

## 第10回 日本IFT-MM会議シンポジウム プログラム

日 時： 2004年6月25日（金） 9:30～18:00

会 場： 工学院大学新宿校舎11階第5会議室

日 程：

9:30 受付開始

9:50 開 会 委員長挨拶： 三浦宏文（工学院大）

セッション1：「生体／医療用ロボティクス」 座長 杉本浩一（東工大） (10:00～11:00)

10:00 カイコハンドリングロボットの研究

高信英明（工学院大），○相澤知成（工学院大院），渡邊恭成，石原 裕，  
大浦正伸（農業生物資源研究所）

10:20 体性感覚情報処理のための脊髄神経系筋支配モデル

○大武美保子（東京大），中村仁彦

10:40 内視鏡挿入口ロボットの研究

～微小圧力制御によるバイラテラルサーボシステム～  
○音琴 浩（東京電機大），斎藤之男，本橋俊介（オリンパス），田島孝光（本田技研）

セッション2：「バイオ／ヒューマノイドロボット」 座長 斎藤之男（東京電機大） (11:10～12:10)

11:10 アメンボの内部構造を規範としたロボットの研究

高信英明（工学院大），○小平圭佑（工学院大院），竹田ひとみ

11:30 コオロギを規範とした跳躍ロボットの研究

高信英明（工学院大），○内田千春（工学院大院），野浦康司

11:50 全身協調反力操作によるヒューマノイドロボットの高機動化制御

○杉原知道（東京大），中村仁彦

12:10 昼食

13:30 特別講演 司会 岩附信行（東工大） (13:30～14:30)

「波動歯車装置の発明からの展開と現状について」

石川昌一（ハーモニックドライブシステムズ株式会社）

講演要旨：1959年の米国での発明に始まり、日本への技術導入以後、  
各種改良をへて、波動歯車装置の現段階の到達点を述べる

セッション3：「振動解析と機械システム設計」 座長 岩附信行（東工大） (14:40～16:00)

14:40 高次スペクトル解析を用いた非線形振動系の同定

～非線形のマッピングに関する検討～

○松本宏行（ものつくり大学），大石久己（工学院大），山川新二

15:00 機関実働時のクラシック軸系の後端曲げ振動に及ぼすねじりダンパの効果

○山内孝宏（東北大院），井上克己（東北大），山中 将，大石久己（工学院大）

15:20 小歯数ギヤを用いた高性能トランスマッショングの開発

○斎木康平（富士重工），塙 義友，竹内良彦

15:40 磁気軸受システムの安定余裕評価

○伊藤 誠（防衛大院），藤原浩幸（防衛大），松下修己

セッション4：「ロボット機構の解析」 座長 中村仁彦（東京大） (16:10～17:30)

16:10 6軸シリアルマニピュレータにおける多重特異点の通過特性

○滝 康嘉（東工大院），杉本浩一（東工大）

16:30 R-S-S連鎖の運動学解析に基づく3R-R-S空間パラレルマニピュレータの速度・加速度解析

○星野竜二（東工大院），岩附信行（東工大），森川広一

16:50 位置と姿勢を分離した6自由度空間パラレルメカニズムの開発

○武田行生（東工大），上山孔司（元東工大），牧 由久（東工大），樋口 勝，杉本浩一

17:10 機構解析におけるレンチの表現法についての考察

杉本浩一（東工大）

17:30 閉 会 副委員長挨拶： 中村仁彦（東京大）

17:40 平成16年度日本IFT-MM会議総会

(17:40～18:10)

委員長挨拶： 三浦宏文（工学院大）

司 会： 岩附信行（東工大）

18:30

懇親会（ビアパーティ）

※参加費5,000円（学生無料），於工学院大学新宿校舎11階第5会議室