

平成14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15年2月28日(金曜日)

時 間 : 発表 13:00~17:30, 懇親会 17:30~19:00

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)

セッション1: 冗長ロボットの機構と制御 (13:00~14:15)

13:00~ ご挨拶

13:05~ 「関数表現された相対変位拘束を与える多自由度対偶の総合」
高見 英華 (学部4年)

13:20~ 「複ループ過アクチュエータ機構の運動制御」 植村 千尋 (学部4年)

13:35~ 「低自由度ユニットを連結した超多自由度ロボットの運動制御」
西坂 法文 (修士1年)

13:55~ 「ラーメン構造物モデルに基づく多自由度弾性マニピュレータの振動解析」
國枝 宏希 (修士2年)

セッション2: サイレント工学 (14:30~16:00)

14:30~ 「4開口法レーザスペckル干渉計の2次元面内変位の実時間計測」
岩村 通隆 (修士1年)

14:50~ 「4開口法レーザスペckル干渉計による2次元面内変位測定機の高精度化」
松浦 大輔 (学部4年)

15:05~ 「凹凸形状付加による薄肉平板の音響放射パワーの低減化」
久保 博義 (学部4年)

15:20~ 「凹凸形状が付加された薄板構造物の近似解析と音響放射パワーの推定」
河村 裕樹 (修士1年)

15:40~ 「円板型MRIのサイレント化の研究」 糸 智和 (修士2年)

セッション3: 冗長ロボットの機構と制御 (16:15~17:30)

16:15~ 「空間閉ループ機構の剛性解析」 服部 匡史 (学部4年)

16:30~ 「冗長複ループ空間マニピュレータの運動制御」 高村 徹 (修士1年)

16:50~ 「線形制御則に基づく超多自由度ロボットの学習制御」
島田 洋一 (修士2年)

17:10~ 「弾性要素を有する網構造ロボットの運動制御」 北村 友勝 (修士2年)

17:30~19:00 懇親会

(発表時間 : 修士 15分, 学部 10分, 質疑応答 : 5分)