

目 次

1. ケナフ繊維の疲労試験方法の検討	土橋 優・後藤芳樹・小林光男	1～5
2. 多関節機構による患者ロボットの頸椎	下牧祐大, 高信英明, 鈴木健司, 三浦宏文	7～11
3. 患者ロボットの研究 – 医療実習時のバイタル変化の再現 –	中島俊史, 高信英明, 鈴木健司, 三浦宏文	13～17
4. 3次元群行動の研究	伯耆田 悟, 高信英明, 鈴木健司, 三浦宏文, 稲田喜信	19～24
5. 成長するヒューマノイドロボット – ヒトの身体的成長変化のモデル化と身長・体重の可変機構 –	松澤貴侑, 高信英明, 鈴木健司, 三浦宏文	25～28
6. 患者ロボットの眼機構及びソフトウェアの研究	石井洵矢, 高信英明, 鈴木健司, 三浦宏文	29～33
7. 科学教室における加工ドラム缶を用いる演示用「飾り炭」の製作方法	若松昭秀, 中島利美, 矢ヶ崎隆義	35～42
8. C-V特性によるフレクソ係数の測定 – クロマト現象とセル洗浄による不純物イオン除去の効果 –	中村柊介, 工藤幸寛, 高橋泰樹	43～47
9. 教育利用を目的としたプロジェクターを用いた 低コストマスクレス露光装置の開発 – プリント基板作製および微細パターンニング例 –	馬場岳斉, 工藤幸寛, 高橋泰樹	49～52
10. 静電紡糸法により窒素雰囲気中で紡糸した 紫外線硬化型液晶性モノマーを用いた微細ファイバーによる液晶配向	渡戸優介, 渡辺大貴, 工藤幸寛, 高橋泰樹	53～56
11. 災害対策拠点の分散化を支援する減災情報ネットワークシステム	水野 修, 隆 晃人, 山本 翔, 澁澤 祥, 浅谷耕一	57～64