

D&D2004タイムテーブル

		第1室	第2室	第3室	第4室	第5室	第6室	第7室	第A室	別会場		
27日 (月)	9:00-10:20		OS1 先端的・萌芽的制御技術とその応用 振動絶縁・振動制御 [201-204]									
	10:40-12:00	OS12 耐震・免震・制振 免震構造1 [101-103] 10:40-11:40	波動の制御 [205-208]	OS19 音響・振動 音響低減・最適設計 [301-304]		OS4 ロータダイナミクス 翼振動・羽根車 [501-504]	OS7 接触・衝突問題 衝突・波状摩擦 [601-604]					
	13:00-14:20	免震構造2 [104-106] 13:20-14:20	ビジュアルフィードバック制御 [209-212]	計測・音質・診断 [305-308]	OS6 パターン形成現象と複雑性 パターン形成 [401-404]	磁気軸受・制御 [505-508]	摩擦・接触 [605-607] 13:20-14:20	OS23 ヒューマン・ダイナミクス 生体計測 [701-704]		産学連携研究フォーラム 13:00-18:00		
	14:40-16:00	免震構造3・計測システム [107-110]	ロボットの運動制御 [213-216]	振動音響解析・応用 [309-312]	同期化・パターン形成 [405-408]	不つりあい・自動振動 [509-512]	OS8 振動基礎 振動利用・振動低減 [608-611]	人体のモデル化 [705-708]				
	16:20-17:40	アクティブ免震・制振 [111-114]	移動体の制御 [217-219] 16:20-17:20	能動振動・音響制御 [313-316]	パターン形成と複雑性 [409-411] 16:20-17:20	振動挙動・診断 [513-516]	モデル化・摩擦機構 [612-615]	生体の振動と反応 [709-712]				
9:00-10:20	耐震 [115-118]	OS2 運動と振動のモデリングと制御(1) ビークル・ダイナミクス [220-223]				ケーブルの振動 [616-618] 9:20-10:20	歩行 [713-715] 9:20-10:20		v_BASEフォーラム 9:00-12:00		機器展示	
10:40-12:00	構造物の運動・振動制御 [119-122]	ビークル・コントロール [224-227]	OS20 サイレント工学 能動的騒音制御 [317-320]	OS14 マルチボディダイナミクス ロボット [412-415]	OS3 磁気浮上・磁気軸受の制御 新しい磁気浮上方式 [517-520]	非線形振動関連 [619-622]	筋肉の反応とスポーツ機器 [716-719]					
13:00-14:10	特別講演「距離が解らなくても地図を描く方法～生命現象と画像処理への応用～」 中央大学 理工学部 助教授 田口善弘 (デジタル多目的ホール)											
14:40-16:00	OS11 ダンピング 減衰の評価と予測手法 [123-125] 15:00-16:00	搬送機器 [228-231]	床衝撃音制御・騒音振動音評価 [321-324]	フレキシブルマルチボディダイナミクス [416-418] 15:00-16:00	磁気軸受への制御理論・振動制御 応用 [521-524]	解析法・推定法 [623-626]	OS5 流体関連振動のメカニクスと 計測制御 後流渦励起振動のメカニクス [720-723]			v_BASEフォーラム 14:30-17:45		機器展示
16:20-17:40	バッシブダンパの設計 [126-129]	位置決め制御 [232-235]	騒音低減化設計 [325-327] 16:20-17:20	アプリケーション [419-422]	磁気軸受・回転モータ [525-527] 16:20-17:20	連続体の振動 [627-630]	連成振動系における流体励起不安 定振動 [724-727]					
29日 (水)	9:00-10:20	磁気ダンパの解析と応用 [130-133]	宇宙システム [236-239]			OS15 最適設計 C A E・構造最適化 [528-530] 9:20-10:20		すきま流を伴う自動励振メカニ ズム [728-731]		機器展示		
	10:40-12:00	制振・免震装置の開発 [134-136] 10:40-11:40	制御系設計 [240-242] 10:40-11:40	OS18 計測・評価・診断 信号・データ処理 [328-331]	一般セッションB 車両 [423-425] 10:40-11:40	製品設計・複合領域最適化 [531-533] 10:40-11:40	OS9 板・シェルアナリシス基礎へ の再訪 積層FRPシェル [631-634]	流体関連振動におけるアクティブ 制御 [732-735]				
	13:00-14:20	粘弾性体の減衰のモデル化 [137-139] 13:20-14:20	一般セッションA 制御とその応用 [243-246]	センサー関連技術 [332-335]	機構等の運動 [426-428] 13:20-14:20	OS16 折り紙・マイクロ・スマート 構造 騒音振動への適用 [534-536]	バイオ・人間と板シェル構造 [635-637] 13:20-14:20	定常流れのない場での非線形振動 [736-738] 13:20-14:20			フォーラム「人間のモデル化と シミュレーション」 13:00-16:00	
	14:40-16:00	高減衰材料の開発 [140-143]	境界領域 [247-250]	システム適用 [336-339]	歩行・走行 [429-432]	折り紙構造の圧潰特性 [537-539] 14:40-15:40	連続体アナリシス [638-641]	流体力計測と動力学特性 [739-742]				
	16:20-17:30	特別講演「感性バイオセンサとIT社会」 九州大学 大学院 システム情報科学研究院 教授 都甲潔 (デジタル多目的ホール)										
18:00-20:00	部門賞贈呈式・懇親会(新食堂2F)											
30日 (木)	9:00-10:20		OS2 運動と振動のモデリングと制 御(11) 加振・除振 [251-254]			OS17 知的材料・構造システム 信頼性・品質 [540-543]	OS10 非線形力学と力学系理論 解析法と同定法 [642-645]	OS22 福祉工学 支援機器 [743-746]		第2回夏の学校 「流体関連の振動現象の基礎」 9:50-11:50, 13:00-15:50		
	10:40-12:00	動吸振器とダンパの設計 [144-146] 10:40-11:40	アクチュエータ・メカニクス [255-258]	OS21 感性計測と設計 感性特性 [340-342] 10:40-11:40	OS13 モード解析とその応用関連技 術 解析法1(同定,理論解析) [433-436]	知的材料・特性評価 [544-547]	流体関連 [646-648] 10:40-11:40	下肢支援 [747-749] 10:40-11:40				
	13:00-14:20	多自由度動吸振器による制振 [147-150]	振動解析 [259-262]	快適性 [343-346]	解析法2(最適化,動設計) [437-439] 13:20-14:20	モデル化・同定 [548-551]	振動応用と制御 [649-652]	歩行支援 [750-752] 13:20-14:20				
	14:40-16:00	音響放射と吸音 [151-153] 14:40-15:40	モデリング・シミュレーション [263-265] 14:40-15:40	感性情報 [347-350]	音響利用 [440-442] 14:40-15:40	制振・制御 [552-555]	連続体 [653-656]	医療介護支援 [753-755] 14:40-15:40				
	16:20-17:40					損傷・診断 [556-558] 16:20-17:20	非線形連成振動 [657-660]					