

平成23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24年3月2日(金曜日)

時 間 : 発表 13:00~18:15, 意見交換会 18:15~21:00

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)

13:00 ~ 開会の挨拶

セッション1 (13:05~14:11)

13:05~ 「非円形歯車を用いた跳躍ロボットのための速比最適設計」 竹田 裕史 (学部4年)

13:20~ 「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)

13:37~ 「健常歩行への引き込みを実現する歩行補助装置の設計」 藤山 智史 (修士2年)

13:54~ 「軌道アトラクタに基づいた脚ロボットの自律運動制御」 渡辺 将旭 (博士3年)

セッション2 (14:25~15:31)

14:25~ 「モードシェイプ・シンセシス法の研究」 宋 時 (学部4年)

14:40~ 「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)

14:57~ 「弾性リンク-ヒンジ一体型機構の総合」

赤澤 慧 (修士2年)

15:14~ 「Synthesis of Mechanisms with Elastic Elements Which Can Achieve Controllable Flexibility」

MA Shuai (博士1年)

セッション3 (15:50~16:56)

15:50~ 「擬似目標値を用いた胸骨圧迫運動の運動教示」 萱島 駿 (学部4年)

16:05~ 「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)

16:22~ 「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 (修士1年)

16:39~ 「群集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)

セッション4 (17:15~18:06)

17:15~「イベント空間における動線の最適設計」 茂木 祐一 (修士1年)

17:32~「構造物のモード減衰比の推定」 野田 拓 (修士1年)

17:49~「非線形状態空間写像を用いた運動の変換とロボットの運動生成」
宮崎 哲郎 (博士1年)

18:10 ~ 閉会の挨拶

18:15 ~ 21:00 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)