

日 時： 2005年6月17日（金） 8:55～20:30
会 場： 東京工業大学大岡山キャンパス石川台3号館工学系会議室（304号室）
〒152-8552 東京都目黒区大岡山2-12-1
東京急行電鉄目黒線，大井町線大岡山駅下車徒歩8分（下図参照）

プログラム：

8:40 受付開始
8:55 開 会 委員長挨拶： 三浦宏文（工学院大）

セッション1：「ダイナミクス」 座長 木村康治（東工大） （9:00～10:00）

9:00 高次スペクトル解析を用いた非線形振動系のマッピング
○松本宏行（ものづくり大），大石久己（工学院大），山川新二
9:20 Q 値関数の提案と磁気軸受制御系の減衰評価
○藤原浩幸（防衛大），伊藤誠，池永成毅，松下修己
9:40 オーバハングロータの回転試験および Q 値関数評価
○伊藤 誠（防衛大），藤原浩幸，松下修己

セッション2：「シミュレーション」 座長 岡田昌史（東工大） （10:10～11:10）

10:10 運動学習支援のための脊髄神経情報処理手法
○大武美保子（東京大），中村仁彦
10:30 メカトロニクス機器・制御ファームウェアのシミュレーション環境
○本橋聖一（インターデザイン・テクノロジー），吉田充伸（東芝），
堺 浩（東芝ソシオシステムズ）
10:50 パラレル機構の運動解析における相反空間と双対空間
○杉本浩一（東工大），ハディー・タバコリ・ニア（シャリフ工科大），榎本敦子（日立）

セッション3：「機構解析」 座長 大岩孝彰（静岡大） （11:20～12:20）

11:20 トリポード，ツェッパ等速継手系の動力伝達軸の三次元運動解析
○松浦尚志（山形大院），渡辺克巳（山形大），村上勝彦（山形大院）
11:40 球面ゴムタイヤを用いた全方向移動機構
○圓戸辰郎（東京大院），中村仁彦（東京大）
12:00 hydraulic lost motion 機構を持つ往復動ポンプの流量制御
○内藤亮（長岡技科大），小西義昭（日機装）

昼食休憩 （12:20～13:50）

セッション4：「計測・センシング」 座長 杉本浩一（東工大） （13:50～15:10）

13:50 光ファイバを用いた3Dタッチプローブに関する研究—小型プローブの試作—
○大岩孝彰（静岡大），田中俊雄
14:10 振動法による薄膜のヤング率測定
○藤垣吉章（工学院大院），鈴木健司（工学院大），三浦宏文，高信英明，栗田昌幸（日立）
14:30 2次元荷重分布中心位置検出触覚センサによる2足歩行ロボットの ZMP 検出
○荒木拓真（電通大院），谷保勇樹（電通大院），下条 誠（電通大）
14:50 磁力支持天秤装置を用いた流体中物体の動特性測定 —球体と回転楕円体の付加質量推定—
○藤原浩幸（防衛大），小林政洋，松下修己

休憩 (15:10~15:30)

セッション5:「機構設計」 座長 伊能教夫 (東工大) (15:30~16:50)

- 15:30 負荷感応無段変速機を用いた 100g・100N 指の開発
○高木 健 (東工大院), 小俣 透 (東工大)
- 15:50 メカトロニクスに頼らない歩行スピード追従型ニージョイントの開発
○月城慶一 (オットーボック・ジャパン株式会社)
- 16:10 はすば歯車装置のギャノイズ発生メカニズムの実験研究
○渡辺 健 (スバル技術研究所), 三好慶和, 齋木康平
- 16:30 効率およびトルク容量向上を目的としたシャフトドライブCVTの設計
○成田幸仁(東北大院), 山中 将(東北大), 井上克己

セッション6:「ロボットの運動制御」 座長 八島真人 (防衛大) (17:00~18:00)

- 17:00 誤差履歴線形和学習に基づく超多自由度ロボットの運動制御
○松浦大輔 (東工大院), 岩附信行 (東工大), 岡田昌史
- 17:20 大作業領域を有するキャストイングマニピュレータの運動制御
(高速でのグリッパ投射実験とその解析)
泉慎介 (元東工大院), ○武田行生 (東工大), 樋口勝
- 17:40 力学環境に適応変形する群ロボットシステム
○鈴木陽介 (東工大院), 木村 仁 (東工大), 小関道彦, 伊能教夫

18:00 閉会 副委員長挨拶: 北條春夫 (東工大)

18:05 平成17年度日本IFTOMM会議総会 (18:05~18:40)

委員長挨拶: 三浦宏文 (工学院大)
司会: 岩附信行 (東工大)

19:00 懇親会 (ビアパーティ) (19:00~20:30)

※参加費5,000円 (学生無料),

於東京工業大学大岡山キャンパス石川台1号館6階655室機械知能システム学科セミナー室

