平成9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9年9月5日(金曜日)

会　場 ： 大岡山百年記念館2階第1会議室

セッション1： インパイプロボット (9:40～10:25)

9:40～ 9:55「ねじ原理管内移動作業マイクロロボットの研究」
山口　敏明 （ 修士1年 ）

9:55～10:10「管内移動作業ロボットのヘッド駆動機構の研究」
宮崎　純 （ 東京農工大学　修士1年 ）

10:10～10:25「組立式大型管内走行作業ロボットの研究」
三箇　雅雄 （ 修士2年 ）

休　憩

セッション2： サイレント工学Ｉ (10:35～11:23)

10:35～10:47「大型車両用歯車の静音化を目標とする形状最適化の研究」
稲垣　洋輔 （ 学部4年 ）

10:47～10:59「MRI円筒構造部のサイレント化の研究」
水上　敦司 （ 学部4年 ）

10:59～11:11「コオロギの翅の発音メカニズムの工学的解明とサイレント化への応用に関する研究」
安富　暁 （ 学部4年 ）

11:11～11:23「平板の支持条件と放射効率の関係の研究」
江木　格 （ 学部4年 ）

11:23～11:35 午前中のセッションに関する討論

食 事・休 憩

セッション3： サイレント工学II (13:00～13:45)

13:00～13:15「減衰材を貼付した平板からの音響放射パワーの推定」
福田　匠 （ 修士2年 ）

13:15～13:30「磁性制振材の制振特性の解明」
半坂　征則 （ 社会人博士1年
(財)鉄道総合技術研究所 ）

13:30～13:45「音響放射パワー最小構造化の研究」
香川　美仁 （ 博士3年 ）

休　憩

セッション4： アクチュエータ・センサ (14:00～14:39)

14:00～14:12「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」
木ノ内　雅人 （ 芝浦工業大学　学部4年 ）

14:12～14:24「四開口法レーザスペックル干渉計による二次元面内変位の測定」
森園　寧 （ 学部4年 ）

14:24～14:39「マイクロスキャナを用いたスパイラル走査型小型細管内壁形状検出センサ」
後藤　博史 （ オムロン(株) 中央研究所 ）

休　憩

セッション5： 多自由度ロボット (14:55～15:37)

14:55～15:07「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」
竹村　佳也 （ 学部4年 ）

15:07～15:22「サーボ特性を考慮した弾性多節空間マニピュレータの振動解析」
福馬　洋平 （ 修士１年 ）

15:22～15:37「網構造形態可変ロボットの研究」
外山　洋 （ 修士2年 ）

休　憩

セッション6： 運動機構 (15:55～16:37)

15:55～16:07「パラレルマニピュレータ型ワークテーブルの研究」
平沢　栄司 （ 学部4年 ）

16:07～16:22「冗長複ループ空間マニピュレータの運動制御」
芳賀　継彦 （ 修士１年 ）

16:22～16:37「重力振子法による歯車対の正確な歯面摩擦係数の測定」
堀　光平 （ (株)東芝　研究開発センター ）

16:37～16:55 全セッションに関する討論

17:00～19:00 懇親会

※発表時間　　学部生‥‥7分，　その他‥‥10分

※討論時間　　5分