

9月4日(木)AM

A室 (8204)	B室 (8205)	C室 (8206)	D室 (8207)
<p>1A1 IS:Assistive Robotics(1/2)</p> <p>Tomohiro Shibata (Kyushu Institute of Technology)</p> <p>1A1-01 10:00~ Dynamical Modelling of Clothing Materials using GP-LVM for Robotic Clothing Assistance ○Nishanth Koganti (Nara Institute of Science and Technology) Tomoya Tamei (Nara Institute of Science and Technology) Tomohiro Shibata (Kyushu Institute of Technology)</p> <p>1A1-02 10:15~ Design of a Low Cost Non-actuated Support Arm ○Gustavo Kato (Pontificia Universidad Católica del Perú) Diego Onchi (Pontificia Universidad Católica del Perú) Elsa Cairampoma (Pontificia Universidad Católica del Perú)</p> <p>1A1-03 10:30~ EMG Estimation from EEGs for Constructing a Power Assist System ○Hongbo Liang (Maebashi Institute of Technology) Youichiro Yoshikawa (Maebashi Institute of Technology) Masataka Yoshioka (Maebashi Institute of Technology) Kazuhiro Uemoto (Maebashi Institute of Technology) Chi Zhu (Maebashi Institute of Technology)</p> <p>1A1-04 10:45~ Hydraulic Circulation System of Prosthesis for Stairs Ascending ○Sophyn Srey (Tokai University) Koichi Koganezawa (Tokai University)</p> <p>1A1-05 11:00~ Preliminary report of BEP evaluation of gait-like motion with MRI compatible lower-extremity motion simulator ○Takahiro Ikeda (Univ. of Tsukuba) Akira Matsushita (Univ. of Tsukuba) Kousaku Saotome (Univ. of Tsukuba) Yasuhisa Hasegawa (Nagoya Univ.) Yoshiyuki Sankai (Univ. of Tsukuba) Akira Matsumura (Univ. of Tsukuba)</p> <p>1A1-06 11:15~ Soft Interaction between Body Weight Support System and Human using Silicone Rubber Buffer with Fractional Viscoelastic Properties ○Yo Kobayashi (Waseda Univ.) Takao Watanabe (Waseda Univ.) Takeharu Hoshi (Waseda Univ.) Masatoshi Seki (Waseda Univ.) Takeshi Ando (Waseda Univ.) Masakatsu Fujie (Waseda Univ.)</p>	<p>1B1 ヒューマノイド(1/3)</p> <p>近野敦 (北海道大学)</p> <p>1B1-01 10:00~ 骨盤運動に着目した2足走行ロボットの開発 ○宮前俊介 (早大院) 大谷拓也 (早大院・JSPS) 飯塚晃弘 (早大院) 濱元伸也 (早大院) 八原昌亨 (早大院) 橋本健二 (早大) 坂口正律 (カルガリー大) 川上泰雄 (早大) 林憲玉 (神奈川大・早大HRI) 高西淳夫 (早大・早大HRI)</p> <p>1B1-02 10:15~ 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) 宮前俊介 (早大院) 濱元伸也 (早大院) 八原昌亨 (早大院) 橋本健二 (早大) 林憲玉 (神奈川大・早大HRI) 高西淳夫 (早大・早大HRI)</p> <p>1B1-03 10:30~ 骨盤運動に着目した2足走行ロボットの開発 ○濱元伸也 (早大院) 大谷拓也 (早大院・JSPS) 飯塚晃弘 (早大院) 宮前俊介 (早大院) 瓜生和寛 (早大院) 八原昌亨 (早大院) 橋本健二 (早大) 坂口正律 (カルガリー大) 川上泰雄 (早大) 林憲玉 (神奈川大・早大HRI) 高西淳夫 (早大・早大HRI)</p> <p>1B1-04 10:45~ 人間規範の二足歩行ロボットの転倒制御に関する研究 ○増田美和 (東京電機大) Raymond Yeong Wei Wen (シンガポール工科大学)</p> <p>武測健一 (東京電機大) Le Quang Khanh (東京電機大) 石川潤 (東京電機大)</p> <p>1B1-05 11:00~ ヒューマノイドロボットの腕振りと股関節回転を用いた歩行効率向上及び安定化 ○小林泰介 (名大) 関山浩介 (名大) 青山忠義 (広島大) 長谷川泰久 (名大) 福田敏男 (名城大)</p> <p>1B1-06 11:15~ ヒューマノイドのための運動コントローラデータベース ○山本江 (東大) 志鷹拓哉 (名大)</p> <p>1B1-07 11:30~ 反動等空間法に基づく人型ロボットにおける重心と冗長運動を考慮したモーション・フォース制御 ○大川涼平 (東京都市大学) 村松雄基 (東京都市大学) 横山遠 (東京都市大学) 田口翔一 (東京都市大学) 佐藤大祐 (東京都市大学) 金宮好和 (東京都市大学)</p> <p>1B1-08 11:45~ 環境情報に基づいたヒューマノイドロボットの二足運動制御 ○森澤光晴 (産総研) 喜多伸之 (産総研) 金子健二 (産総研) 梶田秀司 (産総研) 中岡慎一郎 (産総研) 金広文男 (産総研)</p>	<p>1C1 OS:AIロボティクス(1/2)</p> <p>平田泰久 (東北大学)</p> <p>1C1-01 10:00~ 汎用ハンドを用いた次世代マニピュレーションを目指して ○小菅一弘 (東北大)</p> <p>1C1-02 10:15~ Shape Deposition Manufacturing法を用いた内骨格型多機能指モジュール ○衣川潤 (東北大) 原康介 (日立製作所) 小菅一弘 (東北大)</p> <p>1C1-03 10:30~ 小型部品ハンドリングデバイスの開発 ○山口賢悟 (東北大学) 平田泰久 (東北大学) 小菅一弘 (東北大学)</p> <p>1C1-04 10:45~ 汎用ハンドによる組立作業の実現 ○小菅一弘 (東北大) 南本高志 (東北大) 橋本浩一 (東北大)</p> <p>1C1-05 11:00~ 吸着機能を有するロボットハンドによる物体ハンドリング実験 ○山口賢悟 (東北大学) 平田泰久 (東北大学) 小菅一弘 (東北大学)</p> <p>1C1-06 11:15~ 接触状態遷移グラフを用いた双腕マニピュレータによる物体の転がし操作 ○サクセニアピラシヤ (東北大学) 小針佑貴 (東北大学) 衣川潤 (東北大学) 小菅一弘 (東北大学)</p> <p>1C1-07 11:30~ マルチモーダル情報を用いた作業完了推定に関する研究 ○和田久佳 (東北大学) 小針佑貴 (東北大学) 南本高志 (東北大学) 衣川潤 (東北大学) 小菅一弘 (東北大学)</p>	<p>1D1 OS:倒立振り子型ロボット</p> <p>島田明 (芝浦工業大学)、松本治 (AIST)</p> <p>1D1-01 10:00~ カルマンフィルタ型外乱オブザーバの倒立振り子型ロボットへの適用 ○島田明 (芝浦工大)</p> <p>1D1-02 10:15~ 倒立振り子の姿勢誤差と単純な位置制御の関係 ○竹園年延 (成蹊大)</p> <p>1D1-03 10:30~ 搭乗者の急制動動作による2輪立ち乗りPMVの制動挙動評価 ○鄭聖熹 (大阪電通大) 野口慎司 (大阪電通大) 香西一樹 (大阪電通大)</p> <p>1D1-04 10:45~ 倒立振り子型ロボットのモデリングとビジュアルサーボ制御系の実現 ○島田明 (芝浦工大) パオハルハンサダナイ (芝浦工大)</p> <p>1D1-05 11:00~ 固定型故障耐性を備える冗長駆動機構の提案 ○藤原清司 (産総研)</p> <p>1D1-06 11:15~ Control of Two-Wheel Balancing and Standing-Up Behaviors by an Android Phone Robot ○Jiexin Wang (Kyoto Univ.) Eiji Uchibe (OIST) Kenji Doy (OIST)</p> <p>1D1-07 11:30~ パーソナルモビリティWingletを用いたシェアリング実証実験 ○橋本尚久 (産総研) 富田康治 (産総研) 松本治 (産総研)</p>

9月4日(木)AM

E室 (8208)	F室 (8209)	G室 (8210)	H室 (8211)
<p>1E1 ロボット機構</p> <p>牛見宣博(九州産業大学)</p> <p>1E1-01 10:00~ 回転式カウンタウエイトを用いたロボットアームシステム ○姜ビョンヒョン(立命館大) 河村晃宏(立命館大) 植村充典(阪大) 松阪憲人(立命館大) 川村貞夫(立命館大)</p> <p>1E1-02 10:15~ 着地動作における二関節機構制御の基礎的検討 ○梅村敦史(北見工業大学)</p> <p>1E1-03 10:30~ 可変弾性と可変平衡点を有するロボット関節の運動性能 ○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>1E1-04 10:45~ 強化学習を用いた大車輪ロボットのε-greedy方策の研究 ○東浦拓也(横国大) 藪田哲郎(横国大)</p> <p>1E1-05 11:00~ 回転ブラシ形自走洗浄ロボットの走行・洗浄特性に関する基礎的研究 ○田神俊樹(日工大) 樋口勝(日工大) 滝田謙介(日工大)</p> <p>1E1-06 11:15~ RoboCup中型リーグに向けた次世代サッカーロボット"Musashi150"の開発 ○筑紫彰太(九工大) 桑田将史(九工大) 園田隆(九工大) アミルナシライ(九工大) 石井和男(九工大)</p> <p>1E1-07 11:30~ 2本ベア型3自由度完全拘束パラレルワイヤロボットの機構と制御 ○山本元司(九大) 神田宗一郎(九大院)</p>		<p>1G1 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~ 岡林桂樹(富士通研究所)</p> <p>1G1-01 10:00~ ネットワークを活用したロボットサービスのための非専門家向け開発フレームワークの提案 ○成田雅彦(産技大) 中川幸子(産技大) 土屋陽介(産技大) 松日案信人(芝浦工大) 加藤由花(東京女子大)</p> <p>1G1-02 10:15~ SIGVerseを用いたRSNPシミュレーション環境の試作 ○中川幸子(産技大) 土屋陽介(産技大) 加藤由花(東京女子大) 稲島哲也(NIL/総研大) 成田雅彦(産技大)</p> <p>1G1-03 10:30~ RSNP共通操作画面を用いたロボットの複数遠隔操作基礎実験 ○石田真一(芝浦工大) 荻谷浩史(芝浦工大) 安田福啓(芝浦工大) 松日案信人(芝浦工大) 成田雅彦(産技大) 鈴木昭二(はこだて未来大)</p> <p>1G1-04 10:45~ 公的空間を対象とした安全・安心のためのネットワークロボットサービスの実現 ○鈴木昭二(未来大) 仲尾裕樹(未来大) 平賀大雪(北海電気工事)</p> <p>1G1-05 11:00~ ロボットサービス統合プラットフォームとしてのRSNPの課題と仕様拡張 ○土屋陽介(産技大) 成田雅彦(産技大)</p> <p>1G1-06 11:15~ 新たなRSNPプログラミングモデルの提案 ○村川賀彦(富士通研)</p>	<p>1H1 福祉・パワーアシスト(生活支援)(1/3)</p> <p>高岩昌弘(岡山大学)</p> <p>1H1-01 10:00~ MR流体と弾性リンクを利用したロボット短下肢装具の開発 大場隆宏(筑波大) ○門根秀樹(筑波大) 鈴木健嗣(筑波大/JST)</p> <p>1H1-02 10:15~ 柔軟な装着型歩行アシスト装具の最大牽引力が消費エネルギーに及ぼす影響の検討 ○金山海(九大) 中嶋春生(九大) 吉嶺浩司(九大) 小松孝弘(東海ゴム) 佐藤正平(東海ゴム) 橋本和信(東海ゴム) 山本元司(九大)</p> <p>1H1-03 10:30~ パワーアシストカートのためのブレーキおよび差動歯車を利用した旋回機構の開発 ○衣川潤(東北大) 片寄宏規(東北大) 若林勇太(東北大) 小菅一弘(東北大)</p> <p>1H1-04 10:45~ パワーアシスト型移動ロボットにおける可操作性楕円体を用いた操作者の姿勢と操作性に関する考察 ○上野祐樹(豊橋技科大) 北川秀夫(岐阜高専) 寺嶋一彦(豊橋技科大)</p> <p>1H1-05 11:00~ 傾斜機構を備える電動車椅子の運動解析 ○村山智文(東京農工大) 和田正義(東京農工大)</p> <p>1H1-06 11:15~ シルバークーの衝撃軽減のための機構の解析 ○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(テクニカルトート東京)</p> <p>1H1-07 11:30~ 肢体不自由者向け電動車イスの障害物回避経路の作成手法 ○飯島健太(山梨大学) 渡辺寛望(山梨大学) 小谷信司(山梨大学)</p> <p>1H1-08 11:45~ 階段昇降可能な電動車椅子の踊り場における走行軌道計画 ○中野裕介(鳥取大学大学院) 竹森史暁(鳥取大学大学院)</p>

9月4日(木)AM

I室 (8212)	J室 (8213)	K室 (8217)	L室 (8315)
<p>1I1 OS:ロボット聴覚(1/2)</p> <p>奥乃博(早稲田大学)、中村圭佑(HRI-JP)、佐々木洋子(AIST)</p> <p>1I1-01 10:00~ 音環境理解ロボットを対象とした環境音識別器のための協調型インタフェースの提案 ○杉山治(東工大) 小島諒介(東工大) 中臺一博(東工大, HRI-JP)</p> <p>1I1-02 10:15~ 調理支援のための音情報を用いた料理レシピの推定 ○小島諒介(東工大) 杉山治(東工大) 中臺一博(東工大, HRI-JP)</p> <p>1I1-03 10:30~ 相関行列スケールリングを用いたiGSVD-MUSIC法による屋外環境音源探索の向上 ○大畑琢磨(東京工業大学) 長峰諒英(東京工業大学) 中村圭佑((株)ホンダ・リサーチ・インスティテュート・ジャパン) 水本武志((株)ホンダ・リサーチ・インスティテュート・ジャパン) 中臺一博(東京工業大学/(株)ホンダ・リサーチ・インスティテュート・ジャパン)</p> <p>1I1-04 10:45~ Deep Neural Networkを用いたマルチモーダル音声認識 ○野田邦昭(早稲田大学) 山口雄紀(京都大学) 中臺一博(HRI-JP) 奥乃博(京都大学) 尾形哲也(早稲田大学)</p> <p>1I1-05 11:00~ 能動耳介での音源定位に用いる周波数帯域の選択について ○尾堂航(熊本大学)</p>	<p>1J1 ロボットビジョン(物体認識)</p> <p>梅田和昇(中央大学)</p> <p>1J1-01 10:00~ 3次元レーザー距離センサとエスパアンテナを用いた移動ロボットによる特定人物発見・追跡 三栖一城(豊橋技科大) ○三浦純(豊橋技科大)</p> <p>1J1-02 10:15~ RETINEXモデルを用いた海底画像の補正と生物認識アルゴリズムの構築 ○安鍾賢(九工大) 安川真輔(九工大) 石井和男(九工大) 浦環(九工大)</p> <p>1J1-03 10:30~ 物体の形状概念を利用した相補的なセグメンテーションと一般物体認識 ○細井勇揮(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> <p>1J1-04 10:45~ 3次元空間における物体の形状と見えを記述した特徴量の評価実験 ○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>1J1-05 11:00~ 幾何特徴量を用いた視点計画に基づく物体認識 ○中里一幾(九大) 諸岡健一(九大) 辻徳生(九大) 倉爪亮(九大)</p> <p>1J1-06 11:15~ 俯瞰映像提示システムにおける魚眼カメラの広角性を利用した欠損視野の補完 ○小松廉(東京大学) 藤井浩光(東京大学) Alessandro Moro(ライテックス, 東京大学) 山下淳(東京大学) 浅間一(東京大学)</p> <p>1J1-07 11:30~ 遠隔操作ロボットのための3台のRGB-Dセンサを用いた半隠消映像の生成 ○杉本和也(東京大学) 藤井浩光(東京大学) 山下淳(東京大学) 浅間一(東京大学)</p>		

9月4日(木)AM

M室 (12105)	N室 (12106)	O室 (12107)	P室 (12108)
<p>1M1 OS:流体圧を利用した柔軟な機械システム (1/2)</p> <p>木村仁(東京工業大学)</p> <p>1M1-01 10:00~ 低圧駆動可能かつ極軽量のシート状収縮型ソフトアクチュエータの開発 ○平光立拓(滋賀県立大) 西岡靖貴(滋賀県立大) 安田寿彦(滋賀県立大)</p> <p>1M1-02 10:15~ 細径McKibben型人工筋を集積したタコ腕模倣メカニズムの複合駆動特性 ○森和也(岡山大) 脇元修一(岡山大) 鈴森康一(東工大)</p> <p>1M1-03 10:30~ 多様な把持を目的とした極軽量・柔軟ロボットハンドシステム ○長尾和幸(滋賀県立大学) 西岡靖貴(滋賀県立大学) 安田寿彦(滋賀県立大学)</p> <p>1M1-04 10:45~ 管内挿入型蠕動運動型ポンプのエネルギー効率の評価 ○伴遼介(中央大学) 木村義規(中央大学) 中村太郎(中央大学)</p> <p>1M1-05 11:00~ 極軽量屈曲型ブリーツアクチュエータの関節トルク特性に関する基礎実験 ○西岡靖貴(滋賀県立大) 安田寿彦(滋賀県立大)</p> <p>1M1-06 11:15~ インフレーター構造を利用した軽量・柔軟な肩部支援用装置の試作 ○堀塚磨(滋賀県立大学) 西岡靖貴(滋賀県立大学) 安田寿彦(滋賀県立大学)</p> <p>1M1-07 11:30~ 2自由度可変粘弾性マニピュレータを用いた投擲運動のPSO手法による最適化 ○戸森央貴(中央大) 間島達雄(中央大) 石原ひかる(中央大) 中村太郎(中央大)</p>	<p>1N1 OS:RTミドルウェアとオープン化</p> <p>山下智輝(前川製作所)</p> <p>1N1-01 10:00~ 離散化フィルタ更新則開数の呼び出し不良を予防するC++11メタプログラミング ○深野亮(阪大)</p> <p>1N1-02 10:15~ RTシステムの再利用性を高めるためのオープンフレームワークのリポジトリ収集機能について ○菅佑樹(早大) 尾形哲也(早大)</p> <p>1N1-03 10:30~ 変形型不整地移動ロボットの開発 ○妻木俊道(JAXA) 加藤裕基(JAXA) 本田瑛彦(東工大) 藤岡敏((株)小野電機製作所) 岩淵甲誠((株)セック)</p> <p>1N1-04 10:45~ モジュラーホームロボットによる環境音を利用した動作計画に基づく朝食準備作業 ○関戸佐知(都市大) 黒山佑太(都市大) 新良貴陽平(都市大) 佐藤大祐(都市大) 金宮好和(都市大)</p> <p>1N1-05 11:00~ ディペンダブルなロボット用組込プロセス系の開発 ○垣内洋平(東京大学) 白井拓磨(東京大学) 菅井文仁(東京大学) 大久保壮一(東京大学) 熊谷伊織(東京大学) 永松祐弥(東京大学) 岡田慧(東京大学) 稲葉雅幸(東京大学) 和田喜久男(NECプラットフォームズ) 山崎信行(慶応大学)</p>	<p>1O1 生物模倣ロボット(1/3)</p> <p>加納剛史(東北大学)</p> <p>1O1-01 10:00~ ロボットとブロックによる共造的構造物構築 土井洋平(東北学院大) ○菅原研(東北学院大)</p> <p>1O1-02 10:15~ ロボットとブロックによる共造的構造物構築法 土井洋平(東北学院大) ○菅原研(東北学院大)</p> <p>1O1-03 10:30~ 群知能に関する基礎研究 ○清水雄太(工学院大) 高信英明(工学院大) 鈴木健司(工学院大) 三浦宏文(工学院大) 福田喜信(東海大)</p> <p>1O1-04 10:45~ アドホックネットワークを形成する群ロボットの優先度付き分散 Receding Horizon Control ○村山暢(和歌山高専)</p> <p>1O1-05 11:00~ ゾウリムシの走行行動を実現するロボット ○岡駿資(横浜国大)</p> <p>1O1-06 11:15~ 飛翔筋活動電位に基づくカイコガ雄成虫の行動分別 ○志垣俊介(東工大) 福島俊平(東工大) 峯岸諒(東工大) 倉林大輔(東工大) 安藤規泰(東大) 神崎亮平(東大)</p>	<p>1P1 触覚</p> <p>下条誠(電気通信大学)</p> <p>1P1-01 10:00~ 双方向性を組み込んだ触覚センシングシステムのための触覚提示装置に関する検討 ○新垣修治(名古屋工業大学大学院) 田中由浩(名古屋工業大学大学院) 福田智弘(名古屋工業大学大学院) 藤原道隆(名古屋大学) 佐野明人(名古屋工業大学大学院)</p> <p>1P1-02 10:15~ 反射音を用いた鉗子型触覚センサの接触領域取得に向けた検討 ○福田智弘(名工大) 田中由浩(名工大) 藤原道隆(名工大) 佐野明人(名工大)</p> <p>1P1-03 10:30~ 皮膚振動のタイミングは滑り知覚に重要なのか? ○永野光(名大) Yon Visell(Drexel大) 岡本正吾(名大)</p> <p>1P1-04 10:45~ 柔軟触覚センサ情報のマルコフ性を考慮したガウス過程回帰による接触力推定 ○堀井隆斗(阪大) 長井志江(阪大) Giovanni Francesco(IIT) Natale Lorenzo(IIT) Metta Giorgio(IIT) 浅田稔(阪大)</p> <p>1P1-05 11:00~ 細胞触覚センサのための小型蛍光観察システムの開発 ○民山浩輔(大阪大) 清水正広(大阪大) 宮坂恒太(東北大) 小椋利彦(東北大) 中井淳一(埼玉大) 大倉正道(埼玉大) 細田耕(大阪大)</p> <p>1P1-06 11:15~ 非磁性体金属を用いたなぞり粘性を提示する力覚装置 畠中智啓(立命大) 一松涼平(立命大) ○野方誠(立命大)</p> <p>1P1-07 11:30~ 超音波振動子による滑り提示手法の提案 ○櫻井遥(農工大) 水内郁夫(農工大)</p> <p>1P1-08 11:45~ スパイクニューロンによる脳幹-脊髄-触覚モデル ○森裕紀(阪大) 鈴木淳一(阪大) 熱田洋史(阪大) 浅田稔(阪大)</p>

9月4日(木)AM

Q室 (12109)	交流サロン(8214)	8118室・ホール
<p>1Q1 ロボット制御(1/2)</p> <p>山本元司(九州大学)</p> <p>1Q1-01 10:00～ 経路生成形レギュレータを用いた障害物回避 ○大竹亘(室工大) 羅威(室工大) 代軍(室工大) 花島直彦(室工大) 高島昭彦(道工大)</p> <p>1Q1-02 10:15～ 2台の車両型移動ロボットから構成される協調搬送システムのモーション制御法 ○吉田祐介(青山学院大) 山口博明(青山学院大) 河上篤史(青山学院大) 米澤直晃(青山学院大)</p> <p>1Q1-03 10:30～ 移動ロボット車に対する誘導制御法のゲイン調整 ○田中寛範(佐賀大) 辻村健(佐賀大) 泉清高(佐賀大)</p> <p>1Q1-04 10:45～ 劣駆動2脚歩行における対称軌道生成と脚フレームの形状変化に基づく軌道追従速度の調節 ○浅野文彦(北陸先端大)</p> <p>1Q1-05 11:00～ ドライブロボットによる自動車の動特性を考慮したモード走行試験 ○水谷直人(三重大) 平田成鏡(三重大) 松井博和(三重大) 矢野賢一(三重大) 高橋利道((株)明電舎)</p> <p>1Q1-06 11:15～ ミユカ®を用いた移動ロボットの経路制御手法の検討 ○川端裕基(東京理科大学) 深瀬勇太郎(清水建設) 鷗山尚大(清水建設) 中島憲太(東京理科大学) 木村真一(東京理科大学) 鳴海智弘(東京理科大学)</p> <p>1Q1-07 11:30～ 人間型ロボットハンドの力覚を伴う遠隔操作 毛利哲也(岐阜大) 川崎晴久(岐阜大) ○藤井裕太(岐阜大)</p> <p>1Q1-08 11:45～ ロボットモーション実行基盤のロボット教育への活用の提案 ○加藤央昌(中京大) 清水優(中京大) 橋本学(中京大)</p>		<p>機器展示 10:00-17:30 オープンフォーラム:ロボスクエアロボットパフォーマンスショー・ふれあい体験コーナー</p> <p>ロボスクエア ロボットパフォーマンスショー 9:30～</p>

9月4日(木)PM1

A室 (8204)	B室 (8205)	C室 (8206)	D室 (8207)
<p>1A2 IS:Assistive Robotics(2/2)</p> <p>Tomohiro Shibata (Kyushu Institute of Technology)</p> <p>1A2-01 13:00~ Active Learning of causal dependencies between the spatial placement and movement of the tool with target to generalize the tool-use skill ○Raghvendra Jain (SOKENDAI) Tetsunari Inamura (National Institute of Informatics, Japan)</p> <p>1A2-02 13:15~ Clinical Trial of Transfer Motion using Nursing-care Assistant Robot ○Ming Ding (Nagoya Univ.) Toshiharu Mukai (理研) Shinya Hirano (RIKEN) Yuki Mori (RIKEN) Shigeyuki Hosoe (RIKEN) Susumu Sato (Tokai Rubber Industries) Shijie Guo (Tokai Rubber Industries) Ikuo Wada (Nagoya City Univ.) Jun Mizutani (Nagoya City Univ.)</p> <p>1A2-03 13:30~ The Foot Arches Analysis During Dynamic Motion ○Atutoshi Ikeda (奈良先端大) Teruyuki Kasuga (NAIST) Jun Takamatsu (NAIST) Shinichi Kosugi (Nara Prefecture Western Medical Center) Yasuhiro Tanaka (Nara Medical Univ.) Tsukasa Ogasawara (NAIST)</p> <p>1A2-04 13:45~ Gait Assist with Start and Stop Support for Hemiplegia using Exoskeleton Robot ○Modar Hassan (University of Tsukuba) Hideki Kadone (University of Tsukuba) Kenji Suzuki (University of Tsukuba / JST) Yoshiyuki Sankai (University of Tsukuba)</p> <p>1A2-05 14:00~ Walking Support for Hemiplegia Wearing Robot Suit HAL Using Unaffected Side's Motion Datas: A Case Report ○Hiroaki Kawamoto (Univ. of Tsukuba) Takeru Sakurai (Univ. of Tsukuba) Hideki Kadone (Univ. of Tsukuba) Kiyoshi Eguchi (Univ. of Tsukuba) Yoshiyuki Sankai (Univ. of Tsukuba)</p>	<p>1B2 ヒューマノイド(2/3)</p> <p>杉原知道(大阪大学)</p> <p>1B2-01 13:00~ Deep Neural Networkを用いた視覚運動情報の統合化による空間表現の汎化 ○出来寛祥(早稲田大学) 野田邦昭(早稲田大学) 尾形哲也(早稲田大学)</p> <p>1B2-02 13:15~ 遠隔操作ロボットへの身体感覚転移における実体の有無と見かけの影響 ○大久保正隆(大阪大学/ ATR) 西尾修一(ATR) 石黒浩(大阪大学/ ATR)</p> <p>1B2-03 13:30~ 高速ビジュアルフィードバックを用いた高速二足歩行 ○玉田智樹(東京大学) 五十嵐渉(東京大学) 米山大輝(東京大学) 田中和仁(東京大学) 山川雄司(東京大学) 妹尾拓(東京大学) 石川正俊(東京大学)</p> <p>1B2-04 13:45~ 投球ロボットの運動性能を向上させる運動と身体統合設計 ○宮寄哲郎(横浜国立大) 兼清暁大(横浜国立大) 土山豊(横浜国立大) 眞田一志(横浜国立大)</p> <p>1B2-05 14:00~ 複数ヒューマノイドロボットによる協調搬送作業のための対称型力/位置ハイブリッド制御 ○呉孟鴻(北大) 小川修平(北大) 近野敦(北大)</p> <p>1B2-06 14:15~ 人型ロボットによるモーション・フォース制御における足部の接触条件を考慮した最適化制御 ○村松雄基(東京都市大学) 大川涼平(東京都市大学) 横山遼(東京都市大学) 金宮好和(東京都市大学) 佐藤大祐(東京都市大学)</p> <p>1B2-07 14:30~ League of Everybody: 万人の知恵を借りるヒューマノイドロボットソフトウェア開発ソリューション ○李周浩(立命館大) ヤクシンドミトリー(立命館大)</p> <p>1B2-08 14:45~ 人体骨格に基づく小型ヒューマノイド SANDY-4の開発 ○二井見博文(産業技術短大)</p>	<p>1C2 OS:AIロボティクス(2/2)</p> <p>鏡慎吾(東北大学)</p> <p>1C2-01 13:00~ 汎用ハンドを用いたマニピュレーションのための高性能ロボットビジョン技術開発 ○橋本浩一(東北大学) 荒井翔悟(東北大学)</p> <p>1C2-02 13:15~ 位相シフト法によるばら積みボルトの認識とピンピッキング ○荒井翔悟(東北大) 原田智紀(セイコーエプソン) 藤平敦(東北大) 橋本浩一(東北大)</p> <p>1C2-03 13:30~ 位置ベース・画像ベース混合ビジュアルサーボによるシート状柔軟物体の位置合わせ 小見耕太郎(東北大) ○鏡慎吾(東北大) 橋本浩一(東北大)</p> <p>1C2-04 13:45~ 工業部品の認識と位置姿勢推定に関する研究 房州俊樹(東北大学) 荒井翔悟(東北大学) ○橋本浩一(東北大学)</p> <p>1C2-05 14:00~ ESM法を用いた非線形最適化による3次元形状物体の位置姿勢推定 ○鏡慎吾(東北大) 橋本浩一(東北大)</p> <p>1C2-06 14:15~ ビジュアルサーボによる目視検査システム ザンチュアンタオ(東北大学) ○橋本浩一(東北大学)</p>	<p>1D2 OS:微細作業(1/2)</p> <p>新井史人(名古屋大学)、谷川民生(AIST)</p> <p>1D2-01 13:00~ 【基調講演】超高速バイオセンブラ ○新井健生(阪大)</p> <p>1D2-02 13:15~ 細胞凝集体生成のためのマイクロ流体デバイス ○小嶋勝(阪大) 洞出光洋(阪大) 鷹井洋力(阪大) 大原賢一(名城大) 谷川民生(産総研) 神山和人(阪大) 前泰志(阪大) 新井健生(阪大)</p> <p>1D2-03 13:30~ 細胞培養可能なゲルファイバを用いた微細格子組織構築システム ○福島英(阪大) 小嶋勝(阪大) 大原賢一(名城大) 洞出光洋(阪大) 神山和人(阪大) 前泰志(阪大) 新井健生(阪大)</p> <p>1D2-04 13:45~ バイオ応用を目的とした局所選択的加熱可能なマイクロヒータアレイデバイスの開発 ○洞出光洋(大阪大学) 小嶋勝(大阪大学) 神山和人(大阪大学) 前泰志(大阪大学) 新井健生(大阪大学)</p> <p>1D2-05 14:00~ 感熱応答性ゲルによる細胞スフェロイドの組み立て ○竹内大(名大) 中島正博(名大) 福田敏久(名大) 長谷川泰久(名大)</p> <p>1D2-06 14:15~ 細胞通過センサを有する集積化マイクロピペット ○田代和也(名古屋大) 益田泰輔(名古屋大) 新井史人(名古屋大)</p> <p>1D2-07 14:30~ 顕微鏡下非接触メニスカスマニピュレーション ○田中中信(阪大) 近藤誠(女子医大) 杉山洋章(女子医大) 大和雅之(女子医大) 三宅淳(阪大)</p> <p>1D2-08 14:45~ 2本指マイクロハンド操作のための簡易型操作インタフェース ○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>

E室 (8208)	F室 (8209)	G室 (8210)	H室 (8211)
<p>1E2 OS:モーションコントロールとハプティクス (1/2)</p> <p>大石 潔(長岡技科大)</p> <p>1E2-01 13:00~ 推力/トルク向上のためのハルバツハ配列磁石によるクロスキャップル形二自由度モータの設計 ○田中翔大(横浜国立大学) 下野誠通(横浜国立大学) 藤本康孝(横浜国立大学)</p> <p>1E2-02 13:15~ 機能オブザーバによる動作再現の汎用性向上法 ○藤居枝里(慶大) 長津裕己(慶大) 小野山洋紀(慶大) 桂誠一郎(慶大)</p> <p>1E2-03 13:30~ モデル誤差とパケットロスを考慮したネットワーク予測制御 ○高橋拓也(芝浦工業大学) 内村裕(芝浦工業大学)</p> <p>1E2-04 13:45~ ハプティクスにおける引っ掛かり特性を有する対象物の力覚伝達性能の向上 ○松尾拓弥(阪大) 金子真(阪大) 大西公平(慶大)</p> <p>1E2-05 14:00~ 通信遅延下のバイラテラル制御における力積ダンピングを用いた接触動作の安定化手法 ○西村聡史(慶應義塾大学) 桂誠一郎(慶應義塾大学)</p>	<p>1F2 オープンフォーラム:我が企業のRobotセッション ~学生へ向けての会社情報~</p> <p>オーガナイザ:岩城敏(広島市立大学)、沢崎直之(富士通研究所)</p> <p>プログラム: 【第一部】 13:00-13:15 村上 弘記(株式会社IH) 13:15-13:30 長瀬 雅之(株式会社セック) 13:30-13:45 村瀬 有一((株)富士通研究所) 13:45-14:00 柳原 好孝(東急建設株式会社) 14:00-14:15 奥田 晴久(三菱電機株式会社)</p> <p>【第二部】 14:30-14:45 十倉 征司((株)東芝) 14:45-15:00 浅田 寿士(小松製作所) 15:00-15:15 久保田 哲也(川崎重工工業株式会社) 15:15-15:30 佐藤 真平(ノビテック) 15:30-15:45 藤田 淳、原 浩二(三菱重工) 15:45-16:00 金平 徳之(川田テクノロジーズ株式会社)</p>	<p>1G2 OS:オープンフォーラム:RSNPを利用したロボットサービスコンテスト2014~応募作品発表と審査、審査結果発表~(1/2) オーガナイザ:成田雅彦(産業技術大学院大学)</p> <p>成田雅彦(産業技術大学院大学)</p> <p>1G2-01 13:00~ RSNPサービスの実装を簡略化する追加ライブラリ ○山本悠策(中京大学) 加納政芳(中京大学)</p> <p>1G2-02 13:15~ RSNPシミュレーション環境とその応用 ○林昌純(産業技術大学院大学) 中川幸子(産業技術大学院大学) 成田雅彦(産業技術大学院大学)</p> <p>1G2-03 13:30~ 遠隔操作用共通GUIの開発 ○安田福啓(芝浦工大) 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>1G2-04 13:45~ 海外大学との共同プロジェクトによるロボットサービスアプリケーション開発 ○土屋陽介(産技大) 川山相基(産技大) 古田直人(産技大) 金子祐二(産技大) 永瀬薫(産技大) 倉片謙太郎(拓殖大) 金田博(enPIT) 矢口雄大(enPIT) 小笠原啓(enPIT)</p> <p>1G2-05 14:00~ HMDを用いたPTカメラの操作 ○荻谷浩史(芝浦工大) 石田真一(芝浦工大) 安田福啓(芝浦工大) 松日楽信人(芝浦工大)</p> <p>1G2-06 14:15~ RSNPを用いた視覚障がい者単独歩行補助システム ○前川雄祐(大阪市立大) 今津篤志(大阪市立大)</p> <p>1G2-07 14:30~ 移動ロボットを利用したガイド付き遠隔キャンバスツアーサービスの提案 ○鈴木昭二(未来大) 千葉祐瑚(未来大)</p> <p>1G2-08 14:45~ いきいきクラブロボットネットワークプロジェクト+RSNPの提案 ○石田真一(芝浦工大) 野見山大基(芝浦工大) 松日楽信人(芝浦工大)</p>	<p>1H2 福祉:パワーアシスト(生活支援)(2/3)</p> <p>岩田浩康(早稲田大学)</p> <p>1H2-01 13:00~ 不整地に適応可能な多点支持杖機構 ○村上優人(日工大) 小林洋介(日工大) 樋口勝(日工大) 滝田謙介(日工大)</p> <p>1H2-02 13:15~ 杖型歩行支援機に用いる制御手法の検討 ○清水恭平(横浜国立大学) 藤本康孝(横浜国立大学)</p> <p>1H2-03 13:30~ 起立・着席動作を支援する受動型外骨格機構の力学的特性評価 ○江口洋丞(筑波大学) 門根秀樹(筑波大学) 鈴木健嗣(筑波大学/JST)</p> <p>1H2-04 13:45~ シートを使ったベッド上介助動作における技能間関係の解明 ○中川純希(東大) Qi An(東大) 石川雄己(東大) 柳井香史朗(東大) 保田淳子(日本ノーマリフト協会) 温文(東大) 山川博司(東大) 山下淳(東大) 浅間一(東大)</p> <p>1H2-05 14:00~ 車椅子ロボットと搭乗者との挙動情報共有による生理指標に基づいた快適性向上の検証 ○橋本稜平(奈良先端大/ATR) 野村亮太(奈良先端大/ATR) 神原誠之(奈良先端大/ATR) 浮田宗伯(奈良先端大/ATR) 池田徹志(ATR) Morales Yoichi(ATR) 渡辺敦志(ATR) 篠沢一彦(ATR/大教大) 萩田紀博(奈良先端大/ATR)</p> <p>1H2-06 14:15~ 移乗介助ロボットの為のベッド上の患者検出 ○中島弘道(RIKEN) 向井利春(RIKEN)</p> <p>1H2-07 14:30~ 空気圧エネルギーに基づいた小型空気圧供給システムの制御 ○佐々木大輔(岡山大) 高岩昌弘(岡山大) 瀧翔太(岡山大)</p> <p>1H2-08 14:45~ 2チャンネルの表面筋電位計測による前腕3動作の識別 ○鹿宗之(佐世保高専) 横田諭(佐世保高専) 松下光次郎(大阪大学)</p>

I室 (8212)	J室 (8213)	K室 (8217)	L室 (8315)
<p>1I2 OS:ロボット聴覚(2/2)</p> <p>中臺一博(HRI-JP/東京工業大学)、公文誠(熊本大学)</p> <p>1I2-01 13:00~ Visual SLAM を用いた残響環境下のアクティブ音源定位の検討 ○中村圭佑((株)HRI-JP) 中臺一博((株)HRI-JP)</p> <p>1I2-02 13:15~ マイクロホンアレイを用いた駆動機構付ホース型ロボットの姿勢推定 ○坂東宜昭(京大) 糸山克寿(京大) 昆陽雅司(東北大) 田所諭(東北大) 中臺一博(HRI-JP) 吉井和佳(京大) 奥乃博(早大)</p> <p>1I2-03 13:30~ ワイヤレスマイクアレイを用いたグループ会話支援装置の開発 ○増田遼佑(千葉大) 高木健太郎(SIF) 釜島力(SIF) 中臺一博(東工大/HRI) 大武美保子(千葉大)</p> <p>1I2-04 13:45~ 聴覚アウェアネス可視化モデルに基づくジェスチャ操作インタフェースの開発 ○井山貴裕(京大) 杉山治(東工大) 坂東宜昭(京大) 糸山克寿(京大) 吉井和佳(京大) 奥乃博(早大)</p> <p>1I2-05 14:00~ 「早言い」合図を識別しインタラクションに活用するロボットクイズ司会者 ○西牟田勇哉(京大) 吉井和佳(京大) 西出俊(京大) 糸山克寿(京大) 奥乃博(早大)</p>	<p>1J2 ロボットビジョン (3次元計測)(1/2)</p> <p>倉爪亮(九州大学)</p> <p>1J2-01 13:00~ 自律移動ロボットの障害物を利用した三次元経路計画に向けた地図作成 ○白鳥芳貴(山梨大学) 渡辺寛望(山梨大学) 小谷信司(山梨大学)</p> <p>1J2-02 13:15~ 2方向回転型測距センサを用いた廊下の3次元地図作成及び障害物検出 ○中村謙介(山梨大学) 渡辺寛望(山梨大学) 小谷信司(山梨大学)</p> <p>1J2-03 13:30~ 距離画像を用いた微小運動の直接推定による高速三次元地図生成 ○野崎慎太(中央大) 増山岳人(中央大) 梅田和昇(中央大)</p> <p>1J2-04 13:45~ 移動ロボットによる屋外3次元地図生成と通行可能領域の分類 谷地中宏基(豊橋技科大) ○三浦純(豊橋技科大)</p> <p>1J2-05 14:00~ 平滑化フィルタを用いたエネルギー最小化による密なVisual SLAM ○横塚将志(産総研)</p> <p>1J2-06 14:15~ Kinect を用いた自律移動ロボットによる環境地図の自動生成 ○神原利彦(八戸工大) 土田瞬(八戸工大)</p> <p>1J2-07 14:30~ 障害物検出に最適化されたステレオビジョン ○鹿貫悠多(群馬大学) 太田直哉(群馬大学)</p>	<p>1K2 オープンフォーラム: Turtlebot2でロボカッパ @ホームに挑戦しよう!</p> <p>オーガナイザ:岡田浩之(玉川大学), 上田隆一(産業技術大学院大学), 中川友紀子(㈱アールテイ), Jeffrey Too Chuan TAN (東京大学)</p>	

M室 (12105)	N室 (12106)	O室 (12107)	P室 (12108)
<p>1M2 OS:流体圧を利用した柔軟な機械システム(2/2)</p> <p>西岡靖貴(滋賀県立大学)</p> <p>1M2-01 13:00~ 本態性振戦の抑制を目的とした軽量・小型な空気圧式装置の試作 ○小島健太郎(滋賀県立大学) 西岡靖貴(滋賀県立大学) 安田寿彦(滋賀県立大学)</p> <p>1M2-02 13:15~ 柔軟な織毛アクチュエータを利用した狭隘地形移動ロボット ○木村仁(東工大) 東拓矢(株)豊田自動織機 片岡木太郎(東工大) 伊能教夫(東工大)</p> <p>1M2-03 13:30~ インフレーターロボットアームのピックアンドブレイス作業の試み ○金慧鍾(立命館大) 田中悠登(立命館大) 西岡靖貴(滋賀県立大) 河村晃宏(立命館大) 川村真夫(立命館大)</p> <p>1M2-04 13:45~ Twin構造チューブによる狭隘地形内の移動探索ロボット 塚越秀行(東工大) 劉海博(東工大) ○楯貴志(東工大)</p> <p>1M2-05 14:00~ マニピュレーション機能を有する飛行作業ロボット ○渡辺将広(東工大) 浜田貴弘(東工大) 飯塚隆真(東工大) Ashliih Dameitry(東工大) 塚越秀行(東工大)</p> <p>1M2-06 14:15~ 多重チューブ推進機構の定量的設計のための容量制御による変形計測 ○竹島啓純(東工大) 高山俊男(東工大) 小侯透(東工大)</p> <p>1M2-07 14:30~ 水力学的骨格を利用した柔軟クローラの性能評価 ○片岡木太郎(東工大) 木村仁(東工大) 伊能教夫(東工大)</p>	<p>1N2 OS:宇宙ロボティクス</p> <p>久保田孝(JAXA)</p> <p>1N2-01 13:00~ 知的行動制御を行う小天体探査ローバの移動性の検討 ○本田拓馬(東大) 久保田孝(ISAS/JAXA)</p> <p>1N2-02 13:15~ 月の地中探査用蠕動運動型掘削ロボットにおける排出ユニットの落下土低減手法の検討 ○水品明日香(中央大学大学院) 大森隼人(F&P Robotics AG) 北本博之(中央大学大学院) 中村太郎(中央大学) 久保田孝(JAXA)</p> <p>1N2-03 13:30~ パイル貫入機構を搭載した移動ロボットの開発 ○大木篤夢(信州大) 飯塚浩二郎(信州大) 小林泰三(福井大) 河村隆(信州大) 鈴木智(信州大)</p> <p>1N2-04 13:45~ 軟弱地盤における探査ローバの走行性能向上のためのラグ形状選定方法確立に向けたラグ車輪モデル構築の検討 ○水上憲明(中央大) 飯塚浩二郎(信州大) 國井康晴(中央大)</p> <p>1N2-05 14:00~ 軌道上監視用画像による結合判定計測と評価 ○上野浩史(JAXA) 若林靖史(JAXA)</p>	<p>1O2 生物模倣ロボット(2/3)</p> <p>中村太郎(中央大学)</p> <p>1O2-01 13:00~ ヘビの多様なロコモーションを再現可能な自律分散制御則の実機検証 ○中島大樹(東北大) 佐竹冬彦(東北大) 伊達央(防衛大) 加納剛史(東北大) 石黒章夫(東北大)</p> <p>1O2-02 13:15~ Concertina Locomotion を自発的に発現するヘビ型ロボットの開発 ○佐竹冬彦(東北大) 中島大樹(東北大) 加納剛史(東北大) 伊達央(防衛大) 井上康介(茨城大) 石黒章夫(東北大)</p> <p>1O2-03 13:30~ 身体構造に応じた振る舞いを発現するクモトド型ロボットの実機開発 ○佐藤英毅(東北大) 小野達也(東北大) 加納剛史(東北大) 青沼仁志(北大) 松坂義哉(東北大) 石黒章夫(東北大)</p> <p>1O2-04 13:45~ 拡張反側抑制を用いたヘビ型ロボットの障害物利用推進 ○亀川哲志(岡大) 黒木亮磨(岡大) 五福明夫(岡大)</p> <p>1O2-05 14:00~ 蛇型ロボットによる管内移動のモデリングと制御 ○笠原満希人(TDU) 柳田岳瑠(TDU) 南斉俊佑(TDU) 岩瀬将美(TDU)</p> <p>1O2-06 14:15~ 強化学習を用いた4脚ロボットの行動獲得におけるエネルギー効率と対称性による生物との比較 ○松本悟(横国大) 藪田哲郎(横国大)</p>	<p>1P2 ハンド(把持計画と制御)</p> <p>辻徳生(九州大学)</p> <p>1P2-01 13:00~ 柔軟指先と把持物体のポテンシャルを用いた把持安定条件の導出 ○馬場恒星(九大) 辻徳生(九大) 田原健二(九大) 原田研介(九大) 諸岡健一(九大) 倉爪亮(九大)</p> <p>1P2-02 13:15~ 動的計画法を用いた多指ハンドによる物体操作運動の生成とフィードバック制御による運動補償 ○中川圭祐(和歌山大学) 小川原光一(和歌山大学)</p> <p>1P2-03 13:30~ ネット状近接覚センサとビジョンセンサを統合したロボットハンドシステムによる把持戦略に関する研究 ○鈴木陽介(電通大) 瀬戸川将夫(電通大) 小山佳祐(電通大) 明愛国(電通大) 下条誠(電通大)</p> <p>1P2-04 13:45~ 接触近接複合センシングに基づくロボットハンドの適応的把持動作 ○中島弘登(立命館大) 下ノ村和弘(立命館大)</p> <p>1P2-05 14:00~ ネット状近接覚センサと視覚センサの統合による未知形状物体把持に関する研究 ○瀬戸川将夫(電通大) 小山佳祐(電通大) 鈴木陽介(電通大) 明愛国(電通大) 下条誠(電通大)</p> <p>1P2-06 14:15~ 扱い方を考慮した日用品のモデル化 ○新良貴陽平(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)</p> <p>1P2-07 14:30~ パーソナルなケージング領域に対する対象物の進入・脱出のしやすさの評価 ○横田諭(佐世保高専) 永田和之(産総研)</p>

9月4日(木)PM1

Q室 (12109)	交流サロン(8214)	8118室・ホール
<p>1Q2 ロボット制御(2/2)</p> <p>鶴田和寛(九州産業大学)</p> <p>1Q2-01 13:00~ 設計レス非線形オブザーバに基づく弾性関節ロボットアームの振動抑制制御 ○大明準治(東芝 生産技術センター)</p> <p>1Q2-02 13:15~ 視覚センサを搭載した双腕移動ロボットによる車椅子取っ手位置の認識とその把持制御 ○足立航太(鳥取大学大学院) 竹森史暁(鳥取大学大学院) 北村章(鳥取大学大学院) 楠田大輔(鳥取大学大学院)</p> <p>1Q2-03 13:30~ ロボットの姿勢が人間の注意に与える影響の解析 ○明石貴文(中央大) 田村雄介(中央大) 矢野史朗(立命館大) 大隅久(中央大)</p> <p>1Q2-04 13:45~ 非駆動関節を有するロボットに対する共振を利用した運動と関節剛性の調節法 ○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>1Q2-05 14:00~ モデル化誤差に関する感度解析に基づいた投擲のロバスト運動設計 ○岡田昌史(東工大) ペカロフスキーアレクサンダー(ミュンヘン工科大) ブスマーチン(ミュンヘン工科大)</p> <p>1Q2-06 14:15~ ニューラルネットワーク組込型微分方程式を用いたカオス生成 ○犬飼陽裕(岡山大学) 伊藤雄矢(株式会社ダイヘン) 見浪護(岡山大学) 矢納陽(岡山大学)</p>	<p>オープンフォーラム:学生と企業のための交流サロン オーガナイザ:塩沢恵子(株式会社アドイン研究所)</p> <p>13:00~17:30</p>	<p>機器展示 10:00~17:30 オープンフォーラム:ロボスクエアロボットパフォーマンスショー・ふれあい体験コーナー</p> <p>ロボスクエア ロボットパフォーマンスショー 12:30~</p>

9月4日(木)PM2

A室 (8204)	B室 (8205)	C室 (8206)	D室 (8207)
<p>1A3 IS:Human understanding using Humanoid Robotics</p> <p>Venture Gentiane(TUAT)、Eiichi Yosida (AIST)</p> <p>1A3-01 15:30~ Identifying human physical parameters ○Jovana Jovic (SNRC AIST JRL) Adrien Escande (SNRC AIST JRL) Eiichi Yoshida (SNRC AIST JRL) Gentiane Venture (TUAT Tokyo Japan)</p> <p>1A3-02 15:45~ Partial Yaw Moment Compensation By Using Bounded Full Body Motion ○Rafael Cisneros Limon (University of Tsukuba) Kazuhito Yokoi (CNRS-AIST JRL UMI3218/CRT) Eiichi Yoshida (CNRS-AIST JRL UMI3218/CRT)</p> <p>1A3-03 16:00~ Effect of Joint Parameters Identification of Humanoid Robot on Evaluation of Assistive Devices ○Ko Ayusawa (AIST) Eiichi Yoshida (CNRS-AIST JRL UMI3218/CRT) Yumeko Imamura (Hokkaido Univ.) Takayuki Tanaka (Hokkaido Univ.)</p> <p>1A3-04 16:15~ Kinodynamic Motion Retiming for Humanoid Robots ○Stephane Caron (Univ. of Tokyo) Yoshihiko Nakamura (Univ. of Tokyo) Quang-Cuong Pham (Nanyang Technological University)</p>	<p>1B3 ヒューマノイド(3/3)</p> <p>森澤光晴 (AIST)</p> <p>1B3-01 15:30~ 外力と指令値の急変に対応する二脚ロボットの左右歩行制御 ○熱田洋史 (阪大) 杉原知道 (阪大)</p> <p>1B3-02 15:45~ NURBSを用いた人型ロボットの力学的制約を満たすキーフレーム補間動作設計 ○田中健也 (阪大) 杉原知道 (阪大)</p> <p>1B3-03 16:00~ 局所運動情報のみ用いる二脚ロボットの曲線追従歩行制御 ○野崎晴基 (阪大) 杉原知道 (阪大)</p> <p>1B3-04 16:15~ 負荷感応適応歩容を用いたヒューマノイドの押しドア通過 ○梶田秀司 (産総研) 阪口健 (産総研) 森澤光晴 (産総研) 中岡慎一郎 (産総研) 吉安祐介 (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>1B3-05 16:30~ An investigation on model predictive control for variable height walking of humanoid robots by using Sequential Quadratic Programming ○Kirill Van Heerden (Ritsumeikan University) Ryuta Ozawa (Ritsumeikan University)</p> <p>1B3-06 16:45~ スケータリングロボットのためのフォア・ストローク滑走のモデル化と動作計画の検討 ○宮田哲明 (首都大) 和田一義 (首都大) 中島篤朗 (首都大)</p> <p>1B3-07 17:00~ ロボットリンク間干渉力の活用による対象部位の瞬間的な高エネルギー状態遷移の実機実験 ○朝岡忠 (農工大) 水内郁夫 (農工大)</p> <p>1B3-08 17:15~ 3次元空間内でのCPGを用いた階段歩行モデルの設計 大日方五郎 (中部大学) 長谷和徳 (首都大学東京) ○森紀貴 (名古屋大学)</p> <p>1B3-09 17:30~ 乳児様声帯における硬さによる発声特性変化の評価 ○小島友裕 (阪大) 遠藤信綱 (阪大) 石原尚 (阪大) 堀井隆斗 (阪大) 浅田稔 (阪大)</p>	<p>1C3 OS:家政学とロボティクス</p> <p>高松淳 (奈良先端科学技術大学院大学)</p> <p>1C3-01 15:30~ 家政学の視点から生活支援ロボットに期待すること ○大竹美登利 (東京学芸大学)</p> <p>1C3-02 15:45~ 等身大ヒューマノイドロボットによる給仕動作の実現と実行時間に対する考察 ○築地原里樹 (奈良先端大) 山口明彦 (奈良先端大) 吉川雅博 (奈良先端大) 高松淳 (奈良先端大) 小笠原司 (奈良先端大)</p> <p>1C3-03 16:00~ 家事行動を観察学習するためのヘッドマウント・ウェアラブルセンサシステム ○矢口裕明 (東大) チャンウエスリー (東大) 浅野悠紀 (東大) 長瀬虎太郎 (東大) 稲葉雅幸 (東大)</p> <p>1C3-05 16:30~ 一人称視点を用いた調理作業記録システムの構築 ○島田健史 (奈良先端大) 池田篤俊 (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>1C3-06 16:45~ 服の色・身長・歩容特徴を用いた付き添いロボットのための人物識別 ○小出健司 (豊橋技科大) 三浦純 (豊橋技科大)</p> <p>1C3-07 17:00~ 人つながり支援のための人物位置の実時間マッピングに基づくロボットナビゲーション 上間圭祐 (立命館大学) 平井裕麻 (立命館大学) 松尾直志 (立命館大学) ○島田伸敬 (立命館大学)</p> <p>1C3-08 17:15~ 具体的操作期の子供との対話を目指した視聴覚対話協調システムに関する研究 ○東風上奏絵 (東京大学) 稲垣祐人 (東京大学) 古田悠貴 (東京大学) 植田亮平 (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>1C3-09 17:30~ 生活支援ロボットによる運搬用具を用いた衣類等の日用品搬送の実現 ○稲垣祐人 (東大) 垣内洋平 (東大) 岡田慧 (東大) 稲葉雅幸 (東大)</p>	<p>1D3 OS:微細作業(2/2)</p> <p>谷川民生 (AIST)、新井健生 (大阪大学)</p> <p>1D3-01 15:30~ エンドエフェクタに付与された振動により発生する周辺水流の現象解析 ○服部貴亨 (阪大) 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>1D3-02 15:45~ 振動誘起流れを用いたオンチップ細胞操作 ○早川健 (名大) 佐久間臣耶 (名大) 新井史人 (名大)</p> <p>1D3-03 16:00~ Mechanical Stimulation of Swimming Microorganism by On-Chip Microrobot ○Belal Ahmad (Kyushu Institute of Technology) Tomohiro Kawahara (Kyushu Institute of Technology) Takashi Yasuda (Kyushu Institute of Technology) Fumihito Arai (Nagoya University)</p> <p>1D3-04 16:15~ モアレ干渉縞を利用した細胞の高精度力計測 ○杉浦広峻 (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>

E室 (8208)	F室 (8209)	G室 (8210)	H室 (8211)
<p>1E3 OS:モーションコントロールとハプティクス (2/2)</p> <p>桂誠一郎(慶應義塾大学)</p> <p>1E3-01 15:30~ 産業用ロボットの加速度と速度制限を考慮した高速位置決め制御における位置指令の一設計法 ○矢吹明紀(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) 横倉勇希(長岡技術科学大学) ケンヒエン(不二越) 丸山章(不二越) 中島潤之(不二越)</p> <p>1E3-02 15:45~ 交流電圧および電流振幅比によるソレノイドアクチュエータのセンサレス位置推定 ○永井栄寿(横浜国立大学) 野崎貴裕(横浜国立大学) 元井直樹(神戸大学) 下野誠通(横浜国立大学) 河村篤男(横浜国立大学)</p> <p>1E3-03 16:00~ クロスカププル形平面二自由度ダイレクトドライブモータの設計と基礎解析 ○山口稔平(横浜国立大学) 田中翔大(横浜国立大学) 野崎貴裕(横浜国立大学) 下野誠通(横浜国立大学) 藤本康孝(横浜国立大学)</p> <p>1E3-04 16:15~ 負荷側加速度を用いた瞬時外乱オブザーバに基づく産業用ロボットの負荷トルク推定 ○吉岡崇(長岡技術科学大学) 矢吹明紀(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>1G3 OS:オープンフォーラム:RSNPを利用したロボットサービスコンテスト2014~応募作品発表と審査、審査結果発表~(2/2) オーガナイザ:成田雅彦(産業技術大学院大学)</p> <p>鈴木昭二(公立はこだて未来大学)</p>	<p>1H3 福祉・パワーアシスト(生活支援)(3/3)</p> <p>小林宏(東京理科大学)</p> <p>1H3-01 15:30~ Kinectとロボットを用いた認知症予防システムの開発 ○谷内田健太(函館高専) 中村尚彦(函館高専)</p> <p>1H3-02 15:45~ 福祉機器の客観的評価のための外装変形機構を有する人型ダミーロボット ○尾形邦裕(埼玉大) 小野栄一(国リハ) 中山剛(国リハ) 川村友也(芝浦工大) 松日崇信人(芝浦工大) 田中隆(安久工機)</p> <p>1H3-03 16:00~ 頸髄損傷者の日常生活支援を目的とするパワーグローブ ○大島幸太郎(中央大学) 三橋健史(中央大学) 有蘭美藍(中央大学) 林裕樹(中央大学) 諸妻俊司(中央大学) 東登志夫(長崎大学) 武岡敦之(長崎大学) 石松隆和(長崎大学) 石原正博(東名プレス)</p> <p>1H3-04 16:15~ 遠隔訪問ロボットのシステム構成の改良 ○倉部絃一(名城大学) 田中亮次(名城大学) 三浦大範(名城大学) 平田剛嗣(名城大学) 長谷川夕夏(名城大学) 江本健吾(名城大学) 山田秀和(名城大学) 谷栄一郎(名城大学) 辰野恭市(名城大学)</p> <p>1H3-05 16:30~ 低価格患者見守りシステムの開発 ○音田恭宏(奈良高専) 池田篤俊(奈良先端大) 上田悦子(奈良高専)</p> <p>1H3-06 16:45~ 定トルク装置を用いるパワーアシストシステムの開発 ○南山靖博(久留米高専) 清田高德(北九州市立大) 森隆浩(北九州市立大) 杉本旭(明治大)</p>

I室 (8212)	J室 (8213)	K室 (8217)	L室 (8315)
<p>1I3 OS:高次元システムの運動学習～確率的推論に基づく新たな展開～</p> <p>松原崇充(奈良先端科学技術大学院大学)、森本淳(ATR)</p> <p>1I3-01 15:30～ チュートリアル ○松原崇充(奈良先端科学技術大学院大学) 森本淳(ATR)</p> <p>1I3-02 15:45～ 潜在カルバック・ライブラリー制御とロボットの運動制御への応用 ○松原崇充(奈良先端大) VicençGómez(Univ. Pompeu Fabra) Kappen Hilbert(Radboud Univ. Nijmegen)</p> <p>1I3-03 16:00～ 身体運動と3次元物体の認識から行動を文章として理解するヒューマノイドロボットの知能 ○山田嘉彦(東大) 高野涉(東大) 中村仁彦(東大)</p> <p>1I3-04 16:15～ Learning Skills from Human Demonstrations ○Akihiko Yamaguchi(CMU,NAIST) Christopher G. Atkeson(CMU) Scott Niekum(CMU) Tsukasa Ogasawara(NAIST)</p> <p>1I3-05 16:30～ 経路積分解析に基づく非線形確率最適制御の一解法 ○佐藤訓志(広島大学) 佐伯正美(広島大学)</p> <p>1I3-06 16:45～ 確率推論に基づく方策探索法 ○植野剛(JST)</p> <p>1I3-07 17:00～ 軌道ベースの強化学習:高次元・非線形システムへの応用事例 ○杉本徳和(NICT) 森本淳(ATR)</p> <p>1I3-08 17:15～ 密度比推定を用いた逆強化学習法 ○内部英治(OIST) 銅谷賢治(OIST)</p>	<p>1J3 ロボットビジョン(3次元計測)(2/2)</p> <p>石井和男(九州工業大学)</p> <p>1J3-01 15:30～ 自動重量表示のための人工マーカを利用した物体認識に基づく物体姿勢推定手法の開発 ○伊部直樹(東京大学) 山下淳(東京大学) 浅間一(東京大学)</p> <p>1J3-02 15:45～ 単眼カメラと透明平板を用いたスケール復元が可能な水中Structure from Motion ○柴田彬(東京大学) 藤井浩光(東京大学) 山下淳(東京大学) 浅間一(東京大学)</p> <p>1J3-03 16:00～ 高精度レーザスキャナとクワッドコプタを用いたレーザ計測群ロボットシステムの開発 ○大島漱一郎(九大) 鄭龍振(九大) 岩下友美(九大) 倉爪亮(九大)</p> <p>1J3-04 16:15～ 特異値分解を用いる高速3次元パターンマッチング ○大森慎治(九工大) 西田健(九工大) 黒木秀一(九工大)</p> <p>1J3-05 16:30～ カメラ奥行方向に移動する3D対象物の実時間ポーズトラッキング解析とビジュアルサーボ性能 ○西村健太(岡山大学大学院) 須浪唯介(岡山大学大学院) 前田耕市(岡山大学大学院) 見浪護(岡山大学大学院) 矢納陽(岡山大学大学院) 松野隆幸(岡山大学大学院)</p> <p>1J3-06 16:45～ 構造化ライトフィールドの投影による実時間距離計測 ○松本卓也(東大) 奥寛雅(群馬大) 石川正俊(東大)</p>		<p>1L3 オープンフォーラム:学会活動上の法令遵守と活動倫理再考～RSJにおける著作権・輸出管理・倫理を考える～</p> <p>オーガナイザ:小平紀生(一般社団法人日本ロボット学会 会長・三菱電機(株))</p> <p><フォーラムのスケジュール></p> <p>15:30～16:15 1)RSJの著作権に関する規定の更新 ・RSJにおける著作権に関する考え方の整理(RSJコンプライアンス委員会) ・著作権規程の更新ポイントの解説(RSJコンプライアンス委員会)</p> <p>16:15～17:00 2)ロボットに関する輸出管理の解説 ・輸出管理の目的と実際(九州工業大学 安全保障輸出管理室 特任教授 鈴木勇次) ・ロボットに関する輸出管理概説(CISTECロボット分科会主査 小平紀生)</p> <p>17:00～17:30 3)RSJの倫理綱領について ・RSJ倫理綱領案の解説(RSJコンプライアンス委員会)</p>

M室 (12105)	N室 (12106)	O室 (12107)	P室 (12108)
<p>1M3 OS:ヒト足部機構の機能解明</p> <p>細田耕(大阪大学)</p> <p>1M3-01 15:30~ 屍体足を用いた足部機構の機能解明 ○細田耕(大阪大学) 萩原直道(慶応義塾大学) 清水正宏(大阪大学) 池本周平(大阪大学) 伊藤幸太(慶応義塾大学) 小林大樹(大阪大学) 土谷優人(大阪大学)</p> <p>1M3-02 15:45~ デジタル画像相関法に基づくヒト二足歩行中の足部3次元変形動態の計測 ○萩原直道(慶大) 藤原育海(慶大) 伊藤幸太(慶大) 細田耕(阪大) 名倉武雄(慶大) 中村俊康(慶大)</p> <p>1M3-03 16:00~ ヒト足部機能解明のための屍体足人工筋骨格歩行シミュレータの開発 ○土谷優人(大阪大学大学院)</p> <p>1M3-04 16:15~ 人工筋骨格歩行シミュレーターによる足部運動とヒト実二足歩行中の足部運動の比較 ○伊藤幸太(慶大) 萩原直道(慶大) 細田耕(阪大) 久米真之介(阪大) 清水正宏(阪大) 池本周平(阪大) 名倉武雄(慶大) 中村俊康(慶大) 今西宣晶(慶大) 相機貞和(慶大) 陣崎雅弘(慶大)</p> <p>1M3-05 16:30~ ヒト足部の機械的特性を模擬した着靴可能な足部機構の開発 ○橋本健二(早大) 本橋弘光(早大院) 吉村勇希(早大院) 林憲玉(神奈川大/早大HRI) 高西淳夫(早大/早大HRI)</p>		<p>1O3 生物模倣ロボット(3/3)</p> <p>倉林大輔(東京工業大学)</p> <p>1O3-01 15:30~ 下水管(100A管)内長距離検査用ミズロボットの開発 ○田中友也(中央大学) 針谷健介(中央大学) 富田健(中央大学) 中村太郎(中央大学)</p> <p>1O3-02 15:45~ 家庭用ガス管内検査用蠕動運動型ロボットの開発 ○岸達也(中央大学) 中村太郎(中央大学)</p> <p>1O3-03 16:00~ 小型移動ロボットとの遊びを通したラットの鬱状態の改善 ○石井裕之(早大) 杉田光(早大) 石青(早大) 田中克明(早大) 黒岩大典(早大) 岡本侑也(早大) 岡林誠士(早大) 菅原雄介(国士館大) 高西淳夫(早大)</p> <p>1O3-04 16:15~ 圧電繊維複合材料を用いた生物模倣型ソフト水中ロボットの研究開発 ○西村冬威(電通大) 明愛国(電通大) 下条誠(電通大)</p> <p>1O3-05 16:30~ タコを生体模倣した真空吸着グリッパの開発 ○菊池智史(関西大院) 高橋智一(関西大) 鈴木昌人(関西大) 青柳誠司(関西大)</p>	<p>1P3 ハンド(機構設計)</p> <p>小澤隆太(立命館大学)</p> <p>1P3-01 15:30~ 爪伸縮型積載把持機構の研究開発 ○田中淳也(東芝)</p> <p>1P3-02 15:45~ ロボットハンドのすべり関節のための自動回復機能を有する韧带機構の開発 ○高澤駿介(電通大) 關達也(電通大) 加藤龍(横国大) 横井浩史(電通大)</p> <p>1P3-03 16:00~ 関節運動/なじみ動作を受動的に切替可能な劣駆動指 ○藤平祥孝(金沢大学) 奥拓実(金沢大学) 足立良太(金沢大学) 渡辺哲陽(金沢大学)</p> <p>1P3-04 16:15~ 動特性に配慮した劣駆動ロボットハンドの設計法 ○石川史也(名古屋大) 大日方五郎(中部大)</p> <p>1P3-05 16:30~ ワイヤ駆動式ハンドロボットの確率的制御 ○清水克記(横浜国大)</p> <p>1P3-06 16:45~ マイクロコンピュータを用いた花粉選別のための自動把持解放の提案 ○阿部有貴(宇都宮大) 大澤茂治(弓削商船高専) 金井海渡(宇都宮大) 小笠原亮大(宇都宮大) 尾崎功一(宇都宮大)</p>

9月4日(木)PM2

Q室 (12109)	交流サロン(8214)	8118室・ホール
<p>1Q3 産業ロボット</p> <p>吉見卓(芝浦工業大学)</p> <p>1Q3-01 15:30～ 放射光ビームラインにおける試料交換システムの開発 ○平木雅彦(高エネ機構) 松垣直宏(高エネ機構) 山田悠介(高エネ機構) 富田文菜(高エネ機構) 千田俊哉(高エネ機構)</p> <p>1Q3-02 15:45～ 圧力補償を用いた油圧システムの位置制御 ○原直行(東芝) 玄相昊(立命館) 桑原央明(東芝) 寺井藤雄(東芝)</p> <p>1Q3-03 16:00～ 全方位カメラを用いた人物追従型農作物運搬車両 ○松浦亮太(奈良高専) 上田悦子(奈良高専) 石飛字(奈良高専) 飯田賢一(奈良高専)</p> <p>1Q3-04 16:15～ 狭隘部進入調査用の形状可変ロボット ○岡田隆(日立製作所) 石澤幸治(日立GE) 高橋良知(日立GE)</p> <p>1Q3-05 16:30～ 農業環境センシングロボットにおけるWSNの一構成 ○荒川周造(奈良高専) 上田悦子(奈良高専) 飯田賢一(奈良高専)</p> <p>1Q3-06 16:45～ 厳密な線形化とRifford-Sontag型制御による2台ロボットの同時トラッキング制御 ○福井善朗(立命館大学)</p> <p>1Q3-07 17:00～ デジタル加速度制御による柔軟ロボットアームの先端位置制御 ○高野直人(北大) 江丸貴紀(北大) 小林幸徳(北大)</p> <p>1Q3-08 17:15～ 直列弾性関節ロボットにおける重力を考慮した時間反転積分法を用いた3次元投擲運動計画 ○本堂貴敏(農工大) 水内郁夫(農工大)</p>	<p>オープンフォーラム:学生と企業のための交流サロン オーガナイザ:塩沢恵子(株式会社アドイン研究所)</p> <p>13:00～17:30</p>	<p>機器展示 10:00-17:30 オープンフォーラム:ロボスクエアロボットパフォーマンスショー・ふれあい体験コーナー</p> <p>ロボスクエア ロボットパフォーマンスショー 15:15～</p>

9月5日(金)AM

A室 (8204)	B室 (8205)	C室 (8206)	D室 (8207)
<p>2A1 IS:Robot Vision and Software</p> <p>Yusuke Maeda(Yokohama Nat. Univ.)、 Shinichi Hirai(Ritsumeikan Univ.)</p> <p>2A1-01 10:00~ Basic Indoor Experiment of 3D Mapping Using Stereo Vision Camera under Extreme Light Conditions ○Jianhua Li(Tokyo Institute of Technology) Alex Kaneko(Tokyo Institute of Technology) Fumihiko Fukushima E.(Tokyo Institute of Technology)</p> <p>2A1-02 10:15~ 200 FPS View-Based Teaching/Playback ○Satoshi Hagiwara(Yokohama Nat. Univ.) Yusuke Maeda(Yokohama Nat. Univ.)</p> <p>2A1-03 10:30~ Development of a Wearable Teaching Device for Multi Robot Systems ○Jorge David Figueroa Heredia (Department of Precision Engineering, The University of Tokyo) Jun Ota(Research into Artifacts, Center for Engineering, The University of Tokyo)</p> <p>2A1-04 10:45~ Robust Tracking through Learning Alessandro Pieropan(Royal Institute of Technology) ○BergströmNiklas(University of Tokyo) KjellströmHedvig(Royal Institute of Technology) Masatoshi Ishikawa(University of Tokyo)</p> <p>2A1-05 11:00~ Basic Study on Element Administration in Robotics Middleware ○Arturo E. Ceron Lopez(Tokyo Institute of Technology) Fumihiko Fukushima E.(Tokyo Institute of Technology)</p> <p>2A1-06 11:15~ Expanded Polystyrene Beads Blow-off Nozzles for Indoor Snowfall Simulation ○Bong Keun Kim(AIST) Yasushi Sumi(AIST) Tamio Tanikawa(AIST)</p>	<p>2B1 二足歩行ロボット</p> <p>梶田秀司(AIST)</p> <p>2B1-01 10:00~ 運動学的情報と反力情報・ZMPを統合した 人型ロボットの重心運動推定 ○舛屋賢(阪大) 杉原知道(阪大)</p> <p>2B1-02 10:15~ 剛性可変機構を有する二足歩行ロボットの 腰関節の開発 ○山口懐(東海大学) 小金澤鋼一(東海大学)</p> <p>2B1-03 10:30~ SLIPモデルのダイナミクスを利用した 高速リ ミットサイクル走行 ○林映光(東工大) 山北昌毅(東工大) 花澤雄太(九工大)</p> <p>2B1-04 10:45~ 重心-ZMP倒立振りモデルの重心安定化制 御におけるモデル予測制御の適用 ○荒木洋平(広島大学) 佐藤訓志(広島大学) 和田信敬(広島大学) 佐伯正実(広島大学)</p> <p>2B1-05 11:00~ オフセット付球面倒立振りモデルに基づく2 足歩行ロボットの膝伸展歩行 ○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>2B1-06 11:15~ 柔軟な足裏の可変剛性が2足歩行時の蹴り 出し運動に及ぼす効果 ○花澤雄太(九工大) 浅野文彦(北陸先端大)</p> <p>2B1-07 11:30~ 駆動台による3次元受動歩行ロボットのラテ ラル運動制御 ○青山忠義(広島大) 高木健(広島大) 石井抱(広島大)</p> <p>2B1-08 11:45~ 積み重ね強化学習を用いた倒立振りモデル に基づく2足歩行制御 安達良太(首都大学院) ○田原秀平(首都大学院) 相馬隆郎(首都大学院)</p>	<p>2C1 OS:機構知(1/2)</p> <p>武居直行(首都大学東京)、石橋良太(首都 大学東京)、望山洋(筑波大学)</p> <p>2C1-01 10:00~ 差動歯車機構を用いた剛性可変多関節グ リップ ○佐山和宏(東海大学) 玉本拓巳(東海大学) 小金澤鋼一(東海大学)</p> <p>2C1-02 10:15~ 3層の連結スライドばね機構における各関節 の曲げモーメント均一化に基づく設計手法の 検討 荒田純平(九大) ○三矢駿(名工大) 迎信孝(九大) 森恩(九大) 坂口正道(名工大) 橋爪誠(九大)</p> <p>2C1-03 10:30~ 異方性摩擦機構を用いたカタストロフィー構 造をもつ空気圧アクチュエータの開発 ○華嘩(東北大) 昆陽雅司(東北大) 田所論(東北大)</p> <p>2C1-04 10:45~ 軌跡補助のための受動関節を用いたロボッ トアームの開発 ○小塚裕明(金沢大) 滝澤健太(金沢大) 立矢宏(金沢大)</p> <p>2C1-05 11:00~ 弾性体受動要素を用いた流速変化に適應す るためのヒレ機構 ○石橋良太(首都大学東京) 小田隆彦(TMEIC) 奥田竜次(首都大学東京) 梅田勝矢(首都大学東京) 田原健二(九州大学) 木野仁(福岡工業大学) 尻島晃(首都大学東京)</p>	<p>2D1 筋骨格ロボット</p> <p>水内郁夫(東京農工大学)</p> <p>2D1-01 10:00~ 反射的振る舞いに対する自動車衝突試験の ための筋骨格ヒューマノイドによる運動と衝 突反射行動の実現 ○浅野悠紀(東大) 上月豊隆(東大) 川崎宏治(東大) 茂木陽太郎(東大) 趙漢居(東大) 白井拓磨(東大) 大久保壮一(東大) 木村航平(東大) 矢口裕明(東大) 垣内洋平(東大) 岡田憲(東大) 稲葉雅幸(東大)</p> <p>2D1-02 10:15~ ヒト型の中腰筋構造を持つ2足ロボットの開 発 ○進寛史(大阪大)</p> <p>2D1-03 10:30~ 筋内カフィードフォワードとむだ時間を含む 視覚フィードバックの可変比率による複合位 置制御 ○松谷祐希(九州大学) 田原健二(九州大学) 木野仁(福岡工大) 越智裕章(福岡工大) 山本元司(九州大学)</p> <p>2D1-04 10:45~ 多関節多筋の筋骨格システムにおける フィードフォワード位置決め制御の収束安定 条件 ○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)</p> <p>2D1-05 11:00~ 二関節筋機構を備えた上肢基本モデルの先 端出力特性 ○齋輪憲史(電機大) 羽根吉寿正(電機大) 梅村敦史(北見工大)</p> <p>2D1-06 11:15~ 多繊維マッキベン人工筋の開発と筋骨格ロ ボットへの応用 鈴木康一(東工大) ○車谷駿一(東工大) 脇元修一(岡山大)</p> <p>2D1-07 11:30~ 安全度1を持つ非対称駆動機構の構成法 ○小澤隆太(立命館大) 小林博明(明治大) 兵頭和人(神奈川工大)</p> <p>2D1-08 11:45~ 踵着床における拮抗二関節筋ベアの同時放 電による機能 ○万野真伸(大阪ハイテク) 小出卓哉(大阪医専) 阿部友和(富山県立大) 藤川智彦(大阪電通大)</p>

9月5日(金)AM

E室 (8208)	F室 (8209)	G室 (8210)	H室 (8211)
<p>2E1 OS:安心ロボティクス(1/2)</p> <p>上出寛子(大阪大学)</p> <p>2E1-01 10:00~ 安心ロボティクス研究の進展 ○新井健生(阪大) 上出寛子(阪大) 福田敏男(名城大)</p> <p>2E1-02 10:15~ Humanizing Non-Human Agents ○Friederike Eyszel(Bielefeld University)</p> <p>2E1-03 10:45~ 信頼の観点から見たロボットの安心と安全 ○小山虎(大阪大学)</p> <p>2E1-04 11:15~ 笑いながら話すロボットの開発 ○山口健太(千葉大) 小寺達也(千葉大) 大武美保子(千葉大)</p> <p>2E1-05 11:30~ 人の笑顔に基づいて複数種類の笑い方を するロボットの開発 ○永井大幹(千葉大学) 永松剛太(千葉大学) 大武美保子(千葉大学)</p> <p>2E1-06 11:45~ 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) 木下正信(首都大)</p>	<p>2F1 オープンフォーラム:製造業向けロボットの技 術イノベーション</p> <p>オーガナイザ:川村貞夫(立命館大学)</p> <p>司会 石田勇一(不二越)</p> <p>趣旨説明 オープンフォーラムオーガナイザー 川村貞夫(立命館大学)</p> <p>【第I部 10:00~10:40】 日本の製造業とロボットの現状理解と今後 の方策</p> <p>基調講演1 経済産業省 製造産業局 産業機械課 ロボット政策担当補佐 岡本健太郎</p> <p>基調講演2 経済産業省 特許庁 審査第二部 生産機械(ロボティクス)審査官 鈴木崇文</p> <p>【第II部 10:40~11:40】 ロボット利用紹介と今後への指針</p> <p>講演1 富士通株式会社 テクノロジー&ものづくり本部(ものづくりグ ループ)共通生産技術センター長/次世代も のづくり推進センター長 嶋村公一</p> <p>講演2 ベッコフオートメーション株式会社 代表取締役社長 川野俊充</p> <p>講演3 株式会社前川製作所 取締役 木下茂樹</p> <p>【第III部 11:40~12:30】 今後の方策討論 50分</p> <p>講演 独立行政法人 産業技術総合研究所 先進製造プロセス研究部門 荒井裕彦</p> <p>パネルディスカッション 「製造業用ロボット技術イノベーションのため に何を行うべきか?」</p> <p>司会 川村貞夫(立命館大学)</p> <p>パネリスト(予定)</p> <ul style="list-style-type: none"> ◆小平紀生 (三菱電機 日本ロボット学会会長) ◆荒井裕彦 (産業技術総合研究所) ◆嶋村公一 (富士通株式会社) ◆川野俊充 (ベッコフオートメーション株式会社) ◆伊東一郎 (株式会社前川製作所) 	<p>2G1 OS:人工筋アクチュエータ・センサーシステム</p> <p>安積欣志(AIST)</p> <p>2G1-01 10:00~ プレス機型装置を用いた形状記憶ゲルハン ドの変形実験 ○氏家健司(山形大学) 山野光裕(山形大学) 多田隈理一郎(山形大学) 宮瑾(山形大学) 古川英光(山形大学) 妻木勇一(山形大学) 八銀一史(山形大学)</p> <p>2G1-02 10:15~ 形状記憶ゲル製ロボットハンドによる画鋸抜 き刺し実験 ○山野光裕(山形大) 後藤大典(日精(株)) 氏家健司(山形大) 宮瑾(山形大) 古川英光(山形大) 多田隈理一郎(山形大) 妻木勇一(山形大)</p> <p>2G1-03 10:30~ メッシュ状電極の誘電体エラストマーを用い た発電に関する基礎検討 ○大野達也(東京電機大) 釜道紀浩(東京電機大)</p> <p>2G1-04 10:45~ IPMCアクチュエータの不確かさを考慮したイ ンピーダンスモデリングについて ○重松宏樹(名大院)</p>	<p>2H1 福祉・パワーアシスト(リハビリ)</p> <p>木口量夫(九州大学)</p> <p>2H1-01 10:00~ 体圧を分散する三次元曲面形状の導出 ○高嶋淳(国リハ研)</p> <p>2H1-02 10:15~ 促進的多種刺激・筋力補助機能を有する下 肢装具装着型片麻痺歩行訓練装置の開発 余永(鹿工大) ○遠山達也(鹿工大) 林良太(鹿工大) 下堂蘭恵(鹿大医) 川平和美(鹿大医)</p> <p>2H1-03 10:30~ 運動療法に向けたエネルギー補償機能を有す る速度場追従制御 ○正垣隆章(立命館大学) 福井善朗(立命館大学) 和田隆広(立命館大学)</p> <p>2H1-04 10:45~ 仮想空間での上肢リハビリテーションシステ ムの構築 ○山本啓嗣(香川大学) 郭書祥(香川大学)</p> <p>2H1-05 11:00~ 高次脳機能障がい者の自立支援ロボット ○大井翔(阪工大) IPMCアクチュエータの不確かさを考慮したイ ンピーダンスモデリングについて 池ヶ谷剛(阪工大) 堂士奨(阪工大) 宮脇健三郎(阪工大) 井上雄紀(阪工大) 西口敏司(阪工大) 鈴木基之(阪工大)</p> <p>2H1-06 11:15~ 逐次的な歩様の変更のための歩行補助ロ ボットの軌道計画法 ○加藤高之(名大) 香川高弘(名大) 宇野洋二(名大)</p> <p>2H1-07 11:30~ 遠隔訪問ロボットで楽しく訪問するためのシ ナリオ ○田中亮次(名城大学) 倉部紘一(名城大学) 三浦大範(名城大学) 平田剛嗣(名城大学) 長谷川夕夏(名城大学) 江本健吾(名城大学) 山田秀和(名城大学) 谷栄一郎(名城大学) 辰野恭市(名城大学)</p>

I室 (8212)	J室 (8213)	K室 (8217)	L室 (8315)
<p>2I1 OS:確率ロボティクスとデータ工学ロボティクス ~認識・行動学習・記号創発~(1/5)</p> <p>杉浦孔明(NICT)</p> <p>2I1-01 10:00~ 移動ロボット的环境認識とその課題 ○友納正裕(千葉工大)</p> <p>2I1-02 10:15~ 逆強化学習による学習者の選好を考慮した報酬関数の推定 ○増山岳人(中央大) 梅田和昇(中央大)</p> <p>2I1-03 10:30~ 物体概念と言語モデルのオンライン相互学習 ○西原成(電通大) 中村友昭(電通大) アッタミムハンマド(電通大) 長井隆行(電通大)</p> <p>2I1-04 10:45~ 触覚情報に基づく能動的物体認識のための探索行動設計 ○田中大介(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>2I1-05 11:00~ 複数回の測定によるパーツ形状特徴を用いた物体の種類識別結果の統合 ○西田貴亮(筑波大学) 原祥堯(筑波大学) 坪内孝司(筑波大学)</p> <p>2I1-06 11:15~ マルチモーダルカテゴリゼーションのためのAutoencoderを用いた特徴量抽出の学習 ○吉野遼(立命館大学) 劉海龍(立命館大学) 高野敏明(立命館大学) 谷口忠大(立命館大学) 草間康利(セック)</p>	<p>2J1 画像認識(1/2)</p> <p>山下淳(東京大学)</p> <p>2J1-01 10:00~ 画像認識による濾布芯棒認識精度の確認 ○須浪唯介(岡山大学大学院) 西村健太(岡山大学大学院) 松野隆幸(岡山大学大学院) 矢納陽(岡山大学大学院) 見浪護(岡山大学大学院) 石山新太郎(JAEA) 山下学(株式会社石垣)</p> <p>2J1-02 10:15~ 全方向移動ロボットのプラグイン充電と自動二値化 ○宮本和典(TUAT) 和田正義(TUAT)</p> <p>2J1-03 10:30~ マダイ稚魚選別システムの研究 ○久保田均(近畿大学)</p> <p>2J1-04 10:45~ 一般物体認識実現のための全方位カメラを用いた周囲環境認識 ○長田隆三(山梨大学) 渡辺寛望(山梨大学) 小谷信司(山梨大学)</p> <p>2J1-05 11:00~ 車載カメラを用いた信号機認識アルゴリズムの開発 ○高橋謙太(金沢大学) 菅沼直樹(金沢大学) 出店弘宇(金沢大学) 松井俊樹(岡山県立大学)</p> <p>2J1-06 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 ○松野隆幸(岡山大) 飯島敏也(富山県立大学) 本吉達郎(富山県立大学) 小柳健一(富山県立大学) 大島徹(富山県立大学)</p>		

9月5日(金)AM

M室 (12105)	N室 (12106)	O室 (12107)	P室 (12108)
<p>2M1 OS:水中環境と水中ロボット(1/2)</p> <p>加藤直三(大阪大学)</p> <p>2M1-01 10:00~ 深海探査機追従用洋上自律航走体の開発 ○百留忠洋(JAMSTEC) 吉田弘(JAMSTEC) 澤隆雄(JAMSTEC) 中野善之(JAMSTEC) 渡邊佳孝(JAMSTEC) 福田達也(JAMSTEC) 中谷武志(JAMSTEC)</p> <p>2M1-02 10:15~ 長期定域観測水中グライダーと浮力エンジンの開発 ○浅川賢一(JAMSTEC) 渡健介(JAMSTEC) 大内英俊(山梨大学) 中村昌彦(九州大学) 百留忠洋(JAMSTEC)</p> <p>2M1-03 10:30~ 小型水中グリッパロボット用片手操縦装置の開発 ○小井土哲平(立命館大) 石津謙生(安川電機) 中山治樹(立命館大) 福島勇貴(ディスコ) 清水智基(澁谷工業) 奥山貴仁(バイオニア) 坂上憲光(東海大) 柴田瑞穂(近畿大) 川村貞夫(立命館大)</p> <p>2M1-04 10:45~ 棧橋上部工点検ROVの提案とその運用支援機能の検証 ○田中敏成(港空研) 加藤絵方(港空研) 野上周嗣(港空研) 平林文嗣(港空研)</p> <p>2M1-05 11:00~ 遠隔操作型堆砂除去装置を応用した放射性底泥除去技術 ○泉信也(東亜建設工業(株)) 飯田宏(東亜建設工業(株))</p> <p>2M1-06 11:15~ 柔軟外殻魚ロボットののための浮力材内蔵型姿勢変更機構 ○柴田瑞穂(近畿大) 坂上憲光(東海大)</p>		<p>2O1 アクチュエータ(1/2)</p> <p>坂井伸郎(九州工業大学)</p> <p>2O1-01 10:00~ ハードウェア統合型エンジンシミュレータの開発 ○高野勇人(東京電機大) 浅沼宏紀(東京電機大) 柳裕太(東京電機大) 木下定洋(東京電機大) 釜道紀浩(東京電機大) 石川潤(東京電機大)</p> <p>2O1-02 10:15~ ハードウェア統合型エンジンシミュレータの開発 ○張坤(東京電機大) 木下定洋(東京電機大) 柳裕太(東京電機大) 釜道紀浩(東京電機大) 石川潤(東京電機大)</p> <p>2O1-03 10:30~ 励振・トリガ機構内蔵型シューティングロボット ○川上みずほ(大阪大学) 金子真(大阪大学) 松尾拓弥(大阪大学) 大西公平(慶応大学)</p> <p>2O1-04 10:45~ 化学エネルギーで駆動するポンプの設計 ○高橋恒貴(芝浦工大) 長谷川忠大(芝浦工大) 山西陽子(芝浦工大) 前田真吾(芝浦工大)</p> <p>2O1-05 11:00~ 慣性負荷を用いた電気静油圧アクチュエータのセンサキャリブレーション ○神永拓(東大) 康天毅(東大) 中村仁彦(東大)</p>	<p>2P1 OS:人間機械協調</p> <p>辻俊明(埼玉大学)、平田泰久(東北大学)</p> <p>2P1-01 10:00~ Spring-Massモデルに基づく歩行動作の支援 鈴木慎治(東北大) ○平田泰久(東北大) 小菅一弘(東北大)</p> <p>2P1-02 10:15~ 全方向移動支援ロボットの開発 第5報 ○柴山真史(前橋工大) 深津匡希(前橋工大) 朱赤(前橋工大)</p> <p>2P1-03 10:30~ 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(豊田中研) 但馬竜介(豊田中研) 小山渚(豊田中研) 鋤柄和俊(豊田中研) 田中稔(豊田中研)</p> <p>2P1-04 10:45~ 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(豊田中研) 廣瀬徳晃(豊田中研) 鋤柄和俊(豊田中研) 小山渚(豊田中研) 田中稔(豊田中研)</p> <p>2P1-05 11:00~ 身の回りの物をインタフェース化する力覚検知デバイスの開発 ○関樹(埼玉大院) 境野翔(埼玉大院) 辻俊明(埼玉大院)</p> <p>2P1-06 11:15~ 視覚・触覚によるロボットへの組み立て指示 ○猪飼拓哉(名古屋大学 情報科学研究科 院生) 神谷翔太(名古屋大学 情報科学研究科 院生) 大岡昌博(名古屋大学 情報科学研究科)</p> <p>2P1-07 11:30~ 油の圧縮性を考慮した電気-油圧アクチュエータ間のバイラテラル制御 ○古谷峻千(埼玉大学) 境野翔(埼玉大学) 辻俊明(埼玉大学)</p>

9月5日(金)AM

Q室 (12109)	交流サロン(8214)	8118室・ホール
<p>2Q1 OS:ヒューマンサポートロボティクス(1/2)</p> <p>藤江正克(早稲田大学)、安藤健(パナソニック)</p> <p>2Q1-01 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実現 ○塩見昌裕(ATR) 亀井剛次(ATR) Sharma Chandraprakash(ATR) 飯尾尊優(ATR) 宮下敬宏(ATR) 萩田紀博(ATR)</p> <p>2Q1-02 10:15~ 環境センサとロボットによる保育支援技術の予備調査 ○塩見昌裕(ATR) 萩田紀博(ATR)</p> <p>2Q1-03 10:30~ 要介護者の見守りシステムに向けたベッドサイドセンサ基礎性能の評価 ○有松崇行(パラマウントベッド㈱、千葉大学) 三宅徳久(パラマウントベッド㈱、千葉大学) 初雁卓郎(パラマウントベッド㈱)</p> <p>2Q1-04 10:45~ ロボット介護機器“リシヨ―ネ”のISO13482適合設計 ○久米洋平(パナソニックPE) 塚田将平(パナソニックPE) 河上日出生(パナソニックPE)</p>		<p>機器展示 10:00-15:30 オープンフォーラム:ロボスクエアロボットパフォーマンスショー・ふれあい体験コーナー</p> <p>ロボスクエア ロボットパフォーマンスショー 9:30~</p>

9月5日(金)PM1

A室 (8204)	B室 (8205)	C室 (8206)	D室 (8207)
<p>2A2 IS:Robot Design and Control</p> <p>Yusuke Maeda (Yokohama Nat. Univ.)、 Shinichi Hirai (Ritsumeikan Univ.)</p> <p>2A2-01 13:00~ Autonomous Control of the WAM-V Catamaran Type Unmanned Surface Vehicle: Propulsion System Design ○Andre Yuji Yasutomi (Tokyo Institute of Technology)</p> <p>2A2-02 13:15~ Design of Vibration Suppression Mechanism in Two Wires Drive Mechanism for Producing High Acceleration and High Precision motions ○Nhat Tam Le (Ritsumeikan University) Hiroki Dobashi (Ritsumeikan University) Koji Ito (Ritsumeikan University) Kiyoshi Nagai (Ritsumeikan University)</p> <p>2A2-03 13:30~ Motion Planning and Control for Pendulum- Driven Spherical Rolling Robots ○Yang Bai (Kyushu University) Mikhail Svinin (Kyushu University) Motoki Yamamoto (Kyushu University)</p> <p>2A2-04 13:45~ The Study on Curved Beam Hopping Robot: Goal-directed locomotion with Multi- modality ○Yongjae Kim (Tokyo Institute of Technology) Surya Nurzaman G. (ETH Zurich) Fumiya Iida (ETH Zurich) Fumihiko Fukushima E. (Tokyo Institute of Technology)</p> <p>2A2-05 14:00~ Modeling for Single-Link Flexible Manipulator System Based on System Identification Considering the Effect of Gravity ○Jian Huo (University of Science and Technology Beijing) Yukinori Kobayashi (Hokkaido University) Changguo Sun (University of Science and Technology Beijing) Yizhi Gai (Hokkaido University) Takanori Emaru (Hokkaido University)</p> <p>2A2-06 14:15~ Towards the High-Speed and Accurate Macro Positioning ○Shouren Huang (Univ. of Tokyo) Yuji Yamakawa (Univ. of Tokyo) Taku Senoo (Univ. of Tokyo) Masatoshi Ishikawa (Univ. of Tokyo)</p>	<p>2B2 多脚歩行</p> <p>太田祐介 (千葉工業大学)</p> <p>2B2-01 13:00~ 追い越しクローラ歩容が可能な4脚歩行ロ ボットの開発 ○瀬戸悠介 (千葉工大) 若本純弥 (千葉工大) 米田完 (千葉工大)</p> <p>2B2-02 13:15~ 複数の歩行モードを有する4足歩行ロボッ トの脚機構の設計 ○高野智浩 (日工大) 樋口勝 (日工大) 滝田謙介 (日工大)</p> <p>2B2-03 13:30~ 強化学習を用いた四脚ロボット(RoboCat-1) のコンプライアンス制御 清水大河 (トヨタ自動車) Barkan Ugurlu (ATR) ○成清辰生 (豊田工業大学) 川西通裕 (豊田工業大学)</p> <p>2B2-04 13:45~ 目視点検・カセンシング可能な腕脚統合型 ロボットのハンド機構開発 ○秋山亮 (阪大) 神山和人 (阪大) 小嶋勝 (阪大) 大原賢一 (名城代) 洞出光洋 (阪大) 前泰志 (阪大) 新井健生 (阪大)</p> <p>2B2-05 14:00~ 対称6脚型ロボットの歩行動作最適化 ○古河航 (北大) 小林幸徳 (北大) 江丸貴紀 (北大)</p>	<p>2C2 OS:機構知(2/2)</p> <p>武居直行 (首都大学東京)、石橋良太 (首都 大学東京)、望山洋 (筑波大学)</p> <p>2C2-01 13:00~ 可変重力補償機構を用いた昇降機のバラ メータ選定法 ○澤村恒太 (首都大) 武居直行 (首都大) 牧野力也 (トヨタ) 藤原弘俊 (トヨタ)</p> <p>2C2-02 13:15~ 多回転なアクティブ双輪キャストを用いた全 方向移動ロボットの開発 ○内田拓実 (首都大) 武居直行 (首都大) 牧野力也 (トヨタ) 藤原弘俊 (トヨタ)</p> <p>2C2-03 13:30~ ヒト歩行の3特性を考慮した平地歩行の実機 実験 ○山本朋典 (名工大) 渡辺啓仁 (名工大) 池侯吉人 (帝京大) 佐野明人 (名工大)</p> <p>2C2-04 13:45~ 骨盤回旋とヒト足を有する受動歩行の実現 ○渡辺啓仁 (名工大) 山本朋典 (名工大) 池侯吉人 (帝京大) 佐野明人 (名工大)</p> <p>2C2-05 14:00~ ゴム皮膚層にワイヤ駆動機構を内蔵する連 続体マニピュレータ ○蕭凱文 (筑波大学大学院)</p>	<p>2D2 移動ロボット(経路計画)</p> <p>遠藤玄 (東京医科歯科大学)</p> <p>2D2-01 13:00~ ファジィ推論を利用した不整地の走行可能性 推定に基づく移動ロボットの進路方向判断 手法の構築 ○田中佑典 (東京大学) 池勇動 (東京大学) 山下淳 (東京大学) 浅間一 (東京大学)</p> <p>2D2-02 13:15~ 無人走行車の牽引後退における経路追従 制御 ○中谷和弘 (神戸大) 開田宏介 (神戸大) 吉本達也 (神戸大) 深尾隆則 (神戸大) 石山健二 (ヤマハ発動機(株)) 神谷剛志 (ヤマハ発動機(株)) 村上則幸 (北農研)</p> <p>2D2-03 13:30~ マイクロマウスにおける最短経路探索に関 する提案 ○園部雄万 (電気通信大学) 富沢哲雄 (電気通信大学) 工藤俊亮 (電気通信大学) 末廣尚士 (電気通信大学)</p> <p>2D2-04 13:45~ 接地点切換えを用いた電動車輪型多連結ロ ボットの移動障害物回避 ○田中基康 (電通大) 中島瑞 (電通大) 田中一男 (電通大)</p> <p>2D2-05 14:00~ 人の歩容特性を考慮したロボットの適切な回 避動作 ○柴田優弥 (電気通信大学) 工藤俊亮 (電気通信大学) 富沢哲雄 (電気通信大学)</p> <p>2D2-06 14:15~ LRFによる人追従を考慮した障害物回避手 法の提案 ○坂井亮亮 (大阪工大) 廣井富 (大阪工大) 伊藤彰則 (東北大)</p>

9月5日(金)PM1

E室 (8208)	F室 (8209)	G室 (8210)	H室 (8211)
<p>2E2 OS:安心ロボティクス(2/2)</p> <p>新井健生(大阪大学)</p> <p>2E2-01 13:00~ 高齢者を対象とした車いす型ロボットによる移動支援 ○塩見昌裕(ATR) ○飯尾尊優(ATR) ○亀井剛次(ATR) Sharma Chandraprakash(ATR) 萩田紀博(ATR)</p> <p>2E2-02 13:15~ 距離画像センサを用いた高齢者の見守りに関する意識調査 ○飯尾尊優(ATR) ○塩見昌裕(ATR) ○亀井剛次(ATR) Sharma Chandraprakash(ATR) 萩田紀博(ATR)</p> <p>2E2-03 13:30~ 衝突可能性に基づき人の活動領域を考慮した人共存環境における自律移動ロボットの動作計画 ○水野正隆(中央大学) 新妻実保子(中央大学)</p> <p>2E2-04 13:45~ Improving the Trajectory Scaling Computation of Asymmetric Velocity Moderation ○Gustavo Alfonso Garcia Ricardez(NAIST) Akihiko Yamaguchi(NAIST) Masahiro Yoshikawa(NAIST) Jun Takamatsu(NAIST) Tsukasa Ogasawara(NAIST)</p> <p>2E2-05 14:00~ 遠隔多人数会話における発話機会獲得のための身ぶり誇張テレプレゼンスロボットの提案 ○長谷川孔明(筑波大) 中内靖(筑波大)</p> <p>2E2-06 14:15~ ロボットの間らしさが安心感に与える影響の目米比較 ○上出寛子(阪大) 新井健生(阪大)</p>	<p>2F2 オープンフォーラム: 日本ロボット学会論文誌(和文誌)の改革 ~査読方針、査読手順~ オーガナイザ: 田中一男(電気通信大学), 川村貞夫(立命館大学)</p> <p>【プログラム】</p> <p>13:00~13:10 今後の日本ロボット学会論文誌の方向性 川村貞夫(立命館大学)</p> <p>13:10~13:20 ロボット学による社会貢献: 人材育成, 社会分野の査読方針 琴坂信哉(埼玉大学)</p> <p>13:20~13:30 和文誌の改革: 新規分野「システム設計・構築」について 野田哲男(三菱電機株式会社)</p> <p>13:40~13:50 和文誌の改革: 新規分野「実証実験」について 永谷圭司(東北大学)</p> <p>13:50~14:00 要素技術分野の新査読方針 王碩玉(高知工科大学)</p> <p>14:00~14:30 総合討論</p>	<p>2G2 OS: バイオマニピュレーション</p> <p>中島正博(名古屋大学)、森島圭祐(大阪大学)</p> <p>2G2-01 13:00~ 骨折の治療から着想したあたらしい再生医療とバイオ3Dプリンタの開発について ○中山功一(佐賀大)</p> <p>2G2-02 13:15~ 次世代脳血管内治療のためのべん付きフタクルステンに関する研究 ○市川明彦(名城大) 下垣外浩平(名城大) 大原賢一(名城大) 福田敏男(名城大)</p> <p>2G2-03 13:30~ 線虫への局所マイクロインジェクションと体内でのゲルビーズ観察 ○綾村友貴(名大) 中島正博(名大) 竹内大(名大) 久本直毅(名大) 福田敏男(名城大・名大) 長谷川泰久(名大)</p> <p>2G2-04 13:45~ SEM-CTによる線虫の3次元観察とナノマニピュレーション応用 ○中島正博(名大) 竹内大(名大) 久本直毅(名大) 福田敏男(名城大・名大) 長谷川泰久(名大)</p> <p>2G2-05 14:00~ ソフトアクチュエータとしての光制御筋肉 ○浅野豪文(阪大院工) 石塚徹(東北大院生命) 八尾寛(東北大院生命) 森島圭祐(阪大院工)</p> <p>2G2-06 14:15~ パブルラフトマニピュレーションによる細胞パターニング ○田中信行(阪大) 原口裕次(女子医大) 清水達也(女子医大) 大和雅之(女子医大) 三宅淳(阪大)</p> <p>2G2-07 14:30~ Cell Pinball - 基本原理の考察 - ○村上遼(阪大) 金子真(阪大) 佐久間臣耶(名大) 新井史人(名大)</p> <p>2G2-08 14:45~ 細胞シート引張試験によるフィードバックの機械的特性測定 ○上杉薫(阪大) ロマンツツオサラ(阪大) 秋山義勝(東女医大) 大和雅之(東女医大) 岡野光夫(東女医大) 森島圭祐(阪大)</p> <p>2G2-09 15:00~ 多サンプル測定ELISAチップの開発 ○不破敦宣(芝浦工大) 曾根冬馬(芝浦工大) 長谷川忠大(芝浦工大) 山下光雄(芝浦工大)</p>	<p>2H2 ヒューマンインタラクション</p> <p>小谷信司(山梨大学)</p> <p>2H2-01 13:00~ 作業者に対する情報提示の生産性向上への効果 ○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(東京大学) 高草木薫(旭川医科大学)</p> <p>2H2-02 13:15~ 直接指示によるロボット動作修正を通じた修正言語獲得法 ○鈴木駿介(東京農工大学) 水内郁夫(東京農工大学)</p> <p>2H2-03 13:30~ 自律移動ロボットによる動的な情報提示に関する研究 ○羽田勝史(工学院大学) 羽田靖史(工学院大学)</p> <p>2H2-04 13:45~ 視線入力による3次元画像のコントロールシステム開発 ○佐藤太貴(山梨大学) 渡辺寛望(山梨大学) 小谷信司(山梨大学)</p> <p>2H2-05 14:00~ 視線入力型日本語入力システムのためのツリー構造データベースによる入力効率の改善 ○庄司和晃(山梨大学) 渡辺寛望(山梨大学) 小谷信司(山梨大学)</p> <p>2H2-06 14:15~ ステアリング上でのマルチタッチジェスチャ入力の評価 ○吉津沙耶香((株)トヨタIT開発センター) 三宮千尋((株)トヨタIT開発センター) 本多真((株)トヨタIT開発センター) 那和一成((株)トヨタIT開発センター) 小山駿介(慶應義塾大学大学院メディアデザイン研究科) 杉浦裕太(慶應義塾大学大学院) Anusha Withana(慶應義塾大学大学院) 尾形正泰(慶應義塾大学大学院) 稲見昌彦(慶應義塾大学大学院)</p> <p>2H2-07 14:30~ ブレイン・マシン・インタフェースを用いた筋電義手の操作性改善 ○國安夏奈(東京電機大) 石川潤(東京電機大)</p> <p>2H2-08 14:45~ 脳波信号を用いた上下動作意思のオンライン識別 ○銭智定(東京電機大) 劉超(東京電機大) 石川潤(東京電機大)</p>

I室 (8212)	J室 (8213)	K室 (8217)	L室 (8315)
<p>2I2 OS:確率ロボティクスとデータ工学ロボティクス ~認識・行動学習・記号創発~(2/5)</p> <p>長井隆行(電気通信大学)</p> <p>2I2-01 13:00~ 遠近変化による見えの違いに対応した ¥¥ 屋外画像からの路面領域の検出 ○山崎公俊(信州大) 入江清(千葉工大) 友納正裕(千葉工大)</p> <p>2I2-02 13:15~ 初めて訪れる場所における2次元市街地図を用いた自己位置推定 ○入江清(千葉工大/東工大) 杉山将(東工大) 友納正裕(千葉工大)</p> <p>2I2-03 13:30~ 劣モジュラ性に基づくマルチモーダルカテゴリ能動知覚の逐次的意思決定 ○高野敏明(立命館大学) 谷口忠大(立命館大学)</p> <p>2I2-04 13:45~ 人間の描画発達に基づくロボットの描画模倣学習モデルの構築 ○西出俊(京大) 望月敬太(ソニー) 奥乃博(早大) 尾形哲也(早大)</p> <p>2I2-05 14:00~ 場所概念と言語モデルの相互推定によるロボットの場所に関する語彙獲得 ○谷口彰(立命館大学) 稲邑哲也(国立情報学研究所/総合研究大学院大学) 谷口忠大(立命館大学)</p> <p>2I2-06 14:15~ 特性の異なるアクチュエータを持つロボットのためのモデル予測制御 ○石原弘二(ATR, 奈良先端大) 寺前達也(ATR) 野田智之(ATR) 森本淳(ATR)</p> <p>2I2-07 14:30~ ロボットハンド操作のための触覚情報に基づく器用さ支援方策の強化学習 ○長谷川嵩大(奈良先端大) 松原崇亮(奈良先端大) 杉本謙二(奈良先端大)</p>	<p>2J2 画像認識(2/2)</p> <p>前泰志(大阪大学)</p> <p>2J2-01 13:00~ プライバシーの完全保護を実現する匿名カメラの提案と異常行動検出実験 ○高木修平(九大) 長原一(九大) 岩下友美(九大) 辻徳生(九大) 諸岡健一(九大) 倉爪亮(九大)</p> <p>2J2-02 13:15~ 2次元Local Ternary Patternを用いたレーザーキャナによる屋外種別推定 ○鄭好政(九州大) 岩下友美(九州大) Oscar Martinez Mozos(Univ. of Lincoln) 倉爪亮(九州大)</p> <p>2J2-03 13:30~ 要救助者早期発見支援システムの構想 ○橋本智己(埼玉大)</p> <p>2J2-04 13:45~ 距離画像を用いた遠隔行動誘導システム ○大山英明(産総研) 加藤晋(産総研)</p> <p>2J2-05 14:00~ 物体境界情報を失わないSemi-Global Matching ○吉田裕(東工大) 実吉敬二(東工大)</p> <p>2J2-06 14:15~ 研究用標準高速動画(SHIP-v)の構築とその解析 ○高橋彩(東京大学) 石川正俊(東京大学)</p>		

9月5日(金)PM1

M室 (12105)	N室 (12106)	O室 (12107)	P室 (12108)
<p>2M2 OS:水中環境と水中ロボット(2/2)</p> <p>田中敏成(港湾空港技術研究所)</p> <p>2M2-01 13:00~ 流出重油・ガスの自動追跡システムの確立と革新的海洋防災システムへの展開 ○加藤直三(阪大) 鈴木博善(阪大) 千賀英敬(阪大) 岡野泰則(阪大) 高木洋平(阪大) 小林英一(神大) 有馬正和(阪府大) 千葉元(富山高専) 吉江宗生(港空研) 田中敏成(港空研)</p> <p>2M2-02 13:15~ Water Column Survey using a Spilled Oil and Gas Tracking Autonomous Underwater Vehicle SOTAB-I in Gulf of Mexico ○Mahdi Choyekh(Osaka University) Masahiro Ukita(Osaka University) Yasuaki Yamaguchi(Osaka University) Ryota Kimura(Osaka University) Naomi Kato(Osaka University) Hidetaka Senga(Osaka University) Muneo Yoshie(Port and Airport Research Institute) Toshinari Tanaka(Port and Airport Research Institute) Tim Short(SRI International)</p> <p>2M2-03 13:30~ 自律型重油・ガス自動追跡海中ロボット SOTAB-I 誘導制御システムと慣性航法システムの構築 ○浮田将弘(大阪大学大学院工学研究科) 加藤直三(大阪大学大学院工学研究科) 千賀英敬(大阪大学大学院工学研究科) Mahdi Choyekh(大阪大学大学院工学研究科) 木村亮太(大阪大学大学院工学研究科) 山口康彬(大阪大学大学院工学研究科) 亀塚啓子(大阪大学大学院工学研究科) 喜寿司(大阪大学大学院工学研究科) 吉江宗生(港湾空港技術研究所) 田中敏成(港湾空港技術研究所)</p> <p>2M2-04 13:45~ Autonomous sea surface vehicle for oil spill tracking in open waters ○Swam Singh Rathour(Osaka Univ.) Naomi Kato(Osaka Univ.) Hidetaka Senga(Osaka Univ.) Naoto Tanabe(Osaka Univ.) Muneo Yoshie(Port and Airport Research Institute) Toshinari Tanaka(Port and Airport Research Institute) Chao Yen(National Taiwan Univ.)</p>	<p>2N2 OS: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>中坊嘉宏(AIST)</p> <p>2N2-01 13:00~ 『「人」に役立つロボット介護機器』開発にむけたツール ○大川弥生(産総研)</p> <p>2N2-02 13:15~ ロボット介護機器の力学的効果評価 ○吉田英一(産総研) 遠藤維(産総研) 多田充徳(産総研) 吉安祐介(産総研) 鮎澤光(産総研) 松本吉央(産総研) 本間敬子(産総研) 梶谷勇(産総研)</p> <p>2N2-03 13:30~ ロボット介護機器評価のための高齢者動作模擬装置(高齢者アクティブダミー人形)の開発 ○松本吉央(産総研) 脇田優仁(産総研) 本間敬子(産総研) 梶谷勇(産総研) 吉田英一(産総研)</p> <p>2N2-04 13:45~ 3次元電子マツトと人体パターン認証を用いた予測型見守り機能 ○安川徹(NKワークス株式会社)</p> <p>2N2-05 14:00~ ロボット介護機器のイミュニティ試験における停止性能判定 ○池田博康(安衛研) 風間智(安衛研)</p> <p>2N2-06 14:15~ ロボット介護機器のための本質安全設計支援ツールの開発 ○本間敬子(産総研) 松本治(産総研)</p> <p>2N2-07 14:30~ ロボット介護機器の階層的な安全分析と設計 ○中坊嘉宏(産総研)</p>	<p>2O2 アクチュエータ(2/2)</p> <p>神永拓(東京大学)</p> <p>2O2-01 13:00~ スパイラルモータにおける磁気吸引力係数マップを用いた反力推定 ○小山昌人(横浜国大) 藤本康孝(横浜国大)</p> <p>2O2-02 13:15~ 狭所作業を可能とする小型水中ロボット 郭書祥(香川大学) ○山下和紘(香川大学)</p> <p>2O2-03 13:30~ 空気圧人工筋肉とMRブレーキを用いた跳躍ロボットのための着地手法の提案 ○石原ひかる(中央大学大学院) 戸森央貴(中央大学大学院) 間島達雄(中央大学大学院) 中村太郎(中央大学大学院)</p> <p>2O2-04 13:45~ 空気圧ゴム人工筋肉とMRブレーキを用いた装着型力覚提示デバイスの開発 ○渡辺拓巳(中央大学) 江川正和(中央大学) 中村太郎(中央大学)</p> <p>2O2-05 14:00~ 長軸方向へ大変形する自動振動ゲルアクチュエータの設計 ○加藤輝一(芝浦工大) 細矢直基(芝浦工大) 前田真吾(芝浦工大)</p> <p>2O2-06 14:15~ 超電導コイルによる磁気支持浮上の検討 高瀬真吾(九工大) ○小森望充(九工大) 根本薫(九工大) 坂井伸朗(九工大) 浅海賢一(九工大)</p>	<p>2P2 OS:柔軟物マニピュレーション</p> <p>音田弘(AIST)、工藤俊亮(電気通信大学)</p> <p>2P2-01 13:00~ 柔軟物ハンドリングのための教示に基づくロボット動作生成法とロボット機構設計 ○横小路泰義(神戸大)</p> <p>2P2-02 13:30~ 双腕ロボットによる五種類の卓上紐結びの実現 片野良太(電通大) 五味知之(電通大) ○末廣尚士(電通大) 工藤俊亮(電通大) 富沢哲雄(電通大)</p> <p>2P2-03 13:45~ 交差間のセグメントを用いた紐結び作業の定量的な扱いと作業記述 ○音田弘(産業技術総合研究所(産総研)) 工藤俊亮(電気通信大学(電通大)) 末廣尚士(電気通信大学(電通大))</p> <p>2P2-04 14:00~ 双腕アームロボットによる物体への布巻付け操作 ○林直宏(電気通信大学) 富沢哲雄(電気通信大学) 末廣尚士(電気通信大学) 工藤俊亮(電気通信大学)</p> <p>2P2-05 14:15~ 開閉型工具用ハンドとロボットアームの協調制御によるハサミを用いた紙の切断 ○庭野史成(山形大学) 菊地善貴(山形大学) 妻木勇一(山形大学)</p> <p>2P2-06 14:30~ タンゲルトロジーを用いたロボットハンドによる人間の持ち替え動作の模倣 佐藤啓宏(東大) ヴィナヤウエキンポンタリン(東大) ○工藤俊亮(電通大) 池内克史(東大)</p>

9月5日(金)PM1

Q室 (12109)	交流サロン(8214)	8118室・ホール
<p>2Q2 OS:ヒューマンサポートロボティクス(2/2)</p> <p>王碩玉(高知工科大学)、安藤健(パナソニック)</p> <p>2Q2-01 13:00~ 手指巧緻性の定量化に向けた筆記動作の因子分析 ○中島康貴(早稲田大) 望月孝太(早稲田大) 三浦智(早稲田大) 松本侑也(早稲田大) 小林洋(早稲田大) 渡邊慎一(横浜リハ) 西則彦(横浜リハ) 飯島浩(横浜リハ) 藤江正克(早稲田大)</p> <p>2Q2-02 13:15~ 上肢特定筋の増強を目的とするテーラーメイド運動軌道の構築と評価 ○渡邊大輔(豊橋技術科学大学大学院)</p> <p>2Q2-03 13:30~ 肩・肘関節動作時のEEG信号を用いた手先位置推定 ○林喜章(佐大) 木口量夫(九大)</p> <p>2Q2-04 13:45~ 感覚運動機能を向上させるウェアラブルスーツ:SEnS ○栗田雄一(広島大) 佐藤純平(広島大) 田中孝之(北大) 篠原稔(ジョージア工科大) 辻敏夫(広島大)</p> <p>2Q2-05 14:00~ 立脚初期に注目した新規短下肢装具の開発に関する研究 阿部功(大分大) 甲斐亮平(大分大) ○菊池武士(大分大) 谷田惣亮(佛教大)</p> <p>2Q2-06 14:15~ 装着者の体重を利用した空気式歩行支援シューズ ○高岩昌弘(岡山大) 佐々木大輔(岡山大) 高橋航平(岡山大)</p>		<p>機器展示 10:00-15:30 オープンフォーラム:ロボスクエアロボットパフォーマンスショー・ふれあい体験コーナー</p> <p>ロボスクエア ロボットパフォーマンスショー 12:30~ 15:15~</p>

9月6日(土)AM

A室 (8204)	B室 (8205)	C室 (8206)	D室 (8207)
	<p>3B1 ヒトの運動計測と解析</p> <p>岡田昌史(東京工業大学)</p> <p>3B1-01 10:00~ Fisher Vectorを用いたHMMとSVMのハイブリッド手法に基づくジェスチャー認識 ○郷津優介(東京大学) 高野渉(東京大学) 中村仁彦(東京大学)</p> <p>3B1-02 10:15~ 準備局面の拮抗的筋活動が踏み出しリーディングに与える効果 ○田中一敏(東大) 西川鋭(東大) 國吉康夫(東大)</p> <p>3B1-03 10:30~ 関節角度に着目したサービング動作の優美さ特徴抽出 ○西諒一郎(奈良高専) 上田悦子(奈良高専)</p> <p>3B1-04 10:45~ 柔軟物の挿入動作における技能について ○山本知幸(NICT) 濱田隆一(阪大) 石黒浩(阪大) 佐藤太一(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>3B1-05 11:00~ マスター-スレーブシステムを用いた自己の動作のみが反転した条件への順応の研究 ○鈴木克弥(横国大) 藪田哲郎(横国大)</p> <p>3B1-06 11:15~ 環状貼付電極からの筋電分離信号を用いた双線形モデルに基づく手関節角度推定 ○伊藤藤(岐阜大) 乾大祐(岐阜大) 佐々木実(岐阜大)</p> <p>3B1-07 11:30~ 筋電義手の5指随意動作識別に関する研究 ○神林明日香(東京電機大) 國安夏奈(東京電機大) 銭智定(東京電機大) 石川潤(東京電機大)</p>	<p>3C1 OS:空間知</p> <p>和田一義(首都大学東京)</p> <p>3C1-01 10:00~ GNGに基づくコミュニケーションのための発話選択モデルの提案 ○吉田尚悟(首都大学東京) 久保田直行(首都大学東京)</p> <p>3C1-02 10:15~ 高齢者と音声対話ロボットの雑談履歴の解析 ○篠田遥子(首都大) 野村駿(首都大) 李海妍(トヨタ) 和田一義(首都大) 下川原英理(首都大) 山口亨(首都大)</p> <p>3C1-03 10:30~ 家庭内におけるロボットとの対話による人の特徴の獲得 ○五味怜央奈(首都大) 金子哲也(首都大) 下川原英理(首都大) 山口亨(首都大)</p> <p>3C1-04 10:45~ 家庭内利用を目的としたテレプレゼンスロボットにおけるパーソナルスペースを利用したシステムの提案 ○山口陽平(首都大) 三ツ村翔多(首都大) 小久保善史(首都大) 下川原英理(首都大) 山口亨(首都大)</p> <p>3C1-05 11:00~ 大量調理施設における食中毒予防のための行動認識 ○丸山貴之(筑波大) 中内靖(筑波大)</p>	<p>3D1 移動ロボット(運動制御・解析)</p> <p>杉内肇(横浜国立大学)</p> <p>3D1-01 10:00~ 小型二足ロボットによるスケート運動 ○茂呂和樹(横国大) 堀江祐太郎(横国大) 杉内肇(横国大)</p> <p>3D1-02 10:15~ 足付き車いす車体の対地適応水平制御 ○岡田徳次(新潟大) 三村宣治(新潟大) 今村孝(新潟大)</p> <p>3D1-03 10:30~ 逐次最小二乗法を用いた特異姿勢における運動生成法の検討 ○永野健太(横浜国立大学) 藤本康孝(横浜国立大学)</p> <p>3D1-04 10:45~ 4叉移動機構の斜面における経路追従実験 ○米澤直晃(青山学院大) 永井駿(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>3D1-05 11:00~ 非ホロノミックな拘束を考慮した交通シミュレータの開発 ○土橋直明(青山学院大) 山口博明(青山学院大) 河上篤史(青山学院大) 米澤直晃(青山学院大)</p> <p>3D1-06 11:15~ ラグランジュ力学に基づく4叉移動機構の動力学的解析 ○永井駿(青山学院大) 山口博明(青山学院大) 河上篤史(青山学院大) 米澤直晃(青山学院大)</p> <p>3D1-07 11:30~ オムニホイール移動ロボットの機構解析による特性モデルの提案 ○根本翔太(北大) 江丸貴紀(北大) 小林幸徳(北大)</p>

9月6日(土)AM

E室 (8208)	F室 (8209)	G室 (8210)	H室 (8211)
<p>3E1 センサ機構とセンサフュージョン</p> <p>余永(鹿児島大学)</p> <p>3E1-01 10:00~ 効率的な打音検査のための連続的な打撃音を用いたコンクリート材料中のクラック検出 ○藤井浩光(東京大学) 山下淳(東京大学) 浅間一(東京大学)</p> <p>3E1-02 10:15~ 可聴音による対地雷探知システムの構築 ○庄子亮佑(東京電機大) 石川潤(東京電機大)</p> <p>3E1-03 10:30~ 放送用カメラの動きと照明情報を計測するハイブリッドセンサー ○加藤大一郎(NHK・ES) 武藤一利(NHK・ES) 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) 深瀬勇太郎(清水建設) 金森洋史(清水建設)</p> <p>3E1-04 10:45~ 放送用カメラの動きを計測するハイブリッドセンサーの誤差補正手法の開発 ○深瀬勇太郎(清水建設(株)) 金森洋史(清水建設(株)) 鶴山尚大(清水建設(株)) 加藤大一郎(NHKエンジニアリングシステム) 武藤一利(NHKエンジニアリングシステム) 三ツ峰秀樹(NHK放送技術研究所) 岡本浩幸(ライテックス) アレキサンドロモロ(ライテックス)</p> <p>3E1-05 11:00~ 仮想Q値制御による磁界共振型距離センサの広域化手法 ○並木政人(中央大学) 中村杜亮(中央大学) 橋本秀紀(中央大学)</p> <p>3E1-06 11:15~ 薄型柔軟膜を用いた伸長センサによるゴム人工筋の伸縮計測 ○老田社志(神戸大) 中本裕之(神戸大) 大高秀夫(ノンドー化学) 多田充徳(産総研) 平田一郎(兵工技せ) 小林太(神戸大) 小島史男(神戸大)</p> <p>3E1-07 11:30~ 三次元計測のための二次元レーザスキャナとコマンド式サーボモータの計測時刻同期法 ○吉田智章(千葉工大)</p>	<p>3F1 オープンフォーラム:災害対応ロボットの社会実装</p> <p>オーガナイザ:浅間一(東京大学), 布谷貞夫((株)小松製作所)</p> <p>1) 災害対応ロボットの社会実装に向けたプロジェクトの取り組み 10:00~10:15 プロジェクトリーダー(全体概要) 浅間一(東京大学) 10:15~10:30 WG1(制度、標準化検討) 神村明哉(産業技術総合研究所) 10:30~10:45 WG2(持続的運用検討) 油田信一(芝浦工業大学) 10:45~11:00 WG3(インフラ、通信検討) 細田祐司(日本ロボット学会) 11:00~11:15 サプリーダー(福島研究会情報) 秋本修(日立製作所)</p> <p>2) 福島県での関連活動について 11:15~11:30 屋内実証試験施設の整 河村弘(JAEA) 11:30~11:45 福島県でのロボット研究 袖岡賢(福島ハイテックプラザ)</p> <p>3) パネルディスカッション 11:55~12:30 全員</p>	<p>3G1 OS:ロボット感動教育</p> <p>琴坂信哉(埼玉大学)</p> <p>3G1-01 10:00~ 社会実装ロボット教育の試み ○平井成興(千葉工大) 富山健(千葉工大) 佐藤弘喜(千葉工大) 久保裕史(千葉工大) 太田祐介(千葉工大) 宇井吉美((株)aba)</p> <p>3G1-02 10:15~ 研究活動を始める前の学部生のためのトレーニング教育 ○小水内俊介(北大) 近野敦(北大)</p> <p>3G1-03 10:30~ 教員研修に適した2足歩行ロボット教材の開発 ○松谷宏明(春日井工業高校)</p> <p>3G1-04 10:45~ ロボットランサー競技に利用する モータ制御実習装置の開発 ○滝田謙介(日工大) 樋口勝(日工大)</p> <p>3G1-05 11:00~ ロボット機器を社会に実装できるエンジニア育成を目指す社会実装プロジェクトにおけるプロセス分析の試み ○多羅尾進(東京高専) 浅野敬一(東京高専) 北越大輔(東京高専) 林文晴(東京高専) 佐藤知正(東京大学, 東京高専)</p>	<p>3H1 医療ロボット(1/3)</p> <p>郭書祥(香川大学)</p> <p>3H1-01 10:00~ 内視鏡把持ロボットのためのモーションセンサを用いた非接触型操縦インタフェースの提案 ○宮崎良兼(医科歯科大) 菅野貴皓(医科歯科大) 遠藤玄(医科歯科大) 只野耕太郎(東工大) 川嶋健嗣(医科歯科大)</p> <p>3H1-02 10:15~ Multi-Sensory Illusionに基づく直観的操作性を目指すマイクロサージェリ・ロボットのメカニズム開発 荒田純平(九大) ○服部将士(名工大) 坂口正道(名工大) 中橋龍(九大) 小栗晋(九大) 橋爪誠(九大)</p> <p>3H1-03 10:30~ 非侵襲超音波診断治療統合システムにおける臓器変形に対するロバスト性向上に関する研究 ○李東俊(東京大学) 小泉憲裕(東京大学) 藤井達也(東京大学) 月原弘之(東京大学) 福田浩之(横浜市立大学) 東隆(東京大学) 野宮明(東京大学) 藤仲深(産総研) 杉田直彦(東大) 本間之夫(東京大学) 松本洋一郎(東京大学) 光石衛(東京大学)</p> <p>3H1-04 10:45~ 非侵襲超音波診断・治療統合システムにおけるロバスト性向上のための追従状態自動復帰法 ○小泉憲裕(東大) 舟本貴一(東大) 李東俊(東大) 月原弘之(東大) 福田浩之(横浜市大) 東隆(東大) 野宮明(東大) 藤仲深(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>3H1-05 11:00~ 吹き戻し型脚機構による自走式大腸内視鏡ロボットの開発 ○佐藤衛(早大 大学院) 道法萩那(早大 大学院) 石井裕之(早大 理工学研究所) 植村宗則(九大病院先端医学工学診療部) 神代竜一(九大病院先端医学工学診療部) 長尾吉泰(九大病院先端医学工学診療部) 赤星朋比古(九大病院先端医学工学診療部) 冢入里志(九大病院先端医学工学診療部) 富川盛雅(九大病院先端医学工学診療部) 池田哲夫(九大病院先端医学工学診療部) 大平猛(九大病院先端医学工学診療部) 橋爪誠(九大病院先端医学工学診療部) 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>3H1-06 11:15~ Recognizing Hand Actions during Suture Surgeries by using sh-SIFT algorithm ○Ye Li(Waseda Univ.) Jun Ohya(Waseda Univ.) Toshio Chiba(NCCHD) Rong Xu(Waseda Univ.) Hiromasa Yamashita(NCCHD)</p>

9月6日(土)AM

I室 (8212)	J室 (8213)	K室 (8217)	L室 (8315)
<p>3I1 OS:確率ロボティクスとデータ工学ロボティクス ~認識・行動学習・記号創発~(3/5) 下坂正倫(東京大学)</p> <p>3I1-01 10:00~ 片付け作業における物体の置き場の決定方法 高住裕紀(東北大学) ○大野和則(東北大学) 田所諭(東北大学)</p> <p>3I1-02 10:15~ 整数計画法を用いた部分地図の結合による地図構築 ○友納正裕(千葉工大) 宇野毅明(国立情報学研究所)</p> <p>3I1-03 10:30~ ノンパラメトリックベイズ二重分節解析器を用いた母音列からの教師なし語彙獲得 中島諒(立命館大学) ○谷口忠大(立命館大学) 長坂翔吾(立命館大学)</p> <p>3I1-04 10:45~ 獲得した階層的概念・語意・文法に基づく文生成 ○Muhammad Attamimi(電通大) 中村友昭(電通大) 長井隆行(電通大) 持橋大地(統計数理研究所) 小林一郎(お茶の水女子大学) 麻生英樹(産総研)</p> <p>3I1-05 11:00~ 空間周波数解析を用いた3次元測域センサーデータの類似形状検索による大域的自己位置推定 ○阪東茂(筑波大学) 原祥亮(筑波大学) 坪内孝司(筑波大学)</p> <p>3I1-06 11:15~ 神経回路モデルと身体バブリングによる道具身体化を用いた複数の未学習道具の使用 高橋城志(早稲田大学) ○Hadi Tjandra(早稲田大学) 尾形哲也(早稲田大学) 菅野重樹(早稲田大学)</p> <p>3I1-07 11:30~ ウェアラブルモーションセンサとクラウドソーシングを用いた運動と言語のデータベースの構築 ○高野涉(東大) 中村仁彦(東大)</p>	<p>3J1 自己位置推定 山崎公俊(信州大学)</p> <p>3J1-01 10:00~ ビジュアルオドメトリ移動ロボットによる教示再生走行 ○永井伊作(岡山大) 渡辺桂吾(岡山大)</p> <p>3J1-02 10:15~ 自律移動ロボットのためのFPGAを用いたオプティカルフローのリアルタイム計算 ○加賀美光二(東工大) 實吉敬二(東工大)</p> <p>3J1-03 10:30~ オプティカルフローと仮想投影を用いた自己運動推定 ○阪本寛(東工大) 實吉敬二(東工大)</p> <p>3J1-04 10:45~ Augmented UKFを用いた運動学パラメータの同時推定に基づくSLAM問題の解法 ○高橋悠太(岡大) 前山祥一(岡大) 渡辺桂吾(岡大)</p> <p>3J1-05 11:00~ SLAMとの並列で行う経路計画の実験的検証 ○長谷川湧大(横浜国立大学) 藤本康孝(横浜国立大学)</p> <p>3J1-06 11:15~ 環境知能化による移動ロボットのモンテカルロ位置推定法の性能向上 ○池勇勳(東京大学) 山下淳(東京大学) 浅間一(東京大学)</p> <p>3J1-07 11:30~ 磁場ノイズを用いた自己位置推定法の有用性検証とそれに基づく自律移動法に関する考察 ○赤井直紀(宇都宮大) 尾崎功一(宇都宮大)</p>	<p>3K1 オープンフォーラム:目の見えない子どもも参加できる小中学生向けロボットプログラミング教室 オーガナイザ:木室義彦(福岡工業大学)</p>	

9月6日(土)AM

M室 (12105)	N室 (12106)	O室 (12107)	P室 (12108)
<p>3M1 ヘリコプタ・飛行ロボット(1/2)</p> <p>鈴木智(信州大学)</p> <p>3M1-01 10:00~ 4チルトロータUAVの位置姿勢独立飛行制御 ○大瀬戸篤司(東北大) 安孫子聡子(東北大) 檜崎翔太(東北大) 久野温(東北大) 近野敏(北大) 内山勝(東北大)</p> <p>3M1-02 10:15~ 非線形適応制御を用いた4発ロータ型無人航空機の姿勢制御 ○菅原康徳(芝浦工業大学) 島田明(芝浦工業大学)</p> <p>3M1-03 10:30~ クアドコプタのパーティクルフィルタモデル予測制御 島田健人(九州工大) 津上聖也(九州工大) ○西田健(九州工大)</p> <p>3M1-04 10:45~ 2次元ハーモニックポテンシャルフィールドを用いたX4-Flyerのキノダイナミック動作計画 ○本仲君子(岡大) 渡辺桂吾(岡大) 前山祥一(岡大)</p> <p>3M1-05 11:00~ 6自由度独立制御可能な飛行体の提案とその設計手法 ○清水拓((株)IHI) 上野光((株)IHI) 村上弘記((株)IHI)</p> <p>3M1-06 11:15~ VTOL性能を有するUAVの研究 ○滝田好宏(防衛大) 櫻谷賢士(防衛大) 伊達央(防衛大)</p>	<p>3N1 OS:製造業向けロボット(1/3)</p> <p>川村貞夫(立命館大学)</p> <p>3N1-01 10:00~ ドア組付作業支援ロボットD-PaDY ○久保田亮平(東北大学) 千葉信一朗(東京電力) 衣川潤(東北大学) 小菅一弘(東北大学)</p> <p>3N1-02 10:15~ 油圧駆動双腕ロボット ○高橋宏昌((株)東芝) 一田伸治((株)東芝) 豊嶋毅((株)東芝) 寺井藤雄((株)東芝) 風間拓朗(東芝機械(株)) 菅野健一郎(東芝ITコントロールシステム(株))</p> <p>3N1-03 10:30~ 移動型作業ロボットのためのグラスプレスマニピュレーションを含めた把持動作計画手法 ○木村宣隆(日立) 伊藤潔人(日立) 太田順(日立)</p> <p>3N1-04 10:45~ 精密仕上げロボットシステムのベベルギヤ仕上げ工程への適用 ○三上知三((株)IHI) 林浩一郎((株)IHI) 柴崎暢宏((株)IHI) 上野光((株)IHI) 村上弘記((株)IHI)</p> <p>3N1-05 11:00~ パッキン取り付け作業における力制御を用いた負荷軽減の検討 ○福本靖彦(香川産技) 濱田敏弘(香川産技) 竹中慎(香川産技) 坂東慎之介(香川産技) 小林宏明(香川産技)</p> <p>3N1-06 11:15~ CLデータを用いたロボット加工システムへの速度調整機能の追加 ○大塚章正(山口東理大) 永田寅臣(山口東理大)</p> <p>3N1-07 11:30~ ピンピッキング用ハンドアイシステムの開発プロジェクト ○吉見隆(産総研) 原田研介(産総研) 喜多泰代(産総研) 永田和之(産総研) 山野辺夏樹(産総研) 植芝俊夫(産総研) 佐藤雄隆(産総研) 増田健(産総研) 高瀬竜一(産総研) 西卓郎(産総研) 永見武司(産総研) 河井良浩(産総研) 中村修(産総研)</p>	<p>3O1 OS:リハビリテーション・介護とロボティクス(1/2)</p> <p>古荘純次(福井工業大学)、大西謙吾(東京電機大学)</p> <p>3O1-01 10:00~ 片麻痺に対する促通反復療法と促通機能つきロボット ○衛藤誠二(鹿児島大学リハビリ医学) 下堂園恵(鹿児島大学リハビリ医学) 川平和美(鹿児島大学リハビリ医学)</p> <p>3O1-02 10:30~ 下肢大腿の筋配列の相違による力出力制御、位置制御、剛性制御 ○戸松麻依(富山県立大) 阿部友和(富山県立大) 大島徹(富山県立大) 小柳健一(富山県立大) 増田寛之(富山県立大) 本吉達郎(富山県立大)</p> <p>3O1-03 10:45~ 機能別実効筋モデルを用いた起立動作時の姿勢安定性の検証 ○阿部友和(富山県立大) 戸松麻依(富山県立大) 大古拓史(星城大) 越智亮(星城大) 金井章(豊橋創造大) 小出卓也(大阪医専) 小柳健一(富山県立大) 本吉達郎(富山県立大) 藤川智彦(大阪電気通信大) 大島徹(富山県立大)</p> <p>3O1-04 11:00~ 外骨格型走行支援装置のための走行状態推定に基づく支持脚支援機構の開発 長谷川泰久(名古屋大学) ○久保田直樹(名古屋大学) 小倉慶一(筑波大学)</p> <p>3O1-05 11:15~ 俯瞰映像用カメラ及びクロマキー技術を導入した上肢・下肢リハビリ支援システム PLEMO-OLCの研究開発 古荘純次(福井工大) ○田端晟定(福井工大) 新井宇宙(福井工大) 芝田稔(福井工大)</p> <p>3O1-06 11:30~ 健側補助・両手動作を用いた脳卒中患者を主な対象とする上肢・下肢リハビリ装置 PLEMO-BAT, PLEMO-BLTの研究開発 古荘純次(福井工大) ○新井宇宙(福井工大) 田端晟定(福井工大) 小嶋寛之(福井工大)</p>	<p>3P1 ソーシャルロボット(1/2)</p> <p>大矢晃久(筑波大学)</p> <p>3P1-01 10:00~ Robot Social Imitation by Observation of Human Behaviors ペナロサクリスチャン(阪大) ○前泰志(阪大) 小嶋勝(阪大) 神山和人(阪大) 洞出光洋(阪大) 新井健生(阪大)</p> <p>3P1-02 10:15~ 加速度情報と3次元人位置情報に基づく個人同定の提案 ○塩見昌裕(ATR) 萩田紀博(ATR)</p> <p>3P1-03 10:30~ 三次元レーザスキャナを用いた入退場者数カウンタ ○赤松駿一(電通大) 嶋地直広(北陽電機株式会社) 富沢哲雄(電通大)</p> <p>3P1-04 10:45~ 移動ロボットの頭部方向を用いた動作予告 ○吉川由季子(筑波大学) 曹暢(筑波大学) 三河正彦(筑波大学) 柘和佑(稚内北星学園大学) 藤澤誠(筑波大学)</p> <p>3P1-05 11:00~ 陪席するロボットとのアイコンタクトによる遠隔対話ロボットの視線強調 ○有本庸浩(阪大) 吉川雄一郎(阪大) 石黒浩(阪大)</p> <p>3P1-06 11:15~ 継続的対話を目的とした機械対話と人間対話を併用したインタラクシヨソロボット ○南秀和(奈良先端大) 川波弘道(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>3P1-07 11:30~ 聞く力を引き出すHuman-robot Intimate Interaction ○中西博也(大阪大学/ATR) 住岡英信(ATR) 境くりま(大阪大学/ATR) 中道大介(大阪大学/ATR) 桑村海光(大阪大学/ATR) 石黒浩(大阪大学/ATR)</p> <p>3P1-08 11:45~ 理科室で授業の理解を支援するロボット 小松原剛志(ATR, 大阪大学) ○塩見昌裕(ATR) 神田崇行(ATR) 石黒浩(ATR, 大阪大学)</p>

9月6日(土)AM

Q室 (12109)	交流サロン(8214)	8118室・ホール
<p>3Q1 屋外作業・建築ロボット(1/2)</p> <p>栗栖正充(東京電機大学)</p> <p>3Q1-01 10:00～ ワイヤレス給電システムを用いた自律移動型屋外作業用ロボットへのエネルギー供給システムの構築 ○岡本侑也(早大) 石井裕之(早大) 黒岩大典(早大) 石青(早大) 杉田光(早大) モサーエリック(早大) 田中克明(早大) 岡林誠士(早大) 菅原雄介(国士館大) 高西淳夫(早大)</p> <p>3Q1-02 10:15～ 自律移動型環境モニタリングロボットの開発 ○黒岩大典(早大) 石井裕之(早大) 岡本侑也(早大) 石青(早大) 杉田光(早大) モサーエリック(早大) 田中克明(早大) 岡林誠士(早大) 菅原雄介(国士館大) 高西淳夫(早大)</p> <p>3Q1-03 10:30～ 自律移動型環境モニタリングロボットの開発 ○田中克明(早稲田大学大学院) エリックモサー(早稲田大学大学院) 石井裕之(早稲田大学理工学研究所) 岡本侑也(早稲田大学大学院) 黒岩大典(早稲田大学大学院) 杉田光(早稲田大学大学院) 石青(早稲田大学大学院) 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・ヒューマノイド研究所)</p> <p>3Q1-04 10:45～ 人間協調型移動ロボットによるコンクリート打音検査記録システム ○渡辺敦志(ATR) Jani Even(ATR) Luis Morales(ATR) 石井寿憲(ATR)</p> <p>3Q1-05 11:00～ 配電作業ロボットシステムのための作業手順の記述方法 ○鈴木啓竜(名城大学) 江本健吾(名城大学) 加藤竜太(名城大学) 山田秀和(名城大学) 谷栄一郎(名城大学) 辰野恭市(名城大学)</p> <p>3Q1-06 11:15～ ホイールローダのための複数掘り取り作業における積み下ろし位置姿勢と経路の同時決定 ○星翼(成蹊大) 竹園年延(成蹊大) 血田滋(筑波大) 坪内孝司(筑波大)</p>		<p>機器展示 10:00-15:30 オープンフォーラム:ロボスクエアロボットパフォーマンスショー・ふれあい体験コーナー</p> <p>ロボスクエア ロボットパフォーマンスショー 9:30～</p>

A室 (8204)	B室 (8205)	C室 (8206)	D室 (8207)
	<p>3B2 OS:柔軟物の力学的機能の活用と理解</p> <p>平井慎一(立命館大学)、望山洋(筑波大学)</p> <p>3B2-01 13:00~ ゴム製人工皮膚層メカトロサンド ○望山洋(筑波大) 林秀俊(筑波大) 蕭凱文(筑波大) 竹園年延(成蹊大) 篠塚英(ハナキゴム) 小川清(ハナキゴム)</p> <p>3B2-02 13:15~ 接触を伴う線状物体の変形形状及び作用力の予測 ○永井雄一郎(大阪大学) 若松栄史(大阪大学) 森永英二(大阪大学) 荒井栄司(大阪大学) 島田茂樹(住友電工(株)) 眞鍋賢(住友電工(株))</p> <p>3B2-03 13:30~ パイル布センサを用いたすべりセンサの開発 ○今井翔(立命館大) 宗川知加(岡本株式会社) ヴァンホ(立命館大) 平井慎一(立命館大)</p>	<p>3C2 OS:空間知能化とその応用(1/2)</p> <p>梅谷智弘(甲南大学)、新妻実保子(中央大学)</p> <p>3C2-01 13:00~ 人共存環境における自律移動ロボットのための空間の使用履歴に基づくMulti-resolution mapの提案 ○古山敏也(中央大学) 新妻実保子(中央大学)</p> <p>3C2-02 13:15~ 再構成可能な知能化空間におけるMobile Moduleのデッドロック回避を考慮した経路計画 ○布垣俊武(立命館大) 朴鍾承(立命館大) 李周浩(立命館大)</p> <p>3C2-03 13:30~ 環境情報構造化プラットフォームROS-TMSにおけるタスク管理機構 ○橋口優香(九大) 表允誓(九大) 辻徳生(九大) 諸岡健一(九大) 倉爪亮(九大)</p> <p>3C2-04 13:45~ 特異スペクトル変換を利用した無線LAN信号強度による屋内環境の状態変化検出 ○梅谷智弘(甲南大) 田村祐一(甲南大)</p>	<p>3D2 移動ロボット(移動機構)</p> <p>多田隈建二郎(大阪大学)</p> <p>3D2-01 13:00~ アルキメデス螺旋駆動体の瓦礫等悪路走行特性の研究 ○佐橋拓(長岡技科大) 佐橋昭((株)プロジェクトアイ) 内山尚志(長岡技科大) 福本一朗(長岡技科大)</p> <p>3D2-02 13:15~ クランク車輪型移動機構を用いた不整地用汎用移動プラットフォーム“R-Crank”の開発 ○山田晋太郎(東工大) 佃武典(三菱重工業) 堀米篤史(東工大) 福島文彦(東工大) 鈴森康一(東工大) 広瀬茂男(ハイボット)</p> <p>3D2-03 13:30~ クローラロボットの階段における走行安定性 ○遠藤大輔(東北大学) 永谷圭司(東北大学) 吉田和哉(東北大学)</p> <p>3D2-04 13:45~ 月・惑星探査機用荷重均等化滑車サスペンション機構“LEPS機構”の定量的評価 ○大谷知弘(東大院) 大槻真嗣(JAXA) 久保田孝(JAXA) 橋本樹明(JAXA)</p> <p>3D2-05 14:00~ 螺旋状ワイヤロッド構造をもつ新しいメカナムホイールの試作 鈴森康一(東工大) ○山田紀之(東工大) 脇元修一(岡山大) 妹尾典久(岡山大) 尾崎直人(岡山大) 山本明菜(岡山大) 岡本武光(みのる産業) 野澤和志(みのる産業)</p> <p>3D2-06 14:15~ 螺旋式波動伝播機構を用いた非ホロノミック全方向移動ロボットのモデル化および走行実験 ○金野将志(中央大学) 溝田裕(中央大学) 中村太郎(中央大学)</p>

9月6日(土)PM1

E室 (8208)	F室 (8209)	G室 (8210)	H室 (8211)
<p>3E2 ウェアラブルデバイス</p> <p>妻木勇一(山形大学)</p> <p>3E2-01 13:00~ 測域センサとベルト型振動デバイスを用いた歩行誘導システムの提案 ○河合道成(筑波大学) 川島良太(筑波大学) 大矢晃久(筑波大学) 坪内孝司(筑波大学)</p> <p>3E2-02 13:15~ 視覚提示との併用に適したグローブ型力覚提示装置の基本設計 ○小水内俊介(北大) 小貫督仁(北大) 葛西光希(北大) 杉本泰章(北大) 永安伸大(北大) 近野敦(北大)</p> <p>3E2-03 13:30~ アクティブ骨導音センシングを用いた手形状推定 加藤寛之(東海大) ○竹村憲太郎(東海大)</p> <p>3E2-04 13:45~ 温感機能を搭載したぬいぐるみ装着型リラクゼーションロボットスーツシステムの開発と評価 ○岡本華奈(千葉工業大学) 小林真由(千葉工業大学) 石川陽一(千葉工業大学) 井上竜一(千葉工業大学) 高原柚佳(千葉工業大学) 大川茂樹(千葉工業大学)</p> <p>3E2-05 14:00~ 採み動作によるくすぐりで人間の笑いを誘発する一自由度ロボットハンドの開発 ○岸竜弘(早大院・JSPS) 野澤孝司(目白大) 新堀亜衣(早大院) 二木元(早大院) 三浦祐作(早大院) 吉田圭佑(早大院) 椎名恵(早大) 松木慧(早大) 柳野浩志(早大) Sarah Cosentino(早大院) 橋本健二(早大) 高西淳夫(早大・早大HRI)</p>		<p>3G2 OS・オープンフォーラム:ヤングロボットセッション オーガナイザ:滝康嘉(テクノ・シュタット)、本田久平(大分工業高等専門学校)</p> <p>滝康嘉(テクノ・シュタット)</p> <p>3G2-01 13:00~ ものづくりでの国際交流を通じた学生の成長について ○矢野紘樹(大分高専) 本田久平(大分高専) 軽部周(大分高専)</p> <p>3G2-02 13:15~ 新しい歩容を取り入れた四足歩行機構の開発と評価 ○岩丸尚輝(大分高専) 梶原悠吾(大分高専) 本田久平(大分高専) 軽部周(大分高専) 高橋健一(大分高専)</p> <p>3G2-03 13:30~ ロボコンにおける機構・デザイン分担型設計法の提案および実践 ○浜野遼太郎(大分高専) 軽部周(大分高専) 本田久平(大分高専) 高橋健一(大分高専)</p> <p>3G2-04 13:45~ 網膜に基づく視覚センサとロボットへの応用 ○草野僚介(津山高専) 西肴樹(津山高専) 宮内雄輝(津山高専) 出田積之介(津山高専) 西尾公裕(津山高専)</p> <p>【オープンフォーラム招待講演】 14:00~ 都城高専ロボット製作局における歩行ロボットの変遷 ○外山竜朗(都城高専専攻科) 高木夏樹(都城高専)</p> <p>【オープンフォーラム特別講演】 14:25~ Jump To The Future ○川原知洋(九工大)</p>	<p>3H2 医療ロボット(2/3)</p> <p>佐久間一郎(東京大学)</p> <p>3H2-01 13:00~ 術具による脳組織圧排に伴う損傷を回避する深部病変部への最適手術経路計画 ○福原洸(東北大) 辻田哲平(東北大 / カーネギーメロン大) 佐瀬一弥(北大) 近野敦(北大) 姜欣(東北大) 安孫子聡子(東北大) 内山勝(東北大)</p> <p>3H2-02 13:15~ 縫合シミュレーションのための糸のモデリングおよび生体組織との接触判定 ○永安伸大(北大) 小水内俊介(北大) 佐瀬一弥(北大) 辻田哲平(東北大 / カーネギーメロン大) 近野敦(北大)</p> <p>3H2-03 13:30~ 実時間脳外科手術シミュレータのためのロバストな生体組織変形・剥離モデルと力覚インタラクション ○佐瀬一弥(北大) 福原洸(東北大) 辻田哲平(東北大 / カーネギーメロン大) 近野敦(北大)</p> <p>3H2-04 13:45~ 遠隔操作におけるカテーテルスレーブ側にかかる力測定システムの開発 ○李恒銳(香川大学大学院) 郭書祥(香川大学)</p> <p>3H2-05 14:00~ 遠隔カテーテル手術支援システムに用いるマスタデバイスの開発 ○田中貴雄(香川大学) 郭書祥(香川大学)</p> <p>3H2-06 14:15~ 磁気ワイヤレスマイクロロボットに関する研究 ○郭書祥(香川大学) 山内康弘(香川大学) 付強(香川大学)</p>

I室 (8212)	J室 (8213)	K室 (8217)	L室 (8315)
<p>3I2 OS:確率ロボティクスとデータ工学ロボティクス ~認識・行動学習・記号創発~(4/5)</p> <p>大野和則(東北大学)</p> <p>3I2-01 13:00~ ビッグデータの潮流 ○喜連川優(NII/東大)</p> <p>3I2-02 13:15~ 大規模運転データに基づく運転行動理解とモデル化 宮島千代美(名古屋大学) ○武田一哉(名古屋大学)</p> <p>3I2-03 13:30~ RGB-D画像からの物体検出における対応点集合類似度の学習 ○金崎朝子(東大) Emanuele Rodola(ミュンヘン工科大学) 原田達也(東大)</p> <p>3I2-04 13:45~ SVMとCRFに基づくロボットによる自然言語理解 ○中村友昭(電通大) 小堀嵩博(電通大) 長井隆行(電通大) 中野幹生(HRI-JP) 船越孝太郎(HRI-JP) 金子正秀(電通大)</p> <p>3I2-05 14:00~ 音声対話向けクラウドロボティクス基盤 rospeexの構築と長期実証実験 ○杉浦孔明(NICT) 堀智織(NICT) 是津耕司(NICT)</p> <p>3I2-06 14:15~ 少数ZigBee端末の受信電波強度情報を用いた住居内人位置推定 下坂正倫(東大) ○税所修(東大) 砂川拓哉(東大) 子安秀昇(東大) 前田啓輔(東大) 川尻亮真(東大)</p>	<p>3J2 学習・適応制御</p> <p>渡辺桂吾(岡山大学)</p> <p>3J2-01 13:00~ MASを用いた単体ロボットの行動学習 ○千葉秀平(室蘭工業大学) 倉重健太郎(室蘭工業大学)</p> <p>3J2-02 13:15~ 外界とのインタラクションによる強化学習の報酬の自己生成 ○二階堂芳(室蘭工業大学) 倉重健太郎(室蘭工業大学)</p> <p>3J2-03 13:30~ 人の操作データに基づくテザー係留型飛行ロボットののためのファジィ制御パラメータの学習 ○轟千明(福井大学) 高橋泰岳(福井大学) 中村恭之(和歌山大学)</p> <p>3J2-04 13:45~ ロボットと魚の敵対的関係における相対的知能評価 ○森慶太(岡山大学) 見浪護(岡山大学) 矢納陽(岡山大学)</p> <p>3J2-05 14:00~ 剣道エージェント `I`s ○田中泰史(東北大) 小菅一弘(東北大)</p> <p>3J2-06 14:15~ 操作量ヒストグラムを用いたBIOG自動調整手法 ○亀崎允啓(早大) 小坂拓未(早大) 谷川雄介(早大) 岩田浩康(早大) 菅野重樹(早大)</p>		

9月6日(土)PM1

M室 (12105)	N室 (12106)	O室 (12107)	P室 (12108)
<p>3M2 ヘリコプタ・飛行ロボット(2/2)</p> <p>西田健(九州工業大学)</p> <p>3M2-01 13:00~ 空中変形を可能とする多節リンク構造を有する同方向回転型マルチロータの構成法および飛行動作制御に関する研究 ○趙 漢居(東京大学) 川崎宏治(東京大学) 岡田慧(東京大学) 稲葉雅幸(東京大学)</p> <p>3M2-02 13:15~ テザーを利用したX4フライヤーの姿勢および位置の制御 ○大内祐介(岡大) 木下敬介(岡大) 渡辺桂吾(岡大) 永井伊作(岡大)</p> <p>3M2-03 13:30~ 地上基地局とケーブルでつながれたマルチロータヘリコプタの制御に関する研究 ○箕谷将明(大阪市立大学大学院) 野口博貴(大阪市立大学大学院) 今津篤志(大阪市立大学)</p> <p>3M2-04 13:45~ 三次元計測によるクアッドコプタの遠隔姿勢制御 ○津上聖也(九州工大) 島田健人(九州工大) 西田健(九州工大)</p> <p>3M2-05 14:00~ 飛行ロボットに搭載した手の視覚フィードバック制御 ○島原祥平(立命館大学) ラディックロバート(立命館大学) 平井慎一(立命館大学) 下ノ村和弘(立命館大学)</p> <p>3M2-06 14:15~ インフラ等の建屋内探索を目指した自然画像のみで自動飛行が可能な4ロータの自動飛行制御方式の開発 ○本多秀一(富山大) 戸田英樹(富山大) 木谷光米(富山大) チャビゲンツィ(富山大)</p> <p>3M2-07 14:30~ 起伏のある地形を対象とした空撮画像モザイクキング ○知原信博((株)日立製作所) 木村宣隆((株)日立製作所) 北野祐((株)日立製作所)</p>	<p>3N2 OS:製造業向けロボット(2/3)</p> <p>野田哲男(三菱電機)</p> <p>3N2-01 13:00~ 視覚フィードバック繰り返しPTP制御によるロボットアームの高精度運動制御 ○相原貴拓(立命館大) 河村晃宏(立命館大) 川村貞夫(立命館大)</p> <p>3N2-02 13:15~ キャリブレーションフリーな視覚フィードバックロボット運動制御 ○立花京(立命館大) 相原貴拓(立命館大) 河村晃宏(立命館大) 川村貞夫(立命館大)</p> <p>3N2-03 13:30~ 繰り返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>3N2-04 13:45~ 冗長マニピュレータによる高速軌跡追従手先定速動作の効率的な動作計画 ○岡部弘佑(筑波大) 相山康道(筑波大)</p> <p>3N2-05 14:00~ 冗長マニピュレータによる高速軌跡追従手先定速動作の効率的な動作計画 ○岡部弘佑(筑波大) 相山康道(筑波大)</p> <p>3N2-06 14:15~ 駆動冗長性を有するパラレルメカニズムの高加速・高精度動作における内力の影響 ○指中孝仁(立命館大学) 土橋宏規(立命館大学) 永井清(立命館大学)</p> <p>3N2-07 14:30~ パラレルワイヤ駆動システムの逆運動学近似における手先位置の誤差評価 木野仁(福岡工大) ○大久保暢浩(福岡工大) 吉武翼(福岡工大) 越智裕章(福岡工大) 池田明之(株式会社オーレック)</p>	<p>3O2 OS:リハビリテーション・介護とロボティクス(2/2)</p> <p>池田博康(労働安全衛生総合研究所)、武居直行(首都大学東京)</p> <p>3O2-01 13:00~ 外骨格型ロボット装置の臨床への導入 ○和田太(産業医大リハ医学) 緒方友登(産業医大病院リハ部) 矢野雄大(産業医大病院リハ部) 頓所つく美(産業医大病院リハ部) 吉川真理(北九州市総合療育センター)</p> <p>3O2-02 13:30~ 介助教育用体幹駆動式ロボットの製作と利用 ○澤口裕二(市立土別病院療養診療科)</p> <p>3O2-03 13:45~ 患者声掛けロボットのための看護師へのインタビュー調査 ○洪川翔太(千葉大学) 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)) 飯田直子(千葉リハビリテーションセンター) 荒木暁子(千葉リハビリテーションセンター) 正木治恵(千葉大学) 大武美保子(千葉大学)</p> <p>3O2-04 14:00~ 水平・垂直ディスプレイを用いた上肢リハビリシステムPLEMO-HVDの福井工業大学古荘研究室における研究開発 ○古荘純次(福井工大) ○小嶋寛之(福井工大) 田端晟定(福井工大) 新井宇宙(福井工大) 薩摩裕香(福井工大) 筒井信介(福井工大) 品川翔太(福井工大) 高橋裕宣(福井工大)</p> <p>3O2-05 14:15~ 上肢・下肢リハ装置 PLEMO コンパクト・高機能上市機 PLEMO-Z の福井工業大学古荘研究室における研究開発 ○古荘純次(福井工大) 新井宇宙(福井工大) 田端晟定(福井工大) 小嶋寛之(福井工大) 薩摩裕香(福井工大) 筒井信介(福井工大) 品川翔太(福井工大) 高橋裕宣(福井工大) 赤松悠貴(福井工大)</p>	<p>3P2 ソーシャルロボット(2/2)</p> <p>稲色哲也(国立情報学研究所)</p> <p>3P2-01 13:00~3P2-01 13:00~ 移動ロボットによるダイレクトメソッド語学学習の評価 ○南貴済(三重大) 松井博和(三重大)</p> <p>3P2-02 13:15~ 良い聞き手となるロボットの開発への応用 ○新地昭人(千葉大学) ○大武美保子(千葉大学)</p> <p>3P2-03 13:30~ ロボット介入活動における自閉症スペクトラム障がい児の社会的行動計測 ○廣川暢一(筑波大) 潘雅冬(筑波大) 舟橋厚(愛知県コロニー) 伊東保志(愛知県コロニー) 鈴木健嗣(筑波大/JST)</p> <p>3P2-04 13:45~ 手すりを移動するコミュニケーションロボットの開発 ○藤原祐磨(大阪工大) 廣井富(大阪工大) 鈴木直人(東北大) 伊藤彰則(東北大)</p> <p>3P2-05 14:00~ 街頭アンケートロボットの開発 ○服部弘平(筑波大学) 川島良太(筑波大学) 大矢晃久(筑波大学)</p> <p>3P2-06 14:15~ インテリジェント自動ドアにおける適切な開きタイミングの検討 ○甘楽久美子(電通大) 工藤俊亮(電通大) 富沢哲雄(電通大)</p> <p>3P2-07 14:30~ 歩行者モデルを用いた話しかけやすい移動行動 林宏太郎(ATR) ○塩見昌裕(ATR) Zanlungo Francesco(ATR) 神田崇行(ATR)</p> <p>3P2-08 14:45~ 感情推定結果に基づき人間が気に入る行動の選択 ○熊谷和実(農工大) 白定勲(農工大) 水内都夫(農工大)</p>

9月6日(土)PM1

Q室 (12109)	交流サロン(8214)	8118室・ホール
<p>3Q2 屋外作業・建築ロボット(2/2)</p> <p>酒井悟(信州大学)</p> <p>3Q2-01 13:00～ 単眼カメラによるトマト収穫用ロボットアームの視覚フィードバック制御 ○安川真輔(九工大) 李騰博(九工大) 園田隆(九工大) 石井和男(九工大)</p> <p>3Q2-02 13:15～ トマトロボット競技会を通じたアグリロボット開発 ○李冰賀(九工大) 園田隆(九工大) 松尾貴之(北九州高専) ナシライアミール(九工大) 河野智謙(北九大) 川尻一志(響灘菜園) 石井和男(九工大) 浦環(九工大)</p> <p>3Q2-03 13:30～ LIDAR受光強度情報を用いた 植生内に混在する障害物検出手法 大川真弥(防衛大) ○滝田好宏(防衛大) 伊達央(防衛大)</p> <p>3Q2-04 13:45～ 自重を利用した昇降用ロボットの姿勢制御 ○三浦智徳(岐阜大学) 川崎晴久(岐阜大学) 石樽康彦(岐阜大学) 近藤裕紀(岐阜大学) 遠藤孝浩(岐阜大学)</p> <p>3Q2-05 14:00～ 林地内走行に適した小型クローラ機構用転輪の検討 ○遠藤寛士(早大) 白井裕子(早大) 菅野重樹(早大)</p> <p>3Q2-06 14:15～ ロボットドライバーの研究 ○滝田好宏(防衛大)</p>		<p>機器展示 10:00-15:30 オープンフォーラム:ロボスクエアロボットパフォーマンスショー・ふれあい体験コーナー</p> <p>ロボスクエア ロボットパフォーマンスショー 12:30～</p>

9月6日(土)PM2

A室 (8204)	B室 (8205)	C室 (8206)	D室 (8207)
		<p>3C3 OS:空間知能化とその応用(2/2)</p> <p>中村壮亮(中央大学)、佐々木毅(芝浦工業大学)</p> <p>3C3-01 15:30~ 複数のマイクロホンアレイと人位置情報を組み合わせた音声アクティビティの記録システムの改善 ○石井カルロス寿憲(ATR/IRC) エヴァンイアニ(ATR/IRC) 萩田紀博(ATR/IRC)</p> <p>3C3-02 15:45~ 卓上カメラを用いた顔構造補完による顔方向推定 ○立川将(芝浦工大) 佐々木毅(芝浦工大)</p> <p>3C3-03 16:00~ 対話中の無意識的動作検出のための頻出動作に対する印象評価 ○土屋彩茜(芝浦工大) 佐々木毅(芝浦工大)</p> <p>3C3-04 16:15~ 知能化空間内における無線給電ロボットを用いたコピキタス充電システムに関する基礎検討 ○橋本駿(中央大学橋本研究室)</p> <p>3C3-05 16:30~ AR肢体を用いた寸法感覚の更新に関する基礎検討 ○中村壮亮(中央大) 望月典樹(中央大) 昆野友樹(中央大) 依田淳也(中央大) 橋本秀紀(中央大)</p>	<p>3D3 移動ロボット(軌道計画・環境認識)</p> <p>関山浩介(名古屋大学)</p> <p>3D3-01 15:30~ 液体入り容器の運搬軌道計画 ○関根章裕(横国大) 山岡京太郎(横国大) 杉内肇(横国大)</p> <p>3D3-02 15:45~ 拘束状態と滑り状態を組み合わせた軌道計画 ○盛永明啓(九大) Mikhail Svinin(九大) 山本元司(九大)</p> <p>3D3-03 16:00~ ファジィ制御を用いた屋外移動ロボット ○大畔裕(甲南大院) 田中雅博(甲南大)</p> <p>3D3-04 16:15~ 自律移動ロボットに搭載したLIDAR情報を用いた歩道上の歩行者と自転車の認識 ○小林和弘(防衛大) 伊達央(防衛大) 菊地惇(防衛大) 大川真弥(防衛大) 滝田好宏(防衛大) 川瀬通哲(防衛大)</p> <p>3D3-05 16:30~ モニタリングロボットによる協調支援のための構図評価に基づく観測地点選択手法の提案 ○伊東正人(名古屋大) 関山浩介(名古屋大)</p> <p>3D3-06 16:45~ プロジェクションARマーカを用いたロボットナビゲーションシステム ○厨濠太郎(佐賀大) 辻村健(佐賀大) 泉清高(佐賀大)</p>

E室 (8208)	F室 (8209)	G室 (8210)	H室 (8211)
			<p>3H3 医療ロボット(3/3)</p> <p>荒田純平(九州大学)</p> <p>3H3-01 15:30~ 認知症ケアを高齢者の感情面から抑制する 情動ロボットによる新療法 ○中川志信(大阪芸大)</p> <p>3H3-02 15:45~ 全身型患者シミュレータのための対話システ ムの構築 ○菅宮友莉奈(早稲田大学) 松永健太郎(早稲田大学) 王春宝(早稲田大学) 徳永慎也(早稲田大学) 川崎慎太郎(早稲田大学) 石井裕之(早稲田大学) 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・早大ヒューマノイド研究所)</p> <p>3H3-03 16:00~ 患者ロボットによる容体変化 ○濱口翔太(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) 宮崎芳和(昭和大学) 丹澤豪(昭和大学) 宮本賢一(株式会社テムザック) 高本陽一(株式会社テムザック) 高西淳夫(早稲田大学)</p> <p>3H3-04 16:15~ 貯血槽の液量レベル量子化に関する検討 岩田誌紋(桐蔭横浜大) ○小林悦弘(桐蔭横浜大) 高倉祥平(桐蔭横浜大) 森下武志(桐蔭横浜大)</p> <p>3H3-05 16:30~ 人工心肺装置のデジタル化と自動制御に関 する検討 ○川島朋之(桐蔭横浜大) 高倉祥平(桐蔭横浜大) 森下武志(桐蔭横浜大)</p> <p>3H3-06 16:45~ 座屈に基づく軟性導体の屈曲・伸展制御 ○山田篤史(滋賀医科大学) 仲成幸(滋賀医科大学) 森川茂廣(滋賀医科大学) 谷総一郎(滋賀医科大学) 谷徹(滋賀医科大学)</p>

I室 (8212)	J室 (8213)	K室 (8217)	L室 (8315)
<p>3I3 OS:確率ロボティクスとデータ工学ロボティクス ~認識・行動学習・記号創発~(5/5)</p> <p>山崎公俊(信州大学)</p> <p>3I3-01 15:30~ 深層学習を用いた運転行動からの本質的潜在時系列情報の抽出 ○劉海龍(立命館大学) 谷口忠大(立命館大学) 坂東菅司(株式会社デンソー) 竹中一仁(株式会社デンソー) 田中雄介(株式会社トヨタIT開発センター)</p> <p>3I3-02 15:45~ 犬の研究のすすめ ○大野和則(東北大学) 古森雄一(東北大学) 田所諭(東北大学)</p> <p>3I3-03 16:00~ Robust Tracking of Multiple Particular Users for Group Guiding Robot ○Bin Zhang(UEC) Tomoaki Nakamura(UEC) Masahide Kaneko(UEC)</p> <p>3I3-04 16:15~ 仮想空間で構築した見え方変動データベースを用いた実空間における未知の照明条件下での物体認識 ○萩原良信(NII) 稲色哲也(NII/総研大)</p> <p>3I3-05 16:30~ 階層ディリクレ過程を用いたロボットによる物体概念のオンライン学習 ○青木達哉(電通大) 中村友昭(電通大) 長井隆行(電通大)</p>			

M室 (12105)	N室 (12106)	O室 (12107)	P室 (12108)
	<p>3N3 OS:製造業向けロボット(3/3)</p> <p>平井慎一(立命館大学)</p> <p>3N3-01 15:30~ 6分類木を用いた三次元物体認識手法の開発 ○堀内智之((株)安川電機) 出口央((株)安川電機) 河野寿之((株)安川電機)</p> <p>3N3-02 15:45~ ピンピッキングシミュレータにおける部品絡まりの再現性評価 ○川西亮輔(三菱電機(株)) 堂前幸康(三菱電機(株)) 奥田晴久(三菱電機(株))</p> <p>3N3-03 16:00~ 衝撃を利用した能動的物体検出とピッキング ○本田結之(横国大) 前田雄介(横国大)</p> <p>3N3-04 16:15~ フォースフィードバック機構を有するユニバーサルジャミンググリッパの開発 ○西田健(九州工大) 重久大地(九州工大) 川島直晃(九州工大)</p> <p>3N3-05 16:30~ MRα流体を用いる万能ロボットグリッパの開発 ○岡谷勇希(九州工大) 西田健(九州工大)</p>		

9月6日(土)PM2

Q室 (12109)

交流サロン(8214)

8118室・ホール

機器展示 10:00-15:30
オープンフォーラム:ロボスクエアロボットパ
フォーマンスショー・ふれあい体験コーナー

ロボスクエア ロボットパフォーマンスショー
15:15~