



日 時：2012 年 5 月 12 日（土）

会 場：東京工業大学 大岡山キャンパス 石川台 3 号館 3 階工学系会議室（304 号室）

聴講料：無料

10:20 受付開始

10:45 開会挨拶 実行委員長 北條春夫（東工大）

セッション1 「機構と運動」

座長 岩附信行（東工大）

10:50 3-RPSR パラレルメカニズムを用いた複雑 3 次元パイプベンダーの開発 –らせん形状の加工–
稲田 論（元東工大）, 武田行生（東工大）, 松浦大輔, 〇川澄翔平, 一柳健（菊池製作所）,
広瀬和也

11:10 水力学的骨格を利用した柔軟繊維毛ロボットの開発
〇東 拓矢（東工大）, 木村仁, 伊能教夫

11:30 非線形振動系における高次スペクトル解析の有効性について
〇松本宏行（ものづくり大）, 竹内幸司（工学院大）, 大石久己（工学院大）, 山川新二

11:50 昼食休憩

セッション2 「生物機能の理解と応用」

座長 岡田昌史（東工大）

13:20 成長するロボットの研究 – 人体の寸法・体重と歩行の疑似再現 –
〇鈴木啓介（工学院大）, 高信英明, 鈴木健司, 三浦宏文

13:40 動物の筋配列の機能的特性を有する四脚ロボットの機構
〇鷺塚祐希（富山県立大）, 大島 徹, 小柳健一, 本吉達郎

14:00 FES を用いた人間の膝関節アクティブ粘弾性の推定
〇阪口聖也（東京農工大）, ベンチャー・ジェンチャン, 林部充宏（INRIA/LIRMM）,
アゼバド・クリスティン

14:20 ロボット足開発のためのヒトの歩行解析
〇小川祐介（東京農工大）, ベンチャー・ジェンチャン

特別講演

15:00 「東日本大震災とロボット ～ 本当に使えるロボット開発はどうあるべきか ～」
講師 廣瀬茂男 先生（東京工業大学理工学研究科機械宇宙システム専攻 教授）

セッション3 「医療・バイオエンジニアリング」

座長 ベンチャー・ジェンチャン（東京農工大）

16:10 三次元磁気テザーと三自由度弾性ステージを有する非接触微粒子マニピュレーションシステム
〇松浦大輔（東工大）, Zhipeng ZHANG（GE グローバルリサーチセンター）, Chia-Hsian MENQ
（オハイオ州立大）

- 16:30 低侵襲脳外科手術における術野確保 - 操作性を考慮したマスタ・マニピュレータの製作 -
 ○和泉信吾 (工学院大), 高信英明, 鈴木健司, 三浦宏文, 藤江正克 (早稲田大), 伊関 洋
 (東京女子医大)
- 16:50 強調運動提示による胸骨圧迫の運動教示と評価
 ○萱島駿 (東京工業大), 岡田昌史
- 17:10 閉会挨拶 IFToMM 会長 中村仁彦 (東大)
- 17:20 2012 年度日本 IFToMM 会議総会
 (Young Investigator Fund Best Paper Award 表彰式を含む)
 委員長挨拶 北條春夫 (東工大)
 司会 武田行生 (東工大)
- 18:30 技術交流会
 会 場: 東京工業大学 大岡山キャンパス 石川台 3 号館 3 階 305 号室
 参加費: 5,000 円 (学生無料)



