

平成20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20年9月19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 (13:05~14:23)

13:05 ~ 「弾性要素を有する超多自由度ロボットの柔軟性制御」 寺嶋 延浩 (修士1年)

13:25 ~ 「群集心理のマイクロ・マクロモデリングとこれに基づくアメニティ設計」
本間 良幸 (修士1年)

13:45 ~ 「アナロジーによる運動制御のための力学解析と状態空間写像」
宮崎 哲郎 (学部4年)

14:00 ~ 「軌道アトラクタに基づくコントローラの
身体・運動要素への分解と組み合わせによる設計」 渡辺 将旭 (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 (14:40~16:11)

14:40 ~ 「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2年)

15:03 ~ 「秋の虫の鳴き音の感性工学的検討とその能動騒音制御への応用」
高岡 峻一 (学部4年)

15:18 ~ 「薄肉構造物の入力パワーを低減させる振動モード形的设计」
金 達志 (学部4年)

15:33 ~ 「マイクロ繊毛アクチュエータの製造法に関する研究」 前田 全啓 (学部4年)

15:48 ~ 「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2年)

セッション3: ロボットの機構と制御 (16:30~18:14)

16:30 ~ 「空間閉ループ弾性リンク機構の振動解析」 花岡 裕介 (修士2年)

16:53 ~ 「衝撃吸収のための非線形剛性機構開発」 武石 純 (学部4年)

17:08 ~ 「高度機能化行動体としてのヒューマノイドロボット制御」 芥川 浩之 (修士1年)

17:28 ~ 「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2年)

17:51 ~ 「Autonomously Controlled Wheeled In-Pipe Mobile Robot with Posture Sensing」
Savaruj Naramonthon (修士2年)

18:20 ~ 閉会の挨拶

18:30 ~ 19:30 懇親会

(発表時間 : 修士2年 15分, 修士1年 12分, 学部 7分, 質疑応答 : 8分)