

平成19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19年9月18日(火曜日)

時 間 : 発表 13:00~18:00, 懇親会 18:30~19:30

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 ~ 「多自由度弾性パラレルロボットの冗長活用制御」 甘利 友也 (学部4年)

13:20 ~ 「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2年)

13:40 ~ 「記号に基づく身体・運動の区別化とコントローラ設計」 渡辺 将旭 (修士1年)

14:00 ~ 「記号空間に基づくアナロジーと運動創発への応用」 池田 大輔 (修士2年)

セッション2: ダイナミクス関連とマイクロアクチュエータ (14:35~16:10)

14:35 ~ 「空間閉ループ弾性リンク機構の振動解析」 花岡 裕介 (修士1年)

14:55 ~ 「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」
久嶋 肇 (修士1年)

15:15 ~ 「不規則衝撃加振力の確率モデルに基づく薄肉筐体の音響放射パワーの
推定とその低減化設計」 雪下 洋輔 (学部4年)

15:30 ~ 「マイクロ繊毛アクチュエータ群によるアクチュエーション」 尾上 知道 (修士1年)

15:50 ~ 「マイクロ繊毛アクチュエータ群の作成と運動制御」 西田 吉人 (修士2年)

セッション3: ロボットの機構と制御 (16:25~18:00)

16:25 ~ 「非線形ばね特性を利用したロボットの運動生成」 菅谷 侑司 (学部4年)

16:40 ~ 「機構的優位性を持つヒューマノイドロボット身体進化」
清水 洋介 (修士1年)

17:00 ~ 「機構的優性を有するヒューマノイドの歩行安定化制御則開発」
森田 堅次郎 (修士2年)

17:20 ~ 「Stabilization Control of Wheeled In-pipe Mobile Robot」
Savaruj Naramonthon (修士1年)

17:40 ~ 「超多自由度ロボットの学習制御」 松浦 大輔 (博士3年)

18:00 ~ 閉会の挨拶

18:30 ~ 19:30 懇親会

(発表時間 : 博士・修士 12分, 学部 7分, 質疑応答 : 8分)