

平成9年度 研究開発

	課 題	申請者	所 属
1	パラレルメカニズムを用いた高速・高精度三次元座標測定機	大岩 孝彰	静岡大学 工学部 機械工学科 助教授
2	管路内壁への低接触化輸送を可能とする特殊形状非衝突性ベンド管の開発	武居 昌宏	日本大学 理工学部 機械工学科 助手
3	複合電解研磨による自動金型研磨装置の開発	清水 友治	岩手大学 工学部 機械工学科 助教授
4	昆虫型精巧ロボット群による精密自動組立システム	青山 尚之	電機通信大学 電気通信学部 機械制御工学科 (ロボット工学講座) 助教授
5	スラブ型RF励起炭酸ガスレーザのスイッチング動作に関する研究	渡辺 一弘	創価大学 工学部 情報システム学科 教授
6	アクティブダンパで先端を制振させたピンセットロボットの研究	松尾 芳樹	東京都立科学技術大学 工学部 機械システム工学科 助教授
7	金型自由曲面の超音波次期援用研磨法に関する研究開発	進村 武男	宇都宮大学 大学院工学研究科 教授
8	盲人用視覚補助装置の開発	田中 豊	岡山大学 工学部 システム工学科 教授
9	空圧式座位保持装置の開発と実用化試験	生田 宗博	金沢大学 医学部 保健学科 作業療法学専攻 教授
10	無拘束無侵襲型視線入力インターフェースの開発並びに全方向移動ロボットを用いた高齢者自立生活支援システム	太田 裕治	東洋大学 工学部 機械工学科 助教授
11	ウェルフェアテクノハウスにおける健康自動計測システムの開発研究	川原田 淳	富山大学 工学部 電気電子システム工学科 助教授
12	介助ロボット用ハンドの開発に関する研究	米田 隆志	芝浦工業大学 システム工学部 機械制御システム学科 助教授

平成9年度 国際交流

	課 題	申請者	所 属
1	「第5回ソフトコンピューティングに関する会議」開催 1998年10月	山川 烈	九州工業大学 情報工学部 教授
2	「NAL/ONERA共同研究成果検討集会」出席 フランス・パリ・モダン	穂積 弘一	科学技術庁・航空宇宙技術研究所 空気力学部 剥離流研究室 室長