全セッションに関する討論

17:30~19:00 懇親パーティー (無料)

発表時間 15分, 討論 5分 (ただし一部の発表時間は10分)

自由に御討論下さい