

平成18年度 岩附・岡田研究室 第1回研究成果報告会プログラム

期 日 : 平成18年9月8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: 力学系に基づく制御 (13:05~14:20)

13:05~「ロボットの身体記号・運動記号の設計とその実体化表現」 渡辺 将旭 (学部4年)

13:20~「記号空間に基づくアナロジーとロボットの運動創発への応用」

池田 大輔 (修士1年)

13:40~「力学系の引き込みによる群ロボットのフォーメーション制御」

王 健強 (修士2年)

14:00~「連続衝撃加振される薄板構造物への入力パワーの統計的評価と

凹凸付加による騒音低減化設計」

倉本 吉和 (修士2年)

セッション2: マイクロアクチュエータとダイナミクス関連 (14:40~15:55)

14:40~「マイクロ繊毛アクチュエータ群の製造法に関する研究」 田辺 龍太 (学部4年)

14:55~「マイクロ繊毛アクチュエータ群の運動制御」

西田 吉人 (修士1年)

15:15~「機構的優位性を利用したヒューマノイドロボットの安定化制御則」

森田 堅次郎(修士1年)

15:35~「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」

鈴木 嘉明 (修士2年)

セッション3: ロボットの機構と制御 (16:15~17:25)

16:15~「構造的特異性を利用した駆動伝達機構開発とロボットへの応用」

紀 晋太郎 (学部4年)

16:30~「弾性脚のワイヤ駆動による位置と剛性の同時制御ならびに

多足移動ロボットへの応用」

尾上 知道 (学部4年)

16:45~「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」

特手 孝典 (修士1年)

17:05~「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 (博士2年)

17:25 ~ 閉会の挨拶

17:30 ~ 19:00 懇親会

(発表時間 : 博士・修士 12分, 学部 7分, 質疑応答 : 8分)