

平成10年度 林・岩附研究室第2回研究成果報告会プログラム

期 日 : 平成10年12月18日(金曜日)

会 場 : 石川台1号館2階 253号室(機械知能システム学科 セミナー室)

発表時間 : 10分(学部4年生は7分), 討論時間...5分

セッション1: インパイロボット (10:00~10:54)

10:00 ~ 「展開・組立式大型管内走行作業ロボット台車における走行安定性の向上」

鈴木 大城郎 (学部4年)

10:12 ~ 「ねじ原理移動作業マイクロロボットの目の研究」

清水 俊成 (学部4年)

10:24 ~ 「管内移動作業マイクロロボットのヘッド駆動機構の研究」

宮崎 純 (東京農工大・修士2年)

10:39 ~ 「段差通過が可能な「ねじ原理」移動作業マイクロロボットの研究」

山口 敏明 (修士2年)

休憩

セッション2: アクチュエータ・多自由度ロボット (11:10~11:49)

11:10 ~ 「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」

川崎 格 (芝浦工業大・学部4年)

11:22 ~ 「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」

三浦 隆未 (学部4年)

11:34 ~ 「超多自由度ロボットの学習制御」

周 健 (修士1年)

食事・休憩

セッション3: 多自由度ロボット (13:30~14:27)

13:30 ~ 「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2年)

13:45 ~ 「網構造形態可変ロボットの研究」

細野 美玲 (修士1年)

14:00 ~ 「パラレルマニピュレータ型ワークテーブルの研究」
林 和弘 (学部4年)

14:12 ~ 「冗長複ループ空間マニピュレータの総合」
芳賀 継彦 (修士2年)

休憩

セッション4: サイレント工学 (14:45~15:39)

14:45 ~ 「4開口法レーザスペックル干渉計による2次元面内変位の測定」

岩下 貴之 (学部4年)

14:57 ~ 「コオロギ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」

飯銅 誠喜 (学部4年)

15:09 ~ 「HDDケースの騒音を最小にする形状最適化」

稲垣 洋輔 (修士1年)

15:24 ~ 「制振材を貼付した平板からの音響放射パワーの推定」

加藤 慎一 (修士1年)

休憩

セッション5: サイレント工学 (15:55~16:40)

15:55 ~ 「分布加振力が作用する積層板の音響放射パワーの推定とそのサイレント化に関する研究

- MRI診断装置のサイレント化 - 」

秋田 直宏 (博士1年)

16:10 ~ 「拘束型磁性制振材の研究」

半坂 征則 (社会人博士2年)

16:25 ~ 「音響放射パワー最小構造化の研究」

香川 美仁 (博士3年)

16:40~17:00 全セッションに関する討論

17:00~19:00 懇親会