

## 平成22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23年3月4日(金曜日)

時 間 : 発表 13:00~17:50, 意見交換会 18:00~20:30

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 (13:05~14:13)

- 13:05~「群のマクロモデルに基づいた群誘導」 安藤 輝尚 (修士1年)  
13:22~「弾性リンク-ヒンジ一体型機構の総合」 赤澤 慧 (修士1年)  
13:39~「軌道アトラクタを用いた健常歩行への歩行同調による歩行補助装具の開発」  
藤山 智史 (修士1年)  
13:56~「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2年)

### セッション2 (14:25~15:27)

- 14:25~「イベント空間における人の群のモデル化と空間設計」 茂木 祐一 (学部4年)  
14:40~「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」  
藤本 大樹 (学部4年)  
14:55~「関節ローカルフィードバックを持つロボットの動的姿勢制御」  
長谷川 将臣 (学部4年)  
15:10~「力学的アナロジーに基づくロボットの運動創発」 宮寄 哲郎 (修士2年)

### セッション3 (15:40~16:46)

- 15:40~「弾性要素を有する冗長ロボットの研究」 馬 帥 (修士2年)  
15:57~「4開口法レーザースペックル干渉計による2次元面内変位の実時間測定」  
水谷 雄一 (学部4年)  
16:12~「マイクロ繊毛アクチュエータ群の外周電極製作」 武子 友美 (修士2年)  
16:29~「2足ロボットの遊脚着地位置制御と蹴りだし力制御による歩行運動の安定化」  
芥川 浩之 (修士2年)

セッション4 (16:55~17:44)

16:55~「人間の着地の動力学解析による衝撃吸収のための非線形剛性・粘性機構の総合」

武石 純 (修士2年)

17:12~「ロボットの非線形剛性最適設計・制御」

シュミット ニコラ (博士1年)

17:29~「Motion Control and Force Tracking of a Wire-driven Flexible Link Mechanism」

Robert Hartmann (学部4年)

17:50 ~ 閉会の挨拶

18:00 ~ 20:30 意見交換会

(発表時間 : 博士・修士 12分, 学部 10分, 質疑応答 : 5分)