

## 平成15年度 岩附研究室 第2回研究成果報告会プログラム

期 日 : 平成16年3月4日(木曜日)

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 I123講義室

### 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  
~ 音響パワーを目的関数とした最適解の実験検証と減衰を考慮した最適化 ~」  
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振動解析と  
凹凸形状最適化への応用」  
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ck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 勇哉 (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)