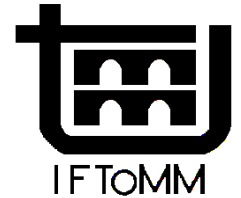




The 2nd International Jc-IFTOMM Symposium
2019 年度日本 IFTOMM 会議 第 25 回シンポジウム
プログラム



日 時：2019 年 10 月 25 日(金)～26 日(土)
25 日：テクニカルツアー
26 日：シンポジウム，技術交流会

テクニカルツアー（10 月 25 日）

会 場：産業技術総合研究所臨海副都心センター
〒135-0064 東京都江東区青海 2-3-26

新交通ゆりかもめ「テレコムセンター」駅下車徒歩 3 分
東京大学本郷キャンパス

〒113-0033 東京都文京区本郷 7-3-1

東京メトロ丸ノ内線「本郷三丁目」駅下車徒歩 8 分

日 程：9:55 産業技術総合研究所臨海副都心センター集合

午前 産業技術総合研究所臨海副都心センター見学

午後 東京大学本郷キャンパス 中村仁彦・山本江研究室，山本晃生研究室見学

夕刻 懇親会（東京大学本郷キャンパスにて）

申 込：テクニカルツアーには申込が必要です。下記サイトから 10 月 18 日までにお申し込み下さい。

<https://forms.gle/Ny2RETWPzn6BvMJn6>

詳 細：申込後に詳細情報をメール連絡します。

シンポジウム（10 月 26 日）

会 場：明治大学生田キャンパス A 館 A416, A417 講義室

〒214-8571 神奈川県川崎市多摩区東三田 1-1-1（小田急線生田駅下車徒歩 10 分）

参加費(印刷版の予稿集，テクニカルツアーおよび技術交流会)：

日本 IFTOMM 会議会員 5,000 円

学生 2,000 円

日本以外の会員国(MO)会員 10,000 円

非会員 15,000 円

プログラム：

8:10 受付開始

8:45 開 会 委員長挨拶 高西淳夫（早稲田大）

セッション 1：「ロボット制御」

座長：中村仁彦（東京大）

(8:50～10:30)

8:50 Low-cost Localization for Mobile Robot with Fiducial Markers

○Andrea BOTTA (Politecnico di Torino) and Giuseppe QUAGLIA

9:10 同心球モデルによる 3 次元群知能

○後藤慧太（工学院大），高信英明，大阿久曜，鈴木健司，金田祥平，三浦宏文

9:30 Adaptive Optimal Predictive Control System for Cognitive Manipulator Robots based on Human Engagement/Intention and Deep Dynamic Perception

○Liz RINCON (Tokyo Univ. of Agriculture and Technology), Florian FILLLOL, Enrique CORONADO and Gentiane VENTURE

9:50 人間とロボットの相互作用における感情知能の制御器開発

○山口誠司（東京農工大），リンコン・アルディーラ リース，ベンチャー・ジェンチャン

10:10 極限環境下で作業可能な災害対応ロボットの開発

（第 3 報：胴体接触を活用する 4 肢ロボットの安定性と肢の可動域に基づく全方向腹ばい運動生成法）

○松澤貴司（早稲田大），孫 瀟，内藤博，名村圭祐，佐藤丈弘，寺江航汰，村上将嗣，吉田駿也，伊藤明，近藤貴久，高西淳夫，橋本健二（明治大）

10:30 コーヒーブレイク

特別講演

座長：武田行生（東工大）

(10:50～12:10)

- 10:50 Introduction of Activities of IFToMM Italy
Prof. Giuseppe QUAGLIA, Politecnico di Torino, Italy
- 11:30 Whole-body Control of Humanoid Robots in Multi-contact Scenarios
Prof. Milutin NIKOLIC, Univ. of Novi Sad, Serbia / Univ. of Tokyo, Japan

昼食休憩 (12:10~13:40)

並行して

2019年度日本 IFToMM 会議総会(会員は出席ください) (12:20~13:30)

委員長挨拶： 高西淳夫 (早稲田大)

司会： ジェンチャン・ベンチャー (東京農工大)

セッション2：「機構の動的解析」 (13:40~14:40)
座長：高西淳夫 (早稲田大)

13:40 Energetic Analysis of Industrial Robots for Pick-and-place Operations
○Fabrizio VIDUSSI (Univ. of Udine), Paolo BOSCARIOL (Univ. of Padua-Padova), Lorenzo SCALERA (Free Univ. of Bozen-Bolzano) and Alessandro GASPARETTO (Univ. of Udine)

14:00 Design of a Testbench for Validating Multibody Flexible Models Aimed at Reducing Oscillations in Parallel Kinematic Machines with Flexible Links
○Stefano BRILLARELLI (Polytecnic University of Marche) and Matteo PALPACELLI

14:20 ダイナミックペアを適用したモデルを使用した高齢者の杖歩行の動力学解析
○松田聡一郎(東工大), 武田行生

14:40 コーヒーブレイク

セッション3：「福祉デバイス」 (15:00~16:00)
座長：ベンチャー・ジェンチャン (東京農工大)

15:00 速度ベースメカニカル安全装置を搭載した膝関節用アシストスーツの開発 (制御方法の検討)
○池田啓祐 (東海大), 金田翼, 金田篤, 甲斐義弘, 菅原憲一 (神奈川県立保健福祉大), 富塚誠義 (カリフォルニア大), 谷岡哲也 (徳島大), 高瀬憲作 (徳島県立中央病院)

15:20 コンパクトな速度ベースメカニカル安全装置を搭載した肘関節用アシストスーツの設計
○金田翼 (東海大), 池田啓祐, 金田篤, 甲斐義弘, 菅原憲一 (神奈川県立保健福祉大), 富塚誠義 (カリフォルニア大), 谷岡哲也 (徳島大), 高瀬憲作 (徳島県立中央病院)

15:40 Kineto-static Analysis of a Wrist Rehabilitation Robot with Compliant Elements and Supplementary Passive Joints to Compensate the Joint Misalignment
○Ying-Chi LIU (Tokyo Tech) and Yukio TAKEDA

16:00 コーヒーブレイク

セッション4：「機構設計」 (16:20~17:40)
座長：甲斐義弘 (東海大)

16:20 Automated Kinematic Analysis of Planar Link Mechanisms
○Tatsuya YAMAMOTO (Tokyo Tech), Nobuyuki IWATSUKI and IKUMA IKEDA

16:40 Linkage and Cam Design with Mechanism Developer (MECHDEV)
Mario MUELLER (RWTH Aachen Univ.), ○Mathias HUESING, Agnes BECKERMANN and Burkhard CORVES

17:00 Improvement of an Origami Based Extendable Mechanism with a Modification of Folding Diagram so as to Have a Tapered Shape
○Hiroshi MATSUO (Tokyo Tech) and Yukio Takeda

17:20 DMG-LIB: The Digital Mechanism and Gear Library as a Basis for an IFToMM Archive
Torsten BRIX (TU Ilmenau), Ulf DOERING and ○Burkhard CORVES (RWTH Aachen Univ.)

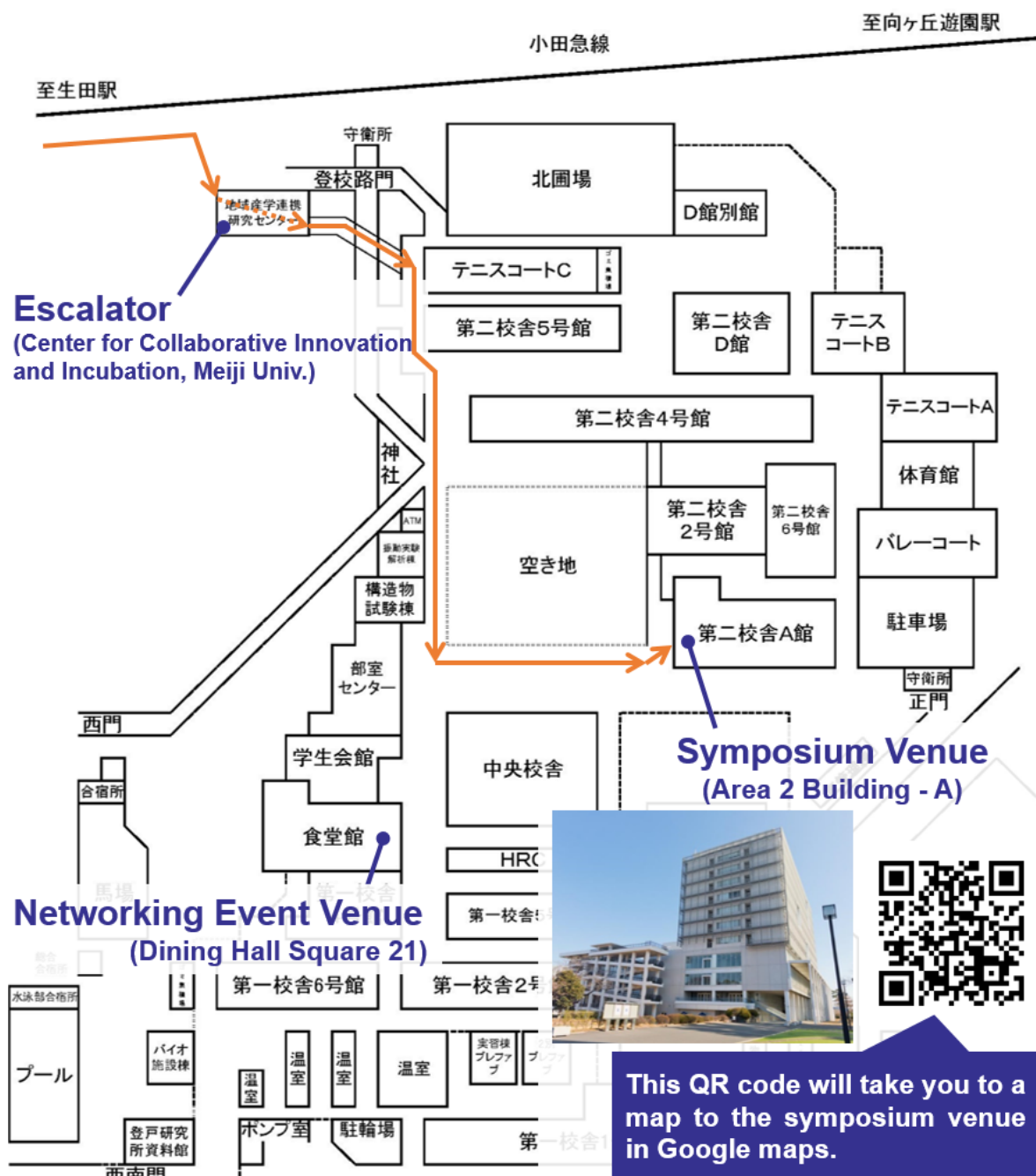
17:40 閉会 副委員長挨拶： 岩附信行 (東工大)

18:00 技術交流会 (Young Investigator Fund Best Paper Award 表彰式含む)
※会場 明治大学生田キャンパス食堂館スクエア 21 3F

会場地図等：



明治大学生田キャンパス アクセスマップ



明治大学生田キャンパス キャンパスマップ