

日時：2010年11月6日(土) 10:40~19:20

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

10:00 受付開始

10:40 開会 委員長挨拶 中村仁彦(東京大)

セッション1：「変・減速機と振動」

(10:45~11:45)

座長 岩附信行(東工大)

10:45 周波数調整時の組立誤差を排除した遠心振子式動吸振器の歯車装置への適用

○松村茂樹(東工大), 北條春夫

11:05 高次スペクトル解析を用いた非線形振動系のマッピング

○松本宏行(ものづくり大), 大石久己(工学院大), 山川新二

11:25 搬送装置用可変速装置に関する研究

○小森雅晴(京都大), 姜 晶哲, 竹岡 郁, 木村幸彦

11:45~13:00 昼食休憩

13:00 特別講演 「福祉機器の技術革新と近未来の義肢・装具技術」

(13:00~13:50)

日本 IFTOMM 会議実行委員会副委員長 齊藤之男先生

司会 北條春夫(東工大)

セッション2：「ロボット機構」

(14:00~14:40)

座長 中村仁彦(東京大)

14:00 誤差の検出・補償機能を有する2自由度回転パラレルメカニズムの総合

○岡村 潤(東工大), 花ヶ崎秀太, 武田行生(東工大)

14:20 歯科患者ロボット - 全身動作と脚部の再現 -

○大久保則男(工学院大), 高信英明, 鈴木健司, 三浦宏文, 石黒貴士,
榎宏太郎(昭和大), 宮崎芳和, 間所睦, 丹澤豪, 宮本賢一(株テムザック),
高辻浩一, 石井佑典, 沖野晃久(オキノ工業株), 高西淳夫(早稲田大)**セッション3：「人間の運動と制御」**

(15:00~16:00)

座長 伊能教夫(東工大)

15:00 人間行動の統計モデリングを通じた大規模運動データベースの構造設計

○高野 渉(東京大), 今川洋尚, 中村仁彦

15:20 交差流の時間・空間周波数を利用した歩行者制御

○山本 江(東工大), 岡田昌史

15:40 静油圧駆動ウェアラブルデバイスの発揮力測定を用いないアシスト制御

○神永 拓(東大), 田中宏和, 中村仁彦

セッション4：「ロボット制御」

(16:20~17:00)

座長 八島真人(防衛大)

16:20 ロボットの運動生成のための力学的アナロジー

○宮寄哲郎(東工大), 岡田昌史(東工大)

16:40 群知能ロボットの研究 - 飛行船ロボットと地上移動ロボットによる群行動 -

○飯田真澄(工学院大), 高信英明, 鈴木健司, 三浦宏文, 二上将直, 遠藤智博, 稲田喜信(東海大)

17:00 閉会 副委員長挨拶：北條春夫(東工大)

2010年度日本 IFTOMM 会議総会 (Young Investigator Fund Best Paper Award 表彰式含む) (17:10~17:40)

委員長挨拶：中村仁彦(東京大)

司会：岩附信行(東工大)

17:50 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)



石川台3号館3F
 工学系会議室304号室
 (シンポジウム, 総会会場)
 305号室
 (技術交流会会場)

東急大井町線, 目黒線
 大岡山駅

石川台地区

東京工業大学大岡山キャンパス 地図



東京工業大学大岡山キャンパス アクセスマップ