

平成19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20年2月29日(金曜日)

時 間 : 発表 13:00~18:20, 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 (13:05~14:29)

13:05 ~ 「弾性冗長閉ループロボットの剛性分布制御」 甘利 友也 (学部4年)

13:23 ~ 「弾性要素を有する多自由度リンク機構の出力変位と剛性の制御」
特手 孝典 (修士2年)

13:46 ~ 「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)

14:06 ~ 「力学的特性を保存した状態空間写像とそれに基づくアナロジーによる
コントローラ設計」 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 (14:40~16:21)

14:40 ~ 「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)

15:00 ~ 「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測定」
久嶋 肇 (修士1年)

15:20 ~ 「不規則衝撃加振される薄肉構造物の過渡放射音の近似推定」
雪下 洋輔 (学部4年)

15:38 ~ 「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)

15:58 ~ 「マイクロ繊毛アクチュエータ群の作成と駆動制御」 西田 吉人 (修士2年)

セッション3: ロボットの機構と制御 (16:35~18:19)

16:35 ~ 「関節の受動的柔らかさにおける非線形性を利用した四脚ロボットの運動制御」
菅谷 侑司 (学部4年)

16:53 ~ 「機構的優位性を持つヒューマノイドロボットの身体進化」 清水 洋介 (修士1年)

17:13 ~ 「機構的優位性を有するヒューマノイドロボットの設計・試作とその運動制御」
森田 堅次郎 (修士2年)

17:36 ~ 「Stabilization Control of Wheeled In-pipe Mobile Robot」
Savaruj Naramonthon (修士2年)

17:56 ~ 「超多自由度ロボットの冗長性活用制御」 松浦 大輔 (博士3年)

18:20 ~ 閉会の挨拶

18:30 ~ 19:30 懇親会

(発表時間 : 博士・修士2年 15分, 修士1年 12分, 学部 10分, 質疑応答 : 8分)