



日時：2013年6月15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:「人間の支援」 (10:00~11:00)

座長 武田行生(東工大)

10:00 スキルレス・クレーンシステムの開発とその性能評価

○橋爪友樹(農工大), 張笑辰, 霜野慧亮, 田川泰敬

10:20 歯科患者ロボット-患者の状態異常時における手の再現-

○濱口翔太(工学院大), 高信英明, 鈴木健司, 三浦宏文, 大久保則男, 槇宏太郎(昭和大学), 宮崎芳和, 間所 睦, 丹澤 豪, 宮本賢一(テムザック), 高辻浩一, 石井佑典, 沖野晃久(オキノ工業), 高西淳夫(早稲田大)

10:40 全方位ポイントクラウドによる道路情報と運転情報をつなぐ線形回帰運転者行動モデル

○廣松航平(東京大院), 高野渉(東京大), 中村仁彦

セッション2:「運動機構・アクチュエータ」 (11:20~12:20)

座長 北條春夫(東工大)

11:20 生物の進化を考慮した変形機構の提案

○谷口守孝(ものづくり大院), 松本宏行(ものづくり大), 大石久己(工学院大)

11:40 非円形歯車を用いた跳躍ロボットのための速比最適設計とロボットの誤差に対する性能の評価

○竹田裕史(東工大院), 岡田昌史(東工大)

12:00 A Cycloidal Motor Using Shape Memory Alloy Wires

○Donghyun HWANG(The Univ. of Tokyo), Toshiro HIGUCHI

12:20~13:50 昼食休憩

セッション3:「計測」 (13:50~14:50)

座長 岩附信行(東工大)

13:50 IMU 搭載機器を用いた腕運動のパターン認識

○青木 崇(農工大院), クリッチ ダナ(ウオータールー大), ベンチャー ジェンチャン(農工大)

14:10 可変剛性機構を用いた任意物体との接触における作用力の測定

○アドディン・パヴェル(東工大院), 松浦大輔(東工大), 武田行生

14:30 高次スペクトルを用いた入出力データにおける非線形振動系の周波数応答解析

○松本宏行(ものづくり大), 大石久己(工学院大), 山川新二

セッション4:「移動ロボット」 (15:10~16:10)

座長 大石久己(工学院大)

15:10 楕円型脚を有する屋外移動ロボットの開発

○田中克明(早稲田大院), 石 青, 木下新一, 杉田 光, 石井裕之(早稲田大), 菅原雄介(国士舘大), 岡林誠士(早稲田大), 高西淳夫

15:30 骨盤運動に着目した2足走行ロボットの開発(第2報:骨盤運動と脚弾性を活用した跳躍運動の実現)

○八原昌亨(早稲田大院), 大谷拓也, 瓜生和寛, 飯塚晃弘, 岸竜弘, 遠藤信綱, 橋本健二, 阪口正律(早稲田大), 川上泰雄, 林 憲玉(神奈川大), 高西淳夫(早稲田大)

15:50 群知能ロボットの研究 -全方向移動機能による群制御-

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

16:10 閉会 副委員長挨拶: 岩附信行(東工大)

2013年度日本 IFTOMM 会議総会 (Young Investigator Fund Best Paper Award 表彰式含む) (16:30~17:30)

委員長挨拶: 北條春夫(東工大)

司会: 武田行生(東工大)

17:40 技術交流会

※ 参加費 5,000 円 (学生無料)

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

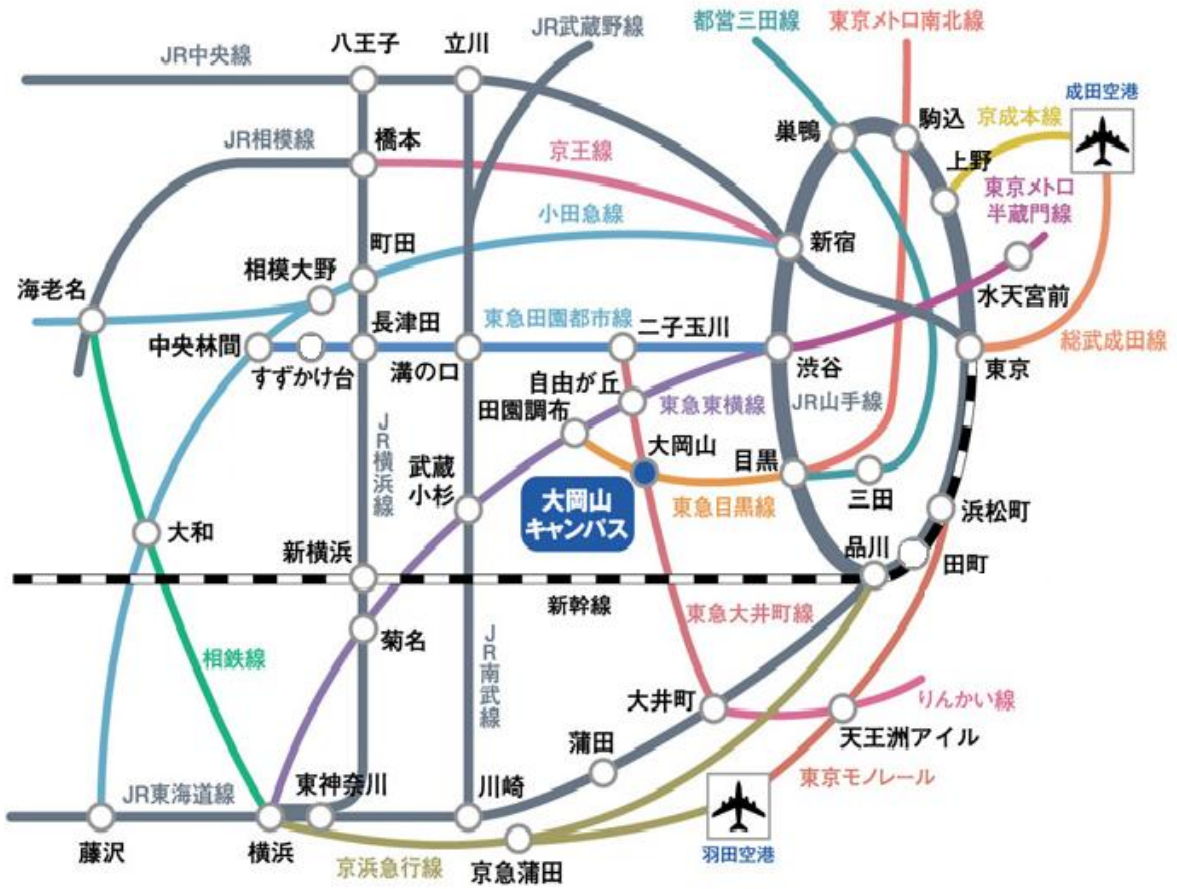


石川台3号館3F
 工学系会議室304号室
 (シンポジウム, 総会会場)
 305号室
 (技術交流会会場)

東急大井町線, 目黒線
 大岡山駅

石川台地区

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