

日 時： 2016 年 7 月 30 日(土)12:55~20:00

会 場： 早稲田大学西早稲田キャンパス 55 号館 N 棟 1 階 大会議室

聴講料： 無 料

プログラム：

12:20 受付開始

12:55 開 会 委員長挨拶 北條春夫 (東工大)

セッション 1：「運動機構の応用」

(13:00~13:40)

座長 高野 渉 (東京大)

13:00 空間 6R 機構による ORIGAMI SPRING の挙動解析 - 運動領域解析 -

○松尾博史(東工大工学院), 松浦大輔, 菅原雄介, 武田行生

13:20 Conceptual Design of a Cable Driven Parallel Mechanism for Planar Earthquake Simulation

Daisuke MATSUURA(Tokyo Tech, School of Engineering), Shota ISHIDA, Muhamad AKRAMIN,

○Emek Barış KÜÇÜKTABAK, Yusuke SUGAHARA, Yukio TAKEDA

14:00

特別講演

(14:00~14:50)

講演題目：「ロボティクスの過去と未来」

講 師： 内山 勝先生 (東北大学名誉教授, (公社) みやぎ産業振興機構テクニカルアドバイザー)

司 会： 武田行生 (東工大)

セッション 2：「脚式ロボット」

(15:00~16:00)

座長 北條春夫 (東工大)

15:00 ヒューマノイドロボットによる立ち上がり動作の 3次元動作解析

○花井宏彰 (工学院大院), 松澤貴侑, 高信英明 (工学院大), 鈴木健司, 三浦宏文

15:20 傾斜面における熱歩行機構の歩容

○根本 健(東京大院), 山本晃生

15:40 骨盤運動に着目した 2 足走行ロボットの開発

(第 12 報：上半身を用いる Yaw 方向角運動量制御)

○大谷拓也 (早稲田大理工学術院), 宮前俊介 (早稲田大院), 橋本健二 (早稲田大高等研究所・ヒューマノイド研究所), 阪口正律 (カルガリー大運動生理学部), 川上泰雄 (早稲田大スポーツ科学学術院), 林憲玉 (神奈川大工学部・早稲田大ヒューマノイド研究所), 高西淳夫 (早稲田大理工学術院・ヒューマノイド研究所)

セッション 3：「人とロボットのインタラクション」

(16:20~17:00)

座長 菅原雄介 (東工大)

16:20 患者ロボットの眼球動作

○石井洵矢 (工学院大院), 高信英明 (工学院大), 鈴木健司, 三浦宏文

16:40 笑いを通じた人間とロボットのインタラクションに関する研究

(第 4 報：肋骨の撫でを通じたくすぐりロボットの開発)

○岸 竜宏 (早稲田大理工学研究所), 野澤孝司 (目白大), 黒岩大典 (早稲田大院), 下村宗一郎, 鐘 婷婷, 河合雅央, 日塔和宏, 野村幸暉, 横山裕也, セッササルバトーレ (早稲田大理工学術院), 橋本健二 (早稲田大高等研究所・ヒューマノイド研究所), 高西淳夫

17:00 閉 会 副委員長挨拶： 高西淳夫 (早稲田大)

2016 年度日本 IFTOMM 会議総会 (Young Investigator Fund Best Paper Award 表彰式含む) (17:10~18:00)

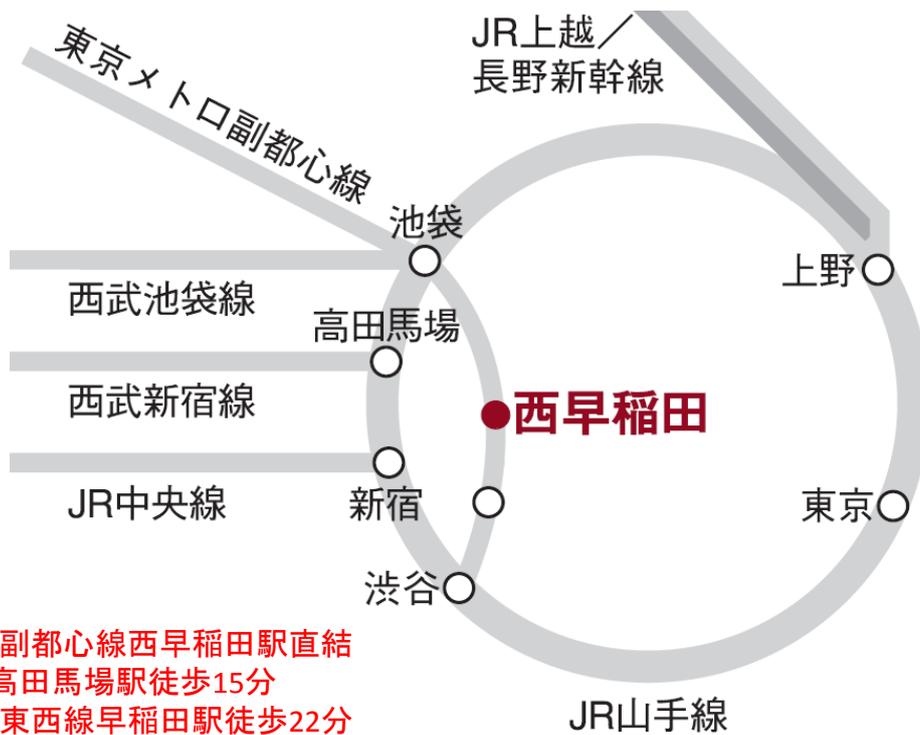
委員長挨拶： 北條春夫 (東工大)

司 会： 武田行生 (東工大)

18:20 技術交流会

※ 参加費 5,000 円 (学生無料)

※ 会場：早稲田大学西早稲田キャンパス 55 号館 N 棟 1F 大会議室



東京メトロ副都心線西早稲田駅直結
JR山手線高田馬場駅徒歩15分
東京メトロ東西線早稲田駅徒歩22分

早稲田大学西早稲田キャンパス アクセスマップ



早稲田大学西早稲田キャンパス キャンパスマップ