

## 平成23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23年9月16日(金曜日)

時 間 : 発表 10:00~18:30, 意見交換会 18:30~21:00

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)

10:00 ~ 開会の挨拶

### セッション1 (10:05~11:11)

10:05~ 「運動教示のための擬似目標値を利用した舞踏譜作成」 萱島 駿 (学部4年)

10:20~ 「複数の運動を効果的に行うためのパラメトリック非線形インピーダンス機構開発」

中上 英臣 (修士1年)

10:37~ 「秋の虫の鳴き音を規範にした機械騒音の快音化能動制御」

藤本 大樹 (修士1年)

10:54~ 「健常歩行への引き込みによる歩行補助装置の開発」 藤山 智史 (修士2年)

### セッション2 (11:25~12:31)

11:25~ 「モードシェイプ・シンセシス法による所望振動モードの設計」 宋 時 (学部4年)

11:40~ 「弾性リンクにより構成された3RRS空間パラレルマニピュレータの振動解析」

野田 拓 (修士1年)

11:57~ 「仮想加振力に基づく音響放射パワーの推定と構造最適化」

塚田 誠司 (修士1年)

12:14~ 「非線形状態空間写像による力学構造の一致を利用したロボットの運動生成」

宮寄 哲郎 (博士1年)

12:31 ~ 13:50 昼休み

### セッション3 (13:50~15:11)

13:50~ 「2姿勢角と2方向変位を制御できる4自由度空間パラレル機構の総合と制御」

柳 由美 (研究生)

14:05~ 「複数出力点間の干渉を考慮した超多自由度ロボットのモジュールベース制御」

ロハニ ラシード (学部4年)

14:20～「出力運動の特徴抽出および低自由度機構による駆動」 板橋 直紀 (修士1年)

14:37～「単純な空間脚機構ユニットを接続した多足歩行ロボットの開発」

ターラーシスティ クナット (修士1年)

14:54～「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3年)

#### セッション4 (15:30～16:36)

15:30～「跳躍ロボットにおける非円形歯車を用いた最適非線形変速」

竹田 裕史 (学部4年)

15:45～「Flexibility Control of a Planar Redundant Multi-loop Mechanism」

MA Shuai (修士2年)

16:02～「弾性リンク-弾性ヒンジ一体型機構の総合」

赤澤 慧 (修士2年)

16:19～「ロボットの軌道と非線形剛性の同時最適設計」 シュミット ニコラ (博士2年)

#### セッション5 (16:55～18:18)

16:55～「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)

17:10～「マイクロ繊毛アクチュエータ群の対向外周電極と給電系の製作」

武子 友美 (修士2年)

17:27～「商業施設における混雑緩和のための環境設計」

大神 康寛 (修士1年)

17:44～「人の動線計測による展示品の閲覧者モデル同定と快適空間設計」

茂木 祐一 (修士1年)

18:01～「群のマクロモデルに基づいた複数歩行者流の最適制御」 安藤 輝尚 (修士2年)

18:20 ～ 閉会の挨拶

18:30 ～ 21:00 意見交換会

(発表時間 : 博士・修士 12分, 学部・研究生 10分, 質疑応答 : 5分)