

RSJ2019 詳細プログラム

9月4日(水)AM

A室(501)/11号館5階	B室(502)/11号館5階	C室(503)/11号館5階	D室(505)/11号館5階
<p>1A1 OS7:深層学習(1/3)</p> <p>高橋城志(Preferred Networks)、藤吉弘亙(中部大学)</p> <p>1A1-01 10:00~ 物体の面セグメンテーションに基づく6D-PoseNetによる位置姿勢推定 ○大西 剛史(中部大学) 平川 翼(中部大学) 山下 隆義(中部大学) 藤吉 弘亙(中部大学)</p> <p>1A1-02 10:15~ Multi-task DSSDによる物体位置と物体把持位置の同時推定 ○荒木 諒介(中部大) 大西 剛史(中部大) 平川 翼(中部大) 山下 隆義(中部大) 藤吉 弘亙(中部大)</p> <p>1A1-03 10:30~ 多品種ばら積みピッキングにおける物体間の上下関係の予測とデータセットの提案 ○稲垣 雄介(中部大学) 荒木 諒介(中部大学) 平川 翼(中部大学) 山下 隆義(中部大学) 藤吉 弘亙(中部大学)</p> <p>1A1-04 10:45~ Invisible marker ○米倉 健太(PFN) 高橋 城志(PFN)</p> <p>1A1-05 11:00~ 多指ロボットハンドの触覚センサの位置・サイズを考慮したCNN構造の解析 ○延 剛(早稲田大学) 船橋 賢(早稲田大学) アレクサンダー シュミッツ(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>1A1-06 11:15~ Deep Gated Multi-modal Learning: 視触覚を用いた把持物体の姿勢推定 ○安齋 智紀(東大) 高橋 城志(Preferred Networks)</p> <p>1A1-07 11:30~ 組み立て作業のための力制御における剛性構円の自律生成 ○及川 将秀(埼玉大学) 沓澤 京(埼玉大学) 境野 翔(筑波大学/JSTさきがけ) 辻 俊明(埼玉大学)</p> <p>1A1-08 11:45~ RNNによるロボットの自律移動のための補助タスクとしてのセンサー情報の予測学習 ○村澤 聡(早大) 山田 竜郎(早大) 村田 真悟(NII・総合研究大学院大学) 尾形 哲也(早大)</p>	<p>1B1 OS28:空間知能化とアプリケーション(1/2)</p> <p>李周浩(立命館大学)、倉爪亮(九州大学)</p> <p>1B1-01 10:00~ 【基調講演】環境情報構造化に基づくサービスロボットの検証的研究 -九州大学におけるサービスロボットの研究- ○倉爪 亮(九大)</p> <p>1B1-02 10:30~ 自動運転車のための2次元LRFを利用した車線オブジェクト提供システムの試作 ○山田 峻也(名大) 渡辺 陽介(名大) 高田 広章(名大)</p> <p>1B1-03 10:45~ 空間知能化による人の移動に着目したオフィスにおける活動の環境地図への記述と評価 ○西尾 拓海(中央大学) 橋本 貴洋(中央大学) 上出 篤(株式会社日経リサーチ) 池田 達哉(株式会社日経リサーチ) 新妻 実保子(中央大学)</p> <p>1B1-04 11:00~ IoTデバイスによる掛け寝具の分布センシングを利用した就寝状況の変化検出 ○梅谷 智弘(甲南大) 井上 奨一朗(甲南大) 山本 大輝(甲南大) 石井 真由子(甲南大) 田村 祐一(甲南大) 才脇 直樹(奈良女子大) 横山 清子(名古屋市立大)</p> <p>1B1-05 11:15~ 独居高齢者を対象としたインテリジェントキッチンによる認知症の兆候検出システムの提案 ○鈴木 めぐみ(筑波大学) 中内 靖(筑波大学)</p> <p>1B1-06 11:30~ VR運動フォーム学習における教示者との体格差が模倣学習に与える影響に関する調査 ○稲垣 圭介(法政大学) 望月 典樹(法政大学) 大山 英明(産総研) 泉 重樹(法政大学) 中村 壮亮(法政大学)</p>	<p>1C1 アクチュエータ</p> <p>遠藤玄(東京工業大学)、山本江(東京大学)</p> <p>1C1-01 10:00~ 高減速複合遊星歯車機構を用いたロボットアームの角度伝達誤差を考慮した力制御手法の検討 ○永野 健太(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>1C1-02 10:15~ ロボット用EHAのための外接・内接歯車ポンプの内部漏れモデリング ○駒形 光夫(東大) 中村 仁彦(東大)</p> <p>1C1-03 10:30~ 単関節モジュールを用いた分解組立が容易な油圧ロボットの開発 ○杉本 準一(立命館大学) 上倉 定幸(KYB-YS株式会社) 齊藤 靖(KYB-YS株式会社) 玄 相晃(立命館大学)</p> <p>1C1-04 10:45~ 流路自動切り替え型自動振動空圧アクチュエータの提案と試作 ○谷 晃輔(東工大) 難波江 裕之(東工大) 山本 陽太(東工大) 遠藤 玄(東工大) 鈴木 康一(東工大)</p> <p>1C1-05 11:00~ 振動駆動式無拘束ポペット空気圧弁内部におけるポペットの動作計測 ○山本 紘平(立命館大学) 平井 慎一(立命館大学) 下ノ村 和弘(立命館大学) 高野 保英(近畿大学)</p> <p>1C1-06 11:15~ 形状記憶合金と熱可塑性樹脂を用いた変形する布の提案と開発 ○佐々木 健(早稲田大学) 岡林 誠士(文化学園大学) 石井 裕之(早稲田大学)</p> <p>1C1-07 11:30~ 細径人工筋による平紐型集積構造の提案と特性評価 ○高田 諒(岡山大学) 脇元 修一(岡山大学) 神田 岳文(岡山大学) 鈴木 康一(東京工業大学)</p> <p>1C1-08 11:45~ ラバーコーティングによる空気圧人工筋の特性改善 ○萩原 弘貴(岡山大) 脇元 修一(岡山大) 神田 岳文(岡山大) 山本 好恵(岡山大)</p>	<p>1D1 OS14:ロボットマニピュレーション(1/3)</p> <p>渡辺哲陽(金沢大学)、小澤隆太(明治大学)</p> <p>1D1-01 10:00~ 【基調講演】解剖学で紐解く生き物の機構設計 - 生物はいかにして対象物を掴むのか? - ○郡司 茅久(科博)</p> <p>1D1-02 10:30~ 階層的近接覚センサを用いた非接触手探り動作 ○鈴木 陽介(金沢大) 平井 佑治(金沢大) 辻 徳生(金沢大) 渡辺 哲陽(金沢大)</p> <p>1D1-03 10:45~ 物品群の配列パターンと隙間が把持戦略に及ぼす影響 ○朝岡 忠(産総研) 永田 和之(産総研) 西 卓郎(産総研)</p> <p>1D1-04 11:00~ 膜破壊時にも柔軟切替機能を維持可能な被覆式ジャミング機構 ○恩田 一生(東北大) 小澤 悠(東北大) 高橋 知也(東北大) 清水 社織(東北大) 渡辺 将広(東北大) 多田 隼二郎(東北大) 昆陽 雅司(東北大) 田所 諭(東北大)</p> <p>1D1-05 11:15~ 準静的な物体操作における動摩擦力と静止摩擦力の発生可能性 ○横田 諭(佐世保高専)</p>

RSJ2019 詳細プログラム

9月4日(水)AM

E室(506)／11号館5階	F室(507)／11号館5階	G室(603)／11号館6階	H室(604)／11号館6階
<p>1E1 ロボット制御</p> <p>岡田昌史(東京工業大学)、荒井翔悟(東北大学)</p> <p>1E1-01 10:00～ 歩容生成と遷移に関するCPGネットワーク構築手法の検討 ○野中 摂護(津山高専) 右手 隆史(津山高専)</p> <p>1E1-02 10:15～ ヒトの作業特性に基づく複数ステップ力制御 ○福本 靖彦(香川産技ゼ／阪大) 山野辺 夏樹(産総研) 万 偉偉(阪大／産総研) 原田 研介(阪大／産総研)</p> <p>1E1-03 10:30～ 非線形力学系を用いた掘削の操作自由度の設計と制御 ○岡本 裕(東京工業大学) 舩屋 賢(東京工業大学) 岡田 昌史(東京工業大学)</p> <p>1E1-04 10:45～ 制御バリア関数を用いた協働ロボットアームの制御 ○大山 博之(NEC) 伊藤 岳大(NEC) 佐藤 峰斗(NEC)</p> <p>1E1-05 11:00～ 共振比とモータ速度の二重マイナーループを用いた高応答ねじれトルク制御の提案 ○小林 勇斗(長岡技科大) 横倉 勇希(長岡技科大) 川合 勇輔(長岡技科大) 鈴木 駿介(長岡技科大) 大石 潔(長岡技科大) 宮崎 敏昌(長岡技科大)</p> <p>1E1-06 11:15～ Vibration Suppression Control of Underactuated Joint Consists of One Motor Driving Two Gear ○ボ スアンタン(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>1E1-07 11:30～ Braitenberg Vehicleを用いたロボットの行動不能状態に関する一考察 ○鈴木 竜佑(琉球大学)</p>	<p>1F1 IS:International Session(1/4)</p> <p>Takayuki Nagai(Osaka University)、Yusuke Maeda(Yokohama National University)</p> <p>1F1-01 10:00～ Trajectory Optimization via Density Estimation ○Takayuki Osa(Kyushu Institute of Technology)</p> <p>1F1-02 10:15～ Motion Planning through Demonstration to Deal with Complex Motions in Assembly Process ○Yan Wang(Osaka University) Kensuke Harada(Osaka University, AIST) Weiwei Wan(Osaka University, AIST)</p> <p>1F1-03 10:30～ Reinforcement Learning Framework for Real-World Robotic Arm ○Cristian Beltran(Osaka University) Damien Petit(Osaka University) Takamitsu Matsubara(NAIST) Ixchel Ramirez(AIST) Kensuke Harada(Osaka University)</p> <p>1F1-04 10:45～ Digital Innovation in the German Health Care ○Prof. Dr. Bilda Kerstin(University of Applied Health Sciences)</p> <p>1F1-05 11:00～ Smart hand: grasp objects based on spatial awareness ○Yunan He(Saga University) Osamu Fukuda(Saga University) Nan Bu(NIT, Kumamoto College) Nobuhiko Yamaguchi(Saga University) Hiroshi Okumura(Saga University)</p> <p>1F1-06 11:15～ Robust SLAM in Dynamic Environment based on Object's Mask ○Leyuan Sun(University of Tsukuba, AIST) Fumio Kanehiro(University of Tsukuba, AIST)</p>	<p>1G1 OS8:インフラ維持管理用ロボットおよび災害対応ロボット</p> <p>安川裕介(NEDO)、黒川真一郎(ジビル調査設計)</p> <p>1G1-01 10:00～ NEDOインフラ維持管理・更新等の社会課題対応システム開発プロジェクト ○安川 裕介(NEDO)</p> <p>1G1-02 10:15～ 橋梁点検支援ロボットの SIP地域実装プロジェクトへの参加 毛利 茂則(ジビル調査設計株式会社) 南出 重克(ジビル調査設計株式会社) ○黒川 真一郎(ジビル調査設計株式会社) 神出 明(有限会社インテス)</p> <p>1G1-03 10:30～ 防爆移動ロボットによる石油ガスパラント巡回点検 ○大西 献(三菱重工) 宿谷 光司(三菱重工) 岡崎 弘祥(三菱重工) 小堀 周平(三菱重工) 大西 典子(三菱重工) 小島 弘義(三菱重工) 斎藤 悟郎(三菱重工) 濱田 圭(三菱重工) 江村 裕太(三菱重工) 村角 謙一(三菱重工) 松尾 公彦(三菱重工) 藤田 淳(三菱重工) 水野 直希(三菱重工) 下鍋 典昭(三菱重工)</p> <p>1G1-04 10:45～ 遠隔操作型半水中重運搬ロボット(CASTOR)の迅速な初動対応を可能とする遠隔制御システム ○洪川 文哉((株)IHI) 渡辺 将旭((株)IHI) 金島 義治((株)IHI) 埴 裕彰((株)IHI) 三浦 雄一((株)IHI) 村上 弘記((株)IHI)</p> <p>1G1-05 11:00～ Long-mover: 配管内の長距離移動を目指した柔軟チューブ型ロボット ○村田 裕真(東工大) 宮阪 健太郎(東工大) 塚越 秀行(東工大)</p> <p>1G1-06 11:15～ 狭隘空間を想定した災害対応ロボット用STM競技タスクの開発 ○鈴木 壮一郎(IRS) 大金 一二(新潟工科大) 奥川 雅之(愛知工業大) 大坪 義一(近畿大) 木村 哲也(長岡技術科学大) 田所 諭(東北大)</p> <p>1G1-07 11:30～ STAMP/STPAIに基づく遠隔操縦型移動作業ロボットの作業効率分析 ○塩谷 昌行(長岡技科大) 木村 哲也(長岡技科大)</p>	<p>1H1 動作計画</p> <p>西田健(九州工業大学)、米澤直晃(青山学院大学)</p> <p>1H1-01 10:00～ 移動マニピュレータの運搬経路計画 ○田中 大陸(佐賀大学) 泉 清高(佐賀大学) 辻村 健(佐賀大学)</p> <p>1H1-02 10:15～ グレーティング上におけるクローラ型移動ロボットの旋回性能の考察 ○市川 サラ(東北大) ○黒川 真一郎(ジビル調査設計株式会社) 永谷 圭司(東京大) 平田 泰久(東北大)</p> <p>1H1-03 10:30～ 移動ロボットの経路計画のための走行経験に基づくリスク推定 ○角田 次次郎(千葉大) 大川 一也(千葉大)</p> <p>1H1-04 10:45～ 路面状態を考慮した自動運転のための動作計画 ○篠本 凜(三菱電機) 亀岡 翔太(三菱電機) Karl Berntorp(MERL) Stefano Di Cairano(MERL)</p> <p>1H1-05 11:00～ 網状索道自走式構造可変パラレルロボット 遠藤 央(日大) ○市川 大也(日大) 菅原 雄介(東工大) 石井 裕之(早大)</p> <p>1H1-06 11:15～ 高速双腕ジャグリングロボットにおける最適軌道生成 ○高橋 晃(千葉大学) 甲村 直大(千葉大学) 並木 明夫(千葉大学)</p> <p>1H1-07 11:30～ グラフ探索による多脚歩行ロボットの自由歩容パターン生成 ○三浦 興司(埼玉大学) 程島 竜一(埼玉大学) 琴坂 信哉(埼玉大学)</p> <p>1H1-08 11:45～ 自立移動型環境モニタリングロボットの開発 ○松広 航(早稲田大学大学院) 井上 翔学(早稲田大学大学院) 鍾 婷婷(早稲田大学大学院) 木田 和紀(早稲田大学大学院) 菅原 雄介(東京工業大学) 田中 克明(早稲田大学理工学術) 高西 淳夫(早稲田大学理工学術院・ヒューマノイド研究所) 石井 裕之(早稲田大学理工学術院・ヒューマノイド研究所)</p> <p>1H1-09 12:00～ ポテンシャル関数を用いたT-RRTIに基づくクアドロータ型UAVの動作計画 ○清田 紘雅(青山学院大) 山口 博明(青山学院大) 米澤 直晃(青山学院大) 佐藤 雄大(青山学院大)</p>

RSJ2019 詳細プログラム

9月4日(水)AM

I室(701)/11号館7階	J室(702)/11号館7階	K室(703)/11号館7階	L室(704)/11号館7階
<p>1I1 OS18:機構知</p> <p>武居 直行(首都大学東京)、多田 隼建二郎(東北大学)</p> <p>1I1-01 10:00~ バックドライブバリエーションを実現するハイリッド差動ネジ駆動機構の力学解析 ○田村 将太郎(近畿大学) 原田 孝(近畿大学)</p> <p>1I1-02 10:15~ コンパクトに折り畳み可能な平行開閉グリッパの指がたつき量の解析 ○小林 陽成(東北大学) 衣川 潤(東北大学) 荒井 翔悟(東北大学) 小菅 一弘(東北大学)</p> <p>1I1-03 10:30~ 隣接リンク間張力伝達機構による5自由度耐大荷重型自重補償マニピュレータの実現 ○深田 豊(慶應義塾大学大学院) 森田 寿郎(慶應義塾大学)</p> <p>1I1-04 10:45~ ワイヤーフレーム伸縮変形モジュールの開発 ○横田 大凱(首都大) 吉松 伸泰(首都大) 武居 直行(首都大)</p> <p>1I1-05 11:00~ トボロジ最適化による受動歩行機の足部設計 ○伊藤 栄哉(名工大) 池 俊 吉人(帝京大) 佐野 明人(名工大)</p> <p>1I1-06 11:15~ 径方向層状ジャミング機構 ○向出 陸央(東北大学) 清水 杜織(東北大学) 小澤 悠(東北大学) 高橋 知也(東北大学) 渡辺 将広(東北大学) 多田 隼建二郎(東北大学) 昆陽 雅司(東北大学) 田所 諭(東北大学)</p> <p>1I1-07 11:30~ 大規模パラレルワイヤ懸垂ロボットにおけるワイヤ形状関数の比較 ○谷口 亮祐(九州大学大学院) 中島 康貴(九州大学) 山本 元司(九州大学)</p> <p>1I1-08 11:45~ 3自由度干渉駆動関節モジュールの解析 ○李 文揚(電通大) 姜 銀来(電通大) 陳 麟(電通大) 東郷 俊太(電通大) 横井 浩史(電通大)</p>	<p>1J1 OS5:人間の運動機能の維持・回復のための医療福祉システム(1/2)</p> <p>谷口 浩成(大阪工業大学)、齋藤 直樹(秋田県立大学)</p> <p>1J1-01 10:00~ 拘縮患者のための空気式手首指リハビリテーション装置の開発 ○松井 保子(徳島大学) 細見 大樹(徳島大学) 高岩 昌弘(徳島大学)</p> <p>1J1-02 10:15~ 空気式パラレルマニピュレータを用いた多自由度手首患者シミュレータの開発 ○實生 雅之(徳島大学) 松井 保子(徳島大学) 高岩 昌弘(徳島大学)</p> <p>1J1-03 10:30~ 機能的電気刺激によるヒト足関節のインピーダンス変調 ○小笹 航平(大阪大学) 平井 宏明(大阪大学) 堀 開登(大阪大学) 丹羽 英人(大阪大学) 藤原 諒(大阪大学) 渡邊 英知(大阪大学) 西川 敦(大阪大学) クレブス ハーモノイゴ(マサチューセッツ工科大学)</p> <p>1J1-04 10:45~ 健康若年者とリハビリ患者における起立動作特性の比較 ○中村 建介(関西学院大学理工学研究科人間システム工学嵯峨研究室) 嵯峨 宣彦(関西学院大学)</p> <p>1J1-05 11:00~ 流量制約を考慮したPredictive Functional Controlによる空気圧拮抗駆動システムの剛性制御 ○濱田 一貴(関西学院大) 佐藤 俊之(秋田県立大) 永瀬 純也(龍谷大) 嵯峨 宣彦(関西学院大)</p> <p>1J1-06 11:15~ 手指・手首・肘の複合動作が可能な上腕筋電義手の実現 ○田中 宏樹(横国大) 大桐 洋亮(横国大) 加藤 龍(横国大) 高木 岳彦(東海大病院)</p>	<p>1K1 OS4:微細作業(1/2)</p> <p>小嶋 勝(大阪大学)、佐久間 臣耶(名古屋大学)</p> <p>1K1-01 10:00~ 超高速流体制御を用いた層流領域での非対称流生成によるオンチップポンピング ○齋藤 真(名古屋大学) 佐久間 臣耶(名古屋大学) 笠井 宥佑(名古屋大学) 新井 史人(名古屋大学)</p> <p>1K1-02 10:15~ 共振型可変焦点レンズと露光タイミング動的制御によるミリ秒高速オートフォーカス ○生方 知弥(群馬大) 山登 一輝(群馬大) 奥 寛雅(群馬大)</p> <p>1K1-03 10:30~ 光駆動オンチップゲルアクチュエータを用いた細胞操作 小池 優巴(中央大学) ○和田 紘樹(中央大学) 横山 義之(富山県産業技術研究開発センター) 早川 健(中央大学)</p> <p>1K1-04 10:45~ 心筋細胞のメカノストレス応答を解明するマルチパターン細胞伸展デバイス ○福村 駿季(東京大学) 生田 幸士(東京大学) 池内 真志(東京大学)</p> <p>1K1-05 11:00~ AI細胞選抜法 ○磯崎 瑛宏(KISTEC/東大) 新田 尚(東大/JST) 杉村 武昭(東大/JST) 三上 秀治(東大) 佐久間 臣耶(名大) 笠井 宥佑(名大) 新井 史人(名大) Dino Di Carlo(UCLA) 細川 陽一郎(奈良先端大) 上村 想太郎(東大) 小関 泰之(東大) 合田 圭介(東大/JST/UCLA/武漢大)</p> <p>1K1-06 11:15~ Velocity Model of Rotation in Micro Scale Driven by Vibration-Induced Vortex ○劉 対明(BIT) 小嶋 勝(阪大) 林 宇卿(BIT) 黄 強(BIT) 新井 健生(電通大/BIT)</p>	<p>1L1 ロボットビジョン(1/2)</p> <p>鏡慎吾(東北大学)、山下 淳(東京大学)</p> <p>1L1-01 10:00~ 移動ロボットにおける物体認識のための可視光・遠赤外光同軸撮影システム ○高畑 智之(東大) 原田 達也(東大, 理研)</p> <p>1L1-02 10:15~ 物体形状推定のための触覚情報を用いたポイントクラウドのセグメンテーション ○武内 康将(東京大学) 吉池 孝英(本田技術研究所) 石崎 隆介(本田技術研究所) 菅野 重樹(早稲田大学)</p> <p>1L1-03 10:30~ トマト収穫ロボットのための房状トマトの個別認識 ○池田 毅(山口東理大) 森岡 大貴(株式会社エスユーエス)</p> <p>1L1-04 10:45~ 複数移動ロボットの協調による物体の把持運搬に関する研究 ○山口 貴光(鹿児島大学) 大西 一成(鹿児島大学大学院理工学研究科) 鹿嶋 雅之(鹿児島大学大学院理工学研究科) 小澤 真(鹿児島大学共同獣医学部獣医学科) 福元 伸也(鹿児島大学大学院理工学研究科) 渡邊 睦(鹿児島大学大学院理工学研究科)</p> <p>1L1-05 11:00~ マニピュレータのためのSLAM統合機構キャリアレーションにおけるチェッカーパターンの利用 ○伊藤 聡利(横国大) 李 景輝(横国大) 前田 雄介(横国大)</p> <p>1L1-06 11:15~ 対称性保持非剛体ICPIによる全周形状復元 ○大石 修士(産総研) 横塚 将志(産総研) 阪野 貴彦(産総研)</p> <p>1L1-07 11:30~ クローラビジョンによる環境認識に関する研究 ○松田 翔太(鹿児島大学) 福元 伸也(鹿児島大学) 鹿嶋 雅之(鹿児島大学) 渡邊 睦(鹿児島大学)</p>

9月4日(水)AM

M室(708)／11号館7階	N室(710)／11号館7階
1M1 UAV 高木健(広島大学)、大瀬戸篤司(JAXA) 1M1-01 10:00～ 無尾翼機にQuad Tilt Rotorを組み込んだVTOL型UAVの積載量を考慮した設計 ○滝田 好宏(防衛大) 榎谷 賢士(防衛大) 1M1-02 10:15～ 情報航への給電を想定した永久磁石を用いたドローンの離着陸機構の開発 ○吉田 悠佑(広島大学) 高木 健(広島大学) 姜 明俊(広島大学) 石井 抱(広島大学) 1M1-03 10:30～ 不整地に離着陸できるドローン用スキッドの開発 ○隅田 直人(広島大) 高木 健(広島大) 姜 明俊(広島大) 石井 抱(広島大) 1M1-04 10:45～ ピッチとロールの交互移動制御を用いた自律ドローン制御手法 ○長谷川 皓一(富山大学) 戸田 英樹(富山大学) 1M1-05 11:00～ 天井効果モデルを考慮した自律移動型マルチロータ機の構造物近傍点検飛行における目標追従性能向上に関する研究 ○西尾 卓純(東京大学) 趙 漢居(東京大学) 石 凡(東京大学) 安齋 智紀(東京大学) 岡田 慧(東京大学) 稲葉 雅幸(東京大学) 1M1-06 11:15～ 大型マルチコプタ用HILSの構築 ○薬原 史隆(徳島大) 三輪 昌史(徳島大) 1M1-07 11:30～ スパース合意制御のクワッドロータ群への適用 ○本仲 君子(関西大) 志水 勇仁(関西大) 野坂 昂宏(関西大) 永原 正章(北九州市立大) 三好 誠司(関西大) 1M1-08 11:45～ モンテカルロモデル予測制御によるクワッドコプタの位置姿勢制御とその実時間GPU実装 加藤 幹也(筑波大学) ○伊達 央(筑波大学) 仲谷 真太郎(筑波大学) 大矢 晃久(筑波大学)	1N1 OS17:ヒューマン・サポート・ロボティクス(1/2) 安藤健(パナソニック)、中島康貴(九州大学) 1N1-01 10:00～ 膝折れによる転倒防止を実現するロボット膝装具の開発 ○續木 竜次(三重大学) 伊丹 琢(三重大学) 矢野 賢一(三重大学) 青木 隆明(岐阜大学) 西本 裕(岐阜大学) 1N1-02 10:15～ パッシブ型バイオメトリック膝関節の開発 ○増田 拓海(大分大学) 福岡 賢治(大分大学院) 菊池 武士(大分大学) 1N1-03 10:30～ 前方移乗式起立リハビリテーション支援機器の開発 ○原口 真(大阪工大) 宗京 輝(福井工大) 1N1-04 10:45～ インテリジェント歩行支援機による立ち上がり支援方法の検討 ○潘 博(高知工科大) 王 碩玉(高知工科大) 石田 健司(高知大) 榎 勇人(徳島文理大) 1N1-05 11:00～ 高齢者の転倒防止のためのベッドサイドロボット ○三宅 徳久(理研AIP) 洪川 翔太(パラマウントベッド) 正木 治恵(千葉大) 大武 美保子(理研AIP) 1N1-06 11:15～ 歩行支援機器の運動特性が被歩行補助者の歩容へ及ぼす影響 ○渡部 竣(同志社大学) 積際 徹(同志社大学) 横川 隆一(同志社大学) 1N1-07 11:30～ 坂道歩行時に踵高さが下肢筋肉に与える影響の解析 ○小田 啓介(高知工科大) 王 碩玉(高知工科大) 潘 博(高知工科大) 1N1-08 11:45～ 生活支援ロボットの運動制御 ○楊 光(高知工科大) 王 碩玉(高知工科大) 楊 俊友(瀋陽工大)

RSJ2019 詳細プログラム

9月4日(水)PM1

A室(501)/11号館5階	B室(502)/11号館5階	C室(503)/11号館5階	D室(505)/11号館5階
<p>1A2 OS7:深層学習(2/3)</p> <p>高橋城志(Preferred Networks)、辻俊明(埼玉大学)</p> <p>1A2-01 13:30~ 畳み込みニューラルネットワークによるIMUデータの超解像 ○入江 清(千葉工大)</p> <p>1A2-02 13:45~ 動作経験に基づく動画予測と動作コストの学習による自律移動ロボットの行動生成 ○石原 悠(慶大院) 高橋 正樹(慶大院)</p> <p>1A2-03 14:00~ 深層学習を用いた視覚運動モデルの異なる入出力情報によるロボット動作生成の比較 ○松本 昇(早稲田大学) 加瀬 敬唯(早稲田大学) 森 裕紀(早稲田大学) 尾形 哲也(早稲田大学/産総研)</p> <p>1A2-04 14:15~ Conditional Generative Adversarial Networksによる環境状況を考慮した投擲動作の生成 ○香澤 京(埼玉大) 草野 仁志(PFN) 久米 絢佳(PFN) 山口 正一朗(PFN)</p> <p>1A2-05 14:30~ 双腕ロボットに向けた再帰型神経回路モデルを用いたドラミングタスクの学習 ○中島 佳昭(早大) 加瀬 敬唯(早大) 森 裕紀(早大) Claudio Zito(バーミンガム大学) Andrey Barsky(バーミンガム大学) 尾形 哲也(早大/産総研)</p> <p>1A2-06 14:45~ 深層学習を用いた関節トルク入力による動的な柔軟物体操作 ○河原塚 健人(東京大学) 小川 徹(Preferred Networks) 田村 淳太郎(Preferred Networks) 鍋島 厚太(Preferred Networks)</p> <p>1A2-07 15:00~ 変分オートエンコーデッド動的方策計画による布折り畳み動作の学習 ○鶴峯 義久(奈良先端大) 崔 允端(奈良先端大) 山崎 公俊(信州大) 松原 崇充(奈良先端大)</p> <p>1A2-08 15:15~ パラメータの定着とスパース化を統合した正則化による継続学習 ○小林 泰介(奈良先端大)</p>	<p>1B2 OS28:空間知能化とアプリケーション(2/2)</p> <p>新妻実保子(中央大学)、中村社亮(法政大学)</p> <p>1B2-01 13:30~ 再構成可能な知能化空間における突起を用いたMobile Moduleの開発 ○里岡 樹(立命館) 山添 大丈(立命館) 李 周浩(立命館)</p> <p>1B2-02 13:45~ 低負荷型スループット計測を用いた移動ロボットの無線遠隔操作における通信品質監視手法の提案 ○深川 亜紀(富山県立大学) 澤井 圭(富山県立大学) 高木 昇(富山県立大学) 本吉 達郎(富山県立大学) 増田 寛之(富山県立大学) 小柳 健一(富山県立大学)</p> <p>1B2-03 14:00~ 移動ロボットの予備通信インフラを想定したLoRaWANを用いる通信中継器の開発 ○山崎 聖宙(富山県立大学) 澤井 圭(富山県立大学) 高木 昇(富山県立大学) 本吉 達郎(富山県立大学) 増田 寛之(富山県立大学) 小柳 健一(富山県立大学)</p> <p>1B2-04 14:15~ ロボット・IoTのための小型エンコーダを一体化したダイレクトドライブサーボアクチュエータの開発 ○一色 豪士(中央大学) 出口 祐輔(中央大学) 佐渡 啓太(中央大学) 長津 裕己(中央大学) 石井 真二(中央大学) 橋本 秀紀(中央大学)</p> <p>1B2-05 14:30~ 倒立2輪ビークルにおける横移動手法の検討 ○村越 司昂(中央大学) 松原 央堯(中央大学) 長津 裕己(中央大学) 橋本 秀紀(中央大学)</p> <p>1B2-06 14:45~ NNを用いた負荷推定による倒立二輪型ビークルの制御 ○松原 央堯(中央大学) 村越 司昂(中央大学) 長津 裕己(中央大学) 橋本 秀紀(中央大学)</p>	<p>1C2 OS27:メカトロニクスと機能性材料の応用</p> <p>亀崎允啓(早稲田大学)、辻田哲平(防衛大学校)</p> <p>1C2-01 13:30~ 磁気粘弾性流体(MRF)における磁性体の分離沈降現象抑制に対する材料側面からのアプローチ ○坂本 裕之(日本ペイントホールディングス)</p> <p>1C2-02 13:45~ MR流体の切断シミュレーションにおける境界条件の検討 ○河井 暖(芝浦工大) 安孫子 聡子(芝浦工大) 辻田 哲平(防衛大)</p> <p>1C2-03 14:00~ 電池フリーワイヤレスセンサーの開発を目的とした永久磁石エラストマーの基礎研究 ○岩本 悠宏(名工大) 井門 康司(名工大) 出口 朋枝(KRI) 藤井 泰久(KRI)</p> <p>1C2-04 14:15~ 磁気粘性流体を用いた低撓動ベーン形ロータリアクチュエータの開発 ○大槻 健史郎(早大) 亀崎 允啓(早大) 張 裴之(早大) 何 卓頤(早大) 坂本 裕之(日本ペイントホールディングス(株)) 菅野 重樹(早大)</p> <p>1C2-05 14:30~ ハプティクスデバイス向けMR流体クラッチの開発と性能評価 菊池 武士(大分大学) ○長田 朋也(大分大学) 山口 晃徳(大分大学) 阿部 功(大分大学)</p> <p>1C2-06 14:45~ 低融点金属の相変化を用いた回転型クラッチの開発 ○三宅 章太(早大) 長濱 峻介(早大) 菅野 重樹(早大)</p> <p>1C2-07 15:00~ MRエラストマーを用いたサクシオンカップユニットの開発 ○張 裴之(早大) 亀崎 允啓(早大) 何 卓頤(早大) 角田 龍一朗(早大) シェンベカル サヒル(早大) 坂本 裕之(日本ペイントホールディングス) 菅野 重樹(早大)</p> <p>1C2-08 15:15~ 大震災による放射能建屋内実装ロボットに搭載するための新しいセンサーの開発 ○島田 邦雄(福大) 池田 遼(東工大) 木倉 宏成(東工大) 高橋 秀治(東工大)</p>	<p>1D2 OS14:ロボットマニピュレーション(2/3)</p> <p>辻徳生(金沢大学)、渡辺哲陽(金沢大学)</p> <p>1D2-01 13:30~ 畳み込みニューラルネットワークによるビジュアルフィードバック制御 ○徳田 冬樹(東北大学) 荒井 翔悟(東北大学) 小菅 一弘(東北大学)</p> <p>1D2-02 13:45~ 深層学習を用いたロボットピッキング作業のための把持点推定 ○姜 平((株)東芝) 石原 義之((株)東芝) 杉山 暢克((株)東芝) 大明 準治((株)東芝) 十倉 征司((株)東芝) 菅原 淳((株)東芝) 衛藤 春菜((株)東芝) 古茂田 和馬((株)東芝) 小川 昭人((株)東芝)</p> <p>1D2-03 14:00~ テンプレートを利用した光沢物体の姿勢推定 佐藤 優也(阪大) ラミレス イクセル(産総研) 酒田 信親(奈良先端大) 万 偉偉(阪大) ○原田 研介(阪大)</p> <p>1D2-04 14:15~ 法線ベクトルの分散を用いた吸着ハンド向け高速モデルレス把持位置認識 ○長谷川 昂宏(オムロン) 丸山 裕(オムロン) 仁科 有貴(オムロン)</p> <p>1D2-05 14:30~ 単指挿入候補ベアリングによる二指ハンド向け高速モデルレス把持位置認識 ○仁科 有貴(オムロン) 長谷川 昂宏(オムロン)</p> <p>1D2-06 14:45~ サブシナジー:タスク遂行に必要な関節を考慮したシナジーの実験的検討 ○東 和樹(大阪大) 小澤 隆太(明治大) 永田 和之(産総研) 万 偉偉(大阪大) 原田 研介(大阪大)</p> <p>1D2-07 15:00~ 光学反射式近接感センサーの焦点距離を利用した対象物によらない把持制御手法の開発 ○福井 貴浩(金沢大) 鈴木 陽介(金沢大) 辻 徳生(金沢大) 渡辺 哲陽(金沢大)</p>

RSJ2019 詳細プログラム

9月4日(水)PM1

E室(506)／11号館5階	F室(507)／11号館5階	G室(603)／11号館6階	H室(604)／11号館6階
<p>1E2 OS29:人間拡張技術(1/2)</p> <p>田中孝之(北海道大学)、栗田雄一(広島大学)</p> <p>1E2-01 13:30～ 人のナビゲーションを実現するファントムセンサーを用いた振動触覚デバイスの制御 ○石田 佳奈子(東北大学) サラザル ホセ(東北大学) 平田 泰久(東北大学)</p> <p>1E2-02 13:45～ 姿勢変動の音場フィードバックによる高齢者の歩行安定化 ○櫻井 彬光(東大) 内山 瑛美子(東大) 柳瀬 諒(東大) 池上 洋介(東大) 山本 江(東大) Milutin Nikolic(東大 University of Novi Sad) 中村 仁彦(東大)</p> <p>1E2-03 14:00～ 人カロボティクスの研究 ○塚本 光平(東工大) 菅原 雄介(東工大) 松浦 大輔(東工大) 武田 行生(東工大) 遠藤 央(日本大) 岡本 淳(女子医大)</p> <p>1E2-04 14:15～ 3D SLIPモデルを用いた拡張走行の一提案 ○橋本 光太郎(北大) 田中 孝之(北大) 任 鴻遠(北大) 村井 昭彦(産総研)</p> <p>1E2-05 14:30～ 空気圧ゴム人工筋を用いた腰部運動アシストにおける支援力の時間遅れが運動主体感に与える影響 ○栗田 雄一(広島大/JSTさきがけ) 常安 孝輔(広島大)</p> <p>1E2-06 14:45～ パワーアシストスーツの特許出願動向 田村 耕作(特許庁) 貞光 大樹(特許庁) ○松井 裕典(特許庁)</p> <p>1E2-07 15:00～ 大きさ・構造・位置の異なる複数のロボット操作システムの提案 ○佐々木 智也(東京大学) 泉原 厚史(東京大学) 荻野 将拓(東京大学) 高村 玲央奈(コベルコ建機(株)) 稲見 昌彦(東京大学)</p>	<p>1F2 IS:International Session(2/4)</p> <p>Yasuhsa Hasegawa(Nagoya University)、Eimei Oyama(AIST)</p> <p>1F2-01 13:30～ Cable Manipulation Planning for Tethered Tool Handling with Robot Arms ○Daniel Sanchez(Osaka University) Weiwei Wan(Osaka University) Kensuke Harada(Osaka University)</p> <p>1F2-02 13:45～ Classification of the Quality of Echocardiography Video Files by using Convolutional Neural Network ○Thiri Soe Hsu(Waseda University) Gen Yamano(Waseda University) Ryosuke Tsumura(Waseda University) Takabumi Watanabe(Waseda University) Hiroyasu Iwata(Waseda University)</p> <p>1F2-03 14:00～ 6-DoF Object Pose Estimation from 2D Heatmaps via Multi-View Geometry ○Rohan Pratap Singh(University of Tsukuba and AIST) Mehdi Benallegue(AIST) Yusuke Yoshiyasu(AIST) Fumio Kanehiro(University of Tsukuba and AIST)</p> <p>1F2-04 14:15～ Nature Inspired Minimal Trees in Polygonal Maps ○Victor Parque(Waseda University) Tomoyuki Miyashita(Waseda University)</p> <p>1F2-05 14:30～ Automated multi-templates generation based vision system for pick-and-place tasks ○Chunyun Zhang(University of Tokyo) Shouhei Shirafuji(University of Tokyo) Toshiyuki Takada(DENSO WAVE) Tsuoyoshi Ueyama(DENSO WAVE) Jun Ota(University of Tokyo)</p> <p>1F2-06 14:45～ Development of a Robotic Body-Weight Supported Platform for Patients' Autonomous Gait Rehabilitation ○Bruno Leme(Department of Intelligent Interaction Technologies - University of Tsukuba) Masakazu Hirokawa(Faculty of Engineering, Information and Systems - University of Tsukuba) Hideki Kadone(Center for Innovative Medicine and Engineering - University of Tsukuba Hospital) Kenji Suzuki(Center for Cybernetics Research - University of Tsukuba)</p> <p>1F2-07 15:00～ Physical Integration Testing Framework for Automated End-to-End Testing of Robot Applications ○Floris Erich(AIST) Noriaki Ando(AIST)</p> <p>1F2-08 15:15～ Development of Cherry Tomato Harvesting Robot Arm and Recognition System ○Azamat Yeshmukhametov(Tokai University) Koichi Koganezawa(Tokai University) Yoshio Yamamoto(Tokai University)</p>	<p>1G2 災害対応ロボット(1/2)</p> <p>橋本健二(明治大学)、永谷圭司(東京大学)</p> <p>1G2-01 13:30～ 極限環境下で作業可能な災害対応ロボットの開発 ○寺江 航汰(早稲田大学大学院) 松原 孝将(早稲田大学大学院) 橋本 健二(明治大学・早大HRI) 久保田 直行(首都大学東京) 並木 明夫(千葉大学) 孫 瀟(早稲田大学大学院) 松澤 貴司(早稲田大学大学院) 今井 朝輝(早稲田大学大学院) 大河原 正篤(早稲田大学大学院) 木村 駿介(早稲田大学大学院) 熊谷 健吾(早稲田大学大学院) 山口 航希(早稲田大学大学院) 内藤 博(早稲田大学大学院) 名村 圭祐(早稲田大学大学院) 佐藤 文弘(早稲田大学大学院) 村上 将嗣(早稲田大学大学院) 吉田 駿也(早稲田大学大学院) 高西 淳夫(早大理工学術院・早大HRI)</p> <p>1G2-02 13:45～ 極限環境下で作業可能な災害対応ロボットの開発 ○佐藤 文弘(早稲田大学大学院) 今井 朝輝(早稲田大学大学院) 橋本 健二(明治大学・早大HRI) 並木 明夫(千葉大学) 毛利 哲也(岐阜大学) 孫 瀟(早稲田大学大学院) 松澤 貴司(早稲田大学大学院) 大河原 正篤(早稲田大学大学院) 木村 駿介(早稲田大学大学院) 熊谷 健吾(早稲田大学大学院) 松原 孝将(早稲田大学大学院) 山口 航希(早稲田大学大学院) 内藤 博(早稲田大学大学院) 名村 圭祐(早稲田大学大学院) 寺江 航汰(早稲田大学大学院) 村上 将嗣(早稲田大学大学院) 吉田 駿也(早稲田大学大学院) 高西 淳夫(早大理工学術院・早大HRI)</p> <p>1G2-03 14:00～ 極限環境下で作業可能な災害対応ロボットの開発 ○村上 将嗣(早稲田大学大学院) 山口 航希(早稲田大学大学院) 橋本 健二(明治大学) 孫 瀟(早稲田大学大学院) 松澤 貴司(早稲田大学大学院) 今井 朝輝(早稲田大学大学院) 大河原 正篤(早稲田大学大学院) 木村 駿介(早稲田大学大学院) 熊谷 健吾(早稲田大学大学院) 松原 孝将(早稲田大学大学院) 内藤 博(早稲田大学大学院) 名村 圭祐(早稲田大学大学院) 佐藤 文弘(早稲田大学大学院) 寺江 航汰(早稲田大学大学院) 村上 将嗣(早稲田大学大学院) 吉田 駿也(早稲田大学大学院) 高西 淳夫(早大理工学術院・早大HRI)</p> <p>1G2-04 14:15～ 極限環境下で作業可能な災害対応ロボットの開発 ○吉田 駿也(早稲田大学大学院) 大河原 正篤(早稲田大学大学院) 橋本 健二(明治大学・早大HRI) 孫 瀟(早稲田大学大学院) 松澤 貴司(早稲田大学大学院) 今井 朝輝(早稲田大学大学院) 木村 駿介(早稲田大学大学院) 熊谷 健吾(早稲田大学大学院) 松原 孝将(早稲田大学大学院) 山口 航希(早稲田大学大学院) 内藤 博(早稲田大学大学院) 名村 圭祐(早稲田大学大学院) 佐藤 文弘(早稲田大学大学院) 寺江 航汰(早稲田大学大学院) 村上 将嗣(早稲田大学大学院) 高西 淳夫(早大理工学術院・早大HRI)</p> <p>1G2-05 14:30～ 剛性可変関節をもつ水中多関節グリッパの開発と実験 ○坂上 憲光(東海大) 竹内 啓太(東海大) 小金澤 鋼一(東海大)</p> <p>1G2-06 14:45～ 屋外自律移動ロボットのための天空の偏光を利用した方位センサの開発 ○河西 高志(千葉大学) 大川 一也(千葉大学)</p> <p>1G2-07 15:00～ 高強度化学繊維によるワイヤ駆動のための基礎的検討 兼清 真人(東工大) ○遠藤 玄(東工大)</p>	<p>1H2 自己位置推定</p> <p>友納正裕(千葉工業大学)、原祥亮(千葉工業大学)</p> <p>1H2-01 13:30～ 分岐限定法及び先取限定法による2次元スキャンマッチングSLAM ○横塚 将志(AIST) 大石 修士(AIST) 阪野 貴彦(AIST)</p> <p>1H2-02 13:45～ 超高精度マーカを用いた屋内精密測位システム ○田中 秀幸(産総研)</p> <p>1H2-03 14:00～ 事前撮影画像を用いたSfMによる移動ロボット地図生成 ○奚 瀚(筑波大学) 伊達 央(筑波大学)</p> <p>1H2-04 14:15～ 屋内環境におけるLiDARを用いた複数の壁からの角度推定 ○和泉 伸星(千葉大) 大川 一也(千葉大)</p> <p>1H2-05 14:30～ 管内走査センサーによる位置同定と管路形状計測 ○高橋 裕信(AVS) 小貴 剛(AVS) 増田 順一(NTEC) 大橋 稔明(NTEC) 小松 道正(NTEC)</p> <p>1H2-06 14:45～ 巡回軌道ドローンによる屋内状況モニタリングシステムに関する研究 ○大坪 秀成(鹿児島大学大学院理工学研究科) 鹿嶋 雅之(鹿児島大学大学院理工学研究科) 福元 伸也(鹿児島大学大学院理工学研究科) 渡邊 睦(鹿児島大学大学院理工学研究科)</p> <p>1H2-07 15:00～ 車両外観検査ロボットののための画像認識を用いた制御システムの開発 ○林 子昂(名工大) 田口 亮(名工大)</p> <p>1H2-08 15:15～ 相互位置推定のための空間的にシームレスな局所的通信システムの開発 ○赤川 徹朗(岩手県立大) 新井 義和(岩手県立大) 今井 信太郎(岩手県立大) 猪股 俊光(岩手県立大)</p>

RSJ2019 詳細プログラム

9月4日(水)PM1

I室(701)/11号館7階	J室(702)/11号館7階	K室(703)/11号館7階	L室(704)/11号館7階
<p>112 移動機構(1/2)</p> <p>中村尚彦(函館工業高等専門学校)、長津裕己(中央大学)</p> <p>112-01 13:30~ 腰運動へのエネルギー補填を介した準受動歩行の検討 ○門山 尚貴(東北大学工学研究科) 大脇 大(東北大学工学研究科) 林部 充宏(東北大学工学研究科)</p> <p>112-02 13:45~ 2つの無限回転を入力できる脚機構を実装した4足歩行ロボット ○高木 健(広島大) 山口 駿(広島大) 牧野 哲也(広島大) 姜 明俊(広島大) 石井 抱(広島大)</p> <p>112-03 14:00~ 運動2重関節で構成した板状機能体2号機の開発 ○平石 健悟(埼玉大学) 程島 竜一(埼玉大学) 琴坂 信哉(埼玉大学)</p> <p>112-04 14:15~ 気圧駆動管内移動ロボットの駆動源の高速応答が可能な水圧駆動流路切替弁の設計・製作 ○中村 蒼子(早稲田大学大学院) 吉本 昂平(早稲田大学大学院) 真藤 幸暉(早稲田大学大学院) 先崎 翔太郎(早稲田大学大学院) 今野 実(東京ガス株式会社パイプライン技術センター) 大貫 彰彦(東京ガス株式会社パイプライン技術センター) 高西 淳夫(早稲田大学理工学術院, 早稲田大学ヒューマノイド研究所) 石井 裕之(早稲田大学理工学術院, 早稲田大学ヒューマノイド研究所)</p> <p>112-05 14:30~ 50A管湾曲部への進入および撤収が可能な管内移動ロボットの設計・製作 ○先崎 翔太郎(早大院) 中村 蒼子(早大院) 真藤 幸暉(早大院) 吉本 昂平(早大院) 今野 実(東京ガス株式会社) 大貫 彰彦(東京ガス株式会社) 高西 淳夫(早大HRI, 早稲田大学理工学術院) 石井 裕之(早大HRI, 早稲田大学理工学術院)</p> <p>112-06 14:45~ バイメタル自動振動を用いたコンパス型熱歩行機構 ○茶田 智来(東京大学工学部精密工学科) 小田桐 央祐(東京大学大学院工学系研究科精密工学専攻) 吉元 俊輔(東京大学大学院工学系研究科精密工学専攻) 山本 晃生(東京大学大学院工学系研究科精密工学専攻)</p> <p>112-07 15:00~ グリッパ型サスペンションの提案及び段差乗り越え能力の検証 ○小池 貴士(中央大学) 國井 康晴(中央大学) 前田 孝雄(中央大学)</p>	<p>1J2 OS5:人間の運動機能の維持・回復のための医療福祉システム(2/2)</p> <p>松井保子(徳島大学)、嵯峨直彦(関西学院大学)</p> <p>1J2-01 13:30~ ラバーレス人工筋肉を用いた在宅向け足関節リハビリ機械の開発 ○齋藤 直樹(秋田県大) 樋浦 理人(秋田県大) 佐藤 俊之(秋田県大)</p> <p>1J2-02 13:45~ 空圧人工筋を用いたボランタリーオープン型動力義手の検討 ○谷口 浩成(大阪工大) 京 小太郎(大阪工大)</p> <p>1J2-03 14:00~ 揺動刺激と視覚刺激による歩行訓練システム ○安藤 開人(富山県立大学) 大島 徹(富山県立大学) 玉本 拓巳(富山県立大学) 小柳 健一(富山県立大学) 塚越 拓哉(富山県立大学) 野田 堅太郎(富山県立大学) 藤川 智彦(大阪電気通信大学)</p> <p>1J2-04 14:15~ 空圧アクチュエータを用いた力制御と力覚提示 ○高田 大輔(富山県立大) 小柳 健一(富山県立大) 村林 知明(無所属) 玉本 拓巳(富山県立大) 塚越 拓哉(富山県立大) 野田 堅太郎(富山県立大) 大島 徹(富山県立大)</p> <p>1J2-05 14:30~ オフィスでの座位における体幹筋訓練につながる強制運動時の認知試験評価 ○北村 孝寛(九州大学) 中島 康孝(九州大学) 生野 岳志((株)明和製作所) 山本 元司(九州大学)</p> <p>1J2-06 14:45~ 質問紙調査票の統計的正規化による転倒リスク識別器の構築 ○内山 瑛美子(東大) 高野 渉(阪大) 中村 仁彦(東大) 孫 輔卿(東大) 今枝 秀二郎(東大) 田中 友規(東大) 飯島 勝矢(東大) 松原 全宏(東大病院)</p>	<p>1K2 OS4:微細作業(2/2)</p> <p>新井健生(電気通信大学/BIT)、丸山央峰(名古屋大学)</p> <p>1K2-01 13:30~ 【基調講演】バイオハイブリッドロボティクス ○竹内 昌治(東大情報理工/東大生産研/神奈川産技総研)</p> <p>1K2-02 14:00~ 組織内部生化学パラメータ計測のための近赤外光を用いた光環境センサ ○山田 雄風(名大) 丸山 央峰(名大) 益田 泰輔(名大) 東海 詠思(名大) 王 兆宇(名大) 瓮 睿璇(名大) 新井 史人(名大)</p> <p>1K2-03 14:15~ 波長選択的レーザー操作・加熱による光環境センサの高速細胞導入 ○柳川 亮太(名古屋大学) 丸山 央峰(名古屋大学) 新井 史人(名古屋大学)</p> <p>1K2-04 14:30~ 細胞凝集体計測のための水晶振動子カセンサプローブの高感度化 ○長舟 政直(名古屋大学) 佐久間 臣郎(名古屋大学) 新井 史人(名古屋大学)</p> <p>1K2-05 14:45~ 局所化学環境制御を目的としたデュアルピペトシステムの機能性向上 ○越出 和磨(阪大) 小嶋 勝(阪大) 前 泰志(阪大) 長井 隆行(阪大) 堀井 隆斗(阪大) 新井 健生(電通大・北京理工大)</p> <p>1K2-06 15:00~ 機能性高分子を応用した高機能エンドエフェクタの検討 ○小嶋 勝(阪大) 境 慎司(阪大) 中畑 雅樹(阪大) 西城 英秋(阪大) 前 泰志(阪大) 新井 健生(電通大・北京理工大)</p> <p>1K2-07 15:15~ 細胞利用型カセンサの開発を目的とした細胞へのFRET機能遺伝子導入 ○上杉 薫(阪大) ウイビサナ ジョハネス ニコラス(阪大) 北口 哲也(東工大) 田畑 修(京大) 森島 圭祐(阪大)</p>	<p>1L2 ロボットビジョン(2/2)</p> <p>並木明夫(千葉大学)、梅田和昇(中央大学)</p> <p>1L2-01 13:30~ 運動知識を活用した単カメラ映像から全身運動の3次元再構成法 ○高野 渉(阪大)</p> <p>1L2-02 13:45~ カメラの位置・姿勢を考慮した配管内画像列からの配管3次元地図作成 ○大山 暁(中央大学) 飯田 浩貴(中央大学) 眞野 雄貴(中央大学) 保井 拓巳(中央大学) 池 勇動(中央大学) 中村 太郎(中央大学) 梅田 和昇(中央大学)</p> <p>1L2-03 14:00~ 高速光軸・焦点制御系と広角カメラ連携による三次元運動物体の継続的高解像度合焦撮影手法 ○末石 智大(東大) 小川 拓也(NEC) 谷内田 尚司(NEC) 石川 正俊(東大)</p> <p>1L2-04 14:15~ ハンディカメラでの飛行体の3次元座標計測 ○加藤 大一郎(NHK・ES) 三ツ峰 秀樹(NHK技研)</p> <p>1L2-05 14:30~ オプティカルフローに基づく移動ロボットの人物検出と動作認識 ○星野 智史(宇都宮大) 新村 恭平(宇都宮大)</p> <p>1L2-06 14:45~ 自動縫製のためのビジュアルフィードバックによる縫製線の軌道追従 ○田島 俊吾(筑波大) 伊達 央(筑波大)</p> <p>1L2-07 15:00~ Vision-based joint control using visual encoder ○金 賢梧(東京大学) 石川 正俊(東京大学)</p>

9月4日(水)PM1

M室(708)／11号館7階	N室(710)／11号館7階
<p>1M2 OS21:産業分野におけるUAVの活用と安全管理</p> <p>三輪昌史(徳島大学)、鈴木智(千葉大学)</p> <p>1M2-01 13:30～ 【基調講演】無人航空機の運航管理システム(UTM)の技術動向と将来課題 ○久保 大輔(JAXA) 大瀬戸 篤司(JAXA) 河野 敬(JAXA) 原田 賢哉(JAXA)</p> <p>1M2-02 14:00～ 【基調講演】小型UAVによる橋梁点検方法-発想の転換、今ある技術で安価に行い誰にも使える。- ○依田 健一(Dアカデミー株式会社)</p> <p>1M2-03 14:30～ 小型UAVのプロペラによる危害の基礎的評価 ○野明 智也(長岡技大) 北村 龍司(長岡技大) Uuganbayar Saikhanbayar(長岡技大) 五十嵐 広希(玉川大) 芳司 俊郎(長岡技大) 木村 哲也(長岡技大)</p> <p>1M2-04 14:45～ ドローン教習補助システム D-TAS 遠藤 央(日大) ○藤巻 知花(日大) 渡辺 力夢(日大) 鈴木 悠太(アルサ) 山田 伊織(アルサ) 鹿又 将征(アルサ)</p> <p>1M2-05 15:00～ 無人航空機を活用した橋梁点検分野に関する性能評価講座の紹介 ○中村 啓太(会津大)</p> <p>1M2-06 15:15～ 大型キャラクタドローンの制作とイベントデモ飛行 ○菱田 聡(菱田技研工業(株))</p>	<p>1N2 OS17:ヒューマン・サポート・ロボティクス(2/2)</p> <p>安藤健(パナソニック)、中島康貴(九州大学)</p> <p>1N2-01 13:30～ 電気刺激装置を用いたロボットによる肘関節角度教示システムの開発 ○藤田 嘉春(千葉工業大学) 南方 英明(千葉工業大学)</p> <p>1N2-02 13:45～ 深層学習を用いた上腕形状変化に基づく肘と前腕の関節角度推定 ○趙 崇貴(奈良先端大) 倉角 哲也(奈良先端大) 吉川 雅博(大工大) 丁 明(奈良先端大) 高松 淳(奈良先端大) 小笠原 司(奈良先端大)</p> <p>1N2-03 14:00～ 片麻痺患者の下肢随意性促進と内部モデル保持の両立を目指した視覚的不可知誤差提示手法の構築 ○田郷岡 凌(早稲田大学) 岩木 将一郎(早稲田大学) 安田 和弘(早稲田大学) 岩田 浩康(早稲田大学)</p> <p>1N2-04 14:15～ 地域高齢者における歩行の滑らかさと関連因子の検討 ○榎 勇人(徳島文理大学) 王 碩玉(高知工科大学) 石田 健司(高知大学医学部附属病院)</p> <p>1N2-05 14:30～ 後付け可能なおむつ使い捨て排泄物検知デバイスの開発 ○梅澤 明弘(早大) 篠田 直樹(早大) 和崎 海里(早大) 岩田 浩康(早大)</p> <p>1N2-06 14:45～ コミュニケーションロボットの効果と対象高齢者の認知症レベルとの関係 ○尾林 和子(日本福祉大学・東京聖新会・UAエージング研究センター) 近藤 洋正(東京聖新会) 岡本 佳美(東京聖新会) 近藤 崇之(東京聖新会) 石井 陽子(UAエージング研究センター) 小舘 尚文(UAエージング研究センター・アルランド国立大学ダブリン校) 増山 茂(UAエージング研究センター・東京医科大学)</p> <p>1N2-07 15:00～ 人工透析患者のシャント音自動計測装置に必要な要素技術調査 ○苗村 潔(東京工科大)</p>

RSJ2019 詳細プログラム

9月4日(水)PM2

A室(501)/11号館5階	B室(502)/11号館5階	C室(503)/11号館5階	D室(505)/11号館5階
<p>1A3 OS7:深層学習(3/3)</p> <p>松原崇充(奈良先端科学技術大学院大学)、尾形哲也(早稲田大学/産業技術総合研究所)</p> <p>1A3-01 15:45~ ダイナミクスベース強化学習 ○坂本 湧基(名工大) 村岡 佑哉(名工大) 品川 拓己(名工大) 鈴木 涼平(名工大) 佐野 明人(名工大)</p> <p>1A3-02 16:00~ ダイナミクスベース強化学習 ○村岡 佑哉(名工大) 坂本 湧基(名工大) 品川 拓己(名工大) 鈴木 涼平(名工大) 佐野 明人(名工大)</p> <p>1A3-03 16:15~ 失敗度を導入した深層強化学習手法 成田 穂(東京大学) ○木村 大毅(IBM Research AI)</p> <p>1A3-04 16:30~ Sim2Realに向けた受動歩行の仮想環境の構築 ○品川 拓己(名工大) 鈴木 涼平(名工大) 池俣 吉人(帝京大) 佐野 明人(名工大)</p> <p>1A3-05 16:45~ Sim-to-Real Learning of Sound Source Localization ル・モワン ギーヨーム(MINES ParisTech) ○アグラバンテドン ジョベン(IBM Research) 井上 忠宣(IBM Research) ヴァンクンビサーン チャヤーコーン(IBM Research) ムナワー アシム(IBM Research) 立花 隆輝(IBM Research) ピナヤウエキン ボンタリン(IBM Research)</p> <p>1A3-06 17:00~ CNNRNNPBを用いたOne-Shotによる模倣動作生成 ○伊藤 洋(日立製作所/早大) 山本 健次郎(日立製作所) 森 裕紀(早大) 尾形 哲也(早大/産総研)</p> <p>1A3-07 17:15~ 模倣学習を用いた動作生成におけるモデル化誤差の検証 ○藤本 和樹(埼玉大) 境野 翔(筑波大/JST さきがけ) 辻 俊明(埼玉大)</p> <p>1A3-08 17:30~ 画像情報を含んだ模倣学習におけるSequence-to-Sequence Autoencoderの利用 ○沓澤 京(埼玉大) 境野 翔(筑波大, JSTさきがけ) 辻 俊明(埼玉大)</p> <p>1A3-09 17:45~ 多層統計モデルを用いた運動の言語化 ○高野 渉(阪大)</p>	<p>1B3 ロボットソフトウェア</p> <p>安藤慶昭(産業技術総合研究所)、山下智輝(前川製作所)</p> <p>1B3-01 15:45~ ロボット用ミドルウェアにおけるCSPモデルのチャンネルを模擬したデータポートの導入と検証 ○宮本 信彦(首都大/産総研) 磯部 祥尚(産総研) 安藤 慶昭(産総研)</p> <p>1B3-02 16:00~ ロボティクスミドルウェア ROS, Ignition Robotics, Isaac SDK の評価 ○原 祥堯(千葉工大 fuRo) 入江 清(千葉工大 fuRo) 吉田 智章(千葉工大 fuRo) 友納 正裕(千葉工大 fuRo)</p> <p>1B3-03 16:15~ Customizable Vibrotactile Feedback using Network of Independent Vibration Devices in ROS ○Jose Salazar (Tohoku University) Yasuhisa Hirata (Tohoku University)</p> <p>1B3-04 16:30~ ロボットとクラウド上のアプリケーションを連携させるソフトウェアプラットフォームの開発 ○建部 貴隆((株)セック) 中本 啓之((株)セック) 永瀬 桂((株)セック) 高橋 公一((株)セック) Isaac Poulton((株)セック)</p> <p>1B3-05 16:45~ サービスロボットアプリケーションに対するマイクロサービスアーキテクチャの適用 ○永瀬 桂((株)セック) ポールトン アイザック((株)セック) 中本 啓之((株)セック) 高橋 公一((株)セック) 建部 貴隆((株)セック)</p> <p>1B3-06 17:00~ STLデータベースのロボットCAMシステム ○永田 寅臣(山口東京理科大学) 鈴木 真太郎(山口東京理科大学) 渡辺 桂吾(岡山大学)</p>	<p>1C3 OS3:人工筋アクチュエータ・センサシステム</p> <p>菊地邦友(和歌山大学)、舛屋賢(東京工業大学)</p> <p>1C3-01 15:45~ 流水を用いた加熱・冷却による釣糸人工筋の力制御 福安 元平(東京電機大) ○岩井 航(東京電機大) 釜道 紀浩(東京電機大)</p> <p>1C3-02 16:00~ ねじり型釣糸人工筋(TPF)が初期ねじり回数によって収縮もしくは伸長する現象について ○岩井 宏樹(名古屋大) 高木 賢太郎(名古屋大) 大岩 千隼(名古屋大) 入澤 寿平(名古屋大) 塩谷 正俊(東工大) 舛屋 賢(東工大) 田原 健二(九州大) 渡邊 晴彦((株)デンソー) 櫻井 大地((株)デンソー) 安積 欣志(産総研)</p> <p>1C3-03 16:15~ 舌機構のための柔軟空気圧湾曲アクチュエータ 木崎 裕太(元東京電機大) ○遠藤 信綱(東京電機大) 釜道 紀浩(東京電機大)</p> <p>1C3-04 16:30~ 誘電エラストマアクチュエータの透明・三次元造形の検討 ○小池 夏実(中央大) 早川 健(中央大)</p> <p>1C3-05 16:45~ ブリッジ回路による駆動電圧のみを用いたIPMCのセルフセンシング手法の開発 ○佐野 滋則(豊橋技科大) 吉田 慧(豊橋技科大) 佐藤 海二(豊橋技科大)</p>	<p>1D3 OS14:ロボットマニピュレーション(3/3)</p> <p>小澤隆太(明治大学)、辻徳生(金沢大学)</p> <p>1D3-01 15:45~ 近接覚領域を仮想弾性体としたトルク制御手法の検討 ○有田 輝(立命館大学) 鈴木 陽介(金沢大学)</p> <p>1D3-02 16:00~ ばら積みキッキング作業を目的としたアクティブビジュアルサーボによる把持誤差にロバストな持ち替え ○吉永 尚矢(東北大学) 荒井 翔悟(東北大学) 小菅 一弘(東北大学)</p> <p>1D3-03 16:15~ オクルージョンとフレームアウトを回避する移動台車ロボットの双腕制御 ○鈴木 大志(名古屋大学) 関山 浩介(名城大学)</p> <p>1D3-04 16:30~ 遠隔操作ハンドロボットにおける最近傍点を用いた環境回避 ○杉村 駿太(岐阜大) 毛利 哲也(岐阜大) 尾関 智恵(岐阜大) 川崎 晴久(岐阜大)</p> <p>1D3-05 16:45~ ステアリング操舵時における手先コンプライアンス特性 ○大澤 崇広(同志社大学) 積際 徹(同志社大学) 横川 隆一(同志社大学) 成末 充宏(マツダ株式会社) 武田 雄策(マツダ株式会社) 原 利宏(マツダ株式会社)</p> <p>1D3-06 17:00~ つまみ回転操作時における示指・拇指のコンプライアンス特性 ○織田 悠平(同志社大学) 積際 徹(同志社大学) 横川 隆一(同志社大学) 成末 充宏(マツダ株式会社) 武田 雄策(マツダ株式会社) 原 利宏(マツダ株式会社)</p>

RSJ2019 詳細プログラム

9月4日(水)PM2

E室(506)／11号館5階	F室(507)／11号館5階	G室(603)／11号館6階	H室(604)／11号館6階
<p>1E3 OS29:人間拡張技術(2/2)</p> <p>栗田雄一(広島大学)、田中孝之(北海道大学)</p> <p>1E3-01 15:45～ 【基調講演】超人を創る、スポーツを創る ○稲見 昌彦(東京大学 先端科学技術研究センター)</p> <p>1E3-02 16:15～ 直感的な随意操作が可能なDetachable Bodyに関する研究 岩崎 悠希子(早稲田大学) ○安藤 孝三(早稲田大学) 飯塚 修平(早稲田大学) 岩田 浩康(早稲田大学)</p> <p>1E3-03 16:30～ 直感的な随意操作が可能なDetachable Bodyに関する研究 ○飯塚 修平(早大) 岩崎 悠希子(早大) 岩田 浩康(早大)</p> <p>1E3-04 16:45～ 直感的な随意操作が可能な【第三の腕】に関する研究 ○天野 浩平(早稲田大学) 岩崎 悠希子(早稲田大学) 岩田 浩康(早稲田大学)</p> <p>17:00～ パネルディスカッション</p>	<p>1F3 IS:International Session(3/4)</p> <p>Fumihide Tanaka(University of Tsukuba)、Yasushi Nakauchi(University of Tsukuba)</p> <p>1F3-01 15:45～ Accurate human body motion capture using a single eye IR camera ○Alireza Bilesan(Hokkaido University) Shunsuke Komizunai(Hokkaido University) Tepei Tsujita(NDA) Atsushi Konno(Hokkaido University)</p> <p>1F3-02 16:00～ 2D CNN Driver's Gaze Direction Classification in Non-aligned Head and Eyes Direction Situations ○Catherine Lollett(Waseda University) Hiroaki Hayashi(Waseda University) Mitsuhiro Kamezaki(Waseda University) Shigeki Sugano(Waseda University)</p> <p>1F3-03 16:15～ How to determine objective evaluation criteria of HRI performance that approximates subjective evaluation by human? ○Yoshiaki Mizuchi(NII) Tetsunari Inamura(NII/SOKENDAI)</p> <p>1F3-04 16:30～ Design of a Scan-and-sum Beamformer for Surface Sound Source Separation ○Zhi Zhong(Tokyo Institute of Technology) Katsutoshi Itoyama(Tokyo Institute of Technology) Kenji Nishida(Tokyo Institute of Technology) Kazuhiro Nakadai(Tokyo Institute of Technology, HRI-JP)</p> <p>1F3-05 16:45～ Static analysis of a wrist rehabilitation robot with consideration to the compliance and joint misalignment between the robot and human hand ○Ying-Chi Liu(Department of Mechanical Engineering, School of Engineering, Tokyo Institute of Technology) Yukio Takeda(Department of Mechanical Engineering, School of Engineering, Tokyo Institute of Technology)</p> <p>1F3-06 17:00～ Hybrid EMG and EEG based motion prediction method for a 2 DoF prosthetic limb for transfemoral amputees ○Marcelo Szyllit(Kyushu Univ.) Kazuo Kiguchi(Kyushu Univ.)</p> <p>1F3-07 17:15～ Motion Guidance Using Multidirectional Vibrotactile Feedback on Lower Limbs ○Zhenyu Liao(Tohoku University) Jose Salazar(Tohoku University) Yasuhisa Hirata(Tohoku University)</p> <p>1F3-08 17:30～ The Effects of a Socially Assistive Robot Interacting with Individuals in Gait Exercise ○Bruno Leme(Department of Intelligent Interaction Technologies - University of Tsukuba) Masakazu Hirokawa(Faculty of Engineering, Information and Systems - University of Tsukuba) Hideki Kadone(Center for Innovative Medicine and Engineering - University of Tsukuba Hospital) Kenji Suzuki(Center for Cybernetics Research - University of Tsukuba)</p>	<p>1G3 災害対応ロボット(2/2)</p> <p>安部祐一(東北大学)、横小路泰義(神戸大学)</p> <p>1G3-01 15:45～ 作業傾向に基づく支援提供のための適応的作業状態分類 亀崎 允啓(早大) ○板野 峻也(早大) 峰田 健司(早大) 森島 洋忠(早大) 岩田 浩康(早大) 菅野 重樹(早大)</p> <p>1G3-02 16:00～ 高精度衛星測位技術によるドリル推進機構の移動能力の評価 ○中島 可南子(山形大学) 有我 祐一(山形大学)</p> <p>1G3-03 16:15～ 重心を利用した道具作用力の調整による全身動作生成に基づくシャベルを用いた土掘り動作の獲得 ○室岡 貴之(東大) 重松 陸(東大) 小島 邦生(東大) 菅井 文仁(東大) 垣内 洋平(東大) 岡田 慧(東大) 稲葉 雅幸(東大)</p> <p>1G3-04 16:30～ 極限環境下で作業可能な災害対応ロボットの開発 ○松澤 貴司(早大院) 松原 孝将(早大院) 橋本 健二(明治大・早大HRI) 孫 瀧(早大院) 今井 朝輝(早大院) 大河原 正篤(早大院) 木村 駿介(早大院) 熊谷 健吾(早大院) 山口 航希(早大院) 内藤 博(早大院) 名村 圭祐(早大院) 佐藤 文弘(早大院) 寺江 航汰(早大院) 村上 将嗣(早大院) 吉田 駿也(早大院) 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>1G3-05 16:45～ 極限環境下で作業可能な災害対応ロボットの開発 ○松澤 貴司(早大院) 橋本 健二(明治大・早大HRI) 孫 瀧(早大院) 今井 朝輝(早大院) 大河原 正篤(早大院) 木村 駿介(早大院) 熊谷 健吾(早大院) 松原 孝将(早大院) 山口 航希(早大院) 内藤 博(早大院) 名村 圭祐(早大院) 佐藤 文弘(早大院) 寺江 航汰(早大院) 村上 将嗣(早大院) 吉田 駿也(早大院) 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>1H3 群知能</p> <p>菅原研(東北学院大学)、遠藤央(日本大学)</p> <p>1H3-01 15:45～ ブラジルナッツ効果を応用した群ロボットによる物体搬送 ○菅原 研(東北学院大) 木村 葉月(東北学院大)</p> <p>1H3-02 16:00～ ロボットと材料の協調による動的安定構造物の構築 ○菅原 研(東北学院大)</p> <p>1H3-03 16:15～ 複数の牽引ユニットと非駆動型ロボットを用いた広域探索システム ○星 愛深(東北大学) サラザル ホセ(東北大学) 平田 泰久(東北大学)</p> <p>1H3-04 16:30～ 魚眼カメラによる複数台移動ロボットの隊列制御 ○大原 伸介(山梨大) 熊沢 晃太(山梨大) 松井 涼(山梨大) 藤森 篤(山梨大)</p> <p>1H3-05 16:45～ サブグループを有する複数自律型ロボットの群逃避行動における制御アルゴリズムの提案 ○野上 匠(千葉工業大学未来ロボティクス学科) 松岡 俊佑(千葉工業大学未来ロボティクス専攻) 王 志東(千葉工業大学未来ロボティクス学科)</p> <p>1H3-06 17:00～ 音の到達時間差を活用した群ロボットの整列行動の実機検証 ○木田 友葉(大阪大学) 末岡 裕一郎(大阪大学) 大須賀 公一(大阪大学)</p> <p>1H3-07 17:15～ Pigeon-Inspired Optimizationのハードウェア指向化 ○林 達治(九工大大学院) 本田 健太郎(九工大大学院) 田中 勇氣(日立製作所) 堀口 辰也(日立製作所) 中村 敏明(日立製作所) 田向 権(九工大大学院)</p> <p>1H3-08 17:30～ 非線形なシーブドッグシステムにおける安定性解析 ○石谷 植彦(大阪大学) 角田 祐輔(大阪大学) 末岡 裕一郎(大阪大学) 大須賀 公一(大阪大学)</p>

RSJ2019 詳細プログラム

9月4日(水)PM2

I室(701)/11号館7階	J室(702)/11号館7階	K室(703)/11号館7階	L室(704)/11号館7階
<p>113 移動機構(2/2)</p> <p>伊藤聡(岐阜大学)、木村仁(東京工業大学)</p> <p>113-01 15:45~ 2つの移動形態に変形可能な移動ロボットの開発 ○山本 晃弘(日立製作所) 中村 亮介(日立製作所) 網野 梓(日立製作所)</p> <p>113-02 16:00~ 清掃用移動ロボットの路面状況の変化を考慮した滑り抑制制御システムの開発 ○田中 浩輔(三重大学) 森本 竜弘(三重大学) 松井 博和(三重大学) 矢野 賢一(三重大学) 染谷 秀和((株)品川ファーマス) 有馬 利彦((株)品川ファーマス) 福井 茂((株)品川ファーマス)</p> <p>113-03 16:15~ 車体駆動力に不感帯を有する動力学モデルに対するクローラ型移動ロボットの自動走行制御系の一設計法 ○平 雄一郎(崇城大) 尾崎 遼大(崇城大) 加藤 大誠(崇城大)</p> <p>113-04 16:30~ 6脚クローラ型不整地移動ロボットによる静力学解析に基づく段差超壕制御 ○佐々木 大雅(東北工大) 藤田 豊己(東北工大)</p> <p>113-05 16:45~ オフバック構造を有する3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制御 ○米澤 直晃(青山学院大) 山口 博明(青山学院大) 祖父江 昭伸(青山学院大) 江島 宏紀(青山学院大)</p> <p>113-06 17:00~ 複数のアブソリュートエンコーダを用いたアクティブキャスタの角度計測と制御 ○佐藤 拓斗(東京農工大学) 和田 正義(東京農工大学)</p> <p>113-07 17:15~ 複数のステアリングを有するヘビ型ロボットの制御 ○三室 華子(青山学院大) 山口 博明(青山学院大) 米澤 直晃(青山学院大) 坂村 達也(青山学院大)</p> <p>113-08 17:30~ 長尺大型重量構造物を搬送するための2台のモジュールトレーラを用いた連結車両システムにおける複数の操作点の経路追従制御 ○山田 雅貴(青山学院大) 山口 博明(青山学院大) 米澤 直晃(青山学院大)</p>	<p>1J3 OS1:スポーツロボット</p> <p>田中一敏(オムロンサイニックエックス)、西川 鋭(東京大学)</p> <p>1J3-01 15:45~ ダイナミックな脚式ロボットのための吸着機構活用法の検討 ○西川 鋭(東大) 國吉 康夫(東大)</p> <p>1J3-02 16:00~ ロボカップ用オープンプラットフォームヒューマノイドロボットの開発 ○中島 崇晴(千葉工大) 島田 悟志(千葉工大) 林原 靖男(千葉工大)</p> <p>1J3-03 16:15~ 体操あん馬旋回運動の接触条件の定式化に基づく最適制御 ○山田 文香(東京大) Matthew Millard(ハイデルベルグ大) 池上 洋介(東京大) Katja Mombaur(ハイデルベルグ大) 中村 仁彦(東京大)</p> <p>1J3-04 16:30~ ペダリング動作時における筋収縮提示システムの開発 ○村田 社(同志社大学) 積際 徹(同志社大学) 横川 隆一(同志社大学)</p> <p>1J3-05 16:45~ ガウス過程回帰を用いた卓球ロボットと対戦する人間の打撃結果予測 ○田中 一敏(東大) 金沢 星慶(東大) 中山 雅宗(オムロン) 佐々木 勇輝(オムロン) 八瀬 哲志(オムロン) 國吉 康夫(東大)</p> <p>1J3-06 17:00~ エアホッケーロボットにおける動作パターンの生成 ○福田 翔太郎(千葉大学) 金子 昌也(千葉大学) 並木 明夫(千葉大学)</p> <p>1J3-07 17:15~ 人間とロボットが共生する未来社会のあり方を考える学研ヒルズ学際駅伝大会 ○藤永 拓矢(九工大) Sungmin Nam(九工大) 筑紫 彰太(東大) 石井 和男(九工大) 浦 環(九工大)</p>	<p>1K3 フレキシブルロボット</p> <p>石井裕之(早稲田大学)、前田真吾(芝浦工業大学)</p> <p>1K3-01 15:45~ 自己修復張力伝達モジュールを備える腿駆動脚ロボットの開発 ○中島 慎介(東京大) 河原塚 健人(東京大) 浅野 悠紀(東京大) 垣内 洋平(東京大) 岡田 慧(東京大) 稲葉 雅幸(東京大)</p> <p>1K3-02 16:00~ 深海柔軟ハンド実現のための高水圧実験環境の構築と柔軟物特性解析 ○能瀬 夏樹(立命館大学) 今西 至(立命館大学) ○塚本 陽光(東海大学) 川村 貞夫(立命館大学)</p> <p>1K3-03 16:15~ 粘弾性値の分布設定によるソフトメカニズム ○塚本 陽光(立命館大学) 和田 晃(立命館大学) 王 忠奎(立命館大学) 川村 貞夫(立命館大学)</p> <p>1K3-04 16:30~ 自らの形状を作りつつ伸展する超軽量長尺空気圧マニピュレータの開発 ○佐竹 祐紀(早稲田大学) 石井 裕之(早稲田大学)</p> <p>1K3-05 16:45~ 空気圧ロボット用バンケル型ロータリコンプレッサ ○清水 俊彦(神戸市立高専) 池本 周平(九工大) 更谷 雄三(株式会社日東工作所)</p> <p>1K3-06 17:00~ 筋骨格ヒューマノイドにおける環境物体に応じた適応的剛性レンジ選択とその可変剛性制御戦略の獲得 ○西浦 学(東京大学) 河原塚 健人(東京大学) 鬼塚 盛宇(東京大学) 浅野 悠紀(東京大学) 岡田 慧(東京大学) 稲葉 雅幸(東京大学)</p>	<p>1L3 OS2:宇宙ロボティクス(1/3)</p> <p>石上玄也(慶應大)、猪爪宏彰(東京大学)</p> <p>1L3-01 15:45~ チームオリエンタリング問題を適用した異種ロボット群による探査手法の検討 ○坂本 琢馬(東大) ポナルディステファン(ISAS/JAXA) 久保田 孝(ISAS/JAXA)</p> <p>1L3-02 16:00~ パッキーゲルアクチュエータを用いた生物模倣型ロボットの移動機構の検討 杉本 諒(東京大学) ○久保田 孝(東京大学)</p> <p>1L3-03 16:15~ 壁面跳躍により障害を乗り越え縦孔壁面の探査を行う小型ロボットの製作 ○鈴木 滋英(早稲田大学大学院) 木田 和紀(早稲田大学大学院) Nuwin Nu(早稲田大学大学院) 春山 諒一(JAXA) 菅原 雄介(東京工業大学) 高西 淳夫(早稲田大学理工学術院・ヒューマノイド研究所) 石井 裕之(早稲田大学理工学術院・ヒューマノイド研究所)</p> <p>1L3-04 16:45~ 不整地移動ロボットの車輪接地面形状に着目した走行性能解析 ○小嶋 洋至(慶應大) 石上 玄也(慶應大)</p> <p>1L3-05 17:00~ 不整地走行車輪の線形接触力学モデルに基づいた土壌状態推定手法の構築 ○叶 揚(慶應大院) 石上 玄也(慶應大)</p> <p>1L3-06 17:15~ 駆動輪と受動輪を有する油圧式脚車輪ローバーの最適接触力制御による4輪及び8輪スロープ走行 ○榊原 康平(立命館大学) 井田 裕介(立命館大学) 石川 淳一(株式会社クボタ) 平岡 実(株式会社クボタ) 玄 相昊(立命館大学)</p> <p>1L3-07 17:30~ スリップと消費エネルギーに基づく探査ロボットの斜面における経路計画の検討 ○猪爪 宏彰(東京大学) 久保田 孝(JAXA)</p>

9月4日(水)PM2

M室(708)／11号館7階	N室(710)／11号館7階
<p>1M3 OS22:飛行ロボット</p> <p>安孫子聡子(芝浦工業大学)、三輪昌史(徳島大学)</p> <p>1M3-01 15:45～ 窓拭き用飛行ロボットに搭載する回転機構の開発 ○小林 聖哉(立命館大学) 平井 慎一(立命館大学)</p> <p>1M3-02 16:00～ 任意姿勢変化が可能な2軸の推力方向可変機構を有するUAVの飛行シミュレーション ○戸田 泰三(芝浦工大) 安孫子 聡子(芝浦工大)</p> <p>1M3-03 16:15～ 人間の生活空間におけるクアッドロータ型UAVの共存型自律飛行制御法 ○窪田 康平(青山学院大) 山口 博明(青山学院大) 米澤 直晃(青山学院大)</p> <p>1M3-04 16:30～ 伸縮脚をもつ空陸両用マルチリンクロータ飛行ロボットの自律移動操作行動に関する研究 ○伊藤 慶太(東京大学) 趙 漢居(東大) 安齋 智紀(東大) 稲葉 雅幸(東大) 岡田 慧(東大)</p> <p>1M3-05 16:45～ マルチコプターにおける重心位置変動を考慮したモデル規範型適応制御を用いた姿勢制御に関する研究 ○真木 俊弥(東京大学) 趙 漢居(東京大学) 岡田 慧(東京大学) 稲葉 雅幸(東京大学)</p> <p>1M3-06 17:00～ 点検作業のためのマルチコプタシミュレータの開発 ○澤田 雄人(名城大学) 戸澤 怜史(名城大学) 大原 賢一(名城大学) 市川 明彦(名城大学) 福田 敏男(名城大学)</p> <p>1M3-07 17:15～ 非流線形X4プリンプの開発 ○渡辺 桂吾(岡山大) 丹羽 健次朗(岡山大) 永井 伊作(岡山大)</p> <p>1M3-08 17:30～ 適応制御による受動回転球殻マルチコプターの転がり飛行 ○加美 聡哲(東北大学) 岡田 佳都(理研AIPセンター, 東北大学) 大野 和則(東北大学, 理研AIPセンター) 田所 諭(東北大学)</p> <p>1M3-09 17:45～ 鳥の生体模倣によるモーフィング翼の設計と開発 和田 大地(JAXA) ○大瀬戸 篤司(JAXA)</p>	<p>1N3 OS10:優しい介護「ユマニチュード」とロボティクス</p> <p>中澤篤志(京都大学)、倉爪亮(九州大学)</p> <p>1N3-01 15:45～ マルチモーダル・ケア技術の技術評価と臨床効果 ○本田 美和子(東京医療センター)</p> <p>1N3-02 16:00～ 「優しい介護」インタラクションの計算的・脳科学的解明 ○中澤 篤志(京大)</p> <p>1N3-03 16:15～ 「触る」の定量化とユマニチュード教育システム ○倉爪 亮(九大)</p> <p>1N3-04 16:30～ 認知症ケア高度化のための構造化映像を用いた協調的コーチング環境 ○小俣 敦士(静岡大学) 石川 翔吾(静岡大学) 宗形 初枝(郡山市医療介護病院) 本田 美和子(東京医療センター) 坂根 裕(株式会社エクサウィザーズ) 桐山 伸也(静岡大学)</p> <p>1N3-05 16:45～ ロボットによる見る・触れる動作の模倣とそれを通じた評価 ○高松 淳(奈良先端大) 豊島 健太(奈良先端大) 佐野 哲也(奈良先端大) 湯口 彰重(奈良先端大) 中澤 篤志(京大) ガルシア リカルデス グスタボ アルフォンソ(奈良先端大) 丁 明(奈良先端大) 小笠原 司(奈良先端大)</p> <p>1N3-06 17:00～ 自閉症の心理神経メカニズム ○佐藤 弥(京都大学こころの未来研究センター)</p> <p>1N3-07 17:15～ 【基調講演】人間行動観察学習再訪 -Learning-from-observation (revisited)- ○池内 克史(Microsoft)</p>

RSJ2019 詳細プログラム

9月5日(木)AM

A室(501)/11号館5階	B室(502)/11号館5階	C室(503)/11号館5階	D室(505)/11号館5階
<p>2A1 遠隔操作</p> <p>亀崎允啓(早稲田大学)、永野光(神戸大学)</p> <p>2A1-01 9:30~ マスタ・スレーブ方式の遠隔操縦における接続の繰り返しに伴う手先姿勢誤差の修正法の提案と評価 ○辻 廣樹(神戸大) 片山 雷太(神戸大) 永野光(神戸大) 田崎 勇一(神戸大) 横小路 泰義(神戸大)</p> <p>2A1-02 9:45~ 災害対応人型ロボット遠隔マニピュレーション作業における操作者の疲労軽減および精度向上可能なスケール・ゲイン調整手法の実機適応性検証 ○佐藤 隆哉(早稲田大学) 亀崎 允啓(早稲田大学) 江藤 孝敏(早稲田大学) 水越 勇一(早稲田大学) 劉 楊(千葉大学) 並木 明夫(千葉大学) 今井 朝輝(早稲田大学) 松澤 貴司(早稲田大学) 橋本 健二(明治大学) 高西 淳夫(早稲田大学) 岩田 浩康(早稲田大学)</p> <p>2A1-03 10:00~ マスタスレーブを用いたロボットハンドの折り紙動作生成 ○寺田 直人(千葉大) 末石 悟(千葉大) 並木 明夫(千葉大)</p> <p>2A1-04 10:15~ 時間・空間的非線形要素を考慮したフィードバック変調器による油圧駆動マニピュレータの高精度軌道制御 ○竹内 優佳子(神戸大) 田崎 勇一(神戸大) 永野光(神戸大) 横小路 泰義(神戸大)</p> <p>2A1-05 10:30~ 重機の遠隔操作性向上のためのマルチカメラ最適配置に関する研究 ○佐藤 隆哉(早稲田大学) 亀崎 允啓(早稲田大学) 山田 亮(土木研究所) 橋本 毅(土木研究所) 菅野 重樹(早稲田大学) 岩田 浩康(早稲田大学)</p> <p>2A1-06 10:45~ 無人クローラードンプの後方から追従する映像の生成実験 ○阪田 顕(工学院大) 中田 真颯(工学院大) 北条 怜(工学院大) 棟本 真弘(工学院大) 羽田 靖史(工学院大) 竹下 嘉人((株)熊谷組) 飛鳥馬 翼((株)熊谷組) 北原 成郎((株)熊谷組)</p> <p>2A1-07 11:00~ 自律走行制御と遠隔からの走行制御を両立させるロボットシステム構築 ○青木 惇季((株)リコー) 山科 亮太((株)リコー) 川口 敦生((株)リコー)</p> <p>2A1-08 11:15~ 核融合実験装置ITER遠隔保守ロボットの遠隔操作 ○丸山 孝仁(QST) 武田 信和(QST)</p>	<p>2B1 OS15:科学技術の社会実装指向研究開発および技術者教育の展開(1/2)</p> <p>多羅尾進(東京工業高等専門学校)、久池井茂(北九州工業高等専門学校)</p> <p>2B1-01 9:30~ デジタルものづくりを活用した技術者教育の実践 ○久池井 茂(北九州高専)</p> <p>2B1-02 9:45~ STEM人材の育成を目指した社会実装指向のロボット教育 ○門田 和雄(宮教大)</p> <p>2B1-03 10:00~ 協働型双腕ロボットアームの衝突シミュレーションと社会実装に向けて ○長澤 広尚(東京高専 専攻科) 多羅尾 進(東京高専)</p> <p>2B1-04 10:15~ 協働的なロボット開発チームの参加者に求められる行動特性の検討 ○尾関 智恵(岐阜大) 毛利 哲也(岐阜大)</p> <p>2B1-05 10:30~ 複数研究室による移動ロボットプラットフォームを用いた社会実装指向のロボット開発 ○津田 尚明(和歌山高専) 藤原 康宣(一関高専) 多羅尾 進(東京高専)</p> <p>2B1-06 10:45~ 独立型履帯ユニットを用いた教育・研究用不整地移動ロボット ○山科 亮太(㈱リコー) 志村 浩(㈱リコー) 川口 敦生(㈱リコー) Cruz Nacpil Edric John(東大) 谷口 明日斗(元 阪大) 反田 雄太(元 鹿大)</p>	<p>2C1 OS12:ロボットと生きる・ロボット学再考(1/2)</p> <p>OS12:ロボットと生きる・ロボット学再考(1/2) 新井健生(電通大/BIT)、小山虎(山口大学時間学研究所)</p> <p>2C1-01 9:30~ モノと人の間ではたらく循環と調和 ○上出 寛子(名大) 新井 健生(電通大/BIT)</p> <p>2C1-02 10:00~ 【基調講演】人と関わるホンダのロボット ○竹中 透((株)本田技研)</p> <p>2C1-03 10:30~ サービスロボット導入と社会的合意形成について ○小林 正啓(大阪弁護士会)</p> <p>2C1-04 10:45~ ヒトと自律機械がハイブリッドな状況で発生した事件や事故の主体の帰属と責任 ○霞田 貴子(東京工業大学)</p> <p>2C1-05 11:00~ 人工システムと法 ○松尾 陽(名古屋大学/日本法哲学会)</p>	<p>2D1 OS16:ソフトロボティクス(1/5)</p> <p>OS16:ソフトロボティクス(1/5) 新山龍馬(東京大学)、鈴森康一(東京工業大学)、平井慎一(立命館大学)、中村太郎(中央大学)、望山洋(筑波大学)</p> <p>2D1-01 9:30~ ブラジャーカップ設計支援のための型紙の変形シミュレーション ○白井 恭介(大阪大学) 若松 栄史(大阪大学) 森永 英二(大阪大学) 久保 貴裕((株)ワコール)</p> <p>2D1-02 9:45~ 人工血管用素材を用いたアクティブカニューレのマニピュレーション ○山田 篤史(滋賀医科大学) 谷 徹(滋賀医科大学)</p> <p>2D1-03 10:00~ マイクロロボットによる胚着床位置制御の研究 ○古跡 進(東京大学) 佐藤 可野(国際医療福祉大学) 岡本 直樹(国際医療福祉大学) 井上 太穂((株)北里メディカル) 河村 和弘(国際医療福祉大学) 池内 真志(東京大学)</p> <p>2D1-04 10:15~ 食品の高速搬送を目的とした面構造を有するソフトロボットハンドの提案 ○山中 悠太(東工大) 遠藤 玄(東工大) 鈴森 康一(東工大) 難波江 裕之(東工大)</p> <p>2D1-05 10:30~ 潜り込み機能を有したソフトグリッパによる平坦食品の把持 ○犬飼 智博(立命館大学) 平井 慎一(立命館大学)</p> <p>2D1-06 10:45~ デブス情報に基づく裁断食品のピッキング ○沖野 友亮(立命館大学) 栗山 佳之(立命館大学) 王 忠奎(立命館大学) 平井 慎一(立命館大学)</p> <p>2D1-07 11:00~ 可食バナネ要素 小澤 悠(東北大) 清水 社織(東北大) 高橋 知也(東北大) 恩田 一生(東北大) 渡辺 将広(東北大) ○多田 隼 建二郎(東北大) 昆陽 雅司(東北大) 田所 諭(東北大)</p>

RSJ2019 詳細プログラム

9月5日(木)AM

E室(506)／11号館5階	F室(507)／11号館5階	G室(603)／11号館6階	H室(604)／11号館6階
<p>2E1 OS26:遊びとロボット(1/2)</p> <p>橋本秀紀(中央大学)、望山洋(筑波大学)</p> <p>2E1-01 9:30～ 【基調講演】アイデア×ロボット 〇くろやなぎ てっぺい(メディアアーティスト)</p> <p>2E1-02 10:15～ アート作品の観察を通じた有機的の身体をもつロボットに関する考察 〇望山 洋(筑波大) 翠 健仁(筑波大) 安藤 潤人(筑波大) くろやなぎ てっぺい(メディアアーティスト)</p> <p>2E1-03 10:30～ Make: Animacy2 〇望山 洋(筑波大) 翠 健仁(筑波大) 安藤 潤人(筑波大)</p> <p>2E1-04 10:45～ ペットボトルを用いたプラトンボを題材としたメカトロニクス工作教材の提案 〇佐々木 毅(芝浦工大) 藤田 優(芝浦工大)</p> <p>2E1-05 11:00～ ワイヤーフレームロボットアーム 〇武居 直行(首都大) 武井 裕貴(首都大)</p>	<p>2F1 IS:International Session(4/4)</p> <p>Tetsunari Inamura(NII)、Kojiro Matsushita(Gifu University)</p> <p>2F1-01 9:30～ Soft Pneumatic Helical Actuator with High Contraction Ratio 〇Peizheng Yuan(Tokyo Institute of Technology) Ginjiro Kawano(NSSM Co.Ltd) Hideyuki Tsukagoshi(Tokyo Institute of Technology)</p> <p>2F1-02 9:45～ Novel Linear Actuator with Adjustable Torque Limit 〇Shardul Kulkarni(Waseda University) Jarrod Kling(Waseda University) Alexander Schmitz(Waseda University) Deoraj Asane(Waseda University) Alexis Hollgado(Waseda University) Shigeki Sugano(Waseda University)</p> <p>2F1-03 10:00～ Study on a hummingbird-sized tailless flapping-wing aerial robot capable of pitch, roll and yaw control 〇Jinjiang Dang(Tokyo Institute of Technology) Hiroyuki Tanaka(Tokyo Institute of Technology)</p> <p>2F1-04 10:15～ Aerial Robot with Three Manipulators for Grasping and Landing 〇Hannibal Paul(Ritsumeikan University) Ryo Miyazaki(Ritsumeikan University) Robert Ladig(Ritsumeikan University) Kazuhiro Shimonomura(Ritsumeikan University)</p> <p>2F1-05 10:30～ Compliant Joint Mechanism for 3-axis Human Fingertip Tactile Sensor Based on Distributed Hall Effect Sensors 〇Prathamesh Sathe(Waseda University) Harris Kristanto(Waseda University) Alexander Schmitz(Waseda University) Tito Tomo Pradhono(Waseda University) Sophon Somlor(Waseda University) Shigeki Sugano(Waseda University)</p> <p>2F1-06 10:45～ A novel scalable SMA actuator using thermally conductive fluid 〇Andres Osorio(Tokyo Tech) Asitha Kulasekera(Univ. of Moratuwa) Yusuke Sugahara(Tokyo Tech) Daisuke Matsuura(Tokyo Tech) Yukio Takeda(Tokyo Tech)</p> <p>2F1-07 11:00～ A Spring Identification Method for Heel Rocker Function Support Based on Spring Displacement Status 〇Jing-Chen Hong(Waseda University) Genki Tanaka(Waseda University) Hiroyasu Iwata(Waseda University)</p>		

RSJ2019 詳細プログラム

9月5日(木)AM

I室(701)/11号館7階	J室(702)/11号館7階	K室(703)/11号館7階	L室(704)/11号館7階
<p>2I1 OS11:ロボット聴覚およびその展開(1/2)</p> <p>干場功太郎(神奈川大学)、佐々木洋子(産業技術総合研究所)</p> <p>2I1-01 9:30~ 【基調講演】マルチコプター型ドローンにおける低騒音型プロペラの開発 ○野田 龍介(関東学院大学) 中田 敏晃(千葉大院) 池田 旭彰((株)テラル) 石橋 健太(千葉大院) 劉 浩(千葉大院)</p> <p>2I1-02 10:00~ 複数マイクロホンアレイを搭載した複数のUAVによる移動音源の三次元追跡手法の実記録音評価 ○山田 泰基(東京工業大学) 糸山 克寿(東京工業大学) 西田 健次(東京工業大学) 中臺 一博(東京工業大学/HRI-JP)</p> <p>2I1-03 10:15~ ロボット聴覚技術を用いた鳥類小集団の相互作用観測環境の構築と予備調査 ○炭谷 晋司(名古屋大) 鈴木 麗瑩(名古屋大) 和多 和宏(北海道大) 有田 隆也(名古屋大) 中臺 一博(東工大, HRI) 奥乃 博(早稲田大)</p> <p>2I1-04 10:30~ 二つのパラメトリックスピーカを用いた局所的可聴領域形成における複数周波数同時制御の検討 ○袴田 拓実(神奈川大) 干場 功太郎(神奈川大) 土屋 健伸(神奈川大) 遠藤 信行(神奈川大)</p> <p>2I1-05 10:45~ 音環境説明ロボットの実現に向けた環境音キャプションコーパスの構築 ○岩月 道生(東京工業大学) 周藤 唯(東京工業大学) 糸山 克寿(東京工業大学) 西田 健次(東京工業大学) 中臺 一博(東京工業大学, HRI Japan)</p>	<p>2J1 OS25:身体性システムOS:システム工学を介した脳の理解とリハビリ(1/2)</p> <p>安琪(東京大学)、矢野史朗(東京農工大)</p> <p>2J1-01 9:30~ 【基調講演】認知と運動における学習の数理 ○矢野 史朗(東京農工大)</p> <p>2J1-02 10:00~ 身体周期運動のMocapデータの低次元化とグラフ構造の抽出 ○酒井 洸輔(東京農工大) 矢野 史朗(東京農工大) 近藤 敏之(東京農工大)</p> <p>2J1-03 10:15~ 立位時の姿勢制御戦略とその影響要因に関する筋骨格シミュレーションを通じた調査 ○上西 康平(東京大学) 千葉 龍介(旭川医科大学) 高草 薫(旭川医科大学) 太田 順(東京大学)</p> <p>2J1-04 10:30~ Gait Generation Based on Human Walking Synergy for Paraplegic Patient with Canes ○リ ボウタク(名古屋大学) 青山 忠義(名古屋大学) 長谷川 泰久(名古屋大学)</p> <p>2J1-05 10:45~ ヒト歩行・走行運動における下肢仮想軌道の推定 ○藤原 諒(大阪大学) 平井 宏明(大阪大学) 小笹 航平(大阪大学) 渡邊 英知(大阪大学) 山口 修平(大阪大学) 肥川 知樹(大阪大学) 西川 敦(大阪大学) 古川 大輔(ミスノ株式会社) 長尾 裕史(ミスノ株式会社) 金子 靖仙(ミスノ株式会社) Hermano Krebs(マサチューセッツ工科大学)</p>	<p>2K1 センサ・計測</p> <p>服部佑哉(東京工業大学)、三輪洋靖(産業技術総合研究所)</p> <p>2K1-01 9:30~ Elastic netによる弾性拘束型三軸触覚センサの高精度化 ○太田 優(名古屋大学大学院) 仙石 友彦(名古屋大学大学院) 大岡 昌博(名古屋大学)</p> <p>2K1-02 9:45~ 複数の検知機能を有する反射音式触覚センサに向けた基礎検討 ○リ ホアンヒエップ(名工大) 田中 由浩(名工大)</p> <p>2K1-03 10:00~ 真空パッドを用いたマニピュレーションシステム向け近接センサ ○土肥 小也香(オムロン) 古賀 寛規(オムロン) 奥野 雄太郎(オムロン) 積 知範(オムロン)</p> <p>2K1-04 10:15~ 水晶振動式荷重センサの温度特性の評価と特性改善 ○広田 侑亮(名古屋大学) 山崎 裕一(名古屋大学) 新井 史人(名古屋大学)</p> <p>2K1-05 10:30~ マニピュレータに設置した鏡を利用した移動ロボット搭載LiDARの検知領域拡大手法の提案 ○松原 和輝(東北大) 永谷 圭司(東京大) 平田 泰久(東北大)</p> <p>2K1-06 10:45~ 小型呼吸センサの開発と呼吸からみる潜水士の身体状態の把握 ○伊藤 優汰(芝浦工業大学) 田中 一輝(芝浦工業大学) 吉見 卓(芝浦工業大学)</p> <p>2K1-07 11:00~ Identification of human kinematics and marker arrangement model based on gradient estimation from coarsely sampled motion capture data ○鄒 天一(Osaka Univ.) 杉原 知道(Preferrred Networks, Inc.)</p> <p>2K1-08 11:15~ 行動計測に基づく線虫C. elegansの探索行動における局所解脫性能の解析 ○柳澤 拓土(東工大) 清水 航大(東工大) 服部 佑哉(東工大) 倉林 大輔(東工大)</p>	<p>2L1 OS2:宇宙ロボティクス(2/3)</p> <p>石上玄也(慶應大)、大槻真嗣(JAXA)</p> <p>2L1-01 9:30~ 小惑星探査ローバMINERVA-IIの運用 ○吉光 徹雄(宇宙研) 久保田 孝(宇宙研)</p> <p>2L1-02 9:45~ フライバイミッションにおけるモデル予測制御の検討 ○ジョ ソンミン(東京大学) 久保田 孝(JAXA/ISAS)</p> <p>2L1-03 10:00~ 月面移動探査ローバLEVの開発 ○大槻 真嗣(JAXA) 前田 孝雄(中大) 吉川 健人(JAXA) 吉光 徹雄(JAXA) 國井 康晴(中大) 平野 大地(JAXA) 須藤 真琢(JAXA) 澤田 弘崇(JAXA) 久保田 孝(JAXA)</p> <p>2L1-04 10:15~ 跳躍ロボットによる惑星探査の検討 ○坂本 康輔(東大) 久保田 孝(JAXA/ISAS)</p> <p>2L1-05 10:45~ 自己位置推定を考慮した探査UAVの経路計画に関する検討 ○鈴木 大和(東大) 久保田 孝(東大)</p>

9月5日(木)AM

M室(708)／11号館7階	N室(710)／11号館7階
<p>2M1 ロボットハンド(1/2)</p> <p>渡辺哲陽(金沢大学)、毛利哲也(岐阜大学)</p> <p>2M1-01 9:30～ 受動変形柔軟ハンドがワークに与える押付力と接触圧分布測定 ○牧野 碧依(九州大学大学院) 中島 康貴(九州大学) 山本 元司(九州大学)</p> <p>2M1-02 9:45～ ジャミング転移を利用したグリッパを有するソフトロボットハンドの開発 ○越本 拓海(北陸先端大) Anh-Van Ho(北陸先端大)</p> <p>2M1-03 10:00～ ジャミング転移センサに基づくソフトロボットハンド ○山村 亮太郎(神戸高専) 清水 俊彦(神戸高専) 池本 周平(九工大)</p> <p>2M1-04 10:15～ ジャミング転移センサに基づくソフトロボットハンド ○山村 亮太郎(神戸高専) 清水 俊彦(神戸高専) 池本 周平(九工大)</p> <p>2M1-05 10:30～ ジャミング転移センサに基づくソフトロボットハンド ○山村 亮太郎(神戸高専) 清水 俊彦(神戸高専) 池本 周平(九工大)</p>	

RSJ2019 詳細プログラム

9月5日(木)PM

A室(501)／11号館5階	B室(502)／11号館5階	C室(503)／11号館5階	D室(505)／11号館5階
<p>2A2 OS23: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～(1/4)</p> <p>中村友昭(電気通信大学)、原祥亮(千葉工業大学furo)</p> <p>2A2-01 13:00～ 【基調講演】街角でのヒューマンロボットインタラクション ○神田 崇行(京大)</p> <p>2A2-02 13:30～ GNSSを用いたPose Graph Optimization ○鈴木 太郎(千葉工大)</p> <p>2A2-03 13:45～ 階層型マルコフ決定過程に基づく高速パス探索による運転行動予測 ○細馬 慎平(東工大) 須ヶ崎 聖人(東工大) 竹中 一仁(株式会社デンソー) 平野 大輔(株式会社デンソー) 孫 理天(株式会社デンソー) 下坂 正倫(東工大)</p> <p>2A2-04 14:00～ 複数の物体が存在する環境下でのロボットによる語意学習 ○工藤 仁紀(電気通信大学) 中村 友昭(電気通信大学)</p> <p>2A2-05 14:15～ ビデオモーションキャプチャのための測地測量に基づく広域キャリブレーション法 ○山田 文香(東京大) 池上 洋介(東京大) 鈴木 亮矢(東京大) 堀川 智行(東京大) 中村 仁彦(東京大)</p>	<p>2B2 OS15:科学技術の社会実装指向研究開発および技術者教育の展開(2/2)</p> <p>久池井茂(北九州工業高等専門学校)、多羅尾進(東京工業高等専門学校)</p> <p>2B2-01 13:00～ 人流・交通流取得のためのプライバシーに配慮したセンサシステムの開発とその社会実装 ○戸来 雅也(一関高専) 藤原 康宣(一関高専) 鈴木 明宏(一関高専)</p> <p>2B2-02 13:15～ 上水道の維持管理効率化に向けた水中検査ロボットの構想 ○高田 宗一朗(東京高専)</p> <p>2B2-03 13:30～ 道路工事現場における除雪作業の負担軽減を目的とした除雪ロボットの開発 中村 尚彦(函館高専) 濱野 一生(函館高専) ○松本 峻我(函館高専) 浜 克己(函館高専) 小林 房昭((株)玉川組) 鈴木 学(函館高専)</p> <p>2B2-04 13:45～ 現場実装を指向した全輪駆動全輪操舵方式の小型全方位運搬ロボット実機化 多羅尾 進(東京高専) 中島 俊英(ハイメックス) ○且 拓真(東京高専専攻科) 佐々木 大輔(東京高専)</p> <p>2B2-05 14:00～ ドローンを活用したツシマヤマネコの生息状況調査 ○前田 貴信(佐世保高専)</p>	<p>2C2 OS12:ロボットと生きる・ロボット学再考(2/2)</p> <p>上出寛子(名古屋大学)、浅田稔(大阪大学先端学際研究機構 共生知能システム研究センター)</p> <p>2C2-01 13:00～ 【基調講演】ロボット学再考:科学・工学を超えて超域「構成的人間学」へ -人工痛覚が導くロボットの共感・道徳・倫理の概念や能力創発の可能性を例に- ○浅田 稔(阪大)</p> <p>2C2-02 13:30～ コミュニケーションロボットとの共生が学びの場に及ぼすもの ○坂田 信裕(獨協医科大学)</p> <p>2C2-03 13:45～ 呪われた孤児としての現存せざるロボット ○松浦 和也(東洋大)</p> <p>2C2-04 14:00～ 不安と信頼から考えるロボットの価値 ○小山 虎(山口大学)</p> <p>14:15～ パネルディスカッション</p>	<p>2D2 OS16:ソフトロボティクス(2/5)</p> <p>新山龍馬(東京大学)、鈴木康一(東京工業大学)、平井慎一(立命館大学)、中村太郎(中央大学)、望山洋(筑波大学)</p> <p>2D2-01 13:00～ 指・バインディング系連動ロボットハンドの平面把持力検証 ○岡田 育実(立命館大学) 平井 慎一(立命館大学)</p> <p>2D2-02 13:15～ 不定形状物体のバインディングにおける弾性系の変形計算と把持計画方法の提案 ○三森 友貴(立命館大学) 平井 慎一(立命館大学)</p> <p>2D2-03 13:30～ 冗長並列駆動薄型柔軟エンドエフェクタの開発 ○森 佳樹(立命館大) 和田 晃(立命館大) 川村 貞夫(立命館大)</p> <p>2D2-04 13:45～ ソフト力覚センサの形態学的設計 ○平井 慎一(立命館大学) 松野 孝博(立命館大学)</p> <p>2D2-05 14:00～ 深層学習を適用したソフトロボットアームの触覚センサの開発 ○吉木 綜一郎(北陸先端大) Anh-Van Ho(北陸先端大)</p>

RSJ2019 詳細プログラム

9月5日(木)PM

E室(506)／11号館5階	F室(507)／11号館5階	G室(603)／11号館6階	H室(604)／11号館6階
<p>2E2 OS26:遊びとロボット(2/2)</p> <p>橋本秀紀(中央大学)、望山洋(筑波大学)</p> <p>2E2-01 13:00～ 子供の新奇性・親近性を誘引するアバターロボットを用いた世代間交流手法の提案 ○日下部 睦(早大) 関戸 郁文(早大) 岩田 浩康(早大)</p> <p>2E2-02 13:15～ 表情認識により動作する小型ペットロボットの開発 ○武部 弘明(中央大学) 水迫 幹(中央大学) 安土 光男(中央大学) 長津 裕己(中央大学) 橋本 秀紀(中央大学)</p> <p>2E2-03 13:30～ 写真の余白を考慮した構図評価を用いた自律撮影ロボット ○蘭 凱(名大) 関山 浩介(名城大)</p> <p>2E2-04 13:45～ 影絵アート生成時における最適化アルゴリズムに関する研究 ○安元 彰吾(立命館大学) 山添 大文(立命館大学) 李 周浩(立命館大学)</p>	<p>2F2 OS6:人と関わりあうロボットのためのSocial-ware(1/3)</p> <p>飯尾尊優(筑波大学)、塩見昌裕(ATR)</p> <p>2F2-01 13:00～ ロボットの視線と体の向きが優先度合の表出に与える影響の検証 荒井 ほのか(ATR, 同志社大) 木本 充彦(ATR, 慶應義塾) 飯尾 尊優(ATR, 筑波大, JSTさきがけ) 松村 礼央(ATR, karakuri products) 下原 勝憲(同志社大) ○塩見 昌裕(ATR)</p> <p>2F2-02 13:15～ グループ会話支援ロボットBONO-05の開発 ○大武 美保子(理研) 徳永 清輝(理研)</p> <p>2F2-03 13:30～ 対話ロボットBONO-06の開発 ○徳永 清輝(理研) 大武 美保子(理研)</p> <p>2F2-04 13:45～ 【基調講演】安心テクノロジー ○田中 文英(筑波大)</p>		

RSJ2019 詳細プログラム

9月5日(木)PM

I室(701)/11号館7階	J室(702)/11号館7階	K室(703)/11号館7階	L室(704)/11号館7階
<p>2I2 OS11:ロボット聴覚およびその展開(2/2)</p> <p>糸山克寿(東京工業大学)、小島諒介(京都大学)</p> <p>2I2-01 13:00~ MUSIC法に基づく空中音響センシング手法の室内環境における実験的評価 ○干場 功太郎(神奈川大) 下村 竹蔵(神奈川大) 土屋 健伸(神奈川大)</p> <p>2I2-02 13:15~ 混合複素ガウスモデルの変分推論に基づくMUSIC法のパラメータ推定 ○工藤 一輝(東工大、産総研) 坂東 宜昭(産総研) 大西 正輝(産総研) 一色 剛(東工大)</p> <p>2I2-03 13:30~ 音波の周波数による反射特性の変化を用いた物体面の法線方向推定の可能性の検証 ○片山 寛基(奈良先端大) 清川 拓哉(奈良先端大) 高松 淳(奈良先端大) 小笠原 司(奈良先端大)</p> <p>2I2-04 13:45~ 複数同時音源を用いたマイクロホンアレイのキャリブレーション ○段 雄啓(東工大) 糸山 克寿(東工大) 西田 健次(東工大) 中臺 一博(東工大、HRI-JP)</p> <p>2I2-05 14:00~ バイナリマスク付き非負値行列因子分解による発音時刻を用いた音源分離手法の評価 ○日下 湧太(東工大) 糸山 克寿(東工大) 西田 健次(東工大) 中臺 一博(東工大/HRI-JP)</p>	<p>2J2 OS25:身体性システムOS:システム工学を介した脳の理解とリハビリ(2/2)</p> <p>矢野史朗(東京農工大)、安琪(東京大学)</p> <p>2J2-01 13:00~ 多チャンネルFESとEMGを用いた運動増幅における指運動リハビリテーションシステム ○関口 祐一(横浜国立大学) 内山 政哉(横浜国立大学) 島 圭介(横浜国立大学) 島谷 康司(県立広島大学)</p> <p>2J2-02 13:15~ 再帰型ニューラルネットワークを用いた手指動作の自動判別と評価 ○山川 友希(東北大学) 大脇 大(東北大学) 林部 充宏(東北大学)</p> <p>2J2-03 13:30~ 急性期脳卒中患者の立ち上がり動作における下肢自由度制約と全身筋活動の変化 ○嶋 大樹(埼玉県立大学、日本学術振興会特別研究員、東埼玉総合病院) 平田 恵介(東京家政大学、埼玉県立大学) 金村 尚彦(埼玉県立大学)</p> <p>2J2-04 13:45~ 片麻痺患者の起立動作における手すりにかかる力を用いた筋シナジーの推定 ○安 琪(東大) 山川 博司(東大) 楊 澤嘉(東大) 湖上 碩樹(東大) 吉田 和憲(東大) 山下 淳(東大) 石黒 周(Sケアデザイン) 下田 真吾(理研) 山崎 弘嗣(理研) 園尾 萌香(理研) Fady Alnajjar(理研) 木野本 誠(大阪療育センター) 服部 憲明(森之宮病院) 高橋 幸治(森之宮病院) 藤井 崇典(森之宮病院) 乙宗 宏範(森之宮病院) 宮井 一郎(森之宮病院) 浅間 一(東大)</p>	<p>2K2 OS9:インテリジェントホームロボティクス(1/4)</p> <p>岡田浩之(玉川大学)、山本貴史(トヨタ自動車)、佐野睦夫(大阪工業大学)、萩原良信(立命館大学)</p> <p>2K2-01 13:00~ Attention branchの導入による深層強化学習を用いたロボットナビゲーションの視覚的説明 ○福井 宏(中部大学) 平川 翼(中部大学) 山下 隆義(中部大学) 藤吉 弘亘(中部大学)</p> <p>2K2-02 13:15~ 物体の3Dスキャンによるホームサービスロボット向け学習データセット作製の高速度化 ○阿部 佑志(九工大) 石田 裕太郎(九工大) 小野 智寛(九工大) 田向 権(九工大)</p> <p>2K2-03 13:30~ サービスロボットHSRを用いた洗濯作業の自動化に向けた複数衣服の運搬および分別 ○福宿 将士(九工大) 朝倉 源氣(九工大) 柴田 智広(九工大)</p> <p>2K2-04 13:45~ 相模原市におけるHSRの社会実装に向けた取り組み ○大西 威一郎(さがみはらIT協同組合) 岡田 浩之(玉川大学)</p> <p>2K2-05 14:00~ 複数台ロボットによる喫茶店業務実践と評価 ○萬 礼応(慶大院) 川崎 陽祐(慶大院) 高橋 正樹(慶應大) 森田 武史(慶應大) 山口 高平(慶應大)</p> <p>2K2-06 14:15~ 一部が隠れているバラ積みオブジェクトの認識率の向上 ○中西 菜緒(大阪工業大学) 中山 学之(大阪工業大学)</p>	<p>2L2 OS2:宇宙ロボティクス(3/3)</p> <p>石上玄也(慶應大)、須藤真琢(JAXA)</p> <p>2L2-01 13:00~ 小型月面探査車の設計・製作 ○田中 克明((株)ispace、早大理工総研) 飯田 光人((株)ispace) 木村 亮仁(東工大) 松広 航(早大大学院)</p> <p>2L2-02 13:15~ ファジィを用いた制御パラメータ決定による超音波モータの特性変化を考慮した制御方法の検討 ○水原 宏泰(中央大学) 岡井 康晴(中央大学) 前田 孝雄(中央大学)</p> <p>2L2-03 13:30~ 月重力環境におけるテラセグリティロボットの着陸挙動に関する力学シミュレーション解析 ○勝又 晴日(慶應義塾大学大学院) 石上 玄也(慶應義塾大学)</p> <p>2L2-04 13:45~ 宇宙探査機の着陸挙動に地盤や速度が及ぼす影響の評価 ○榊枝 裕太(信州大) 須藤 真琢(JAXA) 大槻 真嗣(JAXA) 河村 隆(信州大)</p> <p>2L2-05 14:00~ JAXA宇宙探査イノベーションハブにおける取組と宇宙ロボット技術 ○須藤 真琢(JAXA) 保中 志元(JAXA) 若林 幸子(JAXA) 川崎 一義(JAXA)</p>

9月5日(木)PM

M室(708)／11号館7階	N室(710)／11号館7階
<p>2M2 ロボットハンド(2/2)</p> <p>榎田諭(佐世保工業高等専門学校)、衣川潤(東北大学)</p> <p>2M2-01 13:00～ ネット状吸盤を有するロボットハンドの試作 ○堀江 一生(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>2M2-02 13:15～ 水袋パッドを有する間接吸引グリッパの袋構造の改善 ○福塚 淳史(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>2M2-03 13:30～ ロボットアームに搭載した間接吸引グリッパによる柔軟袋の把持 ○坂井 大亮(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>2M2-04 13:45～ ピッキング作業時の要求仕様を考慮した閉リンク機構を有するロボットハンドの設計 ○津田 達也(神戸大) 白土 浩司(三菱電) 永野 光(神戸大) 田崎 勇一(神戸大) 横小路 泰義(神戸大)</p> <p>2M2-05 14:00～ 把持対象物の弾性を考慮した劣駆動管型グリッパの力学解析と把持計画 ○岡 朋宏(東工大) Jorge Solis(Karlstad University) Ann-Louise Lindborg(Camano Care.AB) 松浦 大輔(東工大) 菅原 雄介(東工大) 武田 行生(東工大)</p>	

RSJ2019 詳細プログラム

9月6日(金)AM

A室(501)／11号館5階	B室(502)／11号館5階	C室(503)／11号館5階	D室(505)／11号館5階
<p>3A1 OS23: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～(2/4)</p> <p>有木由香(ソニー)、青木達哉(電気通信大学)</p> <p>3A1-01 10:00～ 【基調講演】深層学習の限界とその克服へ向けた取り組み ○岡谷 貴之(東北大)</p> <p>3A1-02 10:30～ Neural Network Architectures for Estimating Mesh Representations of Cloth Objects ○アーノルド ソービ(信州大学) 山崎 公俊(信州大学)</p> <p>3A1-03 10:45～ 確率的自己位置推定法における機械学習の併用 ○赤井 直紀(名古屋大学) 平山 高嗣(名古屋大学) 村瀬 洋(名古屋大学)</p> <p>3A1-04 11:00～ マルチチャネルLSTMに基づく大規模クラス行動認識 ○安部 永(東京工業大学) 日野 拓也((株)小松製作所) 杉原 幹英((株)小松製作所) 池谷 浩樹((株)小松製作所) 下坂 正倫(東京工業大学)</p> <p>3A1-05 11:15～ ConvNetカーネルを用いた多峰性ガウス過程方策探索による生画像からの行動学習 ○佐々木 光(奈良先端大) 松原 崇充(奈良先端大)</p> <p>3A1-06 11:30～ 雑談が可能なFAQシステムの構築 ○林 益(名古屋工業大学) 田口 亮(名古屋工業大学)</p>	<p>3B1 学習(1/3)</p> <p>金天海(岩手大学)、星野智史(宇都宮大学)</p> <p>3B1-01 10:00～ 自律移動ロボットによるDRNNに基づいた時系列な離散動作のEnd-to-End学習 ○住吉 丈一郎(宇都宮大学) 星野 智史(宇都宮大学)</p> <p>3B1-02 10:15～ 自律移動ロボットによる離散的な動作のEnd-to-End学習 ○住吉 丈一郎(宇都宮大学) 星野 智史(宇都宮大学)</p> <p>3B1-03 10:30～ 深層学習を用いた遠赤外線画像の意味論的領域分割 ○丹羽 雄一郎(防衛装備庁) 木村 正成((株)Ridge-i) 佐藤 利鷹理((株)Ridge-i)</p> <p>3B1-04 10:45～ 移動ロボットの遠赤外線画像による物体検知識別と回避 ○丹羽 雄一郎(防衛装備庁)</p> <p>3B1-05 11:00～ 工学系学習木を用いた実環境における船舶挙動のノイズ耐性処理と定点維持制御 ○竹島 琉太(岩手大学) 三浦 勇気(岩手大学) 富澤 武弥(大船渡市役所) 金 天海(岩手大学)</p> <p>3B1-06 11:15～ 屋外移動ロボットのための距離画像に基づくYOLOを用いた走行可否判定 ○岩倉 亮太(千葉大) 大川 一也(千葉大)</p> <p>3B1-07 11:30～ 条件反射制御法から考える意識と感情発生のメカニズム ○平井 慎二(下総精神医療センター)</p>	<p>3C1 福祉・生活支援(1/3)</p> <p>加藤龍(横浜国立大学)、大石修士(産業技術総合研究所)</p> <p>3C1-01 10:00～ 着用型前腕支援機構の装着ずれの評価の試み 森園 哲也(福岡工大) 五反田 明里(福岡工大) ○鳥越 涼平(福岡工大) 波多江 和哉(福岡工大) 緒方 大貴(福岡工大)</p> <p>3C1-02 10:15～ 直動関節駆動による着用型前腕支援機構の設計と制御 ○緒方 大貴(福岡工大) 西浦 飛雄馬(福岡工大) 森園 哲也(福岡工大)</p> <p>3C1-03 10:30～ 歩行アシストウェアの提案 ○佐々木 牧子(産総研/筑波大学大学院) 松本 吉史(産総研/筑波大学大学院) 比留川 博久(産総研)</p> <p>3C1-04 10:45～ パワーアシストスーツの継続的使用に伴う姿勢変容の可能性 ○西谷 直弥(岡山大学大学院) 岩井 聖明(岡山大学大学院) 杉原 太郎(東京工業大学) 山路 直樹(株式会社芦森工業) 佐々木 大輔(香川大学) 五福 明夫(岡山大学大学院)</p> <p>3C1-05 11:00～ 歩行支援パワーウェアHIMICOが与える心身への影響 ○半沢 文也((株)ATOUN) 岸本 一昭((株)ATOUN) 村上 健太(バナソニック(株))</p> <p>3C1-06 11:15～ 装着型歩行支援機器の転倒シナリオの分析 ○池田 博康(安衛研) 齋藤 剛(安衛研) 岡部 康平(安衛研)</p> <p>3C1-07 11:30～ 上肢筋電義手の把持訓練のためのMRシミュレータの開発 ○佐藤 駿紀(横浜国立大学) 加藤 龍(横浜国立大学)</p>	<p>3D1 OS16:ソフトロボティクス(3/5)</p> <p>新山龍馬(東京大学)、鈴森康一(東京工業大学)、平井慎一(立命館大学)、中村太郎(中央大学)、望山洋(筑波大学)</p> <p>3D1-01 10:00～ 【基調講演】曲げエネルギーの数学解析 ○三浦 達哉(東工大)</p> <p>3D1-02 10:45～ 曲面形状ロボットの物理パラメータに基づいた座標系と等角性に基づいた座標系との関係性に関する考察 ○岩本 憲泰(信州大学)</p> <p>3D1-03 11:00～ 曲面形状ロボットのための曲率流に基づいたフィードバック制御手法の提案 ○岩本 憲泰(信州大)</p> <p>3D1-04 11:15～ Plateau問題を機構的に解く境界制御型曲面形状ロボットの具現化 ○越野 泰広(信州大学) 岩本 憲泰(信州大学)</p> <p>3D1-05 11:30～ 薄型柔軟素材で被覆されたシリアルリンクロボットのモデル化 ○柴田 瑞穂(近畿大) 坂上 憲光(東海大)</p>

RSJ2019 詳細プログラム

9月6日(金)AM

E室(506)／11号館5階	F室(507)／11号館5階	G室(603)／11号館6階	H室(604)／11号館6階
<p>3E1 VR・MR</p> <p>大原賢一(名城大学)、田中克明(Yspace)</p> <p>3E1-01 10:00～ ARの強調表示のための顕著性マップに基づく対象選択 ○片桐 敬太((株)リコー) 山科 亮太((株)リコー)</p> <p>3E1-02 10:15～ VRデバイスを用いたサービスロボット遠隔操作システムの構築 ○横山 彰吾(名城大学) 大原 賢一(名城大学)</p> <p>3E1-03 10:30～ MRデバイスを用いて表示した三次元地形モデルの利用方法に関する検討 ○太田 敬一(日本工営株) 後藤 裕子(日本工営株) 小林 弘和(㈱コーエイシステム) 西村 正寛(㈱コーエイシステム)</p> <p>3E1-04 10:45～ 直動機構を用いた足底力覚提示装置の開発 ○大谷 拓也(早大) 峯下 弘毅(早大院) 内藤 博(早大院) 名村 圭祐(早大院) 伊藤 明(早大) 野田 慶太(早大) 桃井 啓伍(早大) 森田 愛大(早大) 高西 淳夫(早大・早大HRI)</p> <p>3E1-05 11:00～ 身体拡張肢の操作に関する認知的負担を軽減させる感覚フィードバック手法の検討 ○河本 祐一郎(横浜国立大学大学院理工学府) 加藤 龍(横浜国立大学大学院工学研究院)</p> <p>3E1-06 11:15～ 対話ロボット操作のための発言推薦機能を持つインターフェースの開発 ○上原 悠輝(大阪大学) 吉川 雄一郎(大阪大学) 島谷 二郎(大阪大学) 熊崎 博一(国立精神神経医療研究センター) 松本 吉央(産業技術総合研究所) 宮尾 益知(どんぐり発達クリニック) 石黒 浩(大阪大学)</p> <p>3E1-07 11:30～ 地方発ロボットイノベーションを目指す遠隔ワカサギ釣りシステムの開発 ○中村 尚彦(函館高専) 木村 哲也(長岡技科大) 浜 克己(函館高専) 鈴木 学(函館高専)</p>	<p>3F1 OS6:人と関わりあうロボットのためのSocial-ware(2/3)</p> <p>住岡英信(ATR)、飯尾尊優(筑波大学)</p> <p>3F1-01 10:00～ 複数台エージェントからの褒める行為が技能向上へ及ぼす影響の検証 奥村 奏音(ATR, 同志社大) 木本 充彦(ATR, 慶應義塾) 飯尾 尊優(ATR, 筑波大, JSTさきがけ) 下原 勝憲(同志社大) ○塩見 昌裕(ATR)</p> <p>3F1-02 10:15～ ロボットによる会話仲介行動が対人関係に与える影響に関する研究 ○伊勢 直希(筑波大学) 飯尾 尊優(筑波大学/JSTさきがけ)</p> <p>3F1-03 10:30～ 欲求に基づいて感情変化するエージェントの提案 ○陶 星宇(埼玉大) 橋本 智己(埼玉大)</p> <p>3F1-04 10:45～ ロボットが表出する感情をより強く自然に伝えるための触れ方に関する検討 Zheng Xiqian(ATR, 阪大) ○塩見 昌裕(ATR) 港 隆史(ATR) 石黒 浩(ATR, 阪大)</p> <p>3F1-05 11:00～ ロボットでの幼児の気質推定に基づく遊び提案システムに向けた分析 阿部 香澄(電通大, JSPS, ATR) 植村 優里(電通大) ○樋口 由樹(電通大) 塩見 昌裕(ATR) 金井 玲奈(桜美林大学) 中村 友昭(電通大) 長井 隆行(大阪大, 電通大)</p> <p>3F1-06 11:15～ リアルタイム動作/自律ロボットの試作と基礎実験 ○常川 光一(中部大) 高開 大暉(中部大)</p>		

RSJ2019 詳細プログラム

9月6日(金)AM

I室(701)/11号館7階	J室(702)/11号館7階	K室(703)/11号館7階	L室(704)/11号館7階
<p>3I1 産業用ロボット・自動化システム(1/2)</p> <p>小椋優(IHI)、野田哲男(大阪工業大学)</p> <p>3I1-01 10:00~ 産業用ロボットの実演演示システムの構築 ○横田 篤紀(九州工業大学) 本田 空(九州工業大学) 山福 佳(九州工業大学) 西田 健(九州工業大学) 長田 真太郎((株)デンソー)</p> <p>3I1-02 10:15~ 産業用ロボットの实演演示のための作業者の 対象物の操作情報の認識 ○山福 佳(九州工業大学) 本田 空(九州工業大学) 横田 篤紀(九州工業大学) 西田 健(九州工業大学) 長田 真太郎((株)デンソー)</p> <p>3I1-03 10:30~ 移動台車上のマニピュレータによる組み立て 作業の行動計画について ○野口 真生(大阪工業大学) 野田 哲男(大阪工業大学)</p> <p>3I1-04 10:45~ 部品の3次元モデルのみを用いた部品数の多い 製品に対する組立順序の最適化 ○田力 健人(奈良先端大) 清川 拓哉(奈良先端大) 永谷 智貴(奈良先端大) 高松 淳(奈良先端大) 小笠原 司(奈良先端大)</p> <p>3I1-05 11:00~ 仕上げ作業ロボットへのモデル予測制御の適用 に関する基礎検討 ○村本 智彦(芝浦工大) 吉見 卓(芝浦工大)</p> <p>3I1-06 11:15~ Fast Graspability Evaluationの認識パラメータ 自動調整手法 ○浅田 繁伸(三菱電機(株)) 川西 亮輔(三菱電機(株)) 奥田 晴久(三菱電機(株))</p> <p>3I1-07 11:30~ プリント誘電エラストマデバイスとその印刷 機構の提案 ○太田 勝也(大阪工業大学) 野田 哲男(大阪工業大学)</p>	<p>3J1 OS19:インターネットとロボットサービス ~IoTと 人工知能を活用するロボットサービスとRSIの 取り組み~</p> <p>鈴木昭二(公立ほこだて未来大学)、成田雅彦 (産業技術大学院大学)</p> <p>3J1-01 10:00~ サービスロボットにおける共通ロボット・ユーザ インタフェースの提案と体系化を試み ○成田 雅彦(産技大) 中川 幸子(産技大)</p> <p>3J1-02 10:15~ ロボットユーザインタフェースのしぐさ抽出のため の浄瑠璃人形の動作分析手法の検討 ○中川 幸子(産技大) 成田 雅彦(産技大)</p> <p>3J1-03 10:30~ SIDS防止システムからみるIoTエッジコンピュー ティングの可能性 ○指山 喜伎(産業技術大学院大学) 勝間田 賀章(産業技術大学院大学) 兼光 有沙(産業技術大学院大学) 菅原 清(産業技術大学院大学) 方 進敏(産業技術大学院大学) 三好 哲也(産業技術大学院大学) 内山 純(産業技術大学院大学) 成田 雅彦(産業技術大学院大学)</p> <p>3J1-04 10:45~ RSNPを用いた2台のサービスロボット連携シス テムの開発 ○岡野 憲(芝浦工大) 日下 菜奈美(芝浦工大) 田島 仁奈(芝浦工大) 松日楽 信人(芝浦工大) 橋本 忠己(ダイコク電機)</p> <p>3J1-05 11:00~ パートナーロボットの開発研究 ○土屋 陽介(東京通信大) 近藤 嘉男(産技大) 内山 純(産技大)</p> <p>3J1-06 11:15~ スマートデバイスを用いた多言語対応型情報 支援ロボットの開発 ○山本 志遠(首都大学東京) 禹 珍瑛(東京工科大学) 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) 松村 慶一(インフィテックエム株式会社) 久保田 直行(首都大学東京)</p> <p>3J1-07 11:30~ OpenRTM-aistにおけるミドルウェア間相互運 用機能の実現 ○宮本 信彦(産総研) 安藤 慶昭(産総研)</p>	<p>3K1 OS9:インテリジェントホームロボティクス(2/4)</p> <p>岡田浩之(玉川大学)、山本貴史(トヨタ自動 車)、佐野睦夫(大阪工業大学)</p> <p>3K1-01 10:00~ HSR開発コミュニティによる研究開発推進 ○山本 貴史(トヨタ自動車(株)) 朝原 佳昭(トヨタ自動車(株)) 横地 泰容(トヨタ自動車(株)) 岩本 国大(トヨタ自動車(株)) 池田 幸一(トヨタ自動車(株))</p> <p>3K1-02 10:15~ 【基調講演】HSRを用いた動作学習 -家庭用サービスロボットの学習に基づく自律 化の試み- ○長井 隆行(阪大)</p> <p>3K1-03 10:45~ Deployment of a Containerized Software Development Environment for Human Support Robots ○Lofti El Hafi (Ritsumeikan University) Shigemichi Matsuzaki (Toyoohashi University of Technology) Shunki Itadera (Nagoya University) Takashi Yamamoto (Toyota Motor Corporation)</p> <p>3K1-04 11:00~ 継続してスコアを向上させるロボットシミュレ ーション競技 HSR Home Chores Challengeの概 要と展望 ○松坂 要佐(MID) 松野 喜幸(トヨタ自動車) 朝原 佳昭(トヨタ自動車) 村瀬 和都(トヨタ自動車) 寺田 耕志(PFN) 山本 貴史(トヨタ自動車)</p> <p>3K1-05 11:15~ サービスロボットに必要な標準性能評価法に 関する検討 ○五十嵐 広希(玉川大学)</p> <p>3K1-06 11:30~ Swept Volumeの検索に基づくリーチング動作 のオンライン生成 ○朱 瑞(信州大学) 長濱 虎太郎(信州大学) 竹下 佳佑(トヨタ自動車) 山崎 公俊(信州大学)</p> <p>3K1-07 11:45~ 扉操作における二次元視覚画像を用いた成否 判定 ○長濱 虎太郎(信州大) 山崎 公俊(信州大)</p>	<p>3L1 水中・水上ロボット</p> <p>近藤逸人(東京海洋大学)、高橋隆行(福島大 学)</p> <p>3L1-01 10:00~ 反力を伴う水中作業の実現のための負圧効果 板を備えた小型水中ロボットの開発 ○山田 大貴(立命館大学) 竹林 嵩紘(立命館大学) 加藤 大貴(立命館大学) 坂上 憲光(東海大学) 川村 貞夫(立命館大学)</p> <p>3L1-02 10:15~ 海底探査掘削ロボットの掘削深度向上 化を図る水噴射排土機構 ○井坂 惠太(中央大学) 津村 一輝(中央大学) 渡邊 友貴(中央大学) 外山 渡(中央大学) 奥井 学(中央大学) 菅澤 誠(海洋研究開発機構) 吉田 弘(海洋研究開発機構) 中村 太郎(中央大学)</p> <p>3L1-03 10:30~ 流体力がもたらす水中パラレルワイヤ駆動シ ステムの操作対象への力学的影響 ○齋藤 龍太郎(東海大) 坂上 憲光(東海大) 木野 仁(福岡工大)</p> <p>3L1-04 10:45~ 魚の鰭を模倣した水中音源方向定位システ ムの開発 ○河合 章宏(大阪工業大学) 中山 学之(大阪工業大学)</p> <p>3L1-05 11:00~ 海底環境の同時多点計測に向けた自律型海 中ロボット群による協調測位手法 ○松田 匠未(東大) 坂巻 隆(東大) 巻 俊宏(東大)</p> <p>3L1-06 11:15~ 小型水上自律移動センシングデバイスによる 水環境観測 ○藤井 康之(立命館大学) 山添 大文(立命館大学) 李 周浩(立命館大学)</p> <p>3L1-07 11:30~ サーフボードを用いた自律型航行体モデルの パラメータ推定 ○川村 大和(東京海洋大 大学院) 加藤 哲(東京海洋大 大学院) 田原 淳一郎(東京海洋大 学術研究院) 馬場 尚一郎(JAMSTEC)</p> <p>3L1-08 11:45~ 湖沼調査用小型水中ロボットが陸上と通信を 行うための水中中継機の開発 ○平尾 瑞穂(福島大学) 情野 瑛(福島大学) カニエテ ルイス(福島大学) 高橋 隆行(福島大学)</p>

9月6日(金)AM

M室(708)／11号館7階	N室(710)／11号館7階
<p>3M1 医療ロボット(1/3)</p> <p>辻田哲平(防衛大学校)、中橋龍(九州大学)</p> <p>3M1-01 10:00～ 大型臓器への手術操作を支援する5指ハンドのための外骨格型入力インターフェースの開発 ○相良 雄斗(横浜国立大学) 安齋 祐貴(横浜国立大学) 加藤 龍(横浜国立大学) 向井 正哉(東海大学)</p> <p>3M1-02 10:15～ ラットの脳の侵襲計測に用いる多自由度ステージの設計 ○日野 克俊(山形大) 川口 敏史(山形大) 佐藤 学(山形大) 井上 健司(山形大)</p> <p>3M1-03 10:30～ 柔軟/バドルを用いた腸管自走ロボットの開発 ○大澤 啓介(九州大学) 中橋 龍(九州大学) 荒田 純平(九州大学) 赤星 朋比古(九州大学) 江藤 正俊(九州大学) 橋爪 誠(北九州中央病院)</p> <p>3M1-04 10:45～ 医療ロボットへの導入を目指した帯状弾性体を用いた可変剛性機構の開発 ○瀬戸 謙一郎(九大) 木口 量夫(九大) 荒田 純平(九大)</p> <p>3M1-05 11:00～ 新生児蘇生法トレーニング・システムの開発 ○小川 駿也(早稲田大学大学院) 菅宮 友莉奈(早稲田大学大学院) 武部 康隆(早稲田大学大学院) 今村 健人(早稲田大学大学院) 川崎 智佑喜(早稲田大学大学院) 片山 保(株式会社京都科学) 中江 悠介(株式会社京都科学) 高西 淳夫(早大理工・ヒューマノイド研究所) 石井 裕之(早大理工・ヒューマノイド研究所)</p> <p>3M1-06 11:15～ 外科手術用ロボットハンドシステムの開発 ○大橋 嵩志(早大) 加藤 健太郎(早大) オマル アイマン(早大) 高西 淳夫(早大・早稲田大学ヒューマノイド研究所)</p> <p>3M1-07 11:30～ 臓器把持のための接触時に吸引する手術器具の開発 ○今井 健太(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>3N1 OS20:人間機械協調(1/2)</p> <p>辻俊明(埼玉大学)、橋本卓弥(東京理科大学)、平田泰久(東北大学)</p> <p>3N1-01 10:00～ インボリュート形状を有する1自由度アームによる接触働きかけを行う人ごみ内自律移動ロボットの開発 ○今岡 紀章(パナソニック) 北澤 一磨(パナソニック) 亀崎 允啓(早稲田大学) 菅野 重樹(早稲田大学) 安藤 健(パナソニック)</p> <p>3N1-02 10:15～ 人・ロボット系における相互の譲り合いを考慮した主張・同調的軌道計画手法 ○亀崎 允啓(早大) 小林 彩乃(早大/JSTさきがけ) 河野 遼介(早大) 菅野 重樹(早大)</p> <p>3N1-03 10:30～ 反復的行動探索の効率化による複数移動障害物の回避軌道計画 ○亀崎 允啓(早大) ○金田 太智(早大) 平山 三千昭(早大) 小林 彩乃(早大) 河野 遼介(早大) 菅野 重樹(早大)</p> <p>3N1-04 10:45～ 可変ダンピング制御を用いた人間・ロボット協調系によるPTP動作のための繰り返し学習 ○泉 文乃(防衛大) 山脇 輔(防衛大) 八島 真人(防衛大)</p> <p>3N1-05 11:00～ 作業者の腕の到達領域と視野を考慮した部品受渡位置決定手法 ○和田 久佳(東北大) 衣川 潤(東北大) 小菅 一弘(東北大)</p> <p>3N1-06 11:15～ アトラクタの淀みと分岐に基づくマスター・スレーブ掘削システムのインタフェース設計 ○岩野 航平(東工大) 岡田 昌史(東工大)</p> <p>3N1-07 11:30～ 力覚入力調整機構を用いたヒューマンマシンインターフェースの開発 ○浅井 拳(同志社大学) 積際 徹(同志社大学) 横川 隆一(同志社大学)</p> <p>3N1-08 11:45～ 可変アドミッタンス制御を実現する操作力調整機構 ○杉田 俊(同志社大学) 積際 徹(同志社大学) 横川 隆一(同志社大学)</p>

RSJ2019 詳細プログラム

9月6日(金)PM1

A室(501)/11号館5階	B室(502)/11号館5階	C室(503)/11号館5階	D室(505)/11号館5階
<p>3A2 OS23: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~(3/4)</p> <p>原祥亮(千葉工業大学fuRo)、中村友昭(電気通信大学)</p> <p>3A2-01 13:30~ 【基調講演】ロボティクスにおける言語の利活用 ○杉浦 孔明(NICT)</p> <p>3A2-02 14:00~ シミュレーション上での学習モデルに基づくロボットによる商品整列の強化学習 ○嘉藤 佑亮(産総研/パナソニック) 中村 友昭(電通大) 長井 隆行(電通大) 山野辺 夏樹(産総研) 永田 和之(産総研) 小澤 順(産総研/パナソニック)</p> <p>3A2-03 14:15~ Large Scale Semantic Mapping Through Multimodal Sensor Fusion ○ウェストフェクテル トーマス(東北大学) 大野 和則(東北大学/理研AIP) ブルタコ ベゼハ ネットハヌフォ(東北大学) 小島 匠太郎(東北大学) 田所 諭(東北大学)</p> <p>3A2-04 14:30~ 確率モデルとニューラルネットワークの相互作用による教師なしマルチモーダル学習 ○國安 瞭(電通大) 中村 友昭(電通大) 長井 隆行(大阪大) 谷口 忠大(立命館大)</p> <p>3A2-05 14:45~ Visual SLAMの特性を利用した深層学習による自己位置推定性能判定 ○三ツ井 優人(名城大学) 田崎 豪(名城大学)</p> <p>3A2-06 15:00~ Pedestrian Flow Estimation Using Sparse Observation from Autonomous Vehicles ○Ranulfo Plutarco Bezerra Neto(Tohoku University) Kazunori Ohno(Tohoku University/ AIP) Thomas Westfechtel(Tohoku University) Shotaro Kojima(Tohoku University) Satoshi Tadokoro(Tohoku University)</p>	<p>3B2 学習(2/3)</p> <p>小林祐一(静岡大学)、池本周平(九州工業大学)</p> <p>3B2-01 13:30~ ロボットによる未知の紐の動的マニピュレーション ○田畑 研太(金沢大学) 関 啓明(金沢大学) 辻 徳生(金沢大学) 平光 立祐(金沢大学)</p> <p>3B2-02 13:45~ 等身大ヒューマノイドロボットを用いた構造理解に基づく衣類認識と折りたたみ動作に関する研究 ○大坪 諭史(東大) 岡田 慧(東大) 稲葉 雅幸(東大)</p> <p>3B2-03 14:00~ CNNに基づく人の教示に対するリーチング動作のEnd-to-End学習 ○久田 智己(宇都宮大学) 浦山 一樹(宇都宮大学) 宮下 隼輔(宇都宮大学) 柿木 泰成(宇都宮大学) 尾崎 功一(宇都宮大学) 星野 智史(宇都宮大学)</p> <p>3B2-04 14:15~ 指固有のCNNを介する3軸触覚情報を利用した未学習物体の操り動作生成手法の提案 ○磯部 智喜(早稲田大学) 船橋 賢(早稲田大学) 小笠 駿(早稲田大学) 尾形 哲也(早稲田大学) シュミッツ アレクサンダー(早稲田大学) トモ テイト(早稲田大学) 菅野 重樹(早稲田大学)</p> <p>3B2-05 14:30~ タスクと触覚情報を用いた単一学習器による複数操り動作の実現 小笠 駿(早大) ○船橋 賢(早大) 磯部 智喜(早大) 尾形 哲也(早大) アレクサンダー シュミッツ(早大) テイト トモ(早大) 菅野 重樹(早大)</p> <p>3B2-06 14:45~ 指列動作に着目した神経回路モデルの段階的学習と多指ハンドの様々な物体の操り ○船橋 賢(早大) 小笠 駿(早大) ケン オー(早大) アレクサンダー シュミッツ(早大) 菅野 重樹(早大)</p>	<p>3C2 福祉・生活支援(2/3)</p> <p>大西謙吾(東京電機大学)、杉正夫(電気通信大学)</p> <p>3C2-01 13:30~ 病院内の患者の転倒転落事故防止のための深層強化学習を用いた介入支援方法についての研究 ○難波 孝彰(名古屋大) 山田 陽滋(名古屋大)</p> <p>3C2-02 13:45~ 水力学的骨格を利用した快適な睡眠を誘導する寝具システム ○木村 仁(東工大) 古田 拓夢(東工大) 伊能 教夫(東工大) 市川 友夢(富士ベッド) 小野 弘幸(富士ベッド)</p> <p>3C2-03 14:00~ 足持ち上げ時のツッパリ感を軽減した足首ストレッチングマシンの提案 ○福生 貴久(富山大) 戸田 英樹(富山大)</p> <p>3C2-04 14:15~ 多点電極式機能的電気刺激装置の開発 ○永淵 将(電気通信大学) 毛 程宇(電気通信大学) 田澤 龍之介(電気通信大学) 皇沢 祐輝(電気通信大学) 東郷 俊太(電気通信大学) 姜 銀来(電気通信大学) 杉 正夫(電気通信大学) 横井 浩史(電気通信大学)</p> <p>3C2-05 14:30~ 上肢機能障がい者のための強化学習を用いた自律型ロボットハンドの開発 ○山田 敦史(東大) 松崎 博貴(東大) 武田 伊織(東大) 小野寺 宏(東大)</p> <p>3C2-06 14:45~ 高密度sEMGセンサを用いた横断的sEMG解析による相対的筋-皮膚間遷移の定量化の検討 ○岡島 正太郎(理研) 下田 真吾(理研)</p> <p>3C2-07 15:00~ 母指関節可動域制限手による把持姿勢生成のための把持データベースの提案 ○高橋 怜子(横国大) 宮田 なつき(産総研) 前田 雄介(横国大)</p>	<p>3D2 OS16:ソフトロボティクス(4/5)</p> <p>新山龍馬(東京大学)、鈴木康一(東京工業大学)、平井慎一(立命館大学)、中村太郎(中央大学)、望山洋(筑波大学)</p> <p>3D2-01 13:30~ マルハナバチの仮想環境下マルチコプタ操縦システムの開発 ○石黒 理紗(阪大) ジョン デバラッド(阪大) 志垣 俊介(阪大) 梅箱 拓也(東大) 清水 正宏(阪大) 細田 耕(阪大)</p> <p>3D2-02 13:45~ 昆虫の筋骨格系を規範とした柔軟羽ばたき飛行ロボットの創製 ○小泉 咲人(千葉大) 中田 敏是(千葉大) 劉 浩(千葉大)</p> <p>3D2-03 14:00~ ヒモムシ物の伸張・湾曲・分岐構造を抽象化したトラス機構 ○高橋 知也(東北大学) 波々伯部 夏美(北海道大学) 小澤 悠(東北大学) 渡辺 将広(東北大学) 柘原 宏(北海道大学) 山崎 剛史(山階鳥類研究所) 多田 隈 建二郎(東北大学) 昆陽 雅司(東北大学) 田所 諭(東北大学)</p> <p>3D2-04 14:15~ ソフト-リジッド複合構造を持つ蠕動運動型ソフトマイクロロボットの作製 ○渡辺 知樹(中央大学) 小寺 駿之亮(中央大学) 横山 義之(富山産業技術研究開発センター) 早川 健(中央大学)</p> <p>3D2-05 14:30~ イオン交換樹脂分散液の3DプリンティングによるIPMCソフトマイクロロボットの成形 ○石木 明日翔(東工大) 鈴木 康一(東工大) 難波江 裕之(東工大) 遠藤 玄(東工大) 安積 欣志(産総研) 堀内 哲也(産総研)</p> <p>3D2-06 14:45~ 解剖学知見に基づくキリン首模擬機構の試作 ○新倉 敦彦(東工大) 難波江 裕之(東工大) 遠藤 玄(東工大) 郡司 芽久(国立科学博物館) 森 健人(国立科学博物館) 新山 龍馬(東大) 鈴木 康一(東工大)</p> <p>3D2-07 15:00~ 柔軟ダクト内走行を考慮に入れたミズ型ダクト清掃ロボットのモデル化と検証 ○伊藤 文臣(中央大学) 河口 貴彦(中央大学) 山田 泰之(東京電機大学) 中村 太郎(中央大学)</p>

RSJ2019 詳細プログラム

9月6日(金)PM1

E室(506)／11号館5階	F室(507)／11号館5階	G室(603)／11号館6階	H室(604)／11号館6階
<p>3E2 マニピュレーション(1/2)</p> <p>相山康道(筑波大学)、上田隆一(千葉工業大学)</p> <p>3E2-01 13:30～ Aerial Manipulationにおける手先位置揺動補償制御に関する研究 ○小橋 勇輝(和歌山高専) 岡部 弘佑(和歌山高専)</p> <p>3E2-02 13:45～ 推力偏向機構を有する多リンク系飛行ロボットの推力冗長自由度を利用した空中マニピュレーションの実現 ○趙 漢居(東京大学) 岡田 慧(東京大学) 稲葉 雅幸(東京大学)</p> <p>3E2-03 14:00～ 視覚マーカを貼付した物体の観察による回転関節のパラメータ推定 ○清川 拓哉(奈良先端大) 高松 淳(奈良先端大) 笹渕 一宏(Microsoft) 小笠原 司(奈良先端大) 池内 克史(Microsoft)</p> <p>3E2-04 14:15～ 双腕ロボットによる食材の串刺し動作 ○李 昂(電気通信大学) 董 晨宇(電気通信大学) 滝澤 優(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>3E2-05 14:30～ 3次元点群からのエッジ抽出を用いた2指ハンドのための把持姿勢の検出 伊藤 駿(千葉工大) ○小池 篤哉(千葉工大) 菅原 淳(東芝) 大貫 淳一郎(東芝) 上田 隆一(千葉工大)</p> <p>3E2-06 14:45～ Towards Picking Up an Object Using Two Plates Considering Contact Stability ○スリヨプトロ ヨシユアクリスタント(大阪大学) 万 偉偉(大阪大学) 原田 研介(大阪大学)</p> <p>3E2-07 15:00～ 小型・低摩擦アクチュエータ“MagLinkage”を用いた低衝撃・ノンストップ把持 ○小山 佳祐(東大) 下条 誠(東大) 妹尾 拓(東大) 石川 正俊(東大)</p>	<p>3F2 OS6:人と関わりあうロボットのためのSocial-ware(3/3)</p> <p>塩見昌裕(ATR)、住岡英信(ATR)</p> <p>3F2-01 13:30～ 【基調講演】芯まで柔らかいセラピーロボット「ちよぼにゃん」 ○林 里奈</p> <p>3F2-02 14:00～ 抱擁型コミュニケーションメディアから呈示される音声と性関連フェロモンがユーザに与える心理生理的影響 ○住岡 英信(ATR) Sara Invitto(University of Salento) Alberto Grasso(University of Salento / Vito Fazzi Hospital) Fabio Bona(University of Salento) Soheil Keshmiri(ATR) 塩見 昌裕(ATR) 石黒 浩(ATR/阪大院)</p> <p>3F2-03 14:15～ 見た目と噛み方が甘噛み行為の印象に与える影響の検証 中川 佳弥子(ATR, karakuri products) 松村 礼央(ATR, karakuri products) ○塩見 昌裕(ATR)</p> <p>3F2-04 14:30～ 子どもと遠隔操作型ロボットのインタラクション観察に基づく性格推定手法の提案 阿部 香澄(ATR, JSPS, 電通大) 長井 隆行(大阪大学, 電通大) 大森 隆司(玉川大学) ○塩見 昌裕(ATR)</p>		

RSJ2019 詳細プログラム

9月6日(金)PM1

I室(701)/11号館7階	J室(702)/11号館7階	K室(703)/11号館7階	L室(704)/11号館7階
<p>3I2 産業用ロボット・自動化システム(2/2)</p> <p>荒井裕彦(産業技術総合研究所)、衣川潤(東北大学)</p> <p>3I2-01 13:30~ 産業用ロボット基本3軸の軸間干渉力と慣性変動を考慮した制振制御 ○松井 洸(長岡技術科学大) 大石 潔(長岡技術科学大) 横倉 勇希(長岡技術科学大) 宮崎 敏昌(長岡技術科学大)</p> <p>3I2-02 13:45~ 搬送時振動からのオンライン周期推定を用いたクレーンの振動抑制 ○佐藤 裕美子(東京大学) 吉元 俊輔(東京大学) 山本 晃生(東京大学)</p> <p>3I2-03 14:00~ ドリフトフリー瞬時状態オブザーバの一検討 ○篠崎 泰雅(長岡技術科大) 鈴木 駿介(長岡技術科大) 川合 勇輔(長岡技術科大) 横倉 勇希(長岡技術科大) 大石 潔(長岡技術科大) 宮崎 敏昌(長岡技術科大)</p> <p>3I2-04 14:15~ ロボットによるスピニング加工の研究 ○荒井 裕彦(産総研)</p> <p>3I2-05 14:30~ 鏡面物体のロボットハンドリングにおけるベンチマークとメトリクスの手法の提案 ○細見 直矢(大阪工業大学) 野田 哲男(大阪工業大学)</p> <p>3I2-06 14:45~ 三次元ボールミルの運動解析 ○奥野 真成(東京農工大学) 和田 正義(東京農工大学)</p> <p>3I2-07 15:00~ ロボット要素の階層化・規格化を利用した柔軟な開発手法の提案 ○中塚 好紀(金沢工大) 土居 隆宏(金沢工大)</p>	<p>3J2 OS13:RSNPを活用したロボットサービスコンテスト2019 ~応募作品発表と審査、審査結果発表~(1/2)</p> <p>成田雅彦(産業技術大学院大学)、土屋陽介(東京通信大学)</p> <p>3J2-01 13:30~ コンパックス伸縮機構を用いたRSNP遠隔カメラアームロボットの開発 ○原田 信太郎(芝浦工大) 三木 理(芝浦工大) 松日楽 信人(芝浦工大)</p> <p>3J2-02 13:45~ 多種多様なシステムをRSNP通信可能にする汎用ユニットの開発 ○岡野 憲(芝浦工大) 松日楽 信人(芝浦工大)</p> <p>3J2-03 14:00~ RSNPを用いた障害物検出のためのセンサ連携 ○三木 理(芝浦工業大学) 松日楽 信人(芝浦工業大学)</p> <p>3J2-04 14:15~ 遠隔地での観光案内システムの開発 ○田島 仁奈(芝浦工業大学) 岡野 憲(芝浦工業大学) 日下 菜奈美(芝浦工業大学) 松日楽 信人(芝浦工業大学) 志村 秀明(芝浦工業大学)</p> <p>3J2-05 14:30~ 乳幼児の安全確保と保育士の労働負担軽減 ○勝間田 賀章(産業技術大学院大学) 兼光 有沙(産業技術大学院大学) 指山 喜伎(産業技術大学院大学) 菅原 清(産業技術大学院大学) 方 進敏(産業技術大学院大学) 三好 哲也(産業技術大学院大学) 内山 純(産業技術大学院大学) 成田 雅彦(産業技術大学院大学)</p> <p>3J2-06 14:45~ ライフログから心身の状態を可視化するロボット ○小川 太輔(産業技術大学院大学) 大類 桂一(産業技術大学院大学) 北浦 なつみ(産業技術大学院大学) 胡 瑶霞(産業技術大学院大学) 楊 旭(産業技術大学院大学) 内山 純(産業技術大学院大学)</p> <p>3J2-07 15:00~ 鉄道駅における視覚障害者のための移動支援ロボット ○野本 恭平(玉川大学) 宅間 駿(玉川大学) 望月 遊世(玉川大学) 平社 和也(玉川大学)</p>	<p>3K2 OS9:インテリジェントホームロボティクス(3/4)</p> <p>岡田浩之(玉川大学)、佐野睦夫(大阪工業大学)、萩原良信(立命館大学)</p> <p>3K2-01 13:30~ 日常生活空間でのHuman-Robot Interaction行動のシミュレーション環境の構築 ○稲邑 哲也(NII/総研大) 水地 良明(NII) 山田 裕基(NII)</p> <p>3K2-02 13:45~ 転移学習による生活支援ロボットのための場所概念形成の効率化 ○萩原 良信(立命館大学) 田口 慶志郎(立命館大学院)</p> <p>3K2-03 14:00~ 生活支援ロボットにおける高速でロバストな把持に関する研究 ○朝原 佳昭(トヨタ自動車) 池田 拓也(トヨタ自動車) 竹下 佳佑(トヨタ自動車) 寺田 耕志(トヨタ自動車) 山本 貴史(トヨタ自動車)</p> <p>3K2-04 14:15~ 人間の生活空間で働くロボットのためのビジョン・言語処理技術 羽鳥 潤(Preferred Networks (PFN)) ○寺田 耕志(Preferred Networks (PFN))</p> <p>3K2-05 14:30~ 日常を見守る生活行動ナビゲーションシステムの検討 ○横田 和亮(大阪工業大学大学院) 峰 祐佳(大阪工業大学) 近藤 大也(大阪工業大学) 大井 翔(立命館大学) 佐野 睦夫(大阪工業大学)</p> <p>3K2-06 14:45~ 身体的インタラクションを伴う移動支援を目的とした動作状態推定に基づくインピーダンス制御 ○坂寺 駿輝(名古屋大) 小林 泰介(奈良先端大) 中西 淳(名城大) 青山 忠義(名古屋大) 長谷川 泰久(名古屋大)</p> <p>3K2-07 15:00~ Real-time Grasping of Unknown Objects Using Growing Neural Gas ○ヤニ モハマド(Tokyo Metropolitan University) 山田 直(Tokyo Metropolitan University) 久保田 直行(Tokyo Metropolitan University)</p> <p>3K2-08 15:15~ VRデバイスを用いた生活支援ロボットHSRの遠隔操作システムの構築 ○中西 淳(名城大) 坂寺 駿輝(名古屋大) 青山 忠義(名古屋大) 長谷川 泰久(名古屋大)</p>	<p>3L2 ヒューマノイド(1/2)</p> <p>梶田秀司(産業技術総合研究所)、石川潤(東京電機大学)</p> <p>3L2-01 13:30~ Towards a Method of Multi-contact Stability of Humanoid using ZMP and CWC ○Zhenting WANG(Osaka Univ.) 原田 研介(Osaka Univ.) 万 偉偉(Osaka Univ.)</p> <p>3L2-02 13:45~ 膝伸展2足歩行のためのLateral安定化制御 ○梶田 秀司(産総研) ペナレグ メディ(産総研) シスネロス ラファエル(産総研) 阪口 健(産総研) 森澤 光晴(産総研) 神永 拓(産総研) 熊谷 伊織(産総研) 金子 健二(産総研) 金広 文男(産総研)</p> <p>3L2-03 14:00~ 相対角加速度を用いた角運動量ダンパによる人型ロボットの連続前方跳躍 ○西澤 佳隼(東京都大) 金宮 好和(東京都大) 佐藤 大祐(東京都大)</p> <p>3L2-04 14:15~ 人型ロボットのバランス制御のためのCRBレンチコーンを考慮した擬似逆行列によるCRBレンチの分配 ○梅景 正光(東京都大) 金宮 好和(東京都大) 佐藤 大祐(東京都大)</p> <p>3L2-05 14:30~ ヒューマノイドの動力学を考慮した全身コンプライアンス最適化によるバランス制御の実験検証 山本 江(東大) ○石垣 泰輝(東大) 中村 仁彦(東大)</p> <p>3L2-06 14:45~ 腿駆動ヒューマノイドにおける認識判断操作統合に基づく自動車運転の実証実験 ○浅野 悠紀(東大) 都築 敬(東大) 河原塚 健人(東大) 鬼塚 盛宇(東大) 古賀 悠矢(東大) 大村 柚介(東大) 永松 祐弥(東大) 真壁 佑(東大) 藤井 綺香(東大) 新城 光樹(東大) 中島 慎介(東大) 岡田 慧(東大) 川崎 宏治(トヨタ自動車) 稲葉 雅幸(東大)</p> <p>3L2-07 15:00~ 倒立振りへの状態遷移が可能な小型ヒューマノイドの転倒復帰機能を利用した目標角の自動設定 ○佐藤 裕弥(東京大学) 木村 航平(東京大学) 岡田 慧(東京大学) 稲葉 雅幸(東京大学)</p>

9月6日(金)PM1

M室(708)／11号館7階	N室(710)／11号館7階
<p>3M2 医療ロボット(2/3)</p> <p>岡本淳(東京女子医科大学)、原口大輔(東京工業大学)</p> <p>3M2-01 13:30～ 2本の腕とステレオカメラを備えた腹腔鏡手術用ミニチュアハンドロボットの開発 ○中橋 龍(九大) 大澤 啓介(九大) 荒田 純平(九大) 大内田 研宙(九大) 赤星 朋比古(九大) 江藤 正俊(九大) 橋爪 誠(九大)</p> <p>3M2-02 13:45～ 腹腔内に挿入し手術支援を行う折り畳み式5指ロボットハンドの開発 ○安齋 祐貴(横浜国立大学) 相良 雄斗(横浜国立大学) 加藤 龍(横浜国立大学) 向井 正哉(東海大学)</p> <p>3M2-03 14:00～ ロボティクスIVRIにおけるマニピュレータと周辺環境との接触判定アルゴリズム ○城戸 脩希(岡山大学大学院) 松野 隆幸(岡山大学) 亀川 哲志(岡山大学) 平木 隆夫(岡山大学) 見浪 護(岡山大学)</p> <p>3M2-04 14:15～ CT透視ガイド下針穿刺ロボットの臨床試験により得られた穿刺力データの解析 ○亀川 哲志(岡大) 松野 隆幸(岡大) 平木 隆夫(岡大)</p> <p>3M2-05 14:30～ 腹部を対象とした極細針によるCTガイド下穿刺支援ロボットIRISの開発 ○岩田 浩康(早大) 津村 遼介(早大) 柿間 薫(早大)</p> <p>3M2-06 14:45～ 下腹部を対象とした極細針によるCTガイド下穿刺プランニング ○津村 遼介(早大) 岩田 浩康(早大)</p> <p>3M2-07 15:00～ 下腹部穿刺における針径に応じた血液流出量の定量的評価 ○泉 恒輝(早大) 津村 遼介(早大) 岩田 浩康(早大)</p> <p>3M2-08 15:15～ 下腹部を対象としたCTガイド下穿刺制御戦略 ○松本 隆太郎(早大) 津村 遼介(早大) 澤田 将太(早大) 岩田 浩康(早大)</p>	<p>3N2 OS20:人間機械協調(2/2)</p> <p>辻俊明(埼玉大学)、積際徹(同志社大学)、平田 泰久(東北大学)</p> <p>3N2-01 13:30～ アカウンタビリティを考慮した福祉ロボットデザイン ○武田 洸晶(東北大) 平田 泰久(東北大) 翁 岳暉(東北大) 片山 貴寛(RT. ワークス) 水田 康秀(RT. ワークス) 神品 淳(RT. ワークス)</p> <p>3N2-02 13:45～ パーソナルモビリティの安全・安心な不整地移動に関する研究 ○松繁 裕(早大) 亀崎 允啓(早大) 森 大河(早大) ランドンウオン(早大) 石原 達也(NTT西日本) 倉橋 孝雄(NTT) 中野 将尚(NTT) 矢野 裕貴(NTT) 樺 俊光(NTT) 越地 弘順(NTT) 肥後 直樹(NTT) 菅野 重樹(早大)</p> <p>3N2-03 14:00～ パワーアシストスーツにおける制御方法および個人への適応化手法 ○山本 彩代(東芝インフラシステムズ(株)) 浅利 幸生(東芝インフラシステムズ(株))</p> <p>3N2-04 14:15～ ワイヤ駆動を用いた高バックドライブ性を有する腰パワーアシスト装置の開発と評価 ○榎田 裕介(前工大) 朱 赤(前工大) 渡邊 大貴(前工大) 李 沛謙(前工大) 金子 剛(前工大) 澁澤 康之(山田製作所) 多胡 直紀(山田製作所) 出口 耕衛(山田製作所)</p> <p>3N2-05 14:30～ マン・マシンインターフェイスにおける操作支援トルクに対する操作性評価 ○竹内 良樹(同志社大学) 積際 徹(同志社大学) 横川 隆一(同志社大学)</p> <p>3N2-06 14:45～ 示指・拇指によるつまみ回転操作時の筋・脳賦活解析 ○岡谷 梨央(同志社大学) 積際 徹(同志社大学) 横川 隆一(同志社大学) 成末 充宏(マツダ株式会社) 西村 啓人(マツダ株式会社) 武田 雄策(マツダ株式会社) 原 利宏(マツダ株式会社)</p> <p>3N2-07 15:00～ 不安定機構上の座位姿勢における人のバランス能力及び重力運動特性の評価 ○前田 直樹(大阪電通大) 鄭 聖熹(大阪電通大)</p>

RSJ2019 詳細プログラム

9月6日(金)PM2

A室(501)/11号館5階	B室(502)/11号館5階	C室(503)/11号館5階	D室(505)/11号館5階
<p>3A3 OS23: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～(4/4)</p> <p>青木達哉(電気通信大学)、有木由香(ソニー)</p> <p>3A3-01 15:45～ HSMMを用いた物体と動作の時間的分節化によるロボットの統合概念学習 ○布川 遼太郎(電気通信大学) 中村 友昭(電気通信大学) 長井 隆行(大阪大学)</p> <p>3A3-02 16:00～ Risk-constraint-enabled task-oriented active perception planning and its application to grasping task ○石田 寛和(東京大) 室岡 雅樹(東京大) 岡田 慧(東京大) 稲葉 雅幸(東京大)</p> <p>3A3-03 16:15～ Non-Parametric Hidden Markov Modelを利用したバックホウ積み込み動作の解析 ○山田 健斗(東北大) 大野 和則(東北大, 理研AIP) 濱田 龍之介(東北大) 水野 直希(東北大) 柴田 幸則(佐藤工務店) 浅野 公隆(三洋テクニクス) 小松 智広(コーフテック) 鈴木 高宏(東北大) 永谷 圭司(東京大) 宮本 直人(東北大) 鈴木 太郎(千葉工大) 田所 諭(東北大)</p> <p>3A3-04 16:30～ 複数の最適性を含む確率的グラフィカルモデルによる強化学習と模倣学習の統合 ○黄瀬 輝(立命館大学) 谷口 忠大(立命館大学)</p>	<p>3B3 学習(3/3)</p> <p>長隆之(九州工業大学)、丹羽雄一郎(防衛装備庁)</p> <p>3B3-01 15:45～ 第一人称視点に基づく情報構造化空間の状況説明文生成 ○中嶋 一斗(九大) 倉川 亮(九大)</p> <p>3B3-02 16:00～ 状態方程式を近似するNNからの数式モデル抽出に基づくモデル予測制御 ○池本 周平(九工大) 組 泰樹(阪大) 細田 耕(阪大)</p> <p>3B3-03 16:15～ 系列変換と方策勾配法を用いた敵対的学習による動作-説明文間の双方向生成 ○郷津 優介(NII) 福邑 哲也(NII/総研大)</p> <p>3B3-04 16:30～ 状況により変化する利害関係の推定に基づくマルチエージェント強化学習 ○青谷 拓海(奈良先端大) 小林 泰介(奈良先端大) 杉本 謙二(奈良先端大)</p> <p>3B3-05 16:45～ フィードバック誤差学習から着想を得た力制御手法におけるエネルギー効率の評価 ○浜田 淳司(東北大学) 蔡 家正(東北大学) 大脇 大(東北大学) 林部 充宏(東北大学)</p> <p>3B3-06 17:00～ Musculoskeletal AutoEncoder: 筋骨格ヒューマノイドの状態推定・制御・シミュレーションを统一的に扱う筋骨格センサ間ネットワークのオンライン獲得手法 ○河原塚 健人(東京大学) 都築 敬(東京大学) 鬼塚 盛宇(東京大学) 浅野 悠紀(東京大学) 岡田 慧(東京大学) 川崎 宏治(トヨタ自動車) 稲葉 雅幸(東京大学)</p> <p>3B3-07 17:15～ モデル予測制御のためのハードウェア指向Neural Network ○本田 健太郎(九工大) 岩谷 直樹(九工大) 田中 勇気(日立製作所) 堀口 辰也(日立製作所) 中村 敏明(日立製作所) 田向 権(九工大)</p>	<p>3C3 福祉・生活支援(3/3)</p> <p>SalazarJose(東北大学)、前田雄介(横浜国立大学)</p> <p>3C3-01 15:45～ 1軸回転可能な胸部支持パッド型歩行車による歩行計測と解析 ○蘆田 宏明(近畿大院) 阿部 凌輔(近畿大院) 黄 健(近畿大) 小谷内 範穂(近畿大) 原田 孝(近畿大)</p> <p>3C3-02 16:00～ 三輪自転車のスイング制御とその走行評価 ○佐藤 陸人(東北大) 平田 泰久(東北大)</p> <p>3C3-03 16:15～ ワイヤ駆動型歩行訓練ロボットによる断続的な介入による訓練効果の検証 ○三宅 太文(早大) 小林 洋(阪大) 藤江 正克(早大) 菅野 重樹(早大)</p> <p>3C3-04 16:30～ 差動駆動アクティブキャストの操舵安定性に関する研究 ○中山 泰誠(東京農工大学) 地阪 雄一郎(東京農工大学) 和田 正義(東京農工大学)</p> <p>3C3-05 16:45～ 遠隔操作により操縦可能な移乗支援機器の開発 ○大神 優佳(大分大学大学院) 松尾 重明(久留米工業大学) 阿部 功(大分大学) 三浦 篤義(大分大学) 池内 秀隆(大分大学)</p> <p>3C3-06 17:00～ RGB-Dセンサを用いた歩容認証の研究 ○尾崎 文夫(湘南工科大学)</p> <p>3C3-07 17:15～ 小型圧電素子を用いた生体計測用センサの検討 ○板東 龍矢(豊橋技術科学大学) 秋月 拓磨(豊橋技術科学大学) 真下 智昭(豊橋技術科学大学) 章 忠(豊橋技術科学大学)</p>	<p>3D3 OS16:ソフトロボティクス(5/5)</p> <p>新山龍馬(東京大学)、鈴木康一(東京工業大学)、平井慎一(立命館大学)、中村太郎(中央大学)、望山洋(筑波大学)</p> <p>3D3-01 15:45～ 遺伝的アルゴリズムを用いた弾性外殻を有する円形ロボットの跳躍姿勢の最適化 ○松野 孝博(立命館大学) 平井 慎一(立命館大学)</p> <p>3D3-02 16:00～ 外骨格ばねに着想を得た拮抗駆動機構の試作 ○車谷 駿一(中大) 伊藤 文臣(中大) 加賀谷 勝史(京大) 中村 太郎(中大)</p> <p>3D3-03 16:15～ 瞬発力発生機構のボール投擲ロボットへの応用 ○平澤 順治(茨城高専)</p> <p>3D3-04 16:30～ 発泡体積層構造を用いたソフトアクチュエータの開発 ○山田 泰之(東京電機大) 中村 太郎(中央大)</p> <p>3D3-05 16:45～ 柔軟なチューブによって駆動するヘビ状ロボットの開発 ○金田 礼人(豊橋技大) 真下 智昭(豊橋技大) 飯田 史也(University of Cambridge)</p> <p>3D3-06 17:00～ 進行波を生成する自動振動式柔軟小型バルブ 宮木 悠二(東工大) ○塚越 秀行(東工大)</p> <p>3D3-07 17:15～ フレキシブル超音波モータの原理と設計 ○金田 礼人(豊橋技大) 真下 智昭(豊橋技大)</p>

RSJ2019 詳細プログラム

9月6日(金)PM2

E室(506)／11号館5階	F室(507)／11号館5階	G室(603)／11号館6階	H室(604)／11号館6階
<p>3E3 マニピュレーション(2/2)</p> <p>亀崎允啓(早稲田大学)、原田研介(大阪大学)</p> <p>3E3-01 15:45～ 全軸干渉機構における最適干渉行列の設計理論 ○東郷 俊太(電通大) 君塚 進(電通大) 姜 銀来(電通大) 横井 浩史(電通大)</p> <p>3E3-02 16:00～ 全軸ワイヤ干渉駆動機構を用いたロボットアームの開発 ○君塚 進(電通大) 東郷 俊太(電通大) 姜 銀来(電通大) 横井 浩史(電通大)</p> <p>3E3-03 16:15～ Origami Springを応用した大曲率形状を出力可能な伸縮アームの開発 ○松尾 博史(東工大) 安東 零司(東工大) 松浦 大輔(東工大) 菅原 雄介(東工大) 勅使河原 誠一(NSK) アサダ ハリー(MIT) 武田 行生(東工大)</p> <p>3E3-04 16:30～ ロボットアーム用の二段変速可能な油圧駆動システムとその低損失化 ○林 竜也(金沢大学) 関 啓明(金沢大学) 辻 徳生(金沢大学) 平光 立拓(金沢大学) 足津 正利(小松大学)</p> <p>3E3-05 16:45～ 2自由度弾性劣駆動アームの弾性不安定平衡点の有無と共振制御 ○有尾 隆宏(東京農工大) 水内 郁夫(東京農工大)</p> <p>3E3-06 17:00～ アームロボットを用いた発達の描画モデルの構築 ○安村 亮祐(徳島大学大学院 先端技術科学教育部) 西出 俊(徳島大学 大学院社会産業理工学研究部) 康 鑫(徳島大学 大学院社会産業理工学研究部) 任 福継(徳島大学 大学院社会産業理工学研究部)</p> <p>3E3-07 17:15～ 拡張角軸ベクトルによる関節変位の可動域を考慮した逆運動学の数値解法 ○関口 毅範(首都大) 武居 直行(首都大)</p> <p>3E3-08 17:30～ Gravity Torque based Constrained Motion Planning for Heavy, Long Objects Manipulation ○Mohamed Raessa (Osaka University) Weiwei Wan (Osaka University) Kensuke Harada (Osaka University)</p>	<p>3F3 ヒューマン・ロボット・インタラクション</p> <p>小川浩平(大阪大学)、新妻実保子(中央大学)</p> <p>3F3-01 15:45～ リスク認知に基づく安全の責任について ○杉本 旭(安全工研) 大塚 くみ子(長岡技大) 南山 靖博(久留米高専) 清田 高德(北九州市立大)</p> <p>3F3-02 16:00～ Tangible-E-Motionによって起こる人の覚醒の変化 ○三浦 耕生(中部大学) 愛知 勇祐(中部大学) 前吉 汰樹(中部大学) Eunjeong Jeon (Independent Interaction Designer and Researcher) Min-Gyu Kim (Korea Institute of Robot and Convergence) Jaeryoung Lee (中部大学)</p> <p>3F3-03 16:15～ 人間同士の身体接触再現を目指したロボットハンドの官能評価 ○上野 安澄(東京農工大) 水内 郁夫(東京農工大)</p> <p>3F3-04 16:30～ 人との長期的なふれ合いを目指した人型ロボットの起床・就寝・休息制御を用いたインタラクションシステムの開発 ○東風上 奏絵(東大) 岡田 慧(東大) 稲葉 雅幸(東大)</p> <p>3F3-05 16:45～ 文楽の音と動きの技術を適応するロボットの感情表現メカニズム ○中川 志信(大阪芸大) 榎垣 智也(大阪芸大) 蔡 東生(筑波大) 董 然(筑波大) 龍 飛(筑波大)</p> <p>3F3-06 17:00～ 子どもに分かりやすく伝えることを目指した研究者とロボットの合同研究紹介システムの開発と評価 ○東風上 奏絵(東大) 岡田 慧(東大) 稲葉 雅幸(東大)</p> <p>3F3-07 17:15～ オフィス環境でのテレプレゼンスロボットに対する印象形成 ○大塚 愛子((株)リコー) 川口 敦生((株)リコー) 余平 敦生((株)リコー) 安藤 昌也(千葉工業大学)</p> <p>3F3-08 17:30～ ミュージアムにおける案内ロボットのための人追従手法の開発 ○市原 海渡(芝浦工大) 長谷川 忠大(芝浦工大) 油田 信一(芝浦工大) 成瀬 良英(株式会社三五) 市川 裕久(株式会社三五)</p>		

RSJ2019 詳細プログラム

9月6日(金)PM2

I室(701)/11号館7階	J室(702)/11号館7階	K室(703)/11号館7階	L室(704)/11号館7階
<p>3I3 屋外作業ロボット</p> <p>山本知生(産業技術総合研究所)、菅原雄介(東京工業大学)</p> <p>3I3-01 15:45~ 溶剤型接着剤の噴射によりガス管を内部から補修するロボットの開発 ○柴田 尚樹(早稲田大学) 今野 実(東京ガス) 浅川 正俊(東京ガス) 鈴木 湧也(東京ガス) 小野寺 文也(東京ガス) 石井 裕之(早稲田大学)</p> <p>3I3-02 16:00~ 国内酪農業ロボット化の現状と期待 ○田中 孝之(北大)</p> <p>3I3-03 16:15~ 養鶏衛生管理システムの為の鶏死鶏回収ロボットの開発 ○大西 一成(鹿児島大学大学院理工学研究科) 山口 貴洸(鹿児島大学大学院理工学研究科) 福元 伸也(鹿児島大学大学院理工学研究科) 鹿嶋 雅之(鹿児島大学大学院理工学研究科) 小澤 真(鹿児島大学共同獣医学部獣医学科) 渡邊 睦(鹿児島大学大学院理工学研究科)</p> <p>3I3-04 16:30~ 獣害対策のためのベルト移動型機構 ○土居 隆宏(金沢工大) 永田 健太郎(金沢工大) 大井 徹(石川県立大) 西田 敏明(みんなの畑の会) 北村 敏春((株)シコウ)</p> <p>3I3-05 16:45~ 万能真空吸着グリッパを用いた壁のぼりロボット ○漁 拓実(神戸高専) 清水 俊彦(神戸高専) 澤崎 佑基(神戸高専) 池本 周平(九工大)</p> <p>3I3-06 17:00~ 6クローラロボットを用いた狭隘空間の調査 ○西村 健志(千葉工大) 吉田 智章(千葉工大) 松澤 孝明(千葉工大) 市川 博康(中日本エンジ名古屋株)</p> <p>3I3-07 17:15~ 無人作業トラクターの量産開発 ○松本 圭司(ヤンマー株式会社) 西井 康人(ヤンマー株式会社) 兒玉 優飛(ヤンマー株式会社)</p>	<p>3J3 OS13:RSNPを活用したロボットサービスコンテスト2019 ~応募作品発表と審査、審査結果発表~(2/2)</p> <p>成田雅彦(産業技術大学院大学)、土屋陽介(東京通信大学)</p> <p>15:45~ 審査結果発表</p>	<p>3K3 OS9:インテリジェントホームロボティクス(4/4)</p> <p>岡田浩之(玉川大学)、萩原良信(立命館大学)、山本真史(トヨタ自動車)</p> <p>3K3-01 15:45~ サービスロボットによる軽作業を目的とした対話に基づくロボットの動作生成 ○辻 大靖(名城大) 大原 賢一(名城大)</p> <p>3K3-02 16:00~ ロボットによる生活支援のための音声対話プラットフォーム ○塚原 裕史(株式会社デンソーアイティ-ラボラトリ)</p> <p>3K3-03 16:15~ Hybrid A* アルゴリズムによる円滑な複数タスク実行のための経路計画 ○川崎 陽祐(慶大院) 萬 礼応(慶大院) 高橋 正樹(慶應大)</p> <p>3K3-04 16:30~ 小型自動食器洗浄収納ロボットのための可動式食器収納かご ○衣川 潤(東北大) 迫田 成正(東北大) 鈴木 裕貴(東北大) 小菅 一弘(東北大)</p> <p>3K3-05 16:45~ Robot-object interaction strategies for object recognition コントララス ルイス(玉川大学) 武藤 ゆみ子(玉川大学) 岡田 浩之(玉川大学) ○坂巻 新(玉川大学)</p> <p>3K3-06 17:00~ RoboCup Japan Open 2019 @Home DSPLにおけるチームAISL-TUTの取り組み ○松崎 成道(豊橋技大) 三明 優介(豊橋技大) 劉 玉宝(豊橋技大) 眞野 千輝(豊橋技大) Liliana Villamar Gomez(豊橋技大) 中野 中央(豊橋技大) 石原 啓志(豊橋技大) 三浦 純(豊橋技大)</p>	<p>3L3 ヒューマノイド(2/2)</p> <p>高西淳夫(早稲田大学)、橋本健二(明治大学)</p> <p>3L3-01 15:45~ 等身大ヒューマノイドにおける転倒緩衝のための空気ダンパ衝撃吸収外装の設計と受身動作生成 ○武田 博樹(東京大学) 垣内 洋平(東京大学) 野田 晋太郎(東京大学) 小島 邦生(東京大学) 板東 正祐(東京大学) 菅井 文仁(東京大学) 岡田 慧(東京大学) 稲葉 雅幸(東京大学)</p> <p>3L3-02 16:00~ 動的全身動作を目指した軽量・大出力ヒューマノイド JAXON3-Pの設計手法と跳躍動作の実現 ○小島 邦生(東京大学) 小椎尾 侑多(東京大学) 菅井 文仁(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>3L3-03 16:15~ 骨盤運動に着目した足走行ロボットの開発 ○黒岩 祐志(早大院) 大谷 拓也(早大) 峯下 弘毅(早大院) 阪口 正律(株式会社アシックス) 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>3L3-04 16:30~ 骨盤運動に着目した足走行ロボットの開発 ○水上 英紀(早大院) 大谷 拓也(早大) 橋本 健二(明大・早大HRI) 清水 自由理(株式会社日立製作所・早大院) 峯下 弘毅(早大院) 川上 泰雄(早大) 阪口 正律(株式会社アシックス) 林 憲玉(神奈川大・早大HRI) 高西 淳夫(早大・早大HRI)</p> <p>3L3-05 16:45~ ヒトの身体成長をシミュレートするロボット ○金川 倫大(工学院大学) 高信 英明(工学院大学) 鈴木 健司(工学院大学) 金田 祥平(工学院大学) 三浦 宏文(工学院大学)</p> <p>3L3-06 17:00~ 重労働代替を目指した人間型ロボット試作機:HRP-5P ○金子 健二(産総研) 神永 拓(産総研) 阪口 健(産総研) 梶田 秀司(産総研) 森澤 光晴(産総研) 熊谷 伊織(産総研) 金広 文男(産総研)</p> <p>3L3-07 17:15~ 人間型サクソフォン演奏ロボットの開発 ○山田 晃久(早稲田大学大学院) 馬 翔翔(早稲田大学大学院) 韓 衍(早稲田大学大学院) 西尾 祐哉(早稲田大学大学院) 内山 純(早稲田大学大学院) 林家宇(早稲田大学大学院) 高西 淳夫(早稲田大学理工学術院・早大ヒューマノイド研究所) サラ コセンティノ(早稲田大学理工学術院)</p> <p>3L3-08 17:30~ 衣服型柔軟外装を備えた等身大ヒューマノイドによる人との全身接触動作実現 ○藤井 綺香(東京大学) 中島 慎介(東京大学) 矢野倉 伊織(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>

9月6日(金)PM2

M室(708)／11号館7階	N室(710)／11号館7階
<p>3M3 医療ロボット(3/3)</p> <p>小泉憲裕(電気通信大学)、荒田純平(九州大学)</p> <p>3M3-01 15:45～ 新生児生体信号計測のためのワイドレンジ荷重計測システム ○渡邊 史朗(名古屋大学) 室崎 裕一(名古屋大学) 佐藤 義朗(名古屋大学) 本部和也(名古屋大学) 新井 史人(名古屋大学)</p> <p>3M3-02 16:00～ ベッド型超音波診断・治療ロボット装置の開発 ○小林 賢人(電通大) 佐々木 雄大(電通大) 江浦 史生(電通大) 近藤 亮祐(電通大) 富田 恭平(電通大) 小林 賢大(電通大) 渡部 祐介(電通大) 大塚 研秀(電通大) 月原 弘之(東大) 松本 直樹(日大) 沼田 和司(横浜大) 永岡 英敏(大林製作所) 岩井 敏行(大林製作所) 飯島 秀幸(大林製作所) 小泉 憲裕(電通大)</p> <p>3M3-03 16:15～ 妊婦超音波検査ロボットにおける画像鮮明性を維持可能な螺旋上昇走査手法の提案 ○志田 優樹(早稲田大学) 津村 遼介(早稲田大学) 渡辺 貴文(早稲田大学) 山野 元(早稲田大学) 原口 岳(早稲田大学) 岩田 浩康(早稲田大学)</p> <p>3M3-04 16:30～ 子宮内超音波画像における部位存在確度の空間的連続変化に基づく胎児位置推定手法の構築 ○山野 元(早稲田大学) 渡辺 貴文(早稲田大学) 津村 遼介(早稲田大学) 内藤 雄真(早稲田大学) 岩田 浩康(早稲田大学)</p> <p>3M3-05 16:45～ 小型超音波ロボットの自動診断化のための臓器の状態推定手法 ○佐々木 雄大(電通大) 江浦 史生(電通大) 小林 賢人(電通大) 近藤 亮祐(電通大) 富田 恭平(電通大) 西山 悠(電通大) 小泉 憲裕(電通大) 月原 弘之(東大) 松本 直樹(日大)</p> <p>3M3-06 17:00～ 状態遷移モデルと患者CGを用いた臨床技能訓練システム ○菅宮 友莉奈(早大院) 大谷 拓也(早大・HRI) 中橋 龍(九大) 大久保 由美子(女子医) 山内 かつ代(女子医) 高西 淳夫(早大・HRI)</p> <p>3M3-07 17:15～ 埋込型2チャンネルFESデバイスによる足関節角度制御 ○渡邊 敬太(名大) 宮本 恭寛(名大) 竹内 大(名大) 青山 忠義(名大) 長谷川 泰久(名大) 徳武 克浩(名大) 栗本 秀(名大) 平田 仁(名大)</p> <p>3M3-08 17:30～ 医療手技習得の定量的評価のための患者ロボットとRGB-Dカメラを用いた動作計測手法の検討 ○武部 康隆(早大院) 菅宮 友莉奈(早大院) 今村 健人(早大院) 川崎 智佑(早大院) 小川 駿也(早大院) 片山 保(京都科学) 中江 悠介(京都科学) 高西 淳夫(早大・早大HRI) 石井 裕之(早大・早大HRI)</p>	<p>3N3 OS24:生物移動情報学</p> <p>妻木 勇一(山形大学)、岩谷 靖(弘前大学)</p> <p>3N3-01 15:45～ 【基調講演】生物ナビゲーションの謎にバイオロギングで挑む ○依田 憲(名古屋大学)</p> <p>3N3-02 16:15～ 遠隔操作型データロガー分離装置の研究 安部 拓真(山形大) 久保 那津美(山形大) 齋藤 善暉(山形大) ○阿部 一樹(山形大) 鈴木 宏和(名古屋大) 依田 憲(名古屋大) 多田 隈 理一郎(山形大) 妻木 勇一(山形大)</p> <p>3N3-03 16:30～ イスが気づきやすいスポット光照射度の反応計測装置の開発 西野間 洋之(東北大) 大野 和則(東北大/理研AIP) ○田村 涼一郎(東北大) ベオカウムーク チャヤボール(東北大) 菊水 健史(麻布大) 永澤 美保(麻布大) 土橋 直子(麻布大、東大) 田所 諭(東北大)</p> <p>3N3-04 16:45～ 嗅覚応答特性が与えるナビゲーション性能への影響評価 ○志垣 俊介(阪大) 岡島 慶(横国大) 真田 一志(横国大) 倉林 大輔(東工大) 清水 正宏(阪大)</p> <p>3N3-05 17:15～ エネルギー自給型ロボットのためのGridMapを利用した移動戦略の提案 ○三巻 秀平(金沢工科大学院) 土居 隆宏(金沢工大)</p> <p>3N3-06 17:30～ サーボスフィアの高速ビジュアルサーボ ○岩谷 靖(弘前大)</p> <p>3N3-07 17:45～ 高機動曳航型水中ロボット第四試作機的设计 ○古澤 大地(山形大学) 大和田 翔(山形大学) 妻木 勇一(山形大学)</p>