

## RSJ2020 詳細プログラム

10月9日(金)AM

A室	B室	C室	D室
<p><b>1A1</b> OS02:機能性材料とメカトロニクス融合デザイン</p> <p>亀崎允啓(早稲田大学)、辻田哲平(防衛大学校)</p> <p>1A1-01 10:15~ MR流体における磁性体の分離抑制に対する材料側面からのアプローチ(第二報) ○坂本 裕之(日本ペイントHD)</p> <p>1A1-02 10:30~ 永久磁石エラストマーを用いた電池フリーセンサー ○岩本 悠宏(名工大) 佐伯 知洋(名工大) 井門 康司(名工大) 出口 朋枝(KRI) 藤井 泰久(KRI) 山本 日登志(KRI)</p> <p>1A1-03 10:45~ 能動自己修復性ソフトロボット血管機構 ○猪股 翔平(東北大) 山崎 裕太(山形大) 志賀 郁也(山形大) 亀岡 将成(山形大) シビル エムディ ナヒン イスラム(山形大) 渡辺 将広(東北大) 高根 英里(東北大) 多田 隼 建二郎(東北大) 古川 英光(山形大) 尾陽 雅司(東北大) 田所 諭(東北大)</p> <p>1A1-04 11:00~ ノック式機構と磁性シートによる吸着機構の提案 ○安孫子 聡子(芝浦工大) 辻田 哲平(防衛大) 坂本 裕之(日本ペイント)</p> <p>1A1-05 11:15~ ギア・クラッチ・プレーキを組み合わせた逆可動性と高応答性を有する動力伝達機構の試作 ○何 卓頤(早大) 亀崎 允啓(早大) 張 裴之(早大) シェムベカール サヒル(早大) 角田 龍一朗(早大) 菅野 重樹(早大)</p> <p>1A1-06 11:30~ 磁気粘性流体を作動流体とした逆可動性と高出力性を有するロボットアームの開発 ○角田 龍一朗(早大) 亀崎 允啓(早大) 張 裴之(早大) シェムベカール サヒル(早大) 何 卓頤(早大) 菅野 重樹(早大)</p>	<p><b>1B1</b> OS07:視覚・触覚に基づくロボットマニピュレーション(1/2)</p> <p>鈴木陽介(金沢大学)、小山佳祐(大阪大学)</p> <p>1B1-01 10:15~ 3DCNNとTemporal Skip Connectionを利用したビデオ予測モデルの提案と評価 ○小栗 澁貴(早稲田大学) 庄野 修(ホンダ・リサーチ・インスティテュート・ジャパン) 斎藤 菜美子(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>1B1-02 10:30~ Development of a visual-tactile sensor for robotic hands ○Yuan Gao(Osaka Univ.) Weiwei Wan(Osaka Univ.) Keisuke Koyama(Osaka Univ.) Kensuke Harada(Osaka Univ.)</p> <p>1B1-03 10:45~ FingerVisionを用いた触覚センシングと物体検出を同時に実現するための画像修復とノイズ除去 ○山崎 駆(九州工業大学) 高橋 和孝(九州工業大学) Ravi P. Joshi(九州工業大学) 柴田 智広(九州工業大学) 諏訪 正樹(九州工業大学、オムロン サイニック エックス株式会社)</p> <p>1B1-04 11:00~ CAVS+FingerVisionを搭載した2指4自由度ハンドによる紙の重なり認識と除去 ○鈴木 吉幸(東北大) 山口 明彦(東北大) 野尻 晴太(金沢大) 渡辺 哲陽(金沢大) 橋本 浩一(東北大)</p> <p>1B1-05 11:15~ 咀嚼マニピュレーションのための深層学習を用いた食塊形成評価 ○柴田 暁秀(阪大) 長畑 雄也((株)J-オイルミルズ) 井上 賀美((株)J-オイルミルズ) 東森 充(阪大)</p> <p>1B1-06 11:30~ The Sorting and Packing of Goods using a Dual-arm Robot ○趙 飛宇(東京大学) 武内 康将(東京大学) 矢野倉 伊織(東京大学) 李 梓佳(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>1B1-07 11:45~ 人×機械の遠隔融合システムの開発 ○春名 正樹(三菱電機(株)) 川口 昇(三菱電機(株)) 勝又 徳也(三菱電機(株)) 荻野 正樹(関西大学) 小池 俊昭(MERL)</p>	<p><b>1C1</b> OS08: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>岡田佳都(理研AIPセンター/東北大学)、赤井直紀(名古屋大学)</p> <p>1C1-01 10:15~ 操作中の形状変化予測に基づく柔軟物操作のためのオンライン操作軌道探索 ○田中 大輔(信州大学) Arnold Solvi(信州大学) 山崎 尚俊(信州大学)</p> <p>1C1-02 10:30~ 逐次枝刈り型RRTの並列化による高速かつrobustな運動行動予測 ○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>1C1-03 10:45~ バイラテラル制御に基づく模倣学習における口腕協調動作のための学習モデルの検証 ○七種 勇樹(筑波大学) 笹川 歩(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>1C1-04 11:00~ 明示・暗示ダイナミクス変数を用いた多様な環境下での動作学習 ○室岡 貴之(OSX・東大) 濱屋 政志(OSX) フォンドリガルスキ フェリクス(OSX) 田中 一敏(OSX) 井尻 善久(OSX・オムロン)</p> <p>1C1-05 11:15~ 人間の意思決定と動作の制約を考慮したロボットの操作支援 ○本蔵 紅奈(慶大院) 高橋 正樹(慶應大)</p>	<p><b>1D1</b> GS17:ロボット制御</p> <p>宮崎敏昌(長岡技術科学大学)、金田さやか(大阪府立大学)</p> <p>1D1-01 10:15~ Scilab/Xcosを用いたモデルベースシミュレーション ○栞見 健吾(愛媛大学) 杉本 大志(愛媛大学) 都築 伸二(愛媛大学) 吉村 齋(苫小牧工業高等専門学校) 倉重 健太郎(室蘭工業大学)</p> <p>1D1-02 10:30~ 水圧ロボットアームの空油サーボブースターによる遠隔トルク制御 ○赤間 一太(立命館大学) 谷口 友美(立命館大学) 玄 相晃(立命館大学)</p> <p>1D1-03 10:45~ カスケード制御系における極配置制約とフィードフォワード制御の効果 ○浦川 禎之(日工大)</p> <p>1D1-04 11:00~ センサバースト階層化制御のQuadrotor Helicopterへの適用 ○大林 宏次郎(大阪府立大学) 金田 さやか(大阪府立大学) 下村 卓(大阪府立大学)</p> <p>1D1-05 11:15~ 感度解析による微細作業のノイズ低減化運動設計 ○中塚 大輝(東工大) 岡田 昌史(東工大)</p> <p>1D1-06 11:30~ 力の最大値制約を考慮したアドミタンス制御 ○植木 俊宏(埼玉大) 境野 翔(筑波大/JST さきがけ) 辻 俊明(埼玉大)</p> <p>1D1-07 11:45~ 物体移動制御に向けた超音波による提示力の時空間分布の設計 ○松村 蒼一郎(東京大学) 森崎 汰雄(東京大学) 笠井 匠(東京大学) 古本 拓朗(東京大学) 藤原 正浩(東京大学) 牧野 泰才(東京大学) 篠田 裕之(東京大学)</p>

## RSJ2020 詳細プログラム

10月9日(金)AM

E室	F室	G室	H室
<p><b>1E1</b> OS12:ロボットと生きる</p> <p>上出寛子(名古屋大学)、新井健生(電通大/BIT)</p> <p>1E1-01 10:15~ 技術とプライバシーに関する心理学的な研究動向と考察 ○上出 寛子(名大) 新井 健生(電通大/BIT)</p> <p>1E1-02 10:30~ ロボットが取得するプライバシー情報と保護技術に関する考察 ○新井 健生(電通大・BIT) 上出 寛子(名大)</p> <p>1E1-03 10:45~ ロボットにより取得・処理・保存・提供される情報・データとプライバシー ○坂田 信裕(獨協医大)</p> <p>1E1-04 11:00~ 社会ロボットのプライバシー保護: 哲学的分析に基づく課題の明確化 ○小山 虎(山口大学) 笠木 雅史(名古屋大学)</p> <p>1E1-05 11:15~ 人に情報提供するロボットを用いた実証実験とプライバシーの問題について ○飯尾 尊優(筑波大学/JST さきがけ)</p> <p>1E1-06 11:30~ ロボットの社会実装実現に必要なと思われる3つのアイテム ○吉田 弘(JAMSTEC)</p>	<p><b>1F1</b> GS06:屋外作業ロボット(1/2)</p> <p>王碩玉(高知工科大学)、山本知生(産業技術総合研究所)</p> <p>1F1-01 10:15~ 全方位移動型インフラ点検用移動ロボットの車輪振動特性 ○佐藤 貴晃(室蘭工業大学大学院) 水上 雅人(室蘭工業大学大学院) 望月 草志(日本電信電話株式会社 NTT 先端集積デバイス研究所) 津田 昌幸(日本電信電話株式会社 NTT 先端集積デバイス研究所)</p> <p>1F1-02 10:30~ 屋外移動ロボット相対位置推定のためのマルチセンサ統合化環境の構築 ○片岡 悠真(室蘭工大) 安田 晃雄(室蘭工大) 水上 雅人(室蘭工大)</p> <p>1F1-03 10:45~ 構造物の点検・補修を目指した吹付ドローンのための半自律飛行 ○吉田 樹立(芝浦工大) 小島 賢太(芝浦工大) 長谷川 忠大(芝浦工大) 油田 信一(芝浦工大) 二村 憲太郎(西武建設(株)) 安孫子 聡子(芝浦工大) 嶋地 直広(北陽電機(株))</p> <p>1F1-04 11:00~ 土壌への仕事に着目した掘削距離と掘削量のモデル化と目標掘削量を実現する自律制御系設計 ○岡本 裕(東工大) 岡田 昌史(東工大)</p> <p>1F1-05 11:15~ 機械学習を用いた掘削前後の土砂変形予測モデルの構築 ○作 祐輝(慶大院) 逢澤 正憲(コマツ) 大井 健(コマツ) 石上 玄也(慶大)</p> <p>1F1-06 11:30~ 建築現場に適応する内装資材自動搬送ロボットの構造提案 ○奥畑 一男(ユ) サット・システムズ) 猪野 真吾(ユ) サット・システムズ) 溝渕 宣誠(ユ) サット・システムズ) 岡村 甫(高知工科大学) 王 碩玉(高知工科大学) 楊 光(高知工科大学)</p> <p>1F1-07 11:45~ 資材自動搬送ロボットの自律化制御 ○楊 光(高知工科大学) 王 碩玉(高知工科大学) 岡村 甫(高知工科大学) 猪野 真吾(ユ) サット・システムズ) 奥畑 一男(ユ) サット・システムズ) 溝渕 宣誠(ユ) サット・システムズ)</p>	<p><b>1G1</b> GS13:ロボットアーム</p> <p>水戸部和久(山形大学)、岡部弘佑(和歌山工業高等専門学校)</p> <p>1G1-01 10:15~ 弾性関節モデルフィードバックを付加した剛体関節モデルフィードフォワードに基づく6軸産業用ロボットアームのモーションコントロール ○大明 準治(東芝 研究開発センター)</p> <p>1G1-02 10:30~ 柔軟関節をもつロボットアームの運動学について ○邵 超(山形大学) 佐藤 翼(山形大学) 水戸部 和久(山形大学)</p> <p>1G1-03 10:45~ 力順送型マスタスレーブシステムにおける姿勢のスケーリング手法 ○山本 典雄(広大) 菊植 亮(広大)</p> <p>1G1-04 11:00~ 鋳山シヨベルの掘削効率化に関する研究(第一報) ○水嶋 済也(早大) 山村 真司(早大) 佐藤 隆哉(早大) 水越 勇一(早大) 加藤 史洋(早大) 亀崎 允啓(早大) 岩田 浩康(早大)</p> <p>1G1-05 11:15~ 高逆駆動関節ロボットアームのねじクランク回しにおける冗長自由度の接触順応と動作姿勢を調整するダンピング制御法 ○齋田 凌(富山大) 関本 昌紘(富山大) 神代 充(富山大)</p> <p>1G1-06 11:30~ 冗長マニピュレータの動力学特性による操作力多面体の並進 ○岡部 弘佑(和歌山高専)</p>	<p><b>1H1</b> GS03:医療ロボット(1/2)</p> <p>河合俊和(大阪工業大学)、松日案信人(芝浦工業大学)</p> <p>1H1-01 10:15~ 繊細な力覚を提示する手術支援ロボットの操作系の運動学モデルと性能評価 ○高野 哲仁(六分大大学院工学部) 山口 晃徳(六分大大学院工学研究科) 阿部 功(六分大大学院工学部) 菊池 武士(六分大大学院工学部)</p> <p>1H1-02 10:30~ 超音波診断・治療支援のためのロボティック接触安定化機構および制御に関する研究 ○小林 賢人(電通大) 佐々木 雄大(電通大) 渡部 祐介(電通大) 周家禎(電通大) 藤林 巧(電通大) 松山 桃子(電通大) 山田 望結(電通大) 月原 弘之(東大) 宮崎 英世(国立国際医療研究センター病院) 松本 直樹(日大) 沼田 和司(横浜市大) 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>1H1-03 10:45~ 超音波診断ロボットを用いた診断画像自動取得手法に関する研究 ○渡部 祐介(電通大) 佐々木 雄大(電通大) 小林 賢人(電通大) 小林 賢大(電通大) 周家禎(電通大) 藤林 巧(電通大) 松山 桃子(電通大) 山田 望結(電通大) 西山 悠(電通大) 小泉 憲裕(電通大) 月原 弘之(東大) 沼田 和司(横浜市大) 飯島 秀幸(大林製作所) 岩井 敏行(大林製作所) 永岡 英敏(大林製作所)</p> <p>1H1-04 11:00~ 超音波診断画像の自動獲得のための超音波診断ロボット ○周家禎(電通大) 佐々木 雄大(電通大) 小林 賢人(電通大) 渡部 祐介(電通大) 藤林 巧(電通大) 松山 桃子(電通大) 山田 望結(電通大) 江浦 史生(電通大) 西山 悠(電通大) 月原 弘之(東大) 松本 直樹(日大) 小泉 憲裕(電通大)</p> <p>1H1-05 11:15~ ベッド型超音波ロボットの鉛直回転動作機構開発および運動臓器の姿勢推定法 ○藤林 巧(電通大) 佐々木 雄大(電通大) 小林 賢人(電通大) 渡部 祐介(電通大) 周家禎(電通大) 松山 桃子(電通大) 山田 望結(電通大) 月原 弘之(東大) 宮崎 英世(国立国際医療研究センター病院) 松本 直樹(日大) 沼田 和司(横浜市大) 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>1H1-06 11:30~ 新生児蘇生法トレーニング・システムの開発 ○桃井 啓伍(早大大学院) 武部 康隆(早大大学院) 小川 駿也(早大大学院) 片山 保(株式会社京都科学) 影山 稔(株式会社京都科学) 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>

## RSJ2020 詳細プログラム

10月9日(金)AM

I室	J室	K室
<b>1I1</b> IS01:Robotics x AI  Takayuki Nagai (Osaka Univ.)、Fumihide Tanaka (Univ. of Tsukuba)  1I1-01 10:15~ Secure by Design Techniques in Cloud Robotics ○Florin Erich (AIST) Noriaki Ando (AIST)  1I1-02 10:30~ Completing Robotic Assembly Skills with Force Control via Combined Learning ○Yan Wang (Osaka Univ.) Cristian Camilo Beltran-Hernandez (Osaka Univ.) Weiwei Wan (Osaka Univ.) Kensuke Harada (Osaka Univ./AIST)  1I1-03 10:45~ Auditory Awareness with Sound Source Localization on Edge Devices for IoT Applications ○Haris Gulzar (Tokyo Institute of Technology) Shakeel Muhammad (Tokyo Institute of Technology) Katsutoshi Itoyama (Tokyo Institute of Technology) Kenji Nishida (Tokyo Institute of Technology) Kazuhiro Nakadai (Tokyo Institute of Technology, Honda Research Institute Japan)  1I1-04 11:00~ Cloth Manipulation Planning with Mesh Representations and Incomplete Domain Knowledge ○Solvi Arnold (Shinshu Univ.) Daisuke Tanaka (Shinshu Univ.) Kimitoshi Yamazaki (Shinshu Univ.)  1I1-05 11:15~ Robust Imitation Learning from Amateur-Expert-mixed Demonstrations ○Wendyam Eric Lionel Ilboudo (NAIST) Hidehito Fujiishi (NAIST) Taisuke Kobayashi (NAIST) Kenji Sugimoto (NAIST)	<b>1J1</b> OS14:技術と製品・事業づくりを介したサービスロボット産業の活性化活動(1/3)  三尾淳(地方独立行政法人東京都立産業技術研究センター)、武田有志(地方独立行政法人東京都立産業技術研究センター)  1J1-01 10:15~ 中小企業との協創によるサービスロボットの活用化と事業化への挑戦 ○武田 有志(東京都立産業技術研究センター)  1J1-02 10:30~ サービスロボット向けプラットフォーム:T型ロボットベースの開発 ○坂下 和広(都産技研) 益田 俊樹(都産技研) 森田 裕介(都産技研) 小林 祐介(都産技研) 村上 真之(都産技研) 武田 有志(都産技研)  1J1-03 10:45~ 安全認証取得を支援する移動案内ロボットのプラットフォーム開発とその技術移転 ○村上 真之(都産技研) 森田 裕介(都産技研) 渡辺 公一(都産技研) 益田 俊樹(都産技研) 小林 祐介(都産技研) 吉村 僚太(都産技研)  1J1-04 11:00~ 市役所向けロボット配備の報告 ○原 広仁(カンブリアン・プロジェクト)  1J1-05 11:15~ 公共施設向け展示案内ロボット開発と自己位置推定改善 ○中村 佳雅(都産技研) 佐々木 智典(都産技研) 小林 祐介(都産技研) 川内 一毅(下町ロボット(株)) 清水 恒徳(下町ロボット(株)) 鈴木 博文(下町ロボット(株))  1J1-06 11:30~ 大型ロボットベース「トラス」の開発と警備ロボット「ベルセウスポット」への応用 ○益田 俊樹(都産技研) 吉越 一樹(日本ユニシス)  1J1-07 11:45~ 事業用としての電動アシスト人力車の開発 ○佐藤 研(東京都立産業技術研究センター) 谷津 明(株式会社システムクラフト) 波多野 和明(株式会社府中技研) 小川 安一(株式会社小川優機製作所) 高山 英一(株式会社高山自動車) 梶原 浩介(株式会社ベリープロジェクト)  1J1-08 12:00~ 四輪メカナムホイール駆動ロボット『Circinus2』の開発と実装 ○渡邊 鷹翔(桐菊池製作所) 小笠原 伸浩(桐菊池製作所) 待岡 誠(日邦電機機) 坂下 和広(地独)東京都立産業技術研究センター) 益田 俊樹(地独)東京都立産業技術研究センター)	<b>1K1</b> OS18:飛行ロボティクス(1/3)  三輪昌史(徳島大学)、鈴木智(千葉大学)  1K1-01 10:15~ 低リスク高積載を目指したモジュール式球殻ロータードローンの開発 ○高橋 昌己(東北大学) 岡田 佳都(理研AIPセンター/東北大学) 多田 隼 建二郎(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)  1K1-02 10:30~ 受動回転球殻UAVによる法面点検システム ○韓 子瞳(東北大) 岡田 佳都(理研AIP/東北大) 大野 和則(東北大/理研AIP) 田所 諭(東北大)  1K1-03 10:45~ シームレスドローン ○荒木 寿徳(㈱アース・アナライザー) 西川 啓一(システムリサーチ機) 三輪 昌史(徳島大学)  1K1-04 11:00~ 磁気鍵トリガ方式連結分離機構 ○高橋 昌己(東北大) 清水 杜織(東北大) 岡田 佳都(理研AIPセンター、東北大) 高橋 知也(東北大) 藤倉 大貴(東北大) 高根 英里(東北大) 大野 和則(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)  1K1-05 11:15~ 汎用ドローンにて空中より多点採水できるエジェクターを用いたシンプルな採水装置の開発 ○中島 大樹(広島大学) 高木 健(広島大学)  1K1-06 11:30~ ヘリコプタから懸下した放水マルチコプタの放水制御方法のシミュレーション検討 ○田中 陸也(大阪市大) 今津 篤志(大阪市大)

## RSJ2020 詳細プログラム

10月9日(金)PM1

A室	B室	C室	D室
<p><b>1A2</b> OS03: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>1A2-01 13:30~ モンハナシャコの打撃を規範とした外骨格ばねによる瞬発力発生機構 ○伊藤 文臣(中央大学) 車谷 駿一(中央大学) 加賀谷 勝史(東京大学) 中村 太郎(中央大学)</p> <p>1A2-02 13:45~ 水圧により予備伸長を与えた誘電エラストマアクチュエータの変形形状の解析 ○小池 夏実(中央大) 早川 健(中央大)</p> <p>1A2-03 14:00~ 立体形状の誘電エラストマアクチュエータの作製 ○中野 駿(中央大学) 早川 健(中央大学)</p>	<p><b>1B2</b> OS07:視覚・触覚に基づくロボットマニピュレーション(2/2)</p> <p>山口明彦(東北大学)、鈴木陽介(金沢大学)</p> <p>1B2-01 13:30~ ステレオ生画像を用いた物体の位置・姿勢推定手法によるバラ積み部品の自動整列システム ○中野 芳宏(ミネベアミツミ(株))</p> <p>1B2-02 13:45~ ロボットハンドの掌内の圧力中心情報を用いた把持力の調整とマニピュレーション ○米田 知生(立命館大) 小澤 隆太(明治大) 鈴木 陽介(金沢大)</p> <p>1B2-03 14:00~ 画像生成ネットワークの逆伝播に基づく繰り返し更新による物体姿勢推定を用いた物体把持 ○荒木 諒介(中部大) 真野 航輔(中部大) 大西 剛史(中部大) 平野 正徳(株)CKD) 平川 翼(中部大) 山下 隆義(中部大) 藤吉 弘亘(中部大)</p> <p>1B2-04 14:15~ peg in hole作業のためのパーツ自転を利用した動作戦略 ○澤田 拓朗(金沢大学) 辻 徳生(金沢大学) 鈴木 陽介(金沢大学) 渡辺 哲陽(金沢大学) 平光 立拓(金沢大学) 関 啓明(金沢大学)</p> <p>1B2-05 14:30~ 【基調講演】触覚センサと深層学習を用いたマニピュレーション ○高橋 城志(PFN)</p>	<p><b>1C2</b> OS08: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>谷口彰(立命館大学)、青木達哉(大阪大学)</p> <p>1C2-01 13:30~ 【基調講演】不確実性を考慮した確率的機械学習とその応用 ○岡田 雅司(パナソニック株式会社)</p> <p>1C2-02 14:00~ 無限重複混合ガウス過程に基づく頑健・柔軟な模倣学習 ○Hanbit Oh(奈良先端大) 佐々木 光(奈良先端大) 松原 亮充(奈良先端大)</p> <p>1C2-03 14:15~ 複数物体が存在する環境下での共同注意を用いたロボットによる語意学習 ○長野 匡隼(電通大) 中村 友昭(電通大)</p> <p>1C2-04 14:30~ MC-GP-HSMMを用いたマルチモーダル情報の分節化によるインタラクションのルール学習 ○木村 大河(電気通信大学) 長野 匡隼(電気通信大学) 中村 友昭(電気通信大学)</p> <p>1C2-05 14:45~ Self-Attentionによる物体概念の形成 ○宮澤 和貴(大阪大) 青木 達哉(大阪大) 堀井 隆斗(大阪大) 長井 隆行(大阪大、電通大)</p> <p>1C2-06 15:00~ モデルパラメータ間のKL情報量正則化に基づく非同ロボットへの知識転移 ○藤井 直希(名城大学) 増山 岳人(名城大学)</p>	<p><b>1D2</b> OS09:ロボット聴覚およびその展開(1/2)</p> <p>糸山克寿(東京工業大学)、坂東宜昭(産業技術総合研究所)</p> <p>1D2-01 13:30~ 【基調講演】オフラインとオンラインの話し合いの可視化とそのEdTechへの展開 ○水本 武志(ハイラブル)</p> <p>1D2-02 14:00~ MUSIC法と混合複素ガウスモデルに基づくロボット聴覚 ○坂東 宜昭(産総研) 工藤 一輝(産総研/東工大) 升山 義紀(産総研/早大) 佐々木 洋子(産総研) 大西 正輝(産総研)</p> <p>1D2-03 14:15~ 伸縮ベクトルのランク最小化の緩和に基づくチャンネル間同期 ○糸山 克寿(東工大) 中臺 一博(東工大 / HRI-JP)</p> <p>1D2-04 14:30~ 複数マイクロホンアレイを用いたNMFによる空間音源分離法の提案と評価 ○鍵本 泰宏(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、(株)ホンダ・リサーチ・インスティテュート・ジャパン)</p> <p>1D2-05 14:45~ Implementation and Performance Assessment of the Scan-and-sum Beamformer ○Zhi Zhong(Tokyo Inst. of Tech.) Katsutoshi Itoyama(Tokyo Inst. of Tech.) Kenji Nishida(Tokyo Inst. of Tech.) Kazuhiro Nakadai(HRI-JP)</p>

## RSJ2020 詳細プログラム

10月9日(金)PM1			
E室	F室	G室	H室
<p><b>1E2</b> OS21:ロボットの法と倫理: マルチスピーシーズ社会における法と設計</p> <p>稲谷龍彦(京都大学)、浅田稔(大阪大学)</p> <p>1E2-01 13:30~ 【基調講演】多元化する社会における人とロボットとの関係性 -マルチスピーシーズ人類学の視点から- ○勝野 宏史(同志社大学)</p> <p>1E2-02 14:00~ ロボットの法と倫理の現在 ○稲谷 龍彦(京都大学)</p> <p>1E2-03 14:15~ ロボットへの主観的な責任帰属とエージェント ○河合 祐司(阪大) 浅田 稔(阪大)</p> <p>1E2-04 14:30~ A report on the ICRA 2020 Workshop: How will Autonomous Robots and Systems Influence Society? ○Minoru Asada(阪大)</p> <p>ディスカッション(45分)</p>	<p><b>1F2</b> GS06:屋外作業ロボット(2/2)</p> <p>玄相吳(立命館大学)、水上雅人(室蘭工業大学)</p> <p>1F2-01 13:30~ 作業効率の向上を目的としたバキューム作業ロボットの吸引口位置決め制御 ○田中 浩輔(三重大学) 森本 竜弘(三重大学) 矢野 賢一(三重大学) 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>1F2-02 13:45~ GNSSの衛星選択による積み込み作業時のバックホウの位置推定精度向上 ○山田 健斗(東北大) 大野 和則(東北大 / 理研AIP) 鈴木 太郎(千葉工大) 宮本 直人(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(コーワテック) 鈴木 高宏(東北大) 永谷 圭司(東大) 田所 諭(東北大)</p> <p>1F2-03 14:00~ 多軸ロボットのための油圧ハイブリッドサーボシステムH2SB+ ○甲斐 友朗(立命館大学) 水井 晴次(立命館大学) 玄 相吳(立命館大学)</p> <p>1F2-04 14:15~ 樹木登攀が可能な小型脚ロボットの開発 ○石橋 啓太郎(早大院) 石井 裕之(早大・早大HRI)</p> <p>1F2-05 14:30~ 圃場自動作業における走行可能領域判定による畝中心曲線推定 ○米山 龍太(ヤンマーホールディングス(株)) 薬師川 楓(ヤンマーホールディングス(株)) 水倉 泰治(ヤンマーホールディングス(株)) 杉浦 恒(ヤンマーホールディングス(株))</p> <p>1F2-06 14:45~ 小規模圃場用畝間走行ロボット ○松浦 史法(阿南高専) 西岡 祐(阿南高専) 川畑 成之(阿南高専) 中山 信(高知高専) 山崎 容次郎(香川高専)</p> <p>1F2-07 15:00~ 花卉定植作業支援ロボットの開発 猪野 真吾((有)サット・システムズ) 藤田 行孝((有)サット・システムズ) 溝渕 宣誠((有)サット・システムズ) ○坂本 麻子(高知工科大学) 王 碩玉(高知工科大学)</p>	<p><b>1G2</b> GS14:ロボットハンド・グリッパ(1/2)</p> <p>三河正彦(筑波大学)、永野光(神戸大学)</p> <p>1G2-01 13:30~ In-hand manipulationによるpeg-in-hole作業を実現する低自由度ハンドの基礎検討 ○森 翔太郎(日立製作所) 網野 梓(日立製作所)</p> <p>1G2-02 13:45~ 物体ごとの把持姿勢を考慮したピッキング作業のための汎用ロボットハンドの設計 ○津田 達也(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>1G2-03 14:00~ 折りたたみ可能な平面機構を有するロボットハンドの提案 ○池田 英俊(富山高専) 山口 雄大(富山高専) 上田 遼(富山高専) 佐伯 拓未(富山高専) 坂本 真凜(富山高専) 水上 裕太(富山高専) 金子 慎一郎(富山高専) 佐藤 圭祐(富山高専)</p> <p>1G2-04 14:15~ ワンボード・USB給電タイプの高速・高精度近接センサの開発とブリグラス制御の解析 ○小山 佳祐(阪大) 堀邊 隆介(豊田合成) 安田 博(安田電子設計事務所) 万 偉偉(阪大) 原田 研介(阪大) 石川 正俊(東大)</p> <p>1G2-05 14:30~ A High-precision Friction Identification Method for a Low-inertia, Low-friction Actuator ○Qi Zhang(Osaka Univ.) Keisuke Koyama(Osaka Univ.) Weiwei Wan(Osaka Univ.) Kensuke Harada(Osaka Univ.)</p>	<p><b>1H2</b> GS03:医療ロボット(2/2)</p> <p>菊池武士(大分大学)、小泉憲裕(電気通信大学)</p> <p>1H2-01 13:30~ 脳血管内治療用遠隔操作ロボットにおける挿入力センサの開発(第2報) ○永野 佳孝(愛工科大) 真野 竜一(愛工科大) 忠内 洋樹(愛工科大) 宮地 茂(愛知医大) 川口 礼雄(愛知医大) 大島 共貴(愛知医大) 松尾 直樹(愛知医大)</p> <p>1H2-02 13:45~ 駆動関節選択型ロボット鉗子の同形状操作インタフェースの開発 ○福島 加津彦(東京医科歯科大学) 菅野 貴皓(リバーフィールド(株)) 宮崎 哲郎(東京大学) 川瀬 利弘(東京医科歯科大学) 中島 義和(東京医科歯科大学) 川嶋 健嗣(東京大学)</p> <p>1H2-03 14:00~ 脳血管内治療用遠隔操作ロボットの開発(第4報) ○忠内 洋樹(愛工科大) 間瀬 剛志(愛工科大) 永野 佳孝(愛工科大) 宮地 茂(愛知医大) 川口 礼雄(愛知医大) 大島 共貴(愛知医大) 松尾 直樹(愛知医大)</p> <p>1H2-04 14:15~ トロッカー拘束を有する直動鉗子付き手術支援ロボットのシミュレータ開発 ○後藤 佑典(芝浦工大) 堀田 怜良(芝浦工大) 松日楽 信人(芝浦工大) 神野 誠(国士館大)</p> <p>1H2-05 14:30~ 腹腔鏡下手術支援用ロボット鉗子の開発 ○神野 誠(国士館大学)</p> <p>1H2-06 14:45~ ハプティック超音波プローブを用いた力触覚・画像の統合利用による二値分類精度の向上 ○三好 優輝(横浜国立大学、KISTEC) 下野 誠通(横浜国立大学、KISTEC) 大西 公平(KISTEC、慶応義塾大学) 松永 卓也(KISTEC) 溝口 貴弘(KISTEC、モーションリブ) 國分 元樹(モーションリブ) 行形 毅(鷺沼診療所) 宇井 恵美(鷺沼診療所)</p>

## RSJ2020 詳細プログラム

10月9日(金)PM1

I室	J室	K室
<p><b>112</b> IS02:Social Robotics and Human-Robot Interaction</p> <p>Fumihide Tanaka (Univ. of Tsukuba)、Venture Gentiane(TUAT)</p> <p>112-01 13:30~ Development of a Human-Robot Dynamic Model of a Wearable Robot for Wrist Rehabilitation. ○Ying-Chi Liu (Tokyo Institute of Technology) Yukio Takeda (Tokyo Institute of Technology)</p> <p>112-02 13:45~ A Study on a Low-Cost Soft Robotic Hand Grip Operated by a Smart Skin ○Raul Ariel Duran Jimenez (Kyushu Inst. of Tech.) Naoki Matsumura (Kyushu Inst. of Tech.)</p> <p>112-03 14:00~ Combining Facial and Thermal Expressions Affects the Human Perception of the Robot's Emotional State ○Pena Pachamango Denis Bryan (University of Tsukuba) Fumihide Tanaka (University of Tsukuba)</p> <p>112-04 14:15~ Experimental Investigation of Mutual Avoidance Behavior for Multiple Autonomous Robots ○Hadush Hailu (University of Tsukuba) Ayanori Yorozu (University of Tsukuba) Akihisa Ohya (University of Tsukuba)</p>	<p><b>1J2</b> OS14:技術と製品・事業づくりを介したサービスロボット産業の活性化活動(2/3)</p> <p>武田有志(地方独立行政法人東京都立産業技術研究センター)、三尾淳(地方独立行政法人東京都立産業技術研究センター)</p> <p>1J2-01 13:30~ 全輪駆動全輪操舵方式の小型全方位運搬ロボット「ソボリング」 ○多羅尾 進(東京高専) 中島 俊英(ハイメックス)</p> <p>1J2-02 13:45~ サウザーを用いた物流センター効率運用システムの開発 ○松下 裕介(株式会社Doog) 柄川 素(株式会社Doog) 大島 章(株式会社Doog) 中村 佳雅(東京立産業技術研究センター) 益田 俊樹(東京都立産業技術研究センター)</p> <p>1J2-03 14:00~ 監視点検用遠隔操作クローラロボットの製品化 ○三浦 貴彦(サンリツオートメーション(株))</p> <p>1J2-04 14:15~ 発電用風車ブレード点検ロボットの検証実験と実用化 ○竹園 年延(弘前大) 伊藤 寿美夫((株)クラフトワークス) 村上 真之(都産技研) 稲川 正浩(弘前大) 浜村 圭太郎(LEBO ROBOTICS(株)) 小林 祐介(都産技研)</p> <p>1J2-05 14:30~ 住宅換気ダクト清掃用蠕動運動型ロボットの開発 ○伊藤 文臣(中央大学) 多加谷 一輝(中央大学) 中村 太郎(中央大学)</p> <p>1J2-06 14:45~ ゼンマイばねを利用したエネルギー蓄積型アシスト装置の開発 ○石井 千春(法政大) 森田 裕介(産技研) 佐藤 宏(産技研)</p> <p>1J2-07 15:00~ 服薬支援ロボットを活用した高齢者見守りサービスの事業化 ○鈴木 薫((地独)東京都立産業技術研究センター) 宮下 直樹((株)メディカルスイッチ)</p> <p>1J2-08 15:15~ 対話形式で子供に勉強を教える先生ロボットの開発と事業化 ○鈴木 博文(有)ソリューションゲート)</p>	<p><b>1K2</b> OS18:飛行ロボティクス(2/3)</p> <p>安孫子聡子(芝浦工業大学)、鈴木智(千葉大学)</p> <p>1K2-01 13:30~ 把持点可変な飛行ロボットによる搬送物の物理パラメータ推定 ○大石 航志((株)豊田中央研究所) 神保 智彦((株)豊田中央研究所)</p> <p>1K2-02 13:45~ クアッドコプターUAVによる任意姿勢での物資搬送 ○曲山 智之(芝浦工大) 安孫子 聡子(芝浦工大)</p> <p>1K2-03 14:00~ RTK-GPSを用いた精密飛行マルチコプタによる収穫びわの運搬実験 ○三輪 昌史(徳島大学) 長崎びわ生産コンソーシアム (長崎びわ生産コンソーシアム)</p> <p>1K2-04 14:15~ 適応PID制御を用いたクアッドロータの姿勢制御 ○松尾 健太(芝浦工大) 島田 明(芝浦工大)</p> <p>1K2-05 14:30~ スーパーツイステイングアルゴリズムを用いたマルチロータ型UAVのロバスト姿勢制御 ○嶋村 涼介(千葉大学) 鈴木 智(千葉大学)</p> <p>1K2-06 14:45~ 可変ピッチプロペラを用いた水平方向ロータを持つマルチコプタの制御に関する研究 ○沖田 智哉(大阪市大) 今津 篤志(大阪市大)</p> <p>1K2-07 15:00~ 空中超音波による浮遊物体の姿勢制御 ○笠井 匠(東京大学) 古本 拓朗(東京大学) 藤原 正浩(東京大学) 牧野 泰才(東京大学) 篠田 裕之(東京大学)</p>

## RSJ2020 詳細プログラム

10月9日(金)PM2			
A室	B室	C室	D室
<p><b>1A3</b> GS23: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>1A3-01 15:45~ フレームレスモータを用いた小型高出力EHAモジュールの設計法 ○中西 貴大(東大) 駒形 光夫(東大) 山本 江(東大) 中村 仁彦(東大)</p> <p>1A3-02 16:00~ 機能別操作シナジーを実現する蛇腹ソフトアクチュエータネットワーク ○東 和樹(大阪大) 小山 佳祐(大阪大) 万 偉偉(大阪大) 原田 研介(大阪大)</p> <p>1A3-03 16:15~ 小型MRプレーキによる倒立振子の振り上げ制御 ○南山 靖博(久留米高専) 西津 裕一郎(久留米高専) 清田 高德(北九州市立大) 杉本 旭(NPO安全研)</p>		<p><b>1C3</b> OS08: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)</p> <p>岡田佳都(理研AIPセンター/東北大学)、谷口彰(立命館大学)</p> <p>1C3-01 15:45~ Semantic Mapping of Construction Field ○Thomas Westfechtel(Univ. of Tokyo) Kazunori Ohno(Tohoku Univ./RIKEN AIP) Tatsuya Harada(Univ. of Tokyo) Satoshi Tadokoro(Tohoku Univ.)</p> <p>1C3-02 16:00~ 人の身体を基盤とした認知モデル構築の試み ○大森 一祥(大阪大) 宮澤 和貴(大阪大) 堀井 隆斗(大阪大) 長井 隆行(大阪大/電気通信大)</p> <p>1C3-03 16:15~ マルチモーダル世界モデルを用いた実ロボットによる言語的思考の実現 ○宮澤 和貴(大阪大) 青木 達哉(大阪大) 堀井 隆斗(大阪大) 長井 隆行(大阪大、電通大)</p> <p>1C3-04 16:30~ FPGAを用いた実時間ロボット制御のための深層強化学習手法Binary P-Networkの提案 ○角川 勇貴(奈良先端大) 鶴峯 義久(奈良先端大) 松原 崇充(奈良先端大)</p> <p>1C3-05 16:45~ 形態の異なるロボット間での敵対的生成模倣学習 ○内部 英治(ATR) 松原 崇充(NAIST) 森本 淳(ATR)</p> <p>1C3-06 17:00~ 触覚に導かれた好奇心モデルが創発させる物体志向行動 ○増田 真之(早大) 森 裕紀(早大/産総研) 尾形 哲也(早大/産総研)</p>	<p><b>1D3</b> OS09:ロボット聴覚およびその展開(2/2)</p> <p>干場功太郎(神奈川大学)、小島諒介(京都大学)</p> <p>1D3-01 15:45~ ロボット聴覚技術の活用による鳥類音声の到来方向に基づく音風景の可視化の検討 ○鈴木 麗瑩(名古屋大学) Zhao Hao(名古屋大学) 炭谷 晋司(名古屋大学) 松林 志保(大阪大学) 有田 隆也(名古屋大学) 中臺 一博(東京工業大学/HRI-JP) 奥乃 博(京都大学/早稲田大学)</p> <p>1D3-02 16:00~ 環境音情報と画像情報を用いた物体検出による音ラベル付きセグメントの生成 ○鈴木 啓(東京工業大学大学院) 糸山 克寿(東京工業大学大学院) 西田 健次(東京工業大学) 中臺 一博(東京工業大学/ホンダ・リサーチ・インスティテュート・ジャパン)</p> <p>1D3-03 16:15~ ドローン搭載マイクロホンアレイを用いた音源探索の高精度化に向けた静音プロベラの開発 ○干場 功太郎(神奈川大) 野田 龍介(京都大) 中田 敏是(千葉大) 劉 浩(千葉大) 泉田 啓(京都大) 中臺 一博(東工大 / HRI-JP) 公文 誠(熊本大) 奥乃 博(京都大 / 早稲田大)</p> <p>1D3-04 16:30~ 重み付け尤度関数と定在波を用いた可聴音による二次元環境認識 ○岸波 華彦(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>1D3-05 16:45~ テニスの打球音による球種識別の検討 ○山本 修己(東工大) 西田 健次(東工大) 糸山 克寿(東工大) 中臺 一博(東工大/HRI-JP)</p>

RSJ2020 詳細プログラム

10月9日(金)PM2

E室	F室	G室	H室
		<p><b>1G3</b> GS14:ロボットハンド・グリッパ(2/2)</p> <p>横小路泰義(神戸大学)、佐藤圭祐(富山高等専門学校)</p> <p>1G3-01 15:45~ メカニカルグロープによるロボットハンドデザインの第三者評価 金井 嵩幸(東京大学) ○大村 吉幸(東京大学) 長久保 晶彦(産業技術総合研究所) 國吉 康夫(東京大学)</p> <p>1G3-02 16:00~ 膜破損時の内容物飛散防止・漏出抑制を可能とする柔剛切替グリッパ機構 ○金田 侑(バナソニック) 恩田 一生(東北大) 渡辺 将広(東北大) 西谷 誠治(バナソニック) 戸島 亮(バナソニック) 高根 英里(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> <p>1G3-03 16:15~ 巻取りまたは摘み動作により複数種の布部品を把持可能なエンドエフェクタ ○阿部 泰樹(信州大学) 山崎 公俊(信州大学)</p> <p>1G3-04 16:30~ 弾性バネによるなじみ把持と関節固定を可能にする筋電義手用ロボットハンドの開発 ○小林 風輝(横浜国大) 加藤 龍(横浜国大)</p> <p>1G3-05 16:45~ 外科手術用ロボットハンドシステムの開発 ○森田 愛大(早稲田大学大学院) 大橋 嵩志(早稲田大学大学院) Aiman Omer(早稲田大学大学院)</p>	<p><b>1H3</b> GS28:生体の計測・解析・制御</p> <p>松居和寛(大阪大学)、東郷俊太(電気通信大学)</p> <p>1H3-01 15:45~ 筋電信号の時変性に適応する教師データ更新手法に関する研究 ○黒田 勇幹(電通大) 山野井 佑介(電通大) 東郷 俊太(電通大) 姜 銀来(電通大) 加藤 龍(横国大) 横井 浩史(電通大)</p> <p>1H3-02 16:00~ 生体信号を用いた快-不快状態の分類 ○東間 章人(東京理科大学) 橋本 卓弥(東京理科大学) 孫 光鎬(電気通信大学) 山崎 洋一(神奈川工科大学)</p> <p>1H3-03 16:15~ ハノイの塔課題におけるNIRS脳血流を用いたメンタルワークロード評価の可能性 ○丸山 岳嗣(中央大学) 新妻 実保子(中央大学) 板坂 典郎(株式会社NeU)</p> <p>1H3-04 16:30~ 外力に対する立位姿勢維持における腕の役割を理解するための筋骨格シミュレーション ○上西 康平(東京大学) 千葉 龍介(旭川医科大学) 高草木 薫(旭川医科大学) 太田 順(東京大学)</p> <p>1H3-05 16:45~ 空気圧人工筋肉を用いた打楽器演奏ロボットの開発に向けた打楽器演奏動作の解析 ○奥井 学(中央大) 西濱 里英(中央大) 鈴木 隆二(中央大) 中村 菜莉(中央大) 木村 成吾(中央大) 中村 太郎(中央大)</p> <p>1H3-06 17:00~ ヒト上肢の手先力・把持力に伴う筋協調、手先平衡点及び手先剛性の調整 ○山本 慧(大阪大学) 平井 宏明(大阪大学) 堀 開登(大阪大学) 渡邊 泰良(大阪大学) 松居 和寛(大阪大学) 西川 敦(大阪大学) Hermano Igo Krebs(マサチューセッツ工科大学)</p> <p>1H3-07 17:15~ ワイヤレス給電FESデバイスによる足関節の底背屈運動制御 ○渡邊 敬太(名古屋大学) 竹内 大(名古屋大学) 石原 寛大(名古屋大学) 宮本 太一(名古屋大学) 青山 忠義(名古屋大学) 長谷川 泰久(名古屋大学) 徳武 克浩(名古屋大学) 佐伯 聡太(名古屋大学) 栗本 秀(名古屋大学) 平田 仁(名古屋大学)</p>



## RSJ2020 詳細プログラム

10月9日(金)PM2

I室	J室	K室	
<b>1I3</b> IS03:Robotics, Mechatronics and Control  Venture Gentiane (TUAT)、Takayuki Nagai (Osaka Univ.)  1I3-01 15:45～ Planning 3D Robotic Drawing ○Ruishuang Liu (Osaka University) Weiwei Wan (Osaka University) Keisuke Koyama (Osaka University) Kensuke Harada (Osaka University)  1I3-02 16:00～ A Proposal of Propellerless Watch-like Device for Long-reach Robotic Arm Enhancement ○Siyi Pan (Tokyo Institute of Technology) Gen Endo (Tokyo Institute of Technology)  1I3-03 16:15～ Development of a robotic platform for OCT guided retinal surgery. ○Tao Feng (Tokyo Medical and Dental University) Takahiro Kanno (River Field Inc.) Tetsuro Miyazaki (The University of Tokyo) Toshihiro Kawase (Tokyo Medical and Dental University) Yoshikazu Nakajima (Tokyo Medical and Dental University) Kenji Kawashima (The University of Tokyo) Norihiko Ito (Tottori University)  1I3-04 16:30～ Study on performance of an electrostatic film motor in vaporized Fluorinert FC-770 ○Guangwei Zhang (Univ. of Tokyo) Masahiko Osada (Univ. of Tokyo/Honda R&D) Fernando Carneiro (Univ. of Tokyo) Shunsuke Yoshimoto (Univ. of Tokyo) Akio Yamamoto (Univ. of Tokyo)	<b>1J3</b> OS14:技術と製品・事業づくりを介したサービスロボット産業の活性化活動(3/3)  武田有志(地方独立行政法人東京都立産業技術研究センター)、三尾淳(地方独立行政法人東京都立産業技術研究センター)  1J3-01 15:45～ 東京ビッグサイトにおけるサービスロボット実装システムの構築とサービスロボットSler ○倉持 昌尚(都産技研) 大高 康彦(東京ビッグサイト)  1J3-02 16:00～ 屋内自律移動型清掃ロボットの試験運用において見えた課題と可能性 ○清水 学(株式会社セック) 水野 靖紀(株式会社セック)	<b>1K3</b> OS18:飛行ロボティクス(3/3)  三輪昌史(徳島大学)、安孫子聡子(芝浦工業大学)  1K3-01 15:45～ BVCを用いたクワッドローターの障害物回避手法の検討 ○本仲 君子(関西大) 三好 誠司(関西大)  1K3-02 16:00～ Chance constrained MPCを用いた飛行ロボットの動的障害物回避 ○布矢 悠真(千葉大学) 若林 拓実(千葉大学) 鈴木 智(千葉大学)  1K3-03 16:15～ 単調な屋内環境における複数ドローンを用いた自律飛行システムの検討 ○渡邊 一弘(東京都立大学) 久保田 直行(東京都立大学)  1K3-04 16:30～ Monocular-SLAMのスケール推定を含む Visual-inertial Navigation Systemの構築 ○岡沢 裕太(千葉大学) 鈴木 智(千葉大学) 市川 智康(東京航空計器株式会社) 栗原 寛典(東京航空計器株式会社) 隅田 和哉(東京航空計器株式会社)  1K3-05 16:45～ 屋内での運用を想定した大きさの異なる4ロータ機の移動方向反転に伴う安定性の検証 ○原田 泰輔(富山大学) 戸田 英樹(富山大学)  1K3-06 17:00～ 小型2周波数GNSSによる精密飛行の検討 ○西川 啓一(システムリサーチ) 三輪 昌史(徳島大学)	

## RSJ2020 詳細プログラム

10月10日(土)AM			
A室	B室	C室	D室
<p><b>2A1</b> OS04:ソフトロボティクス(1/3)</p> <p>望山洋(筑波大学)、鈴木康一(東京工業大学)</p> <p>2A1-01 10:45~ 強制変位下での接触面積の変化に着目した ***剛性の異なる軟体指の把持耐力への影響の 比較 ○本間 勇輝(室工大) 藤平 祥孝(室工大) 花島 直彦(室工大) 水上 雅人(室工大) 渡辺 哲陽(金沢大)</p> <p>2A1-02 11:00~ 静電容量型ソフト歪みセンサを用いた薄型平面 シェルグリッパの把持状態推定 ○松野 孝博(立命館大学) 鐘江 峻(立命館大学) 清水 敬太(電気通信大学) 王 忠奎(立命館大学) 新竹 純(電気通信大学) 平井 慎一(立命館大学)</p> <p>2A1-03 11:15~ 握り込みバイディングハンドの提案 ○古田 晴規(立命館大学) 王 忠奎(立命館大学) 平井 慎一(立命館大学)</p> <p>2A1-04 11:30~ ポリウレタン曲げセンサを搭載した柔軟2指によ る接触・把持判定方法の提案 ○福原 瑞樹(立命館大) 森 佳樹(立命館大) 金原 悠帆(株)三井化学) 和田 晃(立命館大) 三塚 雅彦(立命館大) 田實 佳郎(関西大) 川村 貞夫(立命館大/(株)チトセロボティクス)</p> <p>2A1-05 11:45~ Parametric Biasを含む再帰型ニューラルネット ワークを用いた柔軟ハンドの物体認識・動的接 触制御/検知/シミュレーション ○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><b>2B1</b> OS05:微細作業</p> <p>丸山央峰(名古屋大学)、早川健(中央大学)</p> <p>2B1-01 10:45~ オンチップゲルアクチュエータの3次元形状およ び駆動特性評価 ○和田 紘樹(中央大) 小池 優巴(中央大) 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)</p> <p>2B1-02 11:00~ 集積型ゲルアクチュエータを用いた並列細胞操 作システム ○小池 優巴(中央大) 和田 紘樹(中央大) 小寺 駿之亮(中央大) 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)</p> <p>2B1-03 11:15~ Velocity Control of Microvortex-Driven Rotation based on Contact between Micropipette and Bottom Support ○Xiaoming Liu(BIT) Masaru Kojima(Osaka Univ.) Qiang Huang(BIT) Tatsuo Arai(BIT/UEC)</p> <p>2B1-04 11:30~ 音響インピーダンスを考慮した振動誘起流れに よる微細操作システム ○吉越 孝樹(中央大学) 早川 健(中央大学)</p> <p>2B1-05 11:45~ 組織内部のpH計測のためのリファレンス用ハイ ドロゲル光環境センサ ○丸山 央峰(名大) 新井 史人(東大)</p> <p>2B1-06 12:00~ 水晶振動式荷重センサのデュアルセンシング によるクリープ特性改善 ○前澤 礼弥(名古屋大学) 杉浦 広峻(東京大学) 益田 泰輔(東京大学) 丸山 央峰(名古屋大学) 新井 史人(東京大学)</p> <p>2B1-07 12:15~ 骨格筋アクチュエータのフィードバック制御 ○金 恩恵(名城大学) 竹内 大(名古屋大学) 小栗 巧暉(名城大学) 大平 亮輔(名城大学) 野村 匠永(名古屋大学) 市川 明彦(名城大学) 福田 敏男(名城大学)</p> <p>2B1-08 12:30~ 微生物の運動に基づくスクリーニングのための 解析システムの構築 ○小嶋 勝(大阪大) Mubarak Wildan(大阪大) 河上 昌弘(大阪大) 井口 幹也(大阪大) 前 泰志(関西大) 新井 健生(電通大・北京理工大) 境 慎司(大阪大)</p>	<p><b>2C1</b> OS08: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>青木達哉(大阪大学)、赤井直紀(名古屋大学)</p> <p>2C1-01 10:45~ 深層生成モデルを用いた地図補完とSLAMの統 合 ○勝又 勇貴(立命館大学) 兼近 晃徳(立命館大学) 谷口 彰(立命館大学) エル ハフィ ロトフィ(立命館大学) 萩原 良信(立命館大学) 谷口 忠大(立命館大学)</p> <p>2C1-02 11:00~ 遺伝的アルゴリズムを用いた照度計測ロボッ トのための部分問題型初期位置推定 ○井上 椋太(都立大) 大塩 晃平(都立大) 辻元 誠(株式会社きんでん) 谷口 和彦(株式会社きんでん) 久保田 直行(都立大)</p> <p>2C1-03 11:15~ 概略地図情報を用いた照度計測ロボットの自 己位置推定 ○大塩 晃平(都立大) 井上 椋太(都立大) 久保田 直行(都立大) 辻元 誠(きんでん) 谷口 和彦(きんでん)</p> <p>2C1-04 11:30~ HueCode:色相別重畳により相対姿勢と任意情 報を讀出可能な汎用マーカ ○岡田 佳都(理研AIPセンター/東北大学) 藤倉 大貴(東北大学) 小澤 悠(東北大学) 多田隼 建二郎(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>2C1-05 11:45~ ARマーカとQRコードを色相別重畳した HueCodeによる非GNSS環境でのドローンの絶 対姿勢推定 ○藤倉 大貴(東北大学) 岡田 佳都(理研AIPセンター/東北大学) 多田隼 建二郎(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>2C1-06 12:00~ 空間的注意と位置符号化を用いた小規模デー タセットによるロボット姿勢学習 ○屋間 彪吾(早大) 森 裕紀(早大/産総研) 尾形 哲也(早大/産総研)</p>	<p><b>2D1</b> GS07:ロボットビジョン(1/2)</p> <p>梅田和昇(中央大学)、星野智史(宇都宮大学)</p> <p>2D1-01 10:45~ 偏光Cross-Ratio Methodによる複数画面に対 する注視点推定 ○佐々木 政人(東海大) 長松 隆(神戸大) 竹村 憲太郎(東海大)</p> <p>2D1-02 11:00~ 人間がロボット視点で移動ロボットを操作す 際のアイトラッキングデータの収集 ○福田 優人(関西大学) 高橋 智一(関西大学) 鈴木 昌人(関西大学) 前 泰志(関西大学) 新井 泰彦(関西大学) 青柳 誠司(関西大学)</p> <p>2D1-03 11:15~ 魚眼ステレオカメラを用いた路面平面と障害物 高さ推定 ○佐久田 朝優(中央大学) 大橋 明(クラリオン(株)) 福田 大輔(クラリオン(株)) 池 勇助(JAIST) 梅田 和昇(中央大学)</p> <p>2D1-04 11:30~ 高精度地図を利用したLiDARの路面識別フィル タの試作 ○山田 峻也(名大) 渡辺 陽介(名大) 高田 広章(名大)</p> <p>2D1-05 11:45~ 多層3D LiDARとLSTMを用いた距離・点群密度 変化に頑健な歩容認証 ○Jeongho Ahn(九州大学) 山田 弘幸(九州大学) 中島 一斗(九州大学) 倉爪 亮(九州大学)</p> <p>2D1-06 12:00~ ハンドアイRGB-Dカメラを搭載したマニピュレ ータのための物体の把持姿勢探索 小池 篤哉(千葉工大) 芦埜 遥平(千葉工大) 菅原 淳(東芝) 大賀 淳一郎(東芝) 姜 平(東芝) ○上田 隆一(千葉工大)</p>

## RSJ2020 詳細プログラム

10月10日(土)AM			
E室	F室	G室	H室
<p><b>2E1</b> GS24:教育用ロボット</p> <p>河村隆(信州大学)、和田一義(東京都立大学)</p> <p>2E1-01 10:45~ 物理演算ロボットシミュレーションを用いたリモート授業の構築 ○高瀬 紀子(東京都立大学大学院) Besari Anom(東京都立大学) 久保田 直行(東京都立大学) 武居 直行(東京都立大学) 和田 一義(東京都立大学)</p> <p>2E1-02 11:00~ ロボットの存在に対する若年層の意識調査 ○入部 正継(阪電通大)</p> <p>2E1-03 11:15~ LEGO3DモデルのURDFへの変換ツールとGröbner基底に基づくマニピュレータの逆運動学解法の可視化 ○三河 正彦(筑波大学) 照井 章(筑波大学) 堀込 紀行(筑波大学)</p> <p>2E1-04 11:30~ 段階的にロボットソフトウェアを設計改善するための最小限主義Modern C++パターンの提案 ○深野 亮(コマツ) 石川 将人(阪大)</p> <p>2E1-05 11:45~ 組立型ロボット構成検証システムの開発とその教育利用 ○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><b>2F1</b> GS04:宇宙ロボティクス</p> <p>飯塚浩二郎(芝浦工業大学)、石上玄也(慶應義塾大学)</p> <p>2F1-01 10:45~ 転移学習に基づいた探査ローバのスリッパ予測手法 ○猪爪 宏彰(NEC) 久保田 孝(JAXA)</p> <p>2F1-02 11:00~ 投擲システムを用いた月縦孔探査技術の開発 ○有隅 仁(産総研)</p> <p>2F1-03 11:15~ 架線を活用した月面探査システムの検討 ○保中 志元(JAXA) 若林 幸子(JAXA) 三樹 裕也(JAXA) 星野 健(JAXA)</p> <p>2F1-04 11:30~ 惑星探査のための強化学習を用いた車輪-跳躍ハイブリッド移動ロボットの行動計画 ○坂本 康輔(東大院) 久保田 孝(JAXA/ISAS)</p> <p>2F1-05 11:45~ 火星縦孔洞窟探査のための小型UAVの検討 ○岩元 和茂(東京大学) 久保田 孝(ISAS/JAXA)</p> <p>2F1-06 12:00~ 衛星画像とローバ撮影画像を用いた長距離探査手法 ○石原 翼(東大) 久保田 孝(JAXA/ISAS)</p> <p>2F1-07 12:15~ 姿勢制御を行い縦孔壁面の探査を行う小型ロボットの製作 ○野田 慶太(早稲田大学大学院) 松広 航(早稲田大学大学院) ヌーウイン ヌー(早稲田大学大学院) 鈴木 滋英(早稲田大学大学院) 春山 純一(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><b>2G1</b> GS01:2足歩行ロボット</p> <p>入江清(千葉工業大学)、阪口健(産業技術総合研究所)</p> <p>2G1-01 10:45~ 目標重心加速度が有界な二足歩行ロボットの重心位置制御 ○守本 一心(広大) 菊植 亮(広大)</p> <p>2G1-02 11:00~ 空間量子化ダイナミクスのための自由曲線上の膝伸展2足歩行軌道計画 ○梶田 秀司(産総研) 大西 祐輝(東工大) 阪口 健(産総研) 金子 健二(産総研)</p> <p>2G1-03 11:15~ 非対称倒立振りモードの可捕性に基づく着地点誘導型二脚運動制御 ○杉原 知道(PFN) 小島 美晴(阪大) 山本 孝信(阪大)</p> <p>2G1-04 11:30~ ZMPの3次元的操作による可捕性規範凹凸地面上二脚運動制御 ○杉原 知道(PFN) カロン ステファン(ANYbotics)</p> <p>2G1-05 11:45~ ZMPの3次元的操作による二脚ロボットの歩行・跳躍統一制御 今西 健太(阪大) 山本 孝信(阪大) ○杉原 知道(PFN)</p> <p>2G1-06 12:00~ 骨盤運動を有する準受動歩行の安定化に関する一考察 ○門山 尚貴(東北大学) 大脇 大(東北大学) 林部 充宏(東北大学)</p> <p>2G1-07 12:15~ 連足誘導型二脚ロボット制御の可捕性条件緩和による計算安定化 ○山本 孝信(阪大) 杉原 知道(Preferred Networks)</p>	<p><b>2H1</b> OS15: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>高岩昌弘(徳島大学)、谷口浩成(大阪工業大学)</p> <p>2H1-01 10:45~ 中腰姿勢アシスト装置による腰部負荷の低減効果の実験的検証 ○三浦 喬(秋田県大院) 古川 大介(秋田県大) 佐藤 俊之(秋田県大) 齋藤 直樹(秋田県大)</p> <p>2H1-02 11:00~ ラバーレス人工筋肉を用いた足関節リハビリ機械のコンプライアンス制御の検討 ○樋浦 理人(秋田県立大院) 古川 大介(秋田県立大) 佐藤 俊之(秋田県立大) 齋藤 直樹(秋田県立大)</p> <p>2H1-03 11:15~ 高齢者向けモビリティのためのペダリング運動負荷システム ○八木 達也(東工大) 菅原 雄介(東工大) 松浦 大輔(東工大) 武田 行生(東工大) 二瓶 美里(東大) 西畑 智道(東大) 鎌田 実(東大) 遠藤 央(東工大)</p> <p>2H1-04 11:30~ 転倒・骨折者へのインタビューデータを用いた転倒実態調査手法の検討 ○内山 瑛美子(東工大) 高野 涉(阪大) 中村 仁彦(東大) 今枝 秀二郎(日建設計総合研究所) 孫 輔脚(東大) 松原 全宏(東大病院) 飯島 勝矢(東大)</p> <p>2H1-05 11:45~ 混合余事象分布型ニューラルネットによるEMG制御システム ○島 圭介(横浜国大) 小宮山 翼(横浜国大) 迎田 隆幸(横浜国大)</p> <p>2H1-06 12:00~ 起立支援のための下肢外骨格アクチュエータレス機構の開発 ○中村 建介(関西学院大学) 塚本 雄文(関西学院大学) 嵯峨 宣彦(関西学院大学)</p>

## RSJ2020 詳細プログラム

10月10日(土)AM			
I室	J室	K室	
<p><b>2I1</b> GS09:ヒューマンインタラクション(1/2)</p> <p>徳永清輝(理化学研究所)、小笠原司(奈良先端科学技術大学院大学)</p> <p>2I1-01 10:45~ 任意の対象人物への非装着型音声伝達システムのための基礎検討 ○大谷 拓也(早大) 孫 瀧(東京女子医大) 小川 駿也(早大) 鈴木 滋英(早大) 山田 晃久(早大) 小西 瑠果(早大) 清水 智壮(早大) 正宗 賢(東京女子医大) 村垣 善浩(東京女子医大) 高西 淳夫(早大)</p> <p>2I1-02 11:00~ 運動課題における言語インストラクションの自動生成と意味関係の抽出 ○竹内 亮人(神戸大学) 為井 智也(数理データサイエンスセンター)</p> <p>2I1-03 11:15~ 仮想空間上のエージェントからのソーシャルタッチの影響:仮想的接触と物理的接触の比較 ○東野 佳奈(ATR/同志社大学) 木本 充彦(ATR/慶應義塾大学) 飯尾 尊優(ATR/筑波大学/JST) 下原 勝憲(ATR/同志社大学) 塩見 昌裕(ATR)</p> <p>2I1-04 11:30~ HMIコマンド操作時におけるディスプレイ表示応答時間が脳活動へ及ぼす影響 ○大島 健太郎(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>2I1-05 11:45~ 小型モビリティを用いた空間の錯覚に関する研究 ○武村 健夫(名城大学) 畑中 拓(名城大学) 岡田 純弥(名城大学) 目黒 淳一(名城大学)</p> <p>2I1-06 12:00~ 情報提示における接触動作が説明対象の「かわいい」印象に与える影響の検証 ○岡田 優花(ATR/同志社大学) 木本 充彦(ATR/慶應義塾大学) 飯尾 尊優(ATR/筑波大学/JSTさきがけ) 下原 勝憲(ATR/同志社大学) 入野 宏(ATR/大阪大学) 塩見 昌裕(ATR)</p> <p>2I1-07 12:15~ ロボット間の接触動作とささやき声が情報伝達に与える影響の検証 ○岡田 優花(ATR/同志社大学) 谷口 里子(ATR/同志社大学) 辰巳 晶洋(ATR/同志社大学) 大久保 雅史(ATR/同志社大学) 木本 充彦(ATR/慶應義塾大学) 飯尾 尊優(ATR/筑波大学/JSTさきがけ) 下原 勝憲(ATR/同志社大学) 塩見 昌裕(ATR)</p>	<p><b>2J1</b> OS20:科学技術の社会実装指向研究開発および技術者教育の実践(1/3)</p> <p>久池井茂(北九州高専)、多羅尾進(東京高専)</p> <p>2J1-01 10:45~ Fokker-Planck方程式の解を用いた最尤推定によるシステム同定の地盤連成弾性棒への適用 ○一戸 修摩(長岡技術科学大学) 高田 宗一朗(東京高専)</p> <p>2J1-02 11:00~ 地盤連成弾性棒の不規則振動応答のフィールド調査 ○荒木 魁斗(東京高専) 高田 宗一朗(東京高専)</p> <p>2J1-03 11:15~ 係留型飛行船ロボットの実用化に関する研究開発 堀井 健蔵(有限会社アストロン) 石村 久治(有限会社アストロン) 友井 康人(日本無人機開発合同会社) 藤田 哲(日特建設株式会社) ○小林 祐介(東京都立産業技術研究センター) 森田 裕介(東京都立産業技術研究センター) 佐藤 宏(東京都立産業技術研究センター)</p> <p>2J1-04 11:30~ 土塊と連成した弾性棒の不規則振動応答実験 ○越石 純太郎(東京高専) 高田 宗一朗(東京高専)</p> <p>2J1-05 11:45~ 真空装置シール面加工における加工面観察 ○浅江 奎伍(鹿児島高専) 島名 賢児(鹿児島高専) 岩本 竜一(鹿児島工業技術センター) 吉満 真一(鹿児島高専) 小原 裕也(鹿児島高専)</p> <p>2J1-06 12:00~ 清掃ロボット用オゾンミスト散布装置の試作 ○田中 昭雄(小山高専) 廣井 悠介(花王(株)) サム アン ラホック(小山高専) 床井 良徳(小山高専)</p> <p>2J1-07 12:15~ 架空配電線工事用ロープ牽引装置の登坂能力向上に関する研究 ○武本 純平(関電工) 坪内 孝司(筑波大学)</p>	<p><b>2K1</b> OS13:空間知能化とアプリケーション</p> <p>李周浩(立命館大学)、森岡一幸(明治大学)</p> <p>2K1-01 10:45~ 卓上ロボットを用いた大学図書館ヘルプデスクの来場者対応システムの検討 ○菊地 智也(甲南大学) 北村 達也(甲南大学) 才脇 直樹(奈良女子大学) 梅谷 智弘(甲南大学)</p> <p>2K1-02 11:00~ 測域センサを用いた会話状況の検出と環境地図への蓄積 ○橋本 貴洋(中央大学) 西尾 拓海(中央大学) 新妻 実保子(中央大学) 池田 達哉(株式会社日経リサーチ)</p> <p>2K1-03 11:15~ LoRaWAN通信を用いた画像伝送手法による移動ロボットの遠隔操作システムの開発 ○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)</p> <p>2K1-04 11:30~ 容量結合型電極を用いた振動環境下における心電計測システムの提案 ○石山 直樹(中央大学) 長津 裕己(中央大学) 橋本 秀紀(中央大学)</p> <p>2K1-05 11:45~ RRIIに基づくフィードバック制御による覚醒状態制御に関する研究 ○都築 優孝(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>2K1-06 12:00~ 偏心構造を利用した磁気式アブソリュートエンコーダにおけるニューラルネットワークを用いた角度算出 ○佐渡 啓太(中央大学) 長津 裕己(中央大学) 橋本 秀紀(中央大学)</p> <p>2K1-07 12:15~ モータのコイルの温度制限下におけるモータの電流制御に関する研究 ○飯塚 健太(中央大学) 長津 裕己(中央大学) 橋本 秀紀(中央大学)</p> <p>2K1-08 12:30~ 人間協調における倒立二輪型ビークルの階段乗り上げの検討 ○松原 央堯(中央大) 長津 裕己(中央大) 橋本 秀紀(中央大)</p>	

## RSJ2020 詳細プログラム

10月10日(土)PM1			
A室	B室	C室	D室
<p><b>2A2</b> OS04:ソフトロボティクス(2/3)</p> <p>中村太郎(中央大学)、平井慎一(立命館大学)</p> <p>2A2-01 14:00~ Mechanical Rubber: Compressible "Mechanical" Fabricated through Continuous Threading of Beads ○Anubrata Nath (Tohoku University) Masahiro Watanabe (Tohoku University) Eri Takane (Tohoku University) Kenjiro Tadakuma (Tohoku University) Masashi Konyo (Tohoku University) Satoshi Tadokoro (Tohoku University)</p> <p>2A2-02 14:15~ 反復学習制御によるFiber-Reinforced Soft Actuatorの個体差補償 ○杉山 拓(東北大学) 杏澤 京(東北大学) 大脇 大(東北大学) 林部 充宏(東北大学)</p> <p>2A2-03 14:30~ 気管支末梢への到達を目指した自走式カテテル 今井 勇樹(東工大) ○塚越 秀行(東工大) 三好 嗣臣(東邦大) 高井 雄二郎(東邦大)</p> <p>2A2-04 14:45~ ダチョウ首のしなやかさを解明するブラットフォームの開発 ○翠 健仁(筑波大) 遠藤 勇輔(筑波大) 安藤 潤人(筑波大) 郡司 芽久(筑波大) 池田 昌弘(東大) 柯 強(東大) 新山 龍馬(東大) 望山 洋(筑波大)</p> <p>2A2-05 15:00~ 変形分布を可視化する多色パターン3D Printed Fabricの開発 ○花岡 航平(信州大学) 清水 正宏(大阪大学) 梅館 拓也(信州大学)</p> <p>2A2-06 15:15~ 四元数を用いた線状ソフトロボットの三次元変形表現 ○平井 慎一(立命館大)</p> <p>2A2-07 15:30~ 曲面形状ロボットのWillmore流に基づく形状フィードバック制御 ○岩本 憲泰(信州大)</p>	<p><b>2B2</b> GS27:群知能</p> <p>遠藤央(東京工業大学)、加納剛史(東北大学)</p> <p>2B2-01 14:00~ 自己駆動力をもたない群ロボットと物体搬送への応用 ○菅原 研(東北学院大) 鈴木 沙代(東北学院大)</p> <p>2B2-02 14:15~ 群衆の手拍子を陰で操る隠密制御 ○藤 俊介(大阪大) 増田 容一(大阪大) 石川 将人(大阪大)</p> <p>2B2-03 14:30~ 単体ロボットにおけるヘテロジニアスマRLを用いた行動学習 ○松嶋 龍文(室蘭工業大学) 倉重 健太郎(室蘭工業大学)</p> <p>2B2-04 14:45~ 複数台の警備ロボットによる訪問者を対象とした環境の領域分割 ○藤澤 郁也(宇都宮大) 星野 智史(宇都宮大)</p>	<p><b>2C2</b> OS08: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>赤井直紀(名古屋大学)、岡田佳都(理研AIPセンター/東北大学)</p> <p>2C2-01 14:00~ 【基調講演】RoboCup四足ロボットリーグで研究されていた確率ロボティクスの技術~20年前の小型四脚ロボットにおける認識と行動アルゴリズム~ ○上田 隆一(千葉工大)</p> <p>2C2-02 14:30~ 自己位置が不確かな状況における移動ロボットの危険回避行動の生成 ○上田 隆一(千葉工大) 鈴木 勇矢(千葉工大)</p> <p>2C2-03 14:45~ Finding suitable pedestrian crosswalk locations from trajectory analysis ○Plutarco Bezerra Neto Ranulfo(東北大学) Kazunori Ohno(東北大学/理研 AIP) Thomas Westfechtel(東京大学) Shotaro Kojima(東北大学) Satoshi Tadokoro(東北大学)</p> <p>2C2-04 15:00~ 即時報酬あり敵対的模倣学習による全方向移動ロボットの移動制御 ○高瀬 勝充(芝浦工業大学) 島田 明(芝浦工業大学)</p> <p>2C2-05 15:15~ 模倣学習及び強化学習を用いた二輪駆動型ロボットの回避性能の検討 ○大竹 将太(東京電機大) 日高 浩一(東京電機大)</p> <p>2C2-06 15:30~ 車輪移動ロボットにおける力覚ベース操作の主観評価を尊重したベイズ最適化 ○小坂 麻人(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><b>2D2</b> GS07:ロボットビジョン(2/2)</p> <p>並木明夫(千葉大学)、竹村憲太郎(東海大学)</p> <p>2D2-01 14:00~ 座標変換による中心窩レンズ画像の歪み補正 ○今村 翼(岐阜大) 池田 貴公(岐阜大) 山田 宏尚(岐阜大)</p> <p>2D2-02 14:15~ Energy Minimization Formulation of Articulated Object Tracking with High-speed Monocular Camera ○Yang Liu (Chiba Univ.) Akio Namiki (Chiba Univ.)</p> <p>2D2-03 14:30~ 小規模店舗の商品陳列における異商品混入の検出 ○津田 浩平(東京電機大) 永田 和之(産総研) 大西 謙吾(東京電機大)</p> <p>2D2-04 14:45~ 警備ロボットによる全方位カメラを用いた差分画像からの空間変化検出 ○齋藤 陽都(宇都宮大) 星野 智史(宇都宮大)</p> <p>2D2-05 15:00~ RGB-IR画像を用いたCNNによる土壌および含有水分量分類の実験的検証 ○後藤 巴哉(慶應義塾大学大学院) 石上 玄也(慶應義塾大学大学院)</p> <p>2D2-06 15:15~ 法線マップに基づく立体物検出とSemantic Segmentationの統合による未知障害物検出 ○雨宮 立弥(名城大学) 田崎 豪(名城大学)</p>

## RSJ2020 詳細プログラム

10月10日(土)PM1

E室	F室	G室	H室
<p><b>2E2</b> OS11:インテリジェントホームロボティクス(1/4)</p> <p>萩原良信(立命館大学)、佐野睦夫(大阪工業大学)</p> <p>2E2-01 14:00~ Shared Dining 環境における参加者の自立と共生を促進するファシリテーション支援ロボットの基礎検討 ○佐野 睦夫(大阪工大) 日下 菜穂子(同志社女子大) 西口 敏司(大阪工大) 荒木 英夫(大阪工大) 成本 迅(京都府立医科大) 上田 信行(同志社女子大)</p> <p>2E2-02 14:15~ 介護施設のベッドサイドで働くソフトロボット「もんちゃん」の開発 ○尾林 和子(日本福祉大学) 小館 尚文(ダブリン大学) 岡本 佳美(東京聖新会) 石井 陽子(UA-ARC) 野々田 峰寛(UA-ARC) 増山 茂(東京医科大学)</p> <p>2E2-03 14:30~ ステレオのオムニカメラを用いた移動ロボットの物体認識 ○田中 俊哉(大阪工大 大学院) 井上 雄紀(大阪工大)</p> <p>2E2-04 14:45~ 力覚センサを用いたロボットの手渡し動作の対話的調整 ○山田 直(都立大) 久保田 直行(都立大)</p> <p>2E2-05 15:00~ 遠隔マニピュレーションにおける自律衝突回避時の触覚オノマトペ提示 ○板寺 駿輝(名大) 安藤 舞香(名大) 青山 忠義(名大) 中西 淳(名城大) 長谷川 泰久(名大)</p> <p>2E2-06 15:15~ ロボットとの身体性を伴う対話実験をクラウドソーシング化するVRプラットフォーム ○水地 良明(NII) 山田 裕基(NII) 稲色 哲也(NII/総研大)</p>	<p><b>2F2</b> GS18:自己位置推定・SLAM(1/2)</p> <p>大川一也(千葉大学)、伊達央(筑波大学)</p> <p>2F2-01 14:00~ 測量地図情報に基づく移動ロボットの自己位置推定法 ○八木 秀明(宇都宮大) 星野 智史(宇都宮大)</p> <p>2F2-02 14:15~ 三次元地図とカメラ画像の位置合わせ特性に基づく二段階補正を用いた自己位置推定 ○山村 亮太(名城大学) 田崎 豪(名城大学)</p> <p>2F2-03 14:30~ 3次元都市モデル構築におけるGISオープンデータの活用とその評価 ○久保田 悠馬(九工大) 我妻 広明(九工大)</p> <p>2F2-04 14:45~ 手書き地図の直線情報の対応関係を活用した屋内向けSLAM ○鈴木 龍紀(中央大学) 池 勇勳(JAIST) 梅田 和昇(中央大学)</p> <p>2F2-05 15:00~ 電子地図の建物情報による位置拘束の信頼性を考慮したポーズグラフ最適化 新島 駿(東理大/産総研) ○梅山 隆介(東理大/産総研) 佐々木 洋子(産総研) 竹村 裕(東理大/産総研)</p> <p>2F2-06 15:15~ 自動運転バスの位置推定の切り替え機構とその有効性 ○王 治(埼玉工大) 崔 英泰(埼玉工大) 渡部 大志(埼玉工大) 齋藤 征道(ミクニ ライフ&amp;オート) 和田 正義(東京農工大)</p>	<p><b>2G2</b> GS02:ヒューマノイド</p> <p>岡田慧(東京大学)、梶田秀司(産業技術総合研究所)</p> <p>2G2-01 14:00~ 3D-SLAMに基づくヒューマノイドのための未知環境下における自律探索行動計画 ○都留 将人(大阪大学/産総研) Adrien Escande(産総研) Arnaud Tanguy(産総研) Kevin Chappellet(産総研) 原田 研介(大阪大学/産総研)</p> <p>2G2-02 14:15~ 複数の深度カメラをポイントクラウドサーバとして共有するRoboCup SSL Humanoidの次世代システム ○三谷 一輝(大阪電気通信大学) 平井 雅之(大阪電気通信大学) 升谷 保博(大阪電気通信大学)</p> <p>2G2-03 14:30~ ネックホルダーを使用した人間型サキソフォン演奏ロボットの開発 ○水上 和彦(早稲田大学院) 内山 純(早稲田大学院) 山田 晃久(早稲田大学院) 馬 翔翔(早稲田大学院) 韓 衍(早稲田大学院) 林 家宇(早稲田大学院) コメンティノ サラ(早大理工学術院) 高西 淳夫(早大理工学術院・早大ヒューマノイド研究所)</p> <p>2G2-04 14:45~ 深層学習による単眼画像からのヒューマノイドロボットの3次元姿勢推定 ○島田 悟志(千葉工大) 林原 靖男(千葉工大) 入江 清(千葉工大)</p> <p>2G2-05 15:00~ 文楽人形から抽出するロボット誇張表現機構の開発 ○近藤 逸人(東京海洋大) 山口 仁一(ヤマガチロボット研究所) 大須賀 公一(阪大) 中川 志信(大阪芸大)</p> <p>2G2-06 15:15~ 等身大ヒューマノイドにおける全身動作最適化に基づく腳踏み出しを含むテニスプレー動作生成 ○服部 未来(東大) 小島 邦生(東大) 野田 晋太郎(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>2G2-07 15:30~ 衝撃緩和と力応答のためのヒューマノイド JAXON3-Pの駆動系設計法と動的接触動作の実現 ○小島 邦生(東大) 小椋尾 侑多(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>2G2-08 15:45~ 面状骨格間構造を利用し広い可動域においてモーメントアームを確保し高出力での環境接触動作が可能な筋骨格脚の開発 鬼塚 盛宇(東京大学) ○西浦 学(東京大学) 河原塚 健人(東京大学) 都築 敬(東京大学) 利光 泰徳(東京大学) 大村 柚介(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><b>2H2</b> OS15: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>藤藤直樹(秋田県立大学)、嵯峨宣彦(関西学院大)</p> <p>2H2-01 14:00~ 免荷型空気式パワーアシスト装置における支援効果の検証 ○横田 雅司(徳島大学) 高岩 昌弘(徳島大学)</p> <p>2H2-02 14:15~ 片麻痺患者の起立動作中の手すりにかかる力を用いた運動障害の度合の分類 ○安 琪(九大) 山川 博司(東大) 湖上 碩樹(東大) 吉田 和憲(東大) 王 若曦(東大) 山下 淳(東大) 浅間 一(東大) 石黒 周(スケア) 下田 真吾(理研) 楊 澤嘉(理研) 山崎 弘嗣(理研) 園尾 萌香(理研) Alnajjar Fady(理研) 服部 憲明(富山大学) 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) 倉爪 亮(九大)</p> <p>2H2-03 14:30~ Gait analysis using QCR force sensor embedded in walk training robot ○Yining Dai(Nagoya Univ.) Yuichi Murozaki(Nagoya Univ.) Hisataka Maruyama(Nagoya Univ.) Hirotsugu Sugiura(Univ. of Tokyo) Fumihito Arai(Univ. of Tokyo)</p> <p>2H2-04 14:45~ 車椅子生活者の日常動作の計測と褥瘡発生のメカニズムの解明 ○高野 浩祐(芝浦工大) 井上 結加(芝浦工大) 松日榮 信人(芝浦工大) 中山 剛(国リハ) 尾形 邦裕(産総研)</p> <p>2H2-05 15:00~ 食事介助者の腰痛予防を目的とした装着機器の開発 原口 真(大阪工大) ○姜 鉉守(大阪工大)</p>

## RSJ2020 詳細プログラム

10月10日(土)PM1

I室	J室	K室	
<p><b>2I2</b> GS09:ヒューマンインタラクション(2/2)</p> <p>目黒淳一(名城大学)、住岡英信(ATR)</p> <p>2I2-01 14:00~ ユーザと触れ合い体験を共有する着用型エージェントの開発 ○住岡 英信(ATR) 港 隆史(ATR) 塩見 昌裕(ATR)</p> <p>2I2-02 14:15~ より良い聞き手のためのアンドロイドによる瞬目と頷きの模倣効果の検討 ○湯口 彰重(奈良先端大) Gustavo Alfonso Garcia Ricardez(奈良先端大) 高松 淳(奈良先端大) 中澤 篤志(京大) 小笠原 司(奈良先端大)</p> <p>2I2-03 14:30~ 見守り声かけロボットに対する高齢者による応答と印象評価 ○熊谷 和実(理研・農工大) 徳永 清輝(理研) 三宅 徳久(理研) 田村 和弘(理研) 水内 郁夫(農工大) 大武 美保子(理研)</p> <p>2I2-04 14:45~ 遠隔保育ロボットを用いたToddler層乳幼児の言語発達支援システムの提案 ○三木 晴子(大阪大) 阿部 香澄(電通大) 堀井 隆斗(大阪大) 長井 隆行(大阪大・電通大)</p> <p>2I2-05 15:00~ 商業施設における商品推薦ロボットの実体性の効果の検証 ○酒井 和紀(阪大) 中村 泰(阪大) 吉川 雄一郎(阪大) 石黒 浩(阪大)</p>	<p><b>2J2</b> OS20:科学技術の社会実装指向研究開発および技術者教育の実践(2/3)</p> <p>久池井茂(北九州高専)、青木悠祐(沼津高専)</p> <p>2J2-01 14:00~ 現場実装に向けた全方位移動マテハンロボットの動作シミュレーション ○佐々木 大輔(東京高専) 吉村 洸貴(東京高専) 旦 拓真(東京高専) 多羅尾 進(東京高専) 中村 俊英((株)ハイメックス)</p> <p>2J2-02 14:15~ ハイテン材成形用金型材料の切削加工に関する研究 ○福地 凜太(鹿児島工業高等専門学校) 小原 裕也(鹿児島工業高等専門学校) 島名 賢児(鹿児島工業高等専門学校) 吉満 真一(鹿児島工業高等専門学校)</p> <p>2J2-03 14:30~ 社会実装を指向した自律移動ロボット高尾シリーズの開発 ○多胡 秀哉(東京高専) 岡野谷 輝武文(東京高専) 藤田 尊久(東京高専) 小淵 晴紀(東京高専) 多羅尾 進(東京高専)</p> <p>2J2-04 14:45~ 土砂災害向けサイバーフィジカルシステムの構想 ○高田 宗一郎(東京高専)</p> <p>2J2-05 15:00~ 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 ○藤原 康宣(一関高専) 戸来 雅也(一関高専) 杉村 忠玄(一関高専)</p> <p>2J2-06 15:15~ 生シタケの自動仕分け装置の開発 ○伊藤 亮(秋田県産業技術センター) 小笠原 雄二(秋田県産業技術センター) 大竹 匡(秋田県産業技術センター) 細井 友亨(ENEX) 加藤 慎平(ENEX)</p>	<p><b>2K2</b> GS15:サービスロボット(1/2)</p> <p>倉爪亮(九州大学)、工藤俊亮(電気通信大学)</p> <p>2K2-01 14:00~ 軽作業のための小型軽量双腕ロボットの開発 ○星野 由紀子(川田テクノロジー(株)) 齊藤 壘(川田テクノロジー(株)) 吉田 啓睦(川田テクノロジー(株)) カヤオ クリスチャン・デウス(川田テクノロジー(株)) チャンドラ ハディ(川田テクノロジー(株)) 川端 健太郎(川田テクノロジー(株)) 立山 義祐(川田テクノロジー(株))</p> <p>2K2-02 14:15~ 人型協働ロボットSciurus17を用いた食器片づけロボットの開発 ○犬飼 健二((株)アールティ) 平間 翔大(千葉工業大学) 川又 健太(千葉工業大学) 伊藤 社人(千葉工業大学) 津野 太希(早稲田大学) 中川 友紀子((株)アールティ)</p> <p>2K2-03 14:30~ 浴室清掃(風呂掃除)ロボットの概要 ○橋本 智己(埼玉大)</p> <p>2K2-04 14:45~ ROSを用いた独立2輪駆動型移動ロボットの人物追従 ○池田 安理風(湘南工科大学) 尾崎 文夫(湘南工科大学)</p> <p>2K2-05 15:00~ 深層学習による物体認識とVSLAMを併用した屋外環境での駐車車両位置推定 ○史 智文(名工大) 田口 亮(名工大)</p>	

## RSJ2020 詳細プログラム

10月10日(土)PM2

A室	B室	C室	D室
<p><b>2A3</b> OS04:ソフトロボティクス(3/3)</p> <p>望山洋(筑波大学)、新山龍馬(東京大学)</p> <p>2A3-01 16:15~ 円形ソフトロボットにおける高度跳躍のための変形機構と弾性外殻構造 ○勝間 達郎(立命館大学) 松野 孝博(立命館大学) 平井 慎一(立命館大学)</p> <p>2A3-02 16:30~ 拮抗駆動式2リンク跳躍ロボットの跳躍シミュレーション ○松野 孝博(立命館大学) 新山 龍馬(東京大学) 平井 慎一(立命館大学)</p> <p>2A3-03 16:45~ 複数Living Hingeの共振を活用した単モータ駆動ロボットの多様な動き ○伊與部 聡(信州大学) 清水 正宏(大阪大学) 梅館 拓也(信州大学)</p> <p>2A3-04 17:00~ 牽引力を強化するための直列拮抗駆動機構を搭載した波動伝播型管内検査ロボット 伊藤 文臣(中央大学) ○多加谷 一輝(中央大学) 佐藤 広都(中央大学) 渡邊 淳一(ビジョンホームプロダクツ) 中村 太郎(中央大学)</p> <p>2A3-05 17:15~ 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駆動 ○小寺 駿之亮(中央大) 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)</p> <p>2A3-06 17:30~ 非密閉式水圧駆動トラス機構 ○高橋 知也(東北大) 渡辺 将広(東北大) 高根 英里(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><b>2B3</b> OS01:NEDO先導研究プログラムの成果と今後の展望</p> <p>安川裕介(新エネルギー・産業技術総合開発機構(NEDO))、琴坂信哉(埼玉大学)</p> <p>2B3-01 16:15~ NEDO先導研究プログラムの成果と今後の展望 ○琴坂 信哉(埼玉大) 安川 裕介(NEDO)</p> <p>2B3-02 16:30~ スケール効果と給排気速度に基づくぜん動ポンプの性能予測 ○上田 昌弘(竹中工務店) 河野 貴穂(竹中工務店) 山内 亮太(竹中工務店) 杉本 南(竹中工務店) 中村 太郎(中央大学)</p> <p>2B3-03 16:45~ 蠕動運動型搬送装置における土砂搬送のための加水システムの開発 ○足立 遼(中央大) 若松 康太(中央大) 松井 大育(中央大) 大島 照基(中央大) 上田 昌弘(株)竹中工務店) 山田 泰之(法政大) 中村 太郎(中央大)</p> <p>2B3-04 17:00~ 次世代産業用ソフトロボットの実現に向けた革新的MR材料×駆動機構の融合研究開発 ○亀崎 允啓(早大) 坂本 裕之(日本ペイントホールディングス)</p> <p>2B3-05 17:15~ 自律ロボットののための燃焼器・熱交換器一体型熱発電システムの開発 ○鈴木 雄二(東大) 李 敏赫(東大) 浅間 一(東大) 永谷 圭司(東大) 濱崎 峻資(東大) 筑紫 彰太(東大) 李 哲虎(産総研) 范 勇(産総研) 長瀬 和夫(産総研) 八馬 弘邦(KELK) 藤本 慎一(KELK) 船橋 友和(KELK) 横尾 直樹(ダイニチ工業) 佐藤 浩之(ダイニチ工業) 小田川 健一(ダイニチ工業)</p> <p>2B3-06 17:30~ 準DDモータを用いた機械的接触基盤ロボット技術 ○加古川 篤(立命館大) 川村 真夫(立命館大) 徳永 晋也(住友重機械工業) 深澤 俊樹(住友重機械工業) 山本章(住友重機械工業) 徳田 貴司(Keigan) 栗本 直彰(Keigan) 武居 直行(都立大)</p> <p>2B3-07 17:45~ 中小規模施設における調理支援自動化に向けた研究開発 ○山崎 公俊(信州大) 横小路 泰義(神戸大) 原田 研介(大阪大) 渡辺 哲陽(金沢大)</p> <p>2B3-08 18:00~ レンドを基にしたロボットの双腕による料理作業計画 ○高田 康太(大阪大) 山野辺 夏樹(産総研) ラミレス イクシエル(産総研) 小山 佳祐(大阪大) 万 偉偉(大阪大) 原田 研介(大阪大)</p> <p>2B3-09 18:15~ NEDO先導プログラムへの応募にむけて ○安川 裕介(NEDO)</p>	<p><b>2C3</b> GS16:遠隔操作</p> <p>盛永明啓(長崎大学)、鈴木智(千葉大学)</p> <p>2C3-01 16:15~ 測域センサと魚眼カメラの統合による油圧シヨベルの俯瞰映像内におけるダンプトラックの3次元モデルの提示 ○菅沢 佑太(東京大学) 筑紫 彰太(東京大学) 小松 廉(東京大学) ルイ笠原 純ユネス(東京大学) Pathak Sarthak(東京大学) 谷島 諒丞(東京大学) 濱崎 峻資(東京大学) 永谷 圭司(東京大学) 千葉 拓史(株式会社フジタ) 茶山 和博(株式会社フジタ) 山下 淳(東京大学) 浅間 一(東京大学)</p> <p>2C3-02 16:30~ 半自律リーダフォロウ掘削システムにおける連続的/離散的軌道分岐の周波数分離 ○岩野 航平(東工大) 岡田 昌史(東工大)</p> <p>2C3-03 16:45~ バイラテラル・マスタ・スレーブシステムにおけるセンサノイズが位置と力へ与える影響 ○宮田 雄太(日本大学) 吉田 洋明(日本大学)</p> <p>2C3-04 17:00~ 双腕組み立て作業の遠隔操縦のためのタンジブルユーザインターフェースデバイスの設計と開発 ○北川 晋吾(東大) 岡田 慧(東大) 稲葉 雅幸(東大)</p> <p>2C3-05 17:15~ 受動カフィードバックを用いた外骨格型ハブティックデバイスの開発 ○中村 昇暉(神戸大学) 元井 直樹(神戸大学)</p> <p>2C3-06 17:30~ ビーコンを用いたWEBマップによる移動ロボットの遠隔操作性の向上 ○西岡 拓哉(芝浦工大) 三木 理(芝浦工大) 松日楽 信人(芝浦工大)</p> <p>2C3-07 17:45~ 海水下AUV回収のための遠隔操作型ロボット ○吉田 弘(JAMSTEC) 山縣 広和(東大) 巻 俊宏(東大) 野木 義史(極地研)</p> <p>2C3-08 18:00~ 建設ロボットの遠隔操作のための視覚補助における作業空間撮影位置の検討 ○新原 佳介(岐阜大) 池田 貴公(岐阜大) 山田 宏尚(岐阜大)</p>	<p><b>2D3</b> GS10:産業用ロボット・自動化システム</p> <p>小椋優(株式会社IHI)、野田善之(山梨大学)</p> <p>2D3-01 16:15~ 変形物体を含む製品の組立作業計画を考慮した3次元CADモデルからの組立順序生成 ○清川 拓哉(奈良先端大) 田力 健人(奈良先端大) 高松 淳(奈良先端大) 小笠原 司(奈良先端大)</p> <p>2D3-02 16:30~ イラスト入り組立説明書を用いた組立作業シーケンスグラフの生成 ○世良 一成(大阪大) 山野辺 夏樹(産総研) Ixchel Ramirez(産総研) 小山 佳祐(大阪大) 万 偉偉(大阪大) 原田 研介(大阪大)</p> <p>2D3-03 16:45~ 人-ロボット協働課題における状況理解と作業手順生成のための知識データベース設計 ○白澤 夏樹(九工大) 我妻 広明(九工大)</p> <p>2D3-04 17:00~ 物流システムの動的最適化に向けた線形計画法の検討とソルバーの標準的比較に向けた取り組み ○飯屋 拓真(Kyutech) 我妻 広明(Kyutech)</p> <p>2D3-05 17:15~ 協働ロボットの人型デザインと安全のための表示器に関する試作研究 ○塩谷 昌行((株)アールティ) 石川 真也((株)アールティ)</p> <p>2D3-06 17:30~ 食品工場向け協働ロボットの3Dプリンタ外装に関する試作研究 ○岩本 大(株)アールティ) 中川 範晃(株)アールティ)</p> <p>2D3-07 17:45~ 垂直多関節ロボットを用いた液体容器傾動による注水流量制御 ○雨宮 敦(山梨大・院・医工農学総合教育部) 野田 善之(山梨大・院・総合研究部工学域)</p> <p>2D3-08 18:00~ 慣性モーメントのリアルタイム代入FDTD力学補償器を用いた産業用ロボットの位置制御法の提案 ○溝 大貴(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) 矢吹 明紀(石川工業高等専門学校)</p> <p>2D3-09 18:15~ アーク溶接ロボットにおけるケーブル引張による先端ずれ補正のための関節剛性同定 ○小池 武(神戸製鋼所) 大根 努(神戸製鋼所) 西田 吉晴(神戸製鋼所)</p>



## RSJ2020 詳細プログラム

10月10日(土)PM2

E室	F室	G室	H室
<p><b>2E3</b> OS11:インテリジェントホームロボティクス(2/4)</p> <p>田向権(九州工業大学)、水地良明(国立情報学研究所)</p> <p>2E3-01 16:15~ 家庭用サービスロボットの説明性 ○境 辰也(大阪大) 宮澤 和貴(大阪大) 青木 達哉(大阪大) 堀井 隆斗(大阪大) 長井 隆行(大阪大、電気通信大)</p> <p>2E3-02 16:30~ 拡張現実を用いたロボットの物体カテゴリ分類 教示システムの提案 ○中村 仁(立命館大学) エル ハフィロトフィ(立命館大学) 谷口 彰(立命館大学) 萩原 良信(立命館大学) 谷口 忠大(立命館大学)</p> <p>2E3-03 16:45~ 異なる環境の知識転移を行う場所概念形成モデルにおける新規環境での適応的学習 ○田口 慶志郎(立命館大学) ○矢野倉 伊織(東京大学) 谷口 彰(立命館大学) 谷口 忠大(立命館大学)</p> <p>2E3-04 17:00~ 条件分岐を含んだ音声言語指示の状態遷移化による行動を言語指示できるホームアシスタントロボットに関する研究 ○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> <p>2E3-05 17:15~ Learning Latent Representations of Environments and Grasping Motions for Fast Database Retrieval of Collision-Free Motions ○Solvei Arnold (Shinshu Univ.) Keisuke Takeshita (Toyota Motor Corp.) Takashi Yamamoto (Toyota Motor Corp.) Rui Zhu (Shinshu Univ.) Kotaro Nagahama (Shinshu Univ.) 山崎 公俊 (Shinshu Univ.)</p> <p>2E3-06 17:30~ 深層学習を用いた高速な全身軌道計画の提案 ○竹下 佳佑(トヨタ自動車) 山本 貴史(トヨタ自動車)</p> <p>2E3-07 17:45~ 屋内物体探索における3次元未観測領域推定に基づく視点計画 ○三明 優介(豊橋技術科学大学) 三浦 純(豊橋技術科学大学)</p> <p>2E3-08 18:00~ 多層アクショングラフを用いた行動計画 ○川崎 陽祐(慶大院) 望月 竣介(慶大院) 高橋 正樹(慶應大)</p>	<p><b>2F3</b> GS18:自己位置推定・SLAM(2/2)</p> <p>和田正義(東京農工大学)、渡辺桂吾(岡山大学)</p> <p>2F3-01 16:15~ CNNを用いた用いた大域的シーン認識と局所的な物体検出を組み合わせたトポジカルマップ上の地点検出法の提案 ○貞平 紘己(関西大学) 高橋 智一(関西大学) 鈴木 昌人(関西大学) 前 泰志(関西大学) 新井 泰彦(関西大学) 青柳 誠司(関西大学)</p> <p>2F3-02 16:30~ セマンティクスを用いたビジュアルオドメトリの動的環境における頑強性向上 ○楊 晨捷(筑波大) 伊達 央(筑波大)</p> <p>2F3-03 16:45~ 屋外環境におけるARマーカを用いた移動ロボットの位置推定方法の検討 ○安田 晃雄(室工大) 片岡 悠真(室工大) 水上 雅人(室工大) 望月 章志(NTT先端集積デバイス研) 津田 昌幸(NTT先端集積デバイス研)</p> <p>2F3-04 17:00~ 移動面の自然な模様のみを参照して経路追従および速度制御を行う小型移動ロボット ○永井 伊作(岡山大) 渡辺 桂吾(岡山大)</p> <p>2F3-05 17:15~ 安価な深度センサーとトラッキングカメラを用いた高精度マッピングの試み ○太田 敬一(日本工営株式会社) 後藤 裕子(日本工営株式会社) 霜村 瞭(株式会社revot) 鋤先 星汰(株式会社revot)</p>	<p><b>2G3</b> GS22:センサ・計測</p> <p>吉見卓(芝浦工業大学)、大岡昌博(名古屋大学)</p> <p>2G3-01 16:15~ 磁気センサを応用した柔軟な圧力センサの開発 ○島田 孝太(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>2G3-02 16:30~ IMUを用いた溶接動作計測システムに関する基礎検討 ○重藤 千隼(早稲田大学) 大谷 拓也(早稲田大学) 佐藤 文弘(早稲田大学) 水上 英紀(早稲田大学) 小椋 優(株)IHJ 高西 淳夫(早稲田大学)</p> <p>2G3-03 16:45~ 弾性半球の周辺局所滑りを利用した1軸力センサでの静止摩擦係数推定の実験的評価 ○多川 友作(東大) 岡谷 泰祐(東北大) 小野寺 宏(東大)</p> <p>2G3-04 17:00~ 食品ハンドリングのための粘弾性と摩擦特性の計測 ○王 忠奎(立命館大) 井上 昇悟(立命館大) 橋本 泰隆(立命館大) 川村 貞夫(立命館大/チトセロボティクス)</p> <p>2G3-05 17:15~ 深層学習を用いた歯・舌両有型咀嚼ロボットによる食感評価 ○平島 光樹(阪大) 高橋 龍馬(阪大) 柴田 暁秀(阪大) 長畑 雄也((株)J-オイルミルズ) 橋本 昌晴((株)J-オイルミルズ) 清水 里奈((株)J-オイルミルズ) 堀田 真理子((株)J-オイルミルズ) 井上 賀美((株)J-オイルミルズ) 東森 充(阪大)</p> <p>2G3-06 17:30~ 過剰計測を防ぎつつ密な点群を得る三次元レーザ計測計画 ○越色 優司(工学院大) 羽田 靖史(工学院大)</p> <p>2G3-07 17:45~ 自動運転安全化に資するミリ波レーダの追跡性能向上のための複数移動体捕捉におけるLMBフィルタ活用の有効性検証 ○金丸 和樹(九州工業大学) 我妻 広明(九州工業大学)</p>	<p><b>2H3</b> GS29:ロボットとスポーツ</p> <p>塚原淳(信州大学)、西川鋭(東京大学)</p> <p>2H3-01 16:15~ サイクリング運動の速度・負荷変化に対する筋シナジー適応解析 ○猪股 映史(東北大学) Felipe Ramos (東北大学) 沓澤 京(東北大学) 大脇 大(東北大学) 林部 充宏(東北大学)</p> <p>2H3-02 16:30~ 上級ランナーの走行時における下肢筋群の同時活性とその調和構造 ○堀 開登(大阪大学) 平井 宏明(大阪大学) 古川 大輔(ミズノ株式会社) 長尾 裕史(ミズノ株式会社) 金子 靖仙(ミズノ株式会社) 山田 直人(大阪大学) 山本 慧(大阪大学) 松居 和寛(大阪大学) 西川 鋭(大阪大学) クレプス ハーマーノ イゴ(マサチューセッツ工科大学)</p> <p>2H3-03 16:45~ 自己学習による卓球ロボットの返球精度向上 ○劉 曉俊(オムロン(株)) 中山 雅宗(オムロン(株))</p> <p>2H3-04 17:00~ 人間の特徴に着目した投球ヒューマノイドロボットの開発 ○渡部 竜也(早稲田大学大学院) 峯下 弘毅(早稲田大学大学院) 大谷 拓也(早稲田大学理工学術院総合研究所) 川上 泰雄(早稲田大学スポーツ科学学術院) 林 憲玉(神奈川大学工学部・早稲田大学ヒューマノイド研究所) 高西 淳夫(早稲田大学理工学術院・早稲田大学ヒューマノイド研究所)</p>

## RSJ2020 詳細プログラム

10月10日(土)PM2

I室	J室	K室
<p><b>2I3</b> GS12:ヒューマン・マシン・インタフェース</p> <p>伊藤友孝(静岡大学)、森田良文(名古屋工業大学)</p> <p>2I3-01 16:15~ 肩義手のための腕の手先位置のフィードバックシステムに適した振動刺激の検討 ○中村 優子(電通大) 姜 銀来(電通大) 横井 浩史(電通大) 東郷 俊太(電通大)</p> <p>2I3-02 16:30~ ヒトの指腹部へ触覚提示を行うデバイスの開発と知覚の定量化 ○下城 拓真(阪大) 松居 和寛(阪大) 厚海 慶太(広島市立大/阪大) 谷口 和弘(安田女子大/阪大) 平井 宏明(阪大) 西川 敦(阪大)</p> <p>2I3-03 16:45~ ロボットハンドによる遠隔作業の高効率化のための手背代用型触覚提示デバイス 佐藤 徳孝(名工大) ○牛丸 恭佑(名工大) 森田 良文(名工大)</p> <p>2I3-04 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に基づく指姿勢解析 ○伊藤 亮平(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> <p>2I3-05 17:15~ HMIコマンド回転操作における関節角度・表面筋電位計測に基づく示指・拇指のコンプライアンス特性解析 ○林 真優(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>2I3-06 17:30~ 大脳皮質・筋活動解析に基づく人間-ロボット協調作業系におけるインピーダンス特性評価 ○東 悠介(同志社大学大学院) 積際 徹(同志社大学) 横川 隆一(同志社大学)</p> <p>2I3-07 17:45~ 顔向け動作を用いた電動車いす操作システムの開発 ○比嘉 聖(琉球大学) 山田 孝治(琉球大学) 神里 志穂子(沖縄高専)</p> <p>2I3-08 18:00~ 実時間3次元画像表示により奥行き方向の視認性を向上させるマイクロミニピュレーションシステム ○藤城 俊希(名古屋大) 青山 忠義(名古屋大/JSTさきがけ) 梶野 一輝(岐阜大) 高須 正規(岐阜大) 竹内 大(名古屋大) 長谷川 泰久(名古屋大)</p> <p>2I3-09 18:15~ 機械操作時のストレスと脳血流変化の関連性の実験的検討 ○久保 将(静岡大学) 中司 拓也(静岡大学) 伊藤 友孝(静岡大学)</p>	<p><b>2J3</b> OS20:科学技術の社会実装指向研究開発および技術者教育の実践(3/3)</p> <p>多羅尾進(東京高専)、藤原康宣(一関高専)</p> <p>2J3-01 16:15~ ゴミ収集作業の効率化を図るインテリジェントシステムの構築 ○富田川 卓記(北九州高専久池井研究室) 宮元 章(北九州高専久池井研究室) 久池井 茂(北九州高専久池井研究室)</p> <p>2J3-02 16:30~ ロボットのいる生活をテーマとする社会実装ロボット教育の実践 ○青木 悠祐(沼津高専) 大沼 巧(沼津高専) 小谷 進(沼津高専) 牛丸 真司(沼津高専) 香川 真人(沼津高専)</p> <p>2J3-03 16:45~ 認知症ケア用対話型ロボットの研究開発 ○池田 誠(北九州高専) 久池井 茂(北九州高専)</p> <p>2J3-04 17:00~ 日本人高齢者に最適化した自発的な会話をを行うソーシャルロボットの研究開発 ○波野 奎友(北九州高専久池井研究室) 久池井 茂(北九州高専久池井研究室)</p> <p>2J3-05 17:15~ 動的な混雑環境における自動検問ロボットの最適移動戦略 ○富沢 哲雄(防衛大) 佐久間 大(防衛大) 江藤 亮輔(防衛大) 山田 俊輔(防衛大) 黒崎 将広(防衛大) 辻田 哲平(防衛大)</p> <p>2J3-06 17:30~ 医工連携による内視鏡操作システムの研究開発と実用化経験から社会実装を考える ○原口 大輔(東京高専) 只野 耕太郎(東工大) 川嶋 健嗣(東大)</p>	<p><b>2K3</b> GS15:サービスロボット(2/2)</p> <p>大原賢一(名城大学)、田口亮(名古屋工業大学)</p> <p>2K3-01 16:15~ 愛着シナリオ分析によるコンパニオンロボットのデバイス要件と実システムの提案 ○高田 恵美(GROOVE X) 沼口 直紀(GROOVE X) 吉田 尚人(GROOVE X) 米村 周社(GROOVE X) 江本 正弘(GROOVE X) 松浦 芳樹(GROOVE X) 林 要(GROOVE X)</p> <p>2K3-02 16:30~ コンパニオンロボットにおける愛着形成を実現させるアニメーション表現を取り入れた行動の設計 ○沼口 直紀(GROOVE X) 高田 恵美(GROOVE X) 吉田 尚人(GROOVE X) 米村 周社(GROOVE X) 江本 正弘(GROOVE X) 松浦 芳樹(GROOVE X) 林 要(GROOVE X)</p> <p>2K3-03 16:45~ 未就学児育児におけるロボット・AIの社会受容性と期待 ○阿部 香澄(電通大・JSPS-RPD, ATR) 塩見 昌裕(ATR) 粕谷 美里(電通大) 長井 隆行(阪大, 電通大)</p> <p>2K3-04 17:00~ 食材の特性に応じた食材集め動作の生成 ○上野 正汰(電気通信大学) 滝澤 優(電気通信大学) 董 晨宇(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>

## RSJ2020 詳細プログラム

10月11日(日)AM			
A室	B室	C室	D室
<b>3A1</b> GS26:フレキシブルロボット  梅館拓也(信州大学)、岩本憲泰(信州大学)  3A1-01 10:15~ ガス管本支管への進入及び撤収が可能な空気圧駆動型管内移動ロボットの開発 ○児玉 理(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) 中村 蒼子(早稲田大学大学院) 今野 実(東京ガスネットワーク技術革新グループ) 大貫 彰彦(東京ガスネットワーク技術革新グループ) 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)  3A1-02 10:30~ 着脱可能な軽量繩形ロボットの開発 ○樺 祥太郎(早稲田大学) 石井 裕之(早稲田大学)  3A1-03 10:45~ 二枚貝の動作を規範とした貝形ロボットの開発 ○迫本 和也(早稲田大学) 石井 裕之(早稲田大学)  3A1-04 11:00~ ペローズ伸縮を用いた負圧駆動グリッパ ○盛影 大樹(立命館大学) 王 忠奎(立命館大学) 平井 慎一(立命館大学)  3A1-05 11:15~ 食器回収後積み重ね状態平皿の取り出し作業自動化法の提案 ○平田 高央(立命館大学) 森 智晴(山形大学) 佐藤 貴風(山形大学) 川上 勝(山形大学) 古川 英光(山形大学) 王 忠奎(立命館大学) 川村 貞夫(立命館大学/チトセロボティクス)  3A1-06 11:30~ 突き刺し把持と摘み取り把持が可能なニードルグリッパの開発と突き刺し動作の性能評価 ○巻山 結(立命館大学) 王 忠奎(立命館大学) 平井 慎一(立命館大学)  3A1-07 11:45~ 油圧駆動型高出力ソフトロボティクスハンドの開発 ○柴田 圭久(東大) 萩原 啓介(東大) 駒形 光夫(東大) 山本 江(東大) 中村 仁彦(東大)	<b>3B1</b> GS11:マニピュレーション(1/2)  渡辺哲陽(金沢大学)、原田研介(大阪大学)  3B1-01 10:15~ ロボットによる特性が未知な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 立拓(金沢大学)  3B1-02 10:30~ 複数物体に対する双腕での同時リーチングのためのCNNに基づくEnd-to-End学習 ○及川 良太(宇都宮大) 久田 智己(宇都宮大) 星野 智史(宇都宮大)  3B1-03 10:45~ 物体把持における姿勢余裕と手先姿勢誤差の修正量に基づく移動マニピュレータの姿勢評価 ○鈴木 聡史(信州大学) 遠藤 大輔((株)不二越) 山崎 公俊(信州大学)  3B1-04 11:00~ 特異点、関節の可動範囲および干渉を考慮したマニピュレータ姿勢の評価指標の検討 ○福本 靖彦(香川産技セ)  3B1-05 11:15~ ロボットによる棒を用いた押し作業の動作計画 ○平木 亮輔(大阪大) 万 偉偉(大阪大) 小山 佳祐(大阪大) 原田 研介(大阪大)  3B1-06 11:30~ 双腕マニピュレータを用いた線状柔軟物体のハンドリングにおける経路生成 ○大仲 弘真(岡山大学) 松野 隆幸(岡山大学) 戸田 雄一郎(岡山大学) 見浪 護(岡山大学)  3B1-07 11:45~ 安全性と生産性の両立を目的とした人移動予測に基づくロボットアームの軌道調整手法 ○和田 智博(早大) 亀崎 允啓(早大/JSTさきがけ) 坂本 義弘(早大) 菅野 重樹(早大) 佐藤 葉介(岩手大) 金 天海(岩手大) 寧 霄光(オムロン(株)) 赤木 哲也(オムロン(株)) 出澤 純一((株)AISing) 菅原 志門((株)AISing)	<b>3C1</b> GS25:移動ロボット(1/2)  大野和則(東北大学)、高木健(広島大学)  3C1-01 10:15~ Semi-Submersible型洋上自律探査機の開発 ○七條 大樹(長崎総合科学大学) 濱口 和也(長崎総合科学大学) 佐藤 雅紀(長崎総合科学大学)  3C1-02 10:30~ 二輪モバイルロボットTAIRAの開発 ○佐郷 幸法(KER Co., Ltd.) 柿原 亮也(KER Co., Ltd.) 柿原 清章(KER Co., Ltd.)  3C1-03 10:45~ 腰部軸を備えた用途適応三輪車型パーソナルモビリティロボットの開発 ○真壁 佑(東京大学) 永松 祐弥(東京大学) 木村 航平(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)  3C1-04 11:00~ 空間に構造的に架設された網状の索道を自走するロボットの研究 ○加納 弘嗣(東工大) 菅原 雄介(東工大) 遠藤 央(東工大) 石井 裕之(早大) 武田 行生(東工大)  3C1-05 11:15~ 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 ○波東 秀幸(埼玉大学) 程島 竜一(埼玉大学) 琴坂 信哉(埼玉大学)  3C1-06 11:30~ 0.9m/sで歩行できるラジコンサーボモータを用いた4足歩行ロボットの開発とその不整地歩行 ○高木 健(広島大)  3C1-07 11:45~ 重心移動を用いた四脚車輪型移動体の段差踏破動作の定式化についての検討 ○澤田 真(和歌山大学) 中嶋 秀朗(和歌山大学)  3C1-08 12:00~ パーソナルモビリティビークルの旋回時の乗り心地の検討 ○小杉 哲平(和歌山大学大学院) 中嶋 秀朗(和歌山大学)	<b>3D1</b> GS20:学習(1/3)  近藤敏之(東京農工大学)、倉重健太郎(室蘭工業大学)  3D1-01 10:15~ DQNを搭載した農作業用汎用移動クローラにおけるゴール追従問題に関する一考察 ○杉本 大志(愛媛大学) 内田 龍之介(愛媛大学) 都築 伸二(愛媛大学) 菅利 仁(津山高専) 井上 浩行(津山高専) 倉重 健太郎(室蘭工大) 吉村 齋(苫小牧高専) 漆原 史朗(香川高専)  3D1-02 10:30~ LiDARで作成した屋内地図に深層強化学習を適用する方法 ○内田 龍之介(愛媛大学) 杉本 大志(愛媛大学) 都築 伸二(愛媛大学) 倉重 健太郎(室蘭工業大学) 吉村 齋(苫小牧工業高等専門学校) 野中 摂護(津山工業高等専門学校)  3D1-03 10:45~ CNNに基づく300fpsビジュアルフィードバックによるトラッキング手法の検討 ○山下 輝輝(群馬大学) 奥 寛雅(群馬大学)  3D1-04 11:00~ 力覚情報のメル周波数ケプストラム係数に基づく接触動作の認識 ○辻 俊明(埼玉大) 佐藤 航陽(埼玉大) 境野 翔(筑波大/JSTさきがけ)  3D1-05 11:15~ 蛍光テキストチャによる深層学習のためデータセット生成 ○岡野 昭伍(金沢工業大学) 出村 公成(金沢工業大学)

## RSJ2020 詳細プログラム

10月11日(日)AM			
E室	F室	G室	H室
<p><b>3E1</b> OS11:インテリジェントホームロボティクス(3/4)</p> <p>山本貴史(トヨタ自動車株式会社)、佐野睦夫(大阪工業大学)</p> <p>3E1-01 10:15~ Toward the Public Release of a Software Development Environment for Human Support Robots ○Lotfi El Hafi (Ritsumeikan University) Takashi Yamamoto (Toyota Motor Corporation)</p> <p>3E1-02 10:30~ A Preliminary Result of Safety Manipulation System for Human Support Robot (HSR) Application ○Yani Mohamad (Tokyo Metropolitan University) Nao Yamada (Tokyo Metropolitan University) Naoyuki Kubota (Tokyo Metropolitan University)</p> <p>3E1-03 10:45~ Multimodal human intention-driven robot motion control in collaborative tasks Edgar Vazquez (National Autonomous University of Mexico) ○Luis Contreras (Tamagawa University) Hiroyuki Okada (Tamagawa University) Naoto Iwahashi (Okayama Prefectural University)</p> <p>3E1-04 11:00~ 柔軟触覚センサを搭載したロボットハンドによる触覚情報からの物体認識 ○徳野 将士(九州工業大学) 田中 悠一朗(九州工業大学 日本学術振興会特別研究員) 川節 拓実(大阪大学) 細田 耕(大阪大学) 田向 権(九州工業大学)</p> <p>3E1-05 11:15~ RGB-Dカメラ搭載ロボットによる家庭での薬ケースの運搬を目指した認識手法の検討 ○塚本 智紀(愛知県立大学) 鈴木 拓史(愛知県立大学) 立本 将士(藤田医科大学) 熊澤 暢宏(藤田医科大学) 田辺 茂雄(藤田医科大学) 大高 洋平(藤田医科大学)</p> <p>3E1-06 11:30~ ホームサービスロボットのための高精度な特定人物追跡システムの開発 ○小野 智寛(九工大、日本学術振興会特別研究員DC) 阿部 佑志(九工大) 石田 裕太郎(トヨタ自動車) 柴田 智広(九工大) 田向 権(九工大)</p> <p>3E1-07 11:45~ ホームサービスロボットのためのGazeboシミュレータを用いた半自動学習データセット生成手法の開発 ○小野 智寛(九工大、日本学術振興会特別研究員DC) 阿部 佑志(九工大) 石田 裕太郎(トヨタ自動車) 田向 権(九工大)</p>	<p><b>3F1</b> GS05:極限作業ロボット(1/2)</p> <p>川端邦明(日本原子力研究開発機構)、木倉宏成(東京工業大学)</p> <p>3F1-01 10:15~ ITER遠隔保守装置へのコンプライアンス制御の適用 ○伊藤 智之(量研機構) 小川 翔太(量研機構) 武田 信和(量研機構)</p> <p>3F1-02 10:30~ 多視点ステレオと移動する単一カメラによる点群生成一核融合炉ITER保守ロボットの遠隔操作補助 ○丸山 孝仁(量子科学技術研究開発機構) 小川 翔太(量子科学技術研究開発機構) 武田 信和(量子科学技術研究開発機構)</p> <p>3F1-03 10:45~ LiDARの反射強度及び溜水の計測情報を利用したICPによるSLAM ○片岡 良介(中央大) 鈴木 龍紀(中央大) 池 勇勲(北陸先端大) 藤井 浩光(千葉工大) 河野 仁(東京工業大) 梅田 和昇(中央大)</p> <p>3F1-04 11:00~ 東京電力福島第一原子力発電所廃炉のためのSLAMの試験用データセットの開発 ○山田 大地(JAEA) 阿部 浩之(JAEA) 川端 邦明(JAEA)</p>	<p><b>3G1</b> OS17:生物の「多義的」身体理解と設計</p> <p>福原洸(東北大学)、増田容一(大阪大学)</p> <p>3G1-01 10:15~ 【基調講演】多義性とソフトロボティクス ○細田 耕(大阪大学)</p> <p>3G1-02 10:45~ 柔軟な肩部ハンモック構造による四脚ロボットの歩行安定化 ○福原 洸(東北大) 郡司 芽久(筑波大) 増田 容一(大阪大) 多田 隼建二郎(東北大) 石黒 章夫(東北大)</p> <p>3G1-03 11:00~ ウマ後肢の筋・腱構造による支持/遊脚機能の即時転換 ○宮下 和太(大阪大) 増田 容一(大阪大) 郡司 芽久(筑波大) 福原 洸(東北大) 多田 隼建二郎(東北大) 石川 将人(大阪大)</p> <p>3G1-04 11:15~ 媒質を介した遠隔物体の計算能力利用に関する予備的検討 ○田中 一敏(OSX) 南 友菜(東大) 徳留 勇志(東大) 本田 智子(府大) 竹井 邦晴(府大) 中嶋 浩平(東大)</p> <p>3G1-05 11:30~ 四脚動物の前肢に備わる不動化機構の検討 ○天池 隼斗(東北大) 福原 洸(東北大) 郡司 芽久(筑波大) 増田 容一(大阪大) 多田 隼建二郎(東北大) 石黒 章夫(東北大)</p> <p>3G1-06 11:45~ 反射・筋特性を再現した四脚ロボットの即時適応的な運動生成 ○谷川 豊章(大阪大学) 増田 容一(大阪大学) 石川 将人(大阪大学)</p> <p>3G1-07 12:00~ 正三角形構造のモジュラーロボットについての考察およびシミュレーション ○利光 泰徳(東大) 垣内 洋平(東大) 岡田 慧(東大) 稲葉 雅幸(東大)</p>	<p><b>3H1</b> GS08:福祉・生活支援(1/3)</p> <p>加藤龍(横浜国立大学)、西川敦(大阪大学)</p> <p>3H1-01 10:15~ 先天性前腕欠損者のための幼児用2自由度電動義手の開発 ○平井 太智(電通大) 中尾 聡一郎(電通大) 小野 祐真(電通大) 黒田 勇幹(電通大) 矢吹 佳子(電通大) 山野井 佑介(電通大) 東郷 俊太(電通大) 姜 銀来(電通大) 加藤 龍(横国大) 横井 浩史(電通大)</p> <p>3H1-02 10:30~ 回内・回外機能を有し個性に適應する幼児用筋電義手の開発と評価 ○中尾 聡一郎(電気通信大学) 平井 太智(電気通信大学) 小野 祐真(電気通信大学) 山野井 佑介(電気通信大学) 黒田 勇幹(電気通信大学) 矢吹 佳子(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) 加藤 龍(横浜国立大学) 高木 岳彦(国立成育医療研究センター) 石原 正博((株)ブレースオンアール名古屋) 横井 浩史(電気通信大学)</p> <p>3H1-03 10:45~ 車椅子利用者の住宅設計補助シミュレータにおけるVR酔い軽減手法の検討 ○小笠原 正都(岐阜大) 池田 貴公(岐阜大) 山田 宏尚(岐阜大)</p> <p>3H1-04 11:00~ 4車輪型パーソナルモビリティビークルにおけるヒューマンエラーに対応できる安全システムのためのコンセプト策定とサブシステムの要件導出 ○前田 孝次朗(和歌山大学) 中嶋 秀朗(和歌山大学)</p> <p>3H1-05 11:15~ 腰部IMUのみによる歩行時の疲労推定手法の検討 ○堀川 優紀子(ATR) 宮下 敬宏(ATR) 小泉 智史(ATR)</p>

## RSJ2020 詳細プログラム

10月11日(日)AM			
I室	J室	K室	
<p><b>3I1</b> GS19:人間機械協調(1/2)</p> <p>平田泰久(東北大学)、田中由浩(名古屋工業大学)</p> <p>3I1-01 10:15~ 作業達成時間を考慮したロボットとの協働作業スケジューリング ○嘉藤 佑亮(産総研/パナソニック) 小澤 順(産総研/パナソニック)</p> <p>3I1-02 10:30~ ステアリング操舵時の上肢姿勢解析に基づく手先コンプライアンス特性 ○杉本 帆乃香(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>3I1-03 10:45~ 自律移動ロボットのサービスタスク運用のための先導・追従行動計画フレームワークの提案 ○濱田 太郎(早大) 斎藤 喬介(早大) 金田 太智(早大) 平山 三千昭(早大) 亀崎 允啓(早大/JSTさきがけ) 菅野 重樹(早大)</p> <p>3I1-04 11:00~ 移動ロボット軌道計画のロバスト化に関する研究 ○斎藤 喬介(早大) 河野 遼介(早大) 平山 三千昭(早大) 亀崎 允啓(早大/JSTさきがけ) 菅野 重樹(早大)</p> <p>3I1-05 11:15~ 部品の部分的“機能”に基づく人からロボットへの組立て動作転移手法の提案 ○鈴木 貴大(中京大) 橋本 学(中京大)</p>	<p><b>3J1</b> OS19:遊びとロボット</p> <p>橋本秀紀(中央大学)、望山洋(筑波大学)</p> <p>3J1-01 10:15~ 癒し状態検出のための表情ランドマークの検証 ○武部 弘明(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>3J1-02 10:30~ 道具を操る曲芸における人の手関節の使い方 ○矢木 啓介(茨大) 森 善一(茨大) 望山 洋(筑波大)</p> <p>3J1-03 10:45~ 折り筋の自動付加と折り手順の表示による折り紙支援システム ○中島 裕二(横浜国立大学) 前田 雄介(横浜国立大学)</p> <p>3J1-04 11:00~ 鳥型羽ばたきロボットによる無滑走離陸の実現 佐藤 輝一(都立大) Muhammad Labiyb Afakh(都立大) 中野 貴大(都立大) 佐藤 陽威(都立大) ○武居 直行(都立大)</p> <p>3J1-05 11:15~ Make: Animacy3 ○望山 洋(筑波大) 翠 健仁(筑波大) 安藤 潤人(筑波大)</p>	<p><b>3K1</b> OS10: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~(1/2)</p> <p>鈴木昭二(公立はこだて未来大学)、松日楽信人(芝浦工業大学)</p> <p>3K1-01 10:15~ データ変換を指向したロボットミドルウェアの提案 ○菅 佑樹(早大理工) 森 裕紀(早大理工) 尾形 哲也(早大理工、産総研)</p> <p>3K1-02 10:30~ 相互メッセージのための浄瑠璃人形の動作分析手法の検討 ○中川 幸子(青山学院大学) 成田 雅彦(産業技術大学院大学)</p> <p>3K1-03 10:45~ 人形浄瑠璃を参考にしたロボットOSONOの開発と「振り」の実装 ○成田 雅彦(都立産技大) 中川 幸子(青山学院大学)</p> <p>3K1-04 11:00~ RSNPコンテストの総括および今後の展開 ○土屋 陽介(東京通信大)</p>	

## RSJ2020 詳細プログラム

10月11日(日)PM1

A室	B室	C室	D室
<p><b>3A2</b> GS21:動作計画(1/2)</p> <p>長隆之(九州工業大学)、鈴木智(千葉大学)</p> <p>3A2-01 13:30~ 障害物回避パターンを考慮したノードサンプリングによる高速な車両軌道生成 ○香月 理絵((株)東芝) 金子 敏充((株)東芝) 関根 真弘((株)東芝)</p> <p>3A2-02 13:45~ 移動障害物の運動予測にもとづいた移動ロボットの障害物回避 ○鈴木 宏明(東洋大大学院) 山川 聡子(東洋大)</p> <p>3A2-03 14:00~ Inducible Social Force Modelに基づく混雑環境下での自律移動ロボットの被接近回避手法の開発 ○金田 太智(早大) 亀崎 允啓(早大/JSTさきがけ) 円谷 優佑(早大) 平山 三千昭(早大) 菅野 重樹(早大)</p> <p>3A2-04 14:15~ カメラの視野角度制約を改善する障害物回避法の提案 ○平尾 隼資(東京電機大学) 日高 浩一(東京電機大学)</p> <p>3A2-05 14:30~ フリッパーアームをもつ移動マニピュレータの動作計画 ○加藤 龍矢(防衛大学校) 江藤 亮輔(防衛大学校) 山川 淳也(防衛大学校)</p> <p>3A2-06 14:45~ 始点と終点におけるロボット全体の幾何学的性質に基づいた冗長多関節ロボットの動作計画 ○関口 毅範(都立大) 武居 直行(都立大)</p>	<p><b>3B2</b> GS11:マニピュレーション(2/2)</p> <p>平光立拓(金沢大学)、王志東(千葉工業大学)</p> <p>3B2-01 13:30~ センサレスin-handケーシングマニピュレーションによる物体の位置・姿勢制御 ○込山 隼(横国大) 前田 雄介(横国大)</p> <p>3B2-02 13:45~ Dual C-Closure Regionを用いた2本指による平面ケーシング判定アルゴリズムの提案 ○代田 康貴(千葉工業大学) 王 志東(千葉工業大学)</p> <p>3B2-03 14:00~ Regrasp Using a Tray Corner for Eliminating Grasp Uncertainty ○Zhengtao Hu(Osaka Univ.) Weiwei Wan(Osaka Univ.) Keisuke Koyama(Osaka Univ.) Kensuke Harada(Osaka Univ.)</p> <p>3B2-04 14:15~ 球状ジャミンググリッパを用いた物体操作 ○龍田 侑弥(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>3B2-05 14:30~ 組立部品の形状と挙動に応じて変形する柔軟治具 ○清川 拓哉(奈良先端大) 佐久間 達也(奈良先端大) 高松 淳(奈良先端大) 小笠原 司(奈良先端大)</p> <p>3B2-06 14:45~ 時相論理を用いたピック&amp;プレイスロボットの開発 ○大山 博之(NEC) 片山 瑞穂(NEC) 伊藤 岳大(NEC) 大和田 卓宏(NEC) 山北 昌毅(東京工業大学)</p>	<p><b>3C2</b> GS25:移動ロボット(2/2)</p> <p>武田行生(東京工業大学)、多田隈建二郎(東北大学)</p> <p>3C2-01 13:30~ 円状断面構造化を基本核とする全方向移動・駆動メカニズム 高橋 優太(東北大) 恩田 一生(東北大) 高橋 知也(東北大) 小澤 悠(東北大) 高根 英里(東北大) 渡辺 将広(東北大) 多田隈 理一郎(山形大) ○多田隈 建二郎(東北大) 昆陽 雅司(東北大) 田所 諭(東北大)</p> <p>3C2-02 13:45~ 弾性覆帯の形状適応により高路破性を可能とする移動メカニズム ○小澤 悠(東北大学) 渡辺 将広(東北大学) 多田隈 建二郎(東北大学) 高根 英里(東北大学) 田所 諭(東北大学)</p> <p>3C2-03 14:00~ 細径管内走行マイクロロボットの全方位移動機構の小型化設計 ○三上 隼平(室工大) 水上 雅人(室工大) 花島 直彦(室工大) 藤平 祥孝(室工大)</p> <p>3C2-04 14:15~ 螺旋型脚車輪機構と単屈曲関節を有する小径ガス管路網移動ロボットの試作 ○山口 薫(早大) 亀崎 允啓(早大) 趙 聞(早大) 吉田 健人(早大) 今野 実(東京ガス) 大貫 彰彦(東京ガス) 菅野 重樹(早大)</p> <p>3C2-05 14:30~ 球体移動機構の提案と水平維持性能の評価 ○富田 修平(千葉工業大学大学院) 新井 浩志(千葉工業大学)</p> <p>3C2-06 14:45~ 段差乗り越え性能の高い全方向移動電動車椅子の開発 ○池村 一成(東京工科大) 上野 祐樹(東京工科大) 松尾 芳樹(東京工科大)</p> <p>3C2-07 15:00~ ダクトファン推力を用いた垂直壁面移動ロボットの開発 ○中川 大地(湘南工科大) 井上 文宏(湘南工科大) 湯沢 聡(湘南工科大) 渡瀬 博(オリンタル白石) 佐藤 智(TSプランニング)</p> <p>3C2-08 15:15~ GNSSから取得した自己位置情報を用いたドリル推進機構の雪上移動方法 ○中島 可南子(山形大学) 有我 祐一(山形大学)</p>	<p><b>3D2</b> GS20:学習(2/3)</p> <p>池本周平(九州工業大学)、森安竜大((株)豊田中央研究所)</p> <p>3D2-01 13:30~ パーソナルモビリティの自動運転に向けた頑健な模倣学習 ○榎本 貴仁(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>3D2-02 13:45~ 将来の状態と内的報酬を利用した不規則な探索をしない強化学習 ○山田 智也(中部大学) 長坂 保典(中部大学)</p> <p>3D2-03 14:00~ 制約つき問題のための鏡像降下法に基づく強化学習アルゴリズム ○宮下 恵(東京農工大学) 矢野 史朗(東京農工大学) 近藤 敏之(東京農工大学)</p> <p>3D2-04 14:15~ 自然言語による指示を使ったメタ模倣学習 ○Xin Zhang(東京大学) 松嶋 達也(東京大学) 岩澤 有祐(東京大学) 松尾 豊(東京大学)</p> <p>3D2-05 14:30~ 個々の動作と動作切り替えを同時に考慮した方策学習に基づく手順あり作業の実行能力獲得 ○莫 亞強(信州大) 佐々木 光(奈良先端大) 松原 崇亮(奈良先端大) 山崎 公俊(信州大)</p> <p>3D2-06 14:45~ センサ評価の統合による報酬の自己生成 ○福澤 航大(室蘭工業大学) 倉重 健太郎(室蘭工業大学)</p> <p>3D2-07 15:00~ センサ値に基づく報酬の自己生成 ○近藤 奏介(室蘭工業大学) 倉重 健太郎(室蘭工業大学)</p>

## RSJ2020 詳細プログラム

10月11日(日)PM1

E室	F室	G室	H室
<p><b>3E2</b> OS11: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)</p> <p>3E2-01 13:30~ WRSパートナーロボットチャレンジの現状と課題 ○大橋 健(九州工大) 岡田 浩之(玉川大)</p> <p>3E2-02 13:45~ HSRミドルウェアのオープンソース実装とdockerを使ったimmutableなシミュレーション環境の実現 ○松坂 要佐(MID) 松野 喜幸(トヨタ自動車) 橋口 優香(トヨタ自動車) 山本 貴史(トヨタ自動車)</p>	<p><b>3F2</b> GS05:極限作業ロボット(2/2)</p> <p>藤井浩光(千葉工業大学)、鈴木高宏(東北大学)</p> <p>3F2-01 13:30~ ヘビ型ロボットによる動作遷移を伴う異環境を跨いだ移動制御 ○竹森 達也(京都大学) 田中 基康(電気通信大学) 松野 文俊(京都大学)</p> <p>3F2-02 13:45~ 壁反力を利用したクローラロボットの自動螺旋階段踏破 ○小島 匠太郎(東北大) 大野 和則(東北大) 鈴木 高宏(東北大) 岡田 佳都(東北大) 田所 諭(東北大)</p> <p>3F2-03 14:00~ 極限環境下での作業可能な災害対応ロボットの開発 ○近藤 貴久(早稲田大学大学院) 松澤 貴司(早稲田大学大学院) 孫 瀟(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) 伊藤 明(早稲田大学大学院) 高西 淳夫(早稲田大学理工学術院・早稲田大学ヒューマノイド研究所) 橋本 健二(明治大学・早稲田ヒューマノイド研究所)</p> <p>3F2-04 14:15~ 極限環境下で作業可能な災害対応ロボットの開発 ○伊藤 明(早稲田大学大学院) 孫 瀟(早稲田大学大学院) 松澤 貴司(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) 近藤 貴久(早稲田大学大学院) 高西 淳夫(早稲田大学理工学術院・早稲田大学ヒューマノイド研究所) 橋本 健二(明治大学・早稲田ヒューマノイド研究所)</p>	<p><b>3G2</b> OS16:人型ロボット、今何を研究すべきか(1/2)</p> <p>研究委員会これまでの活動とOS趣旨説明 杉原知道(PFN)</p> <p>13:30~ 13:40~ ディスカッション1:人の技量理解と転用、そして再理解 モデレーター:田原健二(九大) パネラー:Gentiane Venture(東京農工大)、鮎澤光(産総研)、他</p> <p>14:35~ ディスカッション2:ヒューマノイドの駆動系と展望 モデレーター:玄相昊(立命館大) パネラー:橋本健二(明治大)、神永拓(産総研)、新山竜馬(東大)、浅野悠紀(東大)</p> <p>15:30~ 休憩</p>	<p><b>3H2</b> GS08:福祉・生活支援(2/3)</p> <p>松居和寛(大阪大学)、山田宏尚(岐阜大学)</p> <p>3H2-01 13:30~ 装着型移動支援機器の転倒予兆検知機能に対する試験装置の開発 ○池田 博康(安衛研) 齋藤 剛(安衛研) 岡部 康平(安衛研)</p> <p>3H2-02 13:45~ 剛性制御機構を有するバイオニック義足の開発と構造及び身体的基礎評価の検討 ○井上 勝登(津山高専) 野中 摂護(津山高専)</p> <p>3H2-03 14:00~ 手すり型力センサを用いた高齢者の階段の日常昇降特性のアンビエントな理解 ○濱田 萌(東工大) 北村 光司(産総研) 西田 佳史(東工大、産総研)</p> <p>3H2-04 14:15~ 神経筋電気刺激と関節ロック機構を併用した装置の上から着衣可能な肘運動アシスト装置の開発 ○中野 風志(横浜国立大学) 大淵 美七海(横浜国立大学) 加藤 龍(横浜国立大学)</p> <p>3H2-05 14:30~ 機能的電気刺激を用いたヒト足関節インピーダンス変調 ○渡邊 泰良(大阪大学) 平井 宏明(大阪大学) 小笹 航平(大阪大学) 堀 開登(大阪大学) 山本 慧(大阪大学) 松居 和寛(大阪大学) 西川 敦(大阪大学) Hermano Igo Krebs(マサチューセッツ工科大学)</p> <p>3H2-06 14:45~ 理学療法士による骨盤部への歩行介助パターンの基礎分析 ○青山 宏樹(藍野大学) 米延 策雄(大阪行岡医療大学) 小川 勝史(大阪電気通信大学) 鄭 聖豪(大阪電気通信大学)</p>

## RSJ2020 詳細プログラム

10月11日(日)PM1

I室	J室	K室	
<p><b>3I2</b> GS19:人間機械協調(2/2)</p> <p>辻俊明(埼玉大学)、横倉勇希(長岡技術科学大学)</p> <p>3I2-01 13:30~ 作業者の運搬負荷軽減に向けた手押し式電動運搬車のパワーアシスト制御 ○竹内 凱斗(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) 林 文博(テクノ・サクセス(株)) 福田 和秀(テクノ・サクセス(株))</p> <p>3I2-02 13:45~ 本質安全制御に基づくパワーアシスト台車の傾斜面における動作評価 ○堅田 真伍(北九州市立大) 清田 高德(北九州市立大) 平井 勇太(北九州市立大) 南山 靖博(久留米高専) 杉本 旭(NPO安全研)</p> <p>3I2-03 14:00~ タイヤの転がり抵抗変化による歩行アシストカートの危害の酷さ低減策の有効性検証 ○大前 緩奈(名古屋大) 山田 陽滋(名古屋大) 李 鵬程(名古屋大) 佐藤 和香子(名古屋大) 万 象隆(名古屋大) 山田 和範((株)パナソニック) 横矢 真悠((株)パナソニック)</p> <p>3I2-04 14:15~ 人-ロボット間での触覚共有による日常タスクの補助 ○白木 翔護(名工大) 片山 和紀(名工大) 田中 由浩(名工大) 南澤 孝太(慶大) Domenico Prattichizzo (Univ. of Siena)</p>	<p><b>3J2</b> OS06:機構知</p> <p>武居直行(東京都立大学)、玉本拓巳(富山県立大学)</p> <p>3J2-01 13:30~ 高強度化学繊維によるワイヤ駆動のための基礎的検討 ○遠藤 玄(東工大)</p> <p>3J2-02 13:45~ 径方向多段構造を有する加圧式1次元ジャミング転移機構 ○恩田 一生(東北大学) 渡辺 将広(東北大学) 高根 英里(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>3J2-03 14:00~ 能動多関節式径方向層状柔剛切替メカニズム ○向出 陸央(東北大学) 渡辺 将広(東北大学) 高橋 知也(東北大学) 小澤 悠(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>3J2-04 14:15~ 円筒型可変アドミタンス機構を用いたロボットの運動制御に関する安定解析 ○西原 由佳(同志社大学) 積際 徹(同志社大学) 横川 隆一(同志社大学)</p> <p>3J2-05 14:30~ 可変アドミタンス制御を実現する力覚情報調節機構の開発 ○伊藤 大樹(同志社大学) 積際 徹(同志社大学) 横川 隆一(同志社大学)</p> <p>3J2-06 14:45~ 機械式自重補償機構を用いた間接工法用補助工具の開発 ○西山 詩乃(大阪工業大学) 田中 未智瑠(大阪工業大学) 西川 佳輝(大阪工業大学) 森山 喜虎(大阪工業大学) 中山 学之(大阪工業大学) 黒木 徹平((株)きんでん) 竹嶋 由典((株)きんでん) 萬代 文次((株)きんでん)</p> <p>3J2-07 15:00~ 実階段昇降のための移動ロボット設計 ○平澤 順治(茨城高専)</p> <p>3J2-08 15:15~ 多重駆動軸による無限回転可能なアクティブ双輪キャスト型全方向移動ロボット 清水 浩樹(都立大) 岩永 和之(都立大) ○武居 直行(都立大)</p>	<p><b>3K2</b> OS10: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~(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>3K2-01 13:30~ スマートホームとロボット統合のためのホームセンサーHUBの設計と試作 ○徳永 清輝(理化学研究所 革新知能統合研究センター) 中村 匡秀(神戸大学/理化学研究所 革新知能統合研究センター) 大武 美保子(理化学研究所 革新知能統合研究センター)</p> <p>3K2-02 13:45~ 自律移動型警備ロボットの開発 ○佐藤 光晴(セントラル警備保障) 田中 俊秋(セントラル警備保障)</p> <p>3K2-03 14:00~ 新しい日常を支えるロボットネットワークの活用 ○松日楽 信人(芝浦工大)</p> <p>3K2-04 14:15~ グループ利用可能なロボットを用いた見学サービスの提案 ○鈴木 昭二(未来大)</p> <p>3K2-05 14:30~ RSNPとヒューマノイドロボットを使った遠隔体操システムの開発 ○加藤 宏一朗(芝浦工業大学) 新田 怜香(芝浦工業大学) 田島 仁奈(芝浦工業大学) 松日楽 信人(芝浦工業大学) 橋本 忠巳(ダイコク電機)</p>	



## RSJ2020 詳細プログラム

10月11日(日)PM2

A室	B室	C室	D室
<p><b>3A3</b> GS21:動作計画(2/2)</p> <p>山川聡子(東洋大学)、日高浩一(東京電機大学)</p> <p>3A3-01 15:45~ 協調型農作業用ロボットの自律的な作業区域変更アルゴリズム ○松藤 はるか(愛媛大学) 井上 浩行(津山工業高等専門学校) 曾利 仁(津山工業高等専門学校) 杉本 大志(愛媛大学) 都築 伸二(愛媛大学) 吉村 斎(苫小牧工業高等専門学校)</p> <p>3A3-02 16:00~ 車輪移動ロボットの市街地ナビゲーションにむけたgrid-topologicalハイブリッドマップの自動構築 ○新島 駿(TUS/AIST) 佐々木 洋子(AIST) 溝口 博(TUS/AIST)</p> <p>3A3-03 16:15~ 解の潜在空間を用いた動作計画 ○長 隆之(九工大)</p> <p>3A3-04 16:30~ 予測状態表現に基づく深層強化学習を用いた動的環境下における移動ロボットナビゲーション ○松本 耕平(九州大学) 河村 晃宏(九州大学) 安 琪(九州大学) 倉爪 亮(九州大学)</p> <p>3A3-05 16:45~ 物体検出画像と深度画像を用いたCNNによる移動ロボットのEnd-to-End動作計画 ○吉田 遊友(宇都宮大) 星野 智史(宇都宮大)</p> <p>3A3-06 17:00~ カラー画像と距離画像を用いた模倣学習によるメカナム台車の移動制御 ○堀江 貴雄(長崎工技セ)</p>			<p><b>3D3</b> GS20:学習(3/3)</p> <p>奥寛雅(群馬大学)、小林泰介(奈良先端科学技術大学院大学)</p> <p>3D3-01 15:45~ 優先度を用いた複数タスク下における意思決定 ○上林 拓馬(室蘭工業大学) 倉重 健太郎(室蘭工業大学)</p> <p>3D3-02 16:00~ OpenPoseを用いた先行歩行者の停止予測 ○米本 拓海(大阪市大) 今津 篤志(大阪市大)</p> <p>3D3-03 16:15~ 追加ラベルを組み込んだ深層生成モデルを用いた時系列骨格情報による人物識別 ○浅見 直人(中央大学) Alessandro Moro(RITECS) 池 勇勲(JAIST) 梅田 和昇(中央大学)</p> <p>3D3-04 16:30~ 軌道の位相的性質を保証する非線形動的システム学習 ○森安 竜大(豊田中央研究所) 橋本 俊哉(トヨタ自動車) 日下部 信一(豊田自動織機) 加嶋 健司(京都大学)</p> <p>3D3-05 16:45~ 協調運動学習下の運動補助調節が運動技能の汎化性に及ぼす影響 ○吉川 有哉(東京農工大学) 矢野 史朗(東京農工大学) 林 叔克(レディング大学) 近藤 敏之(東京農工大学)</p> <p>3D3-06 17:00~ 植生・土地利用・斜度情報を用いたツキノワグマの移動の予測 ○島崎 友宏(東京農工大学) 水内 郁夫(東京農工大学) 小池 伸介(東京農工大学) 赤坂 宗光(東京農工大学) 山崎 晃司(東京農業大学) 篠田 悠心(東京農工大学) 長沼 知子(東京農工大学)</p>

## RSJ2020 詳細プログラム

10月11日(日)PM2

E室	F室	G室	H室
		<p><b>3G3</b> OS16:人型ロボット、今何を研究すべきか(2/2)</p> <p>15:45～ ディスカッション3: 人知と機械計算の正しい活用 モデレータ:水内郁夫(東京農工大) パネラー:山本江(東大)、田崎勇一(神戸大)、他</p> <p>16:40～ ディスカッション4: 開かれた世界で働ける人型ロボット モデレータ:小澤隆太(明治大) パネラー:上岡拓未(本田技研)、森澤光晴(産総研)、岡田慧(東大)、杉原知道(PFN)</p> <p>17:35～ クロージング</p>	<p><b>3H3</b> GS08:福祉・生活支援(3/3)</p> <p>前田雄介(横浜国立大学)、西田佳史(東京工業大学)</p> <p>3H3-01 15:45～ 四足歩行ロボットにおけるヒーリング効果向上のためのプログラム開発 ○山口 亮(関東学院大学) 大崎 甲斐(関東学院大学) 金田 徹(関東学院大学)</p> <p>3H3-02 16:00～ 介護負担を増加させる股関節拘縮の改善を目的とした吊り下げ式下肢ストレッチング装置の開発 ○亀田 涼介(富山大学) 戸田 英樹(富山大学)</p> <p>3H3-03 16:15～ スマートエアリアルハンドにおけるパラレルワイヤ機構に関する検討 ○井上 剛(佐大) 林 喜章(佐大) 中山 功一(佐大) 福田 修(佐大) 大島 千佳(佐大)</p> <p>3H3-04 16:30～ 下腿周囲径に基づくNMESIによる血流改善効果の検証 ○伊藤 僚希(岐阜大) 池田 貴公(岐阜大) 安部 力(岐阜大) 森田 啓之(岐阜大) 山田 宏尚(岐阜大)</p> <p>3H3-05 16:45～ 二次元離散フーリエ変換を適用した深度情報による離床判定システムの開発 ○濱口 和也(長崎総合科学大学) 佐藤 雅紀(長崎総合科学大学) 安川 真輔(九州工業大学) 池田 毅(山口東京理科大学)</p> <p>3H3-06 17:00～ Force Closureを考慮した人の母指関節可動域制限手による把持生成 ○高橋 怜子(横国大) 宮田 なつき(産総研) 前田 雄介(横国大)</p>

RSJ2020 詳細プログラム

10月11日(日)PM2

I室	J室	K室	