

平成 24 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 24 年 9 月 4 日 (火曜日)

時 間 : 発表 10 : 30 ~ 18 : 00

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)

10 : 30 ~ 開会の挨拶

セッション 1 (10 : 40 ~ 12 : 17)

10 : 40 ~ 「受動的歩行補助装置の設計」 加藤 雅人 (学部 4 年)

10 : 52 ~ 「弾性ヒンジ一体機構の総合」 小崎 隆資 (修士 1 年)

11 : 09 ~ 「ワイヤ駆動型劣駆動機構の運動制御」 板橋 直紀 (修士 2 年)

11 : 26 ~ 「ロボットの非線形剛性の最適設計・制御」 シュミット ニコラ (博士 3 年)

11 : 43 ~ 「人間の着地運動を規範としてロボットの着地運動を効果的に行うための  
非線形インピーダンス機構総合」 中上 英臣 (修士 2 年)

12 : 00 ~ 「1 リンクで 2 脚の運動を創成する脚機構ユニットの総合  
と多足歩行ロボットへの適用」 ターラーシスティ クナット (修士 2 年)

セッション 2 (13 : 30 ~ 14 : 50)

13 : 30 ~ 「騒音放射特性予測を組み込んだ平板の能動振動制御」 本間 翔吾 (学部 4 年)

13 : 42 ~ 「歩行者交差流における群の制御」 岩崎 望 (修士 1 年)

13 : 59 ~ 「仮想空間場の写像を用いたイベント空間における動線モデルと快適空間設計」  
茂木 祐一 (修士 2 年)

14 : 16 ~ 「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 2 年)

14 : 33 ~ 「商業施設における快適さ向上のための環境設計」 大神 康寛 (修士 2 年)

セッション3 (15:05~16:25)

15:05~「人間のモーションキャプチャデータに基づく

ダイナミカルなロボットの運動の生成」

アンドリュー カリヤンゴ (学部4年)

15:17~「密閉された円筒殻から放射される音響パワーの推定と最適化」

山梨 純平(修士1年)

15:34~「非円形歯車を用いた跳躍ロボットの速比最適設計」 竹田 裕史 (修士1年)

15:51~「構造物におけるモード減衰比の推定式の導出」 野田 拓 (修士2年)

16:08~「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2年)

セッション4 (16:40~18:00)

16:40~「ヘリオスタッド用3姿勢角制御パラレル機構の総合と誤差感度解析」

森本 航平(学部4年)

16:52~「1アクチュエータで駆動する振動式脚機構の設計」 枝川 祐輝 (修士1年)

17:09~「運動学・動力学に基づいた閉リンク系の運動最適化-胸骨圧迫運動への応用-」

萱嶋 駿 (修士1年)

17:26~「力学的整合性を満たす運動パターンの獲得」 宮崎 哲郎 (博士2年)

17:43~「静粛点を制御対象者の移動に追従させる能動的音響制御」 池田 生馬(助教)

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 7分, 質疑応答 : 5分)