

## ■■■■ 機素潤滑設計部門 ■■■■

## 変更前(左コラム)

講演室 第03室(第4学舎2号館1階2104)

10:30-12:00

[J112-01] 次世代アクチュエータシステム(1)

座長 金 俊完(東工大)

J1120101 釣糸人工筋を用いたロボットアームのモデリングと運動制御/○鈴木 元哉(TDU), 釜道 紀浩

J1120102 ソフトアクチュエータによる拇指関節の他動運動訓練装置に関する研究/○青山 壘斗(大工大), 谷口 浩成, 大江 祥生

J1120103 講演取消

J1120104 耐圧薄肉金属ペローズ空気圧アクチュエータを用いた可変減衰力ダンパーの開発/○佐藤 恭一(横浜国大), 新堀 武儀

J1120105 感温磁性体を用いたハイブリッド磁気アクチュエータの推力特性/○佐藤 海二(豊橋技科大), 浜 維志(東工大)

J1120106 ステージ可動式プリンタを用いた皿のような円形形状への彩色/○細田 夏未(法大), 田中 豊, 田沼 千秋

13:00-14:45

[J112-02] 次世代アクチュエータシステム(2)

座長 佐藤 恭一(横国大)

J1120201 Au-ITO 複合配線を用いた UV 裏面露光による新たな UV-LIGA プロセスの提案/○小川 真史(東工大), 吉田 和弘, 金 俊完

J1120202 誘電エラストマーアクチュエータの高出力化に関する研究(UV 硬化性 PDMS へのチタン酸バリウム添加の効果)/○巖 祥仁(東工大), 宮田 航成, 吉田 和弘, 金 俊完

J1120203 静電レンズを用いたエレクトロスプレーデポジション(ESD)法によるマイクロパターニング/○金 俊完(東工大), 佐藤 慧一, 吉田 和弘, 青木 弘良, 山形 豊(理研)

J1120204 導電性高分子ヒータにより駆動するナイロンアクチュエータの動作特性評価/○生駒 啓人(和歌山大), 菊地 邦友, 福井 龍一, 奥崎 秀典(山梨大)

J1120205 電極パターンを変化させたイオン導電性高分子セルフセンシングアクチュエータの動作特性評価/○内田 周作(和歌山大), 菊地 邦友

J1120206 ピエゾアクチュエータを用いた粒子振動搬送装置の開発/○郭 浩聡(早大), 濱澤 宏季, 小川 隼人, 川本 広行

J1120207 運動錯覚のためのアクチュエーション条件/小村 啓(名大), 久保 拓夢, 池田 諭, ○大岡 昌博, 村瀬 文彦(デンソー), 内藤 宏

## 変更後(右コラム)

講演室 第03室(第4学舎2号館1階2104)

10:45-12:00

[J112-01] 次世代アクチュエータシステム(1)

座長 金 俊完(東工大)

J1120101 J112-02 の最後に移動

J1120102 ソフトアクチュエータによる拇指関節の他動運動訓練装置に関する研究/○青山 壘斗(大工大), 谷口 浩成, 大江 祥生

J1120103 講演取消

J1120104 耐圧薄肉金属ペローズ空気圧アクチュエータを用いた可変減衰力ダンパーの開発/○佐藤 恭一(横浜国大), 新堀 武儀

J1120105 感温磁性体を用いたハイブリッド磁気アクチュエータの推力特性/○佐藤 海二(豊橋技科大), 浜 維志(東工大)

J1120106 ステージ可動式プリンタを用いた皿のような円形形状への彩色/○細田 夏未(法大), 田中 豊, 田沼 千秋

13:00-15:00

[J112-02] 次世代アクチュエータシステム(2)

座長 佐藤 恭一(横国大)

J1120201 Au-ITO 複合配線を用いた UV 裏面露光による新たな UV-LIGA プロセスの提案/○小川 真史(東工大), 吉田 和弘, 金 俊完

J1120202 誘電エラストマーアクチュエータの高出力化に関する研究(UV 硬化性 PDMS へのチタン酸バリウム添加の効果)/○巖 祥仁(東工大), 宮田 航成, 吉田 和弘, 金 俊完

J1120203 静電レンズを用いたエレクトロスプレーデポジション(ESD)法によるマイクロパターニング/○金 俊完(東工大), 佐藤 慧一, 吉田 和弘, 青木 弘良, 山形 豊(理研)

J1120204 導電性高分子ヒータにより駆動するナイロンアクチュエータの動作特性評価/○生駒 啓人(和歌山大), 菊地 邦友, 福井 龍一, 奥崎 秀典(山梨大)

J1120205 電極パターンを変化させたイオン導電性高分子セルフセンシングアクチュエータの動作特性評価/○内田 周作(和歌山大), 菊地 邦友

J1120206 ピエゾアクチュエータを用いた粒子振動搬送装置の開発/○郭 浩聡(早大), 濱澤 宏季, 小川 隼人, 川本 広行

J1120207 運動錯覚のためのアクチュエーション条件/小村 啓(名大), 久保 拓夢, 池田 諭, ○大岡 昌博, 村瀬 文彦(デンソー), 内藤 宏

J1120101 釣糸人工筋を用いたロボットアームのモデリングと運動制御/○鈴木 元哉(TDU), 釜道 紀浩