

平成15年度 岩附研究室 第1回研究成果報告会プログラム

期 日 : 平成15年9月12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~ 「管内移動作業ロボットの姿勢安定化走行制御」 宮下 雄基 (学部4年)

13:20~ 「能動ベッドの開発」 松本 浩志 (学部4年)

13:35~ 「運動情報伝播に基づく多自由度過アクチュエータ機構の運動制御」
植村 千尋 (修士1年)

13:55~ 「線形制御則に基づく超多自由度ロボットの学習制御」
松浦 大輔 (修士1年)

セッション2: サイレント工学 (14:30~15:45)

14:30~ 「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」
池田 拓郎 (学部4年)

14:45~ 「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2年)

15:05~ 「仮想加振力に基づく音響放射パワーの推定と構造最適化」
佐藤 秀男 (修士1年)

15:25~ 「4開口法レーザスペクル干渉計による2次元面内変位の実時間計測」
岩村 通隆 (修士2年)

セッション3: 冗長ロボットの機構と制御 (16:00~17:15)

16:00~ 「棒渡り式平面移動ロボットの運動制御」 大久保勇也 (学部4年)

16:15~ 「空間閉ループ弾性リンク機構の振動解析」 星野 竜二 (修士1年)

16:35~ 「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2年)

16:55~ 「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)