

## RSJ2021 詳細プログラム

| 9月9日(木)AM1                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                           |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                   |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                           |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                      |
|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| A室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                   | B室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                | C室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                        | D室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                   |
| <b>1A1</b><br>IS03:Robotics and Manipulation (1/2)<br><br>1A1-01 9:15～<br>Vision-Based Novel Object Grasping based on Object-Semantics Matching with Grasp Database<br>○Hao Chen (Osaka University)<br>Takuya Kiyokawa (Osaka University)<br>Weiwei Wan (Osaka University)<br>Kensuke Harada (Osaka University)<br><br>1A1-02 9:30～<br>Towards an affordance-based craft assembly system<br>○Isume Vitor Hideyo (Osaka University)<br>Kensuke Harada (Osaka University)<br>Weiwei Wan (Osaka University)<br>Yukiyasu Domae (AIST)<br><br>1A1-03 9:45～<br>Manipulation Planning to Pivot a General Shaped Object<br>○Ang Zhang (Osaka University)<br>Keisuke Koyama (Osaka University)<br>Weiwei Wan (Osaka University)<br>Kensuke Harada (Osaka University)<br><br>1A1-04 10:00～<br>High Precision Transparent Tube Detection for Autonomous In-Rack Rearrangement<br>○Hao Chen (Osaka University)<br>Weiwei Wan (Osaka University)<br>Masaki Matsushita (H.U. Group Research Institute G.K., Japan)<br>Takeyuki Kotaka (H.U. Group Research Institute G.K., Japan)<br>Kensuke Harada (Osaka University/AIST)<br><br>1A1-05 10:15～<br>Optimizaiton-based Planning and Control for 3D Robotic Drawing<br>○Ruishuang Liu (Osaka University)<br>Weiwei Wan (Osaka University)<br>Keisuke Koyama (Osaka University)<br>Kensuke Harada (Osaka University) | <b>1B1</b><br>GS03:医療ロボット (1/2)<br><br>1B1-01 9:00～<br>手術支援ロボット用ディスク積層型2自由度湾曲機構のワイヤ駆動機構解析<br>○太田 剛 (国士館大学)<br>神野 誠 (国士館大学)<br><br>1B1-02 9:15～<br>脳血管内治療用遠隔操作ロボットの開発 (第5報)<br>○忠内 洋樹 (愛工科大)<br>永野 佳孝 (愛工科大)<br>宮地 茂 (愛知医大)<br>川口 礼雄 (釧路孝仁会記念病院)<br>大島 共貴 (愛知医大)<br>松尾 直樹 (愛知医大)<br><br>1B1-03 9:30～<br>新生児蘇生法トレーニング・システムの開発<br>○海藏寺 丘晴 (早大)<br>武部 康隆 (早大)<br>小川 駿也 (早大)<br>桃井 啓伍 (早大)<br>菅宮 友莉奈 (早大)<br>足立 智則 (株式会社京都科学)<br>高西 淳夫 (早大・HRI)<br>石井 裕之 (早大・HRI)<br><br>1B1-04 9:45～<br>PEEK樹脂を柔軟関節構造に用いた細径多自由度ロボット鉗子の開発<br>○原口 大輔 (東京高専)<br>周 東博 (東工大)<br>植松 翔太 (東工大)<br><br>1B1-05 10:00～<br>超音波診断ロボットを用いた目標臓器追従および適正画像判定システムの開発<br>○周 家禕 (電通大)<br>渡部 祐介 (電通大)<br>藤林 巧 (電通大)<br>松山 桃子 (電通大)<br>山田 望結 (電通大)<br>石川 智大 (電通大)<br>岩井 敏行 (大林製作所)<br>永岡 英敏 (大林製作所)<br>飯島 秀幸 (大林製作所)<br>月原 弘之 (東大)<br>蔭仲 潔 (産総研)<br>松本 直樹 (日大)<br>西山 悠 (電通大)<br>小泉 憲裕 (電通大) | <b>1C1</b><br>GS24:教育用ロボット<br><br>1C1-01 9:15～<br>ロボットサイエンス教育の実践とその教育効果<br>○福田 哲也 (追手門学院/大工大)<br>中条 貴夫 (追手門学院)<br>上田 悦子 (大工大)<br><br>1C1-02 9:30～<br>コロナ禍における離れた場所からの学習支援ロボットの開発<br>○廣井 富 (大阪工大)<br>瓜田 竜一 (大阪工大)<br>玉木 一生 (大阪工大)<br>若林 広悦 (大阪工大)<br>宮脇 健三郎 (大阪工大)<br>伊藤 彰則 (東北大)<br><br>1C1-03 9:45～<br>マルチモーダルインタラクションに基づく外国語教育支援ロボットシステム<br>○張 斌 (神奈川大)<br>平野 太一 (神奈川大)<br>林 憲玉 (神奈川大)<br><br>1C1-04 10:00～<br>視覚支援学校のためのプログラミング教育システム<br>○菅原 研 (東北学院大)<br>川崎 空 (東北学院大)<br>児玉 晃典 (東北学院大)<br>松本 章代 (東北学院大)<br><br>1C1-05 10:15～<br>継手を利用した学生実験用マニピュレータの開発<br>○小澤 隆太 (明大) | <b>1D1</b><br>OS06:宇宙ロボティクス (1/2)<br><br>1D1-01 9:15～<br>ウインチと偏心車輪を用いて月縦孔壁面の探索を行う小型ロボットの耐衝撃性の向上に関する研究<br>○永井 涼太 (早大)<br>松広 航 (早大)<br>Nuwin Nu (早大)<br>鈴木 慈英 (早大)<br>菅原 雄介 (東工大)<br>春山 純一 (JAXA)<br>高西 淳夫 (早大)<br>石井 裕之 (早大)<br><br>1D1-02 9:30～<br>Robotic Exoskeletons for Lunar Cave Exploration: Concept and Prospects<br>○Stephane Bonardi (JAXA/ISAS)<br>Takashi Kubota (JAXA/ISAS)<br><br>1D1-03 9:45～<br>把持力補償機能を有する四脚型ロッククライミングロボットの垂直登攀実験<br>○川野 智博 (九工大)<br>木村 遼哉 (九工大)<br>川口 大輝 (九工大)<br>永岡 健司 (九工大)<br><br>1D1-04 10:00～<br>跳躍移動機構における脚の伸張軌道が飛翔結果に及ぼす影響<br>○峰岸 理樹 (中央大学)<br>前田 孝雄 (JAXA)<br>坂本 康輔 (中央大学)<br>國井 康晴 (中央大学) |

## RSJ2021 詳細プログラム

| 9月9日(木)AM1                                                                                                                             |                                                                                                                                 |                                                                                                                         |                                                                                                                                                                             |
|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| E室                                                                                                                                     | F室                                                                                                                              | G室                                                                                                                      | H室                                                                                                                                                                          |
| <b>1E1</b><br>OS05:科学技術の社会実装指向研究開発およびDX・RX教育の実践 (1/2)                                                                                  | <b>1F1</b><br>OS11:機能性材料とメカトロニクスの融合デザイン (1/3)                                                                                   | <b>1G1</b><br>GS22:センサ・計測 (1/2)                                                                                         | <b>1H1</b><br>GS18:自己位置推定・SLAM (1/2)                                                                                                                                        |
| 1E1-01 9:15～<br>技術系コンテストを活用したRX教育と社会実装指向研究<br>○藤原 康宣(一関高専)<br>門下 裕樹(一関高専)<br>千葉 祐人(一関高専)<br>小野寺 泰知(一関高専)<br>正木 杏佳(一関高専)<br>八戸 俊貴(一関高専) | 1F1-01 9:15～<br>燃糸を複合させたダイラタントコンパウンドの圧縮特性<br>○小林 匠(信州大)<br>小林 俊一(信州大)                                                           | 1G1-01 9:00～<br>鬼ごっこロボットのための複数人への追跡手法の提案<br>○可西 慶宇(大阪工大)<br>廣井 富(大阪工大)<br>宮脇 健三郎(大阪工大)<br>伊藤 彰則(東北大)                    | 1H1-01 9:00～<br>3D LiDARを簡易設置した車両による高効率な広域3次元環境地図の構築と精度の検討<br>○石井 拓海(芝浦工大)<br>長谷川 忠大(芝浦工大)<br>油田 信一(芝浦工大)<br>市原 海渡(芝浦工大)<br>松井 佳音(芝浦工大)<br>金野 直樹(西武建設(株))<br>須長 真介(西武建設(株)) |
| 1E1-02 9:30～<br>医療施設内での患者の移動を補助するロボットの研究開発<br>○渡邊 陽向(北九州高専)<br>岡部 唯人(北九州高専)<br>久池井 茂(北九州高専)                                            | 1F1-02 9:30～<br>MRエラストマを用いたサクシオンカップ機構における各種パラメータが吸着力に及ぼす影響<br>驚見 知咲(日本ペイントHD)<br>坂本 裕之(日本ペイントHD)<br>○尾崎 惇(芝浦工大)<br>安孫子 聡子(芝浦工大) | 1G1-02 9:15～<br>ガウス過程回帰によるLiDAR受光強度からの土壌含水比の推定<br>○江藤 亮輔(防大)<br>山川 淳也(防大)                                               | 1H1-02 9:15～<br>カメラ付きアームの能動的な姿勢変更による3次元地図生成のための未知環境探索<br>○魚舩 良太(筑波大学)<br>萬 礼応(筑波大学)<br>大矢 晃久(筑波大学)                                                                          |
| 1E1-03 9:45～<br>エネルギー効率の高い経路探索のための アントロコニー最適化アルゴリズム<br>○富田川 卓記(KMITL)<br>Olarn Wongwirat(KMITL)<br>久池井 茂(北九州高専)                        | 1F1-03 9:45～<br>遭遇型力覚提示装置用MR流体の切断抵抗力評価<br>○島 祥太(芝浦工大)<br>下田 玲央(芝浦工大)<br>安孫子 聡子(芝浦工大)<br>坂本 裕之(日本ペイントホールディングス(株))<br>辻田 哲平(防衛大)  | 1G1-03 9:30～<br>複数のIMUセンサを用いた小型ブイの3次元姿勢推定<br>○上谷 太陽(近畿大)<br>谷口 寛人(近畿大)<br>鈴木 直弥(近畿大)<br>池田 篤俊(近畿大)                      | 1H1-03 9:30～<br>建築物構造を利用した地図作成による自己位置認識の精度向上<br>○木村 海渡(東京電機大学)<br>日高 浩一(東京電機大学)                                                                                             |
| 1E1-04 10:00～<br>ドライブレコーダ映像を用いた先行車両の信号無視の検出<br>○波野 奎友(KMITL)<br>Wangsiripitak Somkiat(KMITL)<br>久池井 茂(北九州高専)                           | 1F1-04 10:00～<br>永久磁石エラストマーの外部磁場下における動的粘弾性測定<br>○川田 陽平(名古屋工業大学)<br>岩本 悠宏(名古屋工業大学)<br>井門 康司(名古屋工業大学)<br>坂本 裕之(日本ペイントホールディングス(株)) | 1G1-04 9:45～<br>移動ロボットに搭載可能な非接触金属物体形状可視化装置の比較<br>○辻田 哲平(防衛大)<br>飯田 裕貴(防衛大)<br>山田 俊輔(防衛大)                                | 1H1-04 9:45～<br>AMR自律移動のための設計図面入力によるPCDマップ作成システム<br>○金子 龍太郎(岐阜大学)<br>森田 亮介(岐阜大学)<br>伊藤 聡(岐阜大学)                                                                              |
| 1E1-05 10:15～<br>エンドミル加工における加工状態の監視<br>○春田 龍之介(鹿児島高専)                                                                                  | 1F1-05 10:15～<br>永久磁石エラストマーに作用する磁気力評価<br>○吉村 優那(名古屋工業大学)<br>岩本 悠宏(名古屋工業大学)<br>井門 康司(名古屋工業大学)<br>坂本 裕之(日本ペイントホールディングス(株))        | 1G1-05 10:00～<br>RGBDカメラを用いた介護施設の居室内における高齢者の生活状況分析手法の開発<br>○山本 晃平(東理大/産総研)<br>北村 光司(産総研)<br>山本 征孝(東理大)<br>竹村 裕(東理大/産総研) | 1H1-05 10:00～<br>移動ロボットのための遠方のランドマークを重視した画像ベース自己位置推定<br>○鈴木 汰一(筑波大)<br>萬 礼応(筑波大)<br>大矢 晃久(筑波大)                                                                              |

## RSJ2021 詳細プログラム

| 9月9日(木)AM1                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                               |    |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                 |  |
|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|----|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--|
| I室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                       | J室 | K室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                              |  |
| <b>111</b><br>OS14: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)<br><br>111-01 9:15～<br>多様なロボットの挙動を学習する深層強化学習<br>○長 隆之(九工大/理研/ホンダ)<br><br>111-02 9:30～<br>ガウス過程を用いた方策探索に基づく動作軌道の学習<br>○吉田 武史(電気通信大学)<br>長野 匡隼(電気通信大学)<br>中村 友昭(電気通信大学)<br><br>111-03 9:45～<br>強化学習における指数移動平均フィルタの統合<br>○佐伯 雄飛(奈良先端大)<br>小林 泰介(奈良先端大)<br>杉本 謙二(奈良先端大)<br><br>111-04 10:00～<br>対照学習を用いた多視点のモデルベース強化学習<br>○黄瀬 輝(パナソニック株式会社)<br>奥村 亮(パナソニック株式会社)<br>岡田 雅司(パナソニック株式会社)<br>谷口 忠大(パナソニック株式会社, 立命館大学)<br><br>111-05 10:15～<br>カルバック・ライブラ情報量に関する最適化問題としてのリスク回避型強化学習の提案<br>○小林 泰介(奈良先端大) |    | <b>1K1</b><br>GS12:ヒューマン・マシン・インタフェース(1/2)<br><br>1K1-01 9:15～<br>提示反力と操作性を向上した力覚提示ジョイスティックによるクレーン操作支援の検証<br>○村田 壮哉(山梨大学大学院)<br>野田 善之(山梨大学大学院)<br><br>1K1-02 9:30～<br>導電布を用いた近接・接触センサに基づく可変剛性リンクの圧力制御<br>○石原 真奈(立命館大学)<br>松野 孝博(立命館大学)<br>Althoefer Kaspar(Queen Mary University of London)<br>平井 慎一(立命館大学)<br><br>1K1-03 9:45～<br>HMIコマンドを用いた入力操作時における画面表示応答遅延が脳活動に及ぼす影響<br>○染井 健吾(同志社大学)<br>積際 徹(同志社大学)<br>横川 隆一(同志社大学)<br>成末 充宏(マツダ株式会社)<br>西村 啓人(マツダ株式会社)<br>武田 雄策(マツダ株式会社)<br>原 利宏(マツダ株式会社)<br><br>1K1-04 10:00～<br>接触力と連続的な剪断力を指先に提示可能な3軸ウェアラブルハプティックデバイスの開発<br>○服部 悠太郎(早稲田大学)<br>亀崎 允啓(早稲田大学)<br>張 裴之(早稲田大学)<br>何 卓頤(早稲田大学)<br>角田 龍一朗(早稲田大学)<br>菅野 重樹(早稲田大学)<br><br>1K1-05 10:15～<br>文楽人形の誇張表現機構を持つ人間型ロボットに基づいた感情表現モーションデザイン<br>○董 然(東京工科大)<br>蔡 嘉霖(筑波大)<br>蔡 東生(筑波大)<br>山口 仁一(ヤマグチロボット研)<br>近藤 逸人(東京海洋大)<br>中川 志信(大阪芸大)<br>生野 壮一郎(東京工科大) |  |

## RSJ2021 詳細プログラム

| 9月9日(木)AM2                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                     |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                        |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                   |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                   |
|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| A室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                             | B室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                     | C室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                | D室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                |
| <b>1A2</b><br>IS03:Robotics and Manipulation (2/2)<br><br>1A2-01 10:45～<br>A Study on Development of Soft Gripper for Grasping Tools in the SmartWorkcell<br>○Raul Ariel Duran Jimenez(Kyushu Institute of Technology)<br>Abdul Ali(Kyushu Institute of Technology)<br>Kakeru Yamasaki(Kyushu Institute of Technology)<br>Tomohiro Shibata(Kyushu Institute of Technology)<br><br>1A2-02 11:00～<br>Study on friction prediction via visual-tactile sensing<br>○XUAN CHENG(Kanazawa University)<br>Toshihiro NISHIMURA(Kanazawa University)<br>Tokuo TSUJI(Kanazawa University)<br>Yosuke SUZUKI(Kanazawa University)<br>Tetsuyou WATANABE(Kanazawa University)<br><br>1A2-03 11:15～<br>A ROS 2-based robotic system for picking-and-placing tasks<br>○ZHE QIU(Ritsumeikan University)<br>KAITO YAMAMOTO(Meiji University)<br>HIROAKI ARAKI(Meiji University)<br>ZHONGKUI WANG(Ritsumeikan University)<br>RYUTA OZAWA(Meiji University)<br>SADA O KAWAMURA(Ritsumeikan University)<br><br>1A2-04 11:30～<br>Add-on Thrust Vectoring System for Multirotor Aerial Manipulation<br>○Ricardo Rosales Martinez(Ristumeikan University)<br>Paul Hannibal(Ristumeikan University)<br>Ryo Miyazaki(Ristumeikan University)<br>Borwongpob Sumetheeprasit(Ristumeikan University)<br>Robert Ladig(Ristumeikan University)<br>Kazuhiro Shimonomura(Ristumeikan University) | <b>1B2</b><br>GS03:医療ロボット (2/2)<br><br>1B2-01 10:45～<br>自動診断・治療ロボットにおける深層学習を援用した臓器の同一断面維持・追従手法に関する研究<br>○藤林 巧(電通大)<br>渡部 祐介(電通大)<br>周 家禎(電通大)<br>松山 桃子(電通大)<br>山田 望結(電通大)<br>石川 智大(電通大)<br>月原 弘之(東大)<br>饒仲 潔(産総研)<br>宮崎 英世(国立国際医療研究センター病院)<br>沼田 和司(横浜市大)<br>永岡 英敏(大林製作所)<br>岩井 敏行(大林製作所)<br>飯島 秀幸(大林製作所)<br>西山 悠(電通大)<br>小泉 憲裕(電通大)<br><br>1B2-02 11:00～<br>超音波診断ロボットを用いた診断画像自動取得のための研究<br>○渡部 祐介(電通大)<br>周 家禎(電通大)<br>藤林 巧(電通大)<br>松山 桃子(電通大)<br>山田 望結(電通大)<br>石川 智大(電通大)<br>門間 翔(電通大)<br>西山 悠(電通大)<br>小泉 憲裕(電通大)<br>月原 弘之(東大)<br>沼田 和司(横浜市大)<br>飯島 秀幸(大林製作所)<br>岩井 敏行(大林製作所)<br>永岡 英敏(大林製作所)<br><br>1B2-03 11:15～<br>超音波診断における音響陰影を考慮した治療モニタリングシステム支援に関する研究<br>○松山 桃子(電通大)<br>渡部 祐介(電通大)<br>周 家禎(電通大)<br>矢ヶ崎 詞穂(電通大)<br>藤林 巧(電通大)<br>山田 望結(電通大)<br>石川 智大(電通大)<br>松本 直樹(日大)<br>月原 弘之(東大)<br>饒仲 潔(産総研)<br>沼田 和司(横浜市大)<br>西山 悠(電通大)<br>小泉 憲裕(電通大)<br><br>1B2-04 11:30～<br>超音波診断ロボットのための 患部抽出追従に関する研究<br>○山田 望結(電通大)<br>周 家禎(電通大)<br>渡部 祐介(電通大)<br>藤林 巧(電通大)<br>松山 桃子(電通大)<br>石川 智大(電通大)<br>小泉 憲裕(電通大)<br>西山 悠(電通大)<br>月原 弘之(東大)<br>饒仲 潔(産総研)<br>沼田 和司(横浜市立)<br>永岡 英敏(大林製作所)<br>岩井 敏行(大林製作所)<br>飯島 秀幸(大林製作所)<br><br>1B2-05 11:45～<br>ロボット手術下内視鏡画像からの臓器接触判定<br>玉置 凌典(東京大学)<br>○曾我部 舞奈(東京大学)<br>菅野 貴皓(リバーフィールド(株))<br>宮崎 哲郎(東京大学)<br>川瀬 利弘(東京医科歯科大学)<br>川嶋 健嗣(東京大学)<br><br>1B2-06 12:00～<br>擬似剛体モデルを用いた消化管内治療鉗子のモデルベース設計手法<br>○大澤 啓介(九州大学)<br>DSV. Bandara(九州大学)<br>中橋 龍(九州大学)<br>長尾 吉泰(九州大学)<br>赤星 朋比古(九州大学)<br>江藤 正俊(九州大学)<br>荒田 純平(九州大学)<br><br>1B2-07 12:15～<br>遠隔解剖システムにおけるツールエクステンジャーの開発<br>○廣江 奈生(九州大学)<br>原田 香奈子(東京大学)<br>光石 衛(東京大学)<br>萩原 裕介(三菱重工業)<br>土井 忍(JAXA)<br>荒田 純平(九州大学) | <b>1C2</b><br>OS12:人間の運動機能の維持・回復のための医療福祉システム<br><br>1C2-01 10:45～<br>直交リニアガイドを用いたパッシブ型上肢訓練システムの開発<br>○市川 直理(大阪工業大学)<br>原口 真(大阪工業大学)<br>古荘 純次((一財)ファジシステム研究所)<br><br>1C2-02 11:00～<br>高耐久ストレートファイバー型空気圧人工筋肉を用いた足関節リハビリ機械の剛性制御性能の検討<br>○樋浦 理人(秋田県立大院)<br>古川 大介(秋田県立大)<br>佐藤 俊之(秋田県立大)<br>齋藤 直樹(秋田県立大)<br><br>1C2-03 11:15～<br>曲がり梁形状を有する超弾性合金を用いた手指伸展装置の開発<br>○山本 昂希(大阪工業大学)<br><br>1C2-04 11:30～<br>新生児用ウェアラブルマルチバイタル計測デバイスの開発<br>○嶋村 雅貴(横浜国大)<br>稲森 剛(横浜国大)<br>嘉本 海大(横浜国大)<br>磯田 豊(横浜国大)<br>魚住 梓(横浜市大)<br>伊藤 秀一(横浜市大)<br>大久保 佑亮(国衛研)<br>太田 裕貴(横浜国大)<br><br>1C2-05 11:45～<br>ニューロリハビリシステムのHeuristic BCIアルゴリズムの高速化<br>○大川 幸菜(関西学院大)<br>嵯峨 宣彦(関西学院大)<br>工藤 卓(関西学院大)<br><br>1C2-06 12:00～<br>回転型空気圧アクチュエータの開発と人体支援動作への応用<br>○十川 由祈也(徳島大)<br>横田 雅司(徳島大)<br>高岩 昌弘(徳島大)<br><br>1C2-07 12:15～<br>筋電義手の感覚代替システムにおける知覚特性の調査 | <b>1D2</b><br>OS06:宇宙ロボティクス (2/2)<br><br>1D2-01 10:45～<br>重力環境下を考慮した宇宙展開構造物の展開挙動と運動解析<br><br>1D2-02 11:00～<br>Hardware-in-the-loop Simulatorを用いた車輪型移動ロボットの不整地走行解析と力学モデルのリアルタイムチューニング<br>○石川 空(慶大院)<br>石上 玄也(慶大)<br><br>1D2-03 11:15～<br>脚部の内部情報を利用した月・惑星探索ローバの走行状態推定に関する研究<br>○稲葉 康平(芝浦工大)<br>飯塚 浩二郎(芝浦工大)<br><br>1D2-04 11:30～<br>地形認識の不確実性を考慮した確率制約条件付き経路計画手法に関する検討<br>○鈴木 大和(東大)<br>久保田 孝(JAXA)<br><br>1D2-05 11:45～<br>惑星探索ローバのための深層学習を用いた環境地図の理解に基づく行動モード選択法<br>○本橋 優俊(東大)<br>久保田 孝(JAXA)<br><br>1D2-06 12:00～<br>火星サンプルリターンミッションのための表面移動機能検討<br>○前田 孝雄(JAXA)<br>茂渡 修平(JAXA) |

## RSJ2021 詳細プログラム

| 9月9日(木)AM2                                                                                                                               |                                                                                                                                                                                                            |                                                                                                                  |                                                                                                                      |
|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| E室                                                                                                                                       | F室                                                                                                                                                                                                         | G室                                                                                                               | H室                                                                                                                   |
| <b>1E2</b><br>OS05:科学技術の社会実装指向研究開発およびDX・RX教育の実践 (2/2)                                                                                    | <b>1F2</b><br>OS11:機能性材料とメカトロニクスの融合デザイン (2/3)                                                                                                                                                              | <b>1G2</b><br>GS22:センサ・計測 (2/2)                                                                                  | <b>1H2</b><br>GS18:自己位置推定・SLAM (2/2)                                                                                 |
| 1E2-01 10:45～<br>避難所の情報共有支援に向けた三つの自律移動型球体ロボットの統合制御した移動型通信端末<br>○渡邊 智悠(東京高専)<br>窪田 修也(東京高専)<br>重田 康之(東京高専)<br>高田 宗一郎(東京高専)<br>多羅尾 進(東京高専) | 1F2-01 10:45～<br>【基調講演1】機能性材料とメカトロニクスの融合デザイン<br>○岩本 悠宏(名古屋工業大学)                                                                                                                                            | 1G2-01 10:45～<br>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<br>○安 正鎬(九州大学)<br>山田 弘幸(九州大学)<br>中嶋 一斗(九州大学)<br>倉爪 亮(九州大学) | 1H2-01 10:45～<br>最近傍Q学習に基づくランドマーク観測行動計画<br>○若山 和樹(福井大学)<br>吉田 光希(福井大学)<br>森下 裕大(福井大学)<br>山本 稜悟(福井大学)<br>田中 完爾(福井大学)  |
| 1E2-02 11:00～<br>多輪操舵・駆動式全方位移動機構のアクチュエータ配置<br>○多羅尾 進(東京高専)<br>富沢 哲雄(東京高専)                                                                | 1F2-02 11:15～<br>多様分解性ロボット機構<br>恩田 一生(東北大)<br>鋦持 優人(東北大)<br>高橋 景虎(東北大)<br>高橋 優太(東北大)<br>佐竹 陽一(東北大)<br>佐野 峻輔(道総研)<br>阿部 一樹(東北大)<br>渡辺 将広(東北大)<br>多田 隼 理一郎(山形大)<br>○多田 隼 建二郎(東北大)<br>昆陽 雅司(東北大)<br>田所 諭(東北大) | 1G2-02 11:00～<br>触覚機能付き電動義手における接触振動提示法<br>○佐久間 瑞季(名工大)<br>田中 由浩(名工大)<br>吉川 雅博(大阪工大)<br>河島 則天(国リハ研)               | 1H2-02 11:00～<br>医療・介護施設内見守りロボットQurianaの開発<br>○井塚 智也(九大)<br>河村 晃宏(九大)<br>安 琪(九大)<br>倉爪 亮(九大)                         |
| 1E2-03 11:15～<br>都産技研における搬送ロボットシステムの構築と評価<br>○益田 俊樹(TIRI)                                                                                | 1F2-03 11:30～<br>硬軟パターン構造を用いた伸縮可能なトランジスタ回路の作製<br>○中村 史香(横浜国大)<br>松田 涼佑(横浜国大)<br>澤田 温(横浜国大)<br>磯田 豊(横浜国大)<br>太田 裕貴(横浜国大)                                                                                    | 1G2-03 11:15～<br>林業における自動走行のための大域点群とLiDARデータのスキヤンマッチングによる自己位置推定<br>○富田 健斗(千葉工大)<br>畠山 佑太(千葉工大)<br>藤井 浩光(千葉工大)    | 1H2-03 11:15～<br>手書き地図における直線情報の観測確率を活用した屋内向けSLAM<br>○鈴木 龍紀(中央大)<br>池 勇勲(JAIST)<br>バトハック サーサク(中央大)<br>梅田 和昇(中央大)      |
| 1E2-04 11:30～<br>架空配電線用ロープ牽引装置で牽引するロープのたるみと張力に関する検討<br>○武本 純平(関電工)<br>於保 健一(関電工)<br>小林 竜一(関電工)<br>大田和 健(関電工)<br>坪内 孝司(筑波大学)              | 1F2-04 11:45～<br>液体材料を用いた全方位計測可能な傾斜センサの作製<br>○松田 涼佑(横浜国大)<br>宋 子豪(横浜国大)<br>嘉本 海大(横浜国大)<br>太田 裕貴(横浜国大)                                                                                                      | 1G2-04 11:30～<br>ポーラスCNTs-PDMSを用いた触覚センシング<br>○佐藤 祐亮(九工大)<br>アズハリ サマン(九工大)<br>田中 啓文(九工大)<br>池本 周平(九工大)            | 1H2-04 11:30～<br>仮想空間で日本一の山への自律登頂を目指す富士山チャレンジ<br>○小島 匠太郎(東北大)<br>大野 和則(東北大)<br>軍司 健太(東北大)<br>西條 達慶(東北大)<br>田所 諭(東北大) |
| 1E2-05 11:45～<br>木口欠陥部分を排除した自動丸太計測技術の開発<br>○伊藤 亮(AITC)<br>小笠原 雄二(AITC)<br>佐藤 勝(藤興業)<br>佐藤 良(藤興業)                                         | 1F2-05 12:00～<br>永久磁石エラストマーを用いた触覚センサを一体化させたソフトロボットの開発<br>ジェムベカール サヒル(早大)<br>○王 啓臣(早大)<br>亀崎 允啓(早大)<br>張 裴之(早大)<br>何 卓頤(早大)<br>岩本 悠宏(名工大)<br>井門 康司(名工大)<br>菅野 重樹(早大)                                        | 1G2-05 11:45～<br>リンクを被覆可能な演算回路一体型光学式近接覚センサスキ<br>○有田 輝(立命館大学)                                                     | 1H2-05 11:45～<br>移動ロボットのための環境変化にロバストな自己位置推定法<br>○小林 亮(宇都宮大学)<br>星野 智史(宇都宮大学)                                         |
|                                                                                                                                          |                                                                                                                                                                                                            | 1G2-06 12:00～<br>測域センサに生じた汚損の検出および受光強度データの修復<br>○永田 夏樹(東京高専)<br>富沢 哲雄(東京高専)<br>多羅尾 進(東京高専)                       |                                                                                                                      |

## RSJ2021 詳細プログラム

| 9月9日(木)AM2                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                  |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                               |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                    |  |
|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--|
| I室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                          | J室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                            | K室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                 |  |
| <b>112</b><br>OS14: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)<br><br>112-01 10:45～<br>ツァリス統計に基づく変分オートエンコーダによるスパースな潜在空間の獲得<br>○綿貫 零真(奈良先端大)<br>小林 泰介(奈良先端大)<br>杉本 謙二(奈良先端大)<br><br>112-02 11:00～<br>自然な発話文教示に基づく弱教師あり物体領域分割の検証<br>○兼近 晃徳(立命館大学)<br>エル ハフィ ロトフィ(立命館大学)<br>谷口 彰(立命館大学)<br>萩原 良信(立命館大学)<br>谷口 忠大(立命館大学)<br><br>112-03 11:15～<br>カルバック・ライブラ情報量の非対称性に着目したサンプリングベースモデル予測制御<br>○福本 晃汰(奈良先端大)<br>小林 泰介(奈良先端大)<br>杉本 謙二(奈良先端大)<br><br>112-04 11:30～<br>方策と環境モデルを生成モデルとして学習する敵対的生成模倣学習<br>○内部 英治(ATR)<br><br>112-05 11:45～<br>確率モデル学習のためのバイアス・バリエーションを調整する方策勾配型メタ最適化<br>○青谷 拓海(奈良先端大)<br>小林 泰介(奈良先端大)<br>杉本 謙二(奈良先端大)<br><br>112-06 12:00～<br>Bilingual Case Relation Transformerに基づく複数言語による物体操作指示文生成<br>○兼田 寛大(慶應義塾大学)<br>神原 元就(慶應義塾大学)<br>杉浦 孔明(慶應義塾大学) | <b>1J2</b><br>GS08:福祉・生活支援(1/2)<br><br>1J2-01 10:45～<br>歩行車型歩行支援機の運動特性が被補助者の歩行動作に与える影響<br>○榎野 太倫(同志社大学)<br>積際 徹(同志社大学)<br>横川 隆一(同志社大学)<br><br>1J2-02 11:00～<br>起立動作を支援する椅子の開発<br>○黒田 大登(九州大学)<br>安 琪(九州大学)<br>山川 博司(東京大学)<br>下田 真吾(理化学研究所)<br>古川 淳一郎(理化学研究所)<br>森本 淳(理化学研究所/京都大学)<br>中村 裕一(京都大学)<br>倉爪 亮(九州大学)<br><br>1J2-03 11:15～<br>左右方向のアシストを行う歩行支援ロボットの提案と単一IMUに基づく歩行イベントの検出と予測<br>○朱 天意(東大)<br>尾形 邦裕(産総研)<br>藤本 雅大(産総研)<br>松本 吉央(産総研・東大)<br><br>1J2-04 11:30～<br>保育所適合型見守り支援を可能にする疫学と現場観察双方からの事故状況分析<br>○田島 怜奈(東工大)<br>尾崎 正明(東工大)<br>内山 瑛美子(東工大)<br>西田 佳史(東工大)<br>山中 龍宏(緑園こどもクリニック・産総研)<br><br>1J2-05 11:45～<br>シザーズリンク機構による半径可変な接地部を有する松葉杖<br>○舩屋 賢(東工大)<br><br>1J2-06 12:00～<br>高齢者向けのロボット対話のイニシャライズに向けた呼びかけ動作とタイミングの解析<br>○榎 瑞生(大阪市立大)<br>稲石 大義(大阪市立大)<br>野口 博史(大阪市立大)<br><br>1J2-07 12:15～<br>車椅子移乗動作における患者ロボットの立ち上がり動作の制御則の提案<br>○鈴木 暖(東京大)<br>高御堂 良太(東京大)<br>金井Pak 雅子(関東学院大)<br>前田 樹海(東京有明医療大)<br>北島 泰子(東京有明医療大)<br>中村 充浩(東京有明医療大)<br>桑原 教彰(京都工芸繊維大)<br>緒方 大樹(東京工業大)<br>太田 順(東京大) | <b>1K2</b><br>GS12:ヒューマン・マシン・インタフェース(2/2)<br><br>1K2-01 10:45～<br>小型モーションブラットフォームの利用性向上に関する研究<br>○岡田 純弥(名城大学)<br>今井 孝成(名城大学)<br>畑中 拓(名城大学)<br>目黒 淳一(名城大学)<br><br>1K2-02 11:00～<br>手の関節角度推定を通した皮膚表面形状から抽出された筋骨格シナジーの表現力検証<br>○趙 崇貴(奈良先端大)<br>高松 淳(奈良先端大)<br><br>1K2-03 11:15～<br>HMIコマンド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解析に基づく指先の運動特性評価<br>○大岡 昂平(同志社大学)<br>積際 徹(同志社大学)<br>横川 隆一(同志社大学)<br>成末 充宏(マツダ株式会社)<br>武田 雄策(マツダ株式会社)<br>原 利宏(マツダ株式会社)<br><br>1K2-04 11:30～<br>二次元視覚情報下でのヒトの奥行き知覚能力の分析と触覚フィードバックの意義<br>○奥野 真輝(阪大)<br>松居 和寛(阪大)<br>下城 拓真(阪大)<br>厚海 慶太(阪大、広島市大)<br>谷口 和弘(阪大、安田女子大)<br>平井 宏明(阪大)<br>西川 敦(阪大)<br><br>1K2-05 11:45～<br>マスクの伸縮と導電系を用いた表情識別システムの開発<br>○奥山 和輝(大阪大学)<br>山口 慶太郎(大阪大学)<br>厚海 慶太(広島市立大学、大阪大学)<br>松居 和寛(大阪大学)<br>平井 宏明(大阪大学)<br>西川 敦(大阪大学)<br>谷口 和弘(安田女子大学、大阪大学) |  |

## RSJ2021 詳細プログラム

| 9月9日(木)PM1                                                                                                   |                                                                                                                                                                |                                                                                                                                      |                                                                                                                                   |
|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| A室                                                                                                           | B室                                                                                                                                                             | C室                                                                                                                                   | D室                                                                                                                                |
| <b>1A3</b><br>OS04:ロボットと生きる(1/2)                                                                             | <b>1B3</b><br>OS02:飛行ロボティクス(1/2)                                                                                                                               | <b>1C3</b><br>OS10:水中ロボティクス                                                                                                          | <b>1D3</b><br>OS09:インターネットとロボットサービス                                                                                               |
| 1A3-01 13:30～<br>「発言権」に基づく対話システムのレベル分けの提案<br>○小山 虎(山口大学)<br>西村 友海(大阪大学)                                      | 1B3-01 13:30～<br>風リスクを考慮したドローンの経路計画に関する研究<br>○片岡 佐京(千葉大学)<br>鈴木 智(千葉大学)                                                                                        | 1C3-01 13:30～<br>液冷を取り入れた形状記憶合金アクチュエータ駆動式小型魚ロボットの開発<br>○鶴林 陸矢(早大院)<br>石橋 啓太郎(早大院)<br>石井 裕之(早大)                                       | 1D3-01 13:30～<br>海外からのロボット遠隔操作による日常生活支援に関する検討<br>○ヨガナタ クリスタント(芝浦工業大学)<br>ファン ダレン レン イー(芝浦工業大学)<br>谷川 朋生(芝浦工業大学)<br>松日楽 信人(芝浦工業大学) |
| 1A3-02 14:00～<br>新型コロナウイルスによる移動の困難さと自動運転車に対する利用意図<br>○上出 寛子(名大)                                              | 1B3-02 13:45～<br>時空間変化する風速モデルを考慮したUAVのエネルギー消費に基づく経路計画手法<br>○青木 伸晃(慶大院)<br>石上 玄也(慶應大)                                                                           | 1C3-02 13:45～<br>水中ターゲット探索のためのロボットシステムの開発<br>○馬 博晨(岩手大)<br>東本 大和(岩手大)<br>杜 天成(岩手大)<br>鄭 聖恩(岩手大)<br>張 子田(岩手大)<br>三好 扶(岩手大)            | 1D3-02 13:45～<br>インターネットを介したUAVの自動航行と映像配信の試み<br>○太田 敬一(日本工営株式会社)<br>後藤 裕子(日本工営株式会社)<br>松本 敏(日本工営株式会社)<br>井上 靖志(日本工営株式会社)          |
| 1A3-03 14:15～<br>日常生活におけるモビリティを測定する指標QOML(Quality of Mobility Life)の提案<br>○上出 寛子(名大)<br>森川 高行(名大)<br>董 芸(名大) | 1B3-03 14:00～<br>地面・天井効果内における小型マルチロータUAVの精密制御に向けた基礎研究<br>○中橋 和那(千葉大学)<br>鈴木 智(千葉大学)                                                                            | 1C3-03 14:00～<br>シミュレーションと実環境実験による小型水上自律移動センシングデバイスの定常維持制御戦略評価<br>○藤井 康之(立命館大)<br>チャン ディントワン(立命館大)<br>李 周浩(立命館大)                     | 1D3-03 14:00～<br>Society 5.0 に向けた ROS による複数台ロボットサービス向け プラットフォームの研究開発<br>○菅谷 みどり(芝浦工業大学)                                           |
|                                                                                                              | 1B3-04 14:15～<br>超音波ビーム推進型バルーン・ロボットの定駆動力bang-bang制御<br>○古本 拓朗(東京大学)<br>藤原 正浩(東京大学)<br>牧野 泰才(東京大学)<br>篠田 裕之(東京大学)                                               | 1C3-04 14:15～<br>垂直降下型湖底泥サンプリング用小型水中ロボットの開発<br>○西出 航陽(福島大)<br>情野 瑛(Centre for Garment Production Limited)<br>高橋 隆行(福島大)              | 1D3-04 14:15～<br>emotion-ROS: 人間協調ロボットに向けた感情推定ROSコンポーネント<br>○井口 拓海(芝浦工業大学)                                                        |
|                                                                                                              | 1B3-05 14:30～<br>最適化に基づく単眼自己位置推定のベイズフィルタによる融合とそれに基づくクアドコプタの自律ナビゲーション<br>○赤井 直紀(名古屋大)<br>嵐 和也(名古屋大)<br>安井 浩毅(名古屋大)<br>サリュー カン(名古屋大)<br>椿野 大輔(名古屋大)<br>原 進(名古屋大) | 1C3-05 14:30～<br>スラスト壁面吹き付けによる水中ロボットの吸着/移動同時実現のための負圧効果板設計<br>○岩堀 貴純(立命館大学)<br>山田 大貴(立命館大学)<br>坂上 憲光(東海大学)<br>川村 貞夫(立命館大学, テトセロボティクス) | 1D3-05 14:30～<br>対話場面における浄瑠璃人形の動作のアノテーションを用いた検討<br>○中川 幸子(青学大)<br>高間 康史(都立大)<br>成田 雅彦(産技大)                                        |
|                                                                                                              |                                                                                                                                                                | 1C3-06 14:45～<br>Haptic Shared Controlを用いた流速中における水中ロボットの操縦支援<br>○須賀 瑞樹(東海大)<br>小西 宏和(立命館大)<br>坂上 憲光(東海大)<br>和田 隆広(奈良先端大)             | 1D3-06 14:45～<br>サービスロボットの視点から連想モデルを用いた人形浄瑠璃の振りの体系化<br>○成田 雅彦(都立産技大)<br>中川 幸子(青山学院大)                                              |

## RSJ2021 詳細プログラム

| 9月9日(木)PM1                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                   |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                     |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                              |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                       |
|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| E室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                           | F室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                  | G室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                           | H室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                    |
| <b>1E3</b><br>GS17:ロボット制御 (1/2)<br><br>1E3-01 13:30～<br>多関節ロボットを対象とした高速・ロバストな数値最適制御ソルバーの開発<br>○片山 想太郎(京都大学)<br>大塚 敏之(京都大学)<br><br>1E3-02 13:45～<br>円滑なL字前進運動を目指した4ロータードローンの評価<br>○石井 翔太(富山大)<br>戸田 英樹(富山大)<br><br>1E3-03 14:00～<br>路面検出センサを備えた2自由度単脚ロボットMH-2の開発と連続跳躍運動の実現<br>○熊岡 光志(明治大学)<br>土井 俊秀(明治大学)<br>安西 あさひ(明治大学)<br>田中 大樹(明治大学)<br>橋本 健二(明治大学)<br><br>1E3-04 14:15～<br>拮抗筋構造型ロボット関節に対する仮想軌道に基づく繰り返し制御<br>藤井 裕子(電通大)<br>姜 銀来(電通大)<br>横井 浩史(電通大)<br>○東郷 俊太(電通大)<br><br>1E3-05 14:30～<br>歩行者の行動予測に基づく歩行者優先の自律移動ロボットのナビゲーション<br>○周 俊傑(筑波大学)<br>仲谷 真太郎(筑波大学)<br>伊達 央(筑波大学)<br><br>1E3-06 14:45～<br>データ同化による確率的パラメータ同定の逐次化<br>○渡邊 和喜(東工大)<br>小池 武(東工大/神戸製鋼所)<br>岡田 昌史(東工大) | <b>1F3</b><br>OS11:機能性材料とメカトロニクスの融合デザイン (3/3)<br><br>1F3-01 13:30～<br>【基調講演2】機能性材料とメカトロニクスの融合デザイン<br>○菊池 武士(大分大学)<br><br>1F3-02 14:00～<br>永電磁石とMRエラストマーを用いたソフト吸盤機構の開発とグリッパへの応用<br>○張 裴之(早大)<br>亀崎 允啓(早大)<br>何 卓頤(早大)<br>坂本 裕之(日本ペイントホールディングス(株))<br>菅野 重樹(早大)<br><br>1F3-03 14:15～<br>ディップモールド法を用いた立体形状誘電エラストマアクチュエータの作製<br>○中野 駿(中央大学)<br>早川 健(中央大学)<br><br>1F3-04 14:30～<br>水圧伸長型誘電エラストマアクチュエータを用いた拍動ポンプの作製<br>○辻野 昇陽(中央大学)<br>早川 健(中央大学)<br><br>1F3-05 14:45～<br>センサー体型術具の2方向力計測値に基づいたMR流体を用いた遭遇型力覚提示装置のカフィードバック制御<br>○安孫子 聡子(芝浦工大)<br>鈴木 雅也(芝浦工大)<br>辻田 哲平(防衛大) | <b>1G3</b><br>GS14:ロボットハンド・グリッパ (1/2)<br><br>1G3-01 13:30～<br>触感センサ向け圧電フィルムの開発<br>○渡邊 至(三菱ケミカル)<br>山田 裕人(三菱ケミカル)<br>中村 博樹(三菱ケミカル)<br><br>1G3-02 13:45～<br>ソフトひずみセンサを用いたソフトグリッパの変形センシング<br>○宮越 陸矢(立命館大)<br>松野 孝博(立命館大)<br>渡邊 修也(電気通信大)<br>新竹 純(電気通信大)<br>平井 慎一(立命館大)<br><br>1G3-03 14:00～<br>把持後の作業を考慮したロボットハンドの 把持形態選択システムの構築<br>○内田 雄之(パナソニック)<br>若山 達大(パナソニック)<br>磯邊 柚香(パナソニック)<br>江澤 弘造(パナソニック)<br>松山 吉成(パナソニック)<br><br>1G3-04 14:15～<br>密集した不定形状物体の均し作業のための箒グリッパの開発<br>○山村 亮太郎(奈良先端大)<br>吉本 幸太郎(奈良先端大)<br>清川 拓哉(奈良先端大)<br>高松 淳(奈良先端大)<br>和田 隆広(奈良先端大)<br><br>1G3-05 14:30～<br>動的安定把持実現のための電動義手用2層弾性グローブの開発<br>○小畑 承経(電気通信大学)<br>熊谷 あやね(電気通信大学)<br>矢吹 佳子(電気通信大学)<br>東郷 俊太(電気通信大学)<br>姜 銀来(電気通信大学脳・医工学研究センター)<br>横井 浩史(電気通信大学)<br><br>1G3-06 14:45～<br>ばらつきを考慮した食品形状のモデリング<br>○西田 賢生(立命館大学)<br>平井 慎一(立命館大学)<br>王 忠奎(立命館大学) | <b>1H3</b><br>GS25:移動ロボット (1/2)<br><br>1H3-01 13:30～<br>4脚車輪ロボットに向けた4節リンク機構と自重補償機構を有する脚車輪機構の開発<br>○石沢 悠太(明治大学)<br>一藤 智弥(明治大学)<br>太田 隼人(明治大学)<br>竹中 拓輝(明治大学)<br>田中 隆之(明治大学)<br>橋本 健二(明治大学)<br><br>1H3-02 13:45～<br>周辺情報のみを用いたBVCIによるクワッドロータの障害物回避<br>○本仲 君子(関西大)<br>三好 誠司(関西大)<br><br>1H3-03 14:00～<br>始動時・加速時におけるクローラ型移動ロボットの不感帯補償自動走行制御系の性能解析<br>○平 雄一郎(崇城大)<br><br>1H3-04 14:15～<br>滑りを共なうクローラ型ロボットの外乱オブザーバを用いた制御<br>○張 杰(芝浦工大)<br>島田 明(芝浦工大)<br><br>1H3-05 14:30～<br>独立2輪ロボットを駆動力とした球体ロボットの製作と直進運動の制御<br>○豊原 治也(東洋大)<br>山川 聡子(東洋大) |

## RSJ2021 詳細プログラム

9月9日(木)PM1

| I室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                      | J室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                             | K室 |  |
|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|----|--|
| <b>1I3</b><br>OS14: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)<br><br>1I3-01 13:30～<br>【キーノート:学習】<br>○河原塚 健人(東京大学)<br><br>1I3-02 14:00～<br>Parametric Biasを用いた動作スタイルを制約可能な模倣学習<br>○河原塚 健人(東京大学)<br>河村 洋一郎(東京大学)<br>岡田 慧(東京大学)<br>稲葉 雅幸(東京大学)<br><br>1I3-03 14:15～<br>バイラテラル制御に基づく模倣学習の多自由度ロボットアームへの拡張<br>○七種 勇樹(筑波大)<br>境野 翔(筑波大)<br>辻 俊明(埼玉大)<br><br>1I3-04 14:30～<br>仮想化環境にて学習したビジュアルサーボによる机上物体の把持<br>○岩崎 拓也(信州大学)<br>山崎 公俊(信州大学)<br><br>1I3-05 14:45～<br>疑似リハーサルを利用したモーターバブリングとタスクの逐次学習手法によるロボット動作学習<br>○館石 藍(早大/産総研)<br>加瀬 敬唯(早大/産総研)<br>尾形 哲也(早大/産総研) | <b>1J3</b><br>GS08:福祉・生活支援 (2/2)<br><br>1J3-01 13:30～<br>在宅手すり型二軸力センサとRGBDカメラを用いた高齢者の階段昇降時の身体保持特性と姿勢の運動学的分析<br>○濱田 萌(東工大)<br>北村 光司(産総研)<br>西田 佳史(東工大)<br><br>1J3-02 13:45～<br>リーチ動作を補助する上肢リハビリロボットの運動学解析<br>○SHUAI LI(立命館大学)<br>永井 清(立命館大学)<br><br>1J3-03 14:00～<br>ドローンを用いたライトタッチ効果による歩行支援の研究<br>○御苗 真己(名城大)<br>福田 敏男(名城大)<br>相本 啓太(長寿研)<br>加藤 健治(長寿研)<br>近藤 和泉(長寿研)<br><br>1J3-04 14:15～<br>肩甲上腕関節の運動学解析に基づく装着型内外転動作支援ロボット<br>○礪邊 皓介(筑波大)<br><br>1J3-05 14:30～<br>前輪駆動車いすの安定性の理論的解析に基づく制御性向上に関する研究<br>○小島 航(東京農工大院)<br>和田 正義(東京理科大)<br><br>1J3-06 14:45～<br>歩行車での部分荷重歩行に対する介助パターンの提案<br>○青山 宏樹(藍野大学)<br>米延 策雄(大阪行岡医療大学)<br>小川 勝史(大阪電気通信大学)<br>鄭 聖熹(大阪電気通信大学) |    |  |

## RSJ2021 詳細プログラム

| 9月9日(木)PM2                                                                                                 |                                                                                                                                                                                                        |                                                                                                                                                                                                                                                                                            |                                                                                                                                                                  |
|------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| A室                                                                                                         | B室                                                                                                                                                                                                     | C室                                                                                                                                                                                                                                                                                         | D室                                                                                                                                                               |
| <b>1A4</b><br>OS04:ロボットと生きる (2/2)                                                                          | <b>1B4</b><br>OS02:飛行ロボティクス (2/2)                                                                                                                                                                      | <b>1C4</b><br>GS27:群知能・複数台協調                                                                                                                                                                                                                                                               | <b>1D4</b><br>GS05:極限作業ロボット                                                                                                                                      |
| 1A4-01 13:30～<br>高齢者のための運転支援技術の受容性に対する社会的一体感の影響<br>○上出 寛子(名大)                                              | 1B4-01 15:15～<br>水空合体ドローンの開発<br>○西谷 明彦(株式会社KDDI総合研究所)<br>川田 亮一(株式会社KDDI総合研究所)<br>小島 淳一(株式会社KDDI総合研究所)<br>三輪 昌史(株式会社KDDI総合研究所)<br>松木 友明(KDDI株式会社)<br>博野 雅文(KDDI株式会社)                                    | 1C4-01 15:15～<br>片側固定の長尺物を自律分散で運搬する方法の検討<br>○西條 達慶(東北大)<br>大野 和則(東北大/理研AIP)<br>小島 匠太郎(東北大)<br>岡田 佳都(理研AIP/東北大)<br>田所 諭(東北大)                                                                                                                                                                | 1D4-01 15:15～<br>ARマーカを用いた複数移動ロボット協調位置推定方法の検討<br>○久継 宏樹(日立)<br>金子 アレックス 益男(日立)                                                                                   |
| 1A4-02 14:00～<br>Human-Object Interactionと自然(じねん)<br>○上出 寛子(名大)<br>新井 健生(電通大)                              | 1B4-02 15:30～<br>マルチロータ型UAVのための棒先端へのパーテング・平地着陸兼用装置<br>○小南 貴雅(立命館大学大学院理工学研究科)<br>Paul Hannibal(立命館大学総合科学技術研究機構)<br>宮崎 遼(立命館大学大学院理工学研究科)<br>Robert Ladig(立命館大学理工学部ロボティクス学科)<br>下ノ村 和弘(立命館大学理工学部ロボティクス学科) | 1C4-02 15:30～<br>複数台の変形飛行ロボットによる協調物体運搬における行動計画及び飛行制御補償に関する研究<br>○菅家 颯太(東京大学 情報システム工学研究室)<br>安齋 智紀(東京大学 情報システム工学研究室)<br>趙 漢居(東京大学 情報システム工学研究室)<br>稲葉 雅幸(東京大学 情報システム工学研究室)<br>岡田 慧(東京大学 情報システム工学研究室)                                                                                         | 1D4-02 15:30～<br>組み替え可能な坑道探索ロボットの開発<br>○森崎 陽紀(松江高専 専攻科)<br>久間 英樹(松江高専 電子制御工学科)                                                                                   |
| 1A4-03 14:15～<br>【特別講演】人と機械システムの共存協調に向けたインテリジェントコミュニケーションとソーシャルインタラクション<br>○重見 聡史(ホンダ・リサーチ・インスティテュート・ジャパン) | 1B4-03 15:45～<br>姿勢維持を考慮した2軸ティルト型トライコプタ<br>○三輪 昌史(徳島大)<br>蔵重 裕俊(KRC)<br>武林 正昭(KRC)<br>西村 正三(KRC)                                                                                                       | 1C4-03 15:45～<br>振動的相互作用を用いた群体の大域的構造推定<br>○折金 悠生(東工大)<br>倉林 大輔(東工大)                                                                                                                                                                                                                        | 1D4-03 15:45～<br>極限作業ロボットの自律遠隔作業基盤<br>○小林 亮介(日立)<br>長井 隆浩(日立)<br>木村 宣隆(日立)<br>小田井 正樹(日立)<br>平野 克彦(日立GE)<br>上野 克宜(日立GE)                                           |
|                                                                                                            | 1B4-04 16:00～<br>箱型物体の多数搬送・個別繰出が可能な1 自由度変形ドローン<br>○高橋 昌己(東北大)<br>岡田 佳都(理研AIPセンター/東北大)<br>韓 子瞳(東北大)<br>大野 和則(東北大/理研AIPセンター)<br>多田隼 建二郎(東北大)<br>田所 諭(東北大)                                                | 1C4-04 16:00～<br>弧の字の摺動機構を備えた連結点を有する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<br>○若林 諒(青山学院大学)<br>山口 博明(青山学院大学)<br>米澤 直晃(青山学院大学)                                                                                                                                                                      | 1D4-04 16:00～<br>極限作業ロボットの自律遠隔作業基盤<br>○小田井 正樹(日立製作所)<br>長井 隆浩(日立製作所)<br>小林 亮介(日立製作所)<br>上野 克宜(日立GE)<br>平野 克彦(日立GE)                                               |
|                                                                                                            |                                                                                                                                                                                                        | 1C4-05 16:15～<br>協調牽引により溶接ケーブルを最適形状に維持する群ロボットシステム<br>○鈴木 峻太(東北大)<br>岡田 佳都(理研AIPセンター/東北大)<br>大野 和則(東北大/理研AIPセンター)<br>多田隼 建二郎(東北大)<br>田所 諭(東北大)                                                                                                                                              | 1D4-05 16:15～<br>極限作業ロボットの自律遠隔制御基盤<br>○長井 隆浩((株)日立)<br>小林 亮介((株)日立)<br>上野 克宜(日立GE(株))<br>平野 克彦(日立GE(株))                                                          |
|                                                                                                            |                                                                                                                                                                                                        | 1C4-06 16:30～<br>A Decentralized Approach to Cooperative Object Transportation with Robots Equipped with Flexible Tactile Sensors<br>○Yi Zhang(Osaka Univ.)<br>Yuichiro Sueoka(Osaka Univ.)<br>Hisashi Ishihara(Osaka Univ.)<br>Takumi Kawasetsu(Osaka Univ.)<br>Koichi Osuka(Osaka Univ.) | 1D4-06 16:30～<br>極限作業ロボットの自律遠隔作業基盤<br>○木村 宣隆(日立製作所)<br>梁 幸誠(日立製作所)<br>丸山 貴志子(日立製作所)<br>矢野 泰樹(日立製作所)<br>坂井 亮(日立製作所)<br>小林 亮介(日立製作所)<br>平野 克彦(日立GE)<br>上野 克宜(日立GE) |

## RSJ2021 詳細プログラム

| 9月9日(木)PM2                                                                                                                                                         |                                                                                                                                                                                                                                                                          |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                        |                                                                                                                                                                                                                                                                                        |
|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| E室                                                                                                                                                                 | F室                                                                                                                                                                                                                                                                       | G室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                     | H室                                                                                                                                                                                                                                                                                     |
| <b>1E4</b><br>GS17:ロボット制御 (2/2)                                                                                                                                    | <b>1F4</b><br>GS15:サービスロボット                                                                                                                                                                                                                                              | <b>1G4</b><br>GS14:ロボットハンド・グリッパ (2/2)                                                                                                                                                                                                                                                                                                                  | <b>1H4</b><br>GS25:移動ロボット (2/2)                                                                                                                                                                                                                                                        |
| 1E4-01 15:15～<br>多項式近似による空気圧人工筋駆動系の関節角度-剛性の暗号化同時制御<br>○新 昂也(電通大)<br>小木曽 公尚(電通大)                                                                                    | 1F4-01 15:15～<br>浴室清掃(風呂掃除)ロボットの放水方法の改良<br>○橋本 智己(埼玉大)<br><br>1F4-02 15:30～<br>ぶつくさ君:自身の外界認識と内部状態を言語化するロボット<br>○湯口 彰重(理化学研究所)<br>河野 誠也(理化学研究所)<br>石井 カルロス寿憲(理化学研究所)<br>吉野 幸一郎(理化学研究所)<br>川西 康友(理化学研究所)<br>中村 泰(理化学研究所)<br>港 隆史(理化学研究所)<br>斉藤 康己(理化学研究所)<br>美濃 導彦(理化学研究所) | 1G4-01 15:15～<br>High-speed Scooping Grasping using MagLinkage hand II with sharp fingertip<br>○張 き(大阪大学)<br><br>1G4-02 15:30～<br>小物体群ハンドリング用左右異形構造の把持モード可変グリッパ<br>○渡辺 哲陽(金沢大学)<br>森野 弘大(パナソニック)<br>朝間 由龍(パナソニック)<br>西谷 誠治(パナソニック)<br>戸島 亮(パナソニック)<br><br>1G4-03 15:45～<br>狭空間での把持を目的とした薄型離型フリーシェルグリッパの提案<br>○青山 大樹(立命館大)<br>王 忠奎(立命館大)<br>平井 慎一(立命館大) | 1H4-01 15:15～<br>移動ロボットの転倒防止を目的としたカウンターウェイト機構と制御<br>○柴田 和寿(立命館大学)<br>植村 充典(立命館大学)<br>森本 貴景(三菱電機(株))<br><br>1H4-02 15:30～<br>転動形態と脚式移動形態に可逆的に変形可能な球殻ロボットの開発(第2報)<br>○阿部 涼(電通大)<br>金森 哉吏(電通大)<br><br>1H4-03 15:45～<br>重心移動による励振を利用した単リンクロボットによるブラキエーション動作の提案<br>○赤羽 聖(農工大)<br>水内 郁夫(農工大) |
| 1E4-02 15:30～<br>空気圧人工筋モデルに基づく実現可能な関節角度と剛性の目標値集合<br>○新 昂也(電通大)<br>小木曽 公尚(電通大)                                                                                      | 1E4-03 15:45～<br>風環境下で飛行するパラフォイル型ロボットの複雑経路追従の実現<br>○高橋 佑徳(電気通信大学)<br>田中 基康(電気通信大学)<br>田中 一男(電気通信大学)                                                                                                                                                                      | 1G4-04 16:00～<br>折りたたみ機能を有するロボットハンドの開発<br>○池田 英俊(富山高専)<br>佐伯 拓未(富山高専)<br>水上 裕太(富山高専)<br>坂本 真凜(富山高専)<br>佐藤 圭祐(富山高専)                                                                                                                                                                                                                                     | 1H4-04 16:00～<br>4脚車輪型移動体のZMPを規範とした重心軌道生成<br>○澤田 真(和歌山大学)<br>中嶋 秀朗(和歌山大学)                                                                                                                                                                                                              |
| 1E4-04 16:00～<br>空気圧シリンダ位置制御系の暗号化実装および検証<br>○正野 脩彦(東大)<br>宮崎 哲郎(東大)<br>寺西 郁(電通大)<br>菅野 貴皓(リバーフィールド(株))<br>川瀬 利弘(東京医科歯科大)<br>曾我部 舞奈(東大)<br>小木曽 公尚(電通大)<br>川崎 健嗣(東大) | 1F4-03 15:45～<br>研究開発用モバイルマニピュレータSK01<br>○鍋島 厚太(PFN)<br>岩下 純久(PFN)<br>Gonzalo Aguirre D. (PFN)<br>大澤 史朋(PFN)<br>小川 徹(PFN)<br>川尻 亮真(PFN)<br>高妻 真吾(PFN)<br>近藤 豊(PFN)<br>佐々木 明彦(PFN)<br>Erik Jarva(PFN)<br>篠原 祐樹(PFN)<br>田中 悠輔(PFN)<br>中岡 卓也(PFN)                           | 1G4-05 16:15～<br>低摩擦ギアード電動モータを用いた二指グリッパによる高速把持<br>○松野 晃治(立命館大)<br>加古川 篤(立命館大)<br>川村 貞夫(立命館大/チトセロボティクス)                                                                                                                                                                                                                                                 | 1H4-05 16:15～<br>回転脚を有する不整地作業用小型モビリティベースの開発<br>○藤田 晃太(静岡大学)<br>丸地 哲平(静岡大学)<br>伊藤 友孝(静岡大学)                                                                                                                                                                                              |
| 1E4-05 16:15～<br>リーマン計量を考慮した冗長系の微分逆運動学<br>○大西 祐輝(東工大)<br>梶田 秀司(中部大・産総研)<br>三平 満司(東工大)                                                                              | 1F4-04 16:00～<br>空間リスクマップに基づく自律移動ロボットの移動制御<br>○張 斌(神奈川大)<br>仙石 龍司(神奈川大)<br>中村 友昭(電通大)<br>金子 正秀(電通大)<br>林 憲玉(神奈川大)                                                                                                                                                        | 1G4-06 16:30～<br>食品把持のための受動関節を有する低出力単駆動スティック指ハンドの開発<br>○有田 輝(立命館大学)<br>寺下 昇吾(立命館大学)<br>橋本 泰隆(立命館大学)<br>王 忠奎(立命館大学)<br>川村 貞夫(立命館大学/チトセロボティクス)                                                                                                                                                                                                           | 1H4-06 16:30～<br>深層強化学習で獲得した行動モデルと疎な位置情報の更新に基づく屋外自律走行アプリケーションの開発<br>○古谷 琢海(明治大)<br>山口 詩織(明治大)<br>森岡 一幸(明治大)                                                                                                                                                                            |
| 1E4-06 16:30～<br>トレーラーの不変多様体に基づく段階制御の実機検証<br>○市 尚都(津山高専)<br>野中 摂護(津山高専)                                                                                            | 1F4-05 16:15～<br>人パラメータ推定に基づく移動ロボットの動作パラメータ学習に関する研究<br>○平山 三千昭(早大)<br>亀崎 允啓(早大/JSTさきがけ)<br>濱田 太郎(早大)<br>斎藤 喬介(早大)<br>金田 太智(早大)<br>菅野 重樹(早大)<br><br>1F4-06 16:30～<br>人機協調ロボット安全における動的リスクと人モデル<br>○中坊 嘉宏(産総研)                                                              |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                        | 1H4-07 16:45～<br>雑管を走行可能な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の開発<br>○多加谷 一輝(中央大)<br>伊藤 文臣(中央大)<br>成瀬 雄太(中央大)<br>渡邊 淳一(ビジョンホームプロダクツ)<br>中村 太郎(中央大)                                                                                                                                                |

## RSJ2021 詳細プログラム

| 9月9日(木)PM2                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                          |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                     |    |  |
|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|----|--|
| I室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                  | J室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                  | K室 |  |
| <b>114</b><br>OS14: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)<br><br>114-01 15:15～<br>Graph2vecを用いた世界モデルの分散表現獲得と他者世界モデルの推定<br>○境 辰也(大阪大)<br>堀井 隆斗(大阪大)<br>長井 隆行(大阪大, 電気通信大)<br><br>114-02 15:30～<br>生活支援ロボットによる物体配置タスクにおける危険性予測および視覚的説明生成<br>○畑中 駿平(慶應義塾大学)<br>上田 雄斗(慶應義塾大学)<br>植田 有咲(慶應義塾大学)<br>平川 翼(中部大学)<br>山下 隆義(中部大学)<br>藤吉 弘亘(中部大学)<br>杉浦 孔明(慶應義塾大学)<br><br>114-03 15:45～<br>靴に装着したIMUを用いた運動推定: グラフ最適化に基づくアプローチ<br>○入江 清(千葉工大)<br>大和 秀彰(千葉工大)<br><br>114-04 16:00～<br>情動推定を利用したイヌのタスクへの積極性の可視化<br>○佐藤 浩太郎(東北大)<br>大野 和則(東北大/理研API)<br>小島 匠太郎(東北大)<br>永澤 美保(麻布大)<br>菊水 健史(麻布大)<br>田所 諭(東北大)<br><br>114-05 16:15～<br>Region Recognition Based on HMM Using Primitive Motion Transitions<br>○Plutarco Bezerra Neto Ranulfo(Tohoku Univ.)<br>Kazunori Ohno(Tohoku Univ./RIKEN AIP)<br>Shotaro Kojima(Tohoku Univ.)<br>Satoshi Tadokoro(Tohoku Univ.) | <b>1J4</b><br>GS23:アクチュエータ<br><br>1J4-01 15:15～<br>ツインドライブMR流体アクチュエータを用いた汎用ハプティックデバイスの開発<br>○高野 哲仁(大分大学)<br>池田 旭花(大分大学)<br>山口 晃徳(大分大学)<br>阿部 功(大分大学)<br>菊池 武士(大分大学)<br><br>1J4-02 15:30～<br>McKibben型人工筋肉の構成変更による出力調整<br>○平野 風歌(東理大)<br>津島 正典(東理大)<br>松本 賢太(東理大)<br>橋本 卓弥(東理大)<br>小林 宏(東理大/株式会社イノフィス)<br><br>1J4-03 15:45～<br>SCPアクチュエータの自動製造装置と導電性ナイロン繊維を用いた長大なSCPアクチュエータの試作<br>○厚海 慶太(広島市大)<br>西川 敦(阪大)<br><br>1J4-04 16:00～<br>開発したMRブレーキを用いた受動制御によるアームの持ち上げ操作<br>○南山 靖博(久留米高専)<br>井上 大河(久留米高専)<br>江田 直希(久留米高専)<br>清田 高徳(北九州市立大)<br>杉本 旭(NPO安全研)<br><br>1J4-05 16:15～<br>立体培養における遠心力による高細胞密度培養筋の作製<br>○野村 匠永(名古屋大学)<br>竹内 大(名古屋大学)<br>Eunhye Kim(名城大学)<br>福田 敏男(名城大学)<br>長谷川 泰久(名古屋大学)<br><br>1J4-06 16:30～<br>PLZT素子と静電自励振動アクチュエータを用いたワイヤレス小型移動ロボットの試作<br>○宮崎 裕暉(東工大)<br>難波江 裕之(東工大)<br>遠藤 玄(東工大)<br>鈴森 康一(東工大) |    |  |

# RSJ2021 詳細プログラム

| 9月10日(金)AM1                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                    |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                          |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                           |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                    |
|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| A室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                             | B室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                       | C室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                        | D室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                 |
| <b>2A1</b><br>IS01:Human and Robot (1/2)<br><br>2A1-01 9:00～<br>Locomotion Synthesis from Human to Robot<br>○Cecilia Morandi(Univ. Montpellier/AIST)<br>Ko Ayusawa(AIST)<br>Gentiane Venture(TUAT/AIST)<br>Andrea Cherubini(Univ. Montpellier)<br>Eiichi Yoshida(AIST)<br><br>2A1-02 9:15～<br>Effect of restricted ankle dorsiflexion angle on ankle push-off motion during gait<br>○Jia-Hui GAO(Waseda University)<br>Jing-Chen Hong(Waseda University)<br>Kazuhiro Yasuda(Waseda University)<br>Hiroyasu Iwata(Waseda University)<br><br>2A1-03 9:30～<br>Outdoors Sports Guiding Using Haptic Feedback<br>○Zhenyu Liao(Tohoku University)<br>Jose Salazar(Tohoku University)<br>Yasuhisa Hirata(Tohoku University)<br><br>2A1-04 9:45～<br>A study on locomotion performance of humanoid robot with Soft Feet<br>○Irene Frizza(Montpellier Univ./AIST)<br>Hiroshi Kaminaga(AIST)<br>Ko Ayusawa(AIST)<br>Philippe Fraisse(Montpellier Univ.)<br>Gentiane Venture(TUAT/AIST)<br><br>2A1-05 10:00～<br>Steering Assistance Control of an Electrically Assisted Tilting Tricycle<br>○Breno Yamamoto(Tohoku University)<br>Jose Salazar(Tohoku University)<br>Yasuhisa Hirata(Tohoku University)<br><br>2A1-06 10:15～<br>An assessment of the contact force component for tumor localization in laparoscopic tissue palpation<br>○Hoang Hiep Ly(Nagoya Institute of Technology)<br>Yoshihiro Tanaka(Nagoya Institute of Technology) | <b>2B1</b><br>GS01:2足歩行ロボット<br><br>2B1-01 9:00～<br>遊脚の受動的ダイナミクスを利用した躓かない2足歩行ロボットの開発<br>○坂本 湧基(名工大)<br>鈴木 勁(名工大)<br>川瀬 菜々子(名工大)<br>上村 知也(名工大)<br>池俣 吉人(帝京大)<br>佐野 明人(名工大)<br><br>2B1-02 9:15～<br>体幹部の揺動慣性と骨盤の改良による2足歩行ロボットの身体姿勢改善<br>○坂本 湧基(名工大)<br>川瀬 菜々子(名工大)<br>鈴木 勁(名工大)<br>上村 知也(名工大)<br>佐野 明人(名工大)<br><br>2B1-03 9:30～<br>腱によるZMPおよび床反力操作と歩行の急制動制御<br>○水戸部 和久(山形大学)<br>遠藤 賢太(山形大学)<br>大山 裕慧(山形大学)<br>藤波 裕二(山形大学)<br><br>2B1-04 9:45～<br>モンテカルロモデル予測制御を用いた上体と外界の接触を考慮した足踏み動作生成<br>○安藤 日出海(筑波大)<br>伊達 央(筑波大)<br><br>2B1-05 10:00～<br>膝関節の遠隔操作によるヒトに近いダブルニーアクション<br>○鈴木 勁(名工大)<br>坂本 湧基(名工大)<br>上村 知也(名工大)<br>佐野 明人(名工大)<br><br>2B1-06 10:15～<br>ヒト足部から導かれた7関節・8筋を有するロボット足部<br>○坂本 湧基(名工大)<br>上村 知也(名工大)<br>佐野 明人(名工大) | <b>2C1</b><br>OS01:微細作業 (1/2)<br><br>2C1-01 9:00～<br>レーザー照射を用いた蠕動運動型マイクロゲルロボットの駆動<br>○小寺 駿之亮(中央大学)<br>小池 優巴(中央大学)<br>横山 義之(富山県産業技術研究開発センター)<br>早川 健(中央大学)<br><br>2C1-02 9:15～<br>合体・分解型マイクロゲルロボットの作製<br>○渡邊 夏生(中央大学)<br>小寺 駿之亮(中央大学)<br>小池 優巴(中央大学)<br>横山 義之(富山県産業技術研究開発センター)<br>早川 健(中央大学)<br><br>2C1-03 9:30～<br>微細ロボット駆動のための形状記憶ポリマを用いた剛性可変アクチュエータ<br>○杉浦 広峻(東大)<br>中谷 将麻(東大)<br>金子 真悟(東大)<br>天谷 諭(東大)<br>新井 史人(東大)<br><br>2C1-04 9:45～<br>ソフトセンサを用いたモジュラーバイオアクチュエータの微小力計測<br>○金 恩恵(名城大学)<br>竹内 大(名古屋大学)<br>石山 瑛祐(名城大学)<br>野村 匠永(名古屋大学)<br>福田 敏男(名城大学) | <b>2D1</b><br>GS10:産業用ロボット・自動化システム (1/2)<br><br>2D1-01 9:00～<br>航空機用ワイヤーハーネス結束工具のための分割を考慮した型の設計<br>○田中 智也(大阪大学大学院)<br>若松 栄史(大阪大学大学院)<br>岩田 剛治(大阪大学大学院)<br><br>2D1-02 9:15～<br>デスクトップ型多関節ロボットのための制御インタフェースの開発<br>○三木 康平(山口東京理科大学)<br>永田 寅臣(山口東京理科大学)<br>有馬 滉宜(山口東京理科大学)<br>清水 竜樹(山口東京理科大学)<br>古田 慧(山口東京理科大学)<br>加藤 博久(山口東京理科大学)<br>渡辺 桂吾(岡山大)<br><br>2D1-03 9:30～<br>タスク要求の動的変化に対応可能な複数AGVのタスク割当て<br>○大久保 拓真(慶大院)<br>高橋 正樹(慶應大)<br><br>2D1-04 9:45～<br>柔軟静電吸着デバイスのマテリアルハンドリングへの適用可能性の検証<br>○野口 大貴(芝浦工大)<br>長谷川 忠大(芝浦工大)<br>望月 康平(芝浦工大)<br><br>2D1-05 10:00～<br>磁力により鉄製部材の表面に吸着して研磨を行う小型移動ロボットの開発<br>○小北 昇吾(早稲田大学)<br>白井 健太郎(コマツ)<br>石井 裕之(早稲田大学)<br><br>2D1-06 10:15～<br>作業者の知識の可視化に向けた自動化生産ラインの因果関係の記述<br>○金 棟植(東大)<br>白藤 翔平(東大)<br>助川 拓士((株)デンソー)<br>斎藤 賢宏((株)デンソー)<br>小島 史夫((株)デンソー)<br>太田 順(東大) |

## RSJ2021 詳細プログラム

| 9月10日(金)AM1                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                        |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                     |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                     |    |
|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|----|
| E室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                 | F室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                  | G室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                  | H室 |
| <b>2E1</b><br>GS16:遠隔操作<br><br><br><br>2E1-01 9:00～<br>Successorを用いた組立作業の自動化に対するAI利用技術の開発<br>○倉島 一輝(川崎重工業(株))<br>連沼 仁志(川崎重工業(株))<br>岸田 歩(川崎重工業(株))<br>山本 武司(川崎重工業(株))<br>東 健太郎(川崎重工業(株))<br>辻森 俊行(川崎重工業(株))<br>掃部 雅幸(川崎重工業(株))<br><br>2E1-02 9:15～<br>半自律掘削制御系における淀みの歪みに基づくタスク選択の優先度<br>○岩野 航平(東工大)<br>岡田 昌史(東工大)<br><br>2E1-03 9:30～<br>加速度センサの数と配置の変更による油圧駆動ロボットの手先負荷力推定精度向上<br>○島村 直武(神戸大学)<br>永野 光(神戸大学)<br>田崎 勇一(神戸大学)<br>横小路 泰義(神戸大学)<br><br>2E1-04 9:45～<br>無人化施工における任意視点からの連続映像を提供可能な巨人視点インターフェースの開発<br>○高 子維(早稲田大学)<br>茂木 匠(早稲田大学)<br>水越 勇一(早稲田大学)<br>岩田 浩康(早稲田大学)<br><br>2E1-05 10:00～<br>大きな通信遅延を有する遠隔操作ロボットのためのポイントクラウドを応用した操作支援に関する研究<br>○森 祥航(九大)<br>廣江 奈生(九大)<br>荒田 純平(九大)<br><br>2E1-06 10:15～<br>augmented avatar | <b>2F1</b><br>OS16:視覚・触覚に基づくロボットマニピュレーション (1/3)<br><br><br><br>2F1-01 9:00～<br>【招待講演】視覚・触覚に基づくロボットマニピュレーション<br>○招待 講演(調整ちゅう)<br><br>2F1-02 9:15～<br>触覚機能を内包する高速・高精度近接覚センサ<br>○小山 佳祐(阪大)<br>万 偉偉(阪大)<br>原田 研介(阪大)<br><br>2F1-03 9:30～<br>近接覚センサ情報を利用した逐次接触点推定とリアルタイム把持安定性評価<br>○吉田 涼哉(金沢大)<br>鈴木 陽介(金沢大)<br>辻 徳生(金沢大)<br>渡辺 哲陽(金沢大)<br><br>2F1-04 9:45～<br>不確定物体把持のための近接センサを用いた重心推定制御<br>○辻川 翔大(立命館大学)<br>植村 充典(立命館大学)<br>有田 輝(立命館大学)<br><br>2F1-05 10:00～<br>近接覚フィードバックを有するバイラテラルマニピュレータによる狭隘空間作<br>○佐藤 圭祐(富山高専)<br>神田 皆人(富山高専専攻科)<br>李 知祐(富山高専専攻科) | <b>2G1</b><br>OS13:ロボットと優しいマルチモーダル・コミュニケーション (1/2)<br><br><br><br>2G1-01 9:00～<br>優しさを伝えるケア技術:ユマニチュード<br>○本田 美和子(国立病院機構東京医療センター)<br><br>2G1-02 9:15～<br>拡張現実と分布型触覚センサを組み合わせた認知症ケア教育システムの開発<br>○倉爪 亮(九大)<br>Qi An(九大)<br><br>2G1-03 9:30～<br>優しい介護ケアにおける触れる際の手のひらの接触領域の可視化と定量化<br>○湯口 彰重(理化学研究所, 奈良先端大)<br>豊田 真行(奈良先端大)<br>高松 淳(奈良先端大)<br>小笠原 司(奈良先端大)<br><br>2G1-04 9:45～<br>ソーシャルロボットによる覚醒維持効果<br>○原 航基(京都大学)<br>中澤 篤志(京都大学)<br>竹本 あゆみ(ラトビア大学)<br><br>2G1-05 10:00～<br>『ユマニチュードによる立ち上がり動作介助における介助者と被介助者の身体にかかる反力の解析』<br>○田中 彰人(九州大学)<br>安 琪(九州大学)<br>中嶋 一斗(九州大学)<br>倉爪 亮(九州大学)<br><br>2G1-06 10:15～<br>表情豊かなアンドロイドを用いた感情音声に伴う表情の動的特徴の制御に向けて<br>○石井 カルロス寿憲(理研 GRP)<br>港 隆史(理研 GRP)<br>佐藤 弥(理研 GRP)<br>難波 修史(理研 GRP) |    |

## RSJ2021 詳細プログラム

| 9月10日(金)AM1                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                               |    |  |
|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|----|--|
| I室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                         | J室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                            | K室 |  |
| <b>2I1</b><br>OS14: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)<br><br>2I1-01 9:00～<br>【キーノート:友納】<br>○友納 正裕(fuRo)<br><br>2I1-02 9:30～<br>brute-forceな価値反復を用いた実時間経路計画ROSパッケージ<br>○上田 隆一(千葉工大)<br>池邊 龍宏(千葉工大)<br>林原 靖男(千葉工大)<br><br>2I1-03 9:45～<br>場所概念獲得がLoop Closure性能に及ぼす影響評価<br>○中島 毅士(立命館大学)<br>谷口 彰(立命館大学)<br>エル ハフィ ロトフィ(立命館大学)<br>萩原 良信(立命館大学)<br>谷口 忠大(立命館大学)<br><br>2I1-04 10:00～<br>観測データを用いた物体間のレイアウト拘束情報の取得および地図構築の高精度化<br>○軍司 健太(東北大)<br>大野 和則(東北大)<br>小島 匠太郎(東北大)<br>岡田 佳都(理研AIPセンター)<br>昆陽 雅司(東北大)<br>田所 諭(東北大)<br><br>2I1-05 10:15～<br>電波を用いたデバイス間距離変動計測によるロボットの長時間位置推定<br>○奈良 貴明(東北大学)<br>岡田 佳都(理研AIPセンター/東北大学)<br>小島 匠太郎(東北大学)<br>滝沢 賢一(情報通信研究機構)<br>志賀 信泰(情報通信研究機構)<br>安田 哲(情報通信研究機構)<br>大野 和則(東北大学/理研AIPセンター)<br>田所 諭(東北大学) | <b>2J1</b><br>GS19:人間機械協調(1/2)<br><br>2J1-01 9:00～<br>上腕の一自由度回転運動に向けた高周波電気刺激フィードバック制御システムの構築<br>○上野 永遠(東京大学)<br>黄 守仁(東京大学)<br>石川 正俊(東京大学)<br><br>2J1-02 9:15～<br>自動運転中における乗員の自発的な介入についての調査<br>○南部 駿太(富山県立大学)<br>増田 寛之(富山県立大学)<br>高木 昇(富山県立大学)<br>澤井 圭(富山県立大学)<br>本吉 達郎(富山県立大学)<br><br>2J1-03 9:30～<br>近接移動と譲り合い機能を備えた自律移動ロボットにおける移動効率性と社会受容性<br>○濱田 太郎(早大)<br>亀崎 允啓(早大/JSTさきがけ)<br>斎藤 喬介(早大)<br>金田 太智(早大)<br>平山 三千昭(早大)<br>オン ライアン(早大)<br>菅野 重樹(早大)<br><br>2J1-04 9:45～<br>目的地周辺状況とタスク内容に応じた移動ロボットの動的ゴール位置探索手法の開発<br>○櫻井 絵梨子(早稲田大学)<br>亀崎 允啓(早稲田大学/JSTさきがけ)<br>平山 三千昭(早稲田大学)<br>斎藤 喬介(早稲田大学)<br>濱田 太郎(早稲田大学)<br>金田 太智(早稲田大学)<br>菅野 重樹(早稲田大学)<br><br>2J1-05 10:00～<br>人共存型自律移動ロボットの統合的軌道計画システムの構築と実環境での長期間走行評価<br>○斎藤 喬介(早大)<br>亀崎 允啓(早大/JST さきがけ)<br>濱田 太郎(早大)<br>金田 太智(早大)<br>平山 三千昭(早大)<br>オン ライアン(早大)<br>菅野 重樹(早大)<br><br>2J1-06 10:15～<br>電動パワーアシスト運搬車におけるPIO(Pilot-Induced Oscillation)抑制制御<br>○大森 健二郎(長岡技術科学大学)<br>宮崎 敏昌(長岡技術科学大学)<br>大石 潔(長岡技術科学大学)<br>横倉 勇希(長岡技術科学大学) |    |  |

## RSJ2021 詳細プログラム

| 9月10日(金)AM2                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                  |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                          |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                          |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                      |
|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| A室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                           | B室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                       | C室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                       | D室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                   |
| <b>2A2</b><br>IS01:Human and Robot (2/2)<br><br>2A2-01 10:45～<br>Design and Implementation of a Teleoperated Humanoid Robot System for Investigating the Sense of Body Ownership<br>○Alexis Carlos Holgado (International Research Center for Neurointelligence (WPI-IRCN), The University of Tokyo)<br>Guillermo Enriquez (International Research Center for Neurointelligence (WPI-IRCN), The University of Tokyo)<br>Yukie Nagai (International Research Center for Neurointelligence (WPI-IRCN), The University of Tokyo, Institute for AI and Beyond, The University of Tokyo)<br><br>2A2-02 11:00～<br>Telepresence Robot System Operated by a Cycling Wheelchair<br>○Koen Hertenberg (Tohoku university)<br>Jose Salazar (Tohoku university)<br>Kengkij Promsutipong (Tohoku university)<br>Yasuhisa Hirata (Tohoku university)<br><br>2A2-03 11:15～<br>Real-time Person-Following Robot: Following in Front Using Human Motion Prediction<br><br>2A2-04 11:30～<br>Human-In-the-Loop-Truly: A New Approach to Achieve Haptic-Enabled Teleoperation in Safety-Critical Robotic Applications<br>○Sajid Nisar (Kyoto University of Advanced Science)<br><br>2A2-05 11:45～<br>Estimation of human motion intention with HDEMG for wearable robotic applications<br>OD.S.V Bandara (Kyushu University)<br>Jumpei Arata (Kyushu University)<br><br>2A2-06 12:00～<br>Estimating Gaze Point of Omnidirectional-Vision-Wheelchair User by Remote Camera<br>○Akari Kataoka (Hiroshima City University)<br>Shigang Li (Hiroshima City University) | <b>2B2</b><br>OS17:機構知 (1/2)<br><br>2B2-01 10:45～<br>3種類の把持形態が可能な、指先に第2の挟持機構を備えたロボットハンド<br>○松井 裕典 (特許庁, 電気通信大学)<br>董 晨宇 (電気通信大学)<br>滝澤 優 (電気通信大学)<br>末廣 尚士 (電気通信大学)<br>工藤 俊亮 (電気通信大学)<br><br>2B2-02 11:00～<br>遊星歯車機構を用いた剛性可変機構を有する三指ロボットハンドの開発<br>○衛藤 勇馬 (東海大学大学院)<br>小金澤 鋼一 (東海大学工学部)<br><br>2B2-03 11:15～<br>負荷応変型減速機構を用いた高速・高把持力グリッパの解析と評価<br>○西村 斉寛 (金沢大)<br>山内 健外 (金沢大)<br>高木 健 (広島大)<br>鈴木 陽介 (金沢大)<br>辻 徳生 (金沢大)<br>渡辺 哲陽 (金沢大)<br><br>2B2-04 11:30～<br>線状食品を少量かつ定量把持可能なエンドエフェクタ<br>○櫻木 嵩斗 (東工大)<br>難波江 裕之 (東工大)<br>鈴森 康一 (東工大)<br>遠藤 玄 (東工大)<br><br>2B2-05 11:45～<br>多連プーリによる小型軽量かつ摺動の少ないワイヤの関節経路機構<br>○植村 充典 (立命館大)<br>野口 雅人 (西日本旅客鉄道(株))<br><br>2B2-06 12:00～<br>ワイヤ駆動方式における軽量で積載性の高いテンショナー<br>○鳴田 奨太 (立命館大学)<br>植村 充典 (立命館大学) | <b>2C2</b><br>OS01:微細作業 (2/2)<br><br>2C2-01 10:45～<br>内径制御型細胞ピックアップツール<br>○天谷 諭 (東大)<br>中谷 将麻 (東大)<br>金子 真吾 (東大)<br>杉浦 広峻 (東大)<br>新井 史人 (東大)<br><br>2C2-02 11:00～<br>細胞の特性計測のためのマイクロハンドシステムの構築と応用<br>○小嶋 勝 (阪大)<br>妹尾 雄司 (阪大)<br>河上 昌弘 (阪大)<br>中畑 雅樹 (阪大)<br>小椋 利彦 (阪大)<br>新井 健生 (電通大・北京理工大)<br>境 慎司 (阪大)<br><br>2C2-03 11:15～<br>固液相転移性フォトクロミック材料を用いたマイクログリッパ<br>○本生 和也 (名大)<br>丸山 央峰 (名大)<br><br>2C2-04 11:30～<br>組織内部のpH 計測のためのリファレンス機能を有する複合ハイドロゲル光環境センサ<br>○丸山 央峰 (名大)<br>王 健宇 (名大) | <b>2D2</b><br>GS10:産業用ロボット・自動化システム (2/2)<br><br>2D2-01 10:45～<br>工作機械保守サービスにおける既観測現象の関係性から未観測現象を推論可能とする知識工学手法の検討<br>○瀬里 航太 (九州工業大学)<br>松下 左京 ((株)牧野フライス製作所)<br>猪狩 真二 ((株)牧野フライス製作所)<br>藤田 祥 ((株)牧野フライス製作所)<br>我妻 広明 (九州工業大学)<br><br>2D2-02 11:00～<br>ワークの回転操作および排出機能を持つコニング加工作業用グリッパの設計<br>○米田 知生 (明治大)<br>小澤 隆太 (明治大)<br><br>2D2-03 11:15～<br>精密組立作業の人間技能をロボット転移するための力覚計測デバイス開発<br>○山下 貴仁 (AGU)<br>鈴木 皓 (AGU)<br>田崎 良佑 (AGU)<br><br>2D2-04 11:30～<br>直列アドミタンス・インピーダンス制御の実験的検証<br>○藤木 拓人 (九大)<br>田原 健二 (九大)<br><br>2D2-05 11:45～<br>閉リンク機構を用いた動的補償モジュールの開発<br>○長谷川 雄大 (東京大学)<br>黄 守仁 (東京大学)<br>山川 雄司 (東京大学)<br>石川 正俊 (東京大学)<br><br>2D2-06 12:00～<br>操作入力デバイスの違いによるスキルアシストシステムの制御性能の違いに関する一検討<br>○渡邊 真生 (名古屋大学)<br>山田 陽滋 (名古屋大学)<br>秋山 靖博 (名古屋大学)<br>荒木 崇志 ((株)アラキ製作所)<br>澤田 浩之 ((株)アラキ製作所)<br>川尻 治司 ((株)アラキ製作所)<br>古屋敷 潤 ((株)アラキ製作所) |

## RSJ2021 詳細プログラム

| 9月10日(金)AM2                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                       |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                      |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                             |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                 |
|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| E室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                | F室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                   | G室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                          | H室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                              |
| <b>2E2</b><br>OS08:空間知能化とロボティクス<br><br>2E2-01 10:45～<br>高精度地図情報に基づく路面の点群データの識別手法<br>○山田 峻也(名大)<br>渡辺 陽介(名大)<br>高田 広章(名大)<br><br>2E2-02 11:00～<br>中継機能を有した複数ロボットによる多段中継ネットワーク構築手法<br>○小竹 諒(富山県立大学)<br>澤井 圭(富山県立大学)<br>高木 昇(富山県立大学)<br>増田 寛之(富山県立大学)<br>本吉 達郎(富山県立大学)<br><br>2E2-03 11:15～<br>大規模ロボットネットワークのためのシミュレータの構築<br>○柴田 雄貴(明治大)<br>森岡 一幸(明治大)<br><br>2E2-04 11:30～<br>空間知能化に向けたプライバシー保護を考慮した人間検知手法の提案<br>○池田 弘樹(中央大学理工学研究科) | <b>2F2</b><br>OS16:視覚・触覚に基づくロボットマニピュレーション (2/3)<br><br>2F2-01 10:45～<br>ロボットハンドを使用した加振によるねじ緩み判別<br>○立石 侑也(広島大学大学院)<br>島崎 航平(広島大学)<br>妹尾 拓(広島大学)<br>石井 抱(広島大学)<br><br>2F2-02 11:00～<br>指先センサを用いた透明な袋の開口作業<br>○小栗 一真(電気通信大学)<br>滝澤 優(電気通信大学)<br>工藤 俊亮(電気通信大学)<br>末廣 尚士(電気通信大学)<br><br>2F2-03 11:15～<br>未知物体把持のための動的重心推定制御<br>○末藤 幹淑(立命館大学)<br>植村 充典(立命館大学)<br><br>2F2-04 11:30～<br>突起の摩擦特性の違いを利用した摩擦可変表面の開発<br>○野尻 晴太(金沢大)<br>山口 明彦(東北大)<br>鈴木 吉幸(東北大)<br>鈴木 陽介(金沢大)<br>辻 徳生(金沢大)<br>渡辺 哲陽(金沢大)<br><br>2F2-05 11:45～<br>CAVS+FingerVision搭載ハンドによるピボット操作のための振動制御<br>○鈴木 吉幸(東北大)<br>山口 明彦(東北大)<br>野尻 晴太(金沢大)<br>渡辺 哲陽(金沢大)<br>橋本 浩一(東北大) | <b>2G2</b><br>OS13:ロボットと優しいマルチモーダル・コミュニケーション (2/2)<br><br>2G2-01 10:45～<br>【特別講演】マルチモーダルインタラクションが拓くソーシャルウェア<br>○間瀬 健二(名古屋大学)<br><br>2G2-02 11:30～<br>自己接触動作に伴う応援発話をもたらすストレス耐性向上効果の検証<br>林 歩美(ATR, 奈良女)<br>安在 絵美(奈良女)<br>才脇 直樹(奈良女, 阪大)<br>住岡 英信(ATR)<br>○塩見 昌裕(ATR)<br><br>2G2-03 11:45～<br>介護施設への赤ちゃん型ロボットの継続的導入に向けた 予備的調査<br>○住岡 英信(ATR)<br>大和 信夫(JAIST)<br>塩見 昌裕(ATR)<br><br>2G2-04 12:00～<br>ロボット応用のための他者との関係性や状況に応じた身体接触の調査<br>○大西 裕也(ATR)<br>住岡 英信(ATR)<br>塩見 昌裕(ATR) | <b>2H2</b><br>OS18:インテリジェントホームロボティクス (1/3)<br><br>2H2-01 10:45～<br>確率論理と場所概念モデルの結合による確率的プランニング<br>○長谷川 翔一(立命館大学)<br>谷口 彰(立命館大学)<br>萩原 良信(立命館大学)<br>エル ハフィロトフィ(立命館大学)<br>中島 毅士(立命館大学)<br>谷口 忠大(立命館大学)<br><br>2H2-02 11:00～<br>ロボットの行動可能性に基づいた自然言語指示の目標状態推定<br>○佐藤 夏樹(慶大院)<br>川崎 陽祐(慶大院)<br>高橋 正樹(慶應大)<br><br>2H2-03 11:15～<br>物体指示理解タスクにおけるクロスモーダル言語生成に基づくデータ拡張<br>○飯田 紡(慶應義塾大学)<br>九曜 克之(慶應義塾大学)<br>石川 慎太郎(慶應義塾大学)<br>杉浦 孔明(慶應義塾大学)<br><br>2H2-04 11:30～<br>現在速度を考慮した時間最適化による周期的な全身軌道計画<br>○竹下 佳佑(トヨタ自動車)<br>山本 貴史(トヨタ自動車)<br><br>2H2-05 11:45～<br>パートナーロボットによる支援動作のための人間状態パターンの分類手法の検討<br>山田 直(都立大)<br>○Mohamad Yani(都立大)<br>久保田 直行(都立大)<br><br>2H2-06 12:00～<br>ROSIによる複数ロボットの協調制御の実現<br>○長野 匡隼(電通大)<br>岩田 健輔(大阪大)<br>平川 拓実(電通大)<br>吉田 武史(電通大)<br>青木 達哉(大阪大)<br>中村 友昭(電通大)<br>長井 隆行(大阪大, 電通大) |

# RSJ2021 詳細プログラム

| 9月10日(金)AM2                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                     |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                         |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                  |  |
|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--|
| I室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                              | J室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                      | K室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                               |  |
| <b>2I2</b><br>GS30:ワイヤ駆動機構<br><br>2I2-01 10:45～<br>軽量・高逆可動ワイヤ駆動脚ロボットのための<br>股関節<br>○宮原 輝(立命館大学)<br>植村 充典(立命館大学)<br><br>2I2-02 11:00～<br>プロペラを用いた4本のワイヤで懸垂された移動<br>テーブルにおける振動制御<br>○鈴木 瑠(中央大学)<br><br>2I2-03 11:15～<br>柔らかい関節を持つ腿駆動ロボットアームの位<br>置姿勢精度補正法<br>○邵 超(山形大学)<br>楊 歩君(山形大学)<br>小宮 僚太郎(山形大学)<br>関谷 淳志(山形大学)<br>水戸部 和久(山形大学)<br><br>2I2-04 11:30～<br>多軸干渉駆動機構のためのワイヤ滑り関節機<br>構の開発<br>○関 美咲(電通大)<br>姜 銀来(電通大)<br>横井 浩史(電通大)<br>東郷 俊太(電通大)<br><br>2I2-05 11:45～<br>筋電肩義手のための全軸干渉型ロボットア<br>ームの開発<br>○君塚 進(木更津高専)<br>東郷 俊太(電通大)<br>姜 銀来(電通大)<br>横井 浩史(電通大)<br><br>2I2-06 12:00～<br>ワイヤ劣駆動ロボットフィンガによる薄板小物<br>体把持のための関節トルク比と過伸展機構の<br>検討<br>○大谷 俊介(電通大)<br>姜 銀来(電通大)<br>東郷 俊太(電通大)<br>横井 浩史(電通大)<br>山野井 佑介(電通大)<br><br>2I2-07 12:15～<br>化学繊維ロープを用いたワイヤ干渉駆動型多<br>関節アームの安定性解析<br>○高田 敦(東工大)<br>難波江 裕之(東工大)<br>鈴森 康一(東工大)<br>木倉 宏成(東工大)<br>高橋 秀治(東工大)<br>遠藤 玄(東工大) | <b>2J2</b><br>GS19:人間機械協調 (2/2)<br><br>2J2-01 10:45～<br>ロボット衝突緩和システムの評価<br>○張 斌(神奈川大)<br>田中 直人(神奈川大)<br>林 憲玉(神奈川大)<br><br>2J2-02 11:00～<br>ステアリング操舵時における上肢姿勢が手先コ<br>ンプライアンス特性に及ぼす影響<br>○森岡 悠斗(同志社大学)<br>積際 徹(同志社大学)<br>横川 隆一(同志社大学)<br>成末 充宏(マツダ株式会社)<br>武田 雄策(マツダ株式会社)<br>原 利宏(マツダ株式会社)<br><br>2J2-03 11:15～<br>力覚センサ検出力調整機構を用いた可変アド<br>ミッタンス制御下で実現する人間とロボットによ<br>る協調Peg-in-Hole作業<br>○今柴 和奏(同志社大学)<br>積際 徹(同志社大学)<br>横川 隆一(同志社大学)<br><br>2J2-04 11:30～<br>力覚センサ検出力調整機構を用いた可変アド<br>ミッタンス制御に対する操作性評価<br>○近藤 好(同志社大学)<br>積際 徹(同志社大学)<br>横川 隆一(同志社大学)<br><br>2J2-05 11:45～<br>An innovative spiral pulley design with<br>optimization of balancing performance<br>○Shen Tian(Mie Univ.)<br>Yoshimasa Nakano(Mie Univ.)<br>Hirokazu Matsui(Mie Univ.)<br>Ken'ichi Yano(Mie Univ.)<br>Toshihiko Arima(Shinagawa Furnace Corp.)<br>Shigeru Fukui(Shinagawa Furnace Corp.)<br><br>2J2-06 12:00～<br>書き順と筆触を独立に学ぶ階層型CVAE<br>○曾田 真広(埼玉大)<br>菅原 慶人(埼玉大)<br>境野 翔(筑波大)<br>辻 俊明(埼玉大)<br><br>2J2-07 12:15～<br>Gaze-based Unintended Contact Prevention<br>for Human-Operated Robots<br>○Takafumi Horiuchi(Politecnico di Milano)<br>Katsuya Kanaoka(Man-Machine Synergy<br>Effectors) | <b>2K2</b><br>GS04:生物模倣ロボット<br><br>2K2-01 10:45～<br>軽量かつ羽ばたき周波数が低いサーボモータ<br>型羽ばたき飛行ロボットの開発<br>○陣内 克俊(九工大)<br><br>2K2-02 11:00～<br>昆虫の羽ばたき機構を模したロボット開発のため<br>の 数値モデル構築<br>○藤森 嵩人(大阪大学理学部生物科学科)<br><br>2K2-03 11:15～<br>鳥の筋骨格構造を模倣した羽ばたきおよび捻<br>り運動の実現<br>○岩尾 潤(九州工業大学)<br>大竹 博(九州工業大学)<br><br>2K2-04 11:30～<br>多連結移動ロボットを用いた階段清掃のため<br>の歩容設計<br>○木村 優太郎(電通大)<br>中島 瑞(電通大)<br>田中 基康(電通大)<br><br>2K2-05 11:45～<br>2つの螺旋を連結した管内清掃用ヘビ型ロボッ<br>トの滑り解析<br>○谷平 晴紀(電通大)<br>中島 瑞(電通大)<br>田中 基康(電通大)<br><br>2K2-06 12:00～<br>樹木登攀が可能な小型脚ロボットの開発<br>○石橋 啓太郎(早大)<br>石井 裕之(早大)<br><br>2K2-07 12:15～<br>シャコ規範型瞬発力発生機構の開発<br>○伊藤 文臣(中央大)<br>石井 優丞(中央大)<br>車谷 駿一(中央大)<br>加賀谷 勝史(東京大)<br>中村 太郎(中央大) |  |

## RSJ2021 詳細プログラム

| 9月10日(金)PM1                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                    |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                          |                                                                                                                                                                                |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                     |
|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| A室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                             | B室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                       | C室                                                                                                                                                                             | D室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                  |
| <b>2A3</b><br>IS02:AI, Learning and Control<br><br>2A3-01 13:30～<br>Active Face Mask Detection for Social Distancing Mobile Robot<br>○Sumiya Ejaz (University of Tsukuba)<br>Ayanori Yorozu (University of Tsukuba)<br>Akihisa Ohya (University of Tsukuba)<br><br>2A3-02 13:45～<br>DNN-based Driver's Eyelid Closure Classifier using a Single Camera Robust to Challenging Driving Scenarios<br>○Catherine Elena Lollett Paraponiaris (Waseda University)<br>Mitsuhiro Kamezaki (Waseda University)<br>Shigeki Sugano (Waseda University)<br><br>2A3-03 14:00～<br>An Adaptive LfD Framework for Complex Robotic Assembly Tasks<br>○Yan Wang (Osaka University)<br>Cristian Camilo Beltran-Hernandez (Osaka University)<br>Weiwei Wan (Osaka University)<br>Kensuke Harada (Osaka University/AIST)<br><br>2A3-04 14:15～<br>Bayesian Disturbance Injections: Safely learning robust and flexible policies<br>○Hanbit Oh (Nara Institute of Science and Technology)<br>Hikaru Sasaki (Nara Institute of Science and Technology)<br>Brendan Michael (Nara Institute of Science and Technology)<br>Takamitsu Matsubara (Nara Institute of Science and Technology)<br><br>2A3-05 14:30～<br>Towards Decentralized Multi-Robot Cooperation based on Integrated Task and Motion Planning in Low Entropy Environments<br>○Khusniddin Fozilov (Nagoya University)<br>Yasuhisa Hasegawa (Nagoya University)<br>Kosuke Sekiyama (Meijo University)<br><br>2A3-06 14:45～<br>Real-time foothold placement through Dynamic Density Topological Structure<br>○Fernando Fernando (Tokyo Metropolitan University)<br>Azhar Aulia Azhar Aulia (Tokyo Metropolitan University)<br>Naoyuki Naoyuki (Tokyo Metropolitan University) | <b>2B3</b><br>OS17:機構知 (2/2)<br><br>2B3-01 13:30～<br>可変アドミッタンス制御を実現する制御入力調節機構の開発<br>○柴田 凌輝 (同志社大学)<br>積際 徹 (同志社大学)<br>横川 隆一 (同志社大学)<br><br>2B3-02 13:45～<br>自律移動ロボットに搭載するコンパクトで広可動域なアームの製作<br>○花房 佑典 (東理大)<br>佐々木 洋子 (産総研)<br>竹村 裕 (東理大)<br><br>2B3-03 14:00～<br>可変長柔軟切替機構<br>○高橋 景虎 (東北大)<br>鋦持 優人 (東北大)<br>恩田 一生 (東北大)<br>阿部 一樹 (東北大)<br>渡辺 将広 (東北大)<br>多田 隼 建二郎 (東北大)<br>昆陽 雅司 (東北大)<br>田所 諭 (東北大)<br><br>2B3-04 14:15～<br>自由度対称性を有する範囲限定型3-RDof球状歯車機構の開発<br>○阿部 一樹 (東北大)<br>多田 隼 理一郎 (山形大)<br>多田 隼 建二郎 (東北大)<br><br>2B3-05 14:30～<br>金属3Dプリンタを利用した軽量・高可逆動なロボットアームの手首機構<br>○笹野 誠也 (立命館大学)<br>植村 充典 (立命館大学)<br><br>2B3-06 14:45～<br>紐で構成される関節の製造手法の開発<br>○三宅 悠暉 (金沢大学) | <b>2C3</b><br>OS15:生物の「多義的」身体と運動知能 (1/2)<br><br>2C3-01 13:30～<br>「場」における共創とリハビリ支援ロボット<br>○三宅 美博 (東工大)<br><br>2C3-02 14:15～<br>無限定環境に突っ込む生き物の構造・制御をどのように考えるか？<br>○大須賀 公一 (大阪大学) | <b>2D3</b><br>OS07:ロボット聴覚およびその展開 (1/2)<br><br>2D3-01 13:30～<br>深海における超音波を用いた流動場モニタリング<br>○井原 智則 (海洋大)<br><br>2D3-02 14:00～<br>エコロケーションに基づく視覚シーンの再構成手法の提案と入力特徴量の検討<br>○岸波 華彦 (東工大)<br>糸山 克寿 (東工大)<br>西田 健次 (東工大)<br>中臺 一博 (東工大/HRI-JP)<br><br>2D3-03 14:15～<br>アンサンブル時間周波数マスクによる音声強調手法の評価<br>○藤田 雅彦 (東工大)<br>糸山 克寿 (東工大)<br>西田 健次 (東工大)<br>中臺 一博 (東工大/HRI-JP)<br><br>2D3-04 14:30～<br>機械学習を用いた打音による容器内水量の推定<br>○大蔵 侑生 (電気通信大学)<br>董 晨宇 (電気通信大学)<br>滝澤 優 (電気通信大学)<br>工藤 俊亮 (電気通信大学)<br>末廣 尚士 (電気通信大学) |

## RSJ2021 詳細プログラム

| 9月10日(金)PM1                                                                                                                                                                                                                          |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                       |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                 |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                           |
|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| E室                                                                                                                                                                                                                                   | F室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                    | G室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                              | H室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                        |
| <b>2E3</b><br>OS03:ロボット倫理の最前線とその社会化に向けて (1/2)<br><br>2E3-01 13:30～<br>ロボットの道徳的行為者と責任のラディカルな検討<br>○植原 亮(関西大学)<br><br>2E3-02 13:45～<br>ロボット倫理における道徳計算の可能性と限界<br>○伊多波 宗周(京都外国語大学)<br><br>2E3-03 14:00～<br>道徳的配慮に値するロボット<br>○相松 慎也(東京大学) | <b>2F3</b><br>OS16:視覚・触覚に基づくロボットマニピュレーション (3/3)<br><br>2F3-01 13:30～<br>クライミングロボットのホールド検出とビジュアルサーボ<br>○小林 柚月(芝浦工業大学)<br>島田 明(芝浦工業大学)<br><br>2F3-02 13:45～<br>組み立て作業の自動化に向けた小型金属部品の識別および姿勢推定<br>○野崎 恭斗(信州大学)<br>辻 徳生(金沢大学)<br>鈴木 陽介(金沢大学)<br>渡辺 哲陽(金沢大学)<br>山崎 公俊(信州大学)<br><br>2F3-03 14:00～<br>視覚・触覚センサを用いた透明物体の把持姿勢推定<br>○松岡 尚吾(大阪大)<br>万 偉偉(大阪大)<br>清川 拓哉(大阪大)<br>小山 佳祐(大阪大)<br>原田 研介(大阪大)<br><br>2F3-04 14:15～<br>人×機械の遠隔融合システムの開発<br>○延命 朋希(三菱電機)<br>畑 浩一(三菱電機)<br>春名 正樹(三菱電機)<br><br>2F3-05 14:30～<br>人×機械の遠隔融合システムの開発<br>○春名 正樹(三菱電機(株), 関西大学)<br>畑 浩一(三菱電機(株))<br>諏訪 勝重(三菱電機(株))<br>荻野 正樹(関西大学)<br>小池 俊昭(MERL) | <b>2G3</b><br>GS06:屋外作業ロボット (1/3)<br><br>2G3-01 13:30～<br>ドローン接触性能試験の検討<br>○岡部 康平(安衛研)<br>堀 智仁(安衛研)<br>山口 篤志(安衛研)<br><br>2G3-02 13:45～<br>環境設置カメラを用いた建築現場向け資材自動搬送システムの開発<br>○戸田 武((株)竹中工務店)<br>宮口 幹太((株)竹中工務店)<br><br>2G3-03 14:00～<br>トマト収穫ロボットの基礎検討<br>○佐藤 光(鶴岡高専)<br>金 帝演(鶴岡高専)<br>遠田 明広(鶴岡高専)<br>佐藤 大輔(鶴岡高専)<br>木村 英人(鶴岡高専)<br><br>2G3-04 14:15～<br>橋梁点検用ドローンの操縦支援制御システムの開発について<br>○岡本 勇也(川田テクノロジー株式会社)<br>林 篤史(川田テクノロジー株式会社)<br>金平 徳之(川田テクノロジー株式会社)<br>小林 大(大日本コンサルタント株式会社)<br>有隅 仁(産業技術総合研究所)<br><br>2G3-05 14:30～<br>ドローン空撮業務における距離ガードの検討<br>○堀 智仁(安衛研)<br>岡部 康平(安衛研)<br>山口 篤志(安衛研)<br><br>2G3-06 14:45～<br>果実収穫用マニピュレータの能動的接触動作のための物理ベース運動計画<br>○仲村 美幸(慶大院)<br>川崎 陽祐(慶大院)<br>高橋 正樹(慶應大) | <b>2H3</b><br>OS18:インテリジェントホームロボティクス (2/3)<br><br>2H3-01 13:30～<br>サービスロボット協働による洗濯作業の自動化<br>○酒井 義史(九工大)<br>高橋 和孝(九工大)<br>山崎 駆(九工大)<br>柴田 智広(九工大)<br><br>2H3-02 13:45～<br>公平性と民主性を両立させたRoboCup用競技シミュレーションシステムの開発<br>○松坂 要佐(MID)<br>Luis Contreras(玉川大学)<br>岡田 浩之(玉川大学)<br>岩永 優香(トヨタ自動車)<br>山本 貴史(トヨタ自動車)<br><br>2H3-03 14:00～<br>sDSPL – Towards a benchmark for general-purpose task evaluation in domestic service robots<br>○Luis Contreras(Tamagawa University)<br>Yosuke Matsusaka(MID Academic Promotions Inc)<br>Takashi Yamamoto(Toyota Motor Corporation)<br>Hiroyuki Okada(Tamagawa University)<br><br>2H3-04 14:15～<br>パーソナルモビリティを活用した人とロボットの協調<br>○三浦 玲和(玉川大学)<br>武藤 ゆみ子(玉川大学)<br>Luis Contreras(玉川大学)<br>水地 良明(玉川大学)<br>岡田 浩之(玉川大学)<br><br>2H3-05 14:30～<br>台車移動型双腕ロボットによるカレー調理行動実行システム<br>○金沢 直晃(東京大学)<br>岡田 慧(東京大学)<br>稲葉 雅幸(東京大学)<br><br>2H3-06 14:45～<br>片付けタスクの実装における把持計画<br>○井上 雄紀(大阪工大)<br>中山 学之(大阪工大) |

## RSJ2021 詳細プログラム

| 9月10日(金)PM1                                                                                                                                     |                                                                                                                                                                                                          |    |  |
|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|----|--|
| I室                                                                                                                                              | J室                                                                                                                                                                                                       | K室 |  |
| <b>2I3</b><br>GS31:ディープラーニング (1/2)                                                                                                              | <b>2J3</b><br>GS26:フレキシブルロボット (1/2)                                                                                                                                                                      |    |  |
| 2I3-01 13:30～<br>ピッキング作業効率化のための商品配置シミュレーション<br>○西村 和真(九工大)<br>西田 祐也(九工大)<br>石井 和男(九工大)<br>滝澤 千之((株)Beyond)                                      | 2J3-01 13:30～<br>鳥の生体模倣によるモーフィング翼の構築<br>○大瀬戸 篤司(JAXA)<br>和田 大地(JAXA)<br>玉山 雅人(JAXA)                                                                                                                      |    |  |
| 2I3-02 13:45～<br>深層強化学習(Proximal Policy Optimization)を用いたUAVの自律的な遷移飛行制御のシミュレーションによる検証<br>○和田 大地(JAXA)<br>大瀬戸 篤司(JAXA)                           | 2J3-02 13:45～<br>ガス管本支管深部での走行が可能な空気圧駆動型管内移動ロボットの開発<br>○小西 瑠果(早稲田大学)<br>先崎 翔太郎(早稲田大学)<br>中村 蒼子(早稲田大学)<br>児玉 理(早稲田大学)<br>清水 智社(早稲田大学)<br>大貫 彰彦(東京ガス株式会社)<br>前田 亮(東京ガス株式会社)<br>石井 裕之(早稲田大学)<br>高西 淳夫(早稲田大学) |    |  |
| 2I3-03 14:00～<br>RGB画像からの距離画像推定による土上異常検出<br>○寺西 陸人(名城大学)<br>亀田 陽平(昭和鋼機株式会社)<br>田崎 豪(名城大学)                                                       | 2J3-03 14:00～<br>根菜類運搬作業を目的とした柔軟エンドエフェクタの開発<br>○森 佳樹(立命館大)<br>藤本 光学(立命館大)<br>片山 拓哉(立命館大)<br>城野 章宏(立命館大)<br>王 忠奎(立命館大)<br>川村 貞夫(立命館大/チトセロボティクス)                                                           |    |  |
| 2I3-04 14:15～<br>深層学習を用いた全天周視覚車椅子ロボットの人の追跡<br>○呉 佳慧(広島市大)                                                                                       | 2J3-04 14:15～<br>ガゼット折りチューブを用いた伸展型ソフトインフレーターロボットの開発<br>○佐竹 祐紀(早稲田大学)<br>石井 裕之(早稲田大学)                                                                                                                     |    |  |
| 2I3-05 14:30～<br>人間の3次元運動推定に用いる画像ポーズ推定器のデータセットと学習効果<br>○大桶 夏津(東大)<br>池上 洋介(東大)<br>山本 江(東大)<br>中村 仁彦(東大)                                         | 2J3-05 14:30～<br>関節が柔らかい弾性腱駆動ロボットアームによる手書き作業<br>○小宮 僚太郎(山形大学)<br>邵 超(山形大学)<br>関谷 淳志(山形大学)<br>水戸部 和久(山形大学)                                                                                                |    |  |
| 2I3-06 14:45～<br>線形鎖ネットワークからなる高速道路上の車両速度分布予測<br>○高澤 寛治(東京工業大学)<br>須ヶ崎 聖人(東京工業大学)<br>亀岡 弘之(中日本高速道路株式会社)<br>邢 健(株式会社高速道路総合技術研究所)<br>下坂 正倫(東京工業大学) | 2J3-06 14:45～<br>スナップシエル:パラレル機構による面状スナップモータ<br>○森 優也(筑波大学)<br>望山 洋(筑波大学)                                                                                                                                 |    |  |

## RSJ2021 詳細プログラム

| 9月10日(金)PM2                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                          |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                       |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                   |
|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| A室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                   | B室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                    | C室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                             | D室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                |
| <b>2A4</b><br>GS28:生体の計測・解析・制御 (1/2)<br><br>2A4-01 15:15～<br>重症心身障害児者を対象とした 安静呼吸信号を抽出するための逸脱信号の検出<br>○中濱 拓己(三重大学)<br>坂本 良太(三重大学病院)<br>加藤 典彦(三重大学)<br>矢野 賢一(三重大学)<br>岩本 彰太郎(三重大学病院)<br>辻岡 朋大(済生会明和病院)<br>高橋 悠也(済生会明和病院)<br>山川 紀子(済生会明和病院)<br><br>2A4-02 15:30～<br>慣性・粘性特性を有する機器操作時における筋活動および脳活動解析<br>○村上 将功(同志社大学)<br>積際 徹(同志社大学)<br>横川 隆一(同志社大学)<br><br>2A4-03 15:45～<br>着用型前腕支援機構による姿勢とトルク支援<br>○松田 康平(福岡工大)<br>森園 哲也(福岡工大)<br><br>2A4-04 16:00～<br>サーマルカメラを用いた鼻呼吸数測定<br>○才野 翔伍(広島市立大学)<br><br>2A4-05 16:15～<br>FESにおける刺激の位置から手指姿勢の推定 : 機械学習を用いた試み<br>○森本 頤(電気通信大学)<br><br>2A4-06 16:30～<br>装着型ロボットにおける機械学習を用いた装着者の行動意図検知手法の提案<br>○水上 憲明(東京国際工科専門職大学)<br>橋本 稔(AssistMotion(株)/信州大学) | <b>2B4</b><br>GS09:ヒューマンインタラクション<br><br>2B4-01 15:15～<br>話者交替予測に基づく発話者優先的に会話遷移可能な音声対話システムの開発<br>○稲石 大義(大阪市立大)<br>榎 瑞生(大阪市立大)<br>野口 博史(大阪市立大)<br><br>2B4-02 15:30～<br>複数ロボットによる対話継続効果検証のための商業施設でのフィールド実験<br>○酒井 和紀(阪大)<br>吉川 雄一郎(阪大)<br>井上 昂治(京大)<br>河原 達也(京大)<br>石黒 浩(阪大)<br><br>2B4-03 15:45～<br>力覚フィードバックを伴う実時間3次元画像呈示微細操作システム<br>○藤城 俊希(名古屋大)<br>青山 忠義(名古屋大/JSTさががけ)<br>杷野 一輝(岐阜大)<br>高須 正規(岐阜大)<br>竹内 大(名古屋大)<br>長谷川 泰久(名古屋大)<br><br>2B4-04 16:00～<br>心の動きを表現するための涙目ロボットを用いた落涙提示手法<br>○瀬島 吉裕(関西大)<br><br>2B4-05 16:15～<br>非言語応答の半自律生成機能を持つ社会的複数CGアバター対話システムの評価<br>○上原 悠輝(大阪大学)<br>酒井 和紀(大阪大学)<br>吉川 雄一郎(大阪大学)<br>石黒 浩(大阪大学)<br><br>2B4-06 16:30～<br>人追従走行ロボットにおける深層強化学習を用いた適用モデルの簡易化<br>○池田 勇輝(創価大学)<br>高橋 七海(創価大学)<br>崔 龍雲(創価大学) | <b>2C4</b><br>OS15:生物の「多義的」身体と運動知能 (2/2)<br><br>2C4-01 15:15～<br>身構え・気構え・心構えによる身体多義性の再プログラム<br>○増田 容一(大阪大学)<br>福原 洸(東北大学)<br>郡司 芽久(東洋大学)<br><br>2C4-02 15:30～<br>四脚ロボットの柔軟な肩部ハンモック構造がbound歩容に及ぼす影響<br>○福原 洸(東北大)<br>郡司 芽久(東洋大)<br>増田 容一(大阪大)<br>多田 隼 建二郎(東北大)<br>石黒 章夫(東北大)<br><br>2C4-03 15:45～<br>接地期を衝突で近似したシンプルモデルを用いたチーターの高速走行の動力学解析<br>○上村 知也(名工大)<br>青井 伸也(京大)<br>日暮 泰男(山口大)<br>和田 直己(山口大)<br>土屋 和雄(京大)<br>松野 文俊(京大)<br><br>2C4-04 16:00～<br>サンショウウオから紐解く脚と胴体の協調運動を生み出す制御原理<br>○鈴木 朱羅(阪大, JSPS)<br>加納 剛史(東北大)<br>Auke Ijspeert(EPFL)<br>石黒 章夫(東北大)<br><br>2C4-05 16:15～<br>ウマ前肢の筋・腱構造による体重支持機能の創発<br>○宮下 和太(大阪大)<br>増田 容一(大阪大)<br>郡司 芽久(東洋大)<br>福原 洸(東北大)<br>多田 隼 建二郎(東北大)<br>石川 将人(大阪大)<br><br>2C4-06 16:30～<br>マイコンレスで歩行運動を創発するネコ後肢型ロボットの開発<br>○若本 稜生(大坂大)<br>増田 容一(大坂大)<br>郡司 芽久(東洋大)<br>福原 洸(東北大)<br>多田 隼 建二郎(東北大)<br>石川 将人(大坂大)<br><br>2C4-07 16:45～<br>昆虫搭載型バイオ燃料電池で駆動可能な無線センサの開発<br>○中村 友哉(長岡技科大)<br>庄司 親(長岡技科大) | <b>2D4</b><br>OS07:ロボット聴覚およびその展開 (2/2)<br><br>2D4-01 15:15～<br>複数マイクロホンアレイの同期および3次元位置・姿勢推定の同時最適化の検討<br>○杉山 地塩(東工大)<br>糸山 克寿(東工大)<br>西田 健次(東工大)<br>中臺 一博(東工大, HRI)<br><br>2D4-02 15:30～<br>Numerical Evaluation of 3D Sound Source Tracking Methods for Drones with Microphone Arrays<br>○Taiki Yamada (Tokyo Institute of Technology)<br>Katsutoshi Itoyama (Tokyo Institute of Technology)<br>Kenji Nishida (Tokyo Institute of Technology)<br>Kazuhiro Nakadai (Tokyo Institute of Technology/HRI-JP)<br><br>2D4-03 15:45～<br>野外での鳥類鳴き声観測のためのWebベース録音ユニットと可視化ツールの試作<br>○炭谷 晋司(名古屋大学)<br>大和 祐介(名古屋大学)<br>鈴木 麗瑩(名古屋大学)<br>小島 諒介(京都大学)<br>有田 隆也(名古屋大学)<br>中臺 一博(東京工業大学, HRI-JP)<br>奥乃 博(京都大学, 早稲田大学)<br><br>2D4-04 16:00～<br>類似度行列を考慮した野鳥の歌自動識別の検討<br>○山本 遼(東工大)<br>中臺 一博(東工大, HRI-JP)<br>西田 健次(東工大)<br>糸山 克寿(東工大) |

## RSJ2021 詳細プログラム

| 9月10日(金)PM2                                                                                                                                                                                                                                                                                         |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                               |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                               |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                            |
|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| E室                                                                                                                                                                                                                                                                                                  | F室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                            | G室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                            | H室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                         |
| <b>2E4</b><br>OS03:ロボット倫理の最前線とその社会化に向けて (2/2)<br><br>2E4-01 15:15～<br>ロボットと権利<br>○野村 智清(秀明大学)<br><br>2E4-02 15:30～<br>ロボット倫理学による意思決定方法の提案<br>○橋本 智己(埼玉大)<br>陶 星宇(埼玉大)<br><br>2E4-03 15:45～<br>国際人道法に沿った歩哨ロボット用運用規制フレームワークの検討<br>○辻田 哲平(防衛大)<br>佐久間 大(防衛大)<br>山田 俊輔(防衛大)<br>江藤 亮輔(防衛大)<br>黒崎 将広(防衛大) | <b>2F4</b><br>GS11:マニピレーション (1/2)<br><br>2F4-01 15:15～<br>二次元パウチ状物体のケーシングライク把持<br>○李 騫(横国大)<br>前田 雄介(横国大)<br><br>2F4-02 15:30～<br>線虫を用いたマイクロ流体チップの研究<br>○志賀 大雅(名城大学)<br>福田 敏男(名城大学)<br>金子 真(名城大学)<br>竹内 大(名古屋大学)<br>金 恩恵(名城大学)<br><br>2F4-03 15:45～<br>高速回転機構に基づく分身ロボットの提案と二次元シミュレーション評価<br>○池ヶ谷 健太(広島大学)<br>妹尾 拓(広島大学)<br>石井 抱(広島大学)<br><br>2F4-04 16:00～<br>フードロボットチャレンジの試み<br>○平井 慎一(立命館大)<br>松野 孝博(立命館大)<br>王 忠奎(立命館大)<br>西田 賢生(立命館大)<br>古田 晴規(立命館大)<br>盛影 大樹(立命館大)<br>宮越 陸矢(立命館大)<br>名手 一生(立命館大)<br>草薙 真之介(立命館大)<br>青山 大樹(立命館大)<br>村岡 泉(立命館大)<br><br>2F4-05 16:15～<br>二本の円形指による2nd-order form closure把持のための部品のアライメントの実現性に関する基礎的考察<br>○南 昌弥(和歌山大)<br>土橋 宏規(和歌山大)<br><br>2F4-06 16:30～<br>多指ロボットハンドの指先の転がり接触を用いたセンサレス把持剛性制御<br>○伊藤 壮平(九州大学)<br>田原 健二(九州大学) | <b>2G4</b><br>GS06:屋外作業ロボット (2/3)<br><br>2G4-01 15:15～<br>ドローンアームに使用される種々の材料の曲げ強度<br>○山口 篤志(安衛研)<br>堀 智仁(安衛研)<br>岡部 康平(安衛研)<br><br>2G4-02 15:30～<br>目標掘削量実現のための土砂掘削モデルと実験検証<br>○岡本 裕(東工大)<br>岡田 昌史(東工大)<br><br>2G4-03 15:45～<br>アドオン型水平並進駆動モジュールを備えたマルチロータ UAV と高圧洗浄作業への応用<br>○宮崎 遼(立命館大)<br>ポール ハンニバル(立命館大)<br>小南 貴雅(立命館大)<br>マーティンズ リカルドロサレス(立命館大)<br>スメシュバジット ポーワンボップ(立命館大)<br>下ノ村 和弘(立命館大)<br><br>2G4-04 16:00～<br>協生農法環境における農作業支援ロボットの開発<br>○田中 大雅(早大)<br>政谷 巧樹(早大)<br>寺江 航汰(早大)<br>水上 英紀(早大)<br>村上 将嗣(早大)<br>吉田 駿也(早大)<br>青竹 峻太郎(早大/Sony CSL)<br>船橋 真俊(Sony CSL)<br>大谷 拓也(早大)<br>高西 淳夫(早大)<br><br>2G4-05 16:15～<br>協生農法環境における農作業支援ロボットの開発<br>○政谷 巧樹(早大)<br>田中 大雅(早大)<br>寺江 航汰(早大)<br>水上 英紀(早大)<br>村上 将嗣(早大)<br>吉田 駿也(早大)<br>青竹 峻太郎(早大/Sony CSL)<br>船橋 真俊(Sony CSL)<br>大谷 拓也(早大)<br>高西 淳夫(早大)<br><br>2G4-06 16:30～<br>油圧シリンダによるこぼれに着目した自動掘削軌道の生成<br>○桂 知弘(東京大学)<br>谷島 諒丞(東京大学)<br>濱崎 峻資(東京大学)<br>永谷 圭司(東京大学)<br>山下 淳(東京大学)<br>浅間 一(東京大学) | <b>2H4</b><br>OS18:インテリジェントホームロボティクス (3/3)<br><br>2H4-01 15:15～<br>ホームサービスロボットによる物体認識のためのアクティブセンシング戦略<br>○坂巻 新(玉川大学)<br>コントララス ルイス(玉川大学)<br>武藤 ゆみ子(玉川大学)<br>水地 良明(玉川大学)<br>岡田 浩之(玉川大学)<br><br>2H4-02 15:30～<br>触覚センサを使用したアクティブセンシングによる認識箇所の探索<br>○徳野 将士(九州工業大学)<br>田中 悠一朗(九州工業大学)<br>川節 拓実(大阪大学)<br>細田 耕(大阪大学)<br>田向 権(九州工業大学)<br><br>2H4-03 15:45～<br>配置物体の姿勢を考慮したAttention機構マルチモーダルネットワークによる衝突予測<br>○河合 竹彦(中部大)<br>平川 翼(中部大)<br>山下 隆義(中部大)<br>藤吉 弘亘(中部大)<br>杉浦 孔明(慶応大)<br><br>2H4-04 16:00～<br>ホームロボットによる物体姿勢推定のための仮想空間での推論に基づく移動戦略<br>○原田 悠斗(大阪大学)<br>青木 達哉(大阪大学)<br>堀井 隆斗(大阪大学)<br>長井 隆行(大阪大学, 電気通信大学)<br><br>2H4-05 16:15～<br>フォロワー手先速度に着目した自己主体感を保つ操作介入手法の考察<br>○森田 智也(名古屋大学大学院)<br>長谷川 泰久(名古屋大学大学院) |

## RSJ2021 詳細プログラム

[illegible]

## RSJ2021 詳細プログラム

| 9月11日(土)AM1                                                                                                                                                                   |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                      |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                 |
|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| A室                                                                                                                                                                            | B室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                   | C室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                             | D室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                              |
| <b>3A1</b><br>GS28:生体の計測・解析・制御 (2/2)                                                                                                                                          | <b>3B1</b><br>GS13:ロボットアーム                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                           | <b>3C1</b><br>GS02:ヒューマノイド                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                     | <b>3D1</b><br>GS21:ロボティクスにおける計画と推定                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                              |
| 3A1-01 9:00～<br>健足の随意運動に同期した患足の神経への電気刺激による歩行再建<br>○伊藤 直行(名古屋大学)<br>竹内 大(名古屋大学)<br>徳武 克浩(名古屋大学)<br>青山 忠義(名古屋大学)<br>佐伯 聡太(名古屋大学)<br>栗本 秀(名古屋大学)<br>平田 仁(名古屋大学)<br>長谷川 泰久(名古屋大学) | 3B1-01 9:00～<br>ロボット技術を利用してケーブルを解くシステムの研究<br>○范 哲銘(九州工業大学)<br>大橋 健(九州工業大学)<br>林 豊洋(九州工業大学)<br><br>3B1-02 9:15～<br>動的/静的感度に基づくパラメータの誤差共分散同定とロボットの周期運動制御<br>○森山 創月(東工大)<br>小池 武(東工大/神戸製鋼所)<br>岡田 昌史(東工大)<br><br>3B1-03 9:30～<br>感度を用いた誤差解析に基づく周期運動の外乱抑制<br>○小池 武(東工大/神戸製鋼所)<br>岡田 昌史(東工大)<br><br>3B1-04 9:45～<br>特異姿勢回避と操作性能の確保を両立可能な位置ベースインピーダンス制御法<br>○清水 昌幸(静岡大)<br><br>3B1-05 10:00～<br>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での同定<br>○大明 準治(東芝 研究開発センター) | 3C1-01 9:00～<br>重心力学の解析解と微分動的計画法にもとづく多点接触運動生成<br>○田崎 勇一(神戸大学)<br><br>3C1-02 9:15～<br>主観及び客観視点でロボットを操作できるVR模倣学習支援システムの提案<br>○浅香 智輝(阪大)<br>堀井 隆斗(阪大)<br>長井 隆行(阪大/電気通信大)<br><br>3C1-03 9:30～<br>強化学習によるバイオリン演奏ロボットの動作生成<br>○西村 郁哉(龍谷大)<br>福原 裕志(龍谷大)<br>渋谷 恒司(龍谷大)<br><br>3C1-04 9:45～<br>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<br>○宮澤 啓吾(早稲田大学大学院)<br>渡部 竜也(早稲田大学大学院)<br>峯下 弘毅(早稲田大学大学院)<br>大谷 拓也(早大理工学術院総合研究科)<br>川上 泰雄(早大スポーツ科学学術院)<br>林 憲玉(神奈川大工学部)<br>高西 淳夫(早大理工学術院)<br><br>3C1-05 10:00～<br>スワブ操作ロボット評価のための上咽頭モデル<br>○西辻 将也(名城大)<br>福田 敏男(名城大)<br>新井 史人(東京大)<br>益田 泰輔(東京大)<br>天谷 諭(東京大)<br><br>3C1-06 10:15～<br>ヒューマノイドの重心・ZMPモデルにおける適応的な可変時定数制御によるバランス能力の向上<br>○山本 江(東大)<br>酒見 佑一(東大) | 3D1-01 9:00～<br>2段階Fast Marching Methodによる移動ロボットの経路計画<br>○杉原 知道(PFN)<br><br>3D1-02 9:15～<br>空気圧リザバコンピューティングを用いた人工筋アシストスーツの歩容推定<br>○林 晃之(東京医科歯科大学)<br>川瀬 利弘(東京医科歯科大学)<br>宮崎 哲郎(東京大学)<br>曾我部 舞奈(東京大学)<br>菅野 貴皓(リバーフィールド(株))<br>中島 義和(東京医科歯科大学)<br>川嶋 健嗣(東京大学)<br><br>3D1-03 9:30～<br>植物繁茂環境における自律移動画像を用いた経路方向推定とデータセット生成<br>○鶴沢 祥亘(豊橋技大)<br>松崎 成道(豊橋技大)<br>増沢 広朗(豊橋技大)<br>三浦 純(豊橋技大)<br><br>3D1-04 9:45～<br>植物繁茂環境における自律移動ロボットの通過経験に基づく通過可能植物の認識<br>○松崎 成道(豊橋技大)<br>三浦 純(豊橋技大)<br>増沢 広朗(豊橋技大)<br><br>3D1-05 10:00～<br>複数AGVによる桑畑巡回観察のための各AGVの作業進捗を考慮する動的な経路計画<br>○小林 拓也(信州大学)<br>河村 隆(信州大学)<br><br>3D1-06 10:15～<br>予測状態表現に基づく歩行者行動予測を用いた深層強化学習による移動ロボットナビゲーション<br>○松本 耕平(九大)<br>河村 晃宏(九大)<br>安 琪(九大)<br>倉爪 亮(九大) |

## RSJ2021 詳細プログラム

| 9月11日(土)AM1 |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                            |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                             |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                        |
|-------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| E室          | F室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                         | G室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                          | H室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                     |
|             | <p><b>3F1</b><br/>GS11:マニピュレーション (2/2)</p> <p>3F1-01 9:00～<br/>面状柔軟物の展開に向けたコーナーの状態認識と把持動作計画<br/>○岡 衛(東京大学)<br/>村上 健一(東京大学)<br/>黄 守仁(東京大学)<br/>石川 正俊(東京大学)<br/>山川 雄司(東京大学)</p> <p>3F1-02 9:15～<br/>流体ネットワークを活用したシナジー切替可能な多指ハンド<br/>○東 和樹(大阪大)<br/>小山 佳祐(大阪大)<br/>小澤 隆太(明治大)<br/>永田 和之(産総研)<br/>万 偉偉(大阪大)<br/>清川 拓哉(大阪大)<br/>原田 研介(大阪大)</p> <p>3F1-03 9:30～<br/>押し操作における滑りに非平行な摩擦力の実験的検討<br/>○横田 諭(福岡工大)<br/>中村 湧(福岡工大)</p> <p>3F1-04 9:45～<br/>銲合タスクの位置誤差修正における力情報の選別<br/>○運天 光(埼玉大)<br/>境野 翔(筑波大)<br/>辻 俊明(埼玉大)</p> <p>3F1-05 10:00～<br/>リサイクルロボットのための熱画像による密集した容器包装廃棄物の分類<br/>○吉本 幸太郎(奈良先端大)<br/>清川 拓哉(奈良先端大)<br/>高松 淳(奈良先端大)<br/>和田 隆広(奈良先端大)</p> <p>3F1-06 10:15～<br/>A Consideration on Position-Based Impedance Control of Redundant Macro-micro Manipulator in Higher Operating Bandwidth<br/>○Madhur MITTAL (Graduate School of Science and Engineering, Ritsumeikan University)<br/>Kiyoshi NAGAI (College of Science and Engineering, Ritsumeikan University)</p> | <p><b>3G1</b><br/>GS06:屋外作業ロボット (3/3)</p> <p>3G1-01 9:00～<br/>土砂積み込み作業自動化のための遮蔽領域を考慮した土砂形状推定による積載土量計測<br/>○畠山 佑太(千葉工大)<br/>堂前 雅仁(千葉工大)<br/>守本 崇昭(住友建機)<br/>泉川 岳哉(住友建機)<br/>藤井 浩光(千葉工大)</p> <p>3G1-02 9:15～<br/>建築資材自動搬送ロボットの開発<br/>○楊 光(高知工大)<br/>王 碩玉(高知工大)<br/>岡村 甫(高知工大)<br/>上田 康浩(前田建設)<br/>安井 利彰(前田建設)<br/>山田 哲也(前田建設)<br/>宮澤 友基(前田建設)<br/>吉田 彩斗美(前田建設)<br/>稲田 雄大(前田建設)<br/>猪野 真吾(サット・システムズ)<br/>奥畑 一男(サット・システムズ)<br/>溝渕 宣誠(サット・システムズ)</p> <p>3G1-03 9:30～<br/>大型ダンプトラックの土砂積載を自動化するためのデータ駆動型切り返し位置決定方法の検討<br/>○明河 哲(東北大)<br/>大野 和則(東北大, 理研AIPセンター)<br/>小島 匠太郎(東北大)<br/>鈴木 太郎(千葉工大)<br/>桐林 星河(SEQSENSE 株式会社)<br/>小松 智広(コウワテック株式会社)<br/>宮本 直人(東北大)<br/>鈴木 高宏(東北大)<br/>柴田 幸則(株式会社 佐藤工務店)<br/>浅野 公隆(三洋テクニックス株式会社)<br/>永谷 圭司(東大)<br/>田所 諭(東北大)</p> <p>3G1-04 9:45～<br/>不整地作業用脚車輪型プラットフォーム CRAWHELの開発<br/>○織田 健吾(立命館大学)<br/>安井 雄哉(立命館大学)<br/>黒瀬 裕一郎(立命館大学)<br/>玄 相昊(立命館大学)</p> <p>3G1-05 10:00～<br/>マルチリンク型飛行ロボットによる屋外環境における自律ブロック運搬設置動作の実現<br/>○安齋 智紀(東京大学)<br/>趙 漢居(東京大学)<br/>管家 颯太(東京大学)<br/>石 凡(東京大学)<br/>西尾 卓純(東京大学)<br/>岡田 慧(東京大学)<br/>稲葉 雅幸(東京大学)</p> | <p><b>3H1</b><br/>GS29:ロボットとスポーツ</p> <p>3H1-01 9:00～<br/>マルチモーダルフィードバックを用いたゴルフパッティング練習システム<br/>○武川 智輝(東北大)<br/>サラザル ホセ(東北大)<br/>平田 泰久(東北大)</p> <p>3H1-02 9:15～<br/>10-11歳男児の地上全力疾走における左右脚の非対称な運動制御<br/>○野呂 和主(大阪大学)<br/>平井 宏明(大阪大学)<br/>岡本 英也(ミズノ株式会社)<br/>古川 大輔(ミズノ株式会社)<br/>上向井 千佳子(ミズノ株式会社)<br/>長尾 裕史(ミズノ株式会社)<br/>金子 靖仙(ミズノ株式会社)<br/>堀 開登(大阪大学)<br/>山本 慧(大阪大学)<br/>山田 直人(大阪大学)<br/>彌島 卓(大阪大学)<br/>松居 和寛(大阪大学)<br/>西川 敦(大阪大学)<br/>Hemono Igo Krebs (マサチューセッツ工科大学)</p> <p>3H1-03 9:30～<br/>上級ランナーの走動作における足関節の間欠制御<br/>○渡邊 泰良(大阪大学)<br/>平井 宏明(大阪大学)<br/>彌島 卓(大阪大学)<br/>古川 大輔(ミズノ株式会社)<br/>長尾 裕史(ミズノ株式会社)<br/>金子 靖仙(ミズノ株式会社)<br/>野呂 和主(大阪大学)<br/>山田 直人(大阪大学)<br/>山本 慧(大阪大学)<br/>松居 和寛(大阪大学)<br/>西川 敦(大阪大学)<br/>Hemano Igo Krebs (マサチューセッツ工科大学)</p> <p>3H1-04 9:45～<br/>シューズ耐久性評価のための産業用ロボット動作算出について<br/>○大野 明日香(株式会社アシックス)<br/>吉村 あや(株式会社アシックス)</p> <p>3H1-05 10:00～<br/>メカナムホイール台車ロボットを用いた短剣道ロボットの制御方法<br/>○趙 晨陽(筑波大)<br/>澁谷 長史(筑波大)<br/>星野 聖(筑波大)</p> <p>3H1-06 10:15～<br/>ランニング時の下半身運動計測情報による上半身Centroidal Dynamicsの推定<br/>○苫米地 和也(東大)<br/>池上 洋介(東大)<br/>山本 江(東大)<br/>中村 仁彦(東大)</p> |

## RSJ2021 詳細プログラム

| 9月11日(土)AM1                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                |    |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                              |  |
|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|----|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--|
| I室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                         | J室 | K室                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                           |  |
| <b>3I1</b><br>GS20:学習<br><br><br>3I1-01 9:00～<br>支配的な身体部位の探索によるグラフニューラルネットワークを用いた状態表現の獲得<br>○菅田 昇吾(名城大学)<br>増山 岳人(名城大学)<br><br>3I1-02 9:15～<br>多脚歩行ロボットにおける環境に適応した脚形状導出システムの開発<br>○川村 優登(早稲田大学)<br>石橋 啓太郎(早稲田大学)<br>石井 裕之(早稲田大学)<br><br>3I1-03 9:30～<br>脚型ロボットの歩容パターンの潜在空間における運動軌道の可視化<br>○坂本 悠(名城大学)<br>池本 有助(名城大学)<br><br>3I1-04 9:45～<br>人の実演教示に基づく個々の動作と動作の切り替えを考慮した手順あり作業の実行能力獲得<br>○莫 亜強(信州大)<br>佐々木 光(奈良先端大)<br>松原 崇充(奈良先端大)<br>山崎 公俊(信州大)<br><br>3I1-05 10:00～<br>失敗リスク評価に基づくBehavior Treeのタスクプラン選択<br>○川瀬 晴義(名城大学)<br>関山 浩介(名城大学) |    | <b>3K1</b><br>GS07:ロボットビジョン (2/2)<br><br><br>3K1-01 10:45～<br>小製作業自動化のための深度分布を用いたガラ認識<br>○伊藤 駿(岐阜大学)<br><br>3K1-02 11:00～<br>魚眼ステレオカメラを用いた視差画像における分割スケールに着目した路面平面と障害物高さ推定<br>○佐久田 朝(中央大学)<br>大橋 明(フォルシアクラリオン・エレクトロニクス(株))<br>福田 大輔(フォルシアクラリオン・エレクトロニクス(株))<br>バトハック サーサク(中央大学)<br>梅田 和昇(中央大学)<br><br>3K1-03 11:15～<br>A Robot for Dangerous Environment<br>Perception Based on Multi-Sensor Information Fusion<br>○Miankuan Zhu(Waseda)<br>Mitsuhiro Kamezaki(Waseda)<br>Zutao Zhang(Southwest Jiaotong)<br>Shigeki Sugano(Waseda)<br><br>3K1-04 11:30～<br>移動する被写体に適応した屋内ドローンの最適視点選択<br>○横松 大政(名城大学)<br>関山 浩介(名城大学)<br><br>3K1-05 11:45～<br>部分複合画像の学習による注視領域推定<br>○西島 龍(関西大)<br>前 泰志(関西大)<br><br>3K1-06 12:00～<br>パノプティックセグメンテーションとGMS特徴点を用いたアノテーションの自動化手法の提案<br>○藤 経緯(関西大学)<br><br>3K1-07 12:15～<br>RoboMasterIにおけるリアルタイム物体検出・追従手法の開発<br>○守谷 歩(Phoenix Robots, 長岡技大)<br>奈良 貴明(Phoenix Robots, 東北大)<br>中田 亘(Phoenix Robots, 東大)<br>小黒 司友(Phoenix Robots, 長岡技大)<br>山岸 開(Phoenix Robots, 長岡技大) |  |