

## 平成16年度 岩附・岡田研究室 第2回研究成果報告会プログラム

期 日 : 平成17年3月4日(金曜日)

時 間 : 発表 13:00~17:15, 懇親会 17:30~19:00

会 場 : 石川台1号館6階 655号室(機械知能システム学科 セミナー室)

13:00 ~ 開会の挨拶

### セッション1: サイレント工学 (13:05~13:35)

13:05~ 「4開口法レーザスペックル干渉計による2次元面内変位の実時間測定」  
稲木 壮吾 (学部4年)

13:20~ 「凹凸形状最適配置による薄板構造物の音響放射パワーの低減化  
—節と加振点の相対位置関係を目的関数とした最適化—」  
倉本 吉和 (学部4年)

### セッション2: ロボット機構の解析と設計 (13:50~14:50)

13:50~ 「二足歩行ロボットのための重心補正機能を有する二重球面股関節の設計」  
小鹿 幸司 (修士1年)

14:10~ 「閉ループ空間リンク機構のシステム解析」 佐藤 秀男 (修士2年)

14:30~ 「空間閉ループ弾性リンク機構の振動解析」 星野 竜二 (修士2年)

### セッション3: 力学的表現に基づく知能ロボットの運動制御 (15:05~15:55)

15:05~ 「力学特性の大きな変化を伴う非線形力学系のアトラクタ設計による  
運動生成」 王 健強 (学部4年)

15:20~ 「環境との力学的相互作用のための機構開発  
—歩行ロボットの蹴りだし機構と推進力制御—」 梅木 健太郎 (学部4年)

15:35~ 「抽象化空間の結びつけによるシンボル創発」 池田 拓郎 (修士1年)

### セッション4: 超多自由度ロボットの機構と制御 (16:10~17:10)

16:10~ 「弾性要素を有する超多自由度ロボットの位置と力のハイブリッド制御」  
一倉 直由 (修士1年)

16:30~ 「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2年)

16:50~ 「誤差履歴線形和学習に基づく超多自由度ロボットの運動制御」  
松浦 大輔 (修士2年)

17:10 ~ 閉会の挨拶

17:30~19:00 懇親会

(発表時間 : 修士 12分, 学部 7分, 質疑応答 : 8分)