




整理番号	HT28157	分野	物理・工学	(キーワード)	振動
------	---------	----	-------	---------	----

山梨大学

ゲーム感覚で学ぶ振動の制御

先生(代表者)	野田 善之(のだ よしゆき)大学院総合研究部・准教授				
自己紹介	工場で働くロボットや機械の効率を高める研究を行っています。ロボットや機械の効率を高めるには振動のことを知り、操ることが非常に重要です。日常生活でも振動現象を知ること、日々の生活を楽しむことができます。「振動ってなに?」と思った方は是非ともご参加ください。				
開催日時・主な募集対象	平成28年7月30日(土)	(対象)	中学生	(人数)	20名
集合場所・時間	山梨大学 甲府キャンパス A2号館玄関前		(集合時間)	午前9:30	
開催会場	山梨大学 甲府キャンパス A2号館A2-12教室 住所: 〒400-8511 山梨県甲府市武田四丁目3-11 アクセスマップ: http://www.yamanashi.ac.jp/access-map				
内 容					
<p>水を揺らさずに運ぶにはどうしたらよいのだろうか? ブランコはなぜ一定の周期で揺れるのだろうか? 振動現象は皆さんの身近に存在しています。振動のことを知ることで、日常生活は楽しく豊かになります。本プログラムでは、液面の振動や振り子の揺れなどの身近な振動現象を題材に、振動についての講義や実験を行います。今回は振り子の揺れを抑える方法をゲーム感覚で学習する実験を新たに加えました。また、研究室内のロボットや実験装置のデモンストレーション見学会も行います。</p> <p>受講生は振動の知識が無くても問題ありません。本プログラムでは、実験を交えて、楽しく、わかりやすく、日常生活で利用できる振動の知識を習得することを目指します。</p>					
					
		『ジョイスティック搬送シミュレータ』		『液体搬送システム』	
スケジュール			持 ち 物		
9:30-10:00 受付(甲府キャンパス A2号館玄関前集合)			筆記用具、ノート 飲み物		
10:00-10:15 開講式(あいさつ, オリエンテーション, 科研費の説明)					
10:15-10:45 講義「振動現象の紹介と振動抑制制御技術の紹介」					
10:45-11:15 実験「手動操作による振り子台車搬送実験と搬送ロボットによる振り子台車搬送実験のデモンストレーション」					
11:15-11:45 講義「振動特性に関する講義」					
11:45-12:15 実験「振動特性の計測」					
12:15-13:15 昼食(大学生や先生とフリートーク)					

13:15-13:45 講義「振動を抑制しつつ、高速搬送する方法の講義」	特記事項
13:45-14:15 実験「振動を抑制しつつ、高速搬送する方法を実験」	
14:15-14:45 実験「手動操作による振り子台車搬送のトレーニングシステムを用いた実験(振動抑制訓練ゲームによる実験)」	
14:45-15:30 研究室見学(制御・ロボット技術の最新成果の見学)	
15:30-16:00 休憩・クッキータイム(大学生や先生とフリートーク)	
16:00-16:30 修了式(アンケート記入・未来博士号授与・集合写真撮影)	
16:30 解散	

《お問合せ・お申込先》

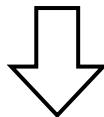
所属・氏名：	山梨大学・大学院総合研究部・野田善之
住所：	山梨県甲府市武田四丁目3-11
TEL 番号：	055-220-8440
FAX 番号：	055-220-8779
E-mail：	noday@yamanashi.ac.jp
申込締切日：	平成28年7月20日(水)

※当プログラムは先着順にて受付を行います。

※当プログラムは定員を超えた場合は申込締切日後に抽選を行い、7月22日(金)までに郵便(またはメール)にて全員にご連絡します。

《プログラムのテーマと関係する科研費》

研究代表者	研究期間	研究種目	課題番号	研究課題名
野田 善之	H23-24	若手研究(B)	23760205	注湯プロセスの数理解析とシステム統合に基づく高精度注湯制御システムの開発
野田 善之	H25-27	基盤研究(C)	25420181	力覚提示ジョイスティックによる操作型注湯ロボットの操作支援・訓練システムの開発



★この科研費について、さらに詳しく知りたい方は、下記をクリック！

<http://kaken.nii.ac.jp/>

※国立情報学研究所の科研費データベースへリンクします。