

平成24年度
東京工業大学 岩附・岡田研究室
第2回研究成果報告会

平成25年3月8日(金)
東京工業大学 石川台1号館655号室

プログラム

発表時間：博士・修士 13 分，学部 10 分，質疑応答：5 分

10:30 ～ 開会の挨拶

セッション 1 (10:40～12:20)

- 10:40～ 「人の知覚-運動特性を考慮した リアルタイム視覚指示によるスキル伝達」
竹田 裕史 (修士 1 年)
- 11:00～ 「弾性ヒンジ・リンク一体型機構の総合」
小崎 隆資 (修士 1 年)
- 11:20～ 「単アクチュエータで動作する振動式脚機構の設計」
枝川 祐樹 (修士 1 年)
- 11:40～ 「身体パラメータに合わせた胸骨圧迫の運動最適化と指示」
萱島 駿 (修士 1 年)
- 12:00～ 「運動低次元化を用いた多自由度ロボットの力学的拘束を満たす運動パターン生成」
宮崎 哲郎 (博士 2 年)

セッション 2 (13:40～15:10)

- 13:40～ 「モーションキャプチャデータに基づいたロボットの動的運動生成」
カリヤンゴ アンドリュー (学部 4 年)
- 13:55～ 「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)
- 14:10～ 「仮想加振力の推定と音響放射パワー推定への適用」
塚田 誠司 (修士 2 年)
- 14:30～ 「商業施設における快適さ向上のための人の列の制御」
大神 康寛 (修士 2 年)
- 14:50～ 「オープンプラン型のイベント空間における
閲覧者動線の最適化によるアメニティ空間設計」
茂木 祐一 (修士 2 年)

セッション 3 (15:20～16:30)

- 15:20～ 「擬似目標値を利用した運動のコツの抽出」
大阪 俊吾 (学部 4 年)
- 15:35～ 「受動的歩行補助装置のための 補助力の導出」
加藤 雅人 (学部 4 年)
- 15:50～ 「人間の着地に基づいた非線形インピーダンス機構の総合」
中上 英臣 (修士 2 年)
- 16:10～ 「心地良い音の特徴パラメータの関数表現と快音化能動騒音制御」
藤本 大樹 (修士 2 年)

セッション 4 (16:40～17:35)

- 16:40～ 「ヘリオスタット用 パラレルマニピュレータの総合」
森本 航平 (学部 4 年)
- 16:55～ 「ワイヤ駆動型劣駆動機構の運動制御」
板橋 直紀 (修士 2 年)
- 17:15～ 「非円形スプール機構による可変非線形剛性の実現と
剛性プロファイルの切り替え軌道の最適設計」
シュミット ニコラ (博士 3 年)

17:35 ～ 閉会の挨拶

17:50 ～ 意見交換会