



日 時 : 2018 年 6 月 1 日(金) 9:00~19:30  
会 場 : 東京大学弥生キャンパス (農学部) フードサイエンス棟 中島董一郎記念ホール  
〒113-8657 東京都文京区弥生 1-1-1 (東京メトロ南北線東大前駅下車徒歩 4 分,  
千代田線根津駅下車徒歩 5 分,丸の内線本郷三丁目下車徒歩 12 分)  
聴講料 : 無 料  
プログラム :

9:00 受付開始

9:20 開 会 委員長挨拶 高西淳夫 (早稲田大)

セッション 1 : 「機構の運動学」, 座長 : 中村仁彦 (東京大) (9:30~10:50)

9:30 極限環境下で作業可能な災害対応ロボットに関する研究  
(第22報 : 移動と単純な作業が可能なエンドエフェクタを用いた電動ドリルによる穿孔作業の実現)  
○松澤貴司 (早稲田大院), 今井朝輝, 酒井伸明, 吉田雄貴, 山口航希, 孫 瀟, 橋本健二 (早稲田大),  
高西淳夫

9:50 A 7R Linkage for Ankle Rehabilitation: Kinematics and Force Analyses  
○Chih-Ching HSIEH, Chin-Hsing KUO (National Taiwan University of Science and Technology),  
Daisuke MATSUURA (Tokyo Institute of Technology) and Yukio TAKEDA

10:10 A General Iterative Method for Inverse Kinematics of 3-Limb Parallel Mechanism with 3 DOF Based on  
Kinematically Equivalent Mechanism  
○Xinghai LIANG (Tokyo Institute of Technology) and Yukio TAKEDA

10:30 折り紙に基づく伸縮機構の安定性を考慮した挙動解析  
○松尾博史 (東工大院), 松浦大輔 (東工大), 菅原雄介, 武田行生

10:50 Coffee Break

特別講演 1 : 「Towards Autonomous and Safe Human-Robot/Robot-Robot Cooperative Tasks」 (11:00~12:00)  
講 師 : Prof. Wael SULEIMAN (Electrical and Computer Engineering Dept., Université de Sherbrooke, Canada)  
司 会 : ベンチャー・ジェンチャン (東京農工大)

2018 年度日本 IFTOMM 会議総会 (12:00~13:30)  
委員長挨拶 : 高西淳夫 (早稲田大)  
司 会 : ベンチャー・ジェンチャン (東京農工大)

セッション 2 : 「ヒューマノイドロボット」, 座長 : 高西淳夫 (早稲田大) (13:30~14:50)

13:30 成長するヒューマノイドロボットと寝返り動作  
○金川倫大(工学院大), 高信英明, 花井宏彰, 鈴木健司, 三浦宏文

13:50 油圧駆動ヒューマノイドロボットHYDRAの歩行制御  
○室谷和哉 (東京大院), 康天毅, 山本江 (東京大), 中村仁彦

14:10 油圧駆動ヒューマノイドロボットHydraの全身運動制御性の評価  
○康天毅 (東京大院), 室谷和哉, 山本江 (東京大), 中村仁彦

14:30 MR流体によるジャミング現象を用いた把持力補助装具の開発  
○馬場美沙都 (東京農工大), ベンチャー・ジェンチャン

14:50 Coffee Break

特別講演 2 : 「ソフトロボティクスに向けた有機メカニカル材料」 (15:00~16:00)  
講 師 : 小島秀子 (早稲田大学 ナノ・ライフ創新研究機構研究院 客員教授)  
司 会 : 中村仁彦 (東京大)

16:10 閉 会 副委員長挨拶 岩附信行 (東工大)

研究室見学ツアー (東京大 中村研究室を見学予定) (16:30~17:30)

17:30 技術交流会 【会場 : 東京大学工学部 2 号館 3 階 3 1 A 会議室, 参加費 5,000 円 (学生無料)】



東京大学 弥生キャンパス (農学部)