

日時：2014年5月24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 北條春夫(東工大)

セッション1：「計測・解析・運動制御」

(10:00～11:00)

座長 佐々木 健(東京大)

10:00 非線形磁気ばねモデルの実験的同定および高次スペクトル解析

○中野貴幸(工学院大), 松本宏行(ものづくり大), 大石久己(工学院大), 山川新二

10:20 加速度センサの個別検定および加速度データの積分変位計算

○木村 仁(東工大), 加藤航大(東工大院), 伊能教夫(東工大), 吉田 稔(白山工業)

10:40 群知能に関する基礎研究

○清水雄太(工学院大院), 高信英明(工学院大), 鈴木健司, 三浦宏文, 稲田喜信(東海大)

セッション2：「ヒューマノイドロボット」

(11:20～12:20)

座長 武田行生(東工大)

11:20 歯科患者ロボットにおける状態変化

○濱口翔太(工学院大院), 高信英明(工学院大), 鈴木健司, 三浦宏文, 榎宏太郎(昭和大), 宮崎芳和, 丹澤 豪, 宮本賢一(テムザック), 高本陽一, 高西淳夫(早稲田大)

11:40 ヒューマノイドロボットの足の柔軟自由度の力学同定

○三上祐矢(農工大院), ベンチャー ジェンチャン(農工大), ムラー トマ(産総研), 吉田英一

12:00 骨盤運動に着目した2足走行ロボットの開発

(第5報：人間の骨盤動揺と多関節脚の関節弾性を模擬した跳躍ロボット)

○大谷拓也(早稲田大院), 八原昌亨, 瓜生和寛, 飯塚晃弘, 濱元伸也, 宮前俊介, 橋本健二, 阪口正律(カルガリー大), 川上泰雄(早稲田大), 林 憲玉(神奈川大), 高西淳夫(早稲田大)

12:20～13:50 昼食休憩

特別講演

(13:50～14:40)

講演題目：「ロボットはなぜ生き物に似てしまうのか」

講師：鈴木康一先生 東京工業大学大学院理工学研究科機械宇宙システム専攻教授

司会：武田行生(東工大)

セッション3：「運動機構と精度」

(15:00～15:40)

座長 高西淳夫(早稲田大)

15:00 超音波振動によるキネマティックカップリングの位置決め再現性向上

○大岩孝彰(静岡大), 柴崎尋国, 寺林賢司, 朝間淳一

15:20 スプリングバックとダイス間隙を考慮したパラレルメカニズムによる高精度パイプ曲げ

○川澄翔平(東工大院), 武田行生(東工大), 松浦大輔

セッション4：「身体運動の同定と訓練システム」

(16:00～17:00)

座長 北條春夫(東工大)

16:00 身体運動と脳波の正準相関分析による特徴抽出に関する研究

○内山瑛美子(東京大), 小原潤哉(東京大院), 草島育生, 村井昭彦, 高野 渉(東京大), 中村仁彦

16:20 触覚・視覚フィードバックを組み込んだ手の訓練装置に関する研究

森 崇(芝浦工大院), 関 剛也, 斎藤之男(芝浦工大), 米田隆志

16:40 相関解析を用いたタスク実現のための動作特徴量の抽出

○梅澤慶介(東京大院), 高野 渉(東京大), 中村仁彦

17:00 閉会 副委員長挨拶：高西淳夫(早稲田大)

2014年度日本 IFTOMM 会議総会 (Young Investigator Fund Best Paper Award 表彰式含む) (17:20～18:20)

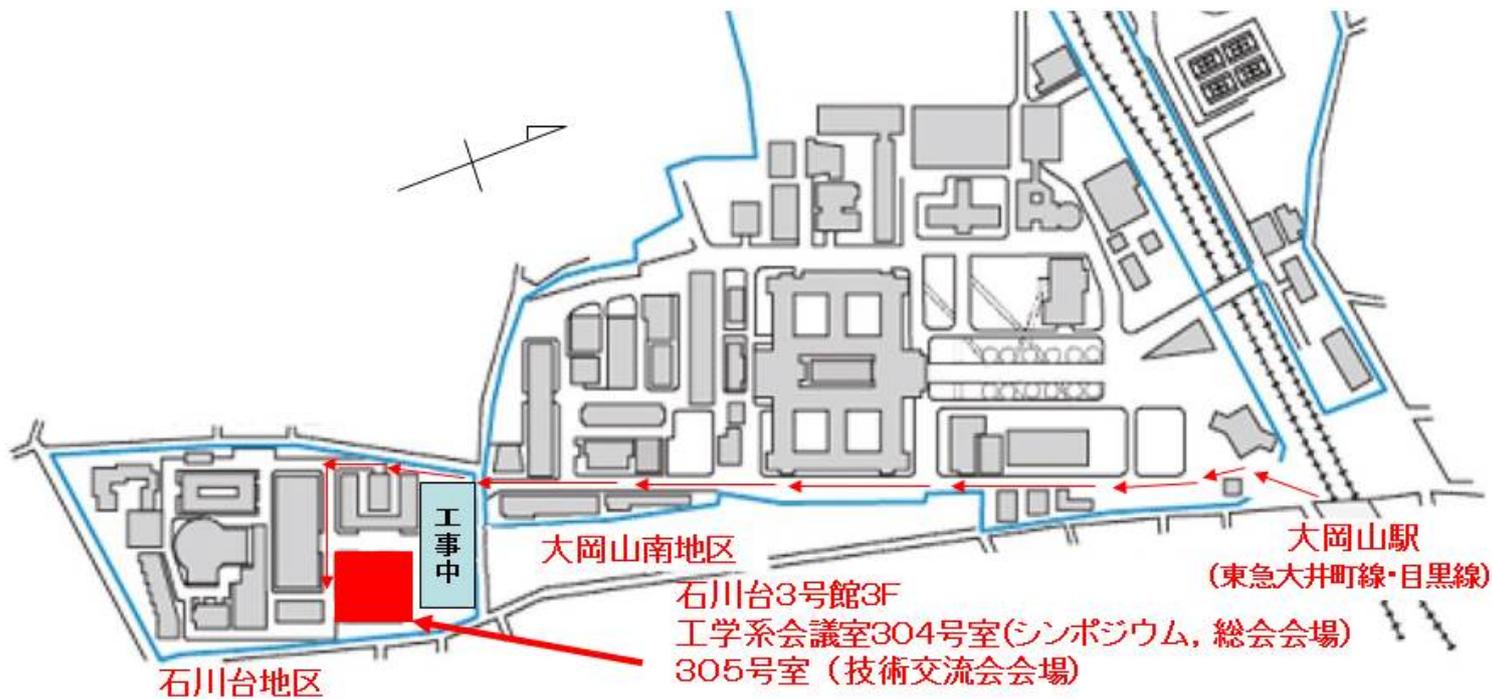
委員長挨拶：北條春夫(東工大)

司会：武田行生(東工大)

18:30 技術交流会

※ 参加費 5,000 円 (学生無料)

※ 会場：東京工業大学石川台3号館3階305号室(シンポジウム会場の隣です)



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