



2020 年度日本 IFTOMM 会議総会
The 3rd International Jc-IFTOMM Symposium
(第 26 回日本 IFTOMM 会議シンポジウム)
プログラム



日 時： 2021 年 3 月 19 日(金)

会 場： ZOOM ソフトウェアによるオンライン会議

ZOOM URL は本会 WEB サイト：<http://www.jc-iftomm.org/japanese/index.html>

からの参加登録者に連絡されます。(講演前刷集のダウンロード URL も併せて通知します)

2020 年度日本 IFTOMM 会議総会： (13:00～14:30)

13:00 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)

日本 IFTOMM 会議シンポジウム： (14:30～20:15)

プログラム

14:30 開 会 委員長挨拶 高西淳夫 (早稲田大)

セッション 1：「人とロボットのインタラクション」 (14:35～15:50)

座長：岩附信行 (東工大)

14:35 高速でインタラクティブな筋骨格情報の描画法とスポーツトレーニングに向けた VR 実装
*櫻井彬光 (東京大), 池上洋介, 山本江, Milutin NIKOLIĆ (Novi Sad 大学), 中村仁彦 (東京大)

15:00 力検知を使用した HRI の改善
*林玲秀 (東京農工大), Liz Rincon-Ardila, Gentiane VENTURE

15:25 所望の誤差共分散行列を持つ確率的パラメータ同定
*岡田昌史 (東工大), 渡邊和喜

15:50 休 憩

セッション 2：「軌道設計」 (16:00～17:15)

座長：中村仁彦 (東京大)

16:00 Active Physical Human-robot Interaction: an Experiment towards Quantifying Human Interactions
*Yue HU (Tokyo Univ. of Agriculture and Technology), Gentiane VENTURE, Naoko ABE
(The Univ. of Sydney), Mehdi BENALLEGUE (AIST), Natsuki YAMANOBE and Eiichi YOSHIDA

16:25 On-line Obstacle Avoidance with Smooth Path Planning for Redundant Manipulators
*Cecilia Scoccia (Polytechnic University of Marche) and Giacomo Palmieri

16:50 Motion Planning Strategies for Omnidirectional Mobile Robots
*Luige TAGLIAVINI (Politecnico di Torino), Andrea BOTTA, Paride CAVALLONE,
Giovanni COLUCCI, Luca CARBONARI and Giuseppe QUAGLIA

17:15 休 憩

特別講演 (17:25～18:25)

座長：武田行生 (東工大)

17:25 IFTOMM Collaboration between Italy and Japan
Prof. Giuseppe QUAGLIA, Politecnico di Torino, Italy

17:55 Some Memories of the RoManSy Symposia in the 1980s: Part of the Activities of the Jc-IFTOMM
Prof. Atsuo TAKANISHI, President, Jc-IFTOMM, Waseda Univ., Japan

18:25 休 憩

セッション3：「機構の解析と制御」

(18:35～19:50)

座長：竹村研治郎（慶應大）

18:35 Analysis of a 3-DOF Parallel Robot for Wrist Rehabilitation with Consideration of Effect of Human Limb
*Ying-Chi LIU (Tokyo Tech) and YUKIO TAKEDA

19:00 Actuation Strategy of Origami-inspired Extendable Mechanism to Achieve Rapid Extension and High Load Capacity
*Hiroshi MATSUO (Tokyo Tech), Daisuke YAMAGUCHI, Yukio TAKEDA, Masahiko OTAKE
(The KAITEKI Institute Inc.) and Haruhiko KUSAKA

19:25 A Model Based Dynamic Performance Analysis of a Robotic Manipulator Considering Flexibility Sources
*C. E. CAPALBO. (Univ. of Calabria), F. COSCO, D. MUNDO and G. CARBONE

19:50 閉 会 副委員長挨拶： 佐々木健（東京大）

20:00 Young Investigator Fund Best Paper Award 表彰式

(20:00～20:15)

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）

20:15 ZOOM 談話室にてフリーディスカッション
参加自由（各自，飲食物用意のこと）

(20:15～21:30)

聴講料：

| | |
|----------------|---------|
| 日本 IFToMM 会議会員 | 無料 |
| 学生 | 無料 |
| 日本以外の会員国(MO)会員 | 5,000 円 |
| 非会員 | 5,000 円 |