

9月4日(水)AM

A室 (1-240)	B室 (1-220)	C室 (1-210)	D室 (1-209)
<p><b>1A1</b> OS:ロボット基礎講座(チュートリアル)</p> <p>松日楽信人(芝浦工大)</p> <p>1A1-01 10:00~</p>		<p><b>1C1</b> ヒューマノイド(開発・制御)(1/2)</p> <p>中村明生(電機大)</p> <p>1C1-01 10:00~ 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 Przemyslaw Kryczka(早大院) ○南重松行紀(早大院) 大谷拓也(早大院) 橋本健二(CNRS-College de France・早大) Egidio Falotico(Scuola Superiore Sant'Anna) Cecilia Laschi(Scuola Superiore Sant'Anna) Paolo Dario(Scuola Superiore Sant'Anna) Alain Berthoz(CNRS-College de France) 林憲玉(神奈川大・早大ヒューマノイド研) 高西淳夫(早大理工学術院・早大ヒューマノイド研)</p> <p>1C1-02 10:15~ 骨盤運動に着目した2足走行ロボットの開発 ○瓜生和寛(早大院) 大谷拓也(早大院) 八原昌亨(早大院) 飯塚晃弘(早大院) 濱元伸也(早大院) デステフマチュー(早大院) 橋本健二(早大) 保原浩明(産総研) 阪口正律(早大) 川上泰雄(早大) 林憲玉(神奈川大) 高西淳夫(早大)</p> <p>1C1-03 10:30~ 骨盤運動に着目した2足走行ロボットの開発 ○大谷拓也(早大院・JSPS) 飯塚晃弘(早大院) 八原昌亨(早大院) 瓜生和寛(早大院) 橋本健二(College de France・早大) 林憲玉(神奈川大・早大ヒューマノイド研) 高西淳夫(早大理工学術院・早大ヒューマノイド研)</p> <p>1C1-04 10:45~ 油圧式軽量高速2足歩行ロボットの設計製作 ○末若大輔(立命館大学) 米田知生(立命館大学) 高橋耕平(立命館大学) 玄相昊(立命館大学)</p> <p>1C1-05 11:00~ 全身大出力ヒューマノイドのための液冷ダブルモーターユニットを備えた二脚ロボットの設計と実装 ○中岡卓也(東大) 浦田順一(東大) 柚木崎創(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>1C1-06 11:15~ 等式・不等式制約条件付き逆運動学を用いたヒューマノイドロボットの全身運動制御システムの開発 ○森澤光晴(産総研) 金広文男(NEDO) 金子健二(産総研) 梶田秀司(産総研) 中岡慎一郎(産総研) 横井一仁(産総研)</p> <p>1C1-07 11:30~ インタラクションメッシュを用いたヒューマノイドロボットへの動作リターゲットング ○中岡慎一郎(産総研) 幸村琢(Univ. of Edinburgh)</p> <p>1C1-08 11:45~ 複雑度適合法による人型ロボットの大規模環境内長距離経路計画 清水康志(日産) ○杉原知道(阪大)</p>	<p><b>1D1</b> OS:身体性に基づく適応的運動機能の計測とモデル化</p> <p>近藤敏之(農工大)、太田順(東大)、千葉龍介(首都大)</p> <p>1D1-01 10:00~ 順動力学計算を用いた筋シナジーによる人の起立動作の生成 ○安琪(東大) 石川雄己(東大) 船戸徹郎(電通大) 青井伸也(京大) 岡敬之(東大) 山川博司(東大) 山下淳(東大) 浅間一(東大)</p> <p>1D1-02 10:15~ WSTA法によるヒト歩行リズムの位相応答曲線の推定 ○船戸徹郎(電通大・CREST) 山本雄基(同志社大) 青井伸也(京大) 富田望(京大) 今井真史(京大) 青柳富誌生(京大) 土屋和雄(京大・CREST)</p> <p>1D1-03 10:30~ 姿勢・歩行制御解明のための小脳傷害マウスによる変容解析 ○千葉龍介(首都大) 白石匠(東大) 高草木薫(旭川医大) 太田順(東大)</p> <p>1D1-04 10:45~ 身体性基盤に基づく没入型VRシステムを用いた幻肢痛リハビリシステムの構想 ○稲色哲也(NII/総研大) 大内田裕(東北大) 出江紳一(東北大) 浅間一(東大) 太田順(東大)</p> <p>1D1-05 11:00~ 身体運動に同期した単純聴覚刺激が運動主体感に与える影響の評価 ○松本倫実(東大) 濱崎峻資(東大) 前田貴記(慶應大) 加藤元一郎(慶應大) 山川博司(東大) 高草木薫(旭川医科大/東大) 山下淳(東大) 浅間一(東大)</p> <p>1D1-06 11:15~ 把持運動の負荷と事象関連脱同期の関係 ○中屋敷弘晟(農工大) 近藤敏之(農工大)</p>

9月4日(水)AM

E室 (1-208)	F室 (1-206)	G室 (1-205)	H室 (1-204)
<p><b>1E1</b> ウェアラブルデバイス</p> <p>高西淳夫(早大)</p> <p>1E1-01 10:00~ 装着型手首凹凸計測デバイスによる回内角度変化を許容する手形認識 ○福井類(東大) 渡邊匡彦(パナソニック(株)) 下坂正倫(東大) 佐藤知正(東大)</p> <p>1E1-02 10:15~ ブレイン・マシン・インタフェースに関する研究 ○銭智定(東京電機大) 石川潤(東京電機大)</p> <p>1E1-03 10:30~ 装着型力覚提示装置のための多層化ERゲルの評価 ○金森元成(富県大) 小柳健一(富県大) 本吉達郎(富県大) 大島徹(富県大) 柿沼康弘(慶応大) 安齊秀伸(藤倉化成) 桜井宏治(藤倉化成)</p> <p>1E1-04 10:45~ 角膜表面反射画像と環境画像を併用したキャリブレーションフリー視線計測手法 ○竹村憲太郎(東海大)</p> <p>1E1-05 11:00~ 人間形サキソフォン演奏ロボットの開発-可動腰部の設計・製作- ○吉田圭佑(早稲田大学院) 柏倉淳平(早稲田大学院) ピーターゼンクラウス(LP-Research) ソリスホルヘ(早大理工学術院・早大ヒューマノイド研究所・カールスタッド大学) ゼッカマッシミアノ(早大理工学術院・早大ヒューマノイド研究所) 高西淳夫(早大理工学術院・早大ヒューマノイド研究所)</p> <p>1E1-06 11:15~ 電動車イス操縦のための個人に適したNIRS課題の選定と評価 ○長田隆三(山梨大) 渡辺寛望(山梨大) 小谷信司(山梨大)</p> <p>1E1-07 11:30~ BMIによる重複肢体不自由者の移動支援を目指したP300の検出と解析 ○祢津伸一(山梨大学) 渡辺寛望(山梨大学) 小谷信司(山梨大学)</p> <p>1E1-08 11:45~ ロボットアーム制御における脳波によるマハラノビスの汎距離を用いた運動判別の提案 ○吉岡将孝(前橋工科大学) 吉川裕一郎(前橋工科大学) 上本和夫(前橋工科大学) 岡田有司(前橋工科大学) 鈴木俊活(前橋工科大学) 朱赤(前橋工科大学)</p>	<p><b>1F1</b> マイクロ・ナノ</p> <p>長澤純人(芝浦工大)</p> <p>1F1-01 10:00~ スルーホール接続による二重構造をもったマイクロソレノイドコイル ○伊藤翼(中央大学) 土肥徹次(中央大学)</p> <p>1F1-02 10:15~ 水溶性熱可塑性犠牲材を用いたPDMS微細流路作製プロセス ○池内真志(東大) 小谷田雄一郎(東大) 生田幸士(東大)</p> <p>1F1-03 10:30~ 光駆動マイクロロボットを用いた単一顕微鏡平面像からの3次元細胞機械特性計測 ○嶋田直矢(東大) 浅野剛次(名大) 池内真志(東大) 生田幸士(東大)</p> <p>1F1-04 10:45~ ナノ粒子修飾電極を用いた昆虫体液バイオ燃料電池の開発 ○庄司親(阪大) 秋山佳文(阪大) 鈴木将登(農工大) 中村暢文(農工大) 大野弘幸(農工大) 森島圭祐(阪大)</p> <p>1F1-05 11:00~ 局所エネルギー供給による反応拡散系の空間パターン制御インタフェース ○宮廻裕樹(東大 情理) 深山理(東大 情理) 満洲邦彦(東大 情理) 星野隆行(東大 情理)</p> <p>1F1-06 11:15~ 新概念細胞培養デバイスによる胚様体分化誘導の実証 ○安川あかね(東大) 西島拓弥(名大) 池内真志(東大) 生田幸士(東大)</p>	<p><b>1G1</b> 医療ロボット(1/2)</p> <p>正宗賢(東大)</p> <p>1G1-01 10:00~ 医療技能の技術化・デジタル化に基づく非侵襲超音波診断・治療統合システムの構築法 ○小泉憲裕(東大) 李東俊(東大) 月原弘之(東大) 東隆(東大) 野宮明(東大) 藤仲潔(産総研) 杉田直彦(東大) 本間之夫(東大) 松本洋一郎(東大) 光石衛(東大)</p> <p>1G1-02 10:15~ 結核の自動化に向けたデモンストレーション学習による巻き付け動作の軌道計画 ○長隆之(東京大学) 原田香奈子(東京大学) 杉田直彦(東京大学) 光石衛(東京大学)</p> <p>1G1-03 10:30~ 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) 佐藤純二郎(八戸工大)</p> <p>1G1-04 10:45~ 全身型患者シミュレータに関する研究 ○新堀亜衣(早大院) 塩塚拓也(早大院) 王春宝(早大院) ノノハ(早大院) 三浦祐作(早大院) 千原照永(早大院) 松岡俊典(早大院) 松永健太郎(早大院) 石井裕之(早大理工学研究所) 庄司聡(京都科学) 中江悠介(京都科学) 松岡紀之(京都科学) 高西淳夫(早大理工学術院・ヒューマノイド研)</p> <p>1G1-05 11:00~ 超音波画像上での計画に基づくパラレルリンク型ロボットによる微小気泡の動態制御 ○入澤佐智恵(農工大) 小野木真哉(農工大) ファントウアンフン(農工大) 夏目薫(農工大) 江田廉(農工大) 樹田晃司(農工大)</p> <p>1G1-06 11:15~ 歯科治療用自動ライトの研究 ○和泉信吾(工学院大学) 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) 榎宏太郎(昭和大学) 丹澤豪(昭和大学)</p> <p>1G1-07 11:30~ 胃X線透視検査用圧迫ソフトメカニズム ○岩村匡宏(岡山大) 鈴木康一(岡山大) 藤元修一(岡山大) 岡久雄(岡山大) 澁谷光一(岡山大) 藤見和幸(倉敷成人病健診センター, 岡山大) 米澤弥生(岡山大)</p> <p>1G1-08 11:45~ 顕微鏡下微細手術ロボットシステムにおける術具輪郭抽出と粒子フィルタによる術具のトラッキング ○田中真一(東大) 白榮民(東大) 原田香奈子(東大) 黒瀬優介(東大) 亀井雄矢(東大) 中富浩文(東大) 趙良繁雄(東京警察病院) 森田明夫(日医大) 杉田直彦(東大) 光石衛(東大)</p>	<p><b>1H1</b> 産業ロボット(1/2)</p> <p>吉見卓(芝浦工大)、野田哲男(三菱電機)</p> <p>1H1-01 10:00~ 二関節筋を再現する遊星歯車機構における等分配比の実現 ○佐藤雄一(長岡技大) 宮崎敏昌(長岡技大)</p> <p>1H1-02 10:15~ 二関節筋による出力方向を考慮したロボットアームの力制御 ○香川悠(長岡技科大) 宮崎敏昌(長岡技科大) 大石潔(長岡技科大)</p> <p>1H1-03 10:30~ 教示ポイントをを用いた産業用ロボットのための簡易教示技術 ○澤田有希子((株)安川電機) 関山友之((株)安川電機) 安藤慎悟((株)安川電機)</p> <p>1H1-04 10:45~ 冗長マニピュレータのトルク・角速度制限を考慮した高速な手先定速作業の動作計画 ○岡部弘佑(筑波大) 相山康道(筑波大)</p> <p>1H1-05 11:00~ 床点群自己位置同定技術を用いた自律移動搬送ロボットのシステム設計 ○川端裕基(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)) 木村真一(東京理科大学) 鶴山尚大(東京理科大学) 鳴海智博(東京理科大学)</p> <p>1H1-06 11:15~ 産業用ロボットの慣性乗積を考慮した軸間連成振動抑制制御法についての一検討 ○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>1H1-07 11:30~ 1次外乱オブザーバで推定する外カジャーク信号を用いた産業用ロボットのカンセンサレス接触検知 ○嶋田直樹(長岡技大) 吉岡崇(長岡技大) 大石潔(長岡技大) 宮崎敏昌(長岡技大) 横倉勇希(長岡技大)</p>

9月4日(水)AM

I室 (1-203)	J室 (1-202)	K室 (1-201)	L室 (6-101)
<p><b>1I1</b> サービスロボット(1/2)</p> <p>増田寛之(神奈川大)</p> <p>1I1-01 10:00~ ロボットアバタを用いた指差し行為の実装 ○黒田尚孝(大阪工大) 廣井富(大阪工大) 伊藤彰則(東北大)</p> <p>1I1-02 10:15~ 仮想環境における物体の長時間観察に基づく照明画像データベースを用いた照明条件の同定 ○萩原良信(NII) 稲色哲也(NII)</p> <p>1I1-03 10:30~ SS超音波によるリアルタイム3次元屋内測位システムを用いた移動ロボットの自律走行における測位精度 ○富塚大介(創価大) 鈴木彰真(創価大) 崔龍雲(創価大)</p> <p>1I1-04 10:45~ 生活支援のための環境分散センサ情報統合アーキテクチャ ○永田晃洋(九大) 長谷川勉(熊本高専) 表允哲(九大) 辻徳生(九大) 諸岡健一(九大) 倉爪亮(九大)</p> <p>1I1-05 11:00~ 自律移動ロボットの動的制約を考慮した3次元XY-T空間経路計画 ○西谷一平(慶大院) 松村哲哉(慶大院) 小澤真裕美(慶大院) 萬礼応(慶大院) 高橋正樹(慶應大)</p> <p>1I1-06 11:15~ オープンソースロボットソフトウェアを利用した移動案内ロボットの実現法およびクラウドブレインの提案 ○田中義丸(東大) 村瀬和都(東大) 垣内洋平(東大) 岡田慧(東大) 稲葉雅幸(東大)</p>	<p><b>1J1</b> レスキューロボット</p> <p>滝田好宏(防衛大)</p> <p>1J1-01 10:00~ ロボットシミュレータを用いた災害対応移動ロボット操縦訓練キットの開発 ○平井成興(千葉工大) 吉田智章(千葉工大) 野村緑(千葉工大)</p> <p>1J1-02 10:15~ 高所調査用ロボットシステムの開発 ○横井一仁(産総研) 加藤晋(産総研) 山野辺夏樹(産総研) 伊祐根(産総研) 森川泰(産総研) 尾暮拓也(産総研) 重見聡史(本田技術研究所) 松本隆志(本田技術研究所)</p> <p>1J1-03 10:30~ 環境構築型ロボット群のメカニズム ○岡崎慎也(八戸工業大学) 石橋晟人(八戸工業大学) 小田桐愛幸(八戸工業大学) 藤澤隆介(八戸工業大学)</p> <p>1J1-04 10:45~ 受動サブローラを有するクローラ型移動ロボットの角度拘束問題 ○鈴木木壮一郎(愛工大院) 長谷川慧(愛工大院) 浅井友将(愛工大) 奥川雅之(愛工大)</p> <p>1J1-05 11:00~ 三次元LRFデータの立体視による狭隘空間探索実験 ○藤原始史(岡大) 亀川哲志(岡大) 五福明夫(岡大) 杉原太郎(岡大)</p> <p>1J1-06 11:15~ ガンマカメラとサーモグラフィの三次元可視化のための地図生成システムの開発 ○吉田智章(千葉工大)</p>	<p><b>1K1</b> OS:人間機械協調(1/2)</p> <p>平田泰久(東北大)</p> <p>1K1-01 10:00~ 【招待講演】弾性表面波皮膚感覚ディスプレイ用振動子の駆動方法の改善 ○高崎正也(埼玉大) 多門良(埼玉大) 水野毅(埼玉大)</p> <p>1K1-02 10:15~ 1関節1筋電センサによる肘・肩二関節運動制御手法の提案 ○岡田有司(前工大) 朱赤(前工大) 山本多聞(前工大)</p> <p>1K1-03 10:30~ ブレーキ制御に基づくパッシブ型人間協調システムのための運動制御アルゴリズム ○齋田匡男(東北大) 戸崎祐樹(東北大) 平田泰久(東北大) 小菅一弘(東北大)</p> <p>1K1-04 10:45~ 電気-油圧駆動ロボットアーム間のパイラテラル制御におけるスケールゲインを用いた重量物操作 ○古谷峻干(埼玉大学) 高橋大樹(埼玉大学) 境野翔(埼玉大学) 辻俊明(埼玉大学)</p>	

M室 (6-401)	N室 (6-402)	O室 (1-263)	P室 (6-110)
	<p><b>1N1</b> OS:家政学とロボティクス</p> <p>小笠原司(NAIST)、稲葉雅幸(東大)</p> <p>1N1-01 10:00~ 家政学とロボティクスの融合をめざして ○小笠原司(奈良先端大) 稲葉雅幸(東京大学) 大竹美登利(東京学芸大)</p> <p>1N1-02 10:15~ 衣環境におけるライフスタイル創成のための生活創成支援学 ○岡田慧(東大) 大塚美智子(日本女子大学) 滝澤愛(相山女学園大学) 垣内洋平(東大) 山崎公俊(信州大学) 稲葉雅幸(東大)</p> <p>1N1-03 10:30~ 食生活支援ロボティクスと調理科学 ○岡田慧(東大) 岸田恵津(兵庫教育大学) 永田智子(兵庫教育大学) 垣内洋平(東大) 稲葉雅幸(東大)</p> <p>1N1-04 10:45~ 住環境学とロボティクス ○三浦純(豊橋技科大) 井上容子(奈良女子大) 長野和雄(奈良女子大) 光田恵(大同大)</p> <p>1N1-05 11:00~ 人のつながり支援とロボティクス技術 ○島田伸敬(立命館大学(立命大)) 倉持清美(東京学芸大学) 平野順子(東京家政大学短期大学部)</p> <p>1N1-06 11:15~ QoL向上のための人・ロボット協調とマネージメントの可能性 ○高松淳(奈良先端大) 竹村憲太郎(東海大) 小笠原司(奈良先端大) 工藤由貴子(横国大) 齋藤悦子(お茶大)</p> <p>1N1-07 11:30~ QoL向上のためのアノテーション付き地図を利用したモビリティ支援 浦辻勇輝(奈良先端大) ○竹村憲太郎(東海大) 高松淳(奈良先端大) 小笠原司(奈良先端大)</p> <p>1N1-08 11:45~ ロボットによる家事支援事例 - 家政学の観点からの評価へ向けて - ○垣内洋平(東京大学) 野沢峻一(東京大学) 山崎公俊(信州大学) 岡田慧(東京大学) 稲葉雅幸(東京大学)</p>		<p><b>1P1</b> DS:構成論的発達科学 —胎児からの発達原理の解明に基づく発達障害のシステムの理解— 浅田稔(阪大)</p> <p>1P1-01 10:00~ 構成論的発達科学 ○國吉康夫(東京大) 長井志江(大阪大) 小西行郎(同志社大) 明和政子(京都大) 熊谷晋一郎(東京大)</p> <p>1P1-02 10:20~ 【招待講演】自閉症スペクトラム障害の当事者研究 ○熊谷晋一郎(東京大学)</p> <p>1P1-03 10:40~ 【招待講演】周産期からの身体感覚と社会的認知の発達の関連性の解明に基づく障害理解 ○明和政子(京都大学・JST)</p> <p>1P1-04 11:00~ 社会的認知発達モデルとそれに基づく発達障害者支援システム構成論 ○長井志江(阪大)</p> <p>1P1-05 11:20~ 【招待講演】構成論的発達科学 ○小西行郎(同志社大学) 松田佳尚(同志社大学) 松石豊次郎(久留米大学) 小西郁生(京都大学) 秦利之(香川大学) 日下隆(香川大学) 諸隈誠一(九州大学) 三池輝久(兵庫県立リハビリテーション中央病院) 船曳康子(京都大学)</p> <p>1P1-06 11:40~ 胎児・新生児シミュレーションに基づく発達とその障害の原理解明にむけて ○國吉康夫(東京大)</p>

9月4日(水)AM

Q室 (1-109)

R室 (1-101)

S室 (1-102)

**1Q1**  
併設行事

**1R1**  
併設行事

**1S1**  
併設行事

A室 (1-240)	B室 (1-220)	C室 (1-210)	D室 (1-209)
<p><b>1A2</b> OS:NEDO生活支援ロボット実用化プロジェクト(1/2)</p> <p>比留川博久(AIST)、菅原淳(NEDO)</p> <p>1A2-01 13:00～ 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>1A2-02 13:15～ 屋外環境シミュレータによるビジョン安全センサの性能評価 ○角保志(産総研) 金奉根(産総研) 松本吉央(産総研)</p> <p>1A2-03 13:30～ 状態遷移(マルコフモデル)図に対応したPROH-SILソフトウェアの事例 ○丹羽邦幸(日本認証株式会社(JC)) 山田陽滋(名古屋大学)</p> <p>1A2-04 13:45～ 装着型ロボットのための創傷リスクに対する安全性評価試験方法の開発 山田陽滋(名古屋大学) ○吉田剣吾(名古屋大学) 石黒健次(名古屋大学) 秋山靖博(名古屋大学) 原進(名古屋大学) 岡本正吾(名古屋大学)</p> <p>1A2-05 14:00～ 生活支援ロボットの騒音試験方法の提案 ○池田博康(安衛研)</p>		<p><b>1C2</b> ヒューマノイド(開発・制御)(2/2)</p> <p>玄相昊(立命館大)</p> <p>1C2-01 13:00～ ハンド内蔵型レンジセンサの開発 ○金子健二(産総研) 植芝俊夫(産総研) 吉見隆(産総研) 河井良浩(産総研) 森澤光晴(産総研) 金広文男(NEDO) 横井一仁(産総研)</p> <p>1C2-03 13:30～ 衝撃吸収のための腱駆動足首剛性可変機構を備えた大出力脚による跳躍着地動作に関する研究 ○伊藤佳人(東大) 浦田順一(東大) 中西雄飛(東大) 岡田慧(東大) 稲葉雅幸(東大)</p> <p>1C2-04 13:45～ 液冷大出力関節駆動モジュールを利用する等身大ヒューマノイドSTAROの設計と実装 ○伊藤佳人(東大) 黒岩英則(東大) 浦田順一(東大) 中岡卓也(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>1C2-05 14:00～ iOS端末を用いたロボットパートナーの開発 ○坂田泰典(首都大) 久保田直行(首都大)</p> <p>1C2-06 14:15～ 停止動作を活用した描画運動におけるロボットの発達の模倣学習 ○望月敬太(京大) 西出俊(京大) 奥乃博(京大) 尾形哲也(早稲田大)</p> <p>1C2-07 14:30～ ヒューマノイドロボットの多点環境接触行動時における関節温度に基づく環境適応動作の実現 ○熊谷伊織(東大) 野沢峻一(東大) 垣内洋平(東大) 岡田慧(東大) 稲葉雅幸(東大)</p> <p>1C2-08 14:45～ 歯科患者ロボットの研究 高信英明(工学院大学) ○濱口翔太(工学院大学) 鈴木健司(工学院大学) 三浦宏文(工学院大学) 横宏太郎(昭和大学歯科病院) 宮崎芳和(昭和大学歯科病院) 丹澤豪(昭和大学歯科病院) 高本陽一(テムザック) 宮本賢一(テムザック) 高西淳夫(早稲田大学)</p>	<p><b>1D2</b> OS:国際熱核融合実験炉(ITER)における遠隔保守ロボット技術の進展</p> <p>角館聡(日本原子力研究開発機構)、松日楽信人(芝浦工大)</p> <p>1D2-01 13:00～ RSNPを利用した異種・複数ロボットによる新しい遠隔操作システムの提案 ○松日楽信人(芝浦工大) 石田真一(芝浦工大)</p> <p>1D2-02 13:15～ ITER(国際熱核融合実験炉)遠隔保守ロボットの技術開発の進展 ○角館 聡(日本原子力研究開発機構) 松日楽信人(芝浦工業大学)</p> <p>1D2-03 13:30～ ITER 遠隔保守における重量物ハンドリングと実時間表示用シミュレータ ○十倉征司((株)東芝) 田中淳也((株)東芝) 菅原淳(株)東芝) 小川秀樹((株)東芝) 丸山孝仁(原子力機構) 油谷篤志(原子力機構)</p> <p>1D2-04 13:45～ ITER保守ロボットの容器内自動組立て技術 ○小坂広(JAEA) 油谷篤志(JAEA) 丸山孝仁(JAEA) 野口悠人(JAEA) 武田信和(JAEA) 角館聡(JAEA)</p> <p>1D2-05 14:00～ 冷却配管の溶接・切断ツールの開発 ○油谷篤志(JAEA) 谷川尚(JAEA) 丸山孝仁(JAEA) 野口悠人(JAEA) 武田信和(JAEA) 角館聡(JAEA)</p> <p>1D2-06 14:15～ ITERフランクセット遠隔保守ロボットシステムへのシステムアナリシスの適用 ○重松宗一郎((株)東芝) 丸山孝仁(原子力機構) 油谷篤志(原子力機構) 武田信和(原子力機構) 角館聡(原子力機構)</p> <p>1D2-07 14:30～ ITERフランクセット遠隔保守システムのレスキューツールの開発 ○松蔭武士((株)東芝) 辻光一((株)東芝) 田中徹治((株)東芝) 十倉征司((株)東芝) 香月理絵((株)東芝) 丸山孝仁(原子力機構) 油谷篤志(原子力機構)</p> <p>1D2-08 14:45～ Irradiation Test Progress for the ITER Maintenance Robot ○野口悠人(JAEA) 安齋克則(JAEA) 小坂広(JAEA) 油谷篤志(JAEA) 梶澤稔(JAEA) 武田信和(JAEA) 角館聡(JAEA)</p>

9月4日(水)PM1

E室 (1-208)	F室 (1-206)	G室 (1-205)	H室 (1-204)
<p><b>1E2</b> ロボットビジョン (物体認識)(1/2)</p> <p>喜多泰代 (AIST)</p> <p>1E2-01 13:00~ 圧縮SLAMの研究: グローバル・ローカル画像解析による歪み回転シメトリの検出 ○福垣陽介(福井大学) 田中完爾(福井大学)</p> <p>1E2-02 13:15~ 圧縮SLAMの研究: 都市風景画像からの共通道標発見 ○猪口志祐人(福井大学) 田中完爾(福井大学) 安藤雅淑(福井大学)</p> <p>1E2-03 13:30~ 1msオートパン・チルト ○奥村光平(東大/JSPS) 横山恵子(NEC) 奥寛雅(東大) 石川正俊(東大)</p> <p>1E2-04 13:45~ 半自律配電作業ロボットにおけるボルトの画像認識 ○楊綱静(名城大) 飛田稔(名城大) 鈴木啓彦(名城大) 江本健吾(名城大) 辰野恭市(名城大)</p> <p>1E2-05 14:00~ RGB-D画像からのRandom Hough Forestsによる物体認識 ○豊吉政彦(奈良先端大/産総研) 山崎俊太郎(産総研) 加賀美聡(奈良先端大/産総研) 小笠原司(奈良先端大)</p>	<p><b>1F2</b> OS:生活構造化データに基づく生活デザイン</p> <p>西田佳史 (AIST)、松本吉央 (AIST)</p> <p>1F2-01 13:00~ ICFベースの地域地図を用いた社会参加駆動型リハビリテーション支援システム ○北村哲(東理大/産総研) 北村光司(産総研) 西田佳史(産総研) 栄健一郎(適寿リハビリテーション病院) 保田淳子(日本ノーリフト教会) 溝口博(東理大/産総研)</p> <p>1F2-02 13:15~ 生活データのICFコード化支援システムの開発と生活機能変化データベースの構築への応用 ○北村光司(産総研) 大野美喜子(産総研) 西田佳史(産総研)</p> <p>1F2-03 13:30~ 時空間情報を含む日常生活インシデント状況マイニング ○松永岳人(TUS/AIST) 北村光司(AIST) 西田佳史(AIST) 竹村裕(TUS)</p> <p>1F2-04 13:45~ 多機関に分散した生活データを用いた傷害リスク評価 ○明瀬英行(産総研&amp;東理大) 林幸子(国立成育医療研究センター) 小泉喜典(産総研&amp;東理大) 高野太刀雄(産総研) 大野美喜子(産総研) 西田佳史(産総研) 北村光司(産総研) 山中龍宏(緑園こどもクリニック&amp;産総研)</p> <p>1F2-05 14:00~ 支援機器開発のための生活機能モデルに基づく生活分析および効果・リスク評価の試み ○田中秀幸(産総研) 松本吉央(産総研)</p>	<p><b>1G2</b> 医療ロボット(2/2)</p> <p>小林英津子 (東大)</p> <p>1G2-01 13:00~ 高精度立体カメラ機構の小径化 ○三浦裕文(福島大大学院) 伏見雅英(福島大学) 高橋隆行(福島大学)</p> <p>1G2-02 13:15~ 全身型患者シミュレータに関する研究 ○三浦祐作(早大) 徳本光宏(早大) 王春宝(早大) ヨハン(早大) セッサルバト(早大) 千原照永(早大) 松岡優典(早大) 松永健太郎(早大) 石井裕之(早大理工学研究所) 庄司聡(京都科学) 松岡紀之(京都科学) 中江悠介(京都科学) 高西淳夫(早大理工学術院・ヒューマノイド研)</p> <p>1G2-03 13:30~ 脳外科手術シミュレータ用マイクロ剪刀モジュールによる切断感覚提示 ○井上祐人(東北大) 辻田哲平(東北大) 安孫子聡子(東北大) 姜欣(東北大) 内山勝(東北大) 近野敦(北大)</p> <p>1G2-04 13:45~ 空気圧駆動型超音波プローブ走査機構による手術支援ナビゲーションシステム ○吉田寿夫(TUAT) 小野木真哉(TUAT) 呉佳蔚(TUAT) 菅野悠樹(TUAT) 樹田晃司(TUAT)</p> <p>1G2-05 14:00~ 多自由度鉗子のカセンシングに適した構造 ○グエンファン クエト(東工大) 小俣透(東工大) 高山俊男(東工大)</p> <p>1G2-06 14:15~ 超音波診断装置による肝臓領域の自動走査制御系構築のための助間認識と助間走査 ○菅宮友莉奈(早大) 中橋龍(九大) 石井裕之(早大) アマルサフワン(早大) 斎藤明子(東京女子医大) 菅原基晃(姫路独協大) 仁木清美(東京都市大) 高西淳夫(早大・早大ヒューマノイド研究所)</p> <p>1G2-07 14:30~ 顕微鏡下脳神経外科手術支援用インテリジェント手台(iArmS®)の開発 ○中村悟(デンソー) 岡本淳(東京女子医大先端生命科学研) 高橋稔(デンソー) 奥田英樹(デンソー) 豊田和孝(デンソー) 池上達也(デンソー) 小山俊彦(デンソー) 村垣善浩(東京女子医大先端生命科学研) 伊関洋(東京女子医大先端生命科学研) 原洋助(信州大) 後藤哲哉(信州大) 本郷一博(信州大)</p> <p>1G2-08 14:45~ McKibben型人工筋肉を用いた筋肉の模擬に関する基礎的検討 ○洗津(東大) 安藤岳洋(東大) 小林英津子(東大) Sanghyun Joung(KNU) Il-Hyung Park(KNU) 佐久間一郎(東大)</p>	<p><b>1H2</b> 産業ロボット(2/2)</p> <p>大沼準治 (東芝)、吉田英一 (産総研)</p> <p>1H2-01 13:00~ オンライン掃引空間計算に基づくロボット教示 ○石井聡一(横国大) 前田雄介(横国大)</p> <p>1H2-02 13:15~ RLS法を用いたロボットパラメータのリアルタイム推定 ○穴山哲(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) 塚本晃史(平田機工株式会社)</p> <p>1H2-03 13:30~ 円形断面クローラを活用した狭隙部進入可能な移動機構 ○岡田聡(日立製作所) 多田隼建二郎(大阪大学)</p> <p>1H2-04 13:45~ 高難度の折り紙作品が実現でき直接教示の容易性を考慮したロボットの性能検証 ○宮本喬行(神戸大) 木原康之(京都大) 若山光男(神戸大) 横小路泰義(神戸大)</p> <p>1H2-05 14:00~ ワークスペース分割による2台のコマンド型マニピュレータの効率的な衝突回避手法 ○周嘉寧(筑波大学) 相山康道(筑波大学)</p>

9月4日(水)PM1

I室 (1-203)	J室 (1-202)	K室 (1-201)	L室 (6-101)
<p><b>1I2</b> サービスロボット(2/2)</p> <p>和田一義(首都大)</p> <p>1I2-01 13:00~ サービスロボットの有用性に関する考察と検証 ○橋本憲(芝浦工大(院)) 大島智也(芝浦工大) 小林永二(芝浦工大) 平塚優(芝浦工大) 山野達郎(芝浦工大) 吉見卓(芝浦工大) 竹内清明(タケロボ(株))</p> <p>1I2-02 13:15~ IRTホームアシスタントロボットによる掃除片付け作業シーケンスの PR2 による実現 ○古田悠貴(東京大学) 稲垣祐人(東京大学) 垣内洋平(東京大学) 岡田慧(東京大学) 稲葉雅幸(東京大学)</p> <p>1I2-03 13:30~ ユーザ個人の特徴キーワードの抽出と、それを用いたコミュニケーション支援システムの提案 ○野村駿(TMU) 熊沢陽実(TMU) 李海妍(トヨタ自動車株式会社) 下川原英理(TMU) 山口亨(TMU)</p> <p>1I2-04 13:45~ 双腕多指ロボットによる空中結びのためのスキル動作 ○五味知之(電通大) 片野良太(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>1I2-05 14:00~ SOMを用いた食器状態分類と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><b>1J2</b> OS:安心ロボティクス(1/2)</p> <p>上出寛子(阪大)、新妻実保子(中央大)</p> <p>1J2-01 13:00~ 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>1J2-02 13:15~ 街角におけるロボット周辺の混雑モデル 城所宏行(JSPS) 神田崇行(ATR) Drazen Brscic(ATR) ○塩見昌裕(ATR)</p> <p>1J2-03 13:30~ 【招待講演】「安心」なロボットに対する社会的な期待と課題 ○江間有沙(京都大学)</p> <p>1J2-04 13:45~ ロボットと動物との触れ合い活動前後における比較 和田一義(首都大) ○安藤亮太(首都大) 井上薫(首都大) 妹尾淳史(首都大) 笠松慶子(首都大) 木下正信(首都大)</p>	<p><b>1K2</b> OS:人間機械協調(2/2)</p> <p>平田泰久(東北大)</p> <p>1K2-01 13:00~ 自然減衰現象の模倣によるオーバーヘッドクレーンの位置収束及び振動抑制制御 ○倉林利行(慶応義塾大学) 村上俊之(慶応義塾大学)</p> <p>1K2-02 13:15~ 閉リンク機構を有する人体-デバイスモデルを用いた装着型支援システムの制御手法設計 ○皆川新太(東北大) 鈴木慎治(東北大) 平田泰久(東北大) 小菅一弘(東北大)</p> <p>1K2-03 13:30~ 歩行模擬動作提示時のfMRI計測予備実験 ○池田貴公(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>1K2-04 13:45~ 体幹と脚の運動に着目した慣性センサを用いた歩行類似遷移動作の実時間検出 ○齋木拓也(九大院) 山本元司(九大)</p> <p>1K2-05 14:00~ 柔らかさと堅さを両立させる冗長マニピュレータの適応UCM制御 ○中山学之(名工大) 藤本英雄(名工大)</p>	<p><b>1L2</b> OS:機構知</p> <p>武居直行(首都大)、石橋良太(首都大)、望山洋(筑波大)</p> <p>1L2-01 13:00~ 特異フリーにモード変化する非対称冗長駆動リニアDELTAロボットの運動学解析 ○原田孝(近畿大) 木野真人(近畿大院)</p> <p>1L2-02 13:15~ Load Sensitive Cable-Driven Force Magnification Mechanism ○フレンジイマルワイ(東工大) 高山俊男(東工大) 小俣透(東工大)</p> <p>1L2-03 13:30~ 管内走行を目的とした円筒状柔軟弾性クローラの設計 ○重本佳孝(龍谷大) 永瀬純也(龍谷大) 鈴木康一(岡山大) 嵯峨直彦(関西学院大)</p> <p>1L2-04 13:45~ 人体骨格に基づくロボットハンドの開発(第2報) ○二井見博文(産業技術短大)</p> <p>1L2-05 14:00~ 波浪推進システムを利用した小型自律ボートの開発と実験 寺尾裕(東海大) ○坂上憲光(東海大)</p> <p>1L2-06 14:15~ V字型SMA拮抗駆動系の機構と制御法 ○石橋良太(首都大) 小田隆彦(首都大) 田原健二(九大) 木野仁(福工大) 児島晃(首都大)</p> <p>1L2-07 14:30~ サーベイ:重力補償機構(荷重調整) ○武居直行(首都大)</p>

M室 (6-401)	N室 (6-402)	O室 (1-263)	P室 (6-110)
<p><b>1M2</b> OS:データ工学ロボティクス</p> <p>大野和則(東北大)、下坂正倫(東大)、山崎公俊(信州大)</p> <p>1M2-01 13:00~ 【基調講演】ロボットにビッグデータは必要か? ○白井良明(立命館大学)</p> <p>1M2-02 13:30~ 事前情報と画像中の空間的依存関係を利用した道路認識 ○入江清(千葉工大) 友納正裕(千葉工大) 杉山将(東工大)</p> <p>1M2-03 13:45~ オフィス内通路巡回時における距離画像のBag-of-Featuresを用いた机下に収納された椅子の認識 ○松本祥(筑波大) 原祥亮(筑波大) 坪内孝司(筑波大)</p> <p>1M2-04 14:00~ 全体形状の類似性評価に基づく無造作に置かれた布製品の把持位置選択 ○山崎公俊(信州大)</p> <p>1M2-05 14:15~ 片付けロボットのための属性情報を用いた物の置き場所の推定 ○高住裕紀(東北大) 大野和則(東北大) 田所諭(東北大)</p> <p>1M2-06 14:30~ 距離画像カメラを用いたカップ内の様々な透明度の液体の発見 ○本多史人(筑波大) 原祥亮(筑波大) 坪内孝司(筑波大) 大矢晃久(筑波大)</p>	<p><b>1N2</b> OS:ハプティクスとモーションコントロール</p> <p>大石潔(長岡技科大)、下野誠通(横国大)</p> <p>1N2-01 13:00~ 円弧型シャフトモータのロバストモーションコントロール ○下野誠通(横国大) 大村元紹(横国大) 浅井洋(横国大) 藤本康孝(横国大)</p> <p>1N2-02 13:15~ SiCインバータを用いたセンサレス高精細力制御 ○横倉勇希(長岡技科大) 大石潔(長岡技科大)</p> <p>1N2-03 13:30~ ロボットの外乱観測のための2慣性共振系における反作用仕事オブザーバ ○安部義隆(慶應大) 桂誠一郎(慶應大)</p> <p>1N2-04 13:45~ 異自由度バイラテラルシステムのための可操作度追従制御 ○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>1N2-05 14:00~ 教育のためのモーションコピーシステムにおける再現性と操作性の検討 ○小野山洋紀(慶應義塾大学) 桂誠一郎(慶應義塾大学)</p> <p>1N2-06 14:15~ 通信遅延下のバイラテラル制御における同時性の実現 ○西村聡史(慶應義塾大学) 桂誠一郎(慶應義塾大学)</p>		<p><b>1P2</b> DS:GCOE 認知脳理解に基づく未来工学創成</p> <p>長井志江(阪大)</p> <p>1P2-01 13:00~ 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>1P2-02 13:30~ 【招待講演】パネルディスカッション「認知システム学の未来」/司会:浅田稔 石黒浩(大阪大学) 不二門尚(大阪大学) 宇阪満里子(大阪大学) 佐倉統(東京大学) 藤井直敬(理化学研究所)</p> <p>1P2-03 14:30~ 大阪大学 未来戦略機構 認知脳システム学研究部門 ○浅田稔(阪大)</p>

9月4日(水)PM1

Q室 (1-109)

R室 (1-101)

S室 (1-102)

**1Q2**  
併設行事

**1R2**  
併設行事

**1S2**  
併設行事

A室 (1-240)	B室 (1-220)	C室 (1-210)	D室 (1-209)
<p><b>1A3</b> OS:NEDO生活支援ロボット実用化プロジェクト(2/2)</p> <p>比留川博久(AIST)、菅原淳(NEDO)</p> <p>1A3-01 15:30~ ISO/DIS 13482認証による装着型生活支援ロボットの安全性評価 ○鍋島厚太(CYBERDYNE) 河本浩明(筑波大学) 山海嘉之(筑波大学)</p> <p>1A3-02 15:45~ 移乗支援ロボット「ロボティックベッド®」の開発 ○塚田将平(パナソニック株式会社) 久米洋平(パナソニック株式会社) 河上日出生(パナソニック株式会社) 中村美緒(国立障害者リハビリテーションセンター) 硯川潤(国立障害者リハビリテーションセンター) 井上剛伸(国立障害者リハビリテーションセンター)</p> <p>1A3-03 16:00~ 配送センターにおける高速AGVの安全技術開発 ○窪田耕児(ダイフク) 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)</p> <p>1A3-04 16:15~ 搭乗型移動ロボットへの搭載を想定した3Dレーザ測域センサの開発 ○猪俣宏明(日本信号) 川崎栄嗣(日本信号) 安藤充宏(アイシン精機) 村田記一(オプテックス) 松本哲明(ウィッツ) 戸田健吾(千葉工大) 小太刀崇(千葉工大)</p> <p>1A3-05 16:30~ 搭乗型移動ロボットのための移動リスク低減アルゴリズム ○小太刀崇(千葉工大) 戸田健吾(千葉工大) 落合博敏(アイシン精機(株)) 清水正晴(千葉工大) 大和秀彰(千葉工大) 安藤充宏(アイシン精機(株)) 古田貴之(千葉工大)</p> <p>1A3-06 16:45~ 搭乗型生活支援ロボットのリスク低減方策について ○栗山龍起(IDEC) 大杉典史(IDEC) 増田英介(IDEC) 土肥正男(IDEC)</p>		<p><b>1C3</b> ヒューマノイド(応用)</p> <p>中岡慎一郎(AIST)</p> <p>1C3-01 15:30~ モータ温度予測を用いたヒューマノイドの全身負荷分散調節/バランス制御 ○野田晋太郎(東大) 垣内洋平(東大) 野沢峻一(東大) 室岡雅樹(東大) 岡田慧(東大) 稲葉雅幸(東大)</p> <p>1C3-02 15:45~ 目標手先力更新に基づくヒューマノイド全身バランス制御法と大型重量物ピボット運搬への応用 ○室岡雅樹(東大) 野沢峻一(東大) 野田晋太郎(東大) 岡田慧(東大) 稲葉雅幸(東大)</p> <p>1C3-03 16:00~ ヒューマノイドロボットの杖を用いた歩行制御 ○小林泰介(名大) 傍嶋将文(名大) 関山浩介(名大) 福田敏男(名城大)</p> <p>1C3-04 16:15~ ヒューマノイドロボットのスローイング動作の生成と修正 ○後藤謙治(名大) Changhyun Sung(名大) 香川高弘(名大) 宇野洋二(名大)</p> <p>1C3-05 16:30~ 人型ロボットのインタラクティブ動作設計における干渉の自動解決 ○松本恭典(阪大) 杉原知道(阪大)</p> <p>1C3-06 16:45~ 笑い方策を利用した2足ヒューマノイドロボットによる人間の笑い誘発と心理状態への積極的な働きかけ ○岸 竜弘(早大院・JSPS) 遠藤信綱(阪大) 大谷拓也(早大院) Sarah Cosentino(早大院) 野澤隆司(自白大) Massimiliano Zecca(早大理工学術院・早大ヒューマノイド研) 橋本健二(Collège de France) 高西淳夫(早大理工学術院・早大ヒューマノイド研)</p> <p>1C3-07 17:00~ 階層化した接触状態遷移グラフを用いたヒューマノイドの物体操作・脚腕協調移動の記述実行法 ○野沢峻一(東大) 室岡雅樹(東大) 野田晋太郎(東大) 垣内洋平(東大) 岡田慧(東大) 稲葉雅幸(東大)</p> <p>1C3-08 17:15~ GazeboとOpenRTM-ROS総合運用による ロボットシミュレーション環境の構築 ○垣内洋平(東京大学) 室岡雅樹(東京大学) 野田晋太郎(東京大学) 中岡卓也(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>1C3-09 17:30~ モータ温度を考慮したヒューマノイドロボットの歩行制御に関する検討 ○福田大輝(千葉工業大学) 林原靖男(千葉工業大学)</p> <p>1C3-10 17:45~ 人のダンスモーションデータからの足接地状態認識に基づくヒューマノイド動作実現 ○小島邦生(東大) 野沢峻一(東大) 岡田慧(東大) 稲葉雅幸(東大)</p>	<p><b>1D3</b> ヘリコプタ・飛行ロボット</p> <p>平井成興(千葉工大)</p> <p>1D3-01 15:30~ 4ロータ小型ヘリの浮遊体定位置制御アルゴリズムの開発 ○本多秀一(富山大) 戸田英樹(富山大) 木谷光来(富山大) チャビゲンツィ(富山大)</p> <p>1D3-02 15:45~ 電動バグライダーの自律制御と情報収集フライト実験 ○伊藤唯(UEC) 田中基康(UEC) 田中一男(UEC)</p> <p>1D3-03 16:00~ 地上局とケーブルでつながれたヘリコプターのケーブル長の制御に関する研究 ○野口博貴(阪市大院) 今津篤志(阪市大)</p> <p>1D3-04 16:15~ クアッドヘリコプタの入出力線形化による追従制御と壁も天井も自由に走行できる空陸両用飛行ロボットの開発 ○高橋七奈(名工大) 山下修平(名工大) 山田学(名工大)</p> <p>1D3-05 16:30~ 限定極配置法を利用したヘリコプタの飛行制御 ○菅原康徳(芝浦工業大学) 島田明(芝浦工業大学)</p> <p>1D3-06 16:45~ 投下機構及びSLAM機能を有する4軸飛行ロボットの無線インフラのない環境における活躍を目的とした地図作成およびネットワーク構築の実現 ○趙漢居(東京大学大学院) 川崎宏治(東京大学大学院) 垣内洋平(東京大学大学院) 岡田慧(東京大学大学院) 稲葉雅幸(東京大学大学院)</p> <p>1D3-07 17:00~ 一モータ駆動同軸二重反転機構を用いたTrirotor型UAVの開発 ○滝田好宏(防衛大) 小林和弘(防衛大) 大川真弥(防衛大) 伊達央(防衛大)</p>

E室 (1-208)	F室 (1-206)	G室 (1-205)	H室 (1-204)
<p><b>1E3</b> ロボットビジョン (物体認識)/2/2)</p> <p>奥寛雅(東大)</p> <p>1E3-01 15:30～ 衣類ハンドリングのための可変形状モデルを核とした全体戦略 ○喜多泰代(産総研) 金広文男(産総研) 植之俊夫(産総研) 喜多伸之(産総研)</p> <p>1E3-02 15:45～ 熟度判定に基づくブルーベリー収穫ロボットの果実着生方向認識とアプローチ法 ○國芳集平(農工大) 水内郁夫(農工大) 萩原勲(農工大) 車敬愛(農工大)</p> <p>1E3-03 16:00～ 三次元LIDARを用いた着座状態にある人物の検出 ○菊地博(防衛大) 伊達史(防衛大) 大川真弥(防衛大) 滝田好宏(防衛大) 小林和弘(防衛大)</p> <p>1E3-04 16:15～ 可動ミラーを用いた全周走査高速視線制御ユニットの提案 ○小林鉦石(東京大学) 奥寛雅(東京大学) 石川正俊(東京大学)</p> <p>1E3-05 16:30～ 日用品モデルデータベースと深度センサを用いた円筒面を含む物体の把持および運搬作業の実現 ○新良貴陽平(都市大) 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) 山野辺夏樹(産総研) 中村晃(産総研) 辻徳生(九大)</p>	<p><b>1F3</b> OS:デジタルヒューマン</p> <p>堀俊夫(AIST)</p> <p>1F3-01 15:30～ 形状からの行動予測を可能にする行動幾何データベース 加唐寛征(産総研 &amp; 東理大) ○西田佳史(産総研) 溝口博(東理大)</p> <p>1F3-02 15:45～ 事故データベースを用いたリスク予見支援のための状況構造の要約可視化手法 ○平田晃久(東理大/産総研) 北村光司(産総研) 西田佳史(産総研) 本村陽一(産総研) 溝口博(東理大/産総研)</p> <p>1F3-03 16:00～ 製品の安全設計支援のための社会・生活・生体次元を扱う傷害シミュレーション ○小泉喜典(東理大 &amp; JSPS&amp;産総研) 西田佳史(産総研) 宮崎祐介(東工大) 岩瀬博太郎(千葉大) 高野太刀雄(産総研) 明瀬英行(東理大 &amp; 産総研) 溝口博(東理大 &amp; 産総研)</p> <p>1F3-04 16:15～ LRFを用いた複数移動体の隠れと接近に頑健な追跡手法 ○畑尾直孝(産総研/JST CREST) 鮫島一平(奈良先端大/産総研) 加賀美聡(産総研)</p>	<p><b>1G3</b> ソーシャルロボット</p> <p>稲邑哲也(NII)</p> <p>1G3-01 15:30～ ロボットを社会に実装していくイノベーションに取り組むエンジニア育成を目指す社会実装プロジェクト ○多羅尾進(東京高専) 浅野敬一(東京高専) 北越大輔(東京高専) 佐藤知正(東京大学, 東京高専)</p> <p>1G3-02 15:45～ 手すりを移動するコミュニケーションロボット ○廣井富(大阪工大) 黒田尚孝(大阪工大) 藤原祐磨(大阪工大) 戸塚典子(東北大) 伊藤彰則(東北大)</p> <p>1G3-03 16:00～ 対話ロボットを利用したセルフモニタリングのための食事行動予測による摂取カロリー記録支援 ○石黒景亮(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>1G3-04 16:15～ 視覚と触覚によるロボットからヒトへの物体受け渡し ○猪飼拓哉(Nagoya Univ.) 神谷翔太(Nagoya Univ.) 大岡昌博(Nagoya Univ.)</p> <p>1G3-05 16:30～ 理科室で子どもたちの好奇心向上に寄与するロボット ○塩見昌裕(ATR) 神田崇行(ATR) 石井カルロス寿憲(ATR) 小泉智史(ATR) 萩田紀博(ATR)</p> <p>1G3-06 16:45～ 人と対話するロボットのための会話開始行動モデル 石超(ATR, 大阪大学) ○塩見昌裕(ATR) 嶋田倫博(ATR) 神田崇行(ATR) 石黒浩(大阪大学, ATR) 萩田紀博(ATR)</p> <p>1G3-07 17:00～ 街角の歩行者にチャランを配るロボット 石超(ATR, 大阪大学) ○塩見昌裕(ATR) Christian Smith (Royal Institute of Technology) 神田崇行(ATR) 石黒浩(ATR, 大阪大学)</p> <p>1G3-08 17:15～ 軽微な失敗時におけるロボットの視線がもたらす印象変化 ○塩見昌裕(ATR) 中川佳弥子(ATR) 萩田紀博(ATR)</p> <p>1G3-09 17:30～ 高齢者の知識を蓄積して利用できる対話型ロボットのための遠隔操作システム 和田佳苗(ATR, 大阪大学) Dylan F. Glas(ATR) ○塩見昌裕(ATR) 神田崇行(ATR) 石黒浩(大阪大学, ATR) 萩田紀博(ATR)</p> <p>1G3-10 17:45～ 商業施設で来店情報に基づいた対話を行うロボット Dylan F. Glas(ATR) 和田佳苗(ATR, 大阪大学) ○塩見昌裕(ATR) 神田崇行(ATR) 石黒浩(大阪大学, ATR) 萩田紀博(ATR)</p>	<p><b>1H3</b> 屋外作業・建築ロボット</p> <p>坪内孝司(筑波大)</p> <p>1H3-01 15:30～ 放射線環境下における建設機械の自動運転システム ○黒沼出(鹿島建設(株)) 浜本研一(鹿島建設(株)) 大塩真(鹿島建設(株)) 片村立太(鹿島建設(株)) 三浦悟(鹿島建設(株)) 加賀美聡(産業技術総合研究所) Simon Thompson(産業技術総合研究所)</p> <p>1H3-02 15:45～ 伐倒モニタリングタテタテ TENRYU II IIIの構想と開発 ○松尾雄希(早大理工) 白井裕子(早大理工) 菅野重樹(早大理工)</p> <p>1H3-03 16:00～ 倒壊ポータルモニタリングタテタテTATSUMIの構想と開発 ○飯塚隆真(早大理工) 白井裕子(早大理工) 菅野重樹(早大理工)</p> <p>1H3-04 16:15～ 自律移動型環境モニタリングロボットの開発 ○田中克明(早稲田大学院) 石井裕之(早稲田大学理工学研究所) 木下新一(早稲田大学院) 石青(早稲田大学院) 杉田光(早稲田大学院) 岡林誠士(早稲田大学文学学術院) 菅原雄介(国士館大学理工学部) 高西淳夫(早稲田大学理工学術院・ヒューマンノイド研究所)</p> <p>1H3-05 16:30～ フースト純油圧ハイブリッドによるサーボショベルの提案 ○玄相昊(立命館大学) 野田史男(立命館大学) 井上皓平(立命館大学) 米田知生(立命館大学)</p> <p>1H3-06 16:45～ 油圧ショベルの力制御と零化空間を利用したオペレータ操作 ○井上皓平(立命館大学) 米田知生(立命館大学) 前原太平(立命館大学) 玄 相昊(立命館大学)</p> <p>1H3-07 17:00～ 負荷変化率を用いた操作入力の無効化による双腕引き剥がし作業の安全性向上 ○亀崎允啓(早大) 島田洋介(早大) 岩田浩康(早大) 菅野重樹(早大)</p> <p>1H3-08 17:15～ 送電線用自動点検の開発に関する基礎研究 ○林原健人(函館高専) 浜克己(函館高専) 中村尚彦(函館高専) 岩崎准一(北電)</p>

I室 (1-203)	J室 (1-202)	K室 (1-201)	L室 (6-101)
<b>1I3</b> 家庭用ロボット  山崎公俊(信州大)  1I3-01 15:30~ 低コストカメラによるクローラーロボットの軌道追従制御 ○駒米光太郎(山形大学) Rivas Ernesto(山形大学) 水戸部和久(山形大学)  1I3-02 15:45~ サービスロボットによる物体探索のための特定物体の色相情報を用いた候補位置推定 ○藤原智(創価大) 水地良明(創価大) 萩原良信(NII) 崔龍雲(創価大)  1I3-03 16:00~ サービスロボットの運搬作業時におけるリグレッサを用いた未知荷重への適応と外力に対するなじみの両立 ○柴場大典(富山大) 関本昌敏(富山大) 木村弘之(富山大)  1I3-04 16:15~ 超音波モータを用いた安全性の高いロボットアームの開発 ○山下貴仁(豊技大) 真下智昭(豊技大) 寺嶋一彦(豊技大)  1I3-05 16:30~ 環境データを自動獲得するロボットを用いた携帯情報端末による 物品操作・運搬行動タスクの実現 ○村瀬和都(東京大学) 三喜田浩行(東京大学) 垣内洋平(東京大学) 岡田慧(東京大学) 稲葉雅幸(東京大学)  1I3-06 16:45~ リチウムイオン電池の高効率無線充電に関する基礎検討 橋本駿(中央大学) ○中村壮亮(中央大学) 橋本秀紀(中央大学)	<b>1J3</b> OS:安心ロボティクス(2/2)  上出寛子(阪大)、新妻実保子(中央大)  1J3-01 15:30~ Kinematic Analysis for the Development of Human-Safe Robot Behavior using a Sensor Suit ○Gustavo Alfonso Garcia Ricardez (NAIST) Phawat Lertariyasakchai (Kasetsart University) Akihiko Yamaguchi (NAIST) Jun Takamatsu (NAIST) Tsukasa Ogasawara (NAIST)  1J3-02 15:45~ ロボットの人間性と安心感 ○上出寛子(阪大) フレデリケアイセル (Bielefeld Univ.) 新井健生(阪大)  1J3-03 16:00~ ディペンダブルロボット車両の 自律走行拡張のための通信システム ○藤原清司(産総研) BIGGS Geoffrey(産総研) 花井亮(産総研) 穴田啓樹(キャッツ)  1J3-04 16:15~ 【招待講演】心を持つロボットと安心されるロボット ○小山虎(大阪大学)	<b>1K3</b> 二足歩行ロボット  山北昌毅(東工大)  1K3-01 15:30~ 人間並みのドア通過速度を目指す2 足歩行パターン生成 ○梶田秀司(産総研) 森澤光晴(産総研) 阪口健(産総研) 中岡慎一郎(産総研) 金子健二(産総研) 横井一仁(産総研)  1K3-02 15:45~ 階段昇降可能な無動力油圧循環システムを有する大腿義足 ○ロードマイウツィサート(東海大学) 小金澤鋼一(東海大学)  1K3-03 16:00~ 二足歩行ロボットの目標軌道修正と着位置制御による最大出力許容集合の変形 ○山本江(名大)  1K3-04 16:15~ 揺動質量を用いた高速リミットサイクル歩行ロボットの開発 ○林映光(東工大) 花澤雄太(九工大) 山北昌毅(東工大) 浅野文彦(北陸先端大)  1K3-05 16:30~ 速度フィードバックを含む二段階相補フィルタによる二脚ロボットのデッドレコニング ○舂屋賢(阪大) 杉原知道(阪大)  1K3-06 16:45~ リミットサイクル歩行の不整地踏破性能の向上を目指した支持脚運動に協調する遊脚運動制御 ○花澤雄太(九工大) 坂井伸郎(九工大) 小森望充(九工大)  1K3-07 17:00~ ヒューマノイドロボットのステップングを含む入力動作における転倒回避手法 ○築地原里樹(奈良先端大) 山口明彦(奈良先端大) 高松淳(奈良先端大) 小笠原司(奈良先端大)  1K3-08 17:15~ 動的2脚移動における状態遷移の2次元解析 ○妹尾拓(東大) 石川正俊(東大)	<b>1L3</b> OS:空間知  和田一義(首都大)、新妻実保子(中央大)  1L3-01 15:30~ 単身高齢者と地域をつなぐ福祉社会の後押し支援システムモデルの検証 津田裕也(桐蔭横浜大) 持田信二郎(桐蔭横浜大) 福祉・次世代育成部高齢福祉課(神奈川県) ○森下武志(桐蔭横浜大)  1L3-02 15:45~ ベルソナによるユーザモデルとセンサネットワークによるユーザの振舞いモデルのサービスロボットへの適用 ○秋本芳伸(首都大) 下川原英理(首都大) 藤本泰成(首都大) 山口亨(首都大)  1L3-03 16:00~ ZigBee加速度センサネットワークを用いた日常生活の基本動作の推定 ○金子哲也(首都大) 下川原英理(首都大) 藤本泰成(首都大) 山口亨(首都大)  1L3-04 16:15~ 家庭内におけるロボットを用いた運動支援システム ○成悦(首都大) 下川原英理(首都大) 藤本泰成(首都大) 山口亨(首都大)  1L3-05 16:30~ 未知物体把持における直接的な知覚感覚増田寛之(神奈川大) ○牧野慎一郎(神奈川大) 林憲玉(神奈川大)  1L3-06 16:45~ 様々なモビリティロボットに対応するRTコンポーネントを用いたシステムの構築 ○三ツ村翔多(首都大) 田中航平(首都大) 藤本泰成(首都大) 山口亨(首都大) 下川原英理(首都大)  1L3-07 17:00~ RTルームデモシステムの住環境RTリビングラボ化 ○関山守(産総研) 梶谷勇(産総研) 阪口健(産総研) 鍛冶良作(産総研) 神徳徹雄(産総研) 谷川民生(産総研)

M室 (6-401)	N室 (6-402)	O室 (1-263)	P室 (6-110)
<p><b>1M3</b> ロボットアーム</p> <p>滝康嘉(テクノ・シュタット)</p> <p>1M3-01 15:30~ 作業座標繰返し学習制御によるアーム本体部障害物接触時の手先作業精度の向上 ○長橋光之(富山大学) 関本昌紘(富山大学)</p> <p>1M3-02 15:45~ トルク伝達に弾性要素を有するロボットアームの共振運動制御 ○尾前達郎(立命大) 植村充典(阪大) 松阪憲人(立命大) 川村貞夫(立命大)</p> <p>1M3-03 16:00~ 平行リンクマニピュレータによるヨーヨートリックの実現 ○根本琢磨(TDU) 野口裕太(TDU) 岩瀬将美(TDU)</p> <p>1M3-04 16:15~ 関節部にアクチュエータを用いない二自由度アーム構造 ○岡正人(近畿大学) 田中幹也(山口大学)</p> <p>1M3-05 16:30~ 固定ばねと可変弾性機構を用いた重力作用時の多関節ロボット共振運動制御 ○松阪憲人(立命館大) 植村充典(阪大) 河村晃宏(立命館大) 川村貞夫(立命館大)</p> <p>1M3-06 16:45~ CPFSアルゴリズムに基づくマニピュレータの障害物回避 ○佐藤圭祐(富山高等専門学校(富山高専)) 田島遼太郎(富山高等専門学校専攻科(富山高専専攻科)) 柴野雅芳(富山高専専攻科(富山高専専攻科)) 杉森雄平((株)コーセル)</p> <p>1M3-07 17:00~ 干渉ワイヤ駆動型多関節アームの開発 ○堀米篤史(東工大) 山田浩也(東工大) 広瀬茂男(ハイボット) 遠藤玄(東工大) 福島文彦(東工大)</p> <p>1M3-08 17:15~ ヘビ型ロボットの首持上げ高さ最大化手法の提案 ○古村博隆(東工大) 山田浩也(東工大) 遠藤玄(東工大) 福島文彦(東工大)</p> <p>1M3-09 17:30~ 繰り直し計算によるマニピュレータの速度解析法 ○園田隆(九工大) 石井和男(九工大)</p>	<p><b>1N3</b> センシング</p> <p>大野和則(東北大)</p> <p>1N3-01 15:30~ 静電容量の変化を使用した円環型トルクセンサ ○佐伯和司((株)ワコーテック) 西沖暢久((株)ワコーテック) 江良聡((株)ワコー) 岡田和廣((株)ワコー)</p> <p>1N3-02 15:45~ 放送用カメラの姿勢と位置を計測するハイブリッドセンサーの高精度化/小型化に関する一検討 ○加藤大一郎(NES) 武藤一利(NES) 三ツ峰秀樹(NHK技研) 岡本浩幸(ライテックス) Moro Alessandro(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>1N3-03 16:00~ センサ情報空間からロボット動作空間への逆変換を用いた未知領域発見アルゴリズムの提案 ○森澤冬馬(東京農工大学工学部) 水内郁夫(東京農工大学工学部)</p> <p>1N3-04 16:15~ ワイドレンジ水晶荷重センサによる生体信号計測 ○室崎裕一(名大) 市川明彦(名城大) 新井史人(名大)</p> <p>1N3-05 16:30~ 犬視点映像からの動作認識 ○岩下友美(九大) 高嶺朝理(九大) リュウマイケル(ジェット推進研) 倉爪亮(九大)</p> <p>1N3-06 16:45~ 回転式揺動機構の3DLRFの開発および精度評価 ○藤野雄介(明治大) 清水尚吾(明治大) 黒田洋司(明治大)</p> <p>1N3-07 17:00~ 3次元GISに統合可能な埋設下水管の形状計測 ○新井智博(東北大) 大野和則(東北大) 田所諭(東北大) 宮崎幸(積水化学) 上道司(積水化学) 小阪健次(アスコ) 番上勝久(アスコ)</p> <p>1N3-08 17:15~ 角膜イメージング法を用いた校正無し注視点推定 ○中澤篤志(京大・JSTさきがけ) ニチケケクリスティアン(京大)</p>	<p><b>1O3</b> OS:水中ロボット(1/2)</p> <p>川村貞夫(立命館大)、坂上憲光(東海大)</p> <p>1O3-01 15:30~ 【招待講演】自律型海中探査機の開発と要素技術への取組み ○石橋正二郎((独)海洋研究開発機構)</p> <p>1O3-02 16:15~ 海底ゴミ回収装置の機構検討 ○平林丈嗣(港空研) 白井一洋(港空研) 吉江宗生(港空研)</p> <p>1O3-03 16:30~ 直立浮上式防波堤の下部鋼管計測装置の開発 ○田中敏成(港空研) 平林丈嗣(港空研) 白井一洋(港空研) 松本さゆり(港空研) 吉江宗生(港空研) 河崎尚弘(神戸技調) 竹田晃(神戸技調) 水谷雅裕(神戸技調)</p> <p>1O3-04 16:45~ 金属ベローズを用いた体積変化型浮力調整装置による水深制御 ○渋谷恒司(龍谷大) 岸本孝浩(龍谷大) 吉井星(龍谷大)</p> <p>1O3-05 17:00~ 水中グリッパロボットの作業効率化を図る半自動化システムの開発 石津謙生(立命館大) ○中山治樹(立命館大) 福島勇貴(立命館大) 上田智裕(立命館大) 坂上憲光(東海大) 柴田瑞穂(近畿大) 川村貞夫(立命館大) 三井厚司(応用地質) 松田慎思(応用地質)</p> <p>1O3-06 17:15~ 効率的な海洋調査に用いる高機動AUVの開発 ○増田殊大(NIT) 滝田謙介(NIT)</p>	<p><b>1P3</b> DS:構成的発達科学 —神経ダイナミクスから社会的相互作用へ至る過程の理解と構築—</p> <p>國吉康夫(東大)</p> <p>1P3-01 15:30~ 特別推進研究「神経ダイナミクスから社会的相互作用に至る過程の理解と構築による構成的発達科学」の概要 ○浅田稔(阪大)</p> <p>1P3-02 15:45~ 【招待講演】社会脳ネットワークにおける2つの経路 高橋英之(大阪大学) 守田知代(大阪大学) ○内藤栄一(情報通信研究機構)</p> <p>1P3-03 16:00~ 乳幼児の自己認知の発達とそれを支える養育者の心の知覚 ○長井志江(阪大) 宮崎美智子(大妻女子大) 高橋英之(阪大)</p> <p>1P3-04 16:15~ 乳児期の触覚優位性を利用した複数感覚情報の統合による情動分化モデル ○堀井隆夫(大阪大学) 長井志江(大阪大学) 浅田稔(大阪大学)</p> <p>1P3-05 16:30~ 創発的な身体運動の発生と社会的相互作用の内部メカニズムへの理解に向けた脳発達シミュレーション ○荻野正樹(関西大学) 森裕紀(阪大) 浅田稔(阪大)</p> <p>1P3-06 16:45~ 協調タスクによる記号的コミュニケーションシステムの創発シミュレーション ○河野圭祐(阪大) 森裕紀(阪大) 浅田稔(阪大)</p> <p>1P3-07 17:00~ 「神経ダイナミクスから社会的相互作用に至る過程の理解と構築による構成的発達科学」のためのロボットプラットフォームの開発 ○石原尚(阪大工学研究科) 笹本勇輝(阪大工学研究科) 遠藤信綱(阪大工学研究科) 成岡健一(阪大情報科学研究科) 細田耕(阪大情報科学研究科) 浅田稔(阪大工学研究科)</p> <p>1P3-08 17:15~ 発達メカニズムの解明と発達ケア評価のための胎児・早産児ロボットの設計と開発 ○阿久津大惟(大阪大学) 森裕紀(大阪大学)</p>

9月4日(水)PM2

Q室 (1-109)

R室 (1-101)

S室 (1-102)

**1Q3**  
併設行事

**1R3**  
併設行事

**1S3**  
併設行事

9月5日(木)AM

A室 (1-240)	B室 (1-220)	C室 (1-210)	D室 (1-209)
<p><b>2A1</b> SS:製造業用ロボットの技術イノベーション(1)</p> <p>川村貞夫(立命館大)、三治信一郎(三菱総合研究所)</p> <p>2A1-01 10:00~ SS製造業用ロボットの技術イノベーションについて ○川村貞夫(立命館大学) 三治信一郎(三菱総研) 平井慎一(立命館大学) 野田哲男(三菱電機)</p> <p>2A1-02 10:05~ 産ロボの力制御の現状とニーズとのギャップ ○吉見卓(芝浦工大)</p> <p>2A1-03 10:25~ 産学連携の実現事例 ○石井裕之(早稲田大学)</p> <p>2A1-04 10:45~ エンジニアリングプラスチックの最新技術とロボットへの応用可能性 ○六田充輝(ダイセル・エボニック)</p> <p>2A1-05 11:05~ ヒューマノイド型ロボットへのエンジニアリングプラスチックの適用の可能性 ○森本馨(三菱エンジニアリングプラスチック)</p> <p>2A1-06 11:25~ ワイヤレス給電について ○居村岳広(東京大学)</p> <p>2A1-07 11:45~ 海外の製造業用ロボット事情 ○三治信一郎(三菱総研) ○平井慎一(立命館大学)</p> <p>2A1-08 12:15~ 討議</p>		<p><b>2C1</b> OS:確率ロボティクス ~行動学習から記号創発まで~(1/2)</p> <p>杉浦孔明(NICT)、長井隆行(電通大)、谷口忠大(立命館大)</p> <p>2C1-01 10:00~ 【招待講演】経験と対話からの言語記号の創発 ○麻生英樹(産総研)</p> <p>2C1-02 10:30~ サービスロボットのための非モノローグHMMによる音声合成 ○杉浦孔明(NICT) 志賀秀則(NICT) 河井恒(KDDI) 翠輝久(NICT) 堀智織(NICT)</p> <p>2C1-03 10:45~ サンプル軌道周辺でのモデルベース強化学習: 双腕による協調運動課題への応用 ○杉本徳和(NICT・脳情報通信融合研究センター) 森本淳(ATR)</p> <p>2C1-04 11:00~ 学習型能動知覚モデルを用いた実環境下における行動学習 ○郷古学(東北学院大) 小林祐一(静岡大) 金天海(HRI-JP)</p> <p>2C1-05 11:15~ HDP-HMMを用いたロボットによる物体軌道の学習と予測 ○中村友昭(HRI-JP) 船越孝太郎(HRI-JP) 長井隆行(電通大)</p> <p>2C1-06 11:30~ 階層型強化学習におけるスキル価値の汎化に基づいた探索空間の縮減 ○増山岳人(中大) 山下淳(東大) 浅間一(東大) 梅田和昇(中大)</p>	<p><b>2D1</b> 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~</p> <p>岡林桂樹(富士通研究所)</p> <p>2D1-01 10:00~ クラウド技術とロボットの要素技術の統合とRSiの取り組み ○成田雅彦(産技大) 加藤由花(産技大)</p> <p>2D1-02 10:15~ 国際共同PBLによるRSNPの国際展開 ○土屋陽介(産技大) 加藤由花(産技大) 成田雅彦(産技大)</p> <p>2D1-03 10:30~ 既存RTコンポーネントをRSNPを用いインターネット上に公開する技術の検討と環境地図作成サービスの開発 ○泉井透(エボルブアイティワークス株式会社) 加藤由花(産技大) 土屋陽介(産技大) 成田雅彦(産技大)</p> <p>2D1-04 10:45~ ロボットサービスの事例における非常時サービスの位置付けに関する考察 ○仲尾裕樹(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>2D1-05 11:00~ RSNPを用いた遠隔キャンパス案内サービスの設計 ○藤田正典(産技大) 大橋修(産技大) 小川康一(産技大) 落合瑛史(産技大) 常盤嘉昭(産技大) 三浦彰人(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>2D1-06 11:15~ RSNPを用いた移動ロボット遠隔操作実験システムの構築 ○石田真一(芝浦工大) 荻谷浩史(芝浦工大) 松日崇信人(芝浦工大)</p>

9月5日(木)AM

E室 (1-208)	F室 (1-206)	G室 (1-205)	H室 (1-204)
<p><b>2E1</b> アクチュエータ</p> <p>神永拓(東大)</p> <p>2E1-01 10:00~ 電気で駆動可能な「空圧ラバーアクチュエータ」 ○和田晃(岡山大) 鈴森康一(岡山大) 亀谷英裕(岡山大) 脇元修一(岡山大)</p> <p>2E1-02 10:15~ 高・低速駆動可能な極低温超音波モータの駆動評価 ○黒田雅貴(岡山大学) 山口大介(岡山大学) 神田岳文(岡山大学) 鈴森康一(岡山大学) 野口祐也(岡山大学) 中園正浩(岡山大学)</p> <p>2E1-03 10:30~ EHD現象を応用した多関節ロボット用アクチュエータの開発 ○高橋智久(東京電機大学) 佐藤嶺至(東京電機大学) 三井和幸(東京電機大学) 寺阪澄孝(三洋金属工業) 下大川文晴(三洋金属工業)</p> <p>2E1-04 10:45~ 作動流体の相変化を利用した高温用アクチュエータの開発 ○松岡大樹(岡山大) 鈴森康一(岡山大) 山田嘉昭(岡山大)</p> <p>2E1-05 11:00~ 静電相互作用による高分子ゲル部品の自動組立 ○片山翔子(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>2E1-06 11:15~ スパイラルモータにおける限定極配置を用いたゼロパワー制御系設計 ○小山昌人(横浜国立大学) 藤本康孝(横浜国立大学)</p> <p>2E1-07 11:30~ 実時間プロセッサ RMP と実時間通信 Responsive Linkによるモータの2軸同期制御 ○白井拓磨(東大) 浦田順一(東大) 中西雄飛(東大) 垣内洋平(東大) 上田陸平(慶大) 久村雄輔(慶大) 山崎信行(慶大) 稲葉雅幸(東大)</p> <p>2E1-08 11:45~ 鋳造シリンダマニフォルドと三日月仕切付トロコイドポンプを用いたハンド用集合アクチュエータの開発 ○康天毅(東大) 神永拓(東大) 中村仁彦(東大)</p>	<p><b>2F1</b> ヒトの運動計測と解析(1/2)</p> <p>木村仁(東工大)</p> <p>2F1-01 10:00~ ハプティックインタフェースを用いた大きさ・位置認識におけるモデルの違いの検証 ○鈴木克弥(横国大) 豊田希(横国大) 藪田哲郎(横国大)</p> <p>2F1-02 10:15~ 視覚情報が閉眼状態で運動指示された不可視目標へのリーチング運動制御に及ぼす影響 ○河村拓実(横国大) 坂田峻也(横国大) 豊田希(横国大) 藪田哲郎(横国大)</p> <p>2F1-03 10:30~ 金型磨き専用ツールによる特徴量の推定 ○神橋清訓(近畿大院) 五百井清(近畿大) 大坪義一(近畿大)</p> <p>2F1-04 10:45~ 制約のない大腿義足歩行における下肢関節回転運動の定量的評価 ○林祐一郎(首都大) 辻内伸好(同志社大) 小泉孝之(同志社大) 牧野裕太(同志社大) 松田靖史((株)川村義肢) 土屋陽太郎((株)テック技販) 井上喜雄(高知工科大)</p> <p>2F1-05 11:00~ ラバーハンド錯覚における視覚情報の違いが錯覚感度に及ぼす影響に関する研究 ○樋渡勇太郎(横国大) 藪田哲郎(横国大)</p> <p>2F1-06 11:15~ 視空間を推定する認知情報型インタフェース ○星野隆行(東大 条理) 内田翔太(東大 情理) 深山理(東大 情理) 満洲邦彦(東大 情理)</p> <p>2F1-07 11:30~ 胸骨圧迫における運動の時間最適化 ○萱島駿(東京工業大学大学院) 岡田昌史(東京工業大学大学院)</p>	<p><b>2G1</b> 筋骨格ロボット(1/2)</p> <p>水内郁夫(農工大)</p> <p>2G1-01 10:00~ むだ時間を含む視覚フィードバックと筋力フィードフォワードの組み合わせによる位置制御 ○松谷祐希(九州大) 田原健二(九州大) 木野仁(福工大) 越智裕章(福工大) 山本元司(九州大)</p> <p>2G1-02 10:15~ 非ブリー型筋骨格構造アームの製作とフィードフォワード位置決め制御実験 ○越智裕章(福岡工大) 木野仁(福岡工大) 田原健二(九州大) 松谷祐希(九州大) 石橋良太(首都大)</p> <p>2G1-03 10:30~ 筋骨格構造におけるフィードフォワード位置決め制御の収束性の解析 ○木野仁(福岡工大) 越智裕章(福岡工大) 田原健二(九州大) 松谷祐希(九州大) 石橋良太(首都大)</p> <p>2G1-04 10:45~ 棒高跳びにおけるスイング動作タイミングがボールの挙動に与える効果のロボットによる検討 ○西川鋭(東大・学振特別研究員 DC) 福島俊彦(東大) 國吉康夫(東大)</p> <p>2G1-05 11:00~ 生物規範型四脚ロボットの前脚の開発 ○中津翔伍(大阪大) ホゼンドアンドレ(大阪大) 成岡健一(大阪大) 細田耕(大阪大)</p>	<p><b>2H1</b> ヒューマンインタラクション(1/2)</p> <p>加藤龍(電通大)</p> <p>2H1-01 10:00~ 高齢者によるグループ会話の重なり時間とバランスの分析 ○山口健太(千葉大) 大武美保子(千葉大)</p> <p>2H1-02 10:15~ 笑うロボットの開発 ○永井大幹(千葉大) 山口健太(千葉大) 小寺達也(千葉大) 大武美保子(千葉大)</p> <p>2H1-03 10:30~ グループ会話促進ロボットの開発を目的とする健康長寿高齢者の発話分類 ○増田遼佑(千葉大) 田中浩司(千葉大) 大武美保子(千葉大)</p> <p>2H1-04 10:45~ 注意誘導のための視覚的注意のモデル化と手品鑑賞時の注視点計測に基づくモデルの評価 ○田村雄介(中央大) 矢野史朗(立命館大) 大隅久(中央大)</p> <p>2H1-05 11:00~ 呼吸センサと笑顔度を用いた笑いの自動検出 ○林百會(千葉大学) 永松剛太(千葉大学) Myagmarbayar Nergui(千葉大学) 和氣美紀夫(Wits) 大武美保子(千葉大学)</p> <p>2H1-06 11:15~ Building a Human-Comfort Map "HCoM" for Autonomous Passenger Vehicles ○Luis Yoichi Morales(ATR) Nagasrkanth Kallakuri(ATR) Kazuhiro Shinozawa(ATR) Norihiro Hagita(ATR)</p> <p>2H1-07 11:30~ WoZ型との同時比較による自律ケア・レシーバー型ロボットの進歩的開発 ○松添静子(筑波大学) 葛岡英明(筑波大学) 田中文英(東京大学)</p>

9月5日(木)AM

I室 (1-203)	J室 (1-202)	K室 (1-201)	L室 (6-101)
<p><b>2I1</b> ロボット制御(1/2)</p> <p>衣川潤(東北大)、石橋良太(首都大)</p> <p>2I1-01 10:00~ 複数のマニピュレータを用いた協調把持における負荷均等化把持点探索 ○太田諒(中央大) 大隅久(中央大) 田村雄介(中央大)</p> <p>2I1-02 10:15~ 特異点適合法に基づくS-R-Sマニピュレータの逆運動学解法 ○滝将太(都市大) 金宮好和(都市大)</p> <p>2I1-03 10:30~ 時間反転積分法と終端状態最適化に基づく多関節投擲運動における制御入力計画法 ○本堂貴敏(農工大) 水内郁夫(農工大)</p> <p>2I1-04 10:45~ 粘弾塑性要素の並列結合にもとづく摩擦モデルを用いた波動歯車減速機の摩擦補償 ○岩谷正義(九州大) 菊植亮(九州大) 山本元司(九州大)</p> <p>2I1-05 11:00~ 共振を利用した繰り返し運動学習法 ○植村充典(大阪大学) 川村貞夫(立命) 平井宏明(大阪大学) 宮崎文夫(大阪大学)</p> <p>2I1-06 11:15~ キノダイナミック動作計画のX4-Flyerへの適用 ○本仲君子(岡山大学) 渡辺桂吾(岡山大学) 前山祥一(岡山大学)</p> <p>2I1-07 11:30~ フィードバック変調器による油圧駆動型建設機械の精密位置決め容易化 ○佐藤順紀(神戸大) 秋田太郎(神戸大) 横小路泰義(神戸大)</p>	<p><b>2J1</b> OS:RTミドルウェアとオープン化(1/2)</p> <p>中本啓之(セック)、高倉広義(サンリツオートメーション)</p> <p>2J1-01 10:00~ RTルームデモシステムにおけるRaspberryPiの連続運用のための予備評価 ○関山守(産総研) 鍛冶良作(産総研) 安藤慶昭(産総研) 村上青児(筑波大学) 梶谷勇(産総研) 阪口健(産総研) 神徳徹雄(産総研) 谷川民生(産総研)</p> <p>2J1-02 10:15~ 組込み用Linuxボード、BeagleBone BlackにおけるRTミドルウェアの動作と開発支援ツール ○村上青児(筑波大/産総研) 安藤慶昭(産総研) 関山守(産総研) 鍛冶良作(産総研) 谷川民生(産総研) 神徳徹雄(産総研)</p> <p>2J1-03 10:30~ RaspberryPi用拡張入出力ボード:PIRT-Unit ○安藤慶昭(産総研) 関山守(産総研) 神徳徹雄(産総研) 深澤篤史(ウイン電子工業) 片見剛人(ウイン電子工業)</p> <p>2J1-04 10:45~ RaspberryPi用拡張ボードPIRT-Unitを用いたI2CデバイスのRTコンポーネント実装 ○関山守(産総研) 安藤慶昭(産総研) 原功(産総研) 神徳徹雄(産総研) 片見剛人((有)ウイン電子工業) 深澤篤史((有)ウイン電子工業) 谷川民生(産総研)</p>	<p><b>2K1</b> OS:倒立振り子型ロボット</p> <p>島田明(芝浦工大)、松本治(AIST)</p> <p>2K1-01 10:00~ 立ち乗り型ロボットを利用したシェアリングシステム概要 ○橋本尚久(産総研) 富田康治(産総研) 神村明哉(産総研) 松本治(産総研)</p> <p>2K1-02 10:15~ ダクトファンの推力偏向を用いた倒立型飛行体 ○三輪昌史(徳大院)</p> <p>2K1-03 10:30~ 適応外乱オフザーバの設計と倒立振り子への適用 ○坪井康太郎(芝浦工業大学) ダナイハオハルハンサ(芝浦工業大学) 島田明(芝浦工業大学)</p> <p>2K1-04 10:45~ ペダル駆動可能な車輪倒立型PMのアシスト走行機能検証 ○高原郷司(阪電通大) 廣井富(大阪工大) 高橋隆行(福島大) 松本治(産総研) 鄭聖薫(阪電通大)</p> <p>2K1-05 11:00~ 倒立振り子ロボットのモデルベース開発と課題の整理 ○島田明(芝浦工大) 坪井康太郎(芝浦工大) ハオハルハンサダナイ(芝浦工大)</p> <p>2K1-06 11:15~ 人間親和性を考慮した小型パーソナルビークルの試作検討 ○鯉坂志門(東京大学) 久保田孝(東京大学) 橋本秀紀(中央大学)</p>	<p><b>2L1</b> OS:作業をするロボット</p> <p>辰野恭市(名城大)</p> <p>2L1-01 10:00~ 作業シナリオ作成の重要性 ○辰野恭市(名城大学)</p> <p>2L1-02 10:15~ 事業者向け草刈ロボットのリスク低減方策 ○浅野陽一(JARI) 松本光司(JARI) 高瀬國克(電通大名誉教授)</p> <p>2L1-03 10:30~ 草刈ロボットのための自己位置推定とその精度 ○松本光司(JARI) 浅野陽一(JARI) 高瀬國克(電通大名誉教授)</p> <p>2L1-04 10:45~ 刈払ロボットの開発 滝田好宏(防衛大) ○大川真弥(防衛大) 伊達央(防衛大)</p> <p>2L1-05 11:00~ 知能型ロジスティクス支援ロボットLapiを用いた工場内搬送システムの開発 ○中拓久哉((株)日立製作所) 松本高斉((株)日立製作所) 山本健次郎((株)日立製作所) 荒井雅嗣((株)日立製作所) 白根一登((株)日立産機システム) 横修一((株)日立産機システム) 高橋一朗((株)日立産機システム)</p>

9月5日(木)AM

M室 (6-401)	N室 (6-402)	O室 (1-263)	P室 (6-110)
	<p><b>2N1</b> OS:柔軟物の力学的機能の活用と理解</p> <p>平井慎一(立命館大)、望山洋(筑波大)</p> <p>2N1-01 10:00~ 柔・剛2層プレートによる非把持ダイナミック マニピュレーション ○社本大(大阪大学) 東森充(大阪大学) 金子真(大阪大学)</p> <p>2N1-02 10:15~ 摩擦接触を伴う柔軟体の変形シミュレーション ○岡文香(九大) 菊植亮(九大) 山本元司(九大)</p> <p>2N1-03 10:30~ ロボットパッキングを利用した柔軟外殻水中 ロボットの製作 ○柴田瑞穂(近畿大) 坂上憲光(東海大)</p> <p>2N1-04 10:45~ 生体組織の力学特性の計測装置の試作 ○崎口佳紀(立命館大学院) 平井慎一(立命館大学)</p>		

9月5日(木)AM

Q室 (1-109)	R室 (1-101)	S室 (1-102)	Y室(講堂 小ホール)
<p><b>2Q1</b> 併設行事</p>	<p><b>2R1</b> 併設行事</p>	<p><b>2S1</b> IS:Humanoid and Human-centered Robotics  Eiichi Yoshida (CNRS-AIST JRL)、Adrien Escande (CNRS-AIST JRL)  2S1-01 10:00~ Impulsive pedipulation of a spherical object for reaching a 3D goal position ○Rafael Cisneros (University of Tsukuba, CNRS-AIST JRL) Kazuhiro Yokoi (CNRS-AIST JRL, University of Tsukuba) Eiichi Yoshida (CNRS-AIST JRL)  2S1-02 10:15~ Kinodynamic Motion Planners based on Velocity Interval Propagation ○Stéphane Caron (University of Tokyo) Yoshihiko Nakamura (University of Tokyo) Quang-Cuong Pham (University of Tokyo)  2S1-03 10:30~ Towards Reactive Whole-body Motion by a Humanoid Robot ○Eiichi Yoshida (CNRS-AIST JRL) Fumio Kanehiro (CNRS-AIST JRL) Thomas Moulard (CNRS-AIST JRL) Kazuhiro Yokoi (CNRS-AIST JRL) Philipp Mittendorf (CNRS-AIST JRL) Gordon Cheng (TUM)  2S1-04 10:45~ Human-robot emotional interaction: Laughter ○Sarah Cosentino (Waseda University) Tatsuhiko Kishi (Waseda University) Massimiliano Zecca (Waseda University) Salvatore Sessa (Waseda University) Luca Bartolomeo (Waseda University) Kenji Hashimoto (Waseda University) Takashi Nozawa (Mejiro University) Atsuo Takanishi (Waseda University)  2S1-05 11:00~ Enabling Effective Object Handovers between Humans and Robots Through the Use of Shared Autonomy for Physical Human-Robot Interaction ○Wesley Chan (University of Tokyo) Iori Kumagai (University of Tokyo) Shunichi Nozawa (University of Tokyo) Yohei Kakiuchi (University of Tokyo) Kei Okada (University of Tokyo) Masayuki Inaba (University of Tokyo)  2S1-06 11:15~ A Method for Compensation of Friction in Geared Actuators ○Myo Thant Sin Aung (Kyushu Univ.) Ryo Kikuwe (Kyushu Univ.) Motoji Yamamoto (Kyushu Univ.)  2S1-07 11:30~ Velocity Constrained Bilateral control of a Humanoid Robots arm for dynamic equilibrium ○Kirill Van Heerden (YNU) Atsuo Kawamura (YNU)</p>	<p><b>2Y1</b> 科学館における"パーソナルモビリティUNI-CUB"の実証実験  坂巻たみ (日本科学未来館)  2Y1-01 11:00~11:30 【招待講演】科学館における"パーソナルモビリティUNI-CUB"の実証実験 ○野副晋 (日本科学未来館) 坂巻たみ (日本科学未来館) 小林直樹 (日本科学未来館) 石川菜央 (日本科学未来館) 笹木一義 (日本科学未来館) 小橋慎一郎 (株式会社本田技術研究所) 長谷川誠 (株式会社本田技術研究所) 末田健一 (株式会社本田技術研究所)  ※講演中にUNI-CUBの動作デモを予定</p>

9月5日(木)PM

A室 (1-240)	B室 (1-220)	C室 (1-210)	D室 (1-209)
		<p><b>2C2</b>                      OS:確率ロボティクス ～行動学習から記号創発まで～(2/2)                      杉浦孔明(NICT)、長井隆行(電通大)、谷口忠大(立命館大)</p> <p>2C2-01 13:00～                      スパース再帰神経回路モデルによる人物の行動学習                      ○西出俊(京大)                      奥乃博(京大)                      尾形哲也(早大)</p> <p>2C2-02 13:15～                      再帰結合神経回路モデルによるばらつきを伴った運動軌道の確率的構造の獲得                      ○村田真悟(早大)                      並川淳(理研)                      有江浩明(早大)                      谷津(KAIST)                      菅野重樹(早大)</p> <p>2C2-03 13:30～                      Learning humanoid robot interface by extracting a low-dimensional command manifold from observed human and robot behavior                      ○Yuka Arika(NII)                      Tetsunari Inamura(NII/SOKENDAI)                      Jun Morimoto(ATR)</p> <p>2C2-04 13:45～                      サービスロボットの遠隔操作からの自律化                      ○Muhammad Attamimi(電通大)                      中村友昭(電通大)                      長井隆行(電通大)</p> <p>2C2-05 14:00～                      相補ゲームのためのマルチエージェント強化学習                      ○渡辺智美(東洋大)                      山田和明(東洋大)                      松元明弘(東洋大)</p> <p>2C2-06 14:15～                      多層マルチモーダルLDAと相互情報量による語意の獲得                      ○ムハンマドフアドリル(電通大)                      ムハンマドアッタミ(電通大)                      長井隆行(電通大)                      中村友昭(HRI-JP)                      船越孝太郎(HRI-JP)</p>	<p><b>2D2</b>                      OS:ロボティクス空間知能化                      新妻実保子(中央大)、佐々木毅(芝浦工大)</p> <p>2D2-01 13:00～                      複数のマイクロホンアレイによる音源アクティビティ:小学校理科室におけるデータ分析                      ○石井カルロス寿憲(ATR/IRC)                      エバンヤニ(ATR/IRC)                      塩見昌裕(ATR/IRC)                      小泉智史(ATR/IRC)                      萩田紀博(ATR/IRC)</p> <p>2D2-02 13:15～                      掃除ロボットRoombaを用いた独居高齢者の見守り・安否確認システム                      ○伊藤公大(創価大学)                      宮崎孝一(創価大学)                      近哲也(創価大学)                      渡辺一弘(創価大学)                      崔龍雲(創価大学)</p> <p>2D2-03 13:30～                      コマンド空間を用いた家電操作手法の改良と実験による認識率の検証                      ○今村勇也(中大)                      永易武(中大)                      浅野秀胤(バイオニア)                      増山岳人(中大)                      梅田和昇(中大)</p> <p>2D2-04 13:45～                      人の活動領域に基づくウインドウ設計によるDynamic Window Approachを用いた自律移動ロボットの障害物回避                      ○水野正隆(中央大学)                      新妻実保子(中央大学)</p> <p>2D2-05 14:00～                      磁界共振結合を用いたワイヤレス伝送および位置センシングの同時実現に関する基礎開発                      ○加納安曇(中央大学)                      中村壮亮(中央大学)                      橋本秀紀(中央大学)</p> <p>2D2-06 14:15～                      Q値制御による磁界共振結合センサの広域化に関する基礎検討                      ○中村壮亮(中大)                      並木政人(中大)                      橋本秀紀(中大)</p> <p>2D2-07 14:30～                      BMIを用いた機器操作と環境・脳状態の学習による環境知能化                      Christian Penaloza(阪大)                      ○前泰志(阪大)                      Francisco Cuellar(PCUP)                      小嶋勝(阪大)                      新井健生(阪大)</p> <p>2D2-08 14:45～                      高所に設置した画像センサを用いた横断歩行者の車道への侵入検出                      後藤啓佑(芝浦工大)                      ○佐々木毅(芝浦工大)</p>

9月5日(木)PM

E室 (1-208)	F室 (1-206)	G室 (1-205)	H室 (1-204)
<p><b>2E2</b> ロボット機構</p> <p>高山俊男(東工大)</p> <p>2E2-01 13:00～ ヒト並みの運動性能を有する小型移動体の実現 ○但馬竜介((株)豊田中央研究所) 鋤柄和俊((株)豊田中央研究所) 廣瀬徳晃((株)豊田中央研究所)</p> <p>2E2-02 13:15～ 格子状空気孔を用いた流体場を操作するマニピュレータによる物体の位置・姿勢制御 ○田中聡美(広島大) 高木健(広島大) 青山忠義(広島大) 石井抱(広島大)</p> <p>2E2-03 13:30～ 小型ガススプリングを利用した把持機構の研究開発 ○田中淳也((株)東芝) 小川秀樹((株)東芝)</p> <p>2E2-04 13:45～ 脚型跳躍ロボットの着地過程における最適動作生成 ○万象隆(神戸大) 浦久保孝光(神戸大) 多田幸生(神戸大)</p> <p>2E2-05 14:00～ クランク機構を応用した3リンク受動歩行の提案 ○上別縄輝(中央大) 田村雄介(中央大) 大隅久(中央大)</p> <p>2E2-06 14:15～ 剛性可変機構を有する肩関節機構の開発 ○内藤吉克(東海大) 森本悟(東海大) 小金澤鋼一(東海大)</p> <p>2E2-07 14:30～ 剛性可変機構を有する2自由度上腕機構の開発 ○八田哲齊(機械工学研究科) 小金澤鋼一(機会工学科)</p> <p>2E2-08 14:45～ 粒子群圧縮法による可変粘弾性機構のモデル化 ○岩本憲泰(九州大学) 山本元司(九州大学)</p>	<p><b>2F2</b> ヒトの運動計測と解析(2/2)</p> <p>船戸徹郎(電通大)</p> <p>2F2-01 13:00～ 人まねロボットのための人体動作の階層的記述 ○川口達也(東大) 佐藤啓宏(東大) 工藤俊亮(電通大) 池内克史(東大)</p> <p>2F2-02 13:15～ 重心-ZMP近似に基づく人の立位制御モデルのリアセメント 兼田大史(川田工業) 村井伸行(阪大) ○杉原知道(阪大)</p> <p>2F2-03 13:30～ 多様なヒト上肢運動間で共通する筋協調パターン抽出 ○宇野かんな(大阪大学) 富永健太(大阪大学) 奥貴紀(大阪大学) 松居和寛(大阪大学) 植村充典(大阪大学) 平井宏明(大阪大学) 宮崎文夫(大阪大学)</p> <p>2F2-04 13:45～ 積分筋電図を使った筋力補助ロボットの開発に必要な基礎研究 ○田野倉祥(山梨大) 小谷信司(山梨大) 大藤晃義(サレジオ高専)</p> <p>2F2-05 14:00～ 特異値分解を用いた二足歩行およびロボットの動作解析 福岡貴広(北海道工大) ○竹澤聡(北海道工大)</p> <p>2F2-06 14:15～ 区分力学系としての人の運動制御器同定 ○村井伸行(阪大) 兼田大史(川田工業) 杉原知道(阪大)</p> <p>2F2-07 14:30～ 身体性を考慮したボールバット衝突後の打球の初速度の研究 ○奥野敬丞(九州先端研/ISIT) 吉永崇(九州先端研/ISIT) 有田大作(九州先端研/ISIT)</p> <p>2F2-08 14:45～ 棒高跳びロボットのボール曲げ動作による跳躍高さ向上 ○福島俊彦(東大) 西川鋭(東大, 学振特別研究員) 國吉康夫(東大)</p>	<p><b>2G2</b> 筋骨格ロボット(2/2)</p> <p>水内郁夫(農工大)</p> <p>2G2-01 13:00～ 実機モデル間誤差を考慮したインタラクティブ操縦デバイスと筋負荷分散による冗長筋骨格ヒューマノイドの動作生成法 ○浅野悠紀(東大) 白井拓磨(東大) 上野豊隆(東大) 茂木陽太郎(東大) 中西雄飛(東大) 岡田慧(東大) 稲葉雅幸(東大)</p> <p>2G2-02 13:15～ 僧帽筋負荷を支持可能な異線形バネユニットを有する多節S字脊椎構造開発 ○茂木陽太郎(東大) 川崎宏治(東大) 上野豊隆(東大) 浅野悠紀(東大) 浦田順一(東大) 中西雄飛(東大) 岡田慧(東大) 稲葉雅幸(東大)</p> <p>2G2-03 13:30～ 多関節筋を有する空気圧駆動筋骨格ヒューマノイドの二値弁を用いた関節角度制御システム ○恒岡佑哉(農工大) 水内郁夫(農工大)</p> <p>2G2-04 13:45～ 接触拘束条件緩和と速度次元での侵入量補償による高速かつ安定な剛体リンク系順動力学計算 ○藤坂尚樹(阪大) 杉原知道(阪大)</p> <p>2G2-05 14:00～ 筋骨格ヒューマノイドへの伸長反射の適用による膝蓋腱反射 浅野悠紀(東大) ○中島慎介(東大) 中西雄飛(東大) 岡田慧(東大) 稲葉雅幸(東大)</p>	<p><b>2H2</b> ヒューマンインタラクション(2/2)</p> <p>衣川潤(東北大)</p> <p>2H2-01 13:00～ 任意点操作可能な多リンクパワーアシストシステムの操作点インピーダンス修正のための一手法 ○洪川文哉(北大) 田中孝之(北大) 金子俊一(北大) 草間康利(セック)</p> <p>2H2-02 13:15～ 漫画表現への特化により高い感情表出能力を有する2足ヒューマノイドロボット頭部の開発 ○二本元(早大院) 岸竜弘(早大院) 遠藤信綱(阪大) トロヴァトガブリエレ(早大院) 大谷拓也(早大院) 飯塚晃弘(早大院) デステフマチュー(早大院) 橋本健二(Collège de France・早大) 高西淳夫(早大理工学術院・早大ヒューマノイド研)</p> <p>2H2-03 13:30～ 発話ロボットによる人の発話表現の表出 ○木谷光来(富山大) 澤田秀之(香川大)</p> <p>2H2-04 13:45～ 情報構造化空間に基づくロボットパートナーを用いた商店活性化支援 ○清水祐貴(首都大) 吉田尚悟(首都大) 久保田直行(首都大)</p> <p>2H2-05 14:00～ 人間共存型ロボットに最適な演技演出デザイン基本法則の抽出 ○中川志信(大阪芸大) 松原正幸(大阪芸大) 伊豆田千加(大阪芸大) 田口祥平(大阪芸大)</p> <p>2H2-06 14:15～ 視線入力型日本語入力システムの効率改善に関する研究 ○庄司和晃(山梨大) 渡辺寛望(山梨大) 小谷信司(山梨大)</p> <p>2H2-07 14:30～ 立ち上がり動作支援装置の制御方法の研究 ○本合優太(芝浦工大) 鈴木大義(芝浦工大) 松日楽信人(芝浦工大)</p>

9月5日(木)PM

I室 (1-203)	J室 (1-202)	K室 (1-201)	L室 (6-101)
<p><b>2I2</b></p> <p>ロボット制御(2/2)</p> <p>木野仁(福岡工大)</p> <p>2I2-01 13:00~ 衝突姿勢拘束を持つリミットサイクル型動歩行の安定性解析 ○浅野文彦(北陸先端大)</p> <p>2I2-02 13:15~ リミットサイクル型動歩行における揺動質量の衝撃緩和効果 ○浅野文彦(北陸先端大) 阿久津行裕(北陸先端大) 徳田功(立命館大)</p> <p>2I2-03 13:30~ 脚に動吸振器を持つコンパス型受動歩行ロボットの歩行解析 ○阿久津行裕(北陸先端大) 浅野文彦(北陸先端大) 徳田功(立命館大)</p> <p>2I2-04 13:45~ ニューラルコントローラを用いた視覚障がい者のための歩行器型ガイドロボットの開発 ○チャビゲンツィ(富山大)</p> <p>2I2-05 14:00~ ガイドロボットを用いた屋外環境における視覚障害者のナビゲーション ○チャビゲンツィ(富山大)</p> <p>2I2-06 14:15~ 多目的進化によるマルチロボットのフォーメーション制御 ○チャビゲンツィ(富山大)</p> <p>2I2-07 14:30~ 多重系サーボアクチュエータに関する技術調査 ○伊英杰(TTDC) 脇坂龍(TTDC)</p> <p>2I2-08 14:45~ 作業ロボット動作生成ソフトウェアのシステムモデルに基づく安全分析へ向けて ○花井亮(産総研) 中坊嘉宏(産総研)</p>	<p><b>2J2</b></p> <p>OS:RTミドルウェアとオープン化(2/2)</p> <p>中村憲一(アップウインドテクノロジー)、菅祐樹(SUGAR SWEET ROBOTICS)</p> <p>2J2-01 13:00~ RTミドルウェアを用いた自動地図生成システムの構築 ○林優介(玉川大) 下斗米貴之(玉川大) 岡田浩之(玉川大)</p> <p>2J2-02 13:15~ RTシステム開発における設計支援ツールZIPCの運用連係に関する評価 ○関山守(産総研) 穴田啓樹(キャッツ株式会社) 鍛冶良作(産総研) 谷川民生(産総研) 梶谷勇(産総研) 阪口健(産総研) 神徳徹雄(産総研)</p> <p>2J2-03 13:30~ RTミドルウェアを用いたシステム開発環境のクラウド化について ○原功(産総研)</p> <p>2J2-04 13:45~ ロボットシステム開発におけるSysMLの活用 ○岩永寿来(チェンジビジョン) 安藤慶昭(産総研) ビグズジェフ(産総研)</p> <p>2J2-05 14:00~ RTコンポーネント間の画像転送速度改善に向けた画像圧縮技術適用の有用性 ○大原賢一(名城大) 前泰志(阪大) 新井健生(阪大)</p>	<p><b>2K2</b></p> <p>OS:環境情報との相互作用によるロボットの行動・知能の設計</p> <p>高野渉(東大)、Vincent Berenz(理化学研究所)</p> <p>2K2-01 13:00~ Tacit learningによる倒立バランス創発過程の解析 ○下田真吾(理研) Vincent Berenz(理研) 藤本健治(京大) 木村英紀(理研)</p> <p>2K2-02 13:15~ Tacit Learning for Dynamically Finding Task-space/Control-space Relations ○Vincent Berenz(RIKEN) Mitsuhiro Hayashibe(INRIA) Fady Alnajjar(RIKEN) Shingo Shimoda(RIKEN)</p> <p>2K2-03 13:30~ 非線形相互作用により形態に応じた運動を創発するモジュラーロボットの開発 ○前田研一(東大) 大村吉幸(東大) 國吉康夫(東大)</p> <p>2K2-04 13:45~ スタイル-位相分解を用いたインタラクティブロボット歩行制御 ○宇都大輔(ATR/奈良先端大) 松原崇充(ATR/奈良先端大) 森本淳(ATR)</p> <p>2K2-05 14:00~ 未知屋外不整地環境での無人車両ナビゲーションにおける局所地形特徴量にもとづく経路選択法 ○近藤正人(静岡大学) 小林祐一(静岡大学) 金子透(静岡大学) 平松裕二(ヤマハ発動機(株)) 藤井北斗(ヤマハ発動機(株)) 神谷剛志(ヤマハ発動機(株))</p> <p>2K2-06 14:15~ Multiresolution Laplacian Trajectory Replanning ○Thomas Nierhoff(TU Munich) Sandra Hirche(TU Munich) Yoshihiko Nakamura(Univ. of Tokyo)</p>	<p><b>2L2</b></p> <p>OS:人工筋アクチュエータ・センサーシステム</p> <p>山北昌毅(東工大)、釜道紀浩(電機大)</p> <p>2L2-01 13:00~ Thermo- and electromechanical properties of bucky-gel bending actuators under external loading ○Karl Kruusamae(AIST) Kinji Asaka(AIST)</p> <p>2L2-02 13:15~ セルラーアクチュエータの制御手法を用いたIPMCの制御 ○井上勇志郎(TDU) 釜道紀浩(TDU)</p> <p>2L2-03 13:30~ 小型空気圧弁を内蔵した二指ロボットハンド ○香西健太(立命館大学大学院) 平井慎一(立命館大学大学院)</p> <p>2L2-04 13:45~ 可塑性ポリ塩化ビニルゲルを用いた積層アクチュエータの作製 ○西浦嘉晃(関西大) 高橋智一(関西大) 鈴木昌人(関西大) 青柳誠司(関西大)</p>

9月5日(木)PM

M室 (6-401)	N室 (6-402)	O室 (1-263)	P室 (6-110)
<p><b>2M2</b> OS:バイオマニピュレーション</p> <p>中島正博(名大)、森島圭祐(阪大)、福田敏男(名大/名城大)</p> <p>2M2-01 13:00~ 蒸発を抑制することによる生きた線虫の環境制御型顕微鏡観察 中西直哉(名大) ○中島正博(名大) 竹内大(名大) 久本直毅(名大) 本間道夫(名大) 福田敏男(名城大・名大)</p> <p>2M2-02 13:15~ 遺伝子導入した体性筋バイオアクチュエータの光応答評価 ○廣岡正也(阪大) ベースビン(阪大) 星野隆行(東大) 秋山佳文(阪大) 星野啓太(農工大) 辻村秀信(農工大) 岩淵喜久男(農工大) 森島圭祐(阪大)</p> <p>2M2-03 13:30~ 3次元細胞培養のための感熱応答性ゲル構造の作製 ○竹内大(名大) 中島正博(名大) 福田敏男(名大)</p> <p>2M2-04 13:45~ 細胞シート把持具を用いた引張試験による細胞シート力学特性測定 ○上杉薫(阪大) 秋山佳文(阪大) 星野隆行(阪大) 秋山義勝(女子医大) 大和雅之(女子医大) 岡野光夫(女子医大) 森島圭祐(阪大)</p> <p>2M2-05 14:00~ Study in Automatic Printing of Single Cells by Piezoelectric Inkjet ○Ryanto The (Osaka Univ.) Shuichi Yamaguchi (Microjet Corp) Akira Ueno (Microjet Corp) Yoshitake Akiyama (Osaka Univ.) Keisuke Morishima (Osaka Univ.)</p> <p>2M2-06 14:15~ Hydrodynamic Forces based Multiple Micro Stream Manipulation for Biological field ○Yaxiaer Yalikun (Osaka Univ.) Yoshitake Akiyama (Osaka Univ.) Takayuki Hoshino (Osaka Univ.) Keisuke Morishima (Osaka Univ.)</p>	<p><b>2N2</b> 多脚歩行</p> <p>菅沼直孝(東芝)</p> <p>2N2-01 13:00~ 災害復旧用4足歩行ロボットの開発 ○菅沼直孝((株)東芝) 上原拓也((株)東芝) 松崎謙司((株)東芝) 三ツ谷祐輔((株)東芝) 落合誠((株)東芝) 寺井藤雄((株)東芝) 露木陽((株)東芝)</p> <p>2N2-02 13:15~ CPGの調整により故障時の身体の物理的変化に即応する四足歩行ロボットの開発 ○三浦拳(東京大学) 西川鋭(東京大学・学振特別研究員DC) 國吉康夫(東京大学)</p> <p>2N2-03 13:30~ ザトウグモ型6足歩行ロボットASURA Iの開発 ○西山雄輝(埼玉大) 渡邊宗一郎(埼玉大) 程島竜一(埼玉大) 琴坂信哉(埼玉大)</p> <p>2N2-04 13:45~ 腕脚統合型ロボットによる抗重力・閉空間移動技術の開発と解析 ○戸田武(阪大) 大原賢一(名城大) 神山和人(阪大) 小嶋勝(阪大) 洞出光洋(阪大) 前泰志(阪大) 新井健生(阪大)</p>	<p><b>2O2</b> OS:水中ロボット(2/2)</p> <p>川村貞夫(立命館大)、坂上憲光(東海大)</p> <p>2O2-01 13:00~ 【招待講演】石油天然ガス開発技術の現状と日本の最先端技術への期待 ○山手勉(シュルンベルジェ株式会社)</p> <p>2O2-02 13:45~ 自立型重油・ガス自動追跡海中ロボットSOTAB-Iの誘導制御システムとGUIの構築 ○浮田将弘(大阪大学) 木村亮太(大阪大学) 加藤直三(大阪大学) 千賀英敬(大阪大学) 鈴木博善(大阪大学) Mahdi Choyekh(大阪大学) 亀塚啓子((株)メディカルコンシェルジュ)</p> <p>2O2-03 14:00~ 複数の自律型海中ロボットの状態推定手法 ○松田匠未(東大) 巻俊宏(東大) 坂巻隆(東大) 浦環(九工大)</p> <p>2O2-04 14:15~ 船底清掃を目的とした水中システムの開発 田坂大蔵(九工大) フォローナシライアミルアリ(九工大) ○石井和男(九工大) 渡邊啓介(東海大)</p> <p>2O2-05 14:30~ 海底生物捕獲を目的とした水中ロボットハンドの研究開発 小倉将人(九工大) フォローナシライアミルアリ(九工大) ○石井和男(九工大)</p> <p>2O2-06 14:45~ 柱状探泥用小型水中ロボットの回転力利用法の検討 ○横井賢士郎(立命館大) 河端訓孝(立命館大) 塚苑子(立命館大) 坂上憲光(東海大) 川村貞夫(立命館大) 建山和由(立命館大) 横山隆明(立命館大) 松田慎思(応用地質) 三井厚司(応用地質)</p>	

9月5日(木)PM

Q室 (1-109)	R室 (1-101)	S室 (1-102)
<p><b>2Q2</b> 併設行事</p>	<p><b>2R2</b> OS:ヤングロボットセッション/ロボット感動教育 深谷直樹(都立産技高専)、琴坂信哉(埼玉大)  2R2-00 13:00~ セッションイントロダクション ○オーガナイザー  2R2-01 13:05~ 2012年高専ロボコン出場ロボット「エンペラー」の開発 ○磯村英和(鈴鹿高専) 打田正樹(鈴鹿高専)  2R2-02 13:16~ ジェスチャ操作型投球ロボットの開発 ○小森拓弥(小山高専) 和田義久(小山高専) 田中昭雄(小山高専)  2R2-03 13:27~ 【招待講演】パートナーシップを重視した羊型ロボコンロボットにおけるシステムと画像認識 ○窪田一平(熊本高専) 小島俊輔(熊本高専) 湯治準一郎(熊本高専) 滝康嘉(テクノ・シュタット)  2R2-04 13:38~ ラムダ型リンクを用いたブロック運搬組立ロボットの開発 ○野田幸矢(東工大) 本多慶人(東工大) 遠藤玄(東工大) 福島文彦(東工大)  2R2-05 13:49~ ロボットコンテストから生まれるメカニズムについて ○滝康嘉(テクノ・シュタット)  2R2-06 14:00~ C++11仕様とRT-Preemptを用いた最小構成のロボットソフトウェア品質向上 ○深野亮(大阪大学)  2R2-07 14:15~ ものづくりを通じた海の環境教育の試み 山田吉彦(東海大) 川崎一平(東海大) ○坂上憲光(東海大) 李銀姫(東海大) 仁木将人(東海大) 小野林太郎(東海大) 石川智士(総合地球環境学研究所)  2R2-08 14:30~ 地域の学童の親子を対象に学生の就活体験を兼ねたロボット教育の実践 ○増田寛之(神奈川大学) 小林賢一(NPO法人ロボティック普及促進センター) 伊東圭昌(神奈川県産業技術センター) 名倉英紀(トランスコスモス(株)) 中山舞美(トランスコスモス(株)) 林憲玉(神奈川大学) 山崎徹(神奈川大学)  2R2-09 14:45~ 「芝浦工業大学ロボットセミナー」による工学教育の推進 ○豊田丈史(芝浦工業大学地域連携・生涯学習センター) 久保ひとみ(芝浦工業大学地域連携・生涯学習センター) 池田勝(芝浦工業大学地域連携・生涯学習センター) 笠本亜紀子(芝浦工業大学地域連携・生涯学習センター)</p>	<p><b>2S2</b> IS:Assistive Robotics Tomohiro Shibata(NAIST)  2S2-01 13:00~ Hand Exoskeleton Device for ADL Support based on Soft Robotics ○Jumpei Arata(Kyushu Univ.) Roger Gassert(ETH Zurich)  2S2-02 13:15~ Gait Training with Robot Suit HAL for Chronic Stroke Patients: A Case Series ○Hiroaki Kawamoto(University of Tsukuba) Ryohei Ariyasu(University of Tsukuba) Kiyoshi Eguchi(University of Tsukuba) Yoshiyuki Sankai(University of Tsukuba)  2S2-03 13:30~ Exoskeleton Robot Control with a Walking Aid for Hemiplegia ○Modar Hassan(University of Tsukuba) Hideki Kadone(University of Tsukuba) Kenji Suzuki(University of Tsukuba) Yoshiyuki Sankai(University of Tsukuba)  2S2-04 13:45~ Assistance for Autistic People by Segmenting and Highlighting Cross-Modal Perceptual Information ○Lars Schillingmann(Osaka University) Matthias Rolf(Osaka University) Shinichiro Kumagaya(The University of Tokyo) Satsuki Ayaya(The University of Tokyo) Yukie Nagai(Osaka University)  2S2-05 14:00~ Light and Flexible Wearable Robots to Assist in the Recovery of Movement Functions ○Kunihiro Ogata(National Rehabilitation Center for Persons with Disabilities) Tomoyuki Yamamoto(NICT)  2S2-06 14:15~ Isometric exercise system using individual muscle control ○Atutoshi Ikeda(NAIST) Kauya Aomoto(NAIST) Tsukasa Ogasawara(NAIST) Yasuhide Yoshitake(National Institute of Fitness and Sports) Ellenor Brown(Georgia Institute of Technology) Jun Ueda(Georgia Institute of Technology) Minoru Shinohara(Georgia Institute of Technology)  2S2-07 14:30~ Analysis of polyarticular tendon driven system for variable stiffness of fingertip Yasuhisa Hasegawa(Univ. of Tsukuba) ○Ojiro Kitamura(Univ. of Tsukuba) Masahiro Iwaki(Univ. of Tsukuba)  2S2-08 14:45~ Robot Learning of Usage of Tools based on Bayesian Learning of Tool Affordances ○Raghendra Jain(The Graduate University for Advanced Studies, Sokendai) Tetsunari Inamura(The Graduate University for Advanced Studies, Sokendai)</p>

9月6日(金)AM

A室 (1-240)	B室 (1-220)	C室 (1-210)	D室 (1-209)
<p><b>3A1</b> OS:製造業用ロボットの技術イノベーション(2)</p> <p>平井慎一(立命館大)、野田哲男(三菱電機)</p> <p>3A1-01 10:00~ OSの主旨説明 ○平井慎一(立命館大)</p> <p>3A1-02 10:15~ ロボット技術に基づく自動豚肋骨剥離装置について ○余永(鹿児島大) 谷口康太郎(鹿児島大) 益留福一(マトヤ技研)</p> <p>3A1-03 10:30~ ハンドアイカメラの移動動作とオプティカルフローを用いた柔軟物体の形状認識 ○松野隆幸(岡山大) 上山由希(岡山大) 矢納陽(岡山大) 見浪護(岡山大) 福田敏男(名大・名城大)</p> <p>3A1-04 10:45~ 柔軟帯状物体の最適化手法を用いた力学パラメータ同定 ○高垣祐介(立命館大学大学院) 大庫辰哉(立命館大学大学院) 平井慎一(立命館大学)</p> <p>3A1-05 11:00~ 柔軟指ハンドによる多種類の物体のハンドリング ○石川淳一(立命館大) 平井慎一(立命館大)</p> <p>3A1-06 11:15~ 逆起電力/視覚の複合センシングによるエンコーダレス/キャリブレーションフリーの高精度ロボット運動制御 ○立花京(立命館大学) 川村真夫(立命館大学) 河村晃宏(立命館大学) 西田亮介(リクルートホールディングス) 西岡靖貴(滋賀県立大)</p> <p>3A1-07 11:30~ 機能的カウンタウエイト駆動ロボットアーム「細優機」の提案 ○久常智亮(立命館大) 川村真夫(立命館大) 松阪憲人(立命館大) 河村晃宏(立命館大) 植村充典(阪大) 野田哲男(三菱電機) 永谷達也(三菱電機)</p> <p>3A1-08 11:45~ N本平行円柱スティック型ハンドを用いた三次元形状部品に対する安定把持状態の導出 ○神岡渉(神戸大) 横小路泰義(神戸大) 土橋宏規(立命館大) 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>3A1-09 12:00~ バラ積み部品のマニピュレーション計画 ○野田哲男(三菱電機) 長野陽(シーテック) 永谷達也(三菱電機) 神岡渉(神戸大学) 横小路泰義(神戸大学) 土橋宏規(立命館大学)</p>		<p><b>3C1</b> OS:ヒューマンサポートロボティクス(1/3)</p> <p>安藤健(パナソニック)、藤江正克(早大)、王碩玉(高知工科大)</p> <p>3C1-01 10:00~ ユビキタスネットワークロボット・プラットフォームを用いた高齢者の見守り・移動支援サービスの提案 ○塩見昌裕(ATR-IRC) 近藤公久(ATR-IRC) 宮下敬宏(ATR-IRC) 萩田紀博(ATR-IRC)</p> <p>3C1-02 10:15~ 生活支援ロボットHSRの狭路走行に向けた経路最適化手法 ○藤井亮暢(株)豊田中央研究所 田中稔(株)豊田中央研究所 長坂直樹(株)豊田中央研究所 高岡豊(トヨタ自動車(株)) 山本貴史(トヨタ自動車(株))</p> <p>3C1-03 10:30~ 回診ロボット-Terapio(セラピオ)-の試作機開発 ○寺嶋一彦(豊橋技科大) 竹之下誠一(福島県立医科大) 三浦純(豊橋技科大) 田崎良佑(豊橋技科大) 北崎充晃(豊橋技科大) 三枝亮(豊橋技科大) 三好孝典(豊橋技科大) 内山直樹(豊橋技科大) 佐野滋則(豊橋技科大) 佐竹純二(豊橋技科大) 大村廉(豊橋技科大) 福島俊彦(豊橋技科大) 柿原清章(㈱ケーイーアール) 河村博年(シンフォニアテクノロジー(株)) 高橋幹朗(朝日システム(株))</p> <p>3C1-04 10:45~ 要介護者の見守りシステムの開発 ○有松崇行(パラマウントベッド(株)) 三宅徳久(パラマウントベッド(株)) 初雁卓郎(パラマウントベッド(株)) 暮橋昌宏(パラマウントベッド(株)) 坂本郁夫(パラマウントベッド(株))</p> <p>3C1-05 11:00~ 乳幼児の育児による肉体的・精神的負担を軽減するためのロボット・システムの開発 ○佐々木海(筑波大) 藤原康直(一関高専)</p> <p>3C1-06 11:15~ Kinectとロボットを用いた認知症予防システムの開発 中村尚彦(函館高専) 亀井博文(函館高専) ○谷内田健太(函館高専)</p> <p>3C1-07 11:30~ 生活支援ロボットHSRの遠隔操縦のための形状仮説に基づくインタラクティブ家具モデル構築手法 ○矢口裕明(東大) 村瀬和都(東大) 長瀬虎太郎(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><b>3D1</b> OS:流体圧を用いた柔軟駆動機構(1/2)</p> <p>木村仁(東工大)、鈴森康一(岡山大)、塚越秀行(東工大)、西岡靖貴(滋賀県立大)</p> <p>3D1-01 10:00~ 線り出し式柔軟流体アクチュエータによる狭隘地形内の移動探索ロボット ○劉海博(東工大) 穂坂憲一(東工大) 塚越秀行(東工大)</p> <p>3D1-02 10:15~ 2方向湾曲動作を実現可能とする空気圧駆動ラバーアクチュエータの高出力化に関する研究 ○吉岡諒(岡大) 脇元修一(岡大) 鈴森康一(岡大)</p> <p>3D1-03 10:30~ マルチアクチュエータ用方向制御弁 MACS-valveの開発 ○東拓矢(東工大) 木村仁(東工大) 伊能教夫(東工大)</p> <p>3D1-04 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>3D1-05 11:00~ 人体への着用を目的とした薄型かつ極軽量なソフトアクチュエータの提案 ○上江洲愛(立命館大) 西岡靖貴(滋賀県立大) 川村真夫(立命館大) 牧川方昭(立命館大)</p>

9月6日(金)AM

E室 (1-208)	F室 (1-206)	G室 (1-205)	H室 (1-204)
<p><b>3E1</b> マニピュレーション</p> <p>望山洋(筑波大)</p> <p>3E1-01 10:00~ 双腕ロボットに対するマニピュレーション計画手法の統合 ○原田研介(産総研) 辻徳生(九大) Jean-Paul Laumond(LAAS-CNRS)</p> <p>3E1-02 10:15~ パーソナルなケーシングにおける対象物の抜け出しにくさにゲート配置が与える影響 ○横山諭(佐世保高専) 永田和之(産総研)</p> <p>3E1-03 10:30~ 駆動台による非駆動対象物の姿勢角制御 ○青山忠義(広島大) 原田祐次(広島大) 高木健(広島大) 石井抱(広島大)</p> <p>3E1-04 10:45~ 視覚特徴量を用いた双腕ロボットによる結び ○片野良太(電通大) 五味知之(電通大) 富沢哲雄(電通大) 工藤俊介(電通大) 末廣尚士(電通大)</p>	<p><b>3F1</b> 福祉・パワーアシスト(リハビリ)</p> <p>榊泰輔(九産大)</p> <p>3F1-01 10:00~ 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) 木谷光来(富山大) チャビゲンツィ(富山大)</p> <p>3F1-02 10:15~ VRロボットルームの構成 ○橋本智己(埼玉大) 浜田利満(筑波学院大) 赤澤とし子(北里大)</p> <p>3F1-03 10:30~ 冗長多リンクロボットを用いたマッサージシステム ○佐藤順亮(電通大) 田中基康(電通大) 田中一男(電通大) 松野文俊(京大) 田中悠也(わしざわ整形外科)</p> <p>3F1-04 10:45~ 運動の獲得を支援する装着型ロボットにおける力覚提示方法の検討 ○尾形邦裕(国リハ) 山本知幸(NICT)</p> <p>3F1-05 11:00~ 表面筋電のチャンネルの冗長性を利用したロバストな関節トルク推定 ○古川淳一朗(ATR/大阪大学) 野田智之(ATR) 森本淳(ATR)</p> <p>3F1-06 11:15~ 無動力歩行支援機のモジュール化とパラメータ化 ○佐野明人(名工大) 鈴木光久(今仙技術研究所)</p> <p>3F1-07 11:30~ ER流体ブレーキを用いた下肢リハビリ支援システムの研究開発 ○原口真(福井工大) 古荘純次(福井工大) 小嶋寛之(福井工大)</p> <p>3F1-08 11:45~ 運動錯覚誘起・評価システムの試作 本多正計(静岡工技研) ○唐川裕之(名大情報科学) 大岡昌博(名大情報科学)</p>	<p><b>3G1</b> ハンド(把持解析)</p> <p>前田雄介(横国大)</p> <p>3G1-01 10:00~ 接触部剛性が物体把持に与える影響 有馬亮介(金沢大学) ○渡辺哲陽(金沢大学)</p> <p>3G1-02 10:15~ 剛性可変機能を有する多関節グリップ ○玉本拓巳(東海大学) 小金澤鋼一(東海大学)</p> <p>3G1-03 10:30~ 統計解析による対象物サイズに非依存な操り安定性評価指標の選定手法の提案 ○佐藤高志(早大) 小島康平(早大) 有江浩明(早大) Alexander SCHMITZ(早大) 岩田浩康(早大) 菅野重樹(早大)</p> <p>3G1-04 10:45~ 二次元平面把持の二次近似可動性解析 ○山田貴孝(岐阜大) 山本秀彦(岐阜大)</p> <p>3G1-05 11:00~ タコの吸着機構を模倣した真空吸着グリップの開発 ○菊池智史(関西大学) 高橋智一(関西大学) 鈴木昌人(関西大学) 青柳誠司(関西大学)</p> <p>3G1-06 11:15~ 三次元把持の二次近似可動性解析 山田貴孝(岐阜大) ○鳥居久慈(岐阜大) 山本秀彦(岐阜大)</p> <p>3G1-07 11:30~ 応力分布の放物面近似に基づく把持安定性の評価 ○宇都宗一郎(九州大学) 辻徳生(九州大学) 高信英明(工学院大学) 原田研介(産総研) 倉爪亮(九州大学) 長谷川勉(熊本高専)</p> <p>3G1-08 11:45~ 内力による把持分類 ○永田和之(産総研) 山野辺夏樹(産総研) 原田研介(産総研)</p>	<p><b>3H1</b> 移動ロボット(1/3)</p> <p>星野智史(宇都宮大)</p> <p>3H1-01 10:00~ 移動ロボット用二軸ブラシレスモータドライバの開発とオープンソースプラットフォームを用いた走行制御 ○渡辺敦志(筑波大) 阪東茂(筑波大) 辻信行(ツジ電子) 大矢晃久(筑波大) 油田信一(芝浦工大)</p> <p>3H1-02 10:15~ 4脚4車輪移動ロボットの低速度走行動作における一制御手法 ○永野健太(横浜国立大学) 藤本康孝(横浜国立大学)</p> <p>3H1-03 10:30~ 4叉移動機構の制御 ○高橋亮介(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>3H1-04 10:45~ 3叉移動機構の動力学的解析 ○山崎正太郎(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>3H1-05 11:00~ 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の制御 ○田中圭哉(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>3H1-06 11:15~ 掃引ロボットの確定的反射動作による掃引完全性に関する考察 ○荒木猛志(九州大学大学院) 山本元司(九州大学)</p> <p>3H1-07 11:30~ 群知能ロボットの研究 ○清水雄太(工学院大学) 高信英明(工学院大学) 鈴木健二(工学院大学) 三浦宏文(工学院大学) 稲田喜信(東海大学)</p> <p>3H1-08 11:45~ 粉体の動力学に基づく群ロボットの搬送作業と評価 ○菅原研(東北学院大)</p>

9月6日(金)AM

I室 (1-203)	J室 (1-202)	K室 (1-201)	L室 (6-101)
<p><b>3I1</b> ロボットビジョン (3次元計測)</p> <p>倉爪亮 (九州大)</p> <p>3I1-01 10:00~ リフレクタンス画像を用いた街並みモデルのセマンティックラベリング ○近藤直明 (九大) 大石修士 (九大) 岩下友美 (九大) 倉爪亮 (九大)</p> <p>3I1-02 10:15~ 高速デプスビジョンを用いた実時間プロジェクトマッピング ○山本貴士 (広島大) 青山忠義 (広島大) 高木健 (広島大) 石井抱 (広島大)</p> <p>3I1-03 10:30~ レーザー反射率に基づく3次元幾何モデルのテクスチャ欠損修復 ○大石修士 (九大) 倉爪亮 (九大) 岩下友美 (九大)</p> <p>3I1-04 10:45~ 情報構造化環境における家具上物品検出のための移動ロボットによる視覚記憶照合と変化検出 ○桑畑舜也 (九大) 長谷川勉 (熊本高専) 諸岡健一 (九大) 倉爪亮 (九大) 辻徳生 (九大)</p> <p>3I1-05 11:00~ 複数のKinectを利用した自律移動ロボットによる人物の追従 ○石川祐輝 (山梨大学) 渡辺寛美 (山梨大学) 小谷信司 (山梨大学)</p> <p>3I1-06 11:15~ 3次元枝構造認識に基づく実の個体識別のための実を用いたICP アルゴリズムによる果樹の3次元点群の重ね合せ ○湯本裕矢 (農工大) 水内郁夫 (農工大)</p> <p>3I1-07 11:30~ ロボット監視用画像を用いた軌道上実時間運動計測評価 ○上野浩史 (JAXA) 若林靖史 (JAXA) 高橋裕信 (アブライドビジョンシステムズ) 井上美明 (アブライドビジョンシステムズ)</p>	<p><b>3J1</b> 自己位置推定</p> <p>富沢哲雄 (電通大)</p> <p>3J1-01 10:00~ レーザー距離センサによる反射が不確定な環境下での移動ロボットの自己位置推定 ○大群裕 (甲南大学大学院) 田中雅博 (甲南大学)</p> <p>3J1-02 10:15~ 2Dスキャンデータの合同変換に不変特徴量(GIF)を用いたロバストなスキャンマッチング ○中村恭之 (和歌山大) 脇田翔平 (和歌山大)</p> <p>3J1-03 10:30~ 圧縮SLAMの研究: Bag-of-Bounding-Boxesによる物体レベルでの視野画像検索 ○安藤雅淑 (福井大学) 田中完爾 (福井大学) 稲垣陽介 (福井大学)</p> <p>3J1-04 10:45~ パーティクルフィルタを用いたロボット周辺の局所地図合成による大域地図の生成と自己位置推定 ○金子慎一郎 (富山高専) 藪下雅裕 (富山高専)</p> <p>3J1-05 11:00~ パッチマッチングによる大域自己位置推定のための画像エッジ点の対応づけ ○友納正裕 (千葉工大)</p> <p>3J1-06 11:15~ ジャイロセンサを用いたイメージモザイクングに基づくカメラの姿勢推定 ○飯島敏也 (富県大) 松野隆幸 (岡山大) 小柳健一 (富県大) 本吉達郎 (富県大) 大島徹 (富県大)</p> <p>3J1-07 11:30~ サスペンションの沈み込みを考慮したローラ型ロボットの自己位置推定の補正 ○児玉亮 (東京電機大) 栗栖正充 (東京電機大)</p>	<p><b>3K1</b> OS:我が企業のRobotセッション ~学生へ向けての会社情報~(1/2)</p> <p>大明準治 (東芝)、岩城敏 (広島市立大)</p> <p>3K1-01 10:00~ 【招待講演】建設機械が大人を夢中にさせる時 ○浅田寿士 (コマツ)</p> <p>3K1-02 10:15~ NTTデータのロボット技術への取り組み ○風間博之 (株式会社NTTデータ)</p> <p>3K1-03 10:30~ 三菱電機におけるロボット研究開発への取り組み ○奥田晴久 (三菱電機(株))</p> <p>3K1-04 10:45~ 東芝研究開発センターにおけるロボット研究開発 ○十倉征司 ((株)東芝) 山本大介 ((株)東芝) 小川秀樹 ((株)東芝) 土井美和子 ((株)東芝)</p> <p>3K1-05 11:00~ IHIにおけるロボティクス技術への取り組みと最近の展開 ○村上弘記 (IHI) 曾根原光治 (IHI)</p>	<p><b>3L1</b> 触覚センシング</p> <p>下条誠 (電通大)</p> <p>3L1-01 10:00~ 近接・接触センサの特性を持つパイル布センサの開発 ○今井翔 (立命館大) 宗川知加 (岡本株式会社) Van Anh Ho (立命館大) 平井慎一 (立命館大)</p> <p>3L1-02 10:15~ ロボットハンドのための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 (兵庫県立工業技術センター)</p> <p>3L1-03 10:30~ 布地センサによる滑りの計測 Van Anh Ho (立命館大学) ○平井慎一 (立命館大学)</p> <p>3L1-04 10:45~ 環境平面の位置・姿勢変化に対応した動作の保存と再現 ○遠山大輔 (三重大) 矢代大祐 (三重大) 弓場井一裕 (三重大) 駒田諭 (三重大)</p> <p>3L1-05 11:00~ 反射音を用いた鉗子型触覚センサの検討 ○福田智弘 (名工大) 田中由浩 (名工大) 藤原道隆 (名大) 佐野明人 (名工大)</p> <p>3L1-06 11:15~ ロボットハンド用圧力中心と分布の検出可能な触覚センサ 毛利哲也 (岐阜大) 川崎晴久 (岐阜大) ○安部貴大 (岐阜大)</p> <p>3L1-07 11:30~ 力覚情報を用いた接触状態の同定 山田貴孝 (岐阜大) ○中西翔太郎 (岐阜大) 山本秀彦 (岐阜大)</p>

9月6日(金)AM

M室 (6-401)	N室 (6-402)	O室 (1-263)	P室 (6-110)
	<p><b>3N1</b> OS:小惑星表面移動探査ロボット</p> <p>吉田和哉(東北大)</p> <p>3N1-01 10:00~ 熱制御を考慮した小惑星探査ローバの新移動メカニズムの提案 ○宮田洋佑(東大院・工) 吉光徹雄(ISAS/JAXA) 久保田孝(ISAS/JAXA)</p> <p>3N1-02 10:15~ 小惑星探査のための無線ネットワークによる複数ローバの相対距離推定 ○三河正彦(筑波大学)</p> <p>3N1-03 10:30~ A Strategy of Localization for Hopping Rover Using Camera and Gyroscope ○Daniel Jartoux (Univ. of Tokyo) Takashi Kubota (Univ. of Tokyo)</p> <p>3N1-04 10:45~ 軟弱地盤走行において車輪が描く走行跡を利用したスリップ率推定 飯塚浩二郎(信州大) ○松本紗歩(信州大) 新井康允(信州大) 河村隆(信州大) 鈴木智(信州大) 久保田孝(JAXA)</p> <p>3N1-05 11:00~ 故障衛星のデタンプリングのための渦電流ブレーキシステムにおける逆相ブレーキの評価 ○菅井文仁(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><b>3O1</b> DS:経産省ロボット介護機器開発・導入促進プロジェクト</p> <p>田中孝之(北大)、比留川博久(産総研)</p> <p>3O1-01 10:00~ ロボット介護機器開発・導入促進事業 ○比留川博久(産総研) 松本吉央(産総研) 本間敬子(産総研) 中坊嘉宏(産総研) 梶谷勇(産総研)</p> <p>3O1-02 10:15~ ロボット介護機器の安全と高信頼化 ○中坊嘉宏(産総研) 本間敬子(産総研) 尾暮拓也(産総研) 藤原清司(産総研) 安藤慶昭(産総研) 原功(産総研) Biggs Geoffrey(産総研) 松本治(産総研) 池田博康(安衛研) 山田陽滋(名大) 小口誠(JARI) 藤川達夫(JARI) 伊藤健三(JASPEC) 鈴木寿郎(JASPEC) 長瀬雅之(セック) 草間 康利(セック)</p> <p>3O1-03 10:30~ ロボット介護機器開発・導入促進事業 松本吉央(産総研) ○本間敬子(産総研) 吉田英一(産総研) 西村拓一(産総研) 高橋裕信(AVS) 大川弥生(長寿研)</p> <p>3O1-04 10:45~ 【招待講演】ロボット介護機器開発における倫理面の整理 ○梶谷勇(産総研) 諏訪基(日本生活支援工学会) 山内繁(日本生活支援工学会)</p>	<p><b>3P1</b> DS:ヒト足部機構の機能解明-ロボティクス・バイオメカニクスからのアプローチ-</p> <p>細田耕(阪大)</p> <p>3P1-01 10:00~ ヒト足部筋骨格形態に内在する歩行安定化機構 ○細田耕(大阪大) 荻原直道(慶応大)</p> <p>3P1-02 10:30~ 【招待講演】足部屍体実験のための2方向X線透視撮影システムの開発 ○荻原直道(慶大) 伊藤幸太(慶大) 細田耕(阪大) 成岡健一(阪大) 久米真之介(阪大) 名倉武雄(慶大) 中村俊康(慶大) 今西宣晶(慶大) 相磯貞和(慶大) 陣崎雅弘(慶大)</p> <p>3P1-03 10:45~ 足部模型を用いた人工筋骨格歩行シミュレータの歩行実験 ○久米真之介(大阪大学) 成岡健一(大阪大学) 細田耕(大阪大学) 荻原直道(慶応大学) 陣崎雅弘(慶応大学) 名倉武雄(慶応大学) 中村俊康(慶応大学) 今西宣晶(慶応大学) 相磯貞和(慶応大学)</p> <p>3P1-04 11:00~ 【招待講演】2方向X線透視撮影システムを用いたヒト足部足根骨運動の3次元再構築 ○伊藤幸太(慶大) 荻原直道(慶大) 細田耕(阪大) 成岡健一(阪大) 久米真之介(阪大) 名倉武雄(慶大) 中村俊康(慶大) 今西宣晶(慶大) 相磯貞和(慶大) 陣崎雅弘(慶大)</p> <p>3P1-05 11:15~ ヒト足部の有限要素モデルによる歩行時の垂直床反力の評価 ○小林太樹(大阪大) 清水正宏(大阪大) 荻原直道(慶応大) 名倉武雄(慶応大) 中村俊康(慶応大) 陣崎雅弘(慶応大) 細田耕(大阪大)</p>

9月6日(金)AM

Q室 (1-109)	R室 (1-101)	S室 (1-102)
<p><b>3Q1</b> 併設行事</p>	<p><b>3R1</b> OS:RSNPを利用したロボットサービスコンテスト2013～応募作品発表と審査、審査結果発表～(1/3) 成田雅彦(産技大)</p> <p>3R1-01 10:00～ 遠隔キャンパス案内サービスのための簡易型移動ロボットの構築 ○大橋修(大宮技研(同)) 落合瑛史(AIIT) 加藤由花(AIIT)</p> <p>3R1-02 10:15～ RSNP対応深度センサを利用した見守りサービスの提案 ○大橋修(大宮技研(同)) 落合瑛史(AIIT) 加藤由花(AIIT)</p> <p>3R1-03 10:30～ RSNP Remote Control Services using a Robot combining a Roomba with an Android Tablet Zaini Fauzi(UBD) M Petra Iskandar(UBD) C D Silva Liyanage(UBD) Yoko Murakami(AIIT) Yasuhiro Takahashi(AIIT) Toshiaki Natsui(AIIT) Jiaxiang Wu(AIIT) Eiji Ochiai(AIIT) ○Yosuke Tsuchiya(AIIT)</p> <p>3R1-04 10:45～ RSNP Server Container の提案 ○三浦彰人(産業技術大学院大学) 小川康一(産業技術大学院大学) 加藤由花(産業技術大学院大学)</p> <p>3R1-05 11:00～ クラウド上の情報サービスを活用する訓練用機能を備えた防災情報サーバの構築 ○仲尾裕樹(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><b>3S1</b> IS:Research by Foreign Researchers in Japan Yasuhisa Hasegawa(Univ. of Tsukuba)、 Yusuke Maeda(Yokohama Nat. Univ.)</p> <p>3S1-01 10:00～ Elemental Evaluation of the Contingency for Real World Development ○Hamed Mahzoon(Osaka University) Yuichiro Yoshikawa(Osaka University) Hidenobu Sumioka(ATR) Hiroshi Ishiguro(Osaka University)</p> <p>3S1-02 10:15～ Noise Infuence Analysis in Landmine Discrimination by Curve Characterization Method ○Alex Masuo Kaneko(Tokyo Tech) Gen Endo(Tokyo Tech) E. Fumihiko Fukushima(Tokyo Tech)</p> <p>3S1-03 10:30～ A Robotized Bone Cutting Tool ○Vladimir Kotev(Gifu University) Haruhisa Kawasaki(Gifu University) Tetsuya Mouri(Gifu University) Taro Goto(Gifu University) George Boiadjiev(Bulgarian Academy of Sciences)</p> <p>3S1-04 10:45～ An RIPOC Visual Warning System for a Mobile Service Robot based on Safety Confirmation Concept ○Suratana Janrajit(NUT) Tetsuya Kimura(NUT) Masahiro Iwahashi(NUT)</p> <p>3S1-05 11:00～ Continious Estimation of Human-Cloth Topological Relationship using Depth Sensor for Robotic Clothing Asssitance ○Nishanth Koganti(NAIST) Tomoya Tamei(NAIST) Takamitsu Matsubara(NAIST) Tomohiro Shibata(NAIST)</p> <p>3S1-06 11:15～ Performance improvement of a BEP human-computer interface via the use of simulated inertia ○Noel Segura Meraz(Univ. of Tsukuba) Yasuhisa Hasegawa(Univ. of Tsukuba)</p>

9月6日(金)PM1

A室 (1-240)	B室 (1-220)	C室 (1-210)	D室 (1-209)
		<p><b>3C2</b> OS:ヒューマンサポートロボティクス(2/3)</p> <p>安藤健(パナソニック)、藤江正克(早大)、王碩玉(高知工科大)</p> <p>3C2-01 13:00~ 皮膚粘弾性測定装置の開発 ○中島洋介(芝浦工業大学) 大栗基樹(株式会社 資生堂) 米田隆志(芝浦工業大学)</p> <p>3C2-02 13:15~ 背中形状に合わせて調整可能な新規背もたれの評価実験 ○菊池武士(山形大) 安斎健一(山形大) 渋谷保(クリエイティブスタジオ)</p> <p>3C2-03 13:30~ 5節リンク機構により洗浄性を向上させたヘッドケアロボットの開発 ○安藤健(パナソニック) 廣瀬俊典(パナソニック) 藤岡総一郎(パナソニック) 水野修(パナソニック) 武田真季(阪大) 丸山知美(阪大) 山田憲嗣(阪大) 大野ゆう子(阪大) 本田幸夫(大工大)</p> <p>3C2-04 13:45~ Construction of Assistant System for Disabled People Based on Eye Tracking ○Mao Wang(University of Fukui) Yoichiro Maeda(Osaka Institute of Technology) Yasutake Takahashi(University of Fukui)</p> <p>3C2-05 14:00~ インテリジェント歩行支援機の走行制御 ○王義娜(高知工科大) 王碩玉(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(パナソニック)</p> <p>3C2-06 14:15~ 運動意図による自立生活支援ロボットの走行制御 ○潘博(高知工科大) 王碩玉(高知工科大) 姜銀来(高知工科大) 王義娜(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>3C2-07 14:30~ カルマンフィルタを用いた全方位移動ロボットの速度推定と制御性能改善 ○李鍾赫(北大) 江丸貴紀(北大) 小林幸徳(北大)</p>	<p><b>3D2</b> OS:流体圧を用いた柔軟駆動機構(2/2)</p> <p>木村仁(東工大)、鈴森康一(岡山大)、塚越秀行(東工大)、西岡靖貴(滋賀県立大)</p> <p>3D2-01 13:00~ 折り込み角度の設計による収縮型・巻き付き型極軽量ソフトアクチュエータの試作 ○西岡靖貴(滋賀県立大) 天瀬英之(滋賀県立大) 平光立拓(滋賀県立大) 安田寿彦(滋賀県立大)</p> <p>3D2-02 13:15~ 異硬度ゴム複合による空気圧ラバーアクチュエータの開発 ○森和也(岡大) 脇元修一(岡大) 鈴森康一(岡大)</p> <p>3D2-03 13:30~ 多層構造の柔軟袋状アクチュエータによる能動関節機構 ○木村仁(東工大) 松崎拓哉(東工大) 片岡木太郎(東工大) 伊能教夫(東工大)</p> <p>3D2-04 13:45~ 極軽量インフレーター構造ロボット用関節構造部の設計と実現 ○金慧鍾(立命館大) 脇谷茂希(立命館大) 堀池幸佑(立命館大) 西岡靖貴(滋賀県立大) 河村晃宏(立命館大) 川村貞夫(立命館大)</p>

9月6日(金)PM1

E室 (1-208)	F室 (1-206)	G室 (1-205)	H室 (1-204)
<p><b>3E2</b> 人間・機械協調</p> <p>橋本卓弥(電通大)</p> <p>3E2-01 13:00～ ロボティクススーツのためのサポートベクターマシンを用いた人の同調性識別 ○田中浩仁(信州大学) 藤田翔士(信州大学) 橋本稔(信州大学)</p> <p>3E2-02 13:15～ アーム情報と人工物仮定に基づく遠隔操作環境モデル化 ○田崎豪((株)東芝) 菅原淳((株)東芝) 小川秀樹((株)東芝)</p> <p>3E2-03 13:30～ ロボットドライバーの提案と開発計画 ○滝田好宏(防衛大)</p> <p>3E2-04 13:45～ 世界の子ども達をつなぐ遠隔操作ロボットシステム:オーストラリアー日本間フィールドテストの報告 ○田中文英(東京大学) 高橋利光(筑波大学) 松添静子(筑波大学) 田沢奈緒(筑波大学) 森田昌彦(筑波大学)</p> <p>3E2-05 14:00～ 無線遠隔操作型移動ロボットの遭難を防ぐための時間領域差分法を用いた電界強度推定 ○松田崇志(工学院大) 羽田靖史(工学院大) 行田弘一(芝浦工大)</p>	<p><b>3F2</b> 福祉・パワーアシスト(生活支援)(1/2)</p> <p>脇田優仁(AIST)</p> <p>3F2-01 13:00～ 日本の介護を支える地域包括ケアシステムに基づく介護ロボット開発 ○伊祐根(産総研)</p> <p>3F2-02 13:15～ 人体体表の柔軟さを考慮した介護支援ロボットの動作計画 ○丁明(理研) 池浦良淳(理研, 三重大) 森友揮(理研) 向井利春(理研) 細江繁幸(理研)</p> <p>3F2-03 13:30～ 上肢と下肢の協調性に基づく歩行の運動機能評価に関する検討 ○河野信哉(早大) 中島康貴(早大) 小林洋(早大) 藤江正克(早大)</p> <p>3F2-04 13:45～ 日常生活支援のための実用的ロボティクフォロフの研究 ○入部正継(阪電通大) 前田直人(阪電通大) 大西幸平(阪電通大) 池田遼太(阪電通大) 齊藤勇真(阪電通大) 遠藤玄(東工大) 家村侑(東工大) 田窪敬夫(女子医大) 大平峰子(東長野病院)</p> <p>3F2-05 14:00～ 関節可動域を考慮した歩行補助ロボットのオンライン最適軌道生成 ○石川寛典(名大) Changhyun Sung(名大) 香川高弘(名大) 宇野洋二(名大)</p> <p>3F2-06 14:15～ VSCMGを用いた歩行支援手法の検討 ○松崎亮佑(横浜国立大学) 藤本康孝(横浜国立大学)</p> <p>3F2-07 14:30～ 杖型ロボットの制御のための仮想摩擦モデルの設計 ○中川翔太郎(名大) 邸需(名大) 関山浩介(名大) 福田敏男(名城大学)</p> <p>3F2-08 14:45～ 介護ロボットとそのロボット経由で操作される車いすとの協調段差乗り上げ ○池田英俊(富山高専) 畠山夏樹(富山高専) 木下歩輝(富山高専) 中野栄二(国際ロボフェスタ)</p>	<p><b>3G2</b> ハンド(機構設計)</p> <p>小澤隆太(立命館大)</p> <p>3G2-01 13:00～ カメラ内蔵型ロボットハンドの開発 三井一輝(村田機械) ○小澤隆太(立命館大)</p> <p>3G2-02 13:15～ 遊星歯車機構を有したロボットハンドの開発 ○伊藤祥(東海大学大学院) 小澤鋼一(東海大学) 亀岡亮太(東海大学) 西澤祐天(東海大学)</p> <p>3G2-03 13:30～ 形状記憶ゲルを用いた形状可変ロボットハンドの基礎実験 ○氏家健司(山形大学) 秋葉直樹(山形大学) 山野光裕(山形大学) 宮瑾(山形大学) 古川英光(山形大学) 多田隼理一郎(山形大学)</p> <p>3G2-04 13:45～ 断面変形ばねを用いたロボットハンドの開発 ○金大輔(秋田県立大学) 齋藤直樹(秋田県立大) 佐藤俊之(秋田県立大)</p> <p>3G2-05 14:00～ 手根管構造体のモノコック3Dプリンティングによる11自由度劣健駆動ロボットハンド開発 ○トリラッタナクワンオナタナット(東大) 神永拓(東大) 中村仁彦(東大)</p>	<p><b>3H2</b> 移動ロボット(2/3)</p> <p>杉正夫(電通大)</p> <p>3H2-01 13:00～ 磁気および幾何情報を用いたマルチナビゲータによる自律移動ロボットのナビゲーション法の実装 ○赤井直紀(宇都宮大) 尾崎均一(宇都宮大)</p> <p>3H2-02 13:15～ ループ環境におけるSLAM手法の検証 ○中村優太(横浜国立大学) 藤本康孝(横浜国立大学)</p> <p>3H2-03 13:30～ 屋内ロボットのための複数センサを用いたロバストな自己位置推定 ○吉川大地((株)安川電機) 足立勝((株)安川電機) 安田賢一((株)安川電機)</p> <p>3H2-04 13:45～ 移動ロボットの軌道自律生成のための簡素なランドマーク敷設ルール ○澤澤裕史(名城大) 山下道夫(名城大) 広瀬将司(名城大) 大田武生(名城大)</p> <p>3H2-05 14:00～ 人物追従ロボットのためのマルチキネクトセンサに関する研究 ○志村皇洋(芝浦工大) 安藤吉伸(芝浦工大) 吉見卓(芝浦工大) 水川真(芝浦工大)</p> <p>3H2-06 14:15～ タッチ入力と自律移動を利用した複数移動ロボットの同時遠隔操作システム 落合佑哉(奈良先端大) 竹村憲太郎(東海大) ○高松淳(奈良先端大) 小笠原司(奈良先端大)</p> <p>3H2-07 14:30～ 非均質な制御に基づいた移動ロボット群の小プラトーン走行 ○星野智史(宇都宮大)</p> <p>3H2-08 14:45～ マルチロボットにおける共有認知のための不変表象共有アルゴリズム ○富田翔太(名大) 関山浩介(名大) 福田敏男(名城大学)</p>

9月6日(金)PM1

I室 (1-203)	J室 (1-202)	K室 (1-201)	L室 (6-101)
<p><b>3I2</b> 認識・推定</p> <p>塩見昌裕(ATR)</p> <p>3I2-01 13:00～ マルチ移動ロボットによるレーザーベストな移動物体大きさ・姿勢推定法 ○泉竜之輔(同志社大学大学院 理工学研究科 情報工学専攻) 橋本雅文(同志社大学) 高橋和彦(同志社大学)</p> <p>3I2-02 13:15～ 圧縮SLAMの研究:教師無し部品モデルによる高速・簡潔な間接型マップマッチング ○花田将吾(福井大学) 田中完爾(福井大学) 猪口志祐人(福井大学)</p> <p>3I2-03 13:30～ 街角における歩行者のサブゴール遷移モデル 池田徹志(ATR, CREST) 児堂義弘(ATR, CREST) Daniel Rea(ATR, CREST) Francesco Zanlungo(ATR, CREST) ○塩見昌裕(ATR, CREST) 神田崇行(ATR, CREST)</p> <p>3I2-04 13:45～ 内部状態と行動をベースとしたロボットの内部状態予測手法の提案 ○杉本大志(室蘭工大) 倉重健太郎(室蘭工大)</p> <p>3I2-05 14:00～ 小型二足歩行ロボットのための慣性センサを用いた床面種類の識別手法の提案 ○塩見昌裕(ATR) 松村礼央(ATR, 大阪大学) 宮下敬宏(ATR) 石黒浩(大阪大学, ATR) 萩田紀博(ATR)</p> <p>3I2-06 14:15～ 多層型レーザーキャナからの人追跡にもとづく身長推定 ○鮫島一平(奈良先端大/産総研/JST) 加賀美聡(産総研/奈良先端大/JST) 畑尾直孝(産総研/JST)</p>	<p><b>3J2</b> 学生のための交流サロン/我が企業のRobotセッション(各社相談窓口)(1/2)</p>	<p><b>3K2</b> OS:我が企業のRobotセッション～学生へ向けての会社情報～(2/2)</p> <p>大明準治(東芝)、岩城敏(広島市立大)</p> <p>3K2-01 13:00～ 東急建設における建設RTシステム事例紹介 ○柳原好孝(東急建設(株))</p> <p>3K2-02 13:15～ NACHIロボット ○石井淳史(株式会社 不二越)</p> <p>3K2-03 13:30～ 【招待講演】川崎重工におけるロボット適用拡大への取り組み ○平塚充一(川崎重工)</p> <p>3K2-04 13:45～ 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)</p> <p>3K2-05 14:00～ 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>	

9月6日(金)PM1

M室 (6-401)	N室 (6-402)	O室 (1-263)	P室 (6-110)
	<p><b>3N2</b> OS:宇宙ロボティクス</p> <p>久保田孝(JAXA)</p> <p>3N2-01 13:00~ 月面縦孔探査用小型ロボットの提案 ○茂渡修平(東大) 大槻真嗣(ISAS/JAXA) 久保田孝(ISAS/JAXA)</p> <p>3N2-02 13:15~ 特徴の少ない地形における惑星探査ローバのビジュアルオドメトリに関する検討 ○大津恭平(東大) 久保田孝(JAXA)</p> <p>3N2-03 13:30~ State Variable Extension Method for 6DOF Localization of Outdoor Terrain Rovers ○ジャヤセカラベシヤラ(東京大学) 久保田孝(ISAS, JAXA)</p> <p>3N2-04 13:45~ 宇宙デブリ捕獲ロボットの検討 ○西田信一郎(JAXA) 妻木俊道(JAXA) 片山保宏(JAXA)</p> <p>3N2-05 14:00~ USMマニピュレータのための時分割運動制御システムの構築 國井康晴(中央大院) ○高橋勇貴(中央大) 布施理(中央大院)</p> <p>3N2-06 14:15~ 宇宙服装着型マニピュレータの概念設計と安全確保の検討 ○上田敦史(JAXA) 渡邊恵佑(JAXA) 西田信一郎(JAXA) 武井悠人(東工大) 水谷好伸(JAMSS) 大賀公二(JAMSS)</p>		<p><b>3P2</b> SS:日本ロボット学会の次世代構想</p> <p>小平紀生(日本ロボット学会/三菱電機)、原田達也(次世代構想委員会/東京大学)</p> <p>3P2-01 13:00~</p>

9月6日(金)PM1

Q室 (1-109)	R室 (1-101)	S室 (1-102)
<p><b>3Q2</b> OS:システム運用空間における電磁環境～ロボット技術・情報通信技術を安心安全に運用できる電磁環境空間～ 川瀬隆治(東急建設)、神徳徹雄(AIST)</p>	<p><b>3R2</b> OS:RSNPを利用したロボットサービスコンテスト2013～応募作品発表と審査、審査結果発表～(2/3) 成田雅彦(産技大)</p>	<p><b>3S2</b> IS:Applications of Computational Intelligence in Robotics Janos Botzheim(TMU)</p>
<p>3Q2-01 13:00～ 【招待講演】高度電子社会における安心安全について ○大川慶直(元 日本原子力研究開発機構) 川瀬隆治(東急建設) 泉敬介(関電工) 赤尾伸一(三井住友建設) 鍛冶良作(産総研) 神徳徹雄(産総研)</p>	<p>3R2-01 13:00～ RSNPにおけるロボットアーム動作マニピレータの試作 ○小川康一(埼玉大) 成田雅彦(産技大)</p>	<p>3S2-01 13:00～ Topological Gaussian ARAM for Online Topological Map Building ○Wei Hong Chin(University of Malaya) Chu Kiong Loo(University of Malaya)</p>
<p>3Q2-02 13:15～ 【招待講演】ロボット技術・情報通信技術の運用空間指針の提案 ○赤尾伸一(三井住友建設) 川瀬隆治(東急建設) 泉敬介(関電工) 大川慶直(元日本原子力開発機構) 鍛冶良作(産総研) 神徳徹雄(産総研)</p>	<p>3R2-02 13:15～ RSNPを利用したリアルタイム音声通信の実現 ○大澤秀也(産業技術大学院大学) 朝倉健介(産業技術大学院大学) 小原範子(産業技術大学院大学) 佐藤健(産業技術大学院大学) 藤田尚宏(産業技術大学院大学) 成田雅彦(産技大)</p>	<p>3S2-02 13:15～ Initial Self-localization Based on Mobile Ad-hoc Network for Multi-robot System ○Shintaro Suzuki(TMU) Yuichiro Toda(TMU) Naoyuki Kubota(TMU)</p>
<p>3Q2-03 13:30～ 【招待講演】ロボット技術・情報通信技術の運用空間指針の提案 ○川瀬隆治(東急建設) 泉敬介(関電工) 赤尾伸一(三井住友建設) 大川慶直(元 日本原子力研究開発機構) 鍛冶良作(産総研) 神徳徹雄(産総研)</p>	<p>3R2-03 13:30～ An Aquaculture Area Monitoring System using Robot Service Network Protocol Tien Hoang Nguyen(VNU) Duc Moo Tran(VNU) Trung Anh Dinh(VNU) Trong Loc Hoang(VNU) Van Nhan Ngo(VNU) Van Dung Hoang(VNU) Yusuke Yamamura(AIIT) Kenji Nakamura(AIIT) Hirokazu Takahashi(AIIT) Yukio Saito(AIIT) Junya Kita(AIIT) Koichi Ogawa(AIIT) ○Yosuke Tsuchiya(AIIT)</p>	<p>3S2-03 13:30～ Visualization of Remote Observation System for Elderly People based on Informationally Structured Space ○Dalai Tang(TMU) Bakhtiar Yusuf(TMU) Yuri Yoshihara(TMU) Naoyuki Kubota(TMU)</p>
<p>3Q2-04 13:45～ 【招待講演】ロボット技術・情報通信技術の運用空間指針の提案 ○泉敬介(関電工) 赤尾伸一(三井住友建設) 川瀬隆治(東急建設) 大川慶直(元 日本原子力研究開発機構) 神徳徹雄(産総研) 鍛冶良作(産総研)</p>	<p>3R2-04 13:45～ ロボットの能動的な身体接触による情報伝達 ○前田光泰(名古屋工業大学) 中村剛士(名古屋工業大学) 加納政芳(中京大学) 山田晃嗣(情報科学芸術大学院大学)</p>	<p>3S2-04 13:45～ Exercise machine type input device for mobile manipulator operation Kazuyoshi Wada(TMU) Ryoh Miyajima(TMU) ○Naoto Kitamura(TMU)</p>
<p>3Q2-05 14:00～ 【招待講演】徘徊検知システムの誤作動と電磁環境の変化 ○鍛冶良作(産総研) 杉田亨(中外製作所) 吉岡一栄(中外製作所) 神徳徹雄(産総研) 梶谷勇(産総研) 関山守(産総研) 谷川民生(産総研)</p>	<p>3R2-05 14:00～ 教育現場でのロボット活用を円滑にする教育用システム ○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>3S2-05 14:00～ Investigation of Different External Input Calculation Methods for Spiking Neural Networks ○Janos Botzheim(TMU) Naoyuki Kubota(TMU)</p>
<p>3Q2-06 14:15～ 【招待講演】日本建築学会における電磁環境工学委員会活動について ○吉野涼二(大成建設) 川瀬隆治(東急建設) 遠藤哲夫(大成建設)</p>		

9月6日(金)PM2

A室 (1-240)	B室 (1-220)	C室 (1-210)	D室 (1-209)
		<p><b>3C3</b> OS:ヒューマンサポートロボティクス(3/3)</p> <p>安藤健(パナソニック)、藤江正克(早大)、王碩玉(高知工科大)</p> <p>3C3-01 15:30~ 頸髄損傷者の車いす操作を目的とした上肢動作支援ロボットによる推進力支援制御 ○水谷直人(三重大学大学院(三重大)) 矢野賢一(三重大学大学院(三重大)) 青木隆明(岐阜大学医学部附属病院(岐阜大医附属病院)) 西本裕(岐阜大学医学部(岐阜大医)) 小林安之(株式会社ルミナスジャパン(ルミナスジャパン))</p> <p>3C3-02 15:45~ 装着型ロボット使用時の代償運動を低減する肘・前腕運動機構の開発 ○雨宮元之(早大) 金石大佑(早大) 松本侑也(早大) 中島康貴(早大) 関雅俊(株式会社菊池製作所, 早大) 小林洋(早大) 飯島浩(横浜リハ) 長岡正範(順大院) 藤江正克(早大)</p> <p>3C3-03 16:00~ 上肢支援機器の装着性を向上させるアクティブカフの設計 長谷川泰久(筑波大) ○長谷川誉晃(筑波大)</p> <p>3C3-04 16:15~ 3層の連結スライドばね機構を用いた手首の回転動作を手指の屈伸動作に変換する機構を有する装置の開発 ○荒田純平(九大) 三矢駿(名工大) 坂口正道(名工大)</p> <p>3C3-05 16:30~ 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(津山高専) 佐々木大輔(岡山大)</p> <p>3C3-06 16:45~ 筋電義手における把持によるEMG信号の変化に関する考察 ○林喜章(佐大) 山口翔(佐大) 木口量夫(九大)</p>	<p><b>3D3</b> OS:ロボット聴覚</p> <p>中臺一博(HRI-JP/東工大)、奥乃博(京大)、加賀美聡(AIST)、公文誠(熊本大)、糸山克寿(京大)</p> <p>3D3-01 15:30~ ホース型ロボットのマイクロホンアレイを用いた姿勢推定 ○坂東直昭(京大) 大塚琢馬(京大) 水本武志(京大) 糸山克寿(京大) 中臺一博(HRI-JP) 奥乃博(京大)</p> <p>3D3-02 15:45~ Multirotor UAV を用いた音源定位のための雑音相関行列推定 ○古川孝太郎(京都大学) 大塚琢馬(京都大学) 糸山克寿(京都大学) 中臺一博((株)HRI-JP) 奥乃博(京都大学)</p> <p>3D3-03 16:00~ GPSを有する屋外移動聴覚ロボットによる音源定位の検討 ○小田恭朗(熊本大学) 公文誠(熊本大学)</p> <p>3D3-04 16:15~ Building probabilistic 3D maps of sound sources ○Jani Even(ATR-IRC) Nagasrikanth Kallakuri(ATR-IRC) Luis Yoichi Morales(ATR-IRC) Carlos Toshinori Ishi(ATR-IRC) Norihiro Hagita(ATR-IRC)</p> <p>3D3-05 16:30~ 観測データの不確かさを考慮したバイノーラル聴覚ロボットでの音源定位手法 ○木元大輔(熊本大学) 尾堂航(熊本大学) 公文誠(熊本大学)</p> <p>3D3-06 16:45~ Semi-Blind Infinite NMFを用いたロボットの動作雑音抑圧手法の検討 ○手塚太貴(東工大) 吉田尚水(東工大) 中臺一博(東工大/HRI-JP)</p> <p>3D3-07 17:00~ Latent Dirichlet Allocation とNested Pitman-Yor Process に基づく雑音に頑健な音響イベント同定の検討 ○中村圭佑((株)HRI-JP) ゴメスランディ((株)HRI-JP) 中臺一博((株)HRI-JP)</p> <p>3D3-08 17:15~ HARKを用いたロボットクイズ司会者 HATTACK25の開発 ○西牟田勇哉(京大) 平山直樹(京大) 大塚琢馬(京大) 杉山治(京大) 糸山克寿(京大) 奥乃博(京大)</p>

E室 (1-208)	F室 (1-206)	G室 (1-205)	H室 (1-204)
	<p><b>3F3</b> 福祉・パワーアシスト(生活支援)(2/2)</p> <p>尹祐根(AIST)</p> <p>3F3-01 15:30~ 低剛性の腿駆動プーリーとロボットアームの試作 ○富樫淳輝(山形大学理工学研究科) 富沢健児(山形大学理工学研究科) 松田司(山形大学理工学研究科) 水戸部和久(山形大学理工学研究科)</p> <p>3F3-02 15:45~ 所望の力特性を実現する受動的歩行補助装置の設計 ○加藤雅人(東工大) 岡田昌史(東工大)</p> <p>3F3-03 16:00~ シルバークーの衝撃軽減のための機構の開発 ○棚田瑞樹(中央大) 小柳徹(中央大) 大隅久(中央大) 田村雄介(中央大) 小野まなぶ(テクニカルト東京)</p> <p>3F3-04 16:15~ 転倒検知のためのユビキタス脈波センサの開発 ○今井信之介(芝浦工大) 長谷川忠大(芝浦工大)</p> <p>3F3-05 16:30~ ベッド上空間スイッチによる生活支援ロボットアームの操作システムの提案 ○脇田優仁(産総研) 田中秀幸(産総研) 松本吉央(産総研)</p> <p>3F3-06 16:45~ 肢体不自由者向け電動車イスの衝突回避システムの研究開発 ○飯島健太(山梨大) 池田拓未(山梨大) 渡辺寛望(山梨大) 小谷信司(山梨大)</p> <p>3F3-07 17:00~ 介護支援用パワーアシストスーツの信号処理システムの検討 ○池谷吉俊(工学院大) 中荃隆(九州工業大) 羽田靖史(工学院大)</p> <p>3F3-08 17:15~ 位相振動子モデルを用いたロボティクススーツの歩行補助への適用 ○小野美砂(信州大学) 橋本稔(信州大学)</p> <p>3F3-09 17:30~ パルーンジャンプロボットの静力学的解析とパソコン制御による基礎実験 ○朴権永(横国大) 豊田希(横国大) 西田麻美(関東学院大) 藪田哲郎(横国大)</p>	<p><b>3G3</b> ハンド(把持計画と制御)</p> <p>永田和之(AIST)</p> <p>3G3-01 15:30~ 把持の安定性を基にした三次元最適把持位置の自動生成 山田貴孝(岐阜大) ○長谷川真土(岐阜大) 山本彦彦(岐阜大)</p> <p>3G3-02 15:45~ ゲーミングマニピュレーションのための近接センサを用いた操作対象物体の形状認識に関する研究 福井類(東京大学) ○子安秀昇(東京大学) 砂川拓哉(東京大学) 渡邊匡彦(東京大学) 佐藤知正(東京大学) 下坂正倫(東京大学)</p> <p>3G3-03 16:00~ 多指ハンドを用いた未知物体の外界センサレスかつ正確な位置姿勢制御 ○河村晃宏(立命館大) 土橋宏規(立命館大)</p> <p>3G3-04 16:15~ 内カ外カインピーダンス制御を用いたマルチフィンガロボットによる把持動作におけるインピーダンス制御とアドミタンス制御の動特性の比較 ○堀良太(横国大) 柴田彬(横国大) 佐野嘉則(横国大) 藪田哲郎(横国大)</p> <p>3G3-05 16:30~ 近接覚を有するインテリジェントロボットハンドの研究 ○鈴木陽介(電通大) 叶沙(電通大) 小山佳祐(電通大) 瀬戸川将夫(電通大) 明愛国(電通大) 下条誠(電通大)</p> <p>3G3-06 16:45~ 大域的全腕マニピュレーションのための操り戦略 ○山脇輔(防衛大) 八島真人(防衛大)</p> <p>3G3-07 17:00~ 受動柔軟ハンドの操りにおける誤差許容性の高い姿勢経路による把持力安定化 ○野久陽介(早大) 高橋城志(早大) 藤倉理詠(早大) 小島康平(早大) Alexander Schmitz(早大) 岩田浩康(早大) 菅野重樹(早大)</p> <p>3G3-08 17:15~ ネット状近接覚センサを搭載したロボットハンドによる指先同時接触のための距離推定手法 ○小山佳祐(UEC) 鈴木陽介(UEC) 明愛国(UEC) 下条誠(UEC)</p>	<p><b>3H3</b> 移動ロボット(3/3)</p> <p>菅原研(東北学院大)</p> <p>3H3-01 15:30~ 小型で高速な壁面移動ロボットの研究 ○清水勇太(近畿大院) 木村優孝(近畿大院) 五百井清(近畿大)</p> <p>3H3-02 15:45~ 重心移動による駆動方式を有する球型ロボットの研究 ○盛永 明啓(九州大学) Svinin Mikhail(九州大学) 山本元司(九州大学)</p> <p>3H3-03 16:00~ ロボットの軽量化に有効なサスペンションレス車体基板の設計 ○岡田徳次(新潟大) 三村宣治(新潟大) 清水利美(茨城大) 和田博(ダブル技研(株))</p> <p>3H3-04 16:15~ 2つの平行リンクを用いた階段を昇れる車輪型移動ロボット ○檜垣尚社(広島大) 高木健(広島大) 青山忠義(広島大) 石井抱(広島大)</p> <p>3H3-05 16:30~ 星形テンセグリティ構造の変形による転がり移動 ○伊牟田遠(立命館大) 平井慎一(立命館大)</p> <p>3H3-06 16:45~ 林地内走破を実現するクローラハイブリッド機構の研究 ○遠藤寛士(早大) 白井裕子(早大) 菅野重樹(早大)</p> <p>3H3-07 17:00~ ハードウェア情報もオープンにした研究用プラットフォームとしての標準的小型移動ロボットi-Cart mini ○阪東茂(筑波大) 渡辺敦志(筑波大) 坪内孝司(筑波大) 辻信行(ツジ電子) 油田信一(芝浦工大)</p>

9月6日(金)PM2

I室 (1-203)	J室 (1-202)	K室 (1-201)	L室 (6-101)
<p><b>3I3</b> 運動学習</p> <p>小林祐一(静岡大)</p> <p>3I3-01 15:30~ 強化学習を用いた4足ロボットにおける前進行動形態の獲得および生物との比較 ○松本悟(横国大) 東浦拓也(横国大) 小松廉(横国大) 藪田哲郎(横国大)</p> <p>3I3-02 15:45~ 強化学習を用いた大車輪ロボットの確率的なゆらぎと行動獲得について ○東浦拓也(横国大) 松本悟(横国大) 小松廉(横国大) 藪田哲郎(横国大)</p> <p>3I3-03 16:00~ 学習戦略フュージョンを用いた18自由度多脚ロボットによる葡萄動作の獲得 山口明彦(奈良先端大) ○大下将宗(奈良先端大) 高松淳(奈良先端大) 小笠原司(奈良先端大)</p> <p>3I3-04 16:15~ ヒューマノイド操縦の主観的評価を用いて生成した評価関数の運動学習における有効性の検証 ○鈴木駿介(農工大) 湯本裕矢(農工大) 水内郁夫(農工大)</p> <p>3I3-05 16:30~ 多重学習器を用いる強化学習の検討 ○西澤智恵子(三重大) 松井博和(三重大)</p> <p>3I3-06 16:45~ エージェントの学習効率化のための知識利用に関する研究 ○小谷直樹(大工大)</p>	<p><b>3J3</b> 学生のための交流サロン/我が企業のRobotセッション(各社相談窓口)(2/2)</p>	<p><b>3K3</b> 生物模倣ロボット</p> <p>倉林大輔(東工大)</p> <p>3K3-01 15:30~ 四脚歩行ロボットの不整地踏破における柔軟体幹の効果 ○森上恵一(阪工大) 田熊隆史(阪工大) 増田達也(阪工大)</p> <p>3K3-02 15:45~ 敏捷動作に先立つ構えの効果検討 ○田中一敏(東大) 西川鋭(東大, 学振特別研究員DC) 國吉康夫(東大)</p> <p>3K3-03 16:00~ 大変形シート構造物遊泳推進における身体・流体間相互作用機構 理解に向けたソフトロボティクスアプローチ ○風間俊哉(広島大学, JST CREST) 梅舘拓也(Tufts University, JSPS) 石黒章夫(東北大学, JST CREST) 小林亮(広島大学, JST CREST)</p> <p>3K3-04 16:15~ ヘビ型ロボットPAS-2Iにおける胴体弾性の導入 ○田邊圭祐(茨大) 井上康介(茨大)</p> <p>3K3-05 16:30~ 水陸両用ヘビ型ロボットの研究 ○山田浩也(東工大) 広瀬茂男(東工大)</p> <p>3K3-06 16:45~ 水中探査型マントロボットの姿勢計測システム 日笠成基(岡大) ○池田将晃(岡大) 渡辺桂吾(岡大) 永井伊作(岡大)</p> <p>3K3-07 17:00~ カイコガ自由行動計測のための3自由度サーボスフィア ○志垣俊介(東工大, 機械制御システム) 福島俊平(東工大, 機械制御システム) 峯岸諒(東工大, 機械制御システム) 倉林大輔(東工大, 機械制御システム) 神崎亮平(東大, 先端研)</p>	<p><b>3L3</b> OS:微細作業</p> <p>新井健生(阪大)、新井史人(名大)、谷川民生(AIST)</p> <p>3L3-01 15:30~ 【基調講演】バイオセンサ ○新井健生(阪大)</p> <p>3L3-02 15:45~ 把持機構を有する磁気駆動オンチップロボットとマイクロナイフによる卵細胞の除核 ○市川明彦(名城大) 佐久間臣耶(阪大) 正田達郎(名大) 玉腰貴浩(名大) 新井史人(名大) 赤木悟史(畜草研)</p> <p>3L3-03 16:00~ 温度応答性ゲルアクチュエータを用いたマイクロバルブの集積化 ○伊藤啓太郎(名大) 佐久間臣耶(阪大) 横山義之(富山県工業技術センター) 新井史人(名大)</p> <p>3L3-04 16:15~ 光表面電位制御脂質カプセルを用いた細胞内状態計測のための蛍光センサの選択的細胞導入 ○丸山央峰(名大) 劉恒君(名大) 益田泰輔(名大) 新井史人(名大)</p> <p>3L3-05 16:30~ 誘電泳動を用いた二本指マイクロハンド用エレクトロアクチュエータによる細胞操作 ○小嶋勝(阪大) 西城英秋(阪大) 洞出光洋(阪大) 大原賢一(名城大) 神山和人(阪大) 前泰志(阪大) 新井健生(阪大)</p> <p>3L3-06 16:45~ 新機構パラレルメカニズムを用いたマイクロハンドの振動解析 ○蔵田智之(阪大) Ebubekir Avci(阪大) 神山和人(阪大) 大原賢一(名城大) 洞出光洋(阪大) 小嶋勝(阪大) 江島亨(阪大) 谷川民生(産総研) 前泰志(阪大) 新井健生(阪大)</p>

M室 (6-401)	N室 (6-402)	O室 (1-263)	P室 (6-110)
	<p><b>3N3</b> OS:カーロボティクス</p> <p>菅沼直樹(金沢大)</p> <p>3N3-01 15:30~ 自律型自動運転自動車のフィールド試験に向けた環境構築 ○菅沼直樹(金沢大) 千野貴嗣(金沢大) 松井俊樹(岡山県立大)</p> <p>3N3-02 15:45~ Laser range finder の受光強度を活用した路面標示の検出 ○大川真弥(防衛大学校) 伊達央(防衛大学校) 滝田好宏(防衛大学校)</p> <p>3N3-03 16:00~ 自律移動ロボット制御技術に基づいたロボットカー ○伊達央(防衛大) 大川真弥(防衛大) 滝田好宏(防衛大) 菊地惇(防衛大)</p> <p>3N3-04 16:15~ 流体力学的ポテンシャルを用いた自動車の衝突回避軌道生成法 ○杉山正治(立命館大) 柴田尚己(立命館大) 和田隆広(立命館大)</p> <p>3N3-05 16:30~ モジュール構成を適用した超小型電気自動車の開発 ○藤波直希(神奈川大学) 相馬史典(神奈川大学) 増田寛之(神奈川大学) 林憲玉(神奈川大学) 高山英一(高山自動車)</p>		

9月6日(金)PM2

Q室 (1-109)	R室 (1-101)	S室 (1-102)
<p><b>3Q3</b> 併設行事</p>	<p><b>3R3</b> OS:RSNPを利用したロボットサービスコンテスト2013 ~応募作品発表と審査、審査結果発表~(3/3) 成田雅彦(産技大)</p> <p>3R3-01 15:30~ RSNP通信を用いたネットワークロボットによる運動習慣形成のための英単語学習システム ○山本悠策(中京大学) 加納政芳(中京大学) 山根基(愛知みずほ大学) 種田行男(中京大学)</p> <p>3R3-02 15:45~ 性格の特徴抽出を目的としたRSNPエージェントの開発 ○山田竣也(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>3R3-03 16:00~ RSNPとRTミドルウェアによるロボットお出迎えサービス ○生田目祥吾(芝浦工大) 石田真一(芝浦工大) 松日楽信人(芝浦工大)</p> <p>3R3-04 16:15~ 振動機能付きコントローラにおける近接情報のフィードバック ○荻谷浩史(芝浦工業大学) 石田真一(芝浦工業大学) 松日楽信人(芝浦工業大学)</p> <p>3R3-05 16:30~ ロボットサーフィンサービスの提案 ○石田真一(芝浦工大) 荻谷浩史(芝浦工大) 松日楽信人(芝浦工大)</p>	<p><b>3S3</b> 併設行事</p>