

平成25年度
東京工業大学 岩附・岡田研究室
第1回研究成果報告会

平成25年9月20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 8 分，質疑応答：5 分

10：30 ～ 開会の挨拶

セッション 1 (10：40～11：42)

- 10:40～ 「受動型歩行補助装置「シティウォーカー」の設計」
田島 彬 (学部 4 年)
- 10:53～ 「弾性ヒンジ-リンク一体機構の総合」
小崎 隆資 (修士 2 年)
- 11:11～ 「ワイヤ駆動型劣駆動機構による特徴運動の表現」
篠崎 悠輝 (学部 4 年)
- 11:24～ 「単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 2 年)

セッション 2 (13:30～14:37)

- 13:30～ 「騒音放射特性を組み込んだ平板の能動振動制御」
本間 翔吾 (修士 1 年)
- 13:48～ 「複数避難口施設における避難口指定の最適化に関する研究」
岩崎 望 (修士 2 年)
- 14:06～ 「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)
- 14:19～ 「混雑緩和のための人の列の制御」
松岡 弘晃 (修士 1 年)

セッション 3 (14:52～15:59)

- 14:52～ 「ヘリスタット用 3 姿勢角制御パラレル機構の設計と運動制御」
ジン ジョンフン (学部 4 年)
- 15:05～ 「歯車箱から放射される音響放射パワーに関する研究」
山梨 純平 (修士 2 年)
- 15:23～ 「人の視覚-運動特性を利用したリアルタイム視覚教示によるスキル獲得」
竹田 裕史 (修士 2 年)
- 15:41～ 「3RRS パラレルリンクマニピュレータの弾性振動解析」
中園 純一 (修士 1 年)

セッション 4 (16:14～17:34)

- 16:14～ 「射的競技に用いられる照準器の除振」
齋藤 雄介 (学部 4 年)
- 16:27～ 「擬似目標値を用いたオンラインフィードバック制御」
永野 俊介 (修士 1 年)
- 16:45～ 「無理をしないロボット制御」
林 大朔 (学部 4 年)
- 16:58～ 「身体パラメータに合わせた胸骨圧迫の最適化と教示」
萱嶋 駿 (修士 2 年)
- 17:16～ 「多自由度ロボットの力学的拘束を満たす運動パターン設計」
宮寄 哲郎 (博士 3 年)

18:00 ~ 閉会の挨拶

19:00 ~ 意見交換会