

## 平成21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21年9月8日(火曜日)

時 間 : 発表 13:00~17:15, 懇親会 17:30~18:30

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: ロボットの制御 (13:05~14:15)

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2年)

13:30 ~ 「場の最適化による避難誘導のための人員配置」 安藤 輝尚 (学部4年)

13:50 ~ 「群の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2年)

セッション2: サイレント工学とダイナミクス関連 (14:25~15:55)

14:25 ~ 「秋の虫の鳴き音を規範とした機械騒音の快音化能動制御」

藤山 智史 (学部4年)

14:45 ~ 「入力パワーの最小化に基づく不規則衝撃加振される薄肉構造物の静音化設計」

モハマド シャヒル (学部4年)

15:05 ~ 「空間閉ループ弾性リンク機構の振動解析」

野田 拓 (修士1年)

15:30 ~ 「動力学に基づく衝撃吸収のための非線形剛性機構開発」

武石 純 (修士1年)

セッション3: 力学系に基づく制御 (16:05~17:15)

16:05 ~ 「軌道アトラクタに基づいた運動の分節化と伝達の楽譜作成」

グエン ブーンドン (学部4年)

16:25 ~ 「状態空間写像と時間概念の抽象化に基づいた身体・運動の一致性評価」

宮崎 哲郎 (修士1年)

16:50 ~ 「軌道アトラクタに基づく運動の力学的解明」

渡辺 将旭 (博士1年)

17:15 ~ 閉会の挨拶

17:30 ~ 18:30 懇親会

(発表時間 : 博士・修士 15分, 学部 10分, 質疑応答 : 10分)