

		会場							
		第1講演室	第2講演室	第3講演室	第4講演室	第5講演室	第6講演室	第7講演室	第8講演室
9月18日(火)	v-BASE	OS11: 振動基礎 9:00-10:20 衝突振動/接触挙動 [201-204]	OS8.1: 運動と振動の制御 9:00-10:20 ロボットアームと制御 [301-304]	OS2.1: 耐震・免震・制振 9:00-10:20 免震I, 制御 [401-403]	OS1.3: 音響・振動の制御 9:00-10:20 振動騒音低減化技術 [501-504]	OS4.1: 福祉工学・感性工学 9:20-10:20 評価 [601-603]		OS7.1: 板・シェル構造の振動・産屈と設計 9:20-10:20 板・シェルの動解析手法 [801-803]	
		10:40-12:00 動吸振器 [205-208]	10:40-12:00 劣駆動システムの制御 [305-308]	10:40-12:00 免震II, 摩擦 [404-407]	10:40-12:00 音源探索 [505-508]	10:40-11:40 計測 [604-606]		10:40-12:00 積層材の振動と最適化 [804-807]	
	v-BASE	13:00-14:20 同定・振動診断・振動分析 [209-212]	13:00-14:20 宇宙システム [309-312]	13:00-14:20 動吸振器, セミアクティブ制御 [408-411]	13:00-14:20 騒音制御技術I [509-512]	13:00-14:20 機器 [607-610]	OS5.2: 機械のための動的計測 13:00-14:20 センサ開発 [701-704]	13:20-14:20 板・シェルの動的応答解析 [808-810]	
	14:40-16:00 バターン形成・自励振動・びり [213-216]	14:40-16:00 振動・波動による搬送 [313-316]	14:40-16:00 ダンパ [412-415]	14:40-16:00 騒音制御技術II [513-516]	OS4.2: ヒューマンダイナミクス 14:40-16:00 人間とモノとの相互作用 [611-614]	14:40-16:00 エンジン関連の動的計測と制御 [705-708]	14:40-16:00 板・シェル構造の応用 [812-815]		
	16:20-18:00 解析手法・応答解析/不規則振動 [217-221]	16:20-18:00 ロボットと制御 [317-321]	16:20-17:40 確率論的手法, 耐震設計・評価 [416-419]	16:20-17:40 音質・評価・振動低減 [517-520]	16:20-17:40 身体動作の計測・解析法 [615-618]	16:20-17:40 振動と衝撃 [709-712]	OS7.2: 折紙の数理的・バイオメテック的展開と産業への応用 16:20-18:00 新しい折り紙の創成 [816-820]		
9月19日(水)		OS8.1: 運動と振動の制御 9:00-10:40 ピークルの運動制御 [222-226]	OS1.1: 振動基礎 9:00-10:40 振動抑制・制御/波動 [322-326]	OS4.2: ヒューマンダイナミクス 9:00-10:20 動作の解析と身体特性の定量化 [420-423]	OS3.2: サイレント工学 9:00-10:20 能動騒音制御I [521-524]	OS6.1: システムのモニタリングと診断 9:20-10:20 画像応用 [619-621]	OS7.2: 折紙の数理的・バイオメテック的展開と産業への応用 9:00-10:20 折り紙の設計法とバイオへの展開 [713-716]	OS8.1: ローターダイナミクス 9:20-10:20 モデリング・解析 [821-823]	
	10:00~12:00 市民公開企画 デンシングのバイオメカニクス(理論と実践) 第9講義室	11:00-12:00 基調講演 Robotic Applications based on Variable Stiffness Mechanisms and Safe Robot Arms / Jae-Bok SONG (Korea University)		10:40-12:00 人間のモデル化と制御 [424-427]	10:40-12:00 能動騒音制御II [525-529]	10:40-12:00 評価・診断 [622-625]	10:40-12:00 折り紙の産業への応用 [717-720]	10:40-12:00 軸受 [824-827]	
		13:00-14:00 特別講演 Yeon-Sun CHOI (Sungkyunkwan University) / Nonlinearity and Experiment in Mechanical Engineering 第1講演室							
	14:20-17:20 フォーラム「自動車を中心とした振動・騒音解析技術」	14:20-15:40 除振・加振 [227-230]	14:20-15:40 連続体の振動 [327-330]	OS4.3: 細胞 14:20-15:40 力学刺激と細胞応答のダイナミクス [428-431]	OS8.3: 磁気軸受・磁気浮上 14:20-15:40 ベアリングレスモータ [530-533]	14:20-15:40 異常検出・モニタリング [626-629]		14:20-15:20 ブレード [828-830]	
		16:00-17:40 ピークルの振動と制御 [231-235]	OS1.1&OS1.3: ジョイントセッション 16:00-17:20 非線形振動 [331-334]	16:00-17:00 細胞, 組織, 臓器等のダイナミクスと解析モデル [432-434]	16:00-17:00 磁気軸受 [534-536]			15:40-16:40 制振・診断 [831-833]	
		OS9.2: 流体関連振動・音響のメカニズムと計測制御 9:20-10:00 圧力脈動のメカニズムと計測制御1 [236-237]	OS3.2: サイレント工学 9:00-9:40 音質の評価と快音化 [335-336]	OS6.2: スマート構造 8:40-9:40 機能性材料・エネルギーハーベスティング [435-437]	OS1.3: 機械・構造物における非線形振動とその応用 10:20-11:40 大規模非線形/連続体 [537-540]	OS2.2: ダンピング 8:40-10:00 ダンパの設計1 [630-633]	OS5.1: モード解析とその応用関連技術 8:40-10:00 音響 [721-724]	OS8.3: 磁気軸受・磁気浮上 8:40-9:40 磁気浮上 [834-836]	
		10:20-11:20 圧力脈動のメカニズムと計測制御2 [240-242]	10:00-11:40 騒音低減化設計 [338-342]	10:00-11:40 振動制御 [439-443]	OS1.3: 機械・構造物における非線形振動とその応用 10:20-11:40 大規模非線形/連続体 [537-540]	10:20-11:20 ダンパの設計2 [634-636]	10:20-12:00 応用技術, ばらつき [725-729]	OS8.2: マルチポディダイナミクス 10:00-11:40 運動解析と制御 [837-841]	
		基調講演 Two-phase flow-induced vibration: State of the art and future research challenges / Mureithi Njuki (École Polytechnique de Montréal) 13:00-14:00	12:40-14:00 振動・音響解析 [343-346]		一般 13:00-14:00 ダイナミクスに関する新技術 [541-543]	12:40-14:00 動吸振器 [637-640]	OS8.1: 運動と振動の制御 12:40-14:00 制御系設計 [730-733]	12:40-14:00 マルチポディダイナミクスにおける定式化 [842-845]	
14:10-14:40 部門別贈呈式 藤原洋記念ホール									
14:50-15:50 特別講演 白坂成功(慶應義塾大学 准教授)「システム安全に向けた取り組み-「こうのとりの事例から最新の研究まで」 藤原洋記念ホール									
16:00-17:00 特別講演 安西祐一郎(日本学術振興会 理事長)「人間が介在するシステムのデザインとマネジメント」 藤原洋記念ホール									
17:30-19:30 懇親会 クイーンアリス									
9月21日(金)		OS2.2: ダンピング 9:20-10:20 制御・非線形 [243-245]	OS8.4: ピークルロボティクス 9:20-10:20 車両制御 [347-350]	OS5.1: モード解析とその応用関連技術 9:00-10:20 同定, 計測 [444-447]	OS1.3: 機械・構造物における非線形振動とその応用 9:00-10:20 衝突/磁気浮上 [544-547]	OS8.5: システム制御理論の新潮流 9:20-10:20 制御理論の新たな発展 [641-643]	OS8.2: マルチポディダイナミクス 9:00-10:20 自動車・鉄道車両への応用1 [734-737]	OS9.2: 流体関連振動・音響のメカニズムと計測制御 9:20-10:20 空力音のメカニズムと計測制御 [846-849]	
		10:40-12:00 車両・構造物の減衰評価 [246-249]	10:40-11:40 車両とセンサ [351-353]	10:40-12:00 伝達経路解析, 振動パワー, 同定 [448-451]	10:40-12:00 局在モード/共振 [548-551]	10:40-12:00 スマートエネルギーと社会インフラのための制御理論 [644-647]	10:40-11:40 自動車・鉄道車両への応用2 [738-740]	10:40-12:00 流体関連振動のメカニズムと計測制御 [850-853]	
		OS2.3: 東日本大震災における機械設備の被害と教訓 13:00-14:00 基調講演 東日本大震災における関東の地震被害/安田 進 (東電大)	13:00-14:20 ピークルとモビリティ [354-357]	13:00-14:40 波動, 診断 [453-457]	13:20-14:20 同期現象/自励振動 [552-554]	13:20-14:20 ロボット・メカトロニクスのための新しい制御理論とその応用 [648-650]	13:00-14:20 建設機械・産業機械への応用 [741-744]	13:00-14:00 液面振動のメカニズムと計測制御 [854-856]	
		OS10.1: 大学・企業におけるダイナミクス・デザイン教育 14:40-15:40 基調講演 ものづくりとひとづくりの連携によるデザイン教育 大富 浩一 (東芝)	14:40-16:00 ロボットピークル1 [358-361]		14:40-15:40 回転体/制振 [555-557]	OS2.3: 東日本大震災における機械設備の被害と教訓 14:40-15:40 東日本大震災における機械設備の被害と教訓1 [651-653]	14:40-15:20 振動解析 [745-747]		
		16:00-17:20 大学・企業におけるダイナミクス・デザイン教育 [250-253]	16:20-17:40 ロボットピークル2 [362-365]			16:00-17:00 東日本大震災における機械設備の被害と教訓2 [654-656]	16:00-17:20 接触・摩擦のモデリング [748-751]		