

日 時：2011 年 7 月 16 日(土) 9:55~19:00

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

9:20 受付開始

9:55 開 会 委員長挨拶 中村仁彦 (東京大)

セッション 1 : 「人間の運動と力の計測」

(10:00~11:00)

座長 山本 江 (東工大)

10:00 センサフュージョンを用いたマーカレスモーションキャプチャ

○榎本皓太 (農工大院), ベンチャー・ジェンチャン

10:20 人間の大規模行動データベースを用いた 2 次元映像から 3 次元身体運動への復元技術

○高野 渉(東京大), 石川淳一, 中村仁彦

10:40 力学同定を用いた複数の接触点における外力計算

○川嶋雄太 (農工大院), ベンチャー・ジェンチャン, 河島則天 (国立障害者リハ研)

セッション 2 : 「運動機構の開発」

(11:20~12:20)

座長 岡田昌史 (東工大)

11:20 変形機構を備えた玩具の設計および試作

○谷口守孝(ものづくり大院), 松本宏行 (ものづくり大), 大石久己 (工学院大)

11:40 リンク型可変減速機構を導入した脚機構の開発

○野澤峻平 (電通大院), 丸山 央, 明愛国 (電通大), 下条 誠

12:00 弾性ジョイントを用いた大作業領域パラレルロボットの開発

○米本慶治 (東工大院), トウセイ (元東工大院), 樋口 勝 (日本工大), 武田行生 (東工大院)

12:20~13:50 昼食休憩

セッション 3 : 「振動および機械要素」

(13:50~14:50)

座長 岩附信行 (東工大)

13:50 高次スペクトルを用いた非線形振動系における実験解析

○松本宏行 (ものづくり大), 大石久己 (工学院大), 山川新二, 芝崎達朗, 村岡広基

14:10 フォイル軸受の静特性, 動特性及び温度特性の解析手法の提案

○馮 凱(東工大精研), 金子成彦 (東京大), 松村茂樹 (東工大精研), 北條春夫

14:30 ブルドンチューブアクチュエータ (BTA) による駆動システムの研究

○大西謙吾 (東京電機大), 大島 徹 (富山県立大), 東原孝典 (高松義肢製作所), 斎藤之男 (元東京電機大)

セッション 4 : 「アクチュエータ」

(15:10~16:10)

座長 中村仁彦 (東京大)

15:10 マンタの動きを模倣したソフト水中ロボットの開発

○大阪拓真 (電通大院), 新竹 純 (電通大), 明愛国, 下条 誠

15:30 回転形変圧器による静電モータの駆動に関する研究

○金山史彰 (東京大), 細畠拓也, 山本晃生, 樋口俊郎

15:50 水力学的骨格を利用したアクチュエータ並列配置型駆動機構

○木村 仁(東工大), 松崎拓哉, 片岡木太郎, 伊能教夫

16:10 閉 会 副委員長挨拶： 北條春夫 (東工大)

2011 年度日本 IFTOMM 会議総会 (Young Investigator Fund Best Paper Award 表彰式含む) (16:30~17:30)

委員長挨拶： 中村仁彦 (東京大)

司 会： 岩附信行 (東工大)

17:40 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)

