

計測自動制御学会 東北支部 第 329 回研究集会

(新型コロナウイルス感染症の状況によってはオンライン開催になる可能性があります)

期日：2020 年 10 月 30 日(金)

会場：山形大学 工学部 中示範 C 教室

〒992-8510 米沢市城南四丁目 3-16

<https://www.yamagata-u.ac.jp/jp/access/#yone>

交通：JR 米沢駅からバス利用の場合：市街地循環バス（右回り：青バス）所要時間 15 分，  
山大正門下車徒歩 1 分。または，山交バス（白布温泉行き）所要時間 10 分，城南  
二丁目下車徒歩 5 分。

JR 米沢駅からタクシー利用の場合：所要時間約 10 分。

JR 南米沢駅から：北西へ約 500，徒歩約 5 分。

問合せ先：山形大学 井上健司 ([inoue\[at\]yz.yamagata-u.ac.jp](mailto:inoue@yz.yamagata-u.ac.jp))

プログラム（○印は講演者，講演 15 分・討論 5 分）

13:00～15:00

329-1 座標系の切り替えを用いた剛体の姿勢制御

○熊谷 竜太(山形大学)，村松 鋭一(山形大学)

329-2 結合振動子系の同期現象の解析と制御

○谷藤 寛崇(山形大学)，村松 鋭一(山形大学)

329-3 湾曲型空気圧ゴム人工筋肉を用いた正二十面体型自歪ロボットにおける構成要素の開発

○田中 厘来 (山形大学)，石栗 尚弥(山形大学)，戸森 央貴(山形大学)

329-4 湾曲型空気圧ゴム人工筋肉を用いた索状マニピュレータの開発

○内山 輝一(山形大学)，西方 宏光(山形大学)，戸森 央貴(山形大学)

329-5 空気圧ゴム人工筋肉を用いた人体模倣ロボットハンドの開発

○山口 翔大(山形大学)，戸森 央貴(山形大学)

329-6 熱可塑性エラストマを用いた修復可能な人工筋肉の成型方法の確立

○藤田 寧(山形大学)，戸森 央貴(山形大学)

15:10～17:50

329-7 Feature Fusion に基づく深層学習を用いた乳房 X 線画像上の小病変検出

○今 佑太朗(東北大学)，張 暁勇(仙台高等専門学校)，本間 経康(東北大学)，

吉澤 誠(東北大学)

329-8 エージェントシミュレーションに基づく細胞間コミュニケーションの解明

○最上 智稀(東北大学), 張山 昌論(東北大学), 井上 健一(獨協医科大学)

329-9 柔軟関節を持つ腱駆動ロボットアームの力制御

○佐藤 翼(山形大学), 邵 超(山形大学), 段 会龍(山形大学),  
楊 歩君(山形大学), 小宮 僚太郎(山形大学), 水戸部 和久(山形大学)

329-10 柔軟関節を持つ弾性腱駆動ロボットアーム姿勢制御の重力補償法

○段 会龍(山形大学), 佐藤 翼(山形大学), 小宮 僚太郎(山形大学),  
楊 歩君(山形大学), 邵 超(山形大学), 水戸部 和久(山形大学)

329-11 振動推進に基づいた配管用移動ロボットの開発

○渡邊 雄大(山形大学), 笹川 一輝(山形大学), 村上 久斗(山形大学),  
堀切 拓実(山形大学), 塩谷 文武(山形大学), 阪本 惇暉(山形大学),  
阿部 一樹(山形大学), 多田隈 理一郎(山形大学)

\* 研究集会終了後の技術交流会については、今回は開催いたしません

\* 優秀発表者の審査及び表彰は通常通り実施いたします