

9月17日(月)AM

A室(特別会議場)	B~M室	N室	O室
<p>1A1</p> <p>SS:原子力ロボット技術と可能性-第1部-</p> <p>大道武生(名城大学)、油田信一(芝浦工大)</p> <p>1A1-1 11:00~</p> <p>パネルディスカッション</p> <p>油田信一(芝浦工大)</p> <p>川妻伸二(JAEA)</p> <p>横小路泰義(神戸大)</p> <p>中山良一(工学院大)</p> <p>平井成興(千葉工大)</p> <p>濱田彰一(JARA)</p> <p>間野隆久((財)製造科学技術センター)</p> <p>浅間一(東大)</p> <p>佐藤知正(東大)</p> <p>中村仁彦(東大)</p>		<p>(第30回記念一般公開事業)</p>	<p>(第30回記念一般公開事業)</p>

9月17日(月)PM

A室(特別会議場)	B室(中ホールA)	C室(中ホールB)	D室(101室)
	<p>1B2</p> <p>空間計測と地図マネージメント 倉爪亮(九州大学)、友納正裕(千葉工大)</p> <p>1B2-1 15:30~ Velodyne レーザによる平面情報を利用した三次元再構成 ○塩澤秀門(神戸大学大学院(神大)) 吉田武史(神戸大学大学院(神大)) 深尾隆則(神戸大学大学院(神大))</p> <p>1B2-2 15:45~ ポイントクラウドデータのためのBag-of-featuresによる空間識別 ○田中康之(奈良先端大) 竹村憲太郎(奈良先端大) 高松淳(奈良先端大) 小笠原司(奈良先端大)</p> <p>1B2-3 16:00~ 3次元環境地図構築システムにおける群ロボットの環境計測作業の自動計画手法 ○永倉翔吾(九大) 倉爪亮(九大) 岩下友美(九大) 長谷川勉(九大)</p> <p>1B2-4 16:15~ Node Layout Generation for Mobile Robot Navigation ○エンリケズギエルモ(早稲田大学) 朴善洪(KATECH) 橋本周司(早稲田大学)</p> <p>1B2-5 16:30~ 三次元狭空間走行可能な車輪移動ロボットシステムの構築 ○藤井亮暢(豊田中研) 和田錦一(豊田中研) 田中稔(豊田中研) 長坂直樹(豊田中研) 久保田文子(豊田中研) 津坂祐司(豊田中研)</p> <p>1B2-6 16:45~ 障害物地図生成のための走路構造化手法 ○田中稔(豊田中研) 藤井亮暢(豊田中研) 久保田文子(豊田中研) 長坂直樹(豊田中研) 和田錦一(豊田中研) 津坂祐司(豊田中研)</p> <p>1B2-7 17:00~ 全方向移動ロボットの安全走行性に基づく可変分解能速度マップ ○項警宇(名大) 田崎勇一(名大) 鈴木達也(名大)</p> <p>1B2-8 17:15~ 屋外環境における3Dセンサデータ収集用移動台車の開発 ○入江清(千葉工大) 友納正裕(千葉工大)</p>	<p>1C2</p> <p>OS:人工筋アクチュエータ・センサーシステム(1/2) 山北昌毅(東工大)、釜道紀浩(東京電機大)</p> <p>1C2-1 15:30~ 銅イオンのドーピングによるIPMCアクチュエータの簡易な変形量増大法 ○富田直紀(名大) 高木賢太郎(名大) 安積欣志(産総研)</p> <p>1C2-2 15:45~ 最適適応制御によるIPMCの制御実験 石山博章(東京工業大学) ○原幹也(東京工業大学) 山北昌毅(東京工業大学)</p> <p>1C2-3 16:00~ IPMCアクチュエータの動特性に対する湿度の影響 ○柳裕太(東京電機大) 釜道紀浩(東京電機大)</p> <p>1C2-4 16:15~ IPMCセンサの周波数応答特性 ○神戸威人(東京電機大) 釜道紀浩(東京電機大) 高木賢太郎(名古屋大) 石川潤(東京電機大)</p> <p>1C2-5 16:30~ 薄膜化による積層型PVCゲルアクチュエータの特性改善 ○橋本稔(信州大) 早坂暢(信州大) 土屋幸成(信州大)</p> <p>1C2-6 16:45~ 歩行アシストのための可変剛性ゲルスパッツの開発 ○前田康博(信州大学) 橋本稔(信州大学)</p>	<p>1D2</p> <p>マルチロボットシステム 市川純章(諏訪東京理科大)</p> <p>1D2-1 15:30~ 粉体の動力学に基づく群ロボットの搬送作業 ○菅原研(東北学院大) Nikolaus Correll(Univ. Colorado) Dustin Reishus(Univ. Colorado)</p> <p>1D2-2 15:45~ 質的に異なる振る舞いを状況依存的に発現可能なアメーバ様ロボットの自律分散制御 ○出井遼(東北大) 梅舘拓也(広島大 / JSPS / JST CREST) 伊藤賢太郎(広島大) 石黒章夫(東北大 / JST CREST)</p> <p>1D2-3 16:00~ クアドローターによる群飛行に向けたシステム構築 ○山内翔(北海道大学) 川村秀憲(北海道大学) 鈴木恵二(北海道大学)</p> <p>1D2-4 16:15~ RoboCupサッカーにおけるバス行動アルゴリズムの有効性検 藤本和孝(九工大) ○石井和男(九工大) 北住祐一(九工大) ナシライアミール(九工大)</p> <p>1D2-5 16:30~ ロボット群がプラトーン走行するためのクラスタ構成法 ○星野智史(東工大)</p> <p>1D2-6 16:45~ 親機と子機から成るマルチロボットによる未知環境の協調探索 ○磯部芳朗(名古屋大学) 項警宇(名古屋大学) 田崎勇一(名古屋大学) 鈴木達也(名古屋大学)</p>

9月17日(月)PM

E室 (102室)	F室 (104室)	G室 (105室)	H室 (107左室)
<p>1E2</p> <p>マイクロロボット・マイクロデバイス</p> <p>新井史人(名大)</p> <p>1E2-1 15:30~ 超精密人工血管モデル構築に向けた三次元マイクロ流体デバイスの作製 ○富田恭平(名大) 新井史人(名大)</p> <p>1E2-2 15:45~ 顕微鏡下眼科手術支援システムによるマイクロカニューレシジョンの定量的評価 ○田中真一(東大) 原田香奈子(東大) 井田吉紀(東大) 白柴民(東大) 富田恭平(名大) 新井史人(名大) 杉田直彦(東大) 光石衛(東大)</p> <p>1E2-3 16:00~ 生体タンパク質機械特性計測用光駆動マイクロロボット ○嶋田直矢(東大) 角口健一(名大) 池内真志(東大) 生田幸士(東大)</p> <p>1E2-4 16:15~ アレルギー検査デバイスにおける抗原抗体反応と流体制御の検証 ○曾根冬馬(芝浦工大) 山田大(芝浦工大) 長谷川忠大(芝浦工大) 山下光雄(芝浦工大)</p> <p>1E2-5 16:30~ バイオニックシミュレータ ○大脇浩史(Nagoya Univ.) 益田泰輔(Nagoya Univ.) 川原知洋(KIT, MIT) 宮城恒太(Tohoku Univ.) 小椋利彦(Tohoku Univ.) 新井史人(Nagoya Univ.)</p> <p>1E2-6 16:45~ 多分岐切替バルブチップのためのアクチュエータ内蔵に関する検討 ○木田真澄(芝浦工大) 花倉洋一(芝浦工大) 長谷川忠大(芝浦工大) 生田幸士(東大)</p> <p>1E2-7 17:00~ AI制御によるバイオメテックスMEMSマイクロロボット ○齊藤健(日大理工) 高藤美泉(日大理工) 関根好文(日大理工) 内木場文男(日大理工)</p> <p>1E2-8 17:15~ 足の振動特性の違いを利用した電磁式マイクロ移動ロボットのワイヤレス・リモートコントロールに関する研究 ○磯貝正弘(愛知工科大) 西浦佳照(近藤製作所)</p>	<p>1F2</p> <p>OS:最新の制御理論によるロボット制御の新たな展開</p> <p>山下裕(北大)、高橋悟(香川大学)</p> <p>1F2-1 15:30~ 外乱振動を考慮したビエゾ制御手法 ○高橋悟(香川大学) 石上陽一(香川大学)</p> <p>1F2-2 15:45~ 複数周波数成分を持つ周期運動におけるスキルアシストのためのエネルギー制御 ○吉藤拓土(北大) 田中孝之(北大) 日下聖(北大) 金子俊一(北大) 梶原秀一(釧路高専)</p> <p>1F2-3 16:00~ 多層最小射影法を用いた4回転翼空中ロボットの姿勢安定化 ○畑山誉(東京理大理工) 中村文一(東京理大理工)</p> <p>1F2-4 16:15~ 複数の障害物に対する四輪車両の切り返しを含む制御則 ○野中涼(北海道大学) 山下裕(北海道大学)</p> <p>1F2-5 16:30~ 揺動を利用した四脚準受動的歩行の運動解析 ○木林傑(大阪大学) 杉本靖博(大阪大学) 石川将人(大阪大学) 大須賀公一(大阪大学) 山海嘉之(筑波大学)</p> <p>1F2-6 16:45~ 伝送遅れを含む双方向遠隔操作系のローパスフィルタ付き受動性制御 ○山下裕(北海道大学) 大川尚義(北海道大学)</p>	<p>1G2</p> <p>OS:車輪倒立振り子型ロボット(1/2)</p> <p>島田明(芝浦工大)</p> <p>1G2-1 15:30~ ヒト並みの運動性能を有する小型移動体の実現 ○廣瀬徳晃((株)豊田中央研究所) 但馬竜介((株)豊田中央研究所) 鉤柄和俊((株)豊田中央研究所) 津坂祐司((株)豊田中央研究所)</p> <p>1G2-2 15:45~ 全方向車輪を備えた能動アシスト杖の研究 ○藤本康孝(横浜国大)</p> <p>1G2-3 16:00~ 立ち乗り式搭乗型ロボットにおける疲労度に関する研究 橋本尚久(産総研) ○松本治(産総研) 桜井義久(国立スポーツ科学センター) 横塚将志(産総研) 富田康治(産総研) 堀内英一(産総研)</p> <p>1G2-4 16:15~ 車輪倒立型立乗りPMにおける搭乗者の急制動時挙動の基礎評価 ○鄭聖燾(大阪電通大) 岩見大資(大阪電通大)</p> <p>1G2-5 16:30~ 階段昇降機能を有する倒立振り子型移動体の姿勢安定化制御 村田元氣(東大) ○西村要介((株)ジェイテクト) 友國伸保(近畿大) 瀬川雅也((株)ジェイテクト) 小竹元基(東大)</p>	<p>1H2</p> <p>ヒューマン・ロボット・インタラクション(1/2)</p> <p>廣井富(大工大)</p> <p>1H2-1 15:30~ ヒトの指示によるロボットの行動制御 ○猪飼拓哉(Nagoya Univ.) 大岡昌博(Nagoya Univ.)</p> <p>1H2-2 15:45~ インタラクション機能を持つ掃除ロボットを利用した人とロボットの協調作業 ○高砂雄介(奈良先端科学技術大学院大学) 神原誠之(奈良先端科学技術大学院大学) 萩田紀博(奈良先端科学技術大学院大学 / ATR知能ロボティクス研究所)</p> <p>1H2-3 16:00~ ロボットアームを用いた指差し行為の移動ロボットへの実装 ○黒田尚孝(大阪工大) 廣井富(大阪工大) 三宅真司(東北大) 伊藤彰則(東北大)</p> <p>1H2-4 16:15~ サービスロボットのためのSOMを用いた片づけタスクの推定 ○田村泰人(神奈川大学) 増田寛之(神奈川大学) 林憲玉(神奈川大学)</p> <p>1H2-5 16:30~ 高齢者の発話機会の増加を目的としたソーシャルメディア仲介ロボット ○高橋達(奈良先端大) 神原誠之(奈良先端大) 萩田紀博(奈良先端大 / ATR)</p> <p>1H2-6 16:45~ 不随意入力を考慮した人間親和型パーソナルモビリティのモーション制御に関する提案 ○鯉坂志門(東京大学) 中村杜亮(中央大学) 久保田孝(東京大学) 橋本秀紀(中央大学)</p> <p>1H2-7 17:00~ 対象物体位置推定を有するロボットアーム音声指示システム ○泉清高(佐賀大) 渡部洋文(佐賀大) 辻村健(佐賀大) 渡辺桂吾(岡山山)</p>

9月17日(月)PM

I室 (108室)	J室 (小ホール室)	K室 (204室)	L室 (202室)
<p>112</p> <p>生物規範ロボット</p> <p>石黒章夫(東北大学)、井上康介(茨城大学)</p> <p>112-1 15:30~ ヘビ型ロボットの段差降り制御 ○田中基康(電通大) 田中一男(電通大)</p> <p>112-2 15:45~ 有蹄類の脚部骨格における特性解析 ○藤井豊(金沢工業大学)</p> <p>112-3 16:00~ 「這う」「泳ぐ」「飛ぶ」が可能なmulti-terrestrial robotの実現を目指して ○渡辺裕喜(東北大) 佐竹冬彦(東北大) 加納剛史(東北大) 石黒章夫(東北大 / JST CREST)</p> <p>112-4 16:15~ 身体構造に応じた振る舞いを自己組織的に発現するクモヒトデの腕内協調メカニズム ○鈴木翔太(東北大) 佐藤英毅(東北大) 加納剛史(東北大) 石黒章夫(東北大 / JST CREST)</p> <p>112-5 16:30~ ラットの行動認識に基づくロボットの行動生成 ○石青(早大) 石井裕之(早大) 木下新一(早大) 杉田光(早大) 高西淳夫(早大) 岡林誠士(早大) 飯田成敏(早大) 木村裕(早大)</p> <p>112-6 16:45~ 小型移動ロボットを用いたラットの社会性評価のための新たな実験系の構築 ○杉田光(早稲田大学大学院) 今野紳一朗(早稲田大学大学院) 石青(早稲田大学大学院) 木下新一(早稲田大学大学院) 石井裕之(早稲田大学理工学術院) 高西淳夫(早稲田大学理工学術院, 早稲田大学ヒューマノイド研究所) 飯田成敏(早稲田大学文学学術院) 木村裕(早稲田大学文学学術院) 岡林誠士(早稲田大学文学学術院)</p> <p>112-7 17:00~ 小型移動ロボットを用いた精神疾患モデル動物の開発 ○石井裕之(早大) 石青(早大) 今野紳一朗(早大) 木下新一(早大) 杉田光(早大) 岡林誠士(早大) 飯田成敏(早大) 木村裕(早大) 田原優(早大) 柴田重信(早大)</p> <p>112-8 17:15~ 循環器系システムにおける拍動による自己修復促進とフィルタの目詰まり抑制 ○長濱峻介(早大) 西佑起(早大) 金天海(HRI-JP/早大) 菅野重樹(早大)</p>	<p>1J2</p> <p>SS:原子力ロボット技術と可能性-第2部-</p> <p>吉見卓(芝浦工大)、横小路泰義(神戸大学)</p> <p>1J2-1 15:30~ パネルディスカッション 横小路泰義(神戸大) 中村仁彦(東大) 川妻伸二(JAEA) 油田信一(筑波大) 佐藤知正(東大) 浅間一(東大)</p>	<p>1K2</p> <p>福祉・パワーアシスト(生活支援)(1/3)</p> <p>横井浩史(電通大)、鈴木聡一郎(北見工大)</p> <p>1K2-1 15:30~ 機械式自重補償機構を用いた立ち上がり補助付き車椅子の開発 ○渡辺雄治(名工大) 大庭辰誕(名工大) 中山学之(名工大) 藤本英雄(名工大)</p> <p>1K2-2 15:45~ 足こぎ車いす用パワーアシストユニットの開発 ○金子菜里奈(東京電機大) 金道紀治(東京電機大) 石川潤(東京電機大)</p> <p>1K2-3 16:00~ 歩行補助用杖型ロボットを用いた使用者転倒防止手法 ○邸露(名大) 関山浩介(名大) 中川翔太郎(名大) 福田敏男(名大)</p> <p>1K2-4 16:15~ RGBカメラと距離センサを併用した制御型歩行器の制御 ○菊池武士(山形大) 田中利昌(山形大) 安斎健一(山形大)</p> <p>1K2-5 16:30~ アクティブキャスタによる簡易電動車いす用駆動システムの開発 ○宗方有(農工大) 和田正義(農工大)</p> <p>1K2-6 16:45~ 全方向移動支援ロボットの開発 第4報 ○鈴木俊活(前橋工大) 吉岡将孝(前橋工大) 稲垣和夫(前橋工大) 中山武(前橋工大) 吉川裕一郎(前橋工大) 岡田有司(前橋工大) 朱赤(前橋工大)</p> <p>1K2-7 17:00~ 電動車椅子のための関心度マップを用いたDynamic Shared Control ○浦辻勇輝(奈良先端大) 竹村憲太郎(奈良先端大) 高松淳(奈良先端大) 小笠原司(奈良先端大)</p> <p>1K2-8 17:15~ 電動車椅子の任意経路に対する可変速経路制御 ○飯島裕樹(神奈川大) 江上正(神奈川大)</p>	<p>1L2</p> <p>DS:GCOE情報通信による医工融合イノベーション創生の関連研究</p> <p>塩見正(横国大)</p> <p>1L2-1 15:30~ 横浜国立大学 医工融合GCOEプログラムとその展開 ○塩見正(横浜国大) 河野隆二(横浜国大)</p> <p>1L2-2 15:45~ 快適未来社会を育むモーションテクノロジーの創生 ○元井直樹(横浜国立大学) 黄塚森(横浜国立大学) 河村篤男(横浜国立大学)</p> <p>1L2-3 16:00~ 距離画像と濃淡画像の併用によるビューペースト指示再生 ○細藤嘉人(横国大) 前田雄介(横国大)</p> <p>1L2-4 16:15~ 自律移動ロボットにおける動画像知能化環境の構築 ○染谷直希(横浜国立大学) 濱上知樹(横浜国立大学)</p> <p>1L2-5 16:30~ スバイラルモータの小型化の検討 ○藤本康孝(横浜国大) 三上貴之(横浜国大)</p> <p>1L2-6 16:45~ マイクロマニピュレーションのための相対的空間分解能を考慮した力覚フィードバック制御 ○下野誠通(横浜国大)</p>

9月17日(月)PM

M室 (201室)

N室 (207室)

O室 (206室)

1M2

DS:ロボット行動デザイン

稲見昌彦(慶大)

1M2-1 15:30~

ロボットのためのユーザインタフェース
○五十嵐健夫(JST ERATO / 東大)
稲見昌彦(JST ERATO / 慶大)

1M2-2 15:45~

ヒューマンコンピュータインタラクションの手法を応用したロボット操作インタフェース
○坂本大介(JST ERATO五十嵐プロジェクト/東大)

1M2-3 16:00~

拡張現実感を用いたロボットへの指示インタフェース
○橋本直(JST ERATO)

1M2-4 16:15~

家電のロボット化とインタラクション
○渡邊恵太(JST)

1M2-5 16:30~

観測による地図更新を予測する経路計画の高速化と安全走行の検証
○菅原直樹(東北大)
竹内栄二郎(東北大)
大野和則(東北大)
田所諭(東北大)

1M2-6 16:45~

自在化を実現するためのインタラクションデザイン
○稲見昌彦(慶大・JST)
杉浦裕太(慶大・JST)
五十嵐健夫(東大・JST)

9月18日(火)AM1

A室(特別会議場)	B室(中ホールA)	C室(中ホールB)	D室(101室)
<p>2A1</p> <p>SS:災害関係記録分科会からのメッセージ</p> <p>大須賀公一(大阪大学)</p> <p>2A1-1 9:30~ 火山噴火による災害と対応について ○永谷圭司(東北大学)</p> <p>2A1-2 9:45~ 北海道における災害と対応について ○小野里雅彦(北大)</p> <p>2A1-3 10:00~ 中山間地の災害と対応について ○木村哲也(長岡技科大) 大金一二(新潟工科大)</p> <p>2A1-4 10:15~ 中部地方における災害と対応について ○奥川雅之(愛工大)</p> <p>2A1-5 10:30~ 近畿地方の災害と対策 ○徳田献一(和歌山大)</p> <p>2A1-6 10:45~ 四国地方における災害と対応について ○岡宏一(高知工大)</p> <p>2A1-7 11:00~ 九州地方における災害と対応について ○林良太(鹿児島大)</p> <p>11:15~ ディスカッション 「災害対応の超越的基礎研究の必要性」</p>	<p>2B1</p> <p>OS:RTミドルウェアとオープン化</p> <p>安藤慶昭(産総研)、山下智輝(前川製作所)</p> <p>2B1-1 9:30~ テスト容易なサブサンプレションアーキテクチャのAspect指向C++実装法 ○深野亮(阪大)</p> <p>2B1-2 9:45~ CORBAオペレーション呼び出しの高速化とRTミドルウェアへの適用 ○安藤慶昭(産総研)</p> <p>2B1-3 10:00~ コレオノイドにおけるOpenRTM-aistとの連携機能の実現 ○原功(産総研)</p> <p>2B1-4 10:15~ スマートフォンを用いたロボットプラットフォームの開発 ○吉田尚人(NAIST, OIST) 吉本潤一郎(OIST, NAIST) 内部英治(OIST) 銅谷賢治(OIST, NAIST)</p> <p>2B1-5 10:30~ OpenRTM on T-Kernelの開発 ○青木利憲(NECソフト) 高瀬弘勝(NECソフト)</p> <p>2B1-6 10:45~ RTミドルウェアを用いたRobocup@HOMEにおける開発 ○下斗米貴之(玉川大) 中村友昭(電通大) 長井隆行(電通大) 大森隆司(玉川大) 岡田浩之(玉川大)</p> <p>2B1-7 11:00~ OpenRTM-aist 体験用開発ツール「RT System Builder」の開発 ○菅佑樹(早大) 尾形哲也(早大)</p>	<p>2C1</p> <p>OS:人工筋アクチュエータ・センサーシステム(2/2)</p> <p>山北昌毅(東工大)、釜道紀浩(東京電機大)</p> <p>2C1-1 9:30~ 空気圧柔軟中空シャフトアクチュエータの開発 ヒューマノイド用小型アクチュエータの開発 ○松永健太郎(早稲田大学大学院) 山北高之(早稲田大学大学院) 追塩拓也(早稲田大学大学院) 石井裕之(早稲田大学理工学研究所) 高西淳夫(早稲田大学理工学術院)</p> <p>2C1-2 9:45~ 空気圧柔軟中空シャフトアクチュエータの発生力解析と応用 ○若菜和仁(東北大) 鈴埜瑛(東北大) 昆陽雅司(東北大) 田所論(東北大)</p> <p>2C1-3 10:00~ 軸方向繊維強化型人工筋肉を用いた7自由度人工筋肉マニピュレータの開発 ○加茂大地(中央大) 渡辺拓巳(中央大) 田中大(中央大) 前原正典(中央大) 中村太郎(中央大) 大隅久(中央大)</p> <p>2C1-4 10:15~ MRブレーキ搭載型空気圧ゴム人工筋肉マニピュレータによる瞬発力発生手法の検討 および運動制御 ○永井豪(中央大) 戸森央貴(中央大) 間島達雄(中央大) 中村太郎(中央大) 大隅久(中央大)</p> <p>2C1-5 10:30~ パッシブダイナミック制御による2リンク空気圧人工筋マニピュレータの円軌道追従 ○清田高徳(北九州市立大) 南山靖博(久留米高専) 藤田祐輝(デンソー) 杉本旭(明治大)</p>	<p>2D1</p> <p>IS:Humanoids</p> <p>Abderrahmane Kheddar(CNRS-AIST JRL, UMI3218/CRT/LIRMM), Eiichi Yoshida(CNRS-AIST JRL, UMI3218/CRT)</p> <p>2D1-1 9:30~ Ball Dynamics Simulation on OpenHRP3 ○Rafael CISNEROS(CNRS-AIST JRL) Kazuhiro YOKOI(CNRS-AIST JRL) Eiichi YOSHIDA(CNRS-AIST JRL)</p> <p>2D1-2 9:45~ Electrically-Actuated Stiff Robots Can Continuously Run and Jump Forwards Too: Experiments and Observations ○Barkan UGURLU(Toyota Technological Institute) Michihiro KAWANISHI(Toyota Technological Institute) Tatsuo NARIKIYO(Toyota Technological Institute)</p> <p>2D1-3 10:00~ Humanoid Robot as an Evaluator of Assistive Devices ○Eiichi YOSHIDA(AIST) Kanako MIURA(AIST) Yoshiyuki KOBAYASHI(AIST) Yui ENDO(AIST) Keiko HOMMA(AIST) Isamu KAJITANI(AIST) Yoshio MATSUMOTO(AIST) Takayuki TANAKA(Hokkaido Univ.)</p> <p>2D1-4 10:15~ Intrinsic Dance Structure Extraction by Unsupervised Learning ○Bjoern RENNHAK(University of Tokyo) Shunsuke KUDOH(University of Electro-Communications) Takaaki SHIRATORI(Disney Research) Yoshihiro SATO(University of Tokyo) Katsuyuki IKEUCHI(University of Tokyo)</p> <p>2D1-5 10:30~ Human-Humanoid Coworker in a Beam Transportation case Antoine BUSSY(Université Montpellier 2-CNRS LIRMM) ○Abderrahmane KHEDDAR(CNRS-AIST JRL UMI3218/CRT) Andre CROSNIER(Université Montpellier 2-CNRS LIRMM)</p> <p>2D1-6 10:45~ 6D Robust Navigation with Humanoid Robots Using MARG Sensor and Laser Range Data ○Youssef KTIRI(The University of Tokyo) Masayuki INABA(The University of Tokyo)</p> <p>2D1-7 11:00~ On BCI Control of Humanoid Robots ○Pierre GERGONDET(CNRS-AIST JRL) Damien PETIT(CNRS-AIST JRL) Abderrahmane KHEDDAR(CNRS-AIST JRL)</p>

9月18日(火)AM1

E室 (102室)	F室 (104室)	G室 (105室)	H室 (107左室)
<p>2E1</p> <p>OS: バイオマニピュレーション(1/2)</p> <p>森島圭祐 (大阪大学)、福田敏男 (名大)、中島正博 (名大)</p> <p>2E1-1 9:30~ 【招待講演】原子間力顕微鏡を用いた細胞力学計測 ○岡嶋孝治 (北大・情報科学)</p> <p>2E1-3 10:00~ オンチップ精密細胞操作のための非接触磁気駆動マイクロハンド ○市川明彦 (名大) 佐久間臣耶 (名大) 新井史人 (名大)</p> <p>2E1-4 10:15~ マルチタッチディスプレイを用いた2本指マイクロハンドの操作インタフェース ○今埜大介 (山形大) 李秀雄 (山形大) 井上健司 (山形大)</p> <p>2E1-5 10:30~ 三次元ナノ露光・ナノ加工によるハイブリッドナノロボットの光創製と光操作 ○深田翔太 (名古屋大学) 丸山央峰 (名古屋大学) 益田泰輔 (名古屋大学) 苅谷涼 (名古屋大学) 新井史人 (名古屋大学)</p> <p>2E1-6 10:45~ Cell Detection in Inkjet Nozzle Tip by Image Processing for High Speed Cell Printing ○テリヤント (阪大) 山口修一 (阪大、(株)マイクロジェット) 秋山佳文 (阪大) 上野明 ((株)マイクロジェット) 星野隆行 (阪大) 森島圭祐 (阪大)</p> <p>2E1-7 11:00~ バイオアクチュエータの光制御に向けた遺伝子導入した骨格筋の光応答ダイナミクスに関する研究 ○廣岡正也 (阪大) ベースービン (阪大) 星野隆行 (阪大) 秋山佳文 (阪大) 辻村秀信 (農工大) 岩淵喜久男 (農工大) 森島圭祐 (阪大)</p> <p>2E1-8 11:15~ 高熱伝導ナノピラーを有する単一細胞温度計測デバイス ○早川健 (名大) 丸山央峰 (名大) 新井史人 (名大)</p>	<p>2F1</p> <p>モデリング・モデルベース設計</p> <p>尹英杰 (TTDC)、古野誠治 (北九州高専)</p> <p>2F1-1 9:30~ 局所線形性を利用した非線形動作最適化手法 ○金天海 (ホンダリサーチ) 菅原志門 (早稲田大学) 菅野重樹 (早稲田大学)</p> <p>2F1-2 9:45~ 集中系モデルと非線形オブザーバによる液面変位推定法 古野誠治 (北九州高専) ○久野翔太郎 (北九州高専) 石川諭 (九大)</p> <p>2F1-3 10:00~ An Adaptive Windowing Parabolic Sliding Mode Filter for Improving Velocity Feedback for Position Control ○金山海 (九州大学) 菊植亮 (九州大学) 山本元司 (九州大学)</p> <p>2F1-4 10:15~ Rajiform型魚ロボットの制御のための状態観測と動的モデル作成法について ○池田将晃 (岡山大学) 渡辺桂吾 (岡山大学) 永井伊作 (岡山大学)</p> <p>2F1-5 10:30~ 2重系PMSMモータのモデリングおよびパラメータ同定 ○尹英杰 (TTDC)</p> <p>2F1-6 10:45~ 1質点棒高跳びモデルの助走速度・棒接地角・跳躍方向解析に基づく棒高跳び運動における最適剛性の検証 ○本堂貴敏 (農工大) 水内郁夫 (農工大)</p> <p>2F1-7 11:00~ 複数の弾性要素を各軸に持つ垂直多関節ロボットのモデリングと同定 ○大明準治 (東芝)</p>	<p>2G1</p> <p>OS: 車輪倒立振り子型ロボット(2/2)</p> <p>鄭聖熹 (大阪電通大)</p> <p>2G1-1 9:30~ 円弧形の車輪幅をもつ樽型一輪車による旋回運動の解析 ○竹園年延 (成蹊大) 清水雄太 (筑波大) 坪内孝司 (筑波大) 鳥毛明 (成蹊大)</p> <p>2G1-2 9:45~ 倒立振り子制御を利用した酸素ボンベ搬送用ロボティックフォロワの開発 ○入部正継 (阪電通大) 太才遼一 (阪電通大) 遠藤玄 (東工大) 田窪敏夫 (女子医大) 衣笠哲也 (岡山理科大) 大須賀公一 (阪大)</p> <p>2G1-3 10:00~ Control on Inverted-Pendulum Robot with Unknown Parameters and Disturbance ○バオハルハンサダナイ (芝浦工大) 島田明 (芝浦工大)</p> <p>2G1-4 10:15~ 二輪車椅子における安定性を考慮したピッチ角加速度制御 ○平田和也 (慶應義塾大学) Aiko Dinale (ECN(EMARO)) 村上俊之 (慶應義塾大学)</p> <p>2G1-5 10:30~ PSDセンサを用いた車輪倒立振り子型ロボットの制御 ○木村竜也 (福井大学) 高橋泰岳 (福井大学) 前田陽一郎 (福井大学) 中村恭之 (和歌山大学)</p>	<p>2H1</p> <p>ヒューマン・ロボット・インタラクション(2/2)</p> <p>小野哲雄 (北大)、梶原秀一 (釧路高専)</p> <p>2H1-1 9:30~ Semi-Autonomous Wheelchair Navigation ○モラレスサイキルイスヨウイチ (ATR) Nagasrikanth Kallakuri (ATR) 兼村厚範 (ATR) 宮下敬宏 (ATR) 篠沢一彦 (ATR) 萩田紀博 (ATR)</p> <p>2H1-2 9:45~ 商業空間における複数の人の列の衝突回避を考慮した動的形状制御 ○山本江 (名古屋大) 岡田昌史 (東工大)</p> <p>2H1-3 10:00~ 生産現場における人間協調・共存型作業支援パートナーロボット-PaDY- ○田中泰史 (東北大) 衣川潤 (東北大) 小菅一弘 (東北大)</p> <p>2H1-4 10:15~ 家庭用サービスロボットの実現に向けた布状物体の折りたたみ動作軌道作成 ○柴田翔平 (芝浦工大) 水川真 (芝浦工大) 吉見卓 (芝浦工大) 安藤吉伸 (芝浦工大)</p> <p>2H1-5 10:30~ セミアクティブアシスト機構によるスキルアシスト時の位相差リミットによるスキルアシスト率制御の一考察 ○日下聖 (北大) 田中孝之 (北大) 金子俊一 (北大) 梶原秀一 (釧路高専)</p> <p>2H1-6 10:45~ 多リンクパワーアシストシステムの任意点操作における操作点インピーダンスの解析 ○渡川文哉 (北大) 田中孝之 (北大) 金子俊一 (北大)</p> <p>2H1-7 11:00~ 透過式眼鏡型視線検出システムを用いたコミュニケーションツールの開発 ○小澤真昂 (慶大) 及川啓 (慶大) 三瓶康太 (慶大) 三木則尚 (慶大、JST PRESTO)</p> <p>2H1-8 11:15~ 透明光センサと加速度センサを用いたウェアラブル視線検出システムの開発 ○及川啓 (慶大) 小澤真昂 (慶大) 三瓶康太 (慶大) 三木則尚 (慶大)</p>

I室 (108室)	J室 (小ホール室)	K室 (204室)	L室 (202室)
2I1	2J1	2K1	2L1
OS: 移動知とその新展開	画像認識(1/2)	福祉・パワーアシスト (生活支援)(2/3)	医療ロボティクス
近藤敏之(東京農工大)、太田順(東京大学)	前泰志(大阪大学)	松本吉央(産総研)、大村吉幸(東京大学)	樹田晃司(東京農工大)
2I1-1 9:30~ ゲーツ投擲時の上肢・下肢協調度合いの評価手法提案 ○中川純希(東大) 安琪(東大) 石川雄己(東大) 岡敬之(東大) 山川博司(東大) 山下淳(東大) 浅間一(東大)	2J1-1 9:30~ 文書に記された和文の認識手法 ○土生成美(北九州高専) 山内幸治(北九州高専) 鎌田清一郎(早大院) 太田尚人(早大院)	2K1-1 9:30~ インピーダンス切替によるパワーアシスト車椅子のドア開閉支援制御 ○本九町智大(千歳科学技術大学) 小田尚樹(千歳科学技術大学)	2L1-1 9:30~ 力覚デバイスを用いたロボットアームの遠隔操縦システムの開発 ○神原利彦(八戸工大) 田村敬孝(八戸工大)
2I1-2 9:45~ 運動学シナジーに基づくヒト歩行制御系の力学解析 ○松戸徹郎(同志社大) 青井伸也(京大) 富田望(同志社大) 土屋和雄(同志社大)	2J1-2 9:45~ 楽譜を歌い上げるロボットシステムの開発 ○今本翔(北九州高専) 山内幸治(北九州高専) 鎌田清一郎(早大院) 中尾進之介(早大院)	2K1-2 9:45~ アクティブギブスによる残存機能を利用した車いす操作支援 ○水谷直人(三重大) 渡邊龍也(岐阜大) 坂本良太(三重大医附属病院) 矢野賢一(三重大) 青木隆明(岐阜大医附属病院) 西本裕(岐阜大)	2L1-2 9:45~ 仰臥位・側臥位検査を可能とする超音波診断・治療補助ロボットシステムの設計 ○杉山隆介(沼津高専専攻科) 脇坂久(沼津高専専攻科) 飯谷健太(沼津高専専攻科) 青木悠祐(沼津高専)
2I1-3 10:00~ 人間の姿勢制御時の感覚情報の変化に伴う筋活動のモデル化 千葉龍介(首都大東京) 小川広晃(東大) 高草木薫(旭川医大) 浅間一(東大) ○太田順(東大)	2J1-3 10:00~ 角膜表面反射画像を用いた特定物体認識 山川智久(奈良先端大) ○竹村憲太郎(奈良先端大) 高松淳(奈良先端大) 小笠原司(奈良先端大)	2K1-3 10:00~ 介護ロボットRIBAの抱上動作のモデル化と動作中の快適さ推定 ○丁明(理研) 池浦良淳(理研、三重大) 向井利春(理研) 中島弘道(理研) 平野慎也(理研) 松尾一矢(理研) 孫銘会(理研) 姜長安(理研)	2L1-3 10:00~ 非侵襲超音波診断・治療統合システムにおけるロボットプラットフォームマッチング法 ○小泉憲裕(東大) 舟本貴一(東大) 徐俊浩(東大) 野宮明(東大) 月原弘之(東大) 石川晃(東大) 豊仲潔(東大) 杉田直彦(東大) 本間之夫(東大) 松本洋一郎(東大) 光石衛(東大)
2I1-4 10:15~ 受動的な身体運動が運動学習におよぼす影響 ○坂本貴史(農工大) 近藤敏之(農工大)	2J1-4 10:15~ カルマンフィルタにテンプレート画像を利用する移動運搬車用軌道認識画像更新方法の検討 ○日高浩一(東京電機大学)	2K1-4 10:15~ エアクッションとカメラを用いた前腕支持型持ち上げ支援システム(FOLAS)のための操作インターフェース ○野澤秀隆(山形大) 李秀雄(山形大) 井上健司(山形大)	2L1-4 10:15~ 大腸内視鏡搭載型ミズロボットによる大腸内動作実験 ○安達和紀(中央大学) 柳田隆一(中央大学) 横島真人(中央大学) 中村太郎(中央大学) 大隅久(中央大学)
2I1-5 10:30~ Analysis of EEG Signal to Detect Motor Command Generation and Implementation of Passive Motion Towards Stroke Rehabilitation ○林叔克(立命館大学) 永井清(立命館大学) 伊藤宏司(立命館大学) Slawomir Nasuto(Reading University) Rui Loureiro(Middlesex University) William Harwin(Reading University)	2J1-5 10:30~ マルコフモデルを用いた階層物体認識 ○Attamimi Muhammad(電通大) 中村友昭(電通大) 長井隆行(電通大)	2K1-5 10:30~ ロボット技術に応用したライフサポートシステムの研究 ○遠藤央(日大) 遠藤麻衣(日大) 柿崎隆夫(日大)	2L1-5 10:30~ 流体解析と画像処理による歪み計測手法を用いた脳動脈瘤破裂モデルの成長指標評価 ○小嶋真弘(名大) 史超陽(名大) 入江恵子(藤田保健衛生大) 池田誠一(名大) 福田敏男(名大) 新井史人(名大) 根来真(藤田保健衛生大)
	2J1-6 10:45~ 物体の概念を用いたオフィス機器の認識法の提案と距離画像を用いた認識例 ○稲浦雄哉(関西大) 高橋智一(関西大) 鈴木昌人(関西大) 青柳誠司(関西大)	2K1-6 10:45~ ヒト運動時のEMG信号と関節角を観測データとした2足ロボットモデルの制御 ○古川淳一郎(ATR, 大阪大学) 野田智之(ATR) 森本淳(ATR)	2L1-6 10:45~ 全身型患者シミュレータに関する研究 ○千原照永(早大院) 海老原一樹(早大院) 王春宝(早大院) 松岡優典(早大院) 徳本光宏(早大院) 奥山勲(早大院) ノヨハン(早大理工学術院) 石井裕之(早大理工学術院) 高西淳夫(早大理工学術院、早大ヒューマノイド研究所) 庄司聡((株)京都科学) 中江悠介((株)京都科学) 松岡紀之((株)京都科学) 高山俊之((株)京都科学)
	2J1-7 11:00~ 移動方向背景ヒストグラムに基づく動きによる不鮮明画像からの背景外物体検出 ○田崎豪((株)東芝研究開発センター) 小林優佳((株)東芝研究開発センター) 山本大介((株)東芝研究開発センター) 土井美和子((株)東芝研究開発センター)	2K1-7 11:00~ EMG変化に基づく剛性支援へのヒトの運動適応 ○前田大輔(大阪大) 富永健太(大阪大) 奥貴紀(大阪大) 植村充典(大阪大) 平井宏明(大阪大) 宮崎文夫(大阪大)	2L1-7 11:00~ 気道管理教育訓練システムWKA-4の開発 ○ノヨハン(早大理工学術院) 徳本光宏(早大院) 王春宝(早大院) 松岡優典(早大院) 千原照永(早大院) 奥山勲(早大院) 石井裕之(早大理工学術院) 高西淳夫(早大理工学術院) 庄司聡((株)京都科学) 高和幸((株)京都科学)
		2K1-8 11:15~ 脳性麻痺者のためのi-Seatingにおける新規ゴム袋の特性評価試験 ○安斎健一(山形大) 菊池武士(山形大) 渋谷保(クリエイティブスタジオ)	2L1-8 11:15~ 気道管理教育訓練用ヒューマノイドWKA-5Rの開発 ○松岡優典(早大院) 海老原一樹(早大院) 徳本光宏(早大院) 奥山勲(早大院) 千原照永(早大院) 王春宝(早大院) ノヨハン(早大理工学術院) 石井裕之(早大理工学術院) 高西淳夫(早大理工学術院) 庄司聡((株)京都科学) 中江悠介((株)京都科学) 松岡紀之((株)京都科学) 高山俊之((株)京都科学)

9月18日(火)AM1

M室 (201室)	N室 (207室)	O室 (206室)
	<p>2N1</p> <p>ヒューマンインタラクション(1/3)</p> <p>岡田浩之(玉川大学)、田中文英(筑波大学)</p> <p>2N1-1 9:30~ 子ども向け遠隔ロボット操作インターフェースの比較実験 ○高橋利光(筑波大学) 森田昌彦(筑波大学) 田中文英(筑波大学/JSTさきがけ)</p> <p>2N1-2 9:45~ 街角で活動する移動ロボットのための邪魔にならず話しかけやすい移動行動の設計 林宏太郎(ATR, CREST) ○塩見昌裕(ATR, CREST) 神田崇行(ATR, CREST) 萩田紀博(ATR)</p> <p>2N1-3 10:00~ 心拍変動による幼児のロボットに対する心理状態の推定 ○古市光俊(玉川大学工学部) 高橋英之(玉川大学脳科学研究所) 岡田浩之(玉川大学工学部)</p> <p>2N1-4 10:15~ 注意誘導動作のモデル化のための手品鑑賞時の視線計測 ○田村雄介(中央大) 矢野史朗(立命館大) 大隅久(中央大)</p> <p>2N1-5 10:30~ 陪席ロボットの顔き混同によるコミュニケーションの支援 ○吉川雄一郎(大阪大) 齋藤洋輔(大阪大) 石黒浩(大阪大)</p> <p>2N1-6 10:45~ ロボットに対する人の情動行動の認識手法の提案 ○足立麻衣子(奈良先端大) 杉山治(ATR ロボ研) 神原誠之(奈良先端大) 萩田紀博(奈良先端大/ATR ロボ研)</p> <p>2N1-7 11:00~ 小型ロボットのための身体的なインタラクションを通じた個人・動作推定手法の提案 ○塩見昌裕(ATR) 松村礼央(ATR, 大阪大学) 宮下敬宏(ATR) 石黒浩(ATR, 大阪大学) 萩田紀博(ATR)</p> <p>2N1-8 11:15~ 街角で活動する移動ロボットのための歩行者シミュレータ ○塩見昌裕(ATR, CREST) Francesco ZANLUNGO(ATR, CREST) 林宏太郎(ATR, CREST) 神田崇行(ATR, CREST)</p>	<p>2O1</p> <p>ロボット機構</p> <p>高山俊男(東工大)、佐々木裕之(鶴岡高専)</p> <p>2O1-1 9:30~ 空圧浮上ワイヤ駆動型地震シミュレータの提案 ○塩飽晃司(東工大) Se-gon Roh(東工大) 西田裕介(東工大) 吉田稔(東工大) 広瀬茂男(東工大)</p> <p>2O1-2 9:45~ ロータの運動創成によるクラウン減速機の歯形の生成 ○佐々木裕之(鶴岡高専) 増山知也(鶴岡高専) 高橋隆行(福島大学)</p> <p>2O1-3 10:00~ 跳躍ロボットの速比最適化と非円形歯車による実現 ○竹田裕史(東工大) 岡田昌史(東工大)</p> <p>2O1-4 10:15~ 非円形スプールと差動機構による可変非線形剛性の実現 ○シュミットニコラ(東京工業大学) 岡田昌史(東京工業大学)</p> <p>2O1-5 10:30~ 受動的な衝撃緩和機構を持つマニピュレータの開発 ○島本和弥(神奈川大) 増田寛之(神奈川大) 林憲玉(神奈川大)</p> <p>2O1-6 10:45~ 動力学に基づく直動アクチュエータ駆動型デルタアームの設計 ○新井健生(阪大) 椎木靖人(THK) 遠藤嘉将(THK) 永塚正樹(THK)</p>

9月18日(火)PM1

A室(特別会議場)	B室(中ホールA)	C室(中ホールB)	D室(101室)
<p>2A2</p> <p>原発対応ロボティクス</p> <p>田所諭(東北大学)、大野和則(東北大学)</p> <p>2A2-1 13:00~ 放射性物質除去を目的とした洗浄システム ○遠藤央(日大) 伊藤大地(日大) 遠藤麻衣(日大) 柿崎隆夫(日大)</p> <p>2A2-2 13:15~ 放射性物質除去を目的とした洗浄ロボットシステム ○伊藤大地(日大) 遠藤央(日大) 柿崎隆夫(日大)</p> <p>2A2-3 13:30~ 原発対応版Quinceの改良と調査報告 ○西村健志(千葉工大) 小柳栄次(千葉工大) 吉田智章(千葉工大)</p> <p>2A2-4 13:45~ 原発建屋内調査ロボットQuinceの操作系の設計と実装 ○吉田智章(千葉工大) 西村健志(千葉工大) 小柳栄次(千葉工大)</p> <p>2A2-5 14:00~ 全体防塵可能な簡易リンク脚型ロボット ○重高翔太(秋田県大) 大月和穂(秋田県大) 小松伸悟(秋田県大) 荒田慈元(秋田県大) 折戸裕輔(秋田県大) 関東一樹(テクノ郡山) 齋藤敬(秋田県大)</p> <p>2A2-6 14:15~ 無人放射線観測ロボットシステムCERES ○黒田洋司(明治大)</p>	<p>2B2</p> <p>OS: インターネットとロボットサービス〜クラウド時代のロボットサービスとRSiの取り組み〜(1/3) 成田雅彦(産技大)</p> <p>2B2-1 13:00~ RSNPを用いた協調ロボットによる屋内監視システムの構築 ○加藤巧馬(金沢工業大) 金盛司(金沢工業大) 中沢実(金沢工業大)</p> <p>2B2-2 13:15~ Androidを利用したロボット遠隔操作システムの構築 ○木崎悟(電気通信大学) 大野貴行(慶應義塾大学) 小松真(慶應義塾大学) 馬場匠見(慶應義塾大学) 室山大輔(株)エクサ) 中鉢欣秀(産業技術大学院大学) 土屋陽介(産業技術大学院大学) 加藤由花(産業技術大学院大学)</p> <p>2B2-3 13:30~ RSNP Remote Control Robot using a LEGO MINDSTORMS and an Android Phone Manh-Cuong NGUYEN(VNU) Duc-Kien DO(VNU) Dinh-Nien NGUYEN(VNU) Khac-Phong DO(VNU) Hung-Quan TRAN(VNU) Xuan-Thuy DONG(VNU) Dinh-Vuong PHAM(VNU) Manh-Toan NGUYEN(VNU) Xuan-Hoa NGO(VNU) Xuan-Thanh NGUYEN(VNU) Thi-Minh-Chau TRAN(VNU) ○須澤秀人(産技大) 酒瀬川泰孝(産技大) 川木富美子(産技大) 土屋陽介(産技大)</p> <p>2B2-4 13:45~ ネットワークから取得可能な情報を用いたロボットのマインド生成 奥村明徳(名工大) ○加納政芳(中京大) 中村剛士(名工大) 村川賀彦(富士通研)</p> <p>2B2-5 14:00~ 動画からの特徴的な表情抽出による高齢者の心の見守りシステム ○牟田真介(中京大学) 山本悠策(中京大学) 加納政芳(中京大学) 中村剛士(名古屋工業大学)</p> <p>2B2-6 14:15~ RSNPを用いた英単語学習支援ロボットの開発 ○ジメネスフェリックス(中京大学大学院) 加納政芳(中京大学)</p> <p>2B2-7 14:30~ RSNPを用いたロボットの直感的な遠隔動作 ○伊藤惇貴(中京大学大学院) 加納政芳(中京大学) 中村剛士(名古屋工業大学大学院) 小松孝徳(信州大学)</p> <p>2B2-8 14:45~ RSNPを利用したLRF測定データ提供サービス ○島田哲也(産業技術大学院大学) 伊藤由佳(産業技術大学院大学) 木田貴章(産業技術大学院大学) 楠俊行(産業技術大学院大学) 高橋雅彦(産業技術大学院大学) 野本悠太(産業技術大学院大学) 加藤由花(産業技術大学院大学)</p>	<p>2C2</p> <p>OS: 筋骨格ロボティクス(1/2)</p> <p>辻俊明(埼玉大学)、藤川智彦(大阪電通大)</p> <p>2C2-1 13:00~ Design and Propulsion Control of a Robotic Leg with Passive Bi-articular Actuators ○金潤河(東京大学) 園川真太(東京大学) 木村康人(東京大学) サルブッチバレリオ(東京大学) 呉世訓(東京大学) 堀洋一(東京大学)</p> <p>2C2-2 13:15~ Early Development of a Bio-inspired Feline Pneumatic Quadruped Robot ○ホゼンドアンドレ(大阪大学) 成岡健一(大阪大学) 細田耕(大阪大学)</p> <p>2C2-3 13:30~ 筋骨格系駆動のヒト規範足部を備えたロボットによる跳躍 ○西川鋭(東大・学振特別研究員DC) 志田和也(東大) 新山龍馬(MIT) 國吉康夫(東大)</p> <p>2C2-4 13:45~ 3自由度拮抗駆動型手首関節の剛性及び姿勢制御 ○渡邊正賢木(東海大学 大学院 小金澤研究室)</p> <p>2C2-5 14:00~ 遊星歯車二関節駆動アームモータ配置と最適トルク ○梅村敦史(北見工業大学) 羽根吉寿正(東京電機大学)</p> <p>2C2-6 14:15~ 剛性可変機能を有する2自由度上腕機構の開発 ○八田哲斉(東海大学)</p> <p>2C2-7 14:30~ 筋骨格アームにおける繰り返し学習を用いた人間に近い到達運動の獲得と到達運動中の手先剛性の評価 ○小島壮基(和大院) 丸典明(和大)</p> <p>2C2-8 14:45~ 筋グループ別の目標軌道操作によるタスク制御 ○小野寺健斗(山形大) 内木歩(山形大) 水戸部和久(山形大)</p>	<p>2D2</p> <p>IS: Assistive Robotics (1)</p> <p>Tomohiro Shibata (NAIST)</p> <p>2D2-1 13:00~ Hybrid Control of a Three Finger Hand Exoskeleton based on EMG and Inverse Kinematics Model M. Felix ORLANDO (IIT Kanpur) ○Ashish DUTTA (IIT Kanpur) Anupam SAXENA (IIT Kanpur) Laxmidhar BEHERA (IIT Kanpur) Tomohiro SHIBATA (NAIST) Tomoya TAMEI (NAIST)</p> <p>2D2-2 13:15~ Analysis of Grasping Motion based on the Hand Deformation ○Atsutoshi IKEDA (Nara Institute of Science and Technology) Makoto MUTOU (Nara Institute of Science and Technology) Jun TAKAMATSU (Nara Institute of Science and Technology) Tsukasa OGASAWARA (Nara Institute of Science and Technology)</p> <p>2D2-3 13:30~ Towards Intuitive Manipulation of an Assistive Robotic Arm for Human Living Support ○Wei WANG (Waseda Univ.) Zeming ZHANG (Waseda Univ.) Yuki SUGA (Waseda Univ.) Hiroyasu IWATA (Waseda Univ.) Shigeki SUGANO (Waseda Univ.)</p> <p>2D2-4 13:45~ Position and Force Control of a Stewart-Platform-Type Ankle-Foot Assist Device with Pneumatic Control ○Ming DING (RIKEN) Hiroshi TAKEMURA (TUS) Hiroshi MIZOGUCHI (TUS) Ryojun IKEURA (RIKEN, Mie Univ.)</p> <p>2D2-5 14:00~ Design of Wearable Power Assist Wear for Low Back Support ○Xiangpan LI (Okayama University) Toshiro NORITSUGU (Okayama University) Masahiro TAKAIWA (Okayama University) Daisuke SASAKI (Okayama University)</p> <p>2D2-6 14:15~ Tendon-Spring Model of Pneumatic-Electric Hybrid Actuator for Exoskeleton Robot ○Tomoyuki NODA (CNS, ATR) Sang-Ho HYON (CNS, ATR/Ritsumeikan Univ.) Jun MORIMOTO (CNS, ATR)</p>

9月18日(火)PM1

E室 (102室)	F室 (104室)	G室 (105室)	H室 (107左室)
<p>2E2</p> <p>OS:バイオマニピュレーション(2/2)</p> <p>金子真(大阪大学)、丸山央峰(名大)</p> <p>2E2-1 13:00~ 胚様体コンビナトリアル培養・操作のための新概念デバイス"PASCL" 西島拓弥(名古屋大) ○池内真志(東大) 安川あかね(東大) 生田幸士(東大)</p> <p>2E2-2 13:15~ 感熱応答性ポリマーのヒステリシス特性を用いたマイクロ構造体の作製 ○竹内大(名大) 中島正博(名大) 田島寛隆(名大) 福田敏男(名大)</p> <p>2E2-3 13:30~ 細胞シート用ヘラ機構 ○多田隼建二郎(大阪大) 多田隼理一郎(山形大) 野村亮太(大阪大) 田中知行(東京女子医大) 原口裕次(東京女子医大) 大和雅之(東京女子医大) 岡野光夫(東京女子医大) 東森充(大阪大) 金子真(大阪大)</p> <p>2E2-4 13:45~ インジェクション用スポイト型ツールによるマイクロゲルビーズの組み立 中西直哉(名大) ○中島正博(名大) 田島寛隆(名大) 久本直哉(名大) 本間道夫(名大) 福田敏男(名大)</p> <p>2E2-5 14:00~ Feedback Control of Muscle-Powered Optogenetic Bio-actuator Toward Cellular Build-up Wet Robotics ○ベースーピン(大阪大学) 廣岡正也(大阪大学) 星野隆行(大阪大学) 秋山佳文(大阪大学) 星野啓太(東京農工大学) 辻村秀信(東京農工大学) 岩淵喜久男(東京農工大学) 森島圭祐(大阪大学)</p> <p>2E2-6 14:15~ 光機能制御人工脂質膜によるナノセンサの選択的細胞導入 ○丸山央峰(名大) 益田泰輔(名大) 本田文江(法政大) 新井史人(名大)</p> <p>2E2-7 14:30~ 非接触光学センサによるカテーテルの挿入・回転運動の測定 ○児玉裕勝(名大) 池田誠一(名大) 福田敏男(名大) 新井史人(名大) 根来真(藤田保健衛生大) 高橋郁夫(安城更生病院)</p>	<p>2F2</p> <p>移動ロボット(制御)</p> <p>竹岡年延(成蹊大学)</p> <p>2F2-1 13:00~ 2台の一輪把持型ロボットによる車両の操り ○米澤直晃(東北大) 小菅一弘(東北大) 平田泰久(東北大) 菅原雄介(国士館大) 神林隆(IUK) 鈴木公基(IUK) 村上和則(IUK) 和中健一(IUK)</p> <p>2F2-2 13:15~ 球体動力伝達機構を有するアクティブキャスタの摩擦解析と抗力調整 和田正義(農工大) ○平間貴大(農工大) 井上雄介(農工大)</p> <p>2F2-3 13:30~ 脚先位置を任意に変更可能な4脚4輪移動ロボットの旋回動作生成 ○鈴木章洋(横浜国立大学) 藤本康孝(横浜国立大学)</p> <p>2F2-4 13:45~ マイクロロボットの適応最適制御による安定化 ○原幹也(東京工業大学) 田中千博(東京工業大学) 山北昌毅(東京工業大学)</p> <p>2F2-5 14:00~ 汎用モジュールシステム(MMS)の直列連結形態における推進法に関する研究 ○栗木賢士(愛知工大) 川頭勇(愛知工大) 内田敏久(愛知工大)</p> <p>2F2-6 14:15~ 5つの車軸と3つのステアリングを有する連結車両システムにおける3つの操作点の経路追従フィードバック制御法 ○石田和之(青山学院大) 山口博明(青山学院大) 河上篤史(青山学院大) 荒川賢一((株)ネクステップ・ソリューション)</p> <p>田邊麻衣((株)メイテック) 間淵浩美((株)NECフロンティア)</p> <p>2F2-7 14:30~ 操舵角の飽和を考慮した四輪車両型経路生成形レギュレータの安定条件の解析 ○樽海靖孝(室工大) 花島直彦(室工大) 代軍(室工大) 高島昭彦(道工大)</p> <p>2F2-8 14:45~ カメラ画像内の仮想重心を用いた屋外自律移動ロボットの姿勢制御 ○岩田祥平(芝浦工大) 川村英史(芝浦工大) 佐橋翔太(芝浦工大) 長谷川忠大(芝浦工大)</p>	<p>2G2</p> <p>OS:小惑星表面移動探査ロボット</p> <p>吉田和哉(東北大学)</p> <p>2G2-1 13:00~ 小天体探査ロボット ○久保田孝(JAXA/ISAS)</p> <p>2G2-2 13:15~ 環境駆動型トルカの提案 ○風間亮(山形大学) 妻木勇一(山形大学) 赤池貴裕(山形大学) 峯田貴(山形大学) 多田隼理一郎(山形大学)</p> <p>2G2-3 13:30~ 無線ネットワークを利用した小惑星探査手法 ○三河正彦(筑波大学) 田中和世(筑波大学)</p> <p>2G2-4 13:45~ 永久磁石を用いたホッピング機構におけるホッピング速度の推定 ○栗栖正充(東京電機大)</p> <p>2G2-5 14:00~ 小惑星探査ローバのための織毛式マイクロホップの動力学解析 ○永岡健司(東北大) 吉田和哉(東北大)</p>	<p>2H2</p> <p>OS:空間知(1/2)</p> <p>和田一義(首都大学東京)</p> <p>2H2-1 13:00~ ロボットと屋内測位センサノードの協調による丁字路でのロボット同士の衝突回避手法 ○宮崎孝一(創価大) 近哲也(創価大) 渡辺一弘(創価大)</p> <p>2H2-2 13:15~ レーザレンジファインダによる反射強度と位置計測を用いた床上センシングシステム ○表允哲(九大) 長谷川勉(九大) 曾岡(北京航空航天大学) 辻徳生(九大) 諸岡健一(九大) 倉川亮(九大)</p> <p>2H2-3 13:30~ 無線センサネットワークを用いた人の動作認識とエリア認識を融合した行動推定 ○金子哲也(首都大) 直井優(首都大) 藤本泰成(首都大) 下川原英理(首都大) 山口亨(首都大)</p> <p>2H2-4 13:45~ カメラセンサとZigBeeセンサネットワークを用いた案内ロボット用の人物検知システム ○田中航平(首都大学東京) 藤本泰成(首都大学東京) 山口亨(首都大学東京) 下川原英理(首都大学東京)</p> <p>2H2-5 14:00~ 仕上げ作業ロボットシステムのためのRFIDタグを用いた加工対象位置・姿勢計測システムの計測精度解析 ○平山元樹(芝浦工大) 下山翔平(芝浦工大) 吉見卓(芝浦工大) 水川真(芝浦工大) 安藤吉伸(芝浦工大) 藤井正和(株式会社IHI) 村上弘記(株式会社IHI)</p> <p>2H2-6 14:15~ 複数階層環境における異種センサ情報を利用した無線LAN端末の確率的な位置推定結果の統合 ○梅谷智弘(甲南大) 山根享(甲南大) 田村祐一(甲南大)</p> <p>2H2-7 14:30~ 知能化空間における分散配置センサと移動ロボットの協調SLAMシステム ○橋川史崇(明治大) 森岡一幸(明治大) 安藤慶昭(産総研)</p>

I室 (108室)	J室 (小ホール室)	K室 (204室)	L室 (202室)
2I2 アクチュエータ開発 矢野智昭(産総研) 2I2-1 13:00~ 極低温超音波モータの改良とモータの評価 ○黒田雅貴(岡山大) 山口大介(岡山大) 武田大(岡山大) 野口祐也(岡山大) 神田岳文(岡山大) 鈴木康一(岡山大) 2I2-2 13:15~ 16.0×7.0×17.5 mmのサイズで0.5 MPaを制御できる三方向無拘束ボット弁の開発 ○泉沢和宏(立命館大) 平井慎一(立命館大) 2I2-3 13:30~ 作動流体の相変化を利用した高温環境用アクチュエータの開発 鈴木康一(岡山大) ○松岡大樹(岡山大) 脇元修一(岡山大) 山田嘉昭(岡山大) 2I2-4 13:45~ 積層型微細静電アクチュエータの動作評価 ○鈴木隆介(東工大) 実吉敬二(東工大) 2I2-5 14:00~ 積層型静電アクチュエータの新しい構造 ○中村隆志(東工大) 実吉敬二(東工大) 2I2-6 14:15~ スプリングを用いた誘電エラストマーアクチュエータの開発 ○高橋尚也(芝浦工大) 前田真吾(芝浦工大) 橋本周司(早大) 2I2-7 14:30~ 水の電気分解/合成反応を用いたガス圧制御システムの開発 鈴木康一(岡山大) ○和田晃(岡山大) 脇元修一(岡山大)	2J2 画像認識(2/2) 岡田慧(東京大学) 2J2-1 13:00~ 色情報と距離情報を用いた ベッドメイキング動作の学習支援システム ○永田英憲(東京大学) 黄之峰(東京大学) 金井Pak雅子(東京有明医療大学) 前田樹海(東京有明医療大学) 北島泰子(東京有明医療大学) 中村充浩(東京有明医療大学) 相田京子(東京有明医療大学) 桑原教彰(京都工芸繊維大学) 緒方大樹(東京大学) 太田順(東京大学) 2J2-2 13:15~ Visual SLAMへの加速度センサ情報の適用について ○泉直之(埼玉大) 子安大士(埼玉大) 前川仁(埼玉大) 2J2-3 13:30~ 低速カメラを用いた被写体ブレに基づくボール軌道予測法 ○潘旻煜(東京農工大) 水内郁夫(東京農工大) 2J2-4 13:45~ 3次元距離画像からの面検出に基づく未知物体の知覚 ○増田寛之(神奈川大) 林憲玉(神奈川大) 2J2-5 14:00~ 注視点ベースロボット視線安定化 ○鹿嶋拓人(立命館大) 下ノ村和弘(立命館大) 2J2-6 14:15~ HOG特徴量による一般物体認識を用いた移動障害物追跡 ○永田祐也(明治大) 黒田洋司(明治大) 2J2-7 14:30~ 情報構造化環境における日用品の追跡 ○桑畑舜也(九大) 長谷川勉(九大) 蔡現旭(九大) 諸岡健一(九大) 倉爪亮(九大)	2K2 福祉・パワーアシスト(生活支援)(3/3) 森武俊(東京大学) 2K2-1 13:00~ 空気圧駆動ウェアラブルデバイスのための小型空気圧供給システムの開発 ○佐々木大輔(岡山大) 則次俊郎(岡山大) 高岩昌弘(岡山大) 2K2-2 13:15~ 柔軟な蛇腹型空気圧アクチュエータの特性解析と計測手法の検討 ○高嶋淳(九大) 御崎晶嗣(東海ゴム) 高杉紳一郎(九大病院) 山本元司(九大) 2K2-3 13:30~ EAM(電氣的吸引材料)を用いた直動型ブレーキデバイスの開発 ○山澤朋紀(東京電機大学) 熊谷光一(東京電機大学) 山田元氣(東京電機大学) 三井和幸(東京電機大学) 櫻井宏治(藤倉化成株式会社) 安齊秀伸(藤倉化成株式会社) 2K2-4 13:45~ 多様な把持形態が可能な筋電義手を実現するためのワイヤ駆動型母指CM関節の開発 ○高澤駿介(電気通信大学) 田中啓太(電気通信大学) 關達也(電気通信大学) 加藤龍(電気通信大学) 横井浩史(電気通信大学) 2K2-5 14:00~ 三対六筋を有した筋骨格モデルに基づく姿勢考慮補償での筋出力差による手先応答性への影響 ○中野基輝(北大) 田中孝之(北大) 金子俊一(北大) 2K2-6 14:15~ 非周期的不随意運動を考慮した描画支援システムの開発 ○坂本良太(三重大) 中尾智幸(三重大) 矢野賢一(三重大) 2K2-7 14:30~ 動作計測に基づく食器用箸型自動器具の設計 ○中村尚彦(函館高専) 上村卓也(函館高専) 澤谷知輝(函館高専) 浜克己(函館高専) 2K2-8 14:45~ 食事介助ロボットにおけるユーザの食べる順番推測に関する研究 ○山崎明(東海大) 増田良介(東海大)	2L2 手術支援ロボット 小泉憲裕(東京大学) 2L2-1 13:00~ 脳神経外科用手術台ロボットのふるえ抑制効果の検証 ○岡本淳(東京女子医大) 原洋助(信大医) 後藤哲哉(信大医) 村垣善浩(東京女子医大) 伊関洋(東京女子医大) 本郷一博(信大医) 2L2-2 13:15~ 腸管短縮支援のための大腸内視鏡装着型マニピュレータの開発 ○道法萩那(早大) 齋川源也(早大) 木下純一(早大) イジェウ(早大) 菊池大輔(早大) 石井裕之(早大) 植村宗則(九大) 神代竜一(九大) 長尾吉泰(九大) 赤星朋比古(九大) 家人里志(九大) 富川盛雅(九大) 橋爪誠(九大) 高西淳夫(早大) 2L2-3 13:30~ 音を用いた3軸力センサ搭載把持鉗子の機構設計 ○高山俊男(東工大) 香川裕介(東工大) 小俣透(東工大) 2L2-4 13:45~ 腹腔鏡下手術用鉗子のための音を用いた力センサの温度補償 ○望月翔太(東工大) 小俣透(東工大) 高山俊男(東工大) 石田忠(東工大) 2L2-5 14:00~ 水圧駆動遠隔手術マイクロロボットの開発 ○原田匠(東京大学大学院) 生田幸士(東京大学大学院) 2L2-6 14:15~ パラレルリンク型ロボットを用いた超音波ガイド下での低侵襲治療システムの開発 ○入澤佐智恵(農工大) 小野木真哉(農工大) 浦山泰寛(農工大) 梶田晃司(農工大) 2L2-7 14:30~ 空気圧アクチュエータを用いた超音波ブローブ走査機構の並進と回転を含む撮像断面の位置制御 ○吉田寿夫(農工大) 小野木真哉(農工大) 菅野悠樹(農工大) ポサールアントワーヌ(農工大) 梶田晃司(農工大)

9月18日(火)PM1

M室 (201室)	N室 (207室)	O室 (206室)
<p>2M2</p> <p>DS: 人口ロボット共生学(1/2)</p> <p>白水始 (中京大学)</p> <p>2M2-1 13:00~ 社会ロボットを用いた協調学習 ○小泉智史 (ATR知能ロボティクス研究所) 神田崇行 (ATR知能ロボティクス研究所) 嶋田倫博 (ATR知能ロボティクス研究所)</p> <p>2M2-2 13:15~ ロボットによる「新しい視点」を導入する発言の効果 ○三宅なほみ (東京大学教育学研究科) 白水始 (中京大学情報理工学部)</p> <p>2M2-3 13:30~ 発達障害を持つ生徒とアンドロイドの触れ合い 吉川雅博 (産総研) 脇田優仁 (産総研) ○松本吉央 (産総研) 田中花央理 (東京理科大) 佐々木信也 (東京理科大) 宮尾益知 (成育医療研究センター)</p> <p>2M2-4 13:45~ 音声駆動型身体的引き込みチェアシステムを用いた講演支援 ○渡辺富夫 (岡山県立大) 芝田将尚 (岡山県立大) 石井裕 (岡山県立大) 神代充 (岡山県立大)</p>	<p>2N2</p> <p>ヒューマンインタラクション(2/3)</p> <p>李周浩 (立命館大)、塩見昌裕 (ATR)</p> <p>2N2-1 13:00~ 虚実皮膜論的動きで人との親和性を向上させるロボットの新構造 ○松原正幸 (大阪芸術大学) 北川学志 (大阪芸術大学) 中川志信 (大阪芸術大学)</p> <p>2N2-2 13:15~ 視覚情報表示による倒立振りスキルの表出 ○五十嵐渉 (山形大学) 妻木勇一 (山形大学)</p> <p>2N2-3 13:30~ 監視サービスの管制員に対する情報提示の効果と反応 ○魚住光成 (三菱電機) 山田耕一 (三菱電機) 村井秀聡 (三菱電機) 浅間一 (東大) 高草木薫 (旭川医科大)</p> <p>2N2-4 13:45~ 大型公共施設においてサービス提供を行うUbiquitous Displayのための行動モデルの構築 ○塩谷朋之 (立命館大) 前川晃佑 (立命館大) 岩本健児 (立命館大) 李周浩 (立命館大)</p> <p>2N2-5 14:00~ ガイドロボットのための情報投影提示インタフェースの検討 ○古川大介 (東電大) 佐々井拓也 (東電大) 中村明生 (東電大)</p> <p>2N2-6 14:15~ パーソナルモビリティビークルによる公共施設の利用を目指した超音波を用いた環境情報提供システムの提案 ○石川牧子 (千葉工大) 藤川太郎 (千葉工大) 中嶋秀朗 (千葉工大)</p> <p>2N2-7 14:30~ 誤服薬の危険度を通知するためのロボットの腕動作に関する考察 ○鈴木拓央 (筑波大) 上瀬雄太 (筑波大) 鈴木大介 (筑波大) 中内靖 (筑波大)</p> <p>2N2-8 14:45~ 図書館司書ロボットにより収集された視覚情報のプライバシーに配慮した安全な公開手法の提案 ○佐々木孝輔 (筑波大) 三河正彦 (筑波大) 藤澤誠 (筑波大) 田中和世 (筑波大)</p>	<p>2O2</p> <p>ロボットハンド(1/2)</p> <p>永田和之 (産総研)</p> <p>2O2-1 13:00~ タッチパネルを操作可能なワイヤ駆動式2指ハンドの開発 ○伯井達郎 (北九州高専) 山内幸治 (北九州高専) 中尾進之介 (早大院) 鎌田清一郎 (早大院)</p> <p>2O2-2 13:15~ 並進関節を用いた柔軟3指ハンドの試作 ○石川淳一 (立命館大) 平井慎一 (立命館大)</p> <p>2O2-3 13:30~ 高出力人間型ロボットハンド ○毛利哲也 (岐阜大) 川崎晴久 (岐阜大) 中川志信 (大阪芸術大) 遠藤孝浩 (岐阜大) 三浦拓也 (岐阜大)</p> <p>2O2-4 13:45~ ヒトの筋腱構造を模したロボットフィンガ機構の提案 ○白藤翔平 (大阪大) 池本周平 (大阪大) 細田耕 (大阪大)</p> <p>2O2-5 14:00~ TUAT/Karlsruhe Humanoid Handの拇指MP関節2自由度化 ○深谷直樹 (都立産技高専) 和田博 (ダブル技研) 遠山茂樹 (東京農工大)</p>

A室(特別会議場)	B室(中ホールA)	C室(中ホールB)	D室(101室)
<p>2A3</p> <p>レスキューロボット</p> <p>衣笠哲也(岡山理科大)</p> <p>2A3-1 15:30~ 地上走行ロボットと飛行ロボットの協調による被災ビルの探査実験 ○吉田和哉(東北大) 永谷圭司(東北大) 岡田佳都(東北大) 桐林星河(東北大) 大竹一樹(東北大) 大野和則(東北大) 竹内栄二郎(東北大) 田所諭(東北大) Nathan Michael(ペンシルバニア大) Shaojie Shen(ペンシルバニア大) Kartik Mohita(ペンシルバニア大) Vijay Kumar(ペンシルバニア大)</p> <p>2A3-2 15:45~ ワイヤ牽引型水中探査ロボットAnchor Diver IVの開発 ○原川幸敏(東工大) 広瀬茂男(東工大)</p> <p>2A3-3 16:00~ 大荷重支持2自由度球面リンク機構を用いた防塵型手首機構の開発 ○上田紘司(東工大) 山田浩也(東工大) 石田悠朗(東工大) 広瀬茂男(東工大)</p> <p>2A3-4 16:15~ 模型を用いた人命救助ロボット瓦礫こじあげ機構の研究 ○嶋田大和(長岡技大) 佐橋拓(長岡技大) 佐橋拓((株)プロジェクトアイ) 佐橋昭((株)プロジェクトアイ) 内山尚志(長岡技大) 福本一朗(長岡技大)</p> <p>2A3-5 16:30~ 走行路面に適應するコンプライアンス可変車輪の開発 ○大石千種(電通大) 鈴木陽介(電通大) 明愛園(電通大) 下条誠(電通大)</p> <p>2A3-6 16:45~ 可撓性シャフトで複数の駆動輪を連結した小型探査用ロボットの走行性能について ○二町健太(鹿児島大) 林良太(鹿児島大) 余永(鹿児島大) 衣笠哲也(岡山理科大) 天野久徳(消防研)</p> <p>2A3-7 17:00~ 不等間隔量子化入力とアクチュエータの非線形要素モデルを用いたフィードバック変調器による油圧駆動システムの軌道制御 佐藤順紀(神戸大学) 高田亮平(新日鐵) ○横小路泰義(神戸大学)</p> <p>2A3-8 17:15~ アドホックネットワークを構築する中継ロボット群の自律配置 ○今泉貴敬(芝浦工大) 額田将範(芝浦工大) 内村裕(芝浦工大)</p>	<p>2B3</p> <p>OS: インターネットとロボットサービスへクラウド時代のロボットサービスとRSiの取り組み~(2/3) 加藤由花(産技大)</p> <p>2B3-1 15:30~ RSNPに対応したインタラクティブロボット「ゆうたま」 ○山本悠策(中京大学) 加納政芳(中京大学)</p> <p>2B3-2 15:45~ 導電性繊維デバイスとRSNPを用いたヒューマンセンシングシステム ○松前孝(中京大学) 山本悠策(中京大学) 加納政芳(中京大学) 柴田和明(シバテクノテクス(株)) 松本正義(木曾川商工会) 田中明人(木曾川商工会)</p> <p>2B3-3 16:00~ ロボットサービスにおける非常時サービスの実現のためのサービスサーバの開発 ○仲尾裕樹(公立ほこだて未来大学) 鈴木昭二(公立ほこだて未来大学)</p> <p>2B3-4 16:15~ RSNPを利用した遠隔地の雰囲気伝達サービス ○牧義人(名工大) 加納政芳(中京大) 山田晃嗣(情報科学芸術大) 中村剛士(名工大)</p> <p>2B3-5 16:30~ ロボット見守りサービスに先駆けた利用者の心理状態推定 ○杉本健(名工大) 加納政芳(中京大) 中村剛士(名工大) 酒向慎司(名工大)</p> <p>2B3-6 16:45~ 3自由度操縦装置の位置および速度取得 ○石田真一(芝浦工大) 松日楽信人(芝浦工大)</p> <p>2B3-7 17:00~ 移動ロボットによる見守りサービス ○石田真一(芝浦工大) 生田目祥吾(芝浦工大) 松日楽信人(芝浦工大)</p>	<p>2C3</p> <p>OS: 筋骨格ロボティクス(2/2)</p> <p>藤川智彦(大阪電通大)、辻俊明(埼玉大 学)</p> <p>2C3-1 15:30~ 熟練者の運動解析に基づく筋骨格ロボットによる押し動作におけるスキルの再現 ○田中一敏(東大) 尾形邦裕(東大) 國吉康夫(東大)</p> <p>2C3-2 15:45~ 全身型患者シミュレータに関する研究 ○シャチェンジン(早大院) 海老原一樹(早大院) 千原照永(早大院) 王春宝(早大院) 松岡優典(早大院) 徳本光宏(早大院) 奥山勲(早大院) ノハン(早大理工学術院) 石井裕之(早大理工学研究所) 高西淳夫(早大理工学術院) 庄司聡((株)京都科学) 中江悠介((株)京都科学) 松岡紀之((株)京都科学) 畠和幸((株)京都科学)</p> <p>2C3-3 16:00~ 全身型患者シミュレータに関する研究 ○石井裕之(早大) 海老原一樹(早大) 王春宝(早大) ノハン(早大) 徳本光宏(早大) 奥山勲(早大) シャチェンジン(早大) 千原照永(早大) 松岡優典(早大) 庄司聡(京都科学) 松岡紀之(京都科学) 畠和幸(京都科学) 高西淳夫(早大)</p> <p>2C3-4 16:15~ 立ち上がり動作における二関節筋の平行リンク機能 ○小出卓哉(大電通大) 阿部友和(星城大) 藤川智彦(大電通大)</p> <p>2C3-5 16:30~ 通常の立ち上がり動作における内側広筋および大腿直筋の機能的役割 ○阿部友和(星城大学) 小出卓哉(大阪電気通信大学) 越智亮(星城大学) 藤川智彦(大阪電気通信大学)</p> <p>2C3-6 16:45~ 人体詳細等身大駆動ヒューマノイド『健志郎』による対話的フィードバックに基づく動作生成戦略 ○溝口弘悟(Tokyo.Univ) 浅野悠紀(Tokyo.Univ) 上月豊隆(Tokyo.Univ) 浦田順一(Tokyo.Univ) 中西雄飛(Tokyo.Univ) 岡田慧(Tokyo.Univ) 稲葉雅幸(Tokyo.Univ)</p> <p>2C3-7 17:00~ 二関節筋駆動を備えたMono-Biシステムに基づく速度制御を用いた歩行アシスト制御の有効性 ○園川真太(東京大学大学院) 金潤河(東京大学大学院) 呉世訓(東京大学大学院) 堀洋一(東京大学大学院) 阿部友和(星城大学)</p> <p>2C3-8 17:15~ ヒトのペダリング運動時の筋協調パターン解析に基づく筋骨格ロボットの制御と解析 ○奥貴紀(大阪大学大学院) 井上恵太(大阪大学大学院) 富永健太(大阪大学大学院) 前田大輔(大阪大学大学院) 植村充典(大阪大学大学院) 平井宏明(大阪大学大学院) 宮崎文夫(大阪大学大学院)</p>	<p>2D3</p> <p>IS: Assistive Robotics (2)</p> <p>Tomohiro Shibata (NAIST)</p> <p>2D3-1 15:30~ Gait Training with Robot Suit HAL for Stroke Patients ○Hiroaki KAWAMOTO (University of Tsukuba) Kanako YAMAWAKI (University of Tsukuba) Kiyoshi EGUCHI (University of Tsukuba) Yoshiyuki SANKAI (University of Tsukuba)</p> <p>2D3-2 15:45~ Adaptive Robotic Clothing Assistance through Reinforcement Learning with Time-varying Synergies Model ○Tomoya TAMEI (NAIST) Takamitsu MATSUBARA (NAIST) Tomohiro SHIBATA (NAIST)</p> <p>2D3-3 16:00~ Assist-as-needed Robotic Training based on Reinforcement Learning ○Chihiro OBAYASHI (NAIST) Tomoya TAMEI (NAIST) Tomohiro SHIBATA (NAIST)</p> <p>2D3-4 16:15~ Structural Equation Model for Cost-Benefit Assessment of Life Supporting Robots ○Bong Keun KIM (AIST) Hideyuki TANAKA (AIST) Eimei OYAMA (AIST) Yujin WAKITA (AIST) Takeshi SAKAGUCHI (AIST) Woo-Keun YOON (AIST) Masahiro YOSHIKAWA (AIST) Yoshio MATSUMOTO (AIST)</p> <p>2D3-5 16:30~ Engagement Estimation Using Gaussian Mixture Engagement Models for a Playmate Robot ○SI CHEN (UEC TOKYO) Kasumi ABE (UEC TOKYO) Tomooki NAKAMURA (UEC TOKYO) Takayuki NAGAI (UEC TOKYO) Hongsheng HE (National University of Singapore) Shuzhi Sam GE (University of Electronic Science and Technology of China)</p> <p>2D3-6 16:45~ Text-based Chatterbot System for Multimodal Human-Robot Interaction in Embodied Virtual Environment ○Jeffrey Too Chuan TAN (NII) Tetsunari INAMURA (NII)</p>

9月18日(火)PM2

E室 (102室)	F室 (104室)	G室 (105室)	H室 (107左室)
<p>2E3</p> <p>OS: ハプティクスとモーションコントロール</p> <p>大石 潔(長岡技術科大)、下野誠通(横国大)、桂誠一郎(慶大)</p> <p>2E3-1 15:30~ G級電力増幅器を用いた加速度制御に基づく高速位置制御系の検討 ○横倉勇希(長岡技術科学大学) 大石 潔(長岡技術科学大学)</p> <p>2E3-2 15:45~ 異構造間バイラテラル制御における回転動作の再現に基づくタスク操作支援 ○長津裕己(慶應義塾大学大学院) 桂誠一郎(慶應義塾大学)</p> <p>2E3-3 16:00~ 多自由度スレーブシステムと少自由度マスターシステム間における異自由度バイラテラル制御実現のための一手法 ○元井直樹(横浜国立大学) 下野誠通(横浜国立大学) 久保亮吾(慶應義塾大学) 河村篤男(横浜国立大学)</p> <p>2E3-4 16:15~ Power Assisted Bilateral Control for Different Master-Slave Mechanism ○Thao Tran Phuong(長岡技術科学大学) Manuel Nandayapa(長岡技術科学大学) Chowarit Mitsantisuk(長岡技術科学大学) 横倉勇希(長岡技術科学大学) 大石 潔(長岡技術科学大学)</p> <p>2E3-5 16:30~ モバイルハプトを用いたパッシブバイラテラル制御 ○三浦一将(慶應義塾大学) 桂誠一郎(慶應義塾大学)</p> <p>2E3-6 16:45~ 多自由度マニピュレータの運動制御における外乱オブザーバに基づく制御性能向上手法 ○富樫信之(横浜国立大学) 下野誠通(横浜国立大学) 元井直樹(横浜国立大学)</p> <p>2E3-7 17:00~ ハプティックトレーニングのための近接型マスターシステムシステムの開発と制御 ○松井綾花(慶應義塾大学) 桂誠一郎(慶應義塾大学)</p>	<p>2F3</p> <p>移動ロボット(経路計画)</p> <p>小谷信司(山梨大学)、江丸貴紀(北大)</p> <p>2F3-1 15:30~ ネット状近接覚センサを用いた全方向自律移動ロボットの動的障害物回避動作の定量的評価 菅根聡史(電通大) ○鈴木陽介(電通大) 長谷川浩章(電通大) 明愛国(電通大) 下条誠(電通大)</p> <p>2F3-2 15:45~ ロータ駆動球型ロボットの軌道計画 ○盛永明啓(九州大学) 福井教文(九州大学) Mikhail Svinin(九州大学) 山本元司(九州大学)</p> <p>2F3-3 16:00~ 実時間地図生成をおこなう掃引ロボットのための掃引面積予測モデルを用いたオンライン動作計画法 ○岩本憲泰(九州大学) 山本元司(九州大学)</p> <p>2F3-4 16:15~ 自律移動ロボットの歩行者の流れに合わせたナビゲーション ○伊達央(防衛大) 滝田好宏(防衛大) 大川真弥(防衛大)</p> <p>2F3-5 16:30~ 屋外自律移動ロボットへの地図情報を用いた経路情報設定に関する研究 ○藤岡峻(芝浦工大) 水川真(芝浦工大) 安藤吉伸(芝浦工大) 吉見卓(芝浦工大)</p> <p>2F3-6 16:45~ 特微量マッチングを用いたウェイポイント推定 ○竹迫翔平(金工大) 出村公成(金工大)</p> <p>2F3-7 17:00~ 天候外乱にロバストなランドマークの敷設方法 ○声澤伶史(名城大) 岩田隆之介(名城大) 櫻井武司(名城大) 大道武生(名城大)</p> <p>2F3-8 17:15~ 屋内環境におけるA*とPSOを組み合わせた経路計画 ○中村俊太(横浜国立大学) 藤本康孝(横浜国立大学)</p>	<p>2G3</p> <p>OS: 月・惑星探査ロボット</p> <p>西田信一郎(JAXA)</p> <p>2G3-1 15:30~ 月・惑星探査のための蠕動運動型掘削ロボットにおける地中環境計測手法の検討 ○大森隼人(中央大学) 村上太郎(中央大学) 長井弘明(中央大学) 中村太郎(中央大学) 久保田孝(JAXA) 大隅久(中央大学)</p> <p>2G3-2 15:45~ ポケットアレイ型レゴリス包装装置の1/10スケール試作 ○井上大輔(東急建設) 柳原好孝(東急建設) 上野浩史(JAXA) 西田信一郎(JAXA)</p> <p>2G3-3 16:00~ 惑星探査ローバー用展開車輪のばね特性が登坂性能に及ぼす影響の検証 ○村山雄輝(東工大) 広瀬茂男(東工大)</p> <p>2G3-4 16:15~ 通信時間遅れの存在する移動ロボットの遠隔操作 ○城間直司(茨城大) 藤原秀(茨城大) 永房晃(茨城大) 加藤裕基(JAXA) 西田信一郎(JAXA)</p> <p>2G3-5 16:30~ 宇宙ロボット非定形作業の自動化 ○西田信一郎(JAXA) 加藤裕基(JAXA)</p> <p>2G3-6 16:45~ 有人宇宙活動支援ロボットの開発と軌道上実験(REX-J) ○小田光茂(JAXA)</p>	<p>2H3</p> <p>OS: 空間知(2/2)</p> <p>新妻実保子(中央大学)</p> <p>2H3-1 15:30~ 単居高齢者と支援者を支援する持続実現可能システム設計 津田信二郎(桐蔭横浜大) 津田祐也(桐蔭横浜大) 熊田明央(桐蔭横浜大) 保健福祉局・次世代育成部高齢福祉課(神奈川県) Emily Ra(McGill Univ.) ○森下武志(桐蔭横浜大)</p> <p>2H3-2 15:45~ 神経力学モデルによる自己身体領域抽出と視覚運動系の自己組織化 ○信田春満(京大院情報学研究所) 河本献太(ソニー(株)ビジネスデザイン&イノベーションラボラトリ) 野田邦昭(ソニー(株)ビジネスデザイン&イノベーションラボラトリ) 西田浩太郎(ソニー(株)ビジネスデザイン&イノベーションラボラトリ) 伊出俊(京大院情報学研究所) 奥乃博(京大院情報学研究所) 尾形哲也(早大基幹理工学部)</p> <p>2H3-3 16:00~ 3次元加速度センサを用いた歩行に関するユーザーモデル構築とユーザーモデルに応じた支援システム ○川岸賢弘(首都大) 大沼賢一(首都大) 藤本泰成(首都大) 山口亨(首都大)</p> <p>2H3-4 16:15~ 自己増殖型ニューラルネットワークを用いたジェスチャー認識のための注視領域抽出 大保武慶(首都大) ○日下純也(首都大) 久保田直行(首都大)</p> <p>2H3-5 16:30~ ソーシャルメディアを用いたロボットパートナーの対話システム ○吉田尚悟(首都大) 久保田直行(首都大)</p> <p>2H3-6 16:45~ 総務省統計データを用いた人々の日常生活推測法の提案 ○菅沼勇介(首都大) 和田一義(首都大) 田中昂義(首都大) 高山慶介(首都大)</p>

I室 (108室)	J室 (小ホール室)	K室 (204室)	L室 (202室)
<p>2I3</p> <p>アクチュエータ制御</p> <p>鈴木康一(岡山大学)</p> <p>2I3-1 15:30~ 高速度顕微鏡を用いた超音波モータのトルク生成メカニズムに関する研究 ○高岡碧(豊技大) 真下智昭(豊技大) 寺嶋一彦(豊技大)</p> <p>2I3-2 15:45~ BS反応とのカップリングによる管状ゲルの蠕動運動 ○三ヶ野原崇士(早大院) 前田真吾(芝浦工大) 原雄介(産総研) 橋本周司(早大)</p> <p>2I3-3 16:00~ 拮抗駆動関節の幾何学モデルを用いたコンプライアンス制御 ○園田隆(九工大) 石井和男(九工大)</p> <p>2I3-4 16:15~ 油滴の自発的駆動を用いたカプセルゲルロボット ○鈴木彩(早大院) 前田真吾(芝浦工大) 原雄介(産総研) 橋本周司(早大)</p> <p>2I3-5 16:30~ モータ側・負荷側外乱を同時に考慮した外乱オブザーバによる弾性アクチュエータの力制御手法 ○阿部昂機(横浜国立大学) 藤本康孝(横浜国立大学)</p>	<p>2J3</p> <p>人物の計測と認識</p> <p>高橋泰岳(福井大学)、高氏秀則(室工大)</p> <p>2J3-1 15:30~ レーザレンジセンサ移動時の人間と壁の検出 藤原旦(九大) ○池田毅(九大) 山本元司(九大) 楊向東(清華大)</p> <p>2J3-2 15:45~ 水平配置測域センサと回転機構を有する垂直配置測域センサによるオンライン人物位置・動作推定 ○野口博史(東大) 半田雅人(東大) 福井類(東大) 下坂正倫(東大) 森武俊(東大) 佐藤知正(東大) 真田弘美(東大)</p> <p>2J3-3 16:00~ 知能化空間における特定人物のリアルタイム三次元形状復元システム ○石丸隆士(明治大学) 森岡一幸(明治大学)</p> <p>2J3-4 16:15~ 移動ロボットによる奥行き方向の変化に対応した人検出 ○小林祐輔(山梨大) 監物建秀(山梨大) 渡辺寛望(山梨大) 小谷信司(山梨大)</p> <p>2J3-5 16:30~ Kinectの奥行き画像を利用した自律移動ロボットによる特定人物の追従 ○石川祐輝(山梨大) 渡辺寛望(山梨大) 小谷信司(山梨大)</p> <p>2J3-6 16:45~ LRFとKinectを統合した人の体幹情報および着座・立位情報の地図化手法 ○仁瓶雄真(東理大&産総研&JST) 鮫島一平(東理大&産総研&JST) 畑尾直孝(産総研&JST) 竹村裕(東理大&産総研) 加賀美聡(産総研&東理大&JST)</p> <p>2J3-7 17:00~ 顔の特徴点間の相対的距離を利用した認証手法 ○河野文弥(北九州高専) 田添友佳子(九工大) 山内幸治(北九州高専)</p> <p>2J3-8 17:15~ 無線電波強度と人位置を用いた無線LAN端末所有者の位置推定手法の確立 ○塩見昌裕(ATR) 胡桃沢薫(ATR, 大阪大学) 神田崇行(ATR) 石黒浩(ATR, 大阪大学) 萩田紀博(ATR)</p>	<p>2K3</p> <p>リハビリテーション</p> <p>山田陽滋(名大)</p> <p>2K3-1 15:30~ 歩行リハビリテーションシステム用計測システムの構成 ○橋本智己(埼玉大) 浜田利満(筑波学院大) 赤澤とし子(北里大) 高倉保幸(埼玉医科大) 山本満(埼玉医科大学総合医療センター)</p> <p>2K3-2 15:45~ 関節負荷軽減機能を有する足首リハビリ装置の機構開発 ○松浦大輔(東工大) 吉賀達也(元東工大) 武田行生(東工大)</p> <p>2K3-3 16:00~ 理学療法士が行う持続受動運動法を再現した足首用拘縮防止機器の開発 ○谷崎亮太(富山大) 戸田英樹(富山大) チャビゲンツィ(富山大)</p> <p>2K3-4 16:15~ 母指CM関節の運動を補助する他動機構の開発 ○加藤龍(電通大) 安藤啓祐(電通大) 横井浩史(電通大)</p> <p>2K3-5 16:30~ 関節機能障害を模擬する装着型ダミージョイント ○石川俊(名古屋大学) 岡本正吾(名古屋大学) 秋山靖博(名古屋大学) 磯貝香(名古屋大学) 山田陽滋(名古屋大学)</p> <p>2K3-6 16:45~ ネガティブアドミッタンス制御を用いた1関節1センサで実現する腕のパワーアシスト技術の開発 ○岡田有司(前工大) 朱赤(前工大) 島津翔太(前工大) 西川知宏(前工大) 吉岡将孝(前工大) 鈴木俊浩(前工大) 吉川裕一郎(前工大)</p> <p>2K3-7 17:00~ 小型人型ロボットを用いた高齢者の介護予防体操の促進 ○平野正隆(室蘭工大) 花島直彦(室蘭工大) 武藤悟(室蘭工大) 瓜田圭吾(室蘭工大)</p> <p>2K3-8 17:15~ 運動補助とニューロリハビリテーションを目的とした携帯型機能的電気刺激システムの開発 ○加藤龍(電通大) 森崇(電通大) 鈴木美奈子(電通大) 横井浩史(電通大) 久保田雅彦(福井大) 山村修(福井大)</p>	<p>2L3</p> <p>DS:NEDO内視鏡下手術支援システムの研究開発事業</p> <p>佐久間一郎(東京大学)</p> <p>2L3-1 15:30~ NEDO内視鏡下手術支援システムプロジェクト ○鏡西清行(産総研) 梶田泰一(名大) 佐久間一郎(東大) 橋爪誠(九大)</p> <p>2L3-2 15:45~ 術室内多種情報呈示システムおよび重要点検出技術の開発 ○鈴木孝司(東京女子医大) 和泉潔(東大) 吉光喜太郎(東京女子医大) 村垣善浩(東京女子医大) 伊関洋(東京女子医大)</p> <p>2L3-3 16:00~ 空気圧を用いた脳神経外科手術コクピットのための操作ツール ○荒田純平(名工大) 高木基樹(岩手大) 堀竜弥(名工大) 宮城孝弘(名工大) 藤本英雄(名工大) 林雄一郎(名大) 梶田泰一(名大) 鏡西清行(産総研) 剣持一(九大) 橋爪誠(九大)</p> <p>2L3-4 16:15~ In vitro Evaluation of Robot-Assisted Epicardial Ablation for Precise Arrhythmia Surgical Treatment ○鄭常賢(東京大学) 金洪浩(東京大学) 安藤岳洋(東京大学) 小林英津子(東京大学) 許俊鋭(東京大学) 小野稔(東京大学) 佐久間一郎(東京大学)</p>

9月18日(火)PM2

M室 (201室)	N室 (207室)	O室 (206室)
<p>2M3</p> <p>DS: 人口ロボット共生学(2/2)</p> <p>三宅なほみ(東京大学)</p> <p>2M3-1 15:30~ 視点の共有に基づく人とロボットの体験協創 ○角康之(はこだて未来大)</p> <p>2M3-2 15:45~ ヒトとロボットが乳児の物体学習に与える影響 ○奥村優子(京都大学) 鹿子木康弘(東京大学) 神田崇行(ATR知能ロボティクス研究所) 石黒浩(大阪大学) 板倉昭二(京都大学)</p> <p>2M3-3 16:00~ コミュニケーションや協同学習を促進するロボットの状況適応的な振る舞いの生成 ○小野哲雄(北大) 今吉晃(北大) 棟方渚(北大)</p> <p>2M3-4 16:15~ 思考喚起型ロボットコミュニケーション戦略におけるユーザ分類の効果 ○堂坂浩二(秋田県立大) 奥梓(阪大) 南泰浩(NTT) 前田英作(NTT)</p> <p>2M3-5 16:30~ 対話行動認識プラットフォームを利用したオーバーラップする発話での話者同定 宮下敬宏(ATR) Jani Even(ATR) Panikos Heracleous(ATR) 石井Carlos 寿憲(ATR) ○塩見昌裕(ATR) 萩田紀博(ATR)</p>	<p>2N3</p> <p>ヒューマンインタラクション(3/3)</p> <p>中内靖(筑波大学)、吉川雄一郎(大阪大学)</p> <p>2N3-1 15:30~ 歩行者の意図推定に基づくロボットのgive-way行動の生成 ○伊部直樹(東大) 増山岳人(東大) 山下淳(東大) 浅間一(東大)</p> <p>2N3-2 15:45~ 大規模・長時間のHRIを可能とするシミュレータの開発と展開 ○稲邑哲也(NII/総研大) Jeffrey Too Chuan Tan(NII)</p> <p>2N3-3 16:00~ 空間知におけるユーザ指向のRTサービス提案システムに関する研究 ○大平杏奈(芝浦工大) Lam Trung Ngo(芝浦工大) 水川真(芝浦工大) 安藤吉伸(芝浦工大) 吉見卓(芝浦工大)</p> <p>2N3-4 16:15~ 室内設置センサを利用したヒューマノイドロボットの移動作業観察学習 ○小方博之(成蹊大) 児玉幸多(成蹊大院)</p> <p>2N3-5 16:30~ プリミティブ形状による円筒面を含む日用品の点群データの領域分割と知識モデルによる把持可能領域の決定 ○加藤龍一(都市大) 永田和之(産総研) 佐藤大祐(都市大) 金宮好和(都市大) 原田研介(産総研) 中村晃(産総研) 山野辺夏樹(産総研) 辻徳生(九大)</p> <p>2N3-6 16:45~ 人間の動作により意味付けされた3次元セマンティックマップの生成 ○勝山貴史(奈良先端大) 竹村憲太郎(奈良先端大) 高松淳(奈良先端大) 小笠原司(奈良先端大)</p> <p>2N3-7 17:00~ 機能パーツの接続による日用品のモデル化 ○永田和之(産総研) 山野辺夏樹(産総研) 原田研介(産総研) 中村晃(産総研) 辻徳生(九大)</p> <p>2N3-8 17:15~ 人の物体移動行動の観測による物体の見えモデルの獲得 ○前泰志(阪大) ペナロザクリスチャン(阪大) 大原賢一(阪大) 小嶋勝(阪大) 新井健生(阪大)</p>	<p>2O3</p> <p>ロボットハンド(2/2)</p> <p>前田雄介(横国大)</p> <p>2O3-1 15:30~ 対象物の円筒近似に基づくピンピックング ○原田研介(産総研) 永田和之(産総研) 辻徳生(九州大) 山野辺夏樹(産総研) 中村晃(産総研) 河井良浩(産総研)</p> <p>2O3-2 15:45~ 一般物体把持のためのハンドモデル表現と距離画像へのフィッティング ○堂前幸康(三菱電機株式会社) 奥田晴久(三菱電機株式会社)</p> <p>2O3-3 16:00~ 触覚センサを搭載したロボットハンドのへこみ検知による物体把持制御 ○上原俊英(創価大) 萩原良信(創価大) 崔龍雲(創価大)</p> <p>2O3-4 16:15~ 物体把持における接触圧力制御・一様化の効果 ○内田真裕(金沢大) 渡辺哲陽(金沢大) 丸山量志(金沢大)</p> <p>2O3-5 16:30~ 弾性関節を持つロボットハンドのためのセンサレス制御 ○鶴沼晋作(芝浦工大) 島田明(芝浦工大)</p> <p>2O3-6 16:45~ マルチフィンガロボットによる内カ外力分離型把持システムの制御手法による差異 ○堀良太(横国大) 佐野嘉則(横国大) 堀貴之(横国大) 藪田哲郎(横国大)</p> <p>2O3-7 17:00~ 内カ外力アドミッタンス制御を用いたロボットフィンガによる物体把持に関する研究 ○佐野嘉則(横国大) 堀良太(横国大) 堀貴之(横国大) 藪田哲郎(横国大)</p>

9月19日(水)AM

A室(特別会議場)	B室(中ホールA)	C室(中ホールB)	D室(101室)
	<p>3B1 OS: インターネットとロボットサービス〜クラウド時代のロボットサービスとRSiの取り組み〜(3/3) 岡林桂樹(富士通研究所)</p> <p>3B1-1 9:30~ RSi(ロボットサービスイニシアティブ)の新アーキテクチャ ○成田雅彦(産技大)</p> <p>3B1-2 9:45~ A Campus Guidance Service using RSNP Remote Control Robots ○土屋陽介(産技大) 加藤由花(産技大) 成田雅彦(産技大) 中鉢欣秀(産技大) Thi-Minh-Chau Tran(VNU) Vo Vo(VNU) Anh-Hoang Truong(VNU)</p> <p>3B1-3 10:00~ RT ミドルウェアとRSNP を利用したロボット技術のWeb サービス化 ○岡部泉(ITソーシャルワーク) 成田雅彦(産業技術大学院大学) 加藤由花(産業技術大学院大学)</p> <p>3B1-4 10:15~ RSNPを用いたリモートオープンキャンパスシステムの提案 高橋雅彦(産技大) 木田貴章(産技大) 伊藤由佳(産技大) 楠俊行(産技大) 島田哲也(産技大) ○野本悠太(産技大) 土屋陽介(産技大) 成田雅彦(産技大) 加藤由花(産技大)</p> <p>3B1-5 10:30~ RSNPを用いた遠隔ロボットシステムの基礎構築 ○松日楽信人(芝浦工大) 石田真一(芝浦工大) 生田目祥吾(芝浦工大) 成田雅彦(産技大) 加藤由花(産技大) 土屋陽介(産技大)</p> <p>3B1-6 10:45~ RSNPへの高信頼メッセージングの適用 ○村川賀彦(富士通研) 岡林桂樹(富士通研) 神田真司(富士通研) 成田雅彦(産技大) 岡部泉(産技大)</p>	<p>3C1 福祉・パワーアシスト(ウェアラブル) 小林宏(東京理科大)</p> <p>3C1-1 9:30~ 外骨格ロボットを用いた手指巧緻動作補助に関する研究 ○望月孝太(早大) 中島康貴(早大) 小林洋(早大) 藤江正克(早大)</p> <p>3C1-2 9:45~ 可変剛性機構を用いた膝関節の歩行アシスト装置の筋電計測による評価 ○鎌田一平(阪大) 植村充典(阪大) 平井宏明(阪大) 宮崎文夫(阪大)</p> <p>3C1-3 10:00~ 歩行時の下肢筋活動を低減する柔軟な素材を用いた歩行アシスト装置の開発 ○佐藤雅紀(九大) 高杉紳一郎(九大病院) 増本賢治(福県大) 小松孝弘(東海ゴム) 橋本和信(東海ゴム) 山本元司(九大)</p> <p>3C1-4 10:15~ 肉体労働者支援用マッスルスーツの開発 ○須賀裕文(東理大) 村松慶紀(東理大) 梅原英之(東理大) 佐藤裕(東理大) 橋本卓弥(東理大) 小林宏(東理大)</p> <p>3C1-5 10:30~ 作業負荷の変動が骨格筋に及ぼす影響と筋力モデル ○安藤翔太(北大) 田中孝之(北大) 奈良博之(北大) 瀧澤一騎(北大) 金子俊一(北大)</p> <p>3C1-6 10:45~ 持ち上げ動作におけるスマートスーツ・ライトの筋負担補助効果と感覚量の検証 ○高橋紘介(北大) 田中孝之(北大) 奈良博之(北大) 金子俊一(北大)</p> <p>3C1-7 11:00~ 介護作業用スマートスーツ・ライトの体幹安定化効果による静的姿勢バランス能力の向上 ○今村由芽子(北大) 田中孝之(北大) 鈴木善人((株)スマートサポート) 瀧澤一騎(北大) 山中正紀(北大)</p> <p>3C1-8 11:15~ ガス工事の現場を想定したスマートスーツ・ライトの疲労軽減効果に関する実験的検討 ○田村健(東ガス) 田中孝之(北大)</p>	<p>3D1 OS: ロボット聴覚(1/2) 奥乃博(京都大学)、公文誠(熊本大学)</p> <p>3D1-1 9:30~ ウェアラブル人工可動耳介 ○金天海(HRI-JP) 中臺一博(HRI-JP) 辻野広司(HRI-JP)</p> <p>3D1-2 9:45~ クワドコプタを用いた屋外音環境理解の逐次雑音推定による向上 ○奥谷啓太(東京工業大学大学院) 吉田尚水(東京工業大学大学院) 中村圭佑(HRI-JP) 中臺一博(東工大/HRI-JP)</p> <p>3D1-3 10:00~ ロボット聴覚のための因果モデルを用いたアクティブ視聴覚統合発話区間検出の検討 ○吉田尚水(東工大) 中臺一博(HRI-JP/東工大)</p> <p>3D1-4 10:15~ マイクロホンアレイを用いた複数人対話からの発話区間検出 および話者方向推定の評価手法 ○黄楊暘(京大情報学研究所) 大塚琢馬(京大情報学研究所) 中臺一博(HRI-JP) 奥乃博(京大情報学研究所)</p> <p>3D1-5 10:30~ ハイブリッド伝達関数補間法とそのロボット聴覚システムへの応用 ○中村圭佑(HRI-JP) 中臺一博(HRI-JP)</p> <p>3D1-6 10:45~ アクティブ骨導音センシングによるMP関節角度推定 ○竹村憲太郎(奈良先端大) 小笠原司(奈良先端大)</p> <p>3D1-7 11:00~ 大規模コーパスと対話の相互作用を活用した感情遷移推定 ○水落大(東京大学大学院) 原田達也(東京大学大学院) 國吉康夫(東京大学大学院)</p>

9月19日(水)AM

E室 (102室)	F室 (104室)	G室 (105室)	H室 (107左室)
<p>3E1</p> <p>OS: 微細作業(1/2)</p> <p>谷川民生(産総研)</p> <p>3E1-1 9:30~ マイクロ流体チップ内での卵子の高速除核操作 ○佐久間臣耶(名大) 新井史人(名大)</p> <p>3E1-2 9:45~ 気液界面マイクロチャネルを用いた単一細胞のオンチップ分注 ○杉田真邦(名大) 佐久間臣耶(名大) 新井史人(名大)</p> <p>3E1-3 10:00~ 骨形成材料固定化培養チップを用いたバイオミネラル化制御 ○益田泰輔(名大) 佐藤康平(名大) 大脇浩史(名大) 鈴木治(東北大) 新井史人(名大)</p> <p>3E1-4 10:15~ 高効率な血小板産生を目的としたマイクロリアクターによるフロー培養 ○中川洋輔(名大) 福田敏男(名大) 新井史人(名大) 中村壮(京大) 江藤浩之(京大)</p> <p>3E1-5 10:30~ 微細パターンニング可能な温度応答性樹脂の体積変化を用いた機能性マイクロ流体チップ ○伊藤啓太郎(名大) 佐久間臣耶(名大) 横山義之(富山産業技術センター) 新井史人(名大)</p> <p>3E1-6 10:45~ OCIAN: オンチップインピーダンスアナライザ ○垣尾翼(名古屋大学) 佐久間臣耶(名古屋大学) 新井史人(名古屋大学)</p> <p>3E1-7 11:00~ 旋回流を用いたトロイダル形状スフェロイド生成のためのマイクロ流体デバイスの設計 ○鷹井洋力(阪大) 小嶋勝(阪大) 大原賢一(阪大) 前泰志(阪大) 新井健生(阪大)</p>	<p>3F1</p> <p>移動ロボット(行動計画)</p> <p>山本元司(九州大学)、出村公成(金沢工大)</p> <p>3F1-1 9:30~ 複数道路モデルの切り替えによる複雑道路境界のオンライン推定 知久健(豊橋技科大) ○三浦純(豊橋技科大)</p> <p>3F1-2 9:45~ 安定性と移動効率に基づいた行動戦略 ○小林泰介(名大) 青山忠義(広大) 関山浩介(名大) 福田敏男(名大)</p> <p>3F1-3 10:00~ ロボットにより自動生成された2.5次元地図の評価 ○庄司和晃(山梨大) 渡辺寛望(山梨大) 小谷信司(山梨大)</p> <p>3F1-4 10:15~ ランドマーク認識による小型自律移動ロボットの屋内ナビゲーション ○柁津伸一(山梨大) 渡辺寛望(山梨大) 小谷信司(山梨大) 山本芳彦(サンテクノカレッジ)</p> <p>3F1-5 10:30~ ネットワーク接続型ロボットと車いすによる協調段差移動 ○池田英俊(富山高専) 山島信幸(富山高専) 島山夏樹(富山高専) 木下歩輝(富山高専) 川邊拓弥(富山高専) 和田涼介(富山高専) 中野栄二(国際ロボフェスタ協会)</p> <p>3F1-6 10:45~ 小型移動ロボットによる台車を用いた大型物体の搬送 ○作山拓也(東京大学) Jorge Figueroa(東京大学) 宮崎雄太(東京大学) 太田順(東京大学)</p> <p>3F1-7 11:00~ 複数移動ロボットを用いた車両搬送システム iCART II ○柏崎耕志(東北大) 小菅一弘(東北大) 平田泰久(東北大) 菅原雄介(国士舘大) 神林隆(IUK) 鈴木公基(IUK) 村上和則(IUK) 中村健一(IUK)</p>	<p>3G1</p> <p>宇宙ロボティクス</p> <p>上野浩史(JAXA)、國井康晴(中央大学)</p> <p>3G1-1 9:30~ ハイブリッドモーションシミュレータの回転運動に対する遅れ時間補償 ○佐竹恵和(東北大) 安孫子聡子(東北大) 辻田哲平(東北大) 姜欣(東北大) 内山勝(東北大)</p> <p>3G1-2 9:45~ 相似則を考慮した探査ホッピングロボットのハイブリッドモーションシミュレーション ○岡野直樹(東北大) 安孫子聡子(東北大) 辻田哲平(東北大) 姜欣(東北大) 内山勝(東北大)</p> <p>3G1-3 10:00~ 遠隔操作システムのための三層構造型アーキテクチャの変容性及び負荷分散性に対する評価 ○星野公志(中央大) 國井康晴(中央大)</p> <p>3G1-4 10:15~ 搭乗員によるロボット操作支援のための軌道上画像計測 ○上野浩史(JAXA) 若林靖史(JAXA)</p> <p>3G1-5 10:30~ 影投影を用いた多計測処理系による計測領域補間時の計測パラメータ調整 ○森田秀明(中央大院) 國井康晴(中央大)</p>	<p>3H1</p> <p>OS: 実生活データに基づく生活機能デザイン</p> <p>安藤健(パナソニック)</p> <p>3H1-1 9:30~ 生活機能デザイン学確立のためのストラテジ ○大川弥生(独)国立長寿医療研究センター)</p> <p>3H1-2 9:45~ 災害時支援の新課題としての「防げたはずの生活機能低下」 ○大川弥生(独)国立長寿医療研究センター) 工藤美奈子(独)国立長寿医療研究センター)</p> <p>3H1-3 10:00~ 【招待講演】生活支援ロボット導入に向けた施設スタッフの視点調査 ○梶谷勇(産総研) 谷川民生(産総研) 柴田崇徳(産総研) 神徳徹雄(産総研)</p> <p>3H1-4 10:15~ ICFを利用した生活支援ロボットのデータベース化の試み ○松本吉央(産総研) 吉川雅博(産総研) 田中秀幸(産総研) 角保志(産総研)</p> <p>3H1-5 10:30~ 生活機能構成による生活デザイン支援システムの提案 ○北村光司(産総研) 大野美喜子(産総研) 西田佳史(産総研)</p> <p>3H1-6 10:45~ 高齢者向け社会参加サービスのデザイン 佐藤知正(東京大学) ○進木裕大(東京大学) 満行泰河(東京大学) 下坂正倫(東京大学) 大和裕幸(東京大学)</p>

9月19日(水)AM

I室 (108室)	J室 (小ホール室)	K室 (204室)	L室 (202室)
<p>3I1</p> <p>歩行ロボット(1/2)</p> <p>杉原知道(大阪大学)</p> <p>3I1-1 9:30~ 点対称型四脚歩行ロボットの歩容について ○村上恭介(北見工大) 川村武(北見工大) 大内均(北見工大)</p> <p>3I1-2 9:45~ 多足歩行ロボットの歩行時に足にかかる力の計測 ○堀正峻(東京大学 大学院 情報理工学系研究科) 高橋英俊(東京大学 大学院 情報理工学系研究科) 中井亮仁(東京大学 大学院 情報理工学系研究科) 松本潔(東京大学 大学院 情報理工学系研究科) 下山勲(東京大学 大学院 情報理工学系研究科)</p> <p>3I1-3 10:00~ 小型軽量4脚歩行ロボット TITAN-XIIIの開発 ○北野智士(東工大) 広瀬茂男(東工大) 遠藤玄(東工大)</p> <p>3I1-4 10:15~ ACサーボ駆動による4脚ロボット(RoboCat)の連続跳躍運動制御 ○小高加菜(豊田工大) ウグルバルカン(豊田工大) 川西道裕(豊田工大) 成清辰生(豊田工大)</p> <p>3I1-5 10:30~ 身体の力学的特性に応じた歩容生成を可能とするCPGモデル ○森川玲於奈(東北大) 大脇大(東北大) 石黒章夫(東北大 / JST CREST)</p> <p>3I1-6 10:45~ ミニマリストなCPGから探る二脚ロコモーションに内在する脚間協調と脚内協調の発現機序 ○福田裕樹(東北大) 大脇大(東北大) 石黒章夫(東北大 / JST CREST)</p> <p>3I1-7 11:00~ 能動/受動複合運動が可能な二足歩行ロボットの腰関節の安定性及び剛性調節について ○竹節淑敏(東海大学) 有福龍矢(東海大学) 小金澤鋼一(東海大学)</p> <p>3I1-8 11:15~ 瞬間速度最小点を用いた二脚ロボットのオドメトリ ○舛屋賢(阪大) 杉原知道(阪大)</p>	<p>3J1</p> <p>DS:NEDO次世代ロボット知能化技術開発プロジェクト(1/2)</p> <p>平井成興(千葉工大)</p> <p>3J1-1 9:30~ 次世代ロボット知能化技術開発プロジェクト5年の概要 ○佐藤知正(東京大学) 有木孝夫(NEDO)</p> <p>3J1-2 9:45~ 次世代ロボット知能化技術開発プロジェクト作業知能(生産分野)の研究開発 ○野田哲男(三菱電機) 奥田晴久(三菱電機) 田中健一(三菱電機) 榎木哲夫(京都大学) 横小路泰義(神戸大学) 宇津野秀夫(関西大学)</p> <p>3J1-3 10:00~ 平面上にある三次元形状部品に対する安定性解析の実験的検証と把持指との接触点位置を考慮したぐらつきにくさの導出 ○神岡渉(神戸大) 横小路泰義(神戸大) 土橋宏規(関学) 野田哲男(三菱電機) 長野陽(三菱電機) 永谷達也(三菱電機)</p> <p>3J1-4 10:15~ 施設内生活支援ロボット知能の研究開発 ○足立勝(株)安川電機 亀井泉寿(株)安川電機 中村高幸(株)安川電機 横山和彦(株)安川電機</p> <p>3J1-5 10:30~ 人と共存するロボットの物体操作における再計画の効果 ○林久志(株)東芝 足立勝(株)安川電機 小川秀樹(株)東芝 横山和彦(株)安川電機</p> <p>3J1-6 10:45~ 移動知能モジュール群の開発 ○中尾学(富士通) 三浦純(豊橋技科大) 小田桐康暁(セック) 吉海智晃(東京大学) 小笠原司(奈良先端大) 大原賢一(大阪大学) 溝口博(東京理科大)</p> <p>3J1-7 11:00~ 移動知能モジュール群の開発 ○陳彬(富士通株式会社) 中尾学(富士通株式会社) 深貝卓也(富士通株式会社) 神田真司(富士通株式会社) 朝原佳昭(トヨタ自動車株式会社) 吉海智晃(東大) 矢口裕明(東大) 三浦純(豊橋技科大)</p> <p>3J1-8 11:15~ 搭乗型モビリティロボット向けRTCの開発 五十嵐広希(電気通信大) 竹内栄二郎(東北大) 齋藤俊久(セグウェイジャパン) 清水正晴(千葉工大) ○根和幸(京都市) 佐藤徳孝(名古屋工大) 前田弘文(弓削商船高専) 秋元大(セグウェイジャパン) 高森年(国際レスキューシステム研究機構) 松野文俊(京都市) 田所論(東北大) 水川真(芝浦工大)</p>	<p>3K1</p> <p>SS:産学連携セッション~産業用ロボットイノベーションへのチャレンジ~(1/2)</p> <p>小平紀生(RSJ産学連携委員会/三菱電機)</p> <p>3K1-1 9:30~ 日本ロボット学会:産学連携セッション ○小平紀生(日本ロボット学会産学連携委員会)</p> <p>3K1-2 9:35~ MRJ 開発の狙いと構造軽量化技術の紹介 ○小祝弘道(三菱航空機株式会社)</p> <p>3K1-3 10:00~ 三井化学(株)における先進材料開発 ○山本喜博(三井化学(株))</p> <p>3K1-4 10:25~ クリーン環境下における転がり軸受 ○奥田康一(株)ジェイテクト)</p> <p>3K1-5 10:45~ 直動案内装置の軽量化による省エネへの貢献 ○八代大輔(THK(株))</p> <p>3K1-6 11:05~ ロボット配線の無線化に対する一提案 ○横木清忠(フェリカネットワークス(株))</p> <p>3K1-7 11:25~ 組み込みできる薄膜全固体電池のセンシングやリモコンへの応用 ○新谷浩造(東京エレクトロデバイス(株))</p> <p>注:通常のセッションと発表時間が異なります。</p>	<p>3L1</p> <p>人の運動計測と解析(1/2)</p> <p>岡田昌史(東工大)</p> <p>3L1-1 9:30~ エアホッケーロボット対戦時の人間の視線運動の解析 ○小川雅也(東大) 清水創太(東大) 工藤俊亮(電通大) 池内克史(東大)</p> <p>3L1-2 9:45~ 建設作業における上向き作業時の頭部筋負担の解析 ○松本浩輔(北大) 田中孝之(北大) 矢田和也(大林組)</p> <p>3L1-3 10:00~ 分布姿勢センサによる手の運動計測システム ○大村吉幸(東大) 國吉康夫(東大)</p> <p>3L1-4 10:15~ 腰部負荷推定のための腰部表皮形状と上体角度計測に基づく腰椎形状推定 ○保科大樹(北大) 田中孝之(北大) 奈良博之(北大) 金子俊一(北大) 山中正紀(北大) 關之山勝博(北大)</p> <p>3L1-5 10:30~ 柔軟物の挿入動作における技能について ○山本知幸(NICT, 阪大基礎工) Surya Nurzaman(阪大基礎工) 濱田隆一(阪大基礎工) 石黒浩(阪大基礎工) 佐藤大一(パナソニック) 札幌勇大(パナソニック) 津坂優子(パナソニック)</p> <p>3L1-6 10:45~ バレーボールを用いた周期運動における利き手と非利き手の違い ○大野巧真(横国大) 豊田希(横国大) 藪田哲郎(横国大)</p> <p>3L1-7 11:00~ 他者を押す動作の運動スキルにおける有効性の検証と考察 ○尾形邦裕(国リハ) 國吉康夫(東大)</p> <p>3L1-8 11:15~ 受動型教示による直線描画再現運動における情報モダリティ切り替えに関する一考察 ○河村拓実(横国大) 松永和輝(横国大) 豊田希(横国大) 藪田哲郎(横国大)</p>

9月19日(水)AM

M室 (201室)	N室 (207室)	O室 (206室)
<p>3M1</p> <p>OS: データ工学ロボティクス(1/2)</p> <p>大野和則(東北大学)、山崎公俊(東京大学)</p> <p>3M1-1 9:30~ 【招待講演】ロボットから見た世界 ○中島秀之(はこだて未来大学)</p> <p>3M1-3 10:00~ 面と線分の組み合わせ表現による日用物品のモデル化と発見 ○山崎公俊(東大) 宗玄清宏(トヨタ自動車) 森健光(トヨタ自動車) 山本貴史(トヨタ自動車) 稲葉雅幸(東大)</p> <p>3M1-4 10:15~ レーザ距離画像と反射率画像を用いた屋内環境のカテゴリ識別 ○水谷仁(九州大学) Oscar Martinez Mozos(九州大学) 倉爪亮(九州大学) 岩下友美(九州大学) 長谷川勉(九州大学)</p> <p>3M1-5 10:30~ 不可視光源による影を用いた歩容による個人識別 内野康司(九大) 岩下友美(九大) ○大石修士(九大) 倉爪亮(九大) Adrian Stoica(JPL)</p> <p>3M1-6 10:45~ 水蒸気が充満する室内のレーザ波形の特徴に基づく水蒸気の種類 ○鈴木貴広(東北大) 大野和則(東北大) 竹内栄二郎(東北大) 田所諭(東北大)</p> <p>3M1-7 11:00~ 災害救助犬の位置推定のための速度推定手法に関する考察 ○坂口尚己(東北大) 大野和則(東北大) 竹内栄二郎(東北大) 田所諭(東北大)</p>	<p>3N1</p> <p>OS: 確率ロボティクス～行動学習から記号創発まで～(1/3)</p> <p>杉浦孔明(NICT)</p> <p>3N1-1 9:30~ 確率的フレームワークに基づくロボットの言語獲得 ○岩橋直人(NICT)</p> <p>3N1-2 9:45~ 強化学習を用いた物体識別行動の獲得 ○郷古学(東北学院大) 小林祐一(静岡大) 金天海(HRI-JP)</p> <p>3N1-3 10:00~ 全身外骨格ロボットの歩行支援運動生成法 ○松原崇充(ATR/奈良先端大) 内方章雅(ATR/奈良先端大) 森本淳(ATR)</p> <p>3N1-4 10:15~ 重点サンプリングによる探索を利用した空間認知のための視覚特徴クラスタ統計学習 ○染井貴之(東京農工大学) 小林祐一(静岡大学) 清水昭伸(東京農工大学) 金子透(静岡大学)</p> <p>3N1-5 10:30~ HDP-HMMを用いたロボットによる物理的知識の獲得 ○FADLIL MUHAMMAD(電通大) 中村友昭(電通大) 長井隆行(電通大)</p> <p>3N1-6 10:45~ 教師なし形態素解析による物体概念を手がかりとした単語切り出しの高精度化 ○中村友昭(電通大) 荒木孝弥(電通大) 長井隆行(電通大) 長坂翔吾(立命館大) 谷口忠大(立命館大) 岩橋直人(NICT)</p> <p>3N1-7 11:00~ MTRNNを用いたロボットの物体操作における挙動表現特徴量の自己組織化 ○西出俊(京大) 奥乃博(京大) 尾形哲也(早大)</p>	<p>3O1</p> <p>マニピュレーション</p> <p>金岡克弥(立命館大)</p> <p>3O1-1 9:30~ 直接教示による動作の再現の容易性と高難易度の折り紙作品の実現を考慮したロボットハンドの設計 大島裕貴(神戸大) ○木原康之(京都大) 宮本喬行(神戸大) 横小路泰義(神戸大)</p> <p>3O1-2 9:45~ ランダム手法を用いた準静的全腕マニピュレーションの操り計画 ○山脇輔(防衛大) 八島真人(防衛大)</p> <p>3O1-3 10:00~ 高速トラッキングシステムを用いたロボットアームによるリング状物体のキャッチング 坂東正崇(防衛大) ○山脇輔(防衛大) 八島真人(防衛大)</p> <p>3O1-4 10:15~ 視覚情報の時間遅れに頑健な動的物体操作 河村晃宏(九大) ○田原健二(九大) 倉爪亮(九大) 長谷川勉(九大)</p> <p>3O1-5 10:30~ 把握多面体の相対運動に基づく多指ハンドロボットのシームレスマニピュレーション ○菊地範夫(和歌山大学) 長瀬賢二(和歌山大学)</p>

9月19日(水)PM

A室(特別会議場)	B室(中ホールA)	C室(中ホールB)	D室(101室)
	<p>3B2 OS:柔軟物の力学的機能の活用と理解(1/2) 望山洋(筑波大学)</p> <p>3B2-1 12:30~ 柔軟物体の非把持折りたたみマニピュレーション ○社本大(阪大) 東森充(阪大) 金子真(阪大)</p> <p>3B2-2 12:45~ Beam Bundle Model of Human Fingertip during Pre-Slide Phase ○ホヴァン(立命館大学) 王忠奎(立命館大学) 平井慎一(立命館大学)</p> <p>3B2-3 13:00~ 素線束の不規則挙動を考慮した電線の曲げ/ねじれ変形解析 ○若松栄史(阪大・工) 森安竜大(阪大・工) 森永英二(阪大・工) 荒井栄司(阪大・工) 島田茂樹(住友電工(株)) 眞鍋賢(住友電工(株))</p> <p>3B2-4 13:15~ 帯状物体の物性値同定と個体差に対応した動作計画 ○青木正之(大阪大学) 若松栄史(大阪大学) 荒井栄司(大阪大学) 森永英二(大阪大学)</p> <p>3B2-5 13:30~ 咀嚼圧力分布に基づく食品テクスチャセンシング ○東森充(阪大) 黒瀬俊介(東大) 金子真(阪大) 福田修(産総研)</p>	<p>3C2 OS:ヒューマンサポートロボティクス(1/2) 藤江正克(早大)、安藤健(パナソニック)</p> <p>3C2-1 12:30~ 生活支援ロボットHSRの開発 ○山本貴史(トヨタ自動車(株)) 齋藤史倫(トヨタ自動車(株)) 橋本国松(トヨタ自動車(株)) 池田幸一(トヨタ自動車(株))</p> <p>3C2-2 12:45~ 生活支援ロボットHSRの試作と実証評価 ○齋藤史倫(トヨタ自動車(株)) 橋本国松(トヨタ自動車(株)) 池田幸一(トヨタ自動車(株)) 山本貴史(トヨタ自動車(株)) 畠中規(横浜市総合リハビリテーションセンター) 飯島浩(横浜市総合リハビリテーションセンター)</p> <p>3C2-3 13:00~ 生活支援ロボットHSRによる物体操作の自律性向上に向けた環境認識機能 ○山崎公俊(東大) 宗玄清宏(トヨタ自動車) 山本貴史(トヨタ自動車) 稲葉雅幸(東大)</p> <p>3C2-4 13:15~ 生活支援ロボットHSRの遠隔操縦のための三次元カメラを用いた室内環境の直交面群表現手法 ○矢口裕明(東大) 高岡豊(トヨタ自動車) 山本貴史(トヨタ自動車) 稲葉雅幸(東大)</p> <p>3C2-5 13:30~ 生活支援ロボットHSRの実用化に向けたインタラクティブマーカを用いた操縦による家具操作 ○佐藤顕治(東大) 矢口裕明(東大) 宗玄清宏(トヨタ自動車) 山本貴史(トヨタ自動車) 稲葉雅幸(東大)</p> <p>3C2-6 13:45~ 歩行ガイドロボットのやり直し走行による障害物回避 ○森英雄(ロッタ(有))</p> <p>3C2-7 14:00~ ステレオカメラによる歩行ガイドロボットの環境認識 ○丹沢勉(山梨大学) 森英雄(ロッタ(有))</p> <p>3C2-8 14:15~ ヒューマノイドロボットによる着衣動作中の失敗状態を考慮した着衣支援行動の実現 ○大矢良輔(東大) 長濱虎太郎(東大) 山崎公俊(東大/JST) 岡田慧(東大) 稲葉雅幸(東大)</p> <p>3C2-9 14:30~ Human Gesture Detection and Intention Estimation in Human and Robot Collaborated Electronic Parts Assembly ○陳轟(名大) 関山浩介(名大) 福田敏男(名大)</p>	<p>3D2 OS:ロボット聴覚(2/2) 中臺一博(HRI-JP)、公文誠(熊本大学)</p> <p>3D2-1 12:30~ 聴覚ロボットにおける音響特徴量による定常固定音源に対するあるクラスのフィードバック系の安定性 ○公文誠(熊本大学) 木元大輔(熊本大学) 水本郁朗(熊本大学)</p> <p>3D2-2 12:45~ 音響テレプレゼンスロボットの聴覚実験における有用性 ○戸嶋巖樹(NTT CS研) 近藤洋史(NTT CS研) Daniel Pressnitzer(CNRS/パリ大) 柏野牧夫(NTT CS研/東工大)</p> <p>3D2-3 13:00~ 人とロボットの合奏のための多人数合奏の主導権推定 ○水本武志(京大) 尾形哲也(早稲田) 奥乃博(京大)</p> <p>3D2-4 13:15~ ノンパラメトリックベースに基づくパーミュテーションのない周波数領域でのブラインド音源分離 ○柳楽浩平(京都大学大学院) 大塚琢馬(京都大学大学院) 奥乃博(京都大学大学院)</p> <p>3D2-5 13:30~ 移動ロボットによる音環境理解に向けて ○大塚琢馬(京大情報学研究所) 石黒勝彦(NTT CS 研) 澤田宏(NTT CS 研) 奥乃博(京大情報学研究所)</p> <p>3D2-6 13:45~ 音楽ロボットとの合奏ための信頼度を用いたビートトラックの結合手法 ○糸原達彦(京都大学) 奥乃博(京都大学)</p>

9月19日(水)PM

I室 (108室)	J室 (小ホール室)	K室 (204室)	L室 (202室)
<p>3I2</p> <p>歩行ロボット(2/2)</p> <p>藤本康孝(横国大)</p> <p>3I2-1 12:30~ 仮想リンク機構の逆運動学に基づく膝伸展2足歩行 ○吉田浩平(熊本大学) 國松禎明(熊本大学) 石飛光章(熊本大学)</p> <p>3I2-2 12:45~ CPGによる2脚ロボットの足踏み低速歩行制御 ○齋藤健吾(関東学院大院) 小松督(関東学院大)</p> <p>3I2-3 13:00~ 胴体の傾きを利用した準受動歩行とHZD制御 ○衣笠哲也(岡山理大) 吉田浩治(岡山理大)</p> <p>3I2-4 13:15~ 受動歩行原理に基づいたダチョウ型2脚ロボットモデルの制御 ○山本紘也(会津大学) 成瀬継太郎(会津大学)</p> <p>3I2-5 13:30~ 平面足受動歩行を模倣する能動リミットサイクル歩行ロボット ○花澤雄太(東工大) 須田祐幸(東工大) 家村侑(東工大) 山北昌毅(東工大)</p> <p>3I2-6 13:45~ 膝関節を持つ劣駆動2脚ロボットの瞬間的でない両脚支持状態を含む平地動歩行 ○大島正高(JAIST) 浅野文彦(JAIST)</p> <p>3I2-7 14:00~ 出力有限整定制御に基づく高収束劣駆動2脚歩容生成 ○浅野文彦(北陸先端大)</p>	<p>3J2</p> <p>DS:NEDO次世代ロボット知能化技術開発プロジェクト(2/2)</p> <p>佐藤知正(東京大学)</p> <p>3J2-1 12:30~ 次世代ロボット知能化技術開発プロジェクトにおけるRTG再利用技術の成果と課題 ○平井成興(千葉工大) 二宮恒樹(富士ソフト)</p> <p>3J2-2 12:45~ OpenRTM-ROS 相互運用プロジェクト ○岡田慧(東大) 齋藤学(東大) 東聘(東大) 三木田浩行(東大) 野沢俊一(東大) 稲葉雅幸(東大)</p> <p>3J2-3 13:00~ 移動作業用ロボットプラットフォーム“MobileHIRO”の操作統合環境の開発 ○阪口健(産総研) 花井亮(産総研) 原田研介(産総研) 中岡慎一郎(産総研) 河井良浩(産総研) 松本吉央(産総研)</p> <p>3J2-4 13:15~ 知能ロボットの構築を簡便にするRTMドウェア対応組込みプラットフォーム群の開発(第二報) ○清水正晴(千葉工大) 高瀬弘勝(NECソフト) 青木利憲(NECソフト) 大和秀彰(千葉工大) 松尾龍磨(ビューズ) 青島一朗(ビューズ) 中村享大(ビューズ) 古田貴之(千葉工大) 水川真(芝浦工大)</p> <p>3J2-5 13:30~ 機能安全対応RTMドウェア「RTMSafety」 ○中本啓之((株)セック) 近藤理良((株)セック) 豊田光弘((株)セック) 池添明宏((株)セック) 草間康利((株)セック) 長瀬雅之((株)セック)</p>	<p>3K2</p> <p>SS:産学連携セッション~産業用ロボットイノベーションへのチャレンジ~(2/2)</p> <p>長瀬雅之(RSU産学連携委員会/セック)</p> <p>3K2-1 12:30~ ロボット産業の発展を見据えた研究開発課題 ○真野敦史(NEDO)</p> <p>3K2-2 12:45~ 産学連携による産業用ロボットの知能化技術の開発事例 ○野田哲男(三菱電機) 田中健一(三菱電機)</p> <p>3K2-3 13:00~ 大学研究者も参戦しなければ!! ○相山康道(筑波大)</p> <p>3K2-4 13:15~ 高速ビジョンの産業展開へのチャレンジ ○石井抱(広島大)</p> <p>3K2-5 13:30~ 歯車測定機検査用高精度基準器の開発と実用化・標準化 ○小森雅晴(京都大学) 高辻利之(産総研) 大澤尊光(産総研) 佐藤理(産総研) 近藤余範(産総研) 竹岡郁(京都大学)</p> <p>3K2-6 13:45~ 空気圧駆動による極軽量2自由度ロボットアームの試作 ○金慧鍾(立命館大) 西岡靖貴(立命館大) 川村貞夫(立命館大)</p> <p>3K2-7 14:00~ 共振弾性値に基づく目標位置変更法を用いたスカラロボット運動の高エネルギー効率化 ○松阪憲人(立命大) 植村充典(阪大) 西岡靖貴(立命大) 川村貞夫(立命大)</p> <p>3K2-8 14:15~ 視覚情報と関節角情報の統合によるキャリブレーションフリーな6自由度ロボット運動制御 ○西田亮介(立命館大) 川村貞夫(立命館大)</p> <p>3K2-9 14:30~ 並進関節を用いた柔軟3指ハンドとスカラアームによる物体操作 ○石川淳一(立命館大) 平井慎一(立命館大)</p>	<p>3L2</p> <p>人の運動計測と解析(2/2)</p> <p>国吉康夫(東京大学)</p> <p>3L2-1 12:30~ ベタリング運動を用いた人体下肢のインピーダンス調整機能の評価 ○渡邊高広(東北大) 昆陽雅司(東北大) 田所諭(東北大)</p> <p>3L2-2 12:45~ 操作型作業機械の知能化に関する研究 ○亀崎允啓(早大) 橋本諭(早大) 岩田浩康(早大) 菅野重樹(早大)</p> <p>3L2-3 13:00~ 飲み込むメカニズム解明のための嚥下ロボットの開発 ○堤坂清志(東京理科大学) 小林宏(東京理科大学) 道脇幸博(武蔵野赤十字病院)</p> <p>3L2-4 13:15~ 3軸力センサを用いた褥瘡予防のためのマット型デバイス ○荒井将伍(中央大学) 土肥徹次(中央大学)</p> <p>3L2-5 13:30~ 運動学と動力学に基づいた閉リンク系の運動最適化 ○菅島駿(東工大) 岡田昌史(東工大)</p> <p>3L2-6 13:45~ 全身運動計測に基づく人の立位制御機の巨視的構造同定 ○兼田大史(阪大) 村井伸行(阪大) 杉原知道(阪大)</p> <p>3L2-7 14:00~ グレイナ基底を用いたモーションキャプチャ・マーカ時系列データからの人体骨格運動学パラメータの同定法 ○久保田奏(東大) 鮎澤光(東大) 中村仁彦(東大)</p> <p>3L2-8 14:15~ 大自由度詳細筋骨格モデルを用いた実時間筋張力可視化システム ○鮎澤光(東大) 村井昭彦(東大) 中村仁彦(東大)</p>

9月19日(水)PM

M室(201室)	N室(207室)	O室(206室)
<p>3M2</p> <p>OS: データ工学ロボティクス(2/2)</p> <p>下坂正倫(東京大学)、松原崇充(NAIST)</p> <p>3M2-1 12:30~ 物理モデル理解と自然言語処理の統合による試験問題の解答生成 ○稲邑哲也(NII) 横野光(NII) 新井紀子(NII)</p> <p>3M2-2 12:45~ 身体運動の記号化と大規模自然言語コーパスを統合する統計的情報処理 ○高野渉(東大) 中村仁彦(東大)</p> <p>3M2-3 13:00~ 正準時間伸縮距離に基づくカーネル行列学習による時系列EMG信号のパターン認識 ○井林雅樹(奈良先端大) 松原崇充(奈良先端大) 杉本謙二(奈良先端大)</p> <p>3M2-4 13:15~ Kinectを用いた二方向からの人体寸法推定 ○鯨島一平(東理大&産総研&JST) 加賀美聡(産総研&東理大&JST) 河内まき子(産総研) 溝口博(東理大&産総研)</p> <p>3M2-5 13:30~ 観測データの次元削減による地図作成と自己位置推定 ○矢入健久(東大)</p>	<p>3N2</p> <p>OS: 確率ロボティクス~行動学習から記号創発まで~(2/3)</p> <p>長井隆行(電通大)</p> <p>3N2-1 12:30~ 異種センサ統合のためのニューラルネットワーク型強化学習 ○村石光隆(東洋大) 山田和明(東洋大) 松元明弘(東洋大)</p> <p>3N2-2 12:45~ 連続音声からの語彙学習と自動巡回ロボットへの応用 ○田口亮(名工大) 東拓実(名工大) 梅崎太造(名工大) 保黒政大(中部大)</p> <p>3N2-3 13:00~ 体性感覚情報を用いた抱え上げ動作達成の認識と予測 ○植松重之(東京農工大学) 小林祐一(静岡大学) 清水昭伸(東京農工大学) 金子透(静岡大学)</p> <p>3N2-4 13:15~ マルチエージェントシステムのための信頼度を用いた強化学習 ○高野慧(東洋大) 山田和明(東洋大) 松元明弘(東洋大)</p> <p>3N2-5 13:30~ 物体操作タスクにおけるマクロパラメータを用いたHMM軌道生成 ○杉浦孔明(NICT) 岩橋直人(NICT) 柏岡秀紀(NICT)</p> <p>3N2-6 13:45~ RNNを用いた予測制御機構の提案 ○小林美穂(東洋大) 山田和明(東洋大) 松元明弘(東洋大)</p> <p>3N2-7 14:00~ Sparse Pseudo-input ガウス過程回帰による確率的ダイナミクスモデル化とそれを用いたオフライン経路積分強化学習: ヒューマノイドロボットの運動学習への応用 ○杉本徳和(NICT-CiNet) 森本淳(ATR-CNS)</p> <p>3N2-8 14:15~ 見まね学習を用いた少自由度ロボットインターフェースの構築 ○有木由香(NII) 稲邑哲也(NII) 森本淳(ATR)</p>	<p>3O2</p> <p>DS: NEDO生活支援ロボット実用化プロジェクト(1/3)</p> <p>比留川博久(産総研)、真本敦史(NEDO)</p> <p>3O2-1 12:30~ NEDO生活支援ロボット実用化プロジェクトの概要 ○比留川博久(産総研) 真本敦史(NEDO)</p> <p>3O2-2 12:45~ 生活支援ロボット関連の法律と制度の調査 ○加藤雅弘(MSTC)</p> <p>3O2-3 13:00~ 生活支援ロボットのリスクアセスメントにおける保護方策実施後のリスク再見積に関する考察 ○齋藤剛(安衛研) 池田博康(安衛研) 岡部康平(安衛研)</p> <p>3O2-4 13:15~ SIL2,3の要求事項に対応したPROH-SILソフトウェアの事例 ○丹羽邦幸(日本認証(株)) 山田陽滋(名大) 橋本慎也(株)エスクリエイト)</p> <p>3O2-5 13:30~ 生活支援ロボット安全情報センター(RT-SIC)の開発 松下俊夫(JARA) ○岡部康平(安衛研) 濱田彰一(JARA)</p> <p>3O2-6 13:45~ 移動ロボットの障害物検知・対応能力試験のための接近再現装置と走行状態模擬装置の開発 ○加藤晋(産総研) 竹内厚司(産総研) 堀玉将人(産総研) 橋本尚久(産総研)</p> <p>3O2-7 14:00~ 生活支援ロボットのセンサのための人工太陽灯による光干渉試験 ○角保志(産総研) 堀内英一(産総研) 松本治(産総研) 大場光太郎(産総研)</p> <p>3O2-8 14:15~ 生活支援ロボットの走行安定性試験方法 ○小口誠(日本自動車研究所) 神保浩之(日本自動車研究所) 小林隆(日本自動車研究所) 藤川達夫(日本自動車研究所)</p>

9月20日(木)AM1

A室(特別会議場)	B室(中ホールA)	C室(中ホールB)	D室(101室)
<p>4A1</p> <p>SS: 日本ロボット学会の次世代構想</p> <p>小平紀生(RSJ将来構想委員会/三菱電機)</p> <p>4A1-1 9:30~ パネルディスカッション RSJ次世代構想分科会</p>	<p>4B1</p> <p>OS: 柔軟物の力学的機能の活用と理解(2/2)</p> <p>望山洋(筑波大学)</p> <p>4B1-1 9:30~ スライド式柔軟流体アクチュエータとその設計方法 ○塚越秀行(東工大) 森庸太郎(東工大) 北川能(東工大)</p> <p>4B1-2 9:45~ 水力学的骨格を利用した複数配置型アクチュエータ ○松崎拓哉(東工大) 木村仁(東工大) 伊能教夫(東工大)</p> <p>4B1-3 10:00~ ブリーツ折り込み構造による極軽量ソフトメカニズム ○上江洲愛(立命館大) 西岡靖貴(立命館大) 川村貞夫(立命館大)</p> <p>4B1-4 10:15~ ブリーツ折り込み構造による極軽量ソフトメカニズム ○西岡靖貴(立命館大) 川村貞夫(立命館大)</p> <p>4B1-5 10:30~ 水力学的骨格としての袋状構造の作成方法 ○東拓矢(東工大) 木村仁(東工大) 伊能教夫(東工大)</p> <p>4B1-6 10:45~ 水力学的骨格を利用した柔軟な移動機構の開発 ○片岡木太郎(東工大) 木村仁(東工大) 伊能教夫(東工大)</p>	<p>4C1</p> <p>OS: ヒューマンサポートロボティクス(2/2)</p> <p>王碩玉(高知工科大)、安藤健(パナソニック)</p> <p>4C1-1 9:30~ アシスト装置開発のための股関節角度の最小可差異の測定 ○安琪(東大) 石川雄己(東大) 中川純希(東大) 岡敬之(東大) 山川博司(東大) 山下淳(東大) 浅間一(東大)</p> <p>4C1-2 9:45~ 介護支援ロボットRIBA-IIとスマートラバーセンサの開発 ○加藤陽(東海ゴム) 佐藤侑(東海ゴム) 岡士傑(東海ゴム) 向井利春(理研)</p> <p>4C1-3 10:00~ 負圧を用いた空気式指先力覚提示装置の開発 ○野上貴洋(岡山大) 高岩昌弘(岡山大) 則次俊郎(岡山大) 佐々木大輔(岡山大)</p> <p>4C1-4 10:15~ 位置と力覚の同時提示による技能体験の官能評価に関する研究 ○川上文啓(名工大) 坂口正道(名工大) 藤本英雄(名工大) 武居直行(首都大) 青木広宙(広市大)</p> <p>4C1-5 10:30~ 全方向移動型座布団ロボットの運動制御法 ○譚仁鵬(高知工科大) 王碩玉(高知工科大) 姜銀来(高知工科大)</p> <p>4C1-6 10:45~ 蹴り力に応じたトレッドミルの制御の評価 ○中島康貴(早大) 横尾勇樹(早大) 鋸屋宜和(早大) 三浦智(早大) 安藤健(早大、パナソニック) 小林洋(早大) 藤江正克(早大)</p> <p>4C1-7 11:00~ インテリジェント歩行支援機の運動制御精度向上 ○王義娜(高知工科大) 王碩玉(高知工科大) 譚仁鵬(高知工科大) 姜銀来(高知工科大) 石田健司(高知大) 小林洋(早大) 藤江正克(早大) 安藤健((株)パナソニック)</p> <p>4C1-8 11:15~ 歩行支援機のための利用者の方向意図同定法 ○姜銀来(高知工科大) 王碩玉(高知工科大) 石田健司(高知大) 小林洋(早大) 藤江正克(早大)</p>	<p>4D1</p> <p>IS: Robotics Research by Foreign Researchers in Japan (1)</p> <p>Akihiro Matsumoto(Toyo Univ.)、Yasuhiro Hasegawa(Univ. of Tsukuba)</p> <p>4D1-1 9:30~ Using Ensemble Kalman Filter for Centralized Sensor Fusion ○Sirichai PORNARAYOUTH(Tokyo Institute of Technology, Mechanical and Control Dept.) Masaki YAMAKITA(Tokyo Institute of Technology, Mechanical and Control Dept.)</p> <p>4D1-2 9:45~ Model of Guide Robot Behavior to Explain Multiple Exhibits to Multiple Visitors ○Mohammad Abu YOUSUF(Saitama University) Yoshinori KOBAYASHI(Saitama University) Yoshinori KUNO(Saitama University) Keiichi YAMAZAKI(Saitama University) Akiko YAMAZAKI(Tokyo University of Technology)</p> <p>4D1-3 10:00~ Decentralized Pollution Monitoring: Intensity-based Source Localization with a Swarm of Mobile Robots ○Lalitta SUWANTAWEEKUL(JAIST) Geunho LEE(JAIST) Nak Young CHONG(JAIST)</p> <p>4D1-4 10:15~ Reliable Speaker Localization using Signal-to-Noise Ratio Information in Noise Environments for the SIG-2 Humanoid Robot ○Ui-Hyun KIM(Kyoto Univ.) Hiroshi. G OKUNO(Kyoto Univ.)</p> <p>4D1-5 10:30~ Robot Map Building in Indoor Environment Using Clustering of Laser Range Sensor Data ○Ankit A. RAVANKAR(Hokkaido Univ.) Yohei HOSHINO(Hokkaido Univ.) Takanori EMARU(Hokkaido Univ.) Yukinori KOBAYASHI(Hokkaido Univ.)</p> <p>4D1-6 10:45~ Application of Singular Value Decomposition in Robot Map Building ○Ankit A. RAVANKAR(Hokkaido Univ.) Yohei HOSHINO(Hokkaido Univ.) Takanori EMARU(Hokkaido Univ.) Yukinori KOBAYASHI(Hokkaido Univ.)</p> <p>4D1-7 11:00~ The Improvement of Path-generating Regulator for Four-wheeled Car-like Robots by the EKF-SLAM ○Jun DAI(Muroran I.T) Naohiko HANAJIMA(Muroran I.T) Yasutaka TARUUMI(Muroran I.T) Toshiharu KAZAMA(Muroran I.T)</p>

9月20日(木)AM1

E室 (102室)	F室 (104室)	G室 (105室)	H室 (107左室)
<p>4E1</p> <p>触覚・力覚センシング</p> <p>豊田希(横国大)</p> <p>4E1-1 9:30~ マニピュレータの姿勢を利用した変形対象物の位置検出誤差と初期変形量の関係 ○井川久(北大) 田中孝之(北大) 金子俊一(北大) 多田達実(道総研) 鈴木慎一(道総研) 大村功(道総研)</p> <p>4E1-2 9:45~ 6軸力覚センサを用いた滑り検出に関する研究 ○菅納隼人(神戸大学) 中本裕之(神戸大学) 小林太(神戸大学) 小島史男(神戸大学) 福井航(大分高専)</p> <p>4E1-3 10:00~ 視覚と三軸触覚情報を用いたロボットの双腕作業に関する研究 ○神谷翔太(名古屋大学)</p> <p>4E1-4 10:15~ 皮膚構造を持つ光導波三軸触覚センサに関する研究 ○萱場貴士(Nagoya Univ.) 角皆明宏(Nagoya Univ.) 大岡昌博(Nagoya Univ.)</p> <p>4E1-5 10:30~ 十字型梁構造を用いた毛状センサの研究 ○井出吉昭(中央大学大学院) 土肥徹次(中央大学大学院)</p> <p>4E1-6 10:45~ 皮膚振動伝達特性計測システム ○上田雄一朗(名工大) 田中由浩(名工大) 佐野明人(名工大)</p> <p>4E1-7 11:00~ 分散型力覚センサの感度と構成条件 ○モハマド イクワン アリフ ビンハシム(立命館大学大学院) 林叔克(立命館大学) 永井清(立命館大学)</p> <p>4E1-8 11:15~ 力覚情報を用いたロボットの接触状態の同定 - 実験的検証 - ○波田野周一(新潟大学院) 三村宣治(新潟大学)</p>	<p>4F1</p> <p>学習・適応制御</p> <p>藪田哲郎(横国大)、倉重健太郎(室工大)</p> <p>4F1-1 9:30~ 変換不変性と内発的動機づけに基づく強化学習 ○増山岳人(東大) 山下淳(東大) 浅間一(東大)</p> <p>4F1-2 9:45~ ロボットアームによる倒立振り子の振上げ安定化学習 ○佐藤泰吾(農工大) 近藤敏之(農工大)</p> <p>4F1-3 10:00~ 種形成モデルを用いたGAによる動的環境の探索 ○野平幸佑(千葉工大) 林原靖男(千葉工大)</p> <p>4F1-4 10:15~ 相手の行動を観察・学習し真似をするエアホッケーロボットの開発 ○佐藤雄也(電通大) 富沢哲雄(電通大) 工藤俊亮(電通大) 末廣尚士(電通大)</p> <p>4F1-5 10:30~ センサ情報に基づく動きの知識化 ○北山直樹(室蘭工業大学) 倉重健太郎(室蘭工業大学)</p> <p>4F1-6 10:45~ マルチエージェント強化学習によるシングルロボットの行動学習 ○高泉昇太郎(室蘭工業大学) 倉重健太郎(室蘭工業大学)</p> <p>4F1-7 11:00~ 強化学習におけるセンサの重要度に応じた状態空間の構成 ○木島康隆(室蘭工業大学院) 倉重健太郎(室蘭工業大学)</p> <p>4F1-8 11:15~ イモムシ型ロボットの強化学習における主観報酬の適用 ○黒田将史(横国大) 山科亮太(横国大) 藪田哲郎(横国大)</p>	<p>4G1</p> <p>屋外作業・建築ロボット</p> <p>柳原好孝(東急建設)</p> <p>4G1-1 9:30~ 湿原環境調査における二重螺旋移動機構の開発 ○濱浦大樹(室蘭工大) 對馬英彦(室蘭工大) 劉群坡(室蘭工大) 花島直彦(室蘭工大)</p> <p>4G1-2 9:45~ 地中を進行する根切り刃の位置制御方法の検討 ○平野幸助(信州大) 林克彦(京セラ(株)) 高藤景介(日立ビルシステム(株)) 丸山寛智(信州大) 安藤文康(信州大) 中村雄太(信州大) 千田有一(信州大) 塩入敏夫(JA全農長野) 鳥田武司(JA全農長野) 藤ヶ崎静男(JA長野八ヶ岳) 北沢進((株)西澤電機計器製作所)</p> <p>4G1-3 10:00~ LRFを用いた杭打ち機の姿勢検出システムの誤差解析 ○川原悠(中央大学) 佐々木毅(芝浦工大) 井上文宏(大林組) 橋本秀紀(中央大学)</p> <p>4G1-4 10:15~ 水力発電所水圧鉄管内部の無線通信実験について ○福澤修一朗(北海道電力(株))</p> <p>4G1-5 10:30~ 遠隔操作型ロボットを用いた秋吉台長登銅山跡坑道探査 ○久間英樹(松江高専) 福岡久雄(松江高専) 廣瀬誠(松江高専)</p> <p>4G1-6 10:45~ ロボットアームを使用した建設系廃棄物選別システムの開発 ○中村聡(東急建設) 井上大輔(東急建設) 上野隆雄(東急建設) 中村宗隆(東急建設) 後久卓哉(東急建設) 柳原好孝(東急建設)</p> <p>4G1-7 11:00~ ELVシャフト壁面アスベスト封じ込めロボットの開発 ○深瀬勇太郎(清水建設(株)) 塚原裕一(清水建設(株))</p>	<p>4H1</p> <p>OS: 我が企業のRobotセッション~学生へ向けての会社情報~(各社相談窓口)</p>

9月20日(木)AM1

I室 (108室)	J室 (小ホール室)	K室 (204室)	L室 (202室)
<p>4I1</p> <p>OS:我が企業のRobotセッション～学生へ向けての会社情報～</p> <p>長瀬雅之(セック)、大明準治(東芝)、本田幸夫(パナソニック)</p> <p>4I1-1 9:30～ 三菱電機におけるロボット開発と最新技術の紹介 ○奥田晴久(三菱電機(株))</p> <p>4I1-2 9:45～ カワサキロボットの展開 ○小林政己(川崎重工)</p> <p>4I1-3 10:00～ ITとロボット技術の融合を目指す富士通の取り組み ○神田真司((株)富士通研究所) 安川裕介((株)富士通研究所) 永嶋史朗((株)富士通研究所) 村瀬有一((株)富士通研究所) 沢崎直之((株)富士通研究所) 渡辺一郎((株)富士通研究所) 岡林桂樹((株)富士通研究所) 羽田芳朗((株)富士通研究所) 森田俊彦((株)富士通研究所)</p> <p>4I1-4 10:15～ NACHIロボット-ものづくりの世界の発展に貢献する- ○中島潤之((株)不二越) 丸山章((株)不二越)</p> <p>4I1-5 10:30～ 株式会社セック ロボット事業への取り組み ○長瀬雅之(株式会社セック) 杉山寿顕(株式会社セック)</p> <p>4I1-6 10:45～ 建設機械は現場作業の夢を見るか ○浅田寿士(コマツ)</p> <p>4I1-7 11:00～ 東芝の生活支援ロボット研究開発 ○山本大介(東芝) 十倉征司(東芝) 小川秀樹(東芝) 土井美和子(東芝)</p> <p>4I1-8 11:15～ IHIにおけるロボティクス技術への取り組みと展開 ○村上弘記(IHI) 曾根原光治(IHI)</p>	<p>4J1</p> <p>自己位置推定(1/3)</p> <p>坪内孝司(筑波大学)、尾崎功一(宇都宮大)</p> <p>4J1-1 9:30～ 手書き地図とステレオ視を用いた屋外位置推定 松尾恵輔(豊橋技科大) ○三浦純(豊橋技科大)</p> <p>4J1-2 9:45～ 床点群模様を利用した移動ロボット位置検出 ○河野正貴(東京理科大学) 深瀬勇太郎(清水建設(株)) 金森洋史(清水建設(株)) 川端祐基(東京理科大学) 関口智(東京理科大学) 鳴海智博(東京理科大学) 木村真一(東京理科大学)</p> <p>4J1-3 10:00～ 自律移動ロボットによる廊下環境のリアルタイム地図作成と自己位置推定 ○監物建秀(山梨大) 小林祐輔(山梨大) 渡辺寛望(山梨大) 小谷信司(山梨大)</p> <p>4J1-4 10:15～ 路面環境地図に基づき系統誤差を校正するオドメトリ ○山田大地(筑波大学) 大矢晃久(筑波大学)</p> <p>4J1-5 10:30～ Bayesianアプローチに基づき過信を防いだPoint Cloud マッチングによる自己位置推定の定式化 ○原祥堯(筑波大) 阪東茂(筑波大) 坪内孝司(筑波大)</p> <p>4J1-6 10:45～ 2次元測域センサデータの空間周波数解析に基づくスキャンマッチング手法 ○阪東茂(筑波大学) 原祥堯(筑波大学) 坪内孝司(筑波大学)</p> <p>4J1-7 11:00～ トポロジカルマップを用いた自律移動ロボットの能動的推定 ○長澤哲弥(名古屋大学) 田崎勇一(名古屋大学) 鈴木達也(名古屋大学)</p> <p>4J1-8 11:15～ 疑似ユークリッドノルムに基づくパーティクルフィルタによる移動ロボットの自己位置推定 田下裕一(和歌山大) ○中村恭之(和歌山大)</p>	<p>4K1</p> <p>ヒューマノイド(1/3)</p> <p>近野敦(北大)</p> <p>4K1-1 9:30～ 小型大出力モータドライブ系による駆動力・即応性を備えた等身大ヒューマノイド用アームの設計と実装 ○中岡卓也(東大) 浦田順一(東大) 伊藤佳人(東大) 小林一也(東大) 中西雄飛(東大) 岡田慧(東大) 稲葉雅幸(東大)</p> <p>4K1-2 9:45～ 関節出力の高出力化に向けた関節駆動システムの一検討 ○金子健二(産総研) 森澤光晴(産総研) 金広文男(産総研) 横井一仁(産総研)</p> <p>4K1-3 10:00～ 下駄ロボットの特徴を有する足構造の開発 ○深谷直樹(都立産技高専) 武居直行(首都大学東京)</p> <p>4K1-4 10:15～ データに基づく設計指針の獲得:歩行ロボットモデルにおける足裏形状デザイン ○本間直樹(奈良先端) 杉本徳和(NICT) 森本淳(ATR)</p> <p>4K1-5 10:30～ 人体運動シミュレータとしての2足ヒューマノイドロボットの開発 (第15報:歩行解析に基づく軟弱路面歩行安定化制御と軟弱路面での歩行実現) ○橋本健二(早大院) 姜賢珍(早大院) 中村真志(早大院) 西川浩介(早大院) Egidio Falotico(SSSA) Cecilia Laschi(SSSA) Paolo Dario(SSSA) Alain Berthoz(CNRS) 林憲玉(神奈川大) 高西淳夫(早大)</p> <p>4K1-6 10:45～ 人体運動シミュレータとしての2足ヒューマノイドロボットの開発 (第16報:水平面と前顔面における人間の歩行運動が模擬可能な下腿機構) ○飯塚晃弘(早大院) 高本大己(早大院) 大谷拓也(早大院) 本橋弘光(早大院) クリチエカブシエミスワフ(早大院) 遠藤信綱(早大院) 橋本健二(早大院) 高嶋孝倫(国リハ) 林憲玉(神奈川大) 高西淳夫(早大)</p> <p>4K1-7 11:00～ 両腕協調生成機能を持つ筋電義手のためのリアルタイムシミュレータの構築 ○高宗恭平(九州工業大学)</p> <p>4K1-8 11:15～ 人間形サキソフォン演奏ロボットの開発 ○齋藤穰(早稲田大学大学院) 草野崇文(早稲田大学大学院) 柏倉淳平(早稲田大学大学院) ピーターゼンクラウス(早稲田大学理工学術院) ソリスホルヘ(カールスタッド大学) マッシミリアーノゼッカ(早稲田大学理工学術院) 高西淳夫(早稲田大学理工学術院、早稲田大学ヒューマノイド研究所)</p>	<p>4L1</p> <p>OS:デジタルヒューマン</p> <p>堀俊夫(産総研)</p> <p>4L1-1 9:30～ 身体形状情報を用いた個人筋骨格モデルのための幾何および質量パラメータの同時同定手法 ○池上洋介(東大) 鮎澤光(東大) 中村仁彦(東大)</p> <p>4L1-2 9:45～ 武道におけるアクロバティックな全身動作の階層的記述と認識 ○宇野友季子(東大) 佐藤啓宏(東大) 工藤俊亮(電通大) 池内克史(東大)</p> <p>4L1-3 10:00～ 切傷発生メカニズム解明のためのスクラッチ試験機の開発 ○明瀬英行(東京理科大&産総研) 西田佳史(産総研) 高野太刀雄(産総研) 溝口博(東京理科大&産総研)</p> <p>4L1-4 10:15～ 社会・生活・生体次元を扱う傷害シミュレーション ○小泉喜典(東京理科大&日本学術振興会特別研究員&産総研) 西田佳史(産総研) 宮崎祐介(東工大) 高野太刀雄(産総研) 加藤寛征(東京理科大&産総研) 明瀬英行(東京理科大&産総研) 溝口博(東京理科大&産総研)</p> <p>4L1-5 10:30～ 遊び方を考慮した空気膜構造遊具による子どもの大腿骨骨折のリスク評価法の開発 ○所祐希(東理大&産総研) 西田佳史(産総研) 溝口博(東理大&産総研)</p> <p>4L1-6 10:45～ 保育に関する行動認識への取り組み ○塩見昌裕(ATR) 秋田紀博(ATR)</p>

9月20日(木)AM1

M室(201室)	N室(207室)	O室(206室)
<p>4M1</p> <p>OS:安心ロボティクス(1/2)</p> <p>上出寛子(大阪大学)</p> <p>4M1-1 9:30~ 安心科学と安心ロボティクス ○新井健生(阪大) 上出寛子(阪大) 福田敏男(名大)</p> <p>4M1-2 9:45~ 【招待講演】共生社会のための対人コミュニケーション研究 ○大坊郁夫(東京未来大学)</p> <p>4M1-3 10:00~ 自己-ロボットの社会的比較 ○上出寛子(阪大) 川辺浩司((株)本田技術研究所) 重見聡史((株)本田技術研究所) 新井健生(阪大)</p> <p>4M1-4 10:15~ 歩行者モデルを用いた街角でのロボットナビゲーション ○塩見昌裕(ATR, CREST) Francesco ZANLUNGO(ATR, CREST) 林宏太郎(ATR, CREST) 神田崇行(ATR, CREST)</p> <p>4M1-5 10:30~ 動物行動学に基づく人とロボットのコミュニケーション ○新妻実保子(中大)</p> <p>4M1-6 10:45~ 血中ストレスマーカーとfMRIによるアザラン型ロボットが与える生理心理的影響の予備的調査 和田一義(首都大) ○安藤亮太(首都大) 妹尾淳史(首都大) 井上薫(首都大) 上月康弘(首都大) 木下正信(首都大)</p> <p>4M1-7 11:00~ Velocity Moderation for Providing Human Safety Reactively ○Gustavo Alfonso Garcia Ricardez (NAIST) Akihiko Yamaguchi(NAIST) Jun Takamatsu(NAIST) Tsukasa Ogasawara(NAIST)</p>	<p>4N1</p> <p>OS:確率ロボティクス~行動学習から記号創発まで~(3/3)</p> <p>谷口忠大(立命館大)</p> <p>4N1-1 9:30~ ノンパラメトリックベイズ二重分節解析による状態系列予測 ○長坂翔吾(立命館大学) 谷口忠大(立命館大学) 坂東誉司(デンソー) 人見謙太郎(トヨタIT開発センター) チャンドランリナイワラ(トヨタIT開発センター)</p> <p>4N1-2 9:45~ マルチモーダル情報を用いた未知物体学習のための未知物体判別手法 ○小篠裕子(神戸大) 中野幹生(HRI-JP) 長谷川雄二(HRI-JP) 中村友昭(電通大) 長井隆行(電通大) 岩橋直人(NICT) 有木康雄(神戸大)</p> <p>4N1-3 10:00~ Estimation of Suitable Action of Tool Manipulation to Realize Target Effects using Tool Affordances Representation ○Raghvendra Jain(SOKENDAI) Tetsunari Inamura(SOKENDAI, NII)</p> <p>4N1-4 10:15~ マルチモーダルLDAと階層ベイズ言語モデルに基づく物体概念・語意のオンライン学習 ○荒木孝弥(電通大) 中村友昭(電通大) 長井隆行(電通大) 長坂翔吾(立命館大) 谷口忠大(立命館大) 岩橋直人(NICT)</p> <p>4N1-5 10:30~ HMMが探索誘導するRRT法とそのヒューマノイドロボットの運動計画への応用 ○森谷敏雄(東大) 高野渉(東大) 中村仁彦(東大)</p> <p>4N1-6 10:45~ Hierarchical Latent Dirichlet Allocationを用いたロボットによる階層的な概念の形成 ○安藤義記(電通大) 荒木孝弥(電通大) 中村友昭(電通大) 長井隆行(電通大)</p> <p>4N1-7 11:00~ 離散・連続的ダイナミクスを考慮したロボット動作のオンライン学習 ○関口拓生(農工大) 小林祐一(静岡大) 清水昭伸(農工大) 金子透(静岡大)</p>	<p>4O1</p> <p>DS:NEDO生活支援ロボット実用化プロジェクト(2/3)</p> <p>鍋島厚太(CYBERDYNE)、松本治(産総研)</p> <p>4O1-1 9:30~ 搭乗型ロボット走行安定性基準策定のための重心移動制御装置の開発 ○松本治(産総研)</p> <p>4O1-2 9:45~ 生活支援ロボットの温湿度・振動複合試験方法の提案 ○池田博康(安衛研) 芳司俊郎(安衛研)</p> <p>4O1-3 10:00~ 走行耐久性試験装置におけるロボットの位置および速度制御 ○岩田弘也(産総研) 松本治(産総研)</p> <p>4O1-4 10:15~ 高齢虚弱リスク患者に対する立ち乗りモビリティの応用とその効果 ○近藤和泉(独立行政法人国立長寿医療研究センター) 尾崎健一(独立行政法人国立長寿医療研究センター) 才藤栄一(藤田保健衛生大学リハビリテーション医学講座)</p> <p>4O1-5 10:30~ 皮膚の可動性とロボットと接触する部位の軟組織損傷リスクの関係 ○根本哲也(長寿研) 久保田怜(長寿研) 伊藤安海(名大院) 島本聡(埼玉工大) 松浦弘幸(長寿研) 古田勝経(長寿研) 磯貝善蔵(長寿研)</p> <p>4O1-6 10:45~ 転倒時に外力を免ずる材料が骨に与える緩衝性の評価 ○久保田怜(国立長寿医療研究センター) 根本哲也(国立長寿医療研究センター) 伊藤安海(名古屋大学大学院) 島本聡(埼玉工業大学) 松浦弘幸(国立長寿医療研究センター) 原田敦(国立長寿医療研究センター)</p> <p>4O1-7 11:00~ 人とロボットの共生環境での傷害発生リスクに関する研究 ○松浦弘幸(長寿研) 玉川雅章(九工大) 中野正博(純真学園大) 山中真(純真学園大) 行正徹(産医大) 久保田怜(長寿研) 石川耕介(長寿研) 松崎照美(長寿研) 近藤理恵(長寿研) 伊藤安海(長寿研) 根本哲也(長寿研) 久保田正美(日本自動車研究所)</p> <p>4O1-8 11:15~ 人体の衝突・転倒時の損傷評価に関する基礎的研究 ○玉川雅章(九工大) 松浦弘幸(長寿研) 中野正博(純真学園大) 行正徹(産医大) 山中真(純真学園大) 久保田正美(JARI)</p>

A室(特別会議場)	B室(中ホールA)	C室(中ホールB)	D室(101室)
<p>4A2 SS:新しいロボット産業分野の創生のための支援体制ーロボット技術が事業に成長するためのファイナンス戦略は何か?ー石川正俊(東京大学)</p> <p>4A2-1 12:30~ 新しいロボット産業分野の創生はなぜ難しいのか? ○石川正俊(東大)</p> <p>4A2-2 12:50~ ロボット産業育成のための学としての役割 ○川村貞夫(立命館大)</p> <p>4A2-3 13:10~ 産業用ロボット事業におけるリソース確保 ○小平紀生(三菱電機)</p> <p>4A2-4 13:30~ ロボット産業におけるベンチャー投資の視点 ○五内川拓史((株)ユニファイ・リサーチ)</p> <p>4A2-5 13:50~ ロボットベンチャーから見た投資家像と支援策 ○谷口恒((株)ゼットエムピー)</p> <p>4A2-6 14:10~ プライベート・エクイティによる新産業の育成・支援 ○東伸之((株)産業革新機構)</p> <p>14:30- ディスカッション 「新産業分野創生の夢と現実」</p> <p>注:通常のセッションと発表時間が異なります。</p>	<p>4B2 OS:機構知(1/2)</p> <p>望山洋(筑波大学)、石橋良太(首都大学東京)</p> <p>4B2-1 12:30~ 3ステート型瞬発力発生機構を用いた魚型ロボット ○武居直行(首都大) 関谷達彦(首都大) 長澤三喜郎(首都大) 望山洋(筑波大)</p> <p>4B2-2 12:45~ 複合遊星歯車(DPGS)を用いたロボットフィングアーの開発 ○山田達也(東海大学) 小金澤鋼一(東海大学)</p> <p>4B2-3 13:00~ 遊星歯車機構を有したロボットハンドの開発 ○伊藤祥(東海大学院)</p> <p>4B2-4 13:15~ 膝有リ2脚歩行機の歩数・歩容の改善 ○小島瑞貴(名工大) 馬場文哉(名工大) 佐藤裕太(名工大) 佐野明人(名工大)</p> <p>4B2-5 13:30~ 無動力歩行支援機と身体感覚の強調 ○佐野明人(名工大) 鈴木光久(今仙技術研究所)</p> <p>4B2-6 13:45~ ばねーリンク機構を用いた外殻型2自由度屈曲マニピュレータの剛性に関する研究 ○野畑典宏(名工大) 荒田純平(名工大) 藤本英雄(名工大)</p> <p>4B2-7 14:00~ 腿駆動機構の設計法 ○小澤隆太(立命大) 小林博明(明大)</p>	<p>4C2 生体信号インタフェース</p> <p>小田尚樹(千歳科学技術大)、多田泰徳(群馬大学)</p> <p>4C2-1 12:30~ 筋電位インタフェースの操作性の検証 ○平田康浩(TDU) 岩瀬将美(TDU) 林真道(TDU)</p> <p>4C2-2 12:45~ 等電位面を用いた筋電計からの電気刺激ノイズ抑制手法 ○粕谷昌宏(電通大) 関雅俊(菊池製作所, 早大) 川村和也(千葉大) 小林洋(早大) 藤江正克(早大) 横井浩史(電通大)</p> <p>4C2-3 13:00~ 機能的電気刺激が誘発する筋疲労の推定に関する研究 ○鈴木美奈子(電気通信大学) 關達也(電気通信大学) 加藤龍(電気通信大学) 森下壮一郎(電気通信大学) 横井浩史(電気通信大学)</p> <p>4C2-4 13:15~ 筋電センサとフォトフレクタを組み合わせたハイブリッドセンサによる手の動作認識 ○吉川雅博(産総研) 田口裕也(産総研/奈良先端大) 河島則天(国リハ) 松本吉史(産総研) 小笠原司(奈良先端大)</p> <p>4C2-5 13:30~ 着衣型生体信号計測装置に用いる導電性インク配線 ○多田泰徳(群大) 井上雅博(群大) 得丸智弘(バイオシグナル)</p> <p>4C2-6 13:45~ Brain-Machine Interfaceによるロボット制御のための主成分分析を用いた脳波からの筋活動推定 ○吉川裕一郎(前橋工大) 吉岡将孝(前橋工大) 朱赤(前橋工大) 上本和広(前橋工大) 島津翔太(前橋工大) 岡田有司(前橋工大)</p> <p>4C2-7 14:00~ 運動および運動直前に関するEEGを用いた腕型ロボットアームの角度決定 ○吉岡将孝(前工大) 吉川裕一郎(前工大) 上本和広(前工大) 島津翔太(前工大) 西川知宏(前工大) 岡田有司(前工大) 鈴木俊活(前工大) 朱赤(前工大)</p>	<p>4D2 IS:Robotics Research by Foreign Researchers in Japan (2)</p> <p>Akihiro Matsumoto(Toyo Univ.)、Yasuhisa Hasegawa(Univ. of Tsukuba)</p> <p>4D2-1 12:30~ Development of a Portable and MRI Compatible Hand Exoskeleton for Finger Rehabilitation ○Zhenjin TANG(Waseda university) Shigeki SUGANO(Waseda university) Hiroyasu IWATA(Waseda university)</p> <p>4D2-2 12:45~ Development of a Novel Robotic Catheter Teleoperation System ○Nan XIAO(Kagawa Univ.) Shuxiang GUO(Kagawa Univ.) Xu MA(Kagawa Univ.) Takashi TAMIYA(Kagawa Univ.)</p> <p>4D2-3 13:00~ Energy Transformation and Transfer of a Three-Dimensional Quasi-Passive Walker in Climbing ○Ying CAO(Kitami Institute of Technology) Soichiro SUZUKI(Kitami Institute of Technology)</p> <p>4D2-4 13:15~ Grasping Parameters Estimation by utilizing EKF ○Papat FUNGTAMMASAN(Kanazawa University) Tetsuyou WATANABE(Kanazawa University)</p> <p>4D2-5 13:30~ Interactive Methods for Specifying Grasping Points to Robots ○Jorge FIGUEROA(University of Tokyo) Takuya SAKUYAMA(University of Tokyo) Yuta MIYAZAKI(University of Tokyo) Jun OTA(University of Tokyo)</p> <p>4D2-6 13:45~ 3D Object Recognition with Random Forests from Low Quality Training Data Risto KAJJALUOTO(University of Tokyo) ○Wataru TAKANO(University of Tokyo) Yoshihiko NAKAMURA(University of Tokyo)</p> <p>4D2-7 14:00~ Distinction of Green Sweet Pepper by Using Various Color Space Models ○Shivaji BACHCHE(Kochi University of Technology) Koichi OKA(Kochi University of Technology) Nozomu OGAWA(Kochi University of Technology)</p> <p>4D2-8 14:15~ Obtain Object Poses from Barcode and QRcode ○Yuexing HAN(AIST) Yasushi SUMI(AIST) Yoshio MATSUMOTO(AIST) Noriaki ANDO(AIST)</p>

E室 (102室)	F室 (104室)	G室 (105室)	H室 (107左室)
<p>4E2</p> <p>触覚ディスプレイ</p> <p>昆陽雅司(東北大学)、田中由浩(名工大)</p> <p>4E2-1 12:30~ 視覚を用いないラバーハンド錯覚に関する研究 ○樋渡勇太郎(横国大) 松永和輝(横国大) 豊田希(横国大) 藪田哲郎(横国大)</p> <p>4E2-2 12:45~ ハプティックインタフェースを用いたヨーヨースキルの抽出に関する研究 ○松永和輝(横国大) 佐野嘉則(横国大) 樋渡勇太郎(横国大) 藪田哲郎(横国大)</p> <p>4E2-3 13:00~ 大変位MEMSアクチュエータにおける高解像度化に向けた錯覚の検証 ○渡辺順平(慶大) 石川寛明(慶大) 小瀬村悠美(慶大) 三木則尚(慶大、JST PRESTO)</p> <p>4E2-4 13:15~ デルタロボットを用いた2ステージ型ハプティックデバイス ○牧野忠慈(東京電機大) 木下定洋(東京電機大) 国立彩織(東京電機大) 石川潤(東京電機大)</p> <p>4E2-5 13:30~ 特定の素材を規範とした振動触覚テクスチャの加工技術 ○松浦洋一郎(名古屋大) 岡本正吾(名古屋大) 山田陽滋(名古屋大)</p> <p>4E2-6 13:45~ MRI環境下におけるヒトの身体的自己意識操作のためのタッピング/ストロークングデバイスの開発 ○原正之(東大) 山本晃生(東大) 樋口俊郎(東大)</p> <p>4E2-7 14:00~ 硬軟感提示におけるしこり知覚の検討 ○木村文信(東大) 中村琢(東大) 山本晃生(東大)</p> <p>4E2-8 14:15~ 人間の物体操作スキル抽出を目的とした摩擦状態提示可能なウェアラブル操縦装置の開発 ○吉田修子(東京農工大) 水内郁夫(東京農工大)</p>	<p>4F2</p> <p>移動の機構と制御</p> <p>北川秀夫(岐阜高専)</p> <p>4F2-1 12:30~ テンセグリティ構造の変形による移動の力学シミュレーション ○伊牟田達(立命館大) 平井慎一(立命館大)</p> <p>4F2-2 12:45~ ストラット駆動型テンセグリティロボットの転がり移動 ○網干雄城(立命館大) 平井慎一(立命館大)</p> <p>4F2-3 13:00~ Pre-pressure control によるテンセグリティロボットの能動的変形制御 ○小泉佑介(立命館大) 柴田瑞穂(近畿大) 平井慎一(立命館大)</p> <p>4F2-4 13:15~ テンセグリティ型移動ロボットの幾何学的対称性を考慮したアクチュエータ配置 ○柴田瑞穂(近畿大) 力植友彬(近畿大) 平井慎一(立命館大)</p> <p>4F2-5 13:30~ 魚型移動機構の経路追従制御 ○竹田敏之(青山学院大) 山口博明(青山学院大) 河上篤史(青山学院大)</p> <p>4F2-6 13:45~ 刺状突起による多重チューブ管内推進装置の性能向上 ○堀智幸(東工大) 高山俊男(東工大) 小俣透(東工大)</p> <p>4F2-7 14:00~ キャスタ駆動輪を有する全方向移動ロボットにおける旋回時モータ出力上昇の原因解析と低減手法の提案 ○上野祐樹(豊橋技科大) 北川秀夫(岐阜高専) 柿原清章((株)KER) 寺嶋一彦(豊橋技科大)</p> <p>4F2-8 14:15~ ガイド推進を行う移動体Para-Gliderにおける推進軌道の検討 ○井下田吉男(千葉工大) 太田祐介(千葉工大)</p>	<p>4G2</p> <p>産業ロボット(制御)</p> <p>下野誠通(横国大)</p> <p>4G2-1 12:30~ 産業用ロボットの先端加速度に着目した零位相誤差追従制御 ○吉岡崇(長岡技術科学大学) 嶋田直樹(長岡技術科学大学) 大石潔(長岡技術科学大学) 宮崎敏昌(長岡技術科学大学) 横倉勇希(長岡技術科学大学)</p> <p>4G2-2 12:45~ 減速機の角度伝達誤差による速度振動の状態オブザーバを用いた抑制法 ○河原翔太(長岡技術科学大学) 大石潔(長岡技術科学大学) 宮崎敏昌(長岡技術科学大学) 横倉勇希(長岡技術科学大学)</p> <p>4G2-3 13:00~ 2次曲線スライディングモードフィルタと力測定値の微分値の利用によるアドミタンス制御の接触安定性の改善 ○公文知裕(九州大学) 菊植亮(九州大学) 山本元司(九州大学)</p> <p>4G2-4 13:15~ 作業空間と関節空間のジャーク信号による産業用ロボットの誤動作の少ない力センサレス接触検知の一手法 ○嶋田直樹(長岡技術科学大学) 吉岡崇(長岡技術科学大学) 大石潔(長岡技術科学大学) 宮崎敏昌(長岡技術科学大学) 横倉勇希(長岡技術科学大学)</p> <p>4G2-5 13:30~ 高速な挿入動作のための可変粘性パラメータの自動調整 安藤慎悟(安川電機) ○福田拓也(安川電機)</p> <p>4G2-6 13:45~ 駆動冗長性を有するパラレルメカニズムの制御手法の検討 ○窪ダイスケ(立命館大学) 永井清(立命館大学)</p> <p>4G2-7 14:00~ ネットモデルに基づくロボットシステムの階層分散制御 ○安田元一(Nagasaki Institute of Applied Science)</p>	

9月20日(木)PM1

I室 (108室)	J室 (小ホール室)	K室 (204室)	L室 (202室)
<p>4I2</p> <p>ロボットビジョン</p> <p>久野義徳(埼玉大学)、山下淳(東京大学)</p> <p>4I2-1 12:30~ 幾何拘束を利用した単眼回転ステレオによる3次元形状計測 ○栢場皓之(北海道大学) 金子俊一(北海道大学) 谷口敦史(日立製作所) 酒井薫(日立製作所) 前田俊二(日立製作所, 北海道大学)</p> <p>4I2-2 12:45~ Epipolar transferを利用した対応点探索と回転型ステレオカメラによる密な三次元再構成 ○吉田武史(神戸大学大学院) 塩澤秀門(神戸大学大学院) 深尾隆則(神戸大学大学院)</p> <p>4I2-3 13:00~ 空中物体の3次元形状復元 ○田畑義之(東大) 山川雄司(東大) 妹尾拓(東大) 石川正俊(東大)</p> <p>4I2-4 13:15~ Eye-Vergenceを用いたビジュアルサーボの周波数応答特性 ○侯森(岡山大学) 見浪護(岡山大学) 前田耕市(岡山大学) 千福佳(岡山大学) 矢納陽(岡山大学)</p> <p>4I2-5 13:30~ ステレオカメラによる平面復元に基づくキーフレーム単位のRGBDデータの生成 ○友納正裕(千葉工大)</p> <p>4I2-6 13:45~ 異なるレンズ系を持つ4眼高速対象追跡システム ○趙曉蓉(Hiroshima Univ.) 青山忠義(Hiroshima Univ.) 高木健(Hiroshima Univ.) 石井抱(Hiroshima Univ.)</p> <p>4I2-7 14:00~ 円錐走査法を用いた移動環境認識法に関する研究(第4報) ○大久保祐人(電通大) 金森哉史(電通大) 飛田和輝(日本精工) 小川博教(日本精工)</p> <p>4I2-8 14:15~ 複数の揺動反射鏡を利用した小型ロボット用3D測距装置の検討 ○山田浩也(東工大)</p>	<p>4J2</p> <p>自己位置推定(2/3)</p> <p>中村恭之(和歌山大)、富沢哲雄(電通大)</p> <p>4J2-1 12:30~ オクルージョンを考慮した尤度評価用地図を用いた空間観測モデルによる自己位置推定 ○高橋和宏(電通大) 村松聡(電通大) 富沢哲雄(電通大) 伊祐根(産総研) 工藤俊亮(電通大) 末廣尚士(電通大)</p> <p>4J2-2 12:45~ Unscented Kalman Filterによる計測誤差推定と反復重複部推定の精度向上 ○上原一樹(中央大) 國井康晴(中央大)</p> <p>4J2-3 13:00~ 失敗復帰可能なRao-Blackwellizedサンプリングによる実時間3次元グリッドマップSLAM手法 ○横塚将志(産総研) 松本治(産総研)</p> <p>4J2-4 13:15~ 環境中の物体と磁場を用いた自己位置推定手法の開発 ○篠原正俊(宇都宮大学) 横塚将志(産総研) 松本治(産総研) 尾崎功一(宇都宮大学)</p> <p>4J2-5 13:30~ 環境磁場を用いた自律移動ロボットのナビゲーション手法 ○赤井直紀(宇都宮大学) Sam Ann Rahok(小山高専) 尾崎功一(宇都宮大学)</p> <p>4J2-6 13:45~ パーソナルモビリティロボットの誘導支援を目的としたIRシステムの提案 ○藤川太郎(千葉工大) 中嶋秀朗(千葉工大)</p> <p>4J2-7 14:00~ 競技会への参加を目的としたレスキューロボットの開発 ○山崎芳昭(明星大学) 松本篤(明星大学大学院)</p> <p>4J2-8 14:15~ 全方位画像の豊富差分を用いた移動ロボットの自己位置推定 ○高橋大空(北海道大学) 高氏秀則(室蘭工業大学) 金子俊一(北海道大学)</p>	<p>4K2</p> <p>ヒューマノイド(2/3)</p> <p>菅野重樹(早大)、辻田哲平(東北大学)</p> <p>4K2-1 12:30~ スカイフックダンパーを用いた揺動路面環境下の2足歩行制御 ○相馬隆郎(首都大学東京)</p> <p>4K2-2 12:45~ 二足歩行の歩行能力を向上するための遊脚軌道最適化およびオンライン軌道修正 ○神永祐(東大) エンゲルスバーガーヨハネス(DLR) オットクリスティアン(DLR)</p> <p>4K2-3 13:00~ CapturePointの誤差補償によるヒューマノイドロボットのバランス制御 ○森澤光晴(産総研) 梶田秀司(産総研) 金広文男(産総研) 金子健二(産総研) 三浦郁奈子(産総研) 横井一仁(産総研)</p> <p>4K2-4 13:15~ 歩行安定化制御とZMP位相進み補償について ○梶田秀司(産総研) 三浦郁奈子(産総研) 森澤光晴(産総研) 金子健二(産総研) 金広文男(産総研) 横井一仁(産総研)</p> <p>4K2-5 13:30~ 接地リンクを用いたヒューマノイドロボットの力学パラメータ同定 ○岩崎透(東京農工大学) ベンチャージェンチャン(東京農工大学) 吉田英一(産総研)</p> <p>4K2-6 13:45~ 常微分方程式で表す摩擦と接触 熊小剛(九大) ○菊植亮(九大) 山本元司(九大)</p> <p>4K2-7 14:00~ 成長するロボット ○鈴木啓介(工学院大学大学院) 高信英明(工学院大学) 鈴木健司(工学院大学) 三浦宏文(工学院大学) 土田崇弘(工学院大学)</p>	<p>4L2</p> <p>教育用ロボット</p> <p>河村隆(信州大学)、遠藤玄(東工大)</p> <p>4L2-1 12:30~ 簡便に構築可能なロボットプラットフォームの研究 ○高橋永次(Chiba Inst. of Tech.) 林原靖男(Chiba Inst. of Tech.)</p> <p>4L2-2 12:45~ アーチェリーロボットの開発 ○宇土沢直幾(電気通信大学大学院) 篠崎高彰(電気通信大学大学院) 金森哉史(電気通信大学大学院) 向山柱大(電気通信大学大学院) 宮寄武(電気通信大学大学院)</p> <p>4L2-3 13:00~ VR技術を用いたはんだ付け教示システム ○遠藤文也(東洋大学大学院) 山川聡子(東洋大)</p> <p>4L2-4 13:15~ 子どもと対等な立場のロボットを用いた教育支援 ○松添静子(筑波大学) 田中文英(筑波大学/JST さきがけ)</p> <p>4L2-5 13:30~ サービスロボットの実用化および新たな実践的エンジニア育成に向けた「社会実装インターン」の取り組み ○多羅尾進(東京高専) 浅野敬一(東京高専) 青木宏之(東京高専) 北越大輔(東京高専) 齊藤浩一(東京高専) 野口健太郎(東京高専)</p>

9月20日(木)PM1

M室 (201室)	N室 (207室)	O室 (206室)
<p>4M2</p> <p>OS:安心ロボティクス(2/2)</p> <p>三浦郁奈子(産総研)</p> <p>4M2-1 12:30~ 安心して使えるロボットに関する一考察 ○横井一仁(産総研) 三浦郁奈子(産総研)</p> <p>4M2-2 12:45~ アンドロイドと安心安全ロボティクス ○松本吉央(産総研) 吉川雅博(産総研) 脇田俊仁(産総研) 中村泰(大阪大学) 石黒浩(大阪大学) 住谷昌彦(東京大学) 宮尾益知(成育医療研究センター)</p> <p>4M2-3 13:00~ Being familiar with the robot パデウラリタ(Montpellier University) ○ペンチャー・ジェンチャン(東京農工大学) 松方寮(東京農工大学)</p> <p>4M2-4 13:15~ 実社会との関係を深めるロボットに関する研究の現状と今後 ○内藤理(東大) 岩見紫乃(東大) 森純一郎(東大) 梶川裕矢(東大) 工藤俊亮(電通大) 池内克史(東大)</p> <p>4M2-5 13:30~ 情報伝達機能を考慮した顔のデザインと評価 ○山口司(関東学院大院) 一柳祐太(関東学院大) 碓井将太郎(関東学院大) 小松督(関東学院大)</p> <p>4M2-6 13:45~ 人間の動作解析に基づく人間共存型ロボットのリスク見積り ○琴坂信哉(埼玉大) 程島竜一(埼玉大)</p>	<p>4N2</p> <p>DS:GCOE認知脳理解に基づく未来工学創成</p> <p>長井志江(大阪大学)</p> <p>4N2-1 12:30~ GCOE認知脳理解に基づく未来工学創成 ○石黒浩(大阪大学)</p> <p>4N2-2 12:45~ Self-Protection for Life-Long Learning of Humanoid Robots based on Global Reaction and Local Reflex ○清水俊彦(阪大) 三枝亮(IIT) 池本周平(阪大) 石黒浩(阪大) Giorgio Metta(IIT)</p> <p>4N2-3 13:00~ 触覚センサを内蔵した人工皮膚による赤ちゃんロボットの動作判別 ○石原慎也(阪大) 成岡健一(阪大) 森山想一郎(阪大) 細田耕(阪大)</p> <p>4N2-4 13:15~ 非線形振動子ネットワークと身体の相互作用における行動創発 ○奥山裕二(阪大 工学研究科) 森裕紀(阪大 工学研究科) 浅田稔(阪大 工学研究科)</p> <p>4N2-5 13:30~ Understanding Information Transfer in Caregiver-Infant Interaction ○秦世博(大阪大学) 長井志江(大阪大学) 中谷明子(大阪大学) 福山寛志(京都大学) 明和政子(京都大学, JST ERATO) 浅田稔(大阪大学)</p> <p>4N2-6 13:45~ Human-Robot Collision Avoidance and Social Interaction by Analyzing Human Face Orientation ○ラサミーポチャラ(大阪大学) 前泰志(大阪大学) 大原賢一(大阪大学) 新井健生(大阪大学)</p> <p>4N2-7 14:00~ 体内埋込型ワイヤレス皮質脳波計測装置の開発 ○松下光次郎(阪大) 平田雅之(阪大) 鈴木隆文(NICT) 安藤博士(NICT) 吉田毅(広大) 太田佑貴(東北大) 佐藤博文(東北大) 松木英敏(東北大) 吉峰俊樹(阪大)</p> <p>4N2-8 14:15~ 心を持ったロボットを作るとはどういうことか ○小山虎(大阪大学)</p>	<p>4O2</p> <p>DS:NEDO生活支援ロボット実用化プロジェクト(3/3)</p> <p>小口誠(日本自動車研究所)、久米洋平(パナソニック)</p> <p>4O2-1 12:30~ ロボティックベッドの安全技術 ○久米洋平(パナソニック) 下田智大(パナソニック) 太田章博(パナソニック) 塚田将平(パナソニック) 河上日出生(パナソニック) 本田幸夫(パナソニック)</p> <p>4O2-2 12:45~ ロボティックベッド®の安全技術 ○塚田将平(パナソニック) 下田智大(パナソニック) 太田章博(パナソニック) 久米洋平(パナソニック) 河上日出生(パナソニック) 本田幸夫(パナソニック)</p> <p>4O2-3 13:00~ 配送センター内高速ビークルシステムの安全技術開発(第二報) 辻本方則(ダイフク) 原義正(ダイフク) 高川夏生(ダイフク) 渡邊義孝(ダイフク) ○穂山利貞(ダイフク) 窪田耕児(ダイフク)</p> <p>4O2-4 13:15~ 安全に配慮したフォークリフト型自律走行型無人搬送車 ○古川光治((株)日立プラントテクノロジー) 山本治正((株)日立プラントテクノロジー) 中拓久哉((株)日立産機システム) 安藤武((株)日立産機システム)</p> <p>4O2-5 13:30~ CYBERDYNEのリスク管理方法と安全規格への貢献 ○鍋島厚太(CYBERDYNE) 新宮正弘(CYBERDYNE) 河本浩明(筑波大学) 山海嘉之(筑波大学)</p> <p>4O2-6 13:45~ 許容リスク以下安全移動支援技術を有する搭乗型移動ロボット ○安藤充宏(アイシン精機) 落合博敏(アイシン精機) 長嶺昇(アイシン精機) 戸田健吾(千葉工業大学) 小太刀崇(千葉工業大学) 清水正晴(千葉工業大学) 川崎栄嗣(日本信号) 猪俣宏明(日本信号) 山本大樹(日本信号) 村田記一(オプテックス) 大橋孝浩(オプテックス) 川久保拓二(オプテックス) 森川聡久(ヴィッツ) 水野智仁(ヴィッツ) 松本哲明(ヴィッツ) 鈴木延保(アイシン精機(株)) 大和秀彰(千葉工業大学) 平井成興(千葉工業大学) 古田貴之(千葉工業大学) 石川智之(日本信号(株)) 松坂健(オプテックス(株)) 川島康孝(オプテックス(株)) 佐野匠(オプテックス(株)) 河野一郎(オプテックス(株))</p> <p>4O2-7 14:00~ 搭乗型生活支援ロボットとしてのゴルフカートにおける対人安全技術の開発 ○栗山龍起(IDEC(株)) 岡田和也(IDEC(株)) 大杉典史(IDEC(株)) 善波学(IDEC(株)) 土肥正男(IDEC(株))</p>

9月20日(木)PM2

A室(特別会議場)	B室(中ホールA)	C室(中ホールB)	D室(101室)
	<p>4B3</p> <p>OS:機構知(2/2)</p> <p>武居直行(首都大学東京)</p> <p>4B3-1 15:00~ V字開閉型可変剛性を利用したSMAアクチュエータの剛性制御 ○石橋良太(首都大学東京) 小田隆彦(首都大学東京) 田原健二(九州大学) 木野仁(福岡工業大学) 児島晃(首都大学東京)</p> <p>4B3-2 15:15~ 高強度化学繊維によるワイヤ駆動のための基礎的検討 ○遠藤玄(東工大) 洗津(東工大) 広瀬茂男(東工大)</p> <p>4B3-3 15:30~ Cable-Driven Force Magnification Mechanism with Back-drivability ○Maroay Phlernjai(東工大) 高山俊男(東工大) 小俣透(東工大)</p> <p>4B3-4 15:45~ 機構知:新しいロボット機構学の構築 ○望山洋(筑波大) 武居直行(首都大東京) 石橋良太(首都大東京)</p>	<p>4C3</p> <p>OS:人間機械協調</p> <p>辻俊明(埼玉大学)</p> <p>4C3-1 15:00~ 動作コーチングにおける手本動作の強調と言語的注意表現の統合に関する分析とモデル化. そのモデルを使用した動作コーチングの議論 ○奥野敬丞(総合研究大学院大学(総研大)) 稲巻哲也(国立情報学研究所(NII))</p> <p>4C3-2 15:15~ 医師・検査技師の負担軽減を目的とした超音波診断・治療補助ロボットシステムの構築 ○青木悠祐(沼津高専)</p> <p>4C3-3 15:30~ MRI適合性を有する下肢動作提示システムの基本性能評価 ○池田貞公(筑波大) 松下明(筑波大) 五月女康作(筑波大) 長谷川泰久(筑波大) 山海嘉之(筑波大)</p> <p>4C3-4 15:45~ パワーアシストロボットのアシスト遅れ時間に関する考察 ○林喜章(佐賀大) 木口量夫(九大)</p> <p>4C3-5 16:00~ 自動介助運動のためのリハビリ支援ロボットの剛性制御 ○辻俊明(埼玉大) 横尾知典(埼玉大)</p> <p>4C3-6 16:15~ 人間とロボットの力学的相互作用における動特性帯域の可変制御を実現するデバイスの開発 ○積際徹(同志社大) 入野功輔(同志社大) 木下敦之(同志社大) 横川隆一(同志社大)</p> <p>4C3-7 16:30~ 車輪型移動ロボットにおける外力推定と柔軟接触 ○西上直孝(首都大) 武居直行(首都大) 藤島裕也(首都大) 山口宇唯(トヨタ) 藤本英雄(名工大)</p> <p>4C3-8 16:45~ ステアリングへの力覚呈示を介した駐車運転技能育成システム ○廣川暢一(筑波大学) 上杉直久(マツダ株式会社) 古郡了(マツダ株式会社) 北川朋子(マツダ株式会社) 鈴木健嗣(筑波大学/JST)</p>	<p>4D3</p> <p>IS:Women in Robotics</p> <p>Gentiane Venture(TUAT)</p> <p>4D3-1 15:00~ A Female Researcher Working on a Female-like Humanoid HRP-4C ○Kanako MIURA(AIST)</p> <p>4D3-2 15:15~ Seeker: Coaching Free Roaming Robot Behavior Using Human Physiological Affective Feedback ○Anna GRUEBLER(University of Tsukuba) Vincent BERENZ(University of Tsukuba) Kenji SUZUKI(University of Tsukuba/JST)</p> <p>4D3-3 15:30~ Elbow Joint Angle - EMG Relationship in a Dynamic Voluntary Contraction at Different External Load Levels ○Qin ZHANG(Tokyo University of Agriculture & Technology) Gentiane VENTURE(Tokyo University of Agriculture & Technology)</p> <p>4D3-4 15:45~ Object-dependent Estimation of Grasp Posture and Contact Region of Hand based on Cluster Analysis ○Yuka ARIKI(NII) Yui ENDO(DHRC, AIST) Natsuki MIYATA(DHRC, AIST) Mitsunori TADA(DHRC, AIST)</p> <p>4D3-5 16:00~ On the Hardware-in-the-loop Simulation Subjected to Collision ○Satoko ABIKO(Tohoku Univ.) Yoshikazu SATAKE(Tohoku Univ.) Xin JIANG(Tohoku Univ.) Masaru UCHIYAMA(Tohoku Univ.)</p> <p>4D3-6 16:15~ Motion Recognition System for Conductor and Flutist Robot Interaction ○Sarah COSENTINO(Waseda Univ.) Yoshihisa SUGITA(Waseda Univ.) Massimiliano ZECCA(Waseda Univ.) Salvatore SESSA(Waseda Univ.) Zhuohua LIN(Waseda Univ.) Klaus PETERSEN(Waseda Univ.) Hiroyuki ISHII(Waseda Univ.) Atsuo TAKANISHI(Waseda Univ.)</p> <p>4D3-7 16:30~ Gender Differences in the Perception Robots ○Kerstin Sophie HARING(The University of Tokyo) Celine MOUGENOT(Tokyo Institute of Technology) Katsumi WATANABE(The University of Tokyo)</p>

9月20日(木)PM2

E室 (102室)	F室 (104室)	G室 (105室)	H室 (107左室)	
	<p>4F3</p> <p>ヘリコプタ・飛行ロボット</p> <p>渡辺桂吾(岡山大学)、中西弘明(京都大学)</p> <p>4F3-1 15:00~ 自律型無人ヘリコプタのためのGPS-INS-BARO複合航法 ○金田さやか(阪府大) 中西弘明(京大) 榎木哲夫(京大)</p> <p>4F3-2 15:15~ 4ローターヘリコプターによる懸架物の制御 ○赤澤侑那(東京電機大) 飯塚剛章(東京電機大) 樫野竜太(東京電機大) 石川潤(東京電機大)</p> <p>4F3-3 15:30~ テザー係留型飛行ロボットの自律飛行制御 ○石井徹(福井大学大学院) 高橋泰岳(福井大学大学院) 前田陽一郎(福井大学大学院) 中村恭之(和歌山大学)</p> <p>4F3-4 15:45~ 4つのプロペラを有する飛行船ロボット「X4プリンプ」の部分劣駆動制御 ○中村吉一(岡山大学大学院) 渡辺桂吾(岡山大学大学院) 永井伊作(岡山大学大学院) 前山祥一(岡山大学大学院)</p> <p>4F3-5 16:00~ 空撮画像の機上モザイクによるリアルタイム状況把握 ○木村宣隆(日立中研) 知原信博(日立中研) 北野佑(日立中研)</p> <p>4F3-6 16:15~ 空中映像解析による広域状況認識に関する研究 ○姜滄文(鹿児島大学大学院理工学研究科) 鹿嶋雅之(鹿児島大学大学院理工学研究科) 佐藤公則(鹿児島大学大学院理工学研究科) 渡邊睦(鹿児島大学大学院理工学研究科)</p>	<p>4G3</p> <p>産業ロボット(システム開発)</p> <p>横山和彦(安川電機)</p> <p>4G3-1 15:00~ 蠕動運動型ポンプにおける吸排気システムの構築 ○斉藤邦広(中央大) 平山義浩(中央大) 木村義規(中央大) 中村太郎(中央大) 大隅久(中央大)</p> <p>4G3-2 15:15~ マダイ稚魚選別システムの研究 ○久保田均(近畿大学) 吉規友洋(近畿大学) 栗山敏秀(近畿大学) 渡辺俊明(近畿大学) 宮下盛(近畿大学) 那須敏郎(近畿大学) 谷口直樹(近畿大学)</p> <p>4G3-3 15:30~ 光学式位置センサを用いた小型無人搬送車の開発 ○堀江貴雄(長崎県工業技術センター) 指方顕(長崎県工業技術センター) 酒井寿美雄(協和機電工業(株))</p> <p>4G3-4 15:45~ T継手溶接のための計測用レーザー像検出 ○森下貴文(北大) 松下昭彦(北大) 金子俊一(北大) 福田薫((株)産鋼スチール) 大藤仁志((株)産鋼スチール)</p> <p>4G3-5 16:00~ 障害物回避を考慮した天井クレーンの遠隔操縦システムの開発 ○増田光(中央大) 田村雄介(中央大) 大隅久(中央大)</p> <p>4G3-6 16:15~ 複数台の産業ロボット間での干渉チェック方式開発 ○白土浩司(三菱電機株式会社)</p> <p>4G3-7 16:30~ ロボットによる詰込のための仕様・計画・配置技能 ○音田弘(産総研知能システム研究部門) 原田研介(産総研知能システム研究部門) 吉見隆(産総研知能システム研究部門) 山野辺夏樹(産総研知能システム研究部門) 永田和之(産総研知能システム研究部門) 中村晃(産総研知能システム研究部門) 北垣高成(産総研知能システム研究部門) 河井良浩(産総研知能システム研究部門)</p> <p>4G3-8 16:45~ 高速書籍電子化のための高速書籍自動めくり機的设计と評価 ○溜井美帆(東大) 山田雅宏(東大) 渡辺義浩(東大) 石川正俊(東大)</p>		

9月20日(木)PM2

I室 (108室)	J室 (小ホール室)	K室 (204室)	L室 (202室)
<p>4I3</p> <p>画像センサ</p> <p>梅田和昇(中央大学)</p> <p>4I3-1 15:00~ 放送用カメラの動きを計測するハイブリッドセンサ ○加藤大一郎(NHK・ES) 武藤一利(NHK技研) 岡本浩幸(ライテックス) Alessandro Moro(ライテックス) 関敏一(多摩川精機) 水上慎太郎(多摩川精機)</p> <p>4I3-2 15:15~ ソフトウェア制御のためのFPGAベースビジョンシステム ○古川友博(立命館大) 下ノ村和弘(立命館大) 金慧鐘(立命館大) 西岡靖貴(立命館大) 川村貞夫(立命館大)</p> <p>4I3-3 15:30~ 同軸系テキストチャ付距離画像センサの構築 ○内田裕己(中央大) 寺林賢司(静岡大) 梅田和昇(中央大)</p> <p>4I3-4 15:45~ LED照明を用いた全方位カメラ照明システムの開発 ○奥崎悟(公立はこだて未来大学) 鈴木昭二(公立はこだて未来大学)</p> <p>4I3-5 16:00~ ロボットハンドに適した超小型距離画像センサ ○岩崎一也(中央大) 寺林賢司(静岡大) 梅田和昇(中央大)</p> <p>4I3-6 16:15~ 実時間高フレームレートRGB-Dビジョン ○山本貴士(Hiroshima Univ.) 高皓(Hiroshima Univ.) 青山忠義(Hiroshima Univ.) 高木健(Hiroshima Univ.) 石井抱(Hiroshima Univ.)</p>	<p>4J3</p> <p>自己位置推定(3/3)</p> <p>三浦純(豊橋技科大)</p> <p>4J3-1 15:00~ 推定位置向上に関する研究 ○宇佐美進一(新潟大院) 三村宣治(新潟大)</p> <p>4J3-2 15:15~ WEB上の航空写真を用いた移動ロボットの自己位置推定 ○村松聡(電通大) 富沢哲雄(電通大) 松田啓明(電通大) 工藤俊亮(電通大) 末廣尚士(電通大)</p> <p>4J3-3 15:30~ 多種のセンサの適応的な統合と選択に基づく移動ロボットの自律走行 ○犀川裕一(Meiji Univ.) 森岡一幸(Meiji Univ.)</p> <p>4J3-4 15:45~ GPS及び画像場所認識を用いた複数観測値に基づく大域的自己位置推定システム ○齊藤隆仁(明大) 黒田洋司(明大)</p> <p>4J3-5 16:00~ Optical Flow OdometryおよびGPSを用いた不整地における自己位置推定 ○高橋佑弥(明治大学) 黒田洋司(明治大学)</p> <p>4J3-6 16:15~ 二つの傾斜センサを用いるロボットの対地移動状況把握 ○岡田徳次(新潟大) 手塚悟(新潟大) 三村宣治(新潟大) 和田博(ダブル技研(株)) 寺嶋一彦(豊橋技科大)</p> <p>4J3-7 16:30~ 直線抽出による魚眼カメラの相対姿勢の推定 ○賈漢超(鳥取大学) 李仕剛(鳥取大学)</p>	<p>4K3</p> <p>ヒューマノイド(3/3)</p> <p>森澤光晴(産総研)、菅原雄介(国士館大)</p> <p>4K3-1 15:00~ 直接教示を用いた複数ヒューマノイドロボットによる接触を伴う組手の振り付け手法 福谷友理(東大附属中等) ○宇野友季子(東大) 佐藤啓宏(東大) 池内克史(東大)</p> <p>4K3-2 15:15~ ヒューマノイドロボットの全身運動による毛筆書字 ○往下育磨(立命館大) 杉山正治(立命館大) 吉川恒夫(立命館大)</p> <p>4K3-3 15:30~ 力覚提示操作教示システムを用いる力の制御方法を含んだ多段可動機構操作の獲得 ○垣内洋平(東京大学) 津田敦史(東京大学) 野沢峻一(東京大学) 岡田慧(東京大学) 稲葉雅幸(東京大学)</p> <p>4K3-4 15:45~ ヒューマノイドによる効率的な3次元見かけモデル獲得のための次最適視点把持計画に基づく双腕持ち替え操作 ○津田敦史(東京大学) 垣内洋平(東京大学) 野沢峻一(東京大学) 岡田慧(東京大学) 稲葉雅幸(東京大学)</p> <p>4K3-5 16:00~ 探索型ヒューマノイドのための効率的なリーチング動作計画・実行手法 ○金広文男(産総研) 吉田英一(産総研) 横井一仁(産総研)</p> <p>4K3-6 16:15~ 人の全身姿勢からヒューマノイドの全身姿勢を入力するインタフェースの開発(その3) ○米倉健太(筑波大/AIST) 中岡慎一郎(AIST) 横井一仁(AIST/筑波大)</p> <p>4K3-7 16:30~ 経由姿勢に基づくヒューマノイドロボットの全身運動計画の高速化 ○ChangHyun Sung(名古屋大学) 香川高弘(名古屋大学) 宇野洋二(名古屋大学)</p> <p>4K3-8 16:45~ 人型ロボットの段階的経路計画に伴う小範囲干渉の局所的解消 ○清水康志(阪大) 杉原知道(阪大)</p>	<p>4L3</p> <p>OS:ロボット感動教育</p> <p>琴坂信哉(埼玉大学)</p> <p>4L3-1 15:00~ ロボットシステム実験・実習の取り組みについて ○磯貝正弘(愛知工科大) 坂口綱一(愛知工科大) 田宮直(愛知工科大)</p> <p>4L3-2 15:15~ PICマイコンを用いたメカトロニクス教育への効果の検討 ○武村泰範(NBU) 姫野倫明(NBU) 後藤幸大朗(NBU) 河野太輔(NBU) 横山宗幸(NBU)</p> <p>4L3-3 15:30~ 高大連携授業でのメカトロニクス教育とその効果 ○入部正継(阪電通大) 鄭聖熹(阪電通大) 寺嶋一彦(豊橋技科大)</p> <p>4L3-4 15:45~ 高専-豊橋技科大間における遠隔制御システムを用いた体験型授業の実施 ○柴田悠次(豊橋技科大) 松崎貴大(豊橋技科大) 美間康平(豊橋技科大) 今村孝(豊橋技科大) 三好孝典(豊橋技科大) 小山慎哉(函館高専) 大塚謙(仙台高専) 市村智康(小山高専) 沢村義人(木更津高専) 河合康典(石川高専) 川田昌克(舞鶴高専) 北川秀夫(岐阜高専) 兼重明宏(豊田高専) 内堀晃彦(宇部高専) 西山英治(熊本高専) 寺嶋一彦(豊橋技科大)</p> <p>4L3-5 16:00~ 家庭用ロボットの製作を通じたものづくり教育 ○前田貴信(佐世保工業高等専門学校)</p> <p>4L3-6 16:15~ ロボット教材の開発の要点 ○二井見博文(産業技術短大) 村井健介(産総研)</p> <p>4L3-7 16:30~ 研究教育支援設備RoboCityを用いた工学教育の試み ○石井和男(九工大) ナシリアアミール(九工大)</p>

9月20日(木)PM2

M室 (201室)	N室 (207室)	O室 (206室)
	<p>4N3</p> <p>認知発達ロボティクス 浅田稔(大阪大学)</p> <p>4N3-1 15:00~ 内発的動機づけによる自己から環境へ広がる認知と運動の相互発達 ○芝原俊樹(東大) 山田康智(東大) 國吉康夫(東大)</p> <p>4N3-2 15:15~ 脊椎動物の運動と脊髄神経系の初期発達に対する身体性の寄与の構成論的説明 ○山田康智(東大) 國吉康夫(東大)</p> <p>4N3-3 15:30~ 神経力学モデルを用いたロボットの道具身体化機構 ○山口雄紀(京都大学大学院) 信田春満(京都大学大学院) 西出俊(京都大学大学院) 奥乃博(京都大学大学院) 尾形哲也(早稲田大学)</p> <p>4N3-4 15:45~ 発達の模倣学習における神経力学モデルの段階的構造化と獲得プリミティブの解析 ○望月敬太(京都大学大学院) 信田春満(京都大学大学院) 西出俊(京都大学大学院) 奥乃博(京都大学大学院) 尾形哲也(早稲田大学)</p> <p>4N3-5 16:00~ プロアクティブ・リアクティブな行為とその自律的な切り替えの学習 ○村田真悟(早大) 並川淳(理研) 有江浩明(早大) 谷淳(KAIST) 菅野重樹(早大)</p> <p>4N3-6 16:15~ ノンパラメトリック予測に基づく複雑な構造をもつロボットに対する制御法 ○岡留有哉(大阪大) 中村泰(大阪大) 石黒浩(大阪大)</p> <p>4N3-7 16:30~ 時間軸変換を用いた多関節ロボットの省エネルギー周期運動生成 ○植村充典(阪大) 平井宏明(阪大) 宮崎文夫(阪大)</p> <p>4N3-8 16:45~ 力学的整合性を満たす運動パターンの獲得 ○宮崎哲郎(東工大) 岡田昌史(東工大)</p>	<p>4O3</p> <p>ロボットアーム 竹澤聡(道工大)、相山康道(筑波大学)</p> <p>4O3-1 15:00~ 関節の制約を考慮した冗長ロボットの躍度分解制御 ○但馬竜介((株)豊田中央研究所) 森平智久(トヨタ自動車(株))</p> <p>4O3-2 15:15~ UCM空間を用いた冗長マニピュレータの協調制御 ○東郷俊太(名古屋大学) 香川高弘(名古屋大学) 宇野洋二(名古屋大学)</p> <p>4O3-3 15:30~ 可操作度を考慮したマルチフィンガ・アームロボットのアドミッタンス及びインピーダンス制御 ○山田大輔(横国大) 真健(近畿大) 藪田哲郎(横国大)</p> <p>4O3-4 15:45~ 可動範囲を考慮した多自由度マニピュレータの動特性同定法 ○境野翔(埼玉大学) 辻俊明(埼玉大学)</p> <p>4O3-5 16:00~ 2リンクロボットアームの持ち上げ動作における特異姿勢の有用性の実験的検証 ○吉岡広樹(神戸大) 浦久保孝光(神戸大) 真下智昭(豊橋技科大) 万象隆(神戸大)</p> <p>4O3-6 16:15~ 張力精円を考慮したワイヤ懸垂型マニピュレータの張力制御 ○柴山晃真(中央大) 松本徹(中央大) 田村雄介(中央大) 大隅久(中央大)</p> <p>4O3-7 16:30~ 超音波モータを用いた生活支援用ロボットアームの開発 山下貴仁(豊技大) 真下智昭(豊技大) 武居直行(首都大) 寺嶋一彦(豊技大)</p>