

[1] 研究論文

- 1) K.Kuramochi, T.Yamazaki, Y.Kotaka, Y.Kikuchi, I.Hashimoto, and K.Watanabe: Measurement of twofold astigmatism of probe-forming lens using low-order zone-axis ronchigram, ultramicroscopy 108(2008)339-345.
- 2) K.Kuramochi, T.Yamazaki, N.Nakanishi, I.Hashimoto, and K.Watanabe: Shape effect of microtwins on high-resolution transmission electron microscope images, phys.stat.sol.(a) 205(2008)1602-1605.
- 3) STEM 像の解釈 (I), 山崎貴司, 渡辺和人: 顕微鏡 43 (2008) 125-129.
- 4) STEM 像の解釈 (II), 山崎貴司, 渡辺和人: 顕微鏡 43 (2008) 278-282.
- 5) K.Kuramochi, K.Suzuki, T.Yamazaki, K.Mitsuishi, K.Furuya, Y.Kotaka, Y.Kikuchi, I.Hashimoto, and K.Watanabe, Quantitative structural analysis of twin boundary in α -Zn₇Sb₂O₁₂ using HAADF STEM method, Ultramicroscopy 109(2008)96-103.
- 6) A.Ebara, K.Kuramochi, T.Yamazaki, I.Hashimoto, and K.Watanabe: Structural study of graphite-encapsulated iron nanoparticles via chemical vapor deposition combined with spray method, Carbon 45(2007)892-902.

[1] 研究論文

青木立: メカトロニクス制御への応用-ハイゲインフィードバック適応制御の提案-東京都立産業技術高等専門学校 研究紀要 Vol. 3, pp.15-20 (2009)

[2] 学会講演・研究発表

青木立: MindStorms を用いたメカトロニクスに関する研究 (第2報) -固定小数点演算による制御アルゴリズムの実装-, H20 2009 年度精密工学会春季大会講演論文集, pp. 561-562 (2009)

[8] 国際学会・国際会議等

Tatsu Aoki: A Robot Control Based on the Modified Delta Form, Proc. of The 17th CISM-IFTToMM Symposium on Robot Design, Dynamics, and Control, pp.190-197 (2008)

電気電子工学コース 准教授 石橋 正基

[2] 学会講演・研究発表

- 1) 岡川啓悟, 相沢友勝, 広橋光治, 石橋正基:「電磁シーム圧接に及ぼすコイル幅と厚さの影響」, 第 59 回塑性加工連合講演会, 2008
- 2) 七田一, 石橋正基, 岡川啓悟:「電磁張出し成形用誘導加熱装置の提案」平成 20 年電気学会産業応用部門大会, vol. YPC, pp. 28, 2008
- 3) 松浦浩一, 石橋正基, 佐藤康宏:「コロナプラズマ生成用高周波電源装置」平成 20 年電気学会産業応用部門大会, vol. YPC, pp. 30, 2008
- 4) 岡川啓悟, 相沢友勝, 石橋正基, 辺見信夫, 進藤康人:「電磁シーム溶接におけるコイル形状の影響 (第 3 報)」第 39 回塑性加工春季講演会, pp. 143-144, 2008
- 5) 岡川啓悟, 相沢友勝, 松澤和夫, 高橋栄一, 磯部拓磨, 石橋正基:「電磁シーム溶接による金属薄板の多層同時接合」第 39 回塑性加工春季講演会, pp. 145-146, 2008

[6] 一般学会活動

電気学会産業応用部門 編集広報委員

電気電子工学コース 准教授 海津 宏

[1] 研究論文

海津 宏:遺伝的アルゴリズムを用いたファジィ制御ロボットの動的障害物回避について, 東京都立産業技術高等専門学校研究紀要第 3 号, 19/24, 平成 21 年 2 月

電気電子工学コース 准教授 曹 梅芬

[1] 研究論文

曹梅芬:「回転と直動の二自由度駆動が可能なモータの試作」, 産技高専研究紀要第 3 号

[2] 学会講演・研究発表

- 1) 江頭潤, 曹梅芬:「埋込永久磁石同期モータの高調波電流抑制の実験検証」, 平成 20 年電気学会産業応用部門大会講演論文集, Y-36
- 2) 永松耕平, 曹梅芬:「画像情報を用いた自律移動ロボットの車線維持走行」, 平成 20 年電気学会産業応用部門大会講演論文集, Y-100
- 3) 金子和秀, 曹梅芬:「埋込永久磁石同期モータの高効率駆動法に関する研究」, 第 16 回関東高専卒業研究発表交流会, 2009 年 2 月 24 日

[1] 学会講演・研究発表

- 1) 三浦未生, 本村陽一, 柴田康德, 西田佳史, 山本哲也: 事故サーベイランスシステムからの知識獲得, 第 22 回人工知能学会全国大会, (2008), 3G3-02.
- 2) 三浦未生, 本村陽一, 西田佳史, 山本哲也: 事故サーベイランスシステムからの知識獲得 -ターミノロジ辞書とオントロジを用いた確率的因果構造モデルの構築-, 第 26 回日本ロボット学会学術講演会, (2008), 1C1-02, p1-2.

[8] 国際学会・国際会議等

T.YAMAMOTO: Adaptive locomotion to friction change in one-dimensional modular robot, International Conference for Nonlinear Science, (2009), P36.