

平成20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21年3月5日(木曜日)

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 (13:05~14:35)

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)

13:29 ~ 「群のマイクロ/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)

13:53 ~ 「運動特性を保存した非線形状態空間写像とアナロジーに基づくコントローラ設計」

宮崎 哲郎 (学部4年)

14:11 ~ 「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結合による
運動創発」

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 (14:50~16:32)

14:50 ~ 「プロファイルセンサを用いた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)

15:14 ~ 「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)

15:32 ~ 「薄肉構造物の不規則衝撃加振時の入力パワーを低減する静音化設計」

金 達志 (学部4年)

15:50 ~ 「マイクロ繊毛アクチュエータ群の静電植毛」

前田 全啓 (学部4年)

16:08 ~ 「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 (16:45~18:15)

16:45 ~ 「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)

17:09 ~ 「閉リンク系を用いた非線形剛性のための機構総合と衝撃吸収への応用」

武石 純 (学部4年)

17:27 ~ 「高度機能化行動体としてのヒューマノイド制御」

芥川 浩之 (修士1年)

17:51 ~ 「ヒューマノイドロボットにおける機構的優位性を用いた運動制御の容易化」

清水 洋介 (修士2年)

18:15 ~ 閉会の挨拶

18:30 ~ 19:30 懇親会

(発表時間 : 修士 15分, 学部 9分, 質疑応答 : 9分)