

平成26年度  
東京工業大学 岩附・岡田研究室  
第1回成果報告会

平成26年9月10日(水)  
東京工業大学 石川台1号館 655号室



## プログラム

発表時間：修士 15 分，学部 10 分，池田先生 20 分，質疑応答 5 分

### 開会の挨拶（13:00～13:10）

### セッション 1（13:10～14:35）

13:10～ 「受動歩行補助装置の開発」

滝口拓実（学部 4 年）

13:25～ 「弾性要素で拘束される劣駆動空間パラレルリンク機構の運動制御」

諏訪高広（学部 4 年）

13:40～ 「ワイヤ駆動劣駆動機構による特徴運動の表現」

小畑明穂（学部 4 年）

13:55～ 「ばね線材から一体成型される閉ループ弾性リンク機構の総合」

篠崎悠輝（修士 1 年）

14:15～ 「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（修士 2 年）

### セッション 2（15:00～16:20）

15:00～ 「身体パラメータに合わせた運動最適化によるコツの導出と擬似目標値による教示」

林大朔（修士 1 年）

15:20～ 「強調姿勢を用いたスキルの伝達」

大阪俊吾（修士 1 年）

15:40～ 「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 2 年）

16:00～ 「混雑緩和のための人の列の制御」

松岡弘晃（修士 2 年）

### セッション3 (16:50 ~ 18:10)

16:50 ~ 「精密作業時における身体の震え抑制」

田中尚義 (学部4年)

17:05 ~ 「モデル化誤差の感度解析に基づくロボットのロバスト運動設計」

ジン ジョンフン (修士1年)

17:25 ~ 「3 RRS パラレルリンクマニピュレータの振動解析」

中園純一 (修士2年)

17:45 ~ 「スピーチプライバシー向上のためのパーティション設計」

池田生馬 (助教)

閉会の挨拶 (18:10 ~ )

意見交換会 (19:00 ~ 21:00)