

日時：2009年7月11日(土) 13:05~18:20

会場：東京工業大学石川台3号館3階工学系会議室(304号室)

聴講料：無料

12:30 受付開始

13:05 開会 委員長挨拶 中村仁彦(東京大)

セッション1：「ロボティクス」

(13:10~14:10)

座長 岡田昌史(東工大)

13:10 誤差補償装置を搭載した3-URU形3自由度回転パラレルメカニズムの開発

○松田聡一郎(東工大院), 武田行生(東工大), 樋口 勝

13:30 二関節筋型アクチュエータを搭載した二足歩行ロボットの安定性の研究

○藤本光太郎(東電大院), 斎藤之男(東電大), 梅村敦史

13:50 ヒューマノイドロボットの転倒防止のための俊敏な踏み出しスイッチング制御

○山本 江(東京大院), 中村仁彦(東京大)

セッション2：「ダイナミクス・精度」

(14:30~15:50)

座長 岩附信行(東工大)

14:30 磁気を利用した非線形振動系における高次スペクトル解析

○松本宏行(ものづくり大), 小野寺佑人((株)マキタ), 大石久己(工学院大), 山川新二

14:50 閉リンク系の静力学による機構総合と衝撃吸収のための脚機構設計

○武石 純(東工大院), 岡田昌史(東工大)

15:10 超音波振動によるリニアボールガイドの摩擦力制御に関する研究(第4報)

○大岩孝彰(静岡大), Aizat

15:30 ウェッジアーティファクトを用いたギヤチェッカー精度評価法

○小森雅晴(京都大), 竹岡 郁, 岡本和彦, 久保愛三, 大澤尊光(産総研), 佐藤 理, 高辻利之

セッション3：「ロボット応用」

(16:10~17:10)

座長 武田行生(東工大)

16:10 管内移動ロボットの姿勢角センサによる管内位置同定と走行制御

Savaruj Naramonthon(日産自動車), ○岩附信行(東工大)

16:30 低侵襲脳外科手術における空間確保 - 操作性を考慮したマスタ系の開発 -

○赤羽陽介(工学院大), 高信英明, 鈴木健司, 三浦宏文, 松村秀太, 川満美佳, 岡本 淳(早稲田大), 藤江正克, 伊関 洋(東京女子医大)

16:50 人間形サキソフォン演奏ロボットの開発 - 新型口唇部による音圧範囲の拡大および人間型ハンドの設計・製作 -

○石川慎平(早稲田大), 山本哲郎, 竹内政晃, PETERSEN Klaus, SOLIS Jorge, 高西淳夫

17:10 閉会 副委員長挨拶：北條春夫(東工大)

2009年度日本 IFTOMM 会議総会 (Young Investigator Fund Best Paper Award 表彰式含む) (17:20~18:00)

委員長挨拶：中村仁彦(東京大)

司会：岩附信行(東工大)

18:10 技術交流会

※ 参加費 5,000 円 (学生無料)

※ 会場：東京工業大学3号館3階305号室(シンポジウム会場の隣です)