

会 員 各 位

日 本 ば ね 学 会  
会 長 中 曾 根 祐 司**「復元力応用分科会」第 27 回講演会開催のご案内**

「復元力応用分科会」では、広い意味でのばねの役割の知見を深めることを目的として、復元力の応用分野の講演会を企画しており、今回も第 27 回講演会を下記のとおり開催いたします。会員どなたでも無料でご参加いただけますので、是非ご参加下さい。

参加希望者は 4 月 26 日までに日本ばね学会事務局まで FAX かメールでお申込み下さい。

## 記

1. 開催日時 2019 年 5 月 17 日 (金) 13:00~16:30
2. 開催場所 東京理科大学 森戸記念館 第 1 会議室  
住所 東京都新宿区神楽坂 4-2-2 (飯田橋駅徒歩 5 分)  
電話 03-5225-1033 <https://www.tus.ac.jp/facility/morito/>
3. スケジュール
  - 13:00~13:05 開会挨拶 復元力応用分科会 主査 小竹 茂夫
  - 13:05~14:05 走幅跳用スポーツ義足の開発  
首都大学東京 長谷 和徳 殿  
スポーツ用義足は炭素繊維強化プラスチック (CFRP) で作られた薄板ばね状の形状をしている。本研究では走り幅跳びの跳躍距離を最大化させる義足形状を最適化計算により求め、CFRP で実際に義足を製作した。
  - 14:05~14:15 休憩
  - 14:15~15:15 ロケットや探査機に用いられるばねについて  
(国研)宇宙航空研究開発機構 戸部 裕史 殿  
本講演では、宇宙で使用されているばねとして、ロケットの段間分離や衛星分離、探査機における伸展機構などの用途について紹介する。また、将来的な形状記憶合金ばねへの期待なども含める。
  - 15:15~15:25 休憩
  - 15:25~16:25 ヒューマノイドロボット研究とばね機構  
早稲田大学 高西 淳夫 殿  
2 足歩行、咀嚼や情動表出など演者が開発を行ってきたロボットの多くに、ばねの弾性を用いたメカニズムあるいは仮想的な弾性を利用してきた。講演では、これらの具体例を紹介しつつロボット研究の全体を概観する。
  - 16:25~16:30 閉会挨拶 復元力応用分科会 幹事 大倉 健
4. 参加費 ばね学会会員および協賛学会会員 無料 (それ以外は 5,000 円)

日本ばね学会 宛

E-mail: [jsse@spring.or.jp](mailto:jsse@spring.or.jp) FAX (03) 3251-5258**「復元力応用分科会」第 27 回講演会 参加申込書**

参加者氏名	会社名	所属・役職	連絡先
			TEL E-Mail