

2016 年度精密秋季大会学術講演会

ポスターセッションについて

主催：2016 年度 精密工学会秋季大会学術講演会実行委員会

2016 年度精密工学会秋季大会学術講演会実行委員会
委員長 白石 昌武（茨城大学 名誉教授）

今大会では、大学の研究室や公設試験研究機関によるポスターセッションを大会 2 日目（9 月 7 日（水））の昼に実施します。各研究室で開発中のソフトウェアや機器などを、実際にデモンストレーションしながら発表して頂くと共に、研究者間の交流をはかるものです。優秀なポスター発表には、大会実行委員長より「ベストポスタープレゼンテーション賞」が贈られます。

開催日時：9 月 7 日（水）10:00～13:40

会場： 茨城大学水戸キャンパス 共通教育棟 2 階 21 番教室および 2 階ロビー
10:00～11:40 指定場所へのポスター掲示，機器設置
11:40～13:30 ポスター・機器展示
（プレゼンテーションコアタイム：12:20～13:30）
13:30～13:40 ベストポスタープレゼンテーション賞 審査集計・結果発表
18:00 までに撤去

【ポスターの作成について】

- ① ポスターは A0 縦サイズ（幅 841 mm × 高さ 1189 mm）以下の大きさを作成し、発表者が印刷し持参して下さい。既定のサイズ内であれば用紙サイズやレイアウトなどは自由です。
- ② ポスターには講演題目，共著者氏名，ポスター講演番号（別紙参照）を必ず明記して下さい。

【ポスターの掲示について】

- ① ポスターは発表者の責任で 9 月 7 日（日）10:00～11:40 の時間帯で決められたパネルに掲示して下さい。掲示室とポスター掲示場所はポスター講演番号に従って正確に掲示して下さい。
- ② ポスターは表彰式終了後，18:00 までに撤去して下さい。実行委員でポスターの処分は行いませんので，各自で責任を持って持ち帰って下さい。
- ③ 本ポスターセッションでは緊急時の安全性確保の観点から，指定パネルおよび機器展示場所以外での掲示や展示は認めておりません。指定場所以外の掲示は行わないでください。
- ④ ポスターは専用の両面テープを使ってパネルに掲示して下さい。画鋲は使用しないようにして下さい。掲示に使用する両面テープは大会実行委員会で準備します。

【ポスター発表者間の交流について】

本ポスターセッションではプレゼンテーションタイム（質疑応答含め3分程度）を設定し、登壇者間の交流の機会を促します。分野が異なる研究テーマの発表者とも積極的に交流して、ご自身の研究のフィールドを広げる機会としてください。

【ベストポスタープレゼンテーション賞について】

優れたポスター発表について「ベストポスタープレゼンテーション賞」を贈呈します。選考基準はポスターの分かりやすさ、独創性、完結性、説明の明確さ・簡潔さ、発表の工夫を審査員により評価し、優秀者には大会終了後、表彰状を送ります。

【ポスターセッションに関するお問い合わせ先】

2016年度秋季大会実行委員会（ポスターセッション担当：茨城大学 長山和亮）

E-mail : kazuaki.nagayama.bio@vc.ibaraki.ac.jp

TEL : 0294-38-5213

2016年度秋季大会ポスターセッション（9月7日 開催） ポスター講演番号一覧

| ポスター講演番号 | 発表者 | 所属 | ポスター講演題目 |
|----------|--------|------------|--|
| P01 | 鈴木 利友 | 武庫川女子大学 | 対数型美的曲線を応用した木造住宅の屋根 |
| P02 | 鷺坂 芳弘 | 静岡県工業技術研究所 | 健康・医療産業用プラスチック製品へのレーザ加工の応用 －眼鏡レンズのレーザ染色と波長2μmレーザによる透明樹脂の溶着－ |
| P03 | 長山 和亮 | 茨城大学 | 微細加工基質を利用した力学的側面からの細胞機能計測・制御技術の開発 |
| P04 | 小貫 哲平 | 茨城大学 | レーザ微細加工における不規則加工誤差の要因調査 |
| P05 | 汪 正 | 茨城大学 | 自走用車いす使用者による単独操作可能な段差移動補助機 |
| P06 | 大塚 小太郎 | 茨城大学 | 様々な路面に対応可能な脚型ロボットの開発 －ブレイブボードを用いた平地走行の検討－ |
| P07 | 羽部 安史 | 茨城大学大学院 | 4脚動物の歩行走行メカニズムの工学的解明 |
| P08 | 乾 正知 | 茨城大学 | GPU技術に基づく高速CAD/CAMソフトウェアの実現 |
| P09 | 平沼 清一 | 茨城大学 | 視覚障がい者用光プローブの開発 |
| P10 | 福井 貴大 | 茨城大学大学院 | 4脚ロボットによる動物のような滑らかな歩行走行の実現 |
| P11 | 鈴木 浩文 | 中部大学 | 曲面・微細形状の超精密加工と計測 |
| P12 | 嶋田 慶太 | 東北大学 | 機械加工による機能創成への取組み |
| P13 | 尾島 裕隆 | 茨城大学 | ステレオ法を用いた研削砥石作業面の機上3次元計測システムに関する研究 |
| P14 | 野本 和 | 茨城大学 | ホイールローダのための経路計画と遠隔操作 |
| P15 | 柴田 隆行 | 豊橋技術科学大学 | 白金触媒AFMプローブを用いたナノ化学加工技術の開発（第3報） －材料除去速度に及ぼす電圧印加の効果－ |
| P16 | 松井 伸介 | 千葉工業大学 | AFMによる光ファイバ端面のナノ・マイクロ加工 |