

RSJ2022 詳細プログラム

9月5日(月)AM

A室(221)	B室(222)	C室(223)	D室(231)
	<p>1B1 GS26:グラスプの戦略・計画・制御</p> <p>万偉偉(大阪大学)、長谷川峻(東京大学)</p> <p>1B1-01 10:00~ 平行スティック指ハンドによるトレイ上の仕切りに接した円柱状部品のロボスト把持戦略の計画 ○金谷 由佳(和歌山大) 土橋 宏規(和歌山大)</p> <p>1B1-02 10:15~ ぐらつきを考慮した動力学的押し操作解析に基づく把持対象部品の許容初期誤差範囲の導出 ○ゲン チュン タイン(和歌山大) 土橋 宏規(和歌山大)</p> <p>1B1-03 10:30~ Dual CC-Closure Regionを用いた効率的な二本指ケーシングの条件判定アルゴリズムの提案 ○長尾 峻輔(千葉工業大学) 代田 康貴(千葉工業大学) 王 志東(千葉工業大学)</p> <p>1B1-04 10:45~ Soft Fingerモデルを用いた把持可否判定に基づく複数の把持形態におけるデジタルハンドの把持生成 ○高橋 裕子(横国大) 宮田 なつき(産総研) 前田 雄介(横国大)</p> <p>1B1-05 11:00~ オプティカルフローを用いた回転抑制制御による未知物体の把持実験 ○末藤 幹淑(立命館大学) 有田 輝(立命館大学) 植村 充典(立命館大学)</p> <p>1B1-06 11:15~ 単モータの腱毎クラッチ駆動によるソフトハンドのジェスチャ及び把持制御 ○神津 貴太(山形大学) 小宮 僚太郎(山形大学) 水戸部 和久(山形大学)</p> <p>1B1-07 11:30~ セパレートドライブグリッパによる蚕の割愛操作 ○盛影 大樹(立命館大学) 平井 慎一(立命館大学) 王 志達(立命館大学) 野中 明(ベンタリンク)</p> <p>1B1-08 11:45~ 収縮モデルに基づく湾曲型空気圧人工筋フィンガの把持力推定 ○宮崎 哲郎(東大) 曾我部 舞奈(東大) 大野 信吾(ブリヂストン) 川嶋 健嗣(東大)</p>	<p>1C1 OS10:空間知能化とロボティクス</p> <p>佐々木毅(芝浦工業大学)、新妻実保子(中央大学)</p> <p>1C1-01 10:00~ 知能化空間におけるユーザのインタラクション認識手法の提案 第2報 ○尾崎 玄拓(立命館大) チャン ティントウアン(立命館大) 李 周浩(立命館大)</p> <p>1C1-02 10:15~ LiDARを用いた分散処理による車庫状態推定手法 ○山田 峻也(名大) 渡辺 陽介(名大) 高田 広章(名大)</p> <p>1C1-03 10:30~ 重心移動型階段昇降ロボットの移動制御に関する研究 ○板垣 郁弥(中央大学) 大平 峻(中央大学) 橋本 秀紀(中央大学)</p> <p>1C1-04 10:45~ 低伝送容量環境下におけるクローラロボットの階段昇降を考慮したコマンド入力型操作手法 ○坂木 翼(富山県立大学) 澤井 圭(富山県立大学) 高木 昇(富山県立大学) 増田 寛之(富山県立大学) 本吉 達郎(富山県立大学)</p> <p>1C1-05 11:00~ 倒立二輪型ビークルの階段乗り上げ時の運動解析 ○長屋 佳寿(中央大) 大平 峻(中央大) 橋本 秀紀(中央大)</p> <p>1C1-06 11:15~ 屋内空間における人の活動の活性状況に基づく環境地図への活動履歴の蓄積時間の分割とその分類 ○陳 宇超(中央大学大学院) 新妻 実保子(中央大学)</p> <p>1C1-07 11:30~ 音声対話を用いた図書館ヘルプデスク支援ロボットの運用評価 ○梅谷 智弘(甲南大) 北村 達也(甲南大)</p> <p>1C1-08 11:45~ 身体所有感を考慮した身体的疲労感を軽減させるVRアバター制御法 成富 心一(芝浦工大) ○佐々木 毅(芝浦工大)</p>	<p>1D1 GS19:サービスロボット(1/2)</p> <p>河村晃宏(九州大学)、工藤俊亮(電気通信大学)</p> <p>1D1-01 10:00~ 自動走行パーソナルモビリティの安全評価と安全設計 ○比留川 博久(東大新領域) 松實 良祐(東大新領域) 釘宮 航(東大新領域) 小竹 元基(東大新領域)</p> <p>1D1-02 10:15~ 移動ロボットのAI性能の評価指標と試験方法の開発 ○岡本 球夫(パナソニック) 中坊 嘉宏(AIST) 鍋嵩 厚太(Octa Robotics)</p> <p>1D1-03 10:30~ 自律移動ロボットに関するベンチマーキング手法の提案 ○楊 艶艶(新東工業) 鈴木 新雄(新東工業) 松田 一徳(新東工業) 井上 祐希(新東工業) 三浦 純(豊橋技科大)</p> <p>1D1-04 10:45~ 移動支援ロボットAIスーツケースのシミズ版開発とそのオペレーション方法 木村 駿介(清水建設(株)) ○中西 伶奈(清水建設(株)) 内藤 拓也(清水建設(株))</p> <p>1D1-05 11:00~ 移動ロボットのフロア間移動のためのマルチセンサ・IoTスイッチによるエレベータ状態認識・操作システム ○新城 光樹(東大) 大日方 慶樹(東大) 河原塚 健人(東大) 岡田 慧(東大) 稲葉 雅幸(東大)</p> <p>1D1-06 11:15~ 可動スロープ機構を搭載した移動体による車両乗降法の提案 ○重村 宇紀(大阪工大) 井上 雄紀(大阪工大)</p> <p>1D1-07 11:30~ サービスロボットののための感覚神経系による、モーター駆動系の自己監視の実現 ○川口 敦生((株)リコー) 山科 亮太((株)リコー) 北原 拓((株)リコー) 岡本 寛((株)リコー) 井口 慎也((株)リコー)</p>

RSJ2022 詳細プログラム

9月5日(月)AM			
E室(233)	F室(241)	G室(242)	H室(243)
<p>1E1 GS1:ヒューマノイド(1/2)</p> <p>佐野明人(名古屋工業大学)、垣内洋平(豊橋技術科学大学)</p> <p>1E1-01 10:00~ ヒューマノイドロボットKaleidoへのヒップストラテジーの実装 ○中野 魁人(広島大) ○柚木崎 創(川崎重工) ○三反園 悠五(川崎重工) ○菊植 亮(広島大)</p> <p>1E1-02 10:15~ ネックホルダーを使用した人間型サクソフォン演奏ロボットの開発 ○太田 陽菜(早稲田大学院) ○内山 純(東京都立産業大学院大学・早稲田大学院) ○高西 淳夫(早大理工学術院・早大ヒューマノイド研究所) ○コセンティノ サラ(早大理工学術院) ○林 家宇(早大理工学術院)</p> <p>1E1-03 10:30~ 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 ○中澤 由理(早稲田大学大学院) ○宮澤 啓吾(早稲田大学大学院) ○峯下 弘毅(早稲田大学大学院) ○大谷 拓也(早大理工学術院総合研究所) ○川上 泰雄(早大スポーツ科学学術院) ○林 憲玉(神奈川大学工学部・早稲田大学ヒューマノイド研究所) ○高西 淳夫(早大理工学術院)</p> <p>1E1-04 10:45~ ワイヤ干渉駆動機構と重力補償機構を用いた等身大ヒト型脚ロボットの開発 ○橋本 悟(電気通信大学) ○岡田 琉恵(電気通信大学) ○小林 隼矢(電気通信大学) ○姜 銀来(電気通信大学) ○横井 浩史(電気通信大学) ○東郷 俊太(電気通信大学)</p> <p>1E1-05 11:00~ 3M3D ワイヤ干渉駆動に基づくヒューマノイド腰関節の開発 ○Yiwei WANG(電通大) ○李文揚(電通大) ○東郷 俊太(電通大) ○横井 浩史(電通大) ○姜 銀来(電通大)</p> <p>1E1-06 11:15~ 適応機能を利用したモデルベースな脚歩行ロボット設計 ○福田 海渡(大阪電気通信大学) ○入部 正継(大阪電気通信大学)</p> <p>1E1-07 11:30~ オープンソース制御ボード Meridianと動力学シミュレータChoreonoidの連携 ○吉田 拓斗(大阪電通大) ○升谷 保博(大阪電通大)</p> <p>1E1-08 11:45~ 二足歩行ロボットのための角運動量が異なるユニットを組み合わせたCMGシステムの構成法 ○豊島 萌生(東大) ○吉元 俊輔(東大) ○山本 晃生(東大)</p> <p>1E1-09 12:00~ Control Moment Gyroを付加した二足歩行ロボットにおける不整地歩行制御のシミュレーション検討 ○浦川 禎之(日工大)</p>	<p>1F1 OS16:確率ロボティクスとデータ工学ロボティクス~認識・行動学習・記号創発~(1/4)</p> <p>村田真悟(慶應義塾大学)、岡田佳都(東北大学)</p> <p>1F1-01 10:00~ マルチモーダル情報の統合に基づく世界モデル ○黄瀬 輝(パナソニック コネクト) ○奥村 亮(パナソニック ホールディングス) ○岡田 雅司(パナソニック ホールディングス) ○谷口 忠大(パナソニック ホールディングス、立命館大学)</p> <p>1F1-02 10:15~ 脳の階層的な言語獲得のシミュレーション研究 ○小島 知将(早稲田大学) ○出井 勇人(国立精神・神経医療研究センター) ○尾形 哲也(早稲田大学) ○菅野 重樹(早稲田大学)</p> <p>1F1-03 10:30~ 一般化多感覚相関モデル学習に基づく身体図式の獲得と認識制御 ○河原塚 健人(東京大学) ○岡田 慧(東京大学) ○稲葉 雅幸(東京大学)</p> <p>1F1-04 10:45~ フェヒナーの法則に従う強化学習則の挙動解析 ○高橋 慶一郎(奈良先端大) ○小林 泰介(NII/総研大) ○松原 崇亮(奈良先端大)</p> <p>1F1-05 11:00~ 個々の目的を持つマルチエージェント強化学習における多目的最適解の検証 ○青谷 拓海(明治大) ○小林 泰介(NII/総研大) ○小澤 隆太(明治大)</p> <p>1F1-06 11:15~ サンプリングベースモデル予測制御における棄却サンプリングの検証 ○小林 泰介(NII/総研大) ○青谷 拓海(明治大)</p> <p>1F1-07 11:30~ UAVにより取得したブレのあるコンクリート構造物画像の鮮鋭化のための一次元方向プレ量同定 ○林 利行(筑波大学大学院) ○坪内 孝司(筑波大学)</p>	<p>1G1 GS36:飛行ロボット(1/2)</p> <p>鈴木智(千葉大学)、趙漢居(東京大学)</p> <p>1G1-01 10:00~ 深層強化学習とDomain randomizationによるモデル変化する無人航空機のピッチ制御 ○和田 大地(JAXA) ○大瀬戸 篤司(JAXA) ○久田 深作(JAXA)</p> <p>1G1-02 10:15~ 強化学習を用いた動的障害物環境下でのマルチロータ高速移動 ○小塚 陽希(JSK) ○趙 漢居(JSK) ○河原塚 健人(JSK) ○唐 安南(JSK) ○岡田 慧(JSK) ○稲葉 雅幸(JSK)</p> <p>1G1-03 10:30~ UAVのための3次元元ノイズ分割による衝突回避手法の検証 ○本仲 君子(関西大) ○三好 誠司(関西大)</p> <p>1G1-04 10:45~ 仮想外力を用いた4発ロータ小型無人航空機の障害物回避 ○柳 温寛(SIT) ○島田 明(SIT)</p> <p>1G1-05 11:00~ 4ロータドローンのL字前進運動における屋内環境による影響の分析 ○石井 翔太(富山大) ○戸田 英樹(富山大)</p> <p>1G1-06 11:15~ 4発ロータ小型無人航空機の衝撃応答安定化制御 ○柳 温寛(SIT) ○島田 明(SIT)</p>	<p>1H1 GS14:インフラ点検ロボット</p> <p>大野和則(東北大学)、藤井浩光(千葉工業大学)</p> <p>1H1-01 10:00~ モバイルロボットの防爆実現方法 ○大西 献(三菱重工) ○大西 典子(三菱重工) ○小島 弘義(三菱重工) ○小堀 周平(三菱重工) ○宿谷 光司(三菱重工) ○水野 直希(三菱重工) ○村角 謙一(三菱重工) ○森川 玲於奈(三菱重工)</p> <p>1H1-02 10:15~ ガス管内への進入・検査・壁面補修の機能を備えたロボットシステムの開発 ○巨泉 碧惟(早稲田大学) ○柴田 尚樹(早稲田大学) ○東 みなみ(早稲田大学) ○中里 直人(東京ガスネットワーク株式会社 技術革新部 技術研究所 内管設備技術チーム) ○土井 敏行(東京ガスネットワーク株式会社 技術革新部 技術研究所 内管設備技術チーム) ○小野寺 文也(東京ガスネットワーク株式会社 技術革新部 技術研究所 内管設備技術チーム) ○石井 裕之(早稲田大学)</p> <p>1H1-03 10:30~ 架空送電鉄塔を昇降する重量物搬送ロボットの開発 ○川口 舞子(神奈川大学) ○野中 祐太郎(神奈川大学) ○江上 正(神奈川大学)</p> <p>1H1-04 10:45~ 電気設備の遠隔監視・点検に適用する小型ロボットの調査 ○武村 順三(中部電気保安協会) ○高野 新士(長岡工業高等専門学校) ○石橋 和貴(長岡工業高等専門学校) ○酒井 一樹(長岡工業高等専門学校)</p> <p>1H1-05 11:00~ 橋梁保守のためのモジュール分割型軌道構造体によるロボットの作業環境構築法の提案 ○横村 亮太(東大) ○福井 類(東大)</p> <p>1H1-06 11:15~ センシングシート貼付作業用ドローンの開発 ○有岡 仁(産総研) ○大場 友暁(産総研/筑波大)</p> <p>1H1-07 11:30~ インフラ点検のためのクアッドチルトロータ UAVの壁面走行 ○高橋 拓誠(北大) ○鶴岡 卓也(北大) ○小水内 俊介(北大) ○近野 敦(北大)</p> <p>1H1-08 11:45~ 同軸ブローブ法を用いたウェット塗装膜の交流特性及び膜厚測定の見直し ○小川 勝史(大阪電通大) ○千葉 到(大阪電通大大学院) ○上善 恒雄(大阪電通大大学院) ○鄭 聖熹(大阪電通大大学院)</p>

RSJ2022 詳細プログラム

9月5日(月)AM

I室(244)	J室(245)	K室(246)	
<p>1I1 OS15:IRTIによる非エルゴードの人間理解・生活理解</p> <p>西田佳史(東京工業大学)、宮崎祐介(東京工業大学)、北村光司(産業技術総合研究所)</p> <p>1I1-01 10:00~ ひとりのための縦断的データ ○西崎 実穂(岩手県立大)</p> <p>1I1-02 10:15~ 日常生活における高齢者の認知身体能力評価に向けた階段昇降特徴評価手法 ○宮崎 祐介(東工大) 正田 孝平(東工大) 北村 光司(産総研) 西田 佳史(東工大)</p> <p>1I1-03 10:30~ 個人の健康関心度がフレイルになる確率へ与える影響 ○菅原 侑希(産業技術総合研究所、筑波大学大学院サービス工学学位プログラム) 櫻井 瑛一(産業技術総合研究所) 本村 陽一(産業技術総合研究所) 河合 祐次郎(産業技術総合研究所、筑波大学大学院サービス工学学位プログラム) 岡田 幸彦(筑波大学システム情報系、筑波大学人工知能科学センター) 塚尾 晶子(株式会社つくばウエルネスリサーチ) 久野 謙也(筑波大学スマートウエルネスシティ政策開発研究センター)</p> <p>1I1-04 10:45~ 在宅手すりセンサを用いた非エルゴード的イベント長期計測による高齢者の個別身体機能変化の鋭敏な検出 ○濱田 萌(東工大) 北村 光司(産総研) 西田 佳史(東工大)</p> <p>1I1-05 11:00~ RGBDカメラと仮想センサを用いた個別環境での生活状況把握システムの開発 ○山本 晃平(東理大/産総研) 北村 光司(産総研) 山本 征孝(東理大/広島大) 竹村 裕(東理大/産総研)</p>	<p>1J1 IS3:Robotics and Manipulation(1/2)</p> <p>Ryuta Ozawa(Meiji University)、Kenji Tahara(Kyushu University)</p> <p>1J1-01 10:00~ A force-based assemblability analysis for a robotic 3D block printer ○Pedro Cesarino(Yokohama National University) Yusuke Maeda(Yokohama National University)</p> <p>1J1-02 10:15~ Study on cloth perception through different surfaces using active sensing in a robotic finger mechanism ○Raul Ariel Duran Jimenez(Kyushu Institute of Technology) Jimmy Majumder(Kyushu Institute of Technology) Tomohiro Shibata(Kyushu Institute of Technology)</p> <p>1J1-03 10:30~ Two-Finger Tendon Driven Gripper for Safe pHRI ○Jayant Unde(Nagoya University) Yasuhisa Hasegawa(Nagoya University)</p> <p>1J1-04 10:45~ Taxonomy-aware workspace-based grasp pose generation ○Liqi Wu(Univ. of Tokyo) Kento Kawaharazuka(Univ. of Tokyo) Kei Okada(Univ. of Tokyo) Masayuki Inaba(Univ. of Tokyo)</p> <p>1J1-05 11:00~ Design of a Robotic Manipulator for THz Spectroscopy of Archaeological Objects of Arbitrary Shape and Size ○Sajid Nisar(Kyoto University of Advanced Science, Kyoto - Japan) Shabbir Ahmed Khan(National Center for Physics, Islamabad - Pakistan)</p> <p>1J1-06 11:15~ A Spiral Classifier for Robust Pipette-Tip Attachment ○Junbo Zhang(Osaka University) Weiwei Wan(Osaka University) Nobuyuki Tanaka(RIKEN) Miki Fujita(RIKEN) Kensuke Harada(Osaka University/AIST)</p> <p>1J1-07 11:30~ Experience-based problem solving for robotic pick and place system design ○Jiayi Lu(The University of Tokyo) Ryota Takamido(The University of Tokyo) Jun Ota(The University of Tokyo)</p>	<p>1K1 OS1:ソフトロボティクス(1/3)</p> <p>望山洋(筑波大学)、新山龍馬(明治大学)</p> <p>1K1-01 10:00~ バルーン二足歩行ロボットにおける歩行動作のシミュレーション検証 ○水上 憲明(東京国際工科専門職大学) 西田 麻美(東京国際工科専門職大学)</p> <p>1K1-02 10:15~ バルーン二足歩行ロボットによる足部(ブレード構造)の有効性について ○中島 大志(東京国際工科専門職大学) 高田 芳樹(東京国際工科専門職大学) 水上 憲明(東京国際工科専門職大学) 西田 麻美(東京国際工科専門職大学)</p> <p>1K1-03 10:30~ バルーン二足歩行ロボットの下肢継手に関する研究 ○徳永 大河(東京国際工科専門職大学) 高田 芳樹(東京国際工科専門職大学) 荒金 匡徳(東京国際工科専門職大学) 西田 麻美(東京国際工科専門職大学)</p> <p>1K1-04 10:45~ 形状適応性を有するキリン首型筋骨格ロボットの開発 新倉 敦彦(東工大) ○難波江 裕之(東工大) 遠藤 玄(東工大) 郡司 芽久(東洋大) 森 健人(路上博物館) 新山 龍馬(明治大) 鈴森 康一(東工大)</p> <p>1K1-05 11:00~ 動物の筋肉膜経線に着想を得た四脚ロボットの脚-体幹運動機構の提案 ○服部 祥英(東北大/JSPS) 福原 洸(東北大) 加納 剛史(東北大) 石黒 章夫(東北大)</p> <p>1K1-06 11:15~ 自己発電型昆虫サイボーグの行動制御 ○林 智英(長岡技大) 庄司 観(長岡技大)</p> <p>1K1-07 11:30~ 圧電フィルムを用いた昆虫歩行発電システムの開発 ○森川 泰成(長岡技大) 林 智英(長岡技大) 庄司 観(長岡技大)</p> <p>1K1-08 11:45~ 円柱型屈曲アクチュエータと布を市松模様様に貼り合わせた曲面形状ロボット ○岩本 憲泰(信州大)</p>	

RSJ2022 詳細プログラム

9月6日(火)AM

A室(221)	B室(222)	C室(223)	D室(231)
<p>2A1 OS19:学生・若手研究者のキャリアパス開拓と支援</p> <p>横田 諭(福岡工業大学)、内山 瑛美子(東京大学)</p> <p>2A1-01 9:30~ 若手の学際的ネットワークを築いた研究会の開催 ○川節 拓実(大阪大) 坂東 宜昭(産総研)</p> <p>2A1-02 9:45~ 日本学術振興会特別研究員へ応募する学生へ向けたるぼやんの取り組み ○小木曾 里樹(産総研) 川節 拓実(大阪大) 山本 知生(産総研)</p> <p>2A1-03 10:00~ アウトリーチ活動のための対面/オンラインのハイブリッド型トークイベント「このロボットがすごい」について ○横田 諭(福岡工大)</p> <p>2A1-04 10:15~ ロボティクス勉強会の設立と進展 大西 祐輝(東工大) ○吉本 幸太郎((株)ティアフォー) 安達 波平(筑波大)</p> <p>2A1-05 10:30~ 国際会議のオンライン開催を活用した学生・若手支援イベントの実例 ○山本 知生(産総研)</p> <p>2A1-06 10:45~ 男性研究者の研究と育児の両立支援の在り方 ○内山 瑛美子(東大) 横田 諭(福岡工大)</p>	<p>2B1 GS33:ロボットビジョン(1/2)</p> <p>並木 明夫(千葉大学)、佐川 立昌(産業総合研究所)</p> <p>2B1-01 9:30~ 透明度を考慮した食材セグメンテーション ○石地 竜也(金沢大学) 山辺 貴之(金沢大学) 辻 徳生(金沢大学) 平光 立拓(金沢大学) 関 啓明(金沢大学)</p> <p>2B1-02 9:45~ UniFuseを用いた全天周画像のセマンティックセグメンテーション ○横田 敦志(広島市立大学) 李 仕剛(広島市立大学)</p> <p>2B1-03 10:00~ 可視・長波長赤外同軸カメラを利用したガラス検出 ○高畑 智之(東大) 原田 達也(東大, 理研)</p> <p>2B1-04 10:15~ 超小型ARマーカーの高精度認識による物体ハンドリングシステム ○宮原 琉(東京高専) 原口 大輔(東京高専)</p> <p>2B1-05 10:30~ 画像変化検出を使用した床上小物体回避アプリケーションの移動ロボットへの実装 ○武田 康司(都産技研) 田中 完爾(福井大学) 中村 佳雅(都産技研)</p> <p>2B1-06 10:45~ 深度カメラデータとLRFを利用した自律走行搬送ロボットの回避法の提案 ○竹下 真美(東電大) 日高 浩一(東電大)</p> <p>2B1-07 11:00~ 小型高速三次元スキャナの開発 ○田畑 智志(東京大学) 渡辺 義浩(東京工業大学) 石川 正俊(東京理科大学/東京大学)</p> <p>2B1-08 11:15~ 高速光学系制御と対称的ドットマーカによる卓球回転時間計測 ○末石 智大(東京大学) 石川 正俊(東京理科大学/東京大学)</p>	<p>2C1 GS28:人間機械協調</p> <p>平田 泰久(東北大学)、辻俊明(埼玉大学)</p> <p>2C1-01 9:30~ 人間・ロボット協調のためのタスク成功率モデルを考慮した ベイズ最適化によるパラメータ調整 ○トランドクリエム(防衛大) 山脇 輔(防衛大) 藤原 浩幸(防衛大) 八島 真人(防衛大)</p> <p>2C1-02 9:45~ 機械学習による姿勢・表面筋電位情報を用いた関節インピーダンス推定法 ○岡田 尚也(茨城大学) 矢木 啓介(茨城大学) 森 善一(茨城大学)</p> <p>2C1-03 10:00~ ヒト上肢運動練習における誤差操作が運動学習へ与える影響 ○淡 媛美子(阪大) 平井 宏明(阪大) 日野 匠太郎(阪大) 山根 駿(阪大) 山本 慧(阪大) 松居 和寛(阪大) 西川 敦(阪大) クレプス ハーマノ・イゴ(MIT)</p> <p>2C1-04 10:15~ 自動運転車に搭載された人型ロボットが搭乗者に与える影響 ○南部 駿太(富山県立大学) 増田 寛之(富山県立大学) 布施 陽太郎(富山県立大学) 高木 昇(富山県立大学) 澤井 圭(富山県立大学) 本吉 達郎(富山県立大学)</p> <p>2C1-05 10:30~ Bimanual Coordination Protocol for the Inter-Limb Transmission of Force Feedback ○Shouren Huang(Univ. of Tokyo) Yongpeng Cao(Univ. of Tokyo) Kenichi Murakami(Univ. of Tokyo) Masatoshi Ishikawa(Univ. of Tokyo/Tokyo Univ. of Science) Yuji Yamakawa(Univ. of Tokyo)</p> <p>2C1-06 10:45~ 梁支点反力調整理論を用いた両端固定梁型アドミタンス可変機構の開発 ○三好 輝(同志社大学大学院) 高城 周作(同志社大学) 積際 徹(同志社大学) 横川 隆一(同志社大学)</p> <p>2C1-07 11:00~ 両端固定梁構造を用いた引張梁反力調整型アドミタンス可変機構の開発 ○高城 周作(同志社大学) 積際 徹(同志社大学) 横川 隆一(同志社大学)</p> <p>2C1-08 11:15~ 人カロボティクスの研究(第12報, 人力感応式アシストパワー遮断装置の提案と原理検証) ○内吞 優希(東工大) 塚本 航平(東工大) 菅原 雄介(東工大) 遠藤 央(東工大) 岡本 淳(ソニア) 武田 行生(東工大)</p> <p>2C1-09 11:30~ 人存在領域推定に基づく動的制限空間による人-ロボット協調安全システムの提案 亀崎 允啓(早大/JSTさきがけ) ○山口 皓大(早大) 和田 智博(早大) 菅野 重樹(早大)</p>	<p>2D1 GS20:ソーシャルロボット(1/2)</p> <p>新妻 実保子(中央大学)、酒井和紀(大阪大学)</p> <p>2D1-01 9:30~ 遠隔保育ロボットによる発達支援のための幼児の関心推定システム ○井口 文琉(電通大) 阿部 香澄(電通大) 中村 友昭(電通大) 長井 隆行(電通大, 阪大)</p> <p>2D1-02 9:45~ 幼児発達支援の呼称課題における回答自動分類機の開発 ○大道 弘明(電通大) 阿部 香澄(電通大) 中村 友昭(電通大) 長井 隆行(阪大, 電通大)</p> <p>2D1-03 10:00~ 幼児の発達を支援する連続跳躍可能なボール形ロボットの開発 ○山後 勇斗(早稲田大学) 石井 裕之(早稲田大学)</p> <p>2D1-04 10:15~ 幼児の遊戯を促すソフト飛行ロボットの開発 ○紫藤 寛生(早稲田大学) 石井 裕之(早稲田大学)</p> <p>2D1-05 10:30~ 遠隔操作ロボットの学級参加による5年生児童を対象としたロボット受容過程の初期調査 ○川田 恵(大阪大学) 前田 昌志(三重大学教育学部附属小学校) 吉川 雄一郎(大阪大学) 熊崎 博一(長崎大学) 上出 寛子(名古屋大学) 馬場 惇(大阪大学) 松浦 直己(三重大学教育学部附属小学校) 石黒 浩(大阪大学)</p> <p>2D1-06 10:45~ 困惑推定手法を用いた教師型ロボットが大学生へ与える効果 ○大川 航平(愛知県立大学大学院) ジメネス フェリックス(愛知県立大学) 秋月 秀一(中京大学) 吉川 大弘(鈴鹿医療科学大学)</p> <p>2D1-07 11:00~ ロボット倫理学による意思決定方法の検討 ○橋本 智己(埼玉工大) 陶 星宇(埼玉工大)</p> <p>2D1-08 11:15~ 力覚センサを用いた顔ロボットの触覚センシング ○飛田 勤斗(東京理科大学大学院工学研究科) 辻 俊明(埼玉大学工学部) 橋本 卓弥(東京理科大学工学部)</p>

RSJ2022 詳細プログラム

9月6日(火)AM			
E室(233)	F室(241)	G室(242)	H室(243)
<p>2E1 GS1:ヒューマノイド(2/2)</p> <p>杉原知道(オムロン)、森澤光晴(産業技術総合研究所)</p> <p>2E1-01 9:30~ 歩行との滑らかな遷移によるヒューマノイドの跳躍動作の生成 ○小林 直樹(東京大学) 山本 江(東京大学)</p> <p>2E1-02 9:45~ 歩行との滑らかな遷移を可能にする人型ロボットの走行軌道計画 ○花崎 仁美(神戸大) 田崎 勇一(神戸大) 永野 光(神戸大) 横小路 泰義(神戸大)</p> <p>2E1-03 10:00~ 柔剛体を統合したハイブリッドリンク系によるヒューマノイドの動力学計算 ○石垣 泰暉(東大) 山本 江(東大)</p> <p>2E1-04 10:15~ 等身大ヒューマノイドによる急峻な操作力変化を伴う物体操作の安定的実現 ○村上 恵太郎(東大) 小椎尾 侑多(東大) 小島 邦生(東大) 岡田 慧(東大) 稲葉 雅幸(東大)</p> <p>2E1-05 10:30~ 手をついた状態からの姿勢復帰と2足歩行再開を継続的に行う人型ロボットの運動パターン生成法 ○佐竹 慶洸(早大院) 酒井 悠貴(明大院) 橋本 健二(明大・早大HRI)</p> <p>2E1-06 10:45~ 大出力ヒューマノイドロボットによる重量物運搬作業のための多段階ロック機構を持つ多指ハンドの開発 ○松浦 祐太郎(東京大学) 平岡 直樹(東京大学) 小島 邦生(東京大学) 吉岡 滉起(東京大学) 矢野倉 伊織(東京大学) 岡田 慧(東京大学) 稲葉 雅幸(東京大学)</p> <p>2E1-07 11:00~ ヒューマノイドロボットの接触状態推定のための頑強性と柔軟性を備えた磁気式接触センサの開発 ○小島 邦生(東大) 國田 錬(東大) 平岡 直樹(東大) 真壁 佑(東大) 吉岡 滉起(東大) 松浦 祐太郎(東大) 佐藤 新平(東大) 村上 恵太郎(東大) 小椎尾 侑多(東大) 菅井 文仁(東大) 岡田 慧(東大) 稲葉 雅幸(東大)</p> <p>2E1-08 11:15~ ヒューマノイド操縦用外骨格型デバイスにおける腕の冗長自由度に対応した前腕力覚提示機構の開発 ○吉岡 滉起(東京大学) 平岡 直樹(東京大学) 松浦 祐太郎(東京大学) 小島 邦生(東京大学) 岡田 慧(東京大学) 稲葉 雅幸(東京大学)</p>	<p>2F1 GS27:ハプティクス</p> <p>昆陽雅司(東北大学)、山川聡子(東洋大学)</p> <p>2F1-01 9:30~ 弾性論と機械学習に基づくやわらかい力覚センサ ○内藤 瑞稀(筑波大学) 望山 洋(筑波大学)</p> <p>2F1-02 9:45~ 熱熔融積層方式の3Dプリンタにて製作できる導電性プラスチックの電気抵抗に着目したカセンサ ○村川 幸太郎(広島大) 高木 健(広島大)</p> <p>2F1-03 10:00~ 仮想空間において物体の形が硬さの知覚におよぼす影響 ○加藤 治稀(東洋大) 山川 聡子(東洋大)</p> <p>2F1-04 10:15~ 把持状況を推測可能な微小吸盤付き接触パッドの提案 ○白鳥 俊宏(関西大学) 坂本 陣也(関西大学) 雲北 有紀(関西大学) 鈴木 昌人(関西大学) 高橋 智一(関西大学) 青柳 誠司(関西大学)</p> <p>2F1-05 10:30~ 安定して触覚フィードバックを行うためのスマートウェア材料の検討 ○高木 卓真(東京大学) 山本 道貴(東京大学) 高松 誠一(東京大学) 伊藤 寿浩(東京大学)</p> <p>2F1-06 10:45~ 指先力の等方向性を考慮した単指ハプティックインターフェイス ○天藤 翔保(岐阜大学) 尾関 智恵(愛知工科大学) 毛利 哲也(岐阜大学)</p> <p>2F1-07 11:00~ 光弾性体リンクを用いたカセンシング可能ロボットハンドの開発 ○田原 芳基(横浜国立大学) 近藤 寛隆(東京工業大学) 小濱 幹也(富士通株式会社) 前田 雄介(横浜国立大学)</p> <p>2F1-08 11:15~ MR流体ブレーキを用いたセミアクティブな靴型力覚提示装置の開発 ○澤橋 龍之介(中央大学) 増田 大貴(中央大学) 田中 俊也(中央大学) 奥井 学(中央大学) 中村 太郎(中央大学)</p> <p>2F1-09 11:30~ ウレタンフォーム埋め込み型MEMS圧力センサアレイの研究 ○高松 誠一(東大) 伊藤 寿浩(東大)</p>	<p>2G1 GS36:飛行ロボット(2/2)</p> <p>安孫子聡子(芝浦工業大学)、西尾卓純(東京大学)</p> <p>2G1-01 9:30~ 小型UAVのプロペラと保護具衝突時の火花発生現象の実験報告 ○吉崎 滉祐(長岡技科大) LUONG THE DUC(長岡技科大) 宮原 歩(長岡技科大) 芳司 俊郎(安衛研) 五十嵐 広希(東大) 勝身 俊之(長岡技科大) 門脇 敏(長岡技科大) 木村 哲也(長岡技科大)</p> <p>2G1-02 9:45~ クアッドロータ型ドローンでのATS搭載パラシュート装置による降下実験 ○吉岡 拓人(日本化薬(株)エアロ事業推進室) 畠中 智啓(日本化薬(株)エアロ事業推進室) 甲斐 雄大(日本化薬(株)エアロ事業推進室) 濱田 雅裕(日本化薬(株)エアロ事業推進室)</p> <p>2G1-03 10:00~ 汎用ドローンを用いた人間の立ち入ることが困難な環境における遠隔計測に基づくカラーポイントクラウドの作成 ○駒形 尚也(芝浦工業大学) 清水 創太(芝浦工業大学) 木村 建太(芝浦工業大学) セタ 高也(かずさDNA研究所)</p> <p>2G1-04 10:15~ 赤外線カメラ搭載ドローンによる夜間の行動検出と接近手法の提案 ○垣内 亮佑(立命館大学情報理工学研究科) チャン ティントウアン(立命館大学情報理工学部) 李 周浩(立命館大学情報理工学部)</p> <p>2G1-05 10:30~ 遠隔操縦建設ロボットのためのドローンを用いた回り込み移動視点提示による視覚補助 ○池田 貴公(岐阜大) 新原 佳介(岐阜大) 白木 星矢(岐阜大) 上木 諭(岐阜大) 山田 宏尚(岐阜大)</p> <p>2G1-06 10:45~ 屋内環境での複数移動ロボットフォーメーションを用いたUAV位置推定の誤差分析 ○熊野 賢(千葉工業大学) 王 志東(千葉工業大学)</p> <p>2G1-07 11:00~ 階層化最適制御を用いたクアッドコプタのフォーメーションフライトの検証 ○赤井 直紀(名古屋大) 嵐 和也(名古屋大) 原 進(名古屋大)</p>	<p>2H1 OS4:人間の運動機能の維持・回復のための医療福祉システム(1/2)</p> <p>高岩昌弘(徳島大学)、齋藤直樹(秋田県立大学)</p> <p>2H1-01 9:30~ ハイブリッドBCIを用いたニューロリハビリテーションの提案 ○嵯峨 拓真(大阪大学大学院) 大川 幸菜(関西学院大学大学院) 嵯峨 宣彦(関西学院大学) 永瀬 純也(龍谷大学) 佐藤 俊之(秋田県立大学)</p> <p>2H1-02 9:45~ 歩行ニューロリハビリテーションに向けたヒトの個別性に適応するリアルタイム歩行位相推定システム ○野田 智之(株式会社国際電気通信基礎技術研究所) 寺前 達也(株式会社国際電気通信基礎技術研究所)</p> <p>2H1-03 10:00~ 手指リハビリテーションロボットのためのワイヤとブリーを用いた遠隔動力伝達機構の開発 ○高宮 悠一(九大) D.S.V. Bandara(九大) 野上 大史(九大) 荒田 純平(九大)</p> <p>2H1-04 10:15~ 手指リハビリテーションロボットのための筋電位からのリアルタイム手指運動意図抽出手法に関する研究 ○古川 良典(九大) D.S.V. Bandara(九大) 野上 大史(九大) 荒田 純平(九大)</p> <p>2H1-05 10:30~ リンク機構を用いて健康者の歩行軌道を再現した仰臥位疑似歩行ロボットの開発 ○鳥谷 周太郎(早稲田大学大学院創造理工学研究科総合機械工学専攻) 小川 拓真(早稲田大学大学院創造理工学研究科総合機械工学専攻) 西村 喜一(早稲田大学大学院創造理工学研究科総合機械工学専攻) 楊 馨逸(早稲田大学大学院創造理工学研究科総合機械工学専攻) 安田 和弘(早稲田大学理工学術院総合研究所理工学研究所) 岩田 浩康(早稲田大学理工学術院)</p> <p>2H1-06 10:45~ オンライン状態推定を用いた空気圧ゴム人工筋歩行アシストロボットの制御 ○門倉 哲太(東大) 宮崎 哲郎(東大) 曾我部 舞奈(東大) 川瀬 利弘(電機大) 川嶋 健嗣(東大)</p> <p>2H1-07 11:00~ 脊柱回旋式歩行器の操作性改善設計 ○梅本 理人(大阪工大) 原口 真(大阪工大)</p>

RSJ2022 詳細プログラム

9月6日(火)AM

I室(244)	J室(245)	K室(246)	
<p>2I1 GS31:自己位置推定・SLAM(1/2)</p> <p>友納正裕(千葉工業大学)、和田正義(東京理科大学)</p> <p>2I1-01 9:30~ SLAMと高精度地図を併用した高精度な自己位置推定手法 ○吉野 恭司(いすゞ中央研究所)</p> <p>2I1-02 9:45~ 特徴点の少ない地形における単眼SLAMの利用に関する基礎検討 ○梶浦 梨央(鹿児島大学大学院理工学研究科) 小野 智司(鹿児島大学大学院理工学研究科) 久保田 孝(宇宙航空研究開発機構)</p> <p>2I1-03 10:00~ レイアウト地図と3DLidarに基づく自動環境地図構築システムの開発 ○土山 隼世(岐阜大学) 津田 裕貴(岐阜大学) 松下 光次郎(岐阜大学) 佐々木 実(岐阜大学)</p> <p>2I1-04 10:15~ 建設機械のためのサーモグラフィカメラを用いたVisual SLAM ○千野 雅紀(東京大学) 小松 廉(東京大学) 浅間 一(東京大学) 山下 淳(東京大学)</p> <p>2I1-05 10:30~ 近接点を特徴点として持つ地図のロバストなポーズグラフ最適化 ○和田 鼓太郎(神戸大) 田崎 勇一(神戸大) 永野 光(神戸大) 横小路 泰義(神戸大)</p> <p>2I1-06 10:45~ 自己位置推定用PCDマップ作製のためのLiDARスキャンデータ配置の最適化 ○齋藤 拓海(岐阜大学大学院 自然科学技術研究科知能理工学専攻知能機械領域) 伊藤 聡(岐阜大学工学部機械工学科・知能機械コース)</p> <p>2I1-07 11:00~ 移動体における自己位置推定の方向推定の不安定性に関する基礎実験 ○浅野 俊輝(富山大学) 戸田 英樹(富山大学)</p> <p>2I1-08 11:15~ 3D点群地図からのスケルトン経路グラフの自動生成 ○友納 正裕(千葉工大)</p>	<p>2J1 IS3:Robotics and Manipulation(2/2)</p> <p>Tokuo Tsuji(Kanazawa University)、Kenji Tahara(Kyushu University)</p> <p>2J1-01 9:30~ JINKI Enterprise Drive: A Parallel-Link Linear-to-Rotary Robotic Actuator for Continuously Variable Transmission ○Cherry Zhang(Man-Machine Synergy Effectors, Inc.) Katsuya Kanaoka(Man-Machine Synergy Effectors, Inc.)</p> <p>2J1-02 9:45~ Development of a Delta-type Arm Robot with Anisotropic Flexibility for sensitive applications ○Sachintha Ravidu Balasooriya(Kyoto University of Advanced Science) Yoshihiro Sato(Kyoto University of Advanced Sciences)</p> <p>2J1-03 10:00~ Three-arm Aerial Manipulator System for Adaptive Leveling and Docking ○Hannibal Paul(Ritsumeikan University) Kazuhiro Shimonomura(Ritsumeikan University)</p> <p>2J1-04 10:15~ Learning Dexterous Bin Picking Policies for Picking and Separating Tangled-Prone Parts ○Xinyi Zhang(Osaka University) Yukiyasu Domae(AIST) Weiwei Wan(Osaka University) Kensuke Harada(Osaka University/AIST)</p> <p>2J1-05 10:30~ Non-Newtonian based Soft Fixture for an Assembly Task ○Muhammad Ahmad Sajid(Osaka University) Takayuki Kiyokawa(Osaka University) Zhengtao Hu(Osaka University) Weiwei Wan(Osaka University) Kensuke Harada(Osaka University)</p> <p>2J1-06 10:45~ RGB Image-based Craft Assembly System ○Vitor Hideyo Isume(Osaka University) Kensuke Harada(Osaka University) Weiwei Wan(Osaka University) Yukiyasu Domae(AIST)</p> <p>2J1-07 11:00~ Training Data Preparation for In-rack Test Tube Detection and Localization ○Hao Chen(Osaka University) Weiwei Wan(Osaka University) Masaki Matsushita(H.U. Group Research Institute G.K.) Takeyuki Kotaka(H.U. Group Research Institute G.K.) Kensuke Harada(Osaka Univ./AIST)</p>	<p>2K1 GS9:アクチュエータ(1/2)</p> <p>横倉勇希(長岡技術科学大学)、浅野悠紀(東京大学)</p> <p>2K1-01 9:30~ 血管内治療のためのサブミリ超音波モータの開発 ○菊池 航平(豊橋技科大) 真下 智昭(岡山大)</p> <p>2K1-02 9:45~ 墨汁浸漬法を用いた自動振動型静電アクチュエータの試作 ○宮崎 裕暉(東工大) 難波江 裕之(東工大) 鈴木 康一(東工大)</p> <p>2K1-03 10:00~ ダブルエンコーダ構造による高精度位置決め可能な一体型アクチュエータユニットの開発 ○上田 稜(株式会社ニコン) 渡邊 昭宏(株式会社ニコン) 設楽 駿人(株式会社ニコン) 湯本 一樹(株式会社ニコン) 高橋 喜二(株式会社ニコン) 引地 哲也(株式会社ニコン)</p> <p>2K1-04 10:15~ 電磁石で駆動可能な偏心ねじを用いた負荷感応型無段変速機の開発 ○中田 雅人(広島大) 高木 健(広島大)</p> <p>2K1-05 10:30~ 収縮率を計測できる静電容量型センサを内包したマッキペン型人工筋肉 ○平田 賢太郎(広島大) 高木 健(広島大)</p> <p>2K1-06 10:45~ セルフロック減速機構と冗長センサを備えたサーボモジュールの設計開発と多関節アームにおける応用 ○真壁 佑(東京大学) 河原塚 健人(東京大学) 永松 祐弥(東京大学) 安齋 智紀(東京大学) 菅井 文仁(東京大学) 岡田 慧(東京大学) 稲葉 雅幸(東京大学)</p> <p>2K1-07 11:00~ 家庭用3Dプリンタで自作可能な大型ベアリング・サイクロイド減速機サーボモジュールの開発 ○勇崎 颯太(東京大学) 河原塚 健人(東京大学) 岡田 慧(東京大学) 稲葉 雅幸(東京大学)</p> <p>2K1-08 11:15~ 完全停止可能なギャップ制御式渦電流ディスクブレーキユニットの開発 ○孫 雲龍(神奈川大学) 野中 祐太郎(神奈川大学) 江上 正(神奈川大学)</p>	

RSJ2022 詳細プログラム

9月6日(火)PM1

A室(221)	B室(222)	C室(223)	D室(231)
<p>2A2 GS43:我が企業のロボット</p> <p>小椋優((株)IHI)</p> <p>2A2-01 13:00~ IHIにおけるロボティクスへの取り組み 株式会社IHI</p> <p>2A2-02 13:15~ 現場を元気にする、ASPINAのロボット技術 ASPINA シナノケンシ株式会社</p> <p>2A2-03 13:30~ 移動ロボットのための次世代センサ開発 北陽電機株式会社</p> <p>2A2-04 13:45~ ダントツ商品からダントツソリューションビジネス への挑戦 コマツ</p> <p>2A2-05 14:00~ (TBD) 株式会社 東芝</p> <p>2A2-06 14:15~ モバイルコンピュータによる店舗環境での購 入配送支援へ向けた取り組み ソフトバンク株式会社</p> <p>2A2-07 14:30~ ひとと一緒に働くヒト型ロボット「NEXTAGE」のご 紹介 カワダロボティクス株式会社</p> <p>2A2-08 14:45~ Mujinのロボット知能化技術“Machine Intelligence”とその産業応用 株式会社Mujin</p>	<p>2B2 GS33:ロボットビジョン(2/2)</p> <p>上田悦子(大阪工業大学)、中村明生(東京電 機大学)</p> <p>2B2-01 13:00~ 6自由度の透明球状型顕微鏡ステージ ○ガリボン ジョゼフィーヌ(慶大) 多田隼 建二郎(東北大)</p> <p>2B2-02 13:15~ 超高解像度センサの多機能的利用に基づく前 方視と全周視を行う蛇型レスキューロボットの 開発 ○中本 陸人(芝浦工業大学) 清水 創太(芝浦工業大学) 高村 朋希(芝浦工業大学)</p> <p>2B2-03 13:30~ RGB-Dと統計的形状モデルによる透明物体の 3次元形状推定 ○岡田 海平(金沢大学) 小林 陸(金沢大学) 辻 徳生(金沢大学) 平光 立拓(金沢大学) 関 啓明(金沢大学) 西村 斉寛(金沢大学) 鈴木 陽介(金沢大学) 渡辺 哲陽(金沢大学)</p> <p>2B2-04 13:45~ 光切断法による長尺構造物の3次元計測のた めの環境特徴に非依存な局所形状の統合 ○樋口 寛(東京大学) 浅間 一(東京大学) 山下 淳(東京大学)</p> <p>2B2-05 14:00~ Direct 3D model-based tracking in omnidirectional events ○Yufan Kang(The University of Tokyo) Guillaume Caron(CNRS_AIST JRL, UPJV MIS) Ryoichi Ishikawa(The University of Tokyo) Adrien Escande(CNRS_AIST JRL) Kevin Chappellet(CNRS_AIST JRL) Ryusuke Sagawa(CNRS_AIST JRL) Takeshi Oishi(The University of Tokyo)</p> <p>2B2-06 14:15~ 面対称な点群を用いた物体周辺部の点群欠損 度の判定 ○鈴木 拓央(愛泉大)</p> <p>2B2-07 14:30~ 複数関心領域を用いた経路予測・制御・検査に 基づくライントレーシング ○安 辰晟(東京大学) 山川 雄司(東京大学)</p> <p>2B2-08 14:45~ 搭載カメラを用いた車両型ロボットによる対象 物の追跡 ○小貝 悠貴(東洋大) 山川 聡子(東洋大)</p>	<p>2C2 GS29:遠隔操作</p> <p>境翔翔(筑波大学)、北川晋吾(東京大学)</p> <p>2C2-01 13:00~ テレグジスタンスロボットを用いたR- Metaverseの提案 ○児玉 遼太郎(立命館大) Dihn Tuan Tran(立命館大) 李 周浩(立命館大)</p> <p>2C2-02 13:15~ タンジブルユーザーインターフェースを用いた遠隔 物体操作システムの日本科学未来館における ユーザ評価 ○北川 晋吾(東大) 金沢 直晃(東大) 岡田 慧(東大) 稲葉 雅幸(東大)</p> <p>2C2-03 13:30~ ハプティクスを用いた通信遅延に対する遠隔操 作補助 ○畠 直輝(沖電気工業株式会社)</p> <p>2C2-04 13:45~ 複合現実を実現するデバイスを用いたロボット アームの遠隔操作 ○太田 敏一(日本工営株式会社) 霜村 瞭(株式会社 revot)</p> <p>2C2-05 14:00~ A Controller for Step-by-Step Teleoperation of Bipedal Robots through Simple Hand-held Devices ○Yachen Zhang(Hiroshima Univ.) Ryo Kikuwe(Hiroshima Univ.)</p> <p>2C2-06 14:15~ 柔軟物に対するカセンサレスバイラテラル制御 ○趙 佳奇(芝浦工業大学) 島田 明(芝浦工業大学)</p> <p>2C2-07 14:30~ 力順送型バイラテラル制御を用いたコンプライ アントマニピュレータの操作性向上 ○門田 倫(東京高専) 菅野 貴皓(リバーフィールド(株)) 原口 大輔(東京高専)</p> <p>2C2-08 14:45~ クラスの多重継承を用いた複数種類の入カイン タフェースとロボットに対応した遠隔操縦シス テムの開発 ○北川 晋吾(東大) 廣瀬 俊典(東大) 岡田 慧(東大) 稲葉 雅幸(東大)</p>	<p>2D2 GS38:ヒューマンインタラクション</p> <p>小笠原司(奈良先端科学技術大学院大学)、内 山瑛美子(東京大学)</p> <p>2D2-01 13:00~ 対話ロボットのモータ音がロボットの生命感に 及ぼす影響についての調査 ○似田 優太(大阪大学) Hamed Mahzoon(大阪大学) 吉川 雄一郎(大阪大学) 石黒 浩(大阪大学)</p> <p>2D2-02 13:15~ 後方の操縦者の位置に基づいた移動ロボッ トの操縦の実現 ○小林 怜史(電気通信大学) 滝澤 優(電気通信大学) 木村 航平(電気通信大学) 末廣 尚士(電気通信大学) 工藤 俊亮(電気通信大学)</p> <p>2D2-03 13:30~ 平面を移動する小型モーションプラットフォーム を活用した立体的な体感に関する研究 ○今井 孝成(名城大学) 岡田 純弥(名城大学) 目黒 淳一(名城大学)</p> <p>2D2-04 13:45~ Web会議画面からの複数人の遠隔心拍数推定 川崎 祐征(関西大) ○前 泰志(関西大)</p> <p>2D2-05 14:00~ 対話中のユーザ間同調動作のニューラルネット ワークを用いた特徴抽出に関する検討 ○岡留 有哉(理化学研究所 R-IH GRP) 中村 泰(理化学研究所 R-IH GRP)</p> <p>2D2-06 14:15~ VR環境下における人間機械系の機械動特性 の変化に伴う人間の適応的運動制御 ○日野 匠太郎(阪大) 平井 宏明(阪大) 淡 媛美子(阪大) 山根 駿(阪大) 松居 和寛(阪大) 西川 敦(阪大) クレプス ハーマノ・イゴ(MIT)</p> <p>2D2-07 14:30~ 分身ロボットによるマルチモーダルインタラク ションのための柔軟ロボットハンド ○山田 月都(神奈川工科大学) 新山 龍馬(明治大学) 武内 一晃((株)オリイ研究所) 加藤 寛聡((株)オリイ研究所) 山崎 洋一(神奈川工科大学)</p> <p>2D2-08 14:45~ 細胞の変形度を想起させる面状力触覚提示が 可能な微細操作インタフェース ○齋藤 澄和(名大) 青山 忠義(名大) 舟洞 佑記(名大) 竹内 大(名大) 長谷川 泰久(名大)</p>

RSJ2022 詳細プログラム

9月6日(火)PM1

E室 (233)	F室 (241)	G室 (242)	H室 (243)
<p>2E2 OS18:人型ロボットの共創に向けた活動 杉原知道(オムロン株式会社)</p> <p>2E2-01 13:00~ 人型ロボットの共創に向けた活動 ○杉原 知道(オムロン)</p> <p>2E2-02 13:10~ 千葉工業大学におけるロボカップを通じた ヒューマノイドロボット開発 ○林原 靖男(千葉工大)</p> <p>2E2-03 13:35~ ヒューマノイドの社会的価値についての考察 掃部 雅幸(川崎重工) 蓮沼 仁志(川崎重工) 鳥山 純一(川崎重工) ○柚木崎 創(川崎重工) 三反園 悠五(川崎重工)</p> <p>2E2-04 14:00~ Humanoid Virtual Athletics Challengeを通じた 人型ロボットのシミュレーション・制御手法の共創 ○田崎 勇一(神戸大)</p> <p>14:25~ パネルディスカッション 15:25~ クロージング</p>	<p>2F2 OS17:視覚・触覚に基づくロボットマニピュレーション(1/2) 鈴木陽介(金沢大学)、小山佳祐(大阪大学)</p> <p>2F2-01 13:00~ 視覚センサFingerVisionを搭載した高機能ロボットハンド ○山口 明彦(東北大学・株式会社 FingerVision)</p> <p>2F2-02 13:15~ 高速・高精度近接センサとRCC機構を用いた ビジョンセンサレスばら積みピッキング ○小山 佳祐(阪大) 万 偉偉(阪大) 原田 研介(阪大)</p> <p>2F2-03 13:30~ Reflectance Estimation based on Neural Network Regression for Proximity-based Pre- contact Gripper Setting Zihan Yue (Ritsumeikan Univ.) ○Gustavo Alfonso Garcia Ricardez (Ritsumeikan Univ.) Yosuke Suzuki (Kanazawa Univ.) Tadahiro Taniguchi (Ritsumeikan Univ.)</p> <p>2F2-04 13:45~ 動作模倣型マニピュレータによる狭隘空間作業 のための近接覚フィードバックデバイスの開発 ○佐藤 圭祐(富山高専) 神田 皆人(名古屋大学) 李 知祐(富山高専) 宮本 杏樹(富山高専)</p> <p>2F2-05 14:00~ 不確定物体把持のための近接覚センサを用い た物体重心推定制御の実験的検討 ○辻川 翔太(立命館大) 有田 輝(九州大学) 植村 充典(立命館大)</p> <p>2F2-06 14:15~ 把持対象物体表面の接触圧分布計測による把 持性能評価に関する検討 ○鈴木 陽介(金沢大)</p> <p>2F2-07 14:30~ 触覚センサを搭載した多指ハンドの 繰り返し把 持動作による物体の特性抽出 ○平本 温夢(早大) 船橋 賢(早大) Alexander Schmitz (早大) 尾形 哲也(早大)</p>	<p>2G2 GS37:飛行ロボットの新展開 三輪昌史(徳島大学)、本仲君子(関西大学)</p> <p>2G2-01 13:00~ 弾性体バンドとシングルモータを利用した蝶を 規範とした飛行ロボットの翼の運動と空気力の 計測と解析 ○宮坂 章吾(信州大学) 青野 光(信州大学) Chang-kwon Kang(アラバマ大学)</p> <p>2G2-02 13:15~ シングルモータ駆動の小型羽ばたき翼型飛行 ロボットのロール方向の姿勢制御 ○志村 一樹(信州大学大学院) 青野 光(信州大学) Chang-kwon Kang(アラバマ大学)</p> <p>2G2-03 13:30~ 減圧環境下でのデュアルモーター駆動羽ばた き翼型飛行ロボットの翼運動と空気力の計測と 解析 ○土屋 脩(信州大学) 青野 光(信州大学) 浅井 圭介(東北大学) 野々村 拓(東北大学) 小澤 雄太(東北大学) 安養寺 正之(九州大学) Chang-kwon Kang(アラバマ大学)</p> <p>2G2-04 13:45~ 飛行ユニットを備えたヒューマノイドにおける推 力偏向制御に基づく転倒回避に関する研究 ○杉原 和輝(JSK) 西尾 卓純(JSK) 趙 漢居(JSK) 真壁 佑(JSK) 岡田 慧(JSK) 稲葉 雅幸(JSK)</p> <p>2G2-05 14:00~ ロータ分散型飛行マニピュレータにおける環境 吸着作業実現の研究 ○西尾 卓純(東京大学) 趙 漢居(東京大学) 岡田 慧(東京大学) 稲葉 雅幸(東京大学)</p> <p>2G2-06 14:15~ 空中離合体可能な飛行ロボットユニットのため のロータ構成法と結合機構設計に関する研究 ○杉原 惇一朗(東京大学) 趙 漢居(JSK) 西尾 卓純(JSK) 長藤 圭介(東京大学) 中尾 政之(東京大学)</p> <p>2G2-07 14:30~ 平行リンクモジュールを用いた3軸変形フレーム を有するドローンの提案 ○坂口 聡範(九大) 山本 薫(九大)</p>	<p>2H2 OS4:人間の運動機能の維持・回復のための医 療福祉システム(2/2) 嵯峨宣彦(関西学院大学)、高岩昌弘(徳島大 学)</p> <p>2H2-01 13:00~ アクチュエータレス起立支援機の強度設計 ○豊後 雅子(関西学院大学) 中村 建介(関西学院大学) 嵯峨 宣彦(関西学院大学) 永瀬 純也(龍谷大学) 佐藤 俊之(秋田県立大学) 齋藤 直樹(秋田県立大学)</p> <p>2H2-02 13:15~ 生体模倣型膝関節の最適設計のためのスク ワット動作における生体膝関節の簡易計測 戸高 健(大分大学) ○岡村 美早紀(大分大学) 大森 寛太(大分大学) 菊池 武士(大分大学)</p> <p>2H2-03 13:30~ 内界センサを用いた立位・臥位の状況の推定 手法の開発 ○秋山 零(茨城大) 城間 直司(茨城大)</p> <p>2H2-04 13:45~ 内部モデルの再学習を目的とした仮想現実空 間における視覚的筋電図バイオフィードバック システムの開発 ○安藤 哲也(阪大) 岡本 湧人(阪大) 松居 和寛(阪大) 厚海 慶太(広島市立大 阪大) 谷口 和弘(安田女子大 阪大) 平井 宏明(阪大) 西川 敦(阪大)</p> <p>2H2-05 14:00~ 上肢肩屈曲アシスト時の共同運動予測モデル を用いたアシスト率の最適化 ○寺前 達也(ATR) 島中 めぐみ(森之宮病院) 神尾 昭宏(森之宮病院) 平松 佑一(森之宮病院) 古川 淳一郎(ATR, 理化学研究所) 宮井 一郎(森之宮病院) 野田 智之(ATR)</p> <p>2H2-06 14:15~ FPGA実装を指向した混合ガウス型識別モデル に基づく人間支援インタフェースのEMG制御 ○柏木 僚太(横浜国大) 迎田 隆幸(KISTEC/横浜国大) 小宮山 翼(横浜国大) 西原 翼(横浜国大) 島 圭介(横浜国大)</p> <p>2H2-07 14:30~ 糖尿病患者の歩容解析と立位時・歩行時の重 心動揺計測 ○佐野 友哉(徳島大) 高岩 昌弘(徳島大)</p> <p>2H2-08 14:45~ 複合束弾性ケーブルによる押引駆動を用いた 良好な手指関節支援技術 ○福井 宏昌(宇都宮大院) 木澤 颯太(宇都宮大院) 新美 優史(宇都宮大) 中林 正隆(宇都宮大) 嶋脇 聡(宇都宮大)</p>

RSJ2022 詳細プログラム

9月6日(火)PM1

I室(244)	J室(245)	K室(246)
<p>2I2 GS34:経路計画</p> <p>石上玄也(慶應義塾大学)、前田雄介(横浜国立大学)</p> <p>2I2-01 13:00~ 価値反復による準静的な障害物を考慮した実時間経路計画 ○上田 隆一(千葉工大) 池邊 龍宏(千葉工大) 林原 靖男(千葉工大)</p> <p>2I2-02 13:15~ 加加速度モデルに基づいたDWAの改良手法 ○林子昂(名工大) 田口 亮(名工大)</p> <p>2I2-03 13:30~ 次亜塩素酸水溶液噴霧ロボットの行動計画と殺菌効果に関する実験的研究 ○竹澤 聡(HUS) 印藤 智一(HUS)</p> <p>2I2-04 13:45~ RRTに基づいた伸展型ソフトインフレーターロボットのための経路計画手法の開発 ○佐竹 祐紀(早大) 石井 裕之(早大)</p> <p>2I2-05 14:00~ 移動ロボットによる障害物回避のためのLiDAR俯瞰画像を用いた動作計画 ○鶴沼 恭平(宇都宮大) 星野 智史(宇都宮大)</p> <p>2I2-06 14:15~ Voronoi-based multi-path roadmap using imaginary obstacles for multi-robot path planning ○Hanif Aryadi(Tohoku University) Ranulfo Bezerra(Tohoku University) Kazunori Ohno(Tohoku University) Kenta Gunji(Tohoku University) Shotaro Kojima(Tohoku University) Masao Kuwahara(Tohoku University) Yoshito Okada(Tohoku University) Masashi Konyo(Tohoku University) Satoshi Tadokoro(Tohoku University)</p> <p>2I2-07 14:30~ 待機・迂回を含む後退的行動と接近・接触を含む前進的行動を併せ持つ自律移動ロボットの統合的軌道計画 ○今治 諭志(早大) 亀崎 允啓(早大/JSTさきがけ) 金田 太智(早大) 濱田 太郎(早大) 齋藤 喬介(早大) 櫻井 絵梨子(早大) 菅野 重樹(早大)</p> <p>2I2-08 14:45~ 複数AGVの動特性を考慮したCBS-TAベースのタスク割り付け・動作計画アルゴリズム ○清水 智社(東京大学) 服部 智弥(村田機械株式会社) 種田 光佑(村田機械株式会社) 後藤 歩(村田機械株式会社) 太田 順(東京大学)</p>	<p>2J2 IS1:Human and Robot(1/2)</p> <p>Natsuki Yamanobe(AIST)、Gentiane Venture(The University of Tokyo)</p> <p>2J2-01 13:00~ Design of 3-dof 2-link inflatable collaborative robot arm with internal drop stitch structure ○Gangadhara Naga Sai Gubbala(Waseda University) Masato Nagashima(Waseda University) Hiroki Mori(Waseda University) Young ah Seong(Hosei University) Hiroki Sato(Miyagi University) Ryuma Niiyama(Meiji University) Tetsuya Ogata(Waseda University)</p> <p>2J2-02 13:15~ The Study and Development of a Smart Assistive Robotic Walker System for Improved Walking Performances and Health Conditions Monitoring for Persons with Parkinson's ○Jimmy Majumder(Kyushu Institute of Technology) Raul Ariel Duran Jimenez(Kyushu Institute of Technology) John Noel Victorino(Kyushu Institute of Technology) Tomohiro Shibata(Kyushu Institute of Technology)</p> <p>2J2-03 13:30~ Designing a Chain Mail-Based Wearable Jamming Unit for Supporting Human Joints ○Abdullah Ahmed(Osaka University) Zhengtao Hu(Osaka University) Weiwei Wan(Osaka University) Kensuke Harada(Osaka University)</p> <p>2J2-04 13:45~ High-Speed System for Dynamic Object Avoidance in Upper Limb Exoskeleton ○Nur Khairina Khairu Najhan(University of Tokyo) Yuji Yamakawa(University of Tokyo)</p> <p>2J2-05 14:00~ Design and optimization of lower limb robot structure ○Yuying Zou(Kyushu University) Satoshi Nishikawa(Kyushu University) Kazuo Kiguchi(Kyushu University)</p> <p>2J2-06 14:15~ An approach to study motor contagion during humanoid embodied experiences ○Sean Dean Lynch(IRCN, The University of Tokyo) Alexis C. Holgado(IRCN, The University of Tokyo) Erhan Oztop(SISREC, OTRI, Osaka University, Ozyegin University) Yukie Nagai(IRCN, The University of Tokyo)</p> <p>2J2-07 14:30~ Open Architecture between Database and Visualization for Democratized Scientific Sports Training ○Cesar Hernandez-Reyes(Univ. of Tokyo) Yosuke Ikegami(Univ. of Tokyo) Yoshihiko Nakamura(Univ. of Tokyo)</p> <p>2J2-08 14:45~ Task Reallocation to Introduce Robots for Supporting Manual Workers ○Fan Zeng(Univ. of Tokyo) Shouhei Shirafuji(Univ. of Tokyo) Changxiang Fan(Univ. of Tokyo) Kazutsugu Suita(Toyota Motor Corporation) Masahiro Nishio(Toyota Motor Corporation) Jun Ota(Univ. of Tokyo)</p>	<p>2K2 GS9:アクチュエータ(2/2)</p> <p>高木健(広島大学)、難波江裕之(東京工業大学)</p> <p>2K2-01 13:00~ 衝撃荷重を制限するImpact Force Limiterの開発 ○岡松 良太郎(株式会社人機一体) 金岡 克弥(株式会社人機一体)</p> <p>2K2-02 13:15~ リニアモータエンドエフェクタによる非線形摩擦環境へのアプローチから力制御フェーズの振動抑制法の一検討 ○北村 和輝(長岡技術科学大学) 大石 潔(長岡技術科学大学) 横倉 勇希(長岡技術科学大学) Thao Tran Phuong(長岡技術科学大学)</p> <p>2K2-03 13:30~ 油圧アクチュエータ用外接歯車ポンプの低摩擦化のための可動ケーシングの提案 ○駒形 光夫(東大) 山本 江(東大) 中村 仁彦(東大)</p> <p>2K2-04 13:45~ 近接動作に応じたインタラクティブな静電フィルムアクチュエータの駆動制御 ○奥野 瑛(東大) 吉元 俊輔(東大) 山本 晃生(東大)</p> <p>2K2-05 14:00~ グラフィットシートを用いたアクチュエータのパッシブ冷却の検証 ○林 晃大(東大) 浅野 悠紀(東大) 西川 泰司((株)カネカ) 塩見 淳一郎(東大)</p> <p>2K2-06 14:15~ インセクトスケール歩行ロボットのためのマイクロギヤードモータ開発 ○馬場 晃志郎(豊橋技科大) 真下 智昭(岡山大)</p> <p>2K2-07 14:30~ 2自由度瞬発力発生機構を用いたボール投擲に関する研究 ○平澤 順治(茨城高専)</p>

RSJ2022 詳細プログラム

9月6日(火)PM2

A室(221)	B室(222)	C室(223)	D室(231)
<p>2A3 OS7:ロボットELSIの現状と課題</p> <p>稲谷龍彦(京都大学)</p> <p>2A3-01 15:30~ ロボットELSIの現状と課題 ○稲谷 龍彦(京都大学)</p> <p>2A3-02 15:45~ ロボットは存在しない方が善いのか ○松浦 和也(東洋大学)</p> <p>2A3-03 16:00~ 「文化」をめぐるロボット工学と人文知との接合の可能性 ○勝野 宏史(同志社大学)</p> <p>2A3-04 16:15~ Human-Object Interactionとモノの種類 ○上出 寛子(名大) 新井 健生(電通大)</p> <p>2A3-05 16:30~ 自律型マイクロ・ロボティクスのELSI ○生田 幸士(立命館大・阪大医・東大)</p> <p>2A3-06 16:45~ サイバネティック・アバター認証と本人確認手続の変革 ○新保 史生(慶應義塾大学)</p> <p>2A3-07 17:00~ 「人間によるコントロール」の理論的基礎と実践への反映に向けた序論的考察 ○目黒 麻生子(UvA)</p> <p>2A3-08 17:15~ 認知負荷に基づくロボットの信頼モデル構築とその拡張 ○浅田 稔(阪大、大阪国際工科大学、中部大、NICT CiNet) Murat KIRTAY(Tilburg University) Erhan Oztop(阪大)</p>	<p>2B3 OS11:ロボットフォトリクス</p> <p>村井健介(産業技術総合研究所)、嶋地直広(北陽電機株式会社)、二井見博文(産業技術短期大学)</p> <p>2B3-01 15:30~ ロボット技術と光技術の融合:ロボットフォトリクス ○嶋地 直広(北陽電機) 村井 健介(産総研) 二井見 博文(産技短大)</p> <p>2B3-02 15:45~ ロボット教材「ミニマル工場」の開発 ○上村 拓人(産技短大) 島中 裕介((株)エアグラウンド) 二井見 博文(産技短大) 村井 健介(産総研)</p> <p>2B3-03 16:00~ 撮像の明るさ向上のためのデコンボリューションに基づく視線方向ランダムアクセスビジョン手法の提案 ○平山 大夢(群馬大学) 奥 寛雅(群馬大学) 安富 啓太(静岡大学) 川人 祥二(静岡大学)</p> <p>2B3-04 16:15~ XY2軸のミラー振動によるランダムアクセスビジョンの視線方向の拡張手法 ○水戸部 真澄(群馬大学) 奥 寛雅(群馬大学) 安富 啓太(静岡大学) 川人 祥二(静岡大学)</p> <p>2B3-05 16:30~ ロボットフォトリクスを志向したブラズモニックデバイスの研究開発 ○村井 健介(産総研) 黒田 智也(近畿大) 阿久澤 賢(近畿大) 松谷 貴臣(近畿大)</p> <p>2B3-06 16:45~ 大規模展示会における浄瑠璃人形を参考にしたサービスロボットの集客効果と2D-LiDARを用いた測定方法の検証 ○成田 雅彦(都立産技大)</p> <p>2B3-07 17:00~ 可視光通信を用いた水中ロボットの複数遠隔制御の実現 ○林 英誉(ソフトバンク) 今井 弘道(ソフトバンク) 後藤 慎平(東京海洋大学)</p> <p>2B3-08 17:15~ 高精度地図データを用いた坂道の点群データのフィルタリング手法 ○岡部 太貴(名古屋大学大学院情報学研究所) 山田 峻也(名古屋大学未来社会創造機構) 渡辺 陽介(名古屋大学未来社会創造機構) 高田 広章(名古屋大学未来社会創造機構・名古屋大学大学院情報学研究所)</p> <p>2B3-09 17:30~ ロボットフォトリクスによる高層建築物外壁点検調査 ○岩田 拓也(産総研) 神村 明哉(産総研) 宮内 博之(建築研)</p>	<p>2C3 GS39:ウェアラブルデバイス</p> <p>栗田雄一(広島大学)、妻木勇一(山形大学)</p> <p>2C3-01 15:30~ 布上二層配線によるモーションキャプチャデバイスの製造 ○高橋 準人(東京大学) 富田 直人(東京大学) 山本 道貴(東京大学) 高松 誠一(東京大学) 伊藤 寿浩(東京大学)</p> <p>2C3-02 15:45~ 衣服型の筋電測定デバイスに向けた配線検討 ○遠藤 聡志(東京大学大学院工学系研究科精密工学専攻) 山本 道貴(東京大学大学院工学系研究科精密工学専攻) 高松 誠一(東京大学大学院工学系研究科精密工学専攻) 伊藤 寿浩(東京大学大学院工学系研究科精密工学専攻)</p> <p>2C3-03 16:00~ ニットに着想を得た形状の変化・維持が可能な生地機構に関する研究 ○新上 祐希(早稲田大学) 岡林 誠士(文化学園大学) 石井 裕之(早稲田大学)</p> <p>2C3-04 16:15~ ウェアラブルデバイスを用いた日常生活の頸部表面筋電の計測による片頭痛発作予測の検討 ○岡島 正太郎(理研) 藤田 和樹(SNI) コスタガルシア アルバロ(理研) 楊 瀟嘉(理研) 星野 江理(SNI) 島津 智一(SNI) 下田 真吾(理研)</p> <p>2C3-05 16:30~ 軽量化と実用性を考慮した装着型ロボットアームの提案 第7報 ○小島 景行(立命館大) チャン ディントウアン(立命館大) 李 周浩(立命館大)</p> <p>2C3-06 16:45~ センサグローブを活用した遠隔検査システムの検討 ○福井 孝太郎(三菱電機) 西川 敬士(三菱電機) 平井 敬秀(三菱電機) 柴田 篤志(三菱電機) 小林 翔一(三菱電機) 和田 敏裕(三菱電機)</p> <p>2C3-07 17:00~ 脱ぎ散らかしても勝手に元に戻るスリッパ: ROSligger ○小西 将徳(東京大学) 岡田 慧(東京大学) 稲葉 雅幸(東京大学)</p> <p>2C3-08 17:15~ 溶融環境・溶接動作の計測が可能な溶接作業計測システムの開発 ○森田 光紀(早稲田大学高西淳夫研究室) 重藤 千隼(早稲田大学高西淳夫研究室) 大谷 拓也(早稲田大学高西淳夫研究室) 小椋 優(IHI) 高西 淳夫(早稲田大学高西淳夫研究室)</p> <p>2C3-09 17:30~ 把持力共有による物体受け渡し作業の円滑化 ○白木 翔護(名工大) 湯川 光(名工大) 南澤 孝太(慶應大) 田中 由浩(名工大)</p>	<p>2D3 GS12:福祉・生活支援ロボット</p> <p>松日崇信人(東京大学)、前泰志(関西大学)、青山宏樹(藍野大学)</p> <p>2D3-01 15:30~ ロボット義足における螺旋型ばね緩衝機構の検討 ○野中 摂護(津山高専) 内田 雄大(津山高専)</p> <p>2D3-02 15:45~ 着地衝撃負荷の再現を目指したインピーダンス制御系の構築 ○棚原 渉(近畿大) 田上 将治(近畿大)</p> <p>2D3-03 16:00~ 腰のひねりサポートを考慮した2自由度パワーアシストスーツの開発 ○廣瀬 元輝(芝浦工業大学) 清水 創太(芝浦工業大学) 真崎 陸太(芝浦工業大学)</p> <p>2D3-04 16:15~ 本質安全制御に基づく介助用パワーアシスト車いすの提案 ○那須 智晴(北九州市立大学) 南山 靖博(久留米工業高等専門学校) 清田 高徳(北九州市立大学)</p> <p>2D3-05 16:30~ パワーアシスト操作型全方向移動ロボットのための予測到達時間に基づく操作支援法 ○本間 勇樹(東京工科大学) 上野 祐樹(東京工科大) 松尾 芳樹(東京工科大)</p> <p>2D3-06 16:45~ テコの原理とバネの力を利用した腰部負荷軽減支持機構の提案と評価 ○馬場 俊貴(富山大学) 戸田 英樹(富山大学)</p> <p>2D3-07 17:00~ 随意的・連続強眼球動作から生じる眼電信号に基づく電動車イス制御システムの開発 ○山口 優希(岐阜大学) 堀 圭佑(岐阜大学) 松下 光次郎(岐阜大学) 佐々木 実(岐阜大学)</p> <p>2D3-08 17:15~ 4カメラ映像同時表示画面に基づく眼電入力インターフェースの開発 ○松尾 亘陽(岐阜大学) 松下 光次郎(岐阜大学) 佐々木 実(岐阜大学)</p> <p>2D3-09 17:30~ 体位変換支援を目的としたシート片側斜方引き上げ式体位変換機構の提案 ○秋山 寛太(富山大学) 戸田 英樹(富山大学)</p>

RSJ2022 詳細プログラム

9月6日(火)PM2

E室 (233)	F室 (241)	G室 (242)	H室 (243)
<p>2E3 GS2:二足歩行ロボット</p> <p>梶田 秀司(中部大学)、小島邦生(東京大学)</p> <p>2E3-01 15:30~ 人搭乗を目的とした脚車輪ロボットの搭乗者外力補償制御 ○垣内 洋平(豊橋技科大) 小権尾 侑多(東大) 今岡 紀章(バナソニック) 楠山 大樹(東大) 佐藤 新平(東大) 松浦 祐太郎(東大) 安藤 健(バナソニック) 稲葉 雅幸(東大)</p> <p>2E3-02 15:45~ 位相差と位相和に着目したCPGによる2足ロボットの自律的な脚運動生成 ○櫻井 祐輔(名工大) 坂本 湧基(名工大) 西飯 昌平(名工大) 佐藤 澗大(名工大) 藤原 祐太(名工大) 上村 知也(名工大) 佐野 明人(名工大)</p> <p>2E3-03 16:00~ 深層強化学習を用いた二脚モデルにおける歩容遷移の実現 ○古関 駿介(東北大) 香澤 京(東北大) 大脇 大(東北大) 林部 宏充(東北大)</p> <p>2E3-04 16:15~ リミットサイクル型歩行における長期予測精度の検証 ○神 孝典(奈良先端大) 小林 泰介(NIL/総研大) 松原 崇充(奈良先端大)</p> <p>2E3-05 16:30~ 1脚受動跳躍の安定不動点における物理パラメータと走行速度の解析 ○永瀬 純也(龍谷大) 佐藤 俊也(秋田県立大) 嵯峨 彦彦(関西学院大)</p> <p>2E3-06 16:45~ 2足歩行ロボットの脚と腕の遠隔操作とモータ駆動 ○日下 昂大(名工大) 塚崎 優生(名工大) 櫻井 祐輔(名工大) 鷺山 玄(名工大) 川瀬 菜々子(名工大) 上村 知也(名工大) 佐野 明人(名工大)</p> <p>2E3-07 17:00~ 2足歩行・歩行ロボットの統一モデルの設計開発 ○佐藤 澗大(名工大) 藤原 祐太(名工大) 西飯 昌平(名工大) 櫻井 祐輔(名工大) 上村 知也(名工大) 池俣 吉人(帝京大) 佐野 明人(名工大)</p> <p>2E3-08 17:15~ 2足歩行ロボットにおける制動・推進 ○藤原 祐太(名工大) 佐藤 澗大(名工大) 西飯 昌平(名工大) 櫻井 祐輔(名工大) 村岡 佑哉(名工大) 上村 知也(名工大) 池俣 吉人(帝京大) 佐野 明人(名工大)</p> <p>2E3-09 17:30~ 多様な緊張と適切な弛緩によるヒトに近い2足歩行 ○川瀬 菜々子(名工大) 日下 昂大(名工大) 塚崎 優生(名工大) 鷺山 玄(名工大) 櫻井 祐輔(名工大) 上村 知也(名工大) 佐野 明人(名工大)</p> <p>2E3-10 17:45~ 2足歩行の乗り込み動作に向けた深層強化学習 ○村山 大騎(名工大) 土方 祥平(名工大) 田中 翔麻(名工大) 横地 康太(名工大) 大下 悠也(名工大) 上村 知也(名工大) 佐野 明人(名工大)</p>	<p>2F3 OS16:確率ロボティクスとデータ工学ロボティクス~認識・行動学習・記号創発~(2/4)</p> <p>赤井直紀(名古屋大学)、谷口彰(立命館大学)</p> <p>2F3-01 15:30~ 【招待講演】深層学習を用いたロボットナビゲーション ○金崎 朝子(東京工業大学)</p> <p>2F3-02 16:00~ 多目的強化学習のための経験再生バッファの分離 ○内部 英治(ATR)</p> <p>2F3-03 16:15~ Sequential 2D Continuous Kinodynamic RRT for Driving Behavior at Un-signalized Intersections with Stop Lines ○Shaoyu Yang (Tokyo Institute of Technology) Masamichi Shimosaka (Tokyo Institute of Technology)</p> <p>2F3-04 16:30~ 掃引体積検索に基づく動作計画における逐次二次計画を用いた即応的経路変更 ○岩崎 拓也(信州大学) 高瀬 裕(信州大学) Solti Arnold(信州大学) 竹下 佳佑(トヨタ自動車) 山崎 公俊(信州大学)</p> <p>2F3-05 16:45~ パラレルワイヤ駆動一本脚跳躍ロボット RAMIELの強化学習に基づく連続跳躍動作の実現 ○河原塚 健人(東京大学) 鈴木 天馬(東京大学) 岡田 慧(東京大学) 稲葉 雅幸(東京大学)</p> <p>2F3-06 17:00~ ニューラルネットワークを用いたモデル予測制御に基づく人との協調着衣 ○山崎 隆広(信州大学) 高瀬 裕(信州大学) Solti Arnold(信州大学) 山崎 公俊(信州大学)</p>	<p>2G3 OS6:水中ロボティクス</p> <p>坂上憲光(東海大学)、武村史朗(沖縄工業高等専門学校)、柴田瑞穂(近畿大学)</p> <p>2G3-01 15:30~ 水中パラレルワイヤ駆動システムを用いた水中インフラ点検システムの提案 ○兒玉 勝敏(長崎大) 盛永 明啓(長崎大) 山本 郁夫(長崎大)</p> <p>2G3-02 15:45~ ロボット・セラビーへの活用を目指したミズクラゲ型ソフトロボットの開発 ○上田 哲平(OIT) 谷口 浩成(OIT) 宮下 瑛伍(OIT)</p> <p>2G3-03 16:00~ 小型水上自律移動センシングデバイスのための外乱を考慮した定点維持制御戦略評価 ○藤井 康之(立命館大) 鈴木 大樹(立命館大) チャン ディントウアン(立命館大) 李 周浩(立命館大)</p> <p>2G3-04 16:15~ 潤滑油とシーリングを用いない水没型ギアード電動サーボモータの電流ベーストルク制御の性能評価 ○加古川 篤(立命館大) 村田 彩夏(立命館大) 坂上 憲光(東海大) 馬 書根(立命館大)</p> <p>2G3-05 16:30~ 水中環境における音響カメラの録画映像処理による3次元環境復元 ○中村 洋貴(北陸先端大学) 池 勇勲(北陸先端大学) 金田一 亮(株式会社三ツ星) 北村 嘉弘(株式会社三ツ星)</p> <p>2G3-06 16:45~ グラブ式浚渫工事におけるグラブバケット着底位置推定 ○杉野 晃弘(九工大) 西田 祐也(九工大) 石井 和男(九工大)</p> <p>2G3-07 17:00~ スラスト雑音を考慮したQPSK変調方式を用いた水中音響通信に関する研究 ○田中 理玖人(九工大) 上村 雄一郎(九工大) 西田 祐也(九工大) 石井 和男(九工大)</p> <p>2G3-08 17:15~ 水流下にあるROVのHaptic Shared Controlを用いた操縦支援 ○木村 友(東海大) 須賀 瑞樹(東海大) 坂上 憲光(東海大) 佐藤 瑛人(奈良先端大) 和田 隆広(奈良先端大)</p>	<p>2H3 GS16:屋外作業ロボット(1/2)</p> <p>王碩玉(高知工科大学)、有隅仁(産業技術総合研究所)</p> <p>2H3-01 15:30~ 押付力調整機構を搭載した昇降ロボットの開発と制御 ○吉中 智美(神奈川大学) 野中 祐太郎(神奈川大学) 江上 正(神奈川大学)</p> <p>2H3-02 15:45~ かご型電車線支持鉄柱の内部塗装用ロボットの開発:試作機の設計及び基本機能実装 ○鄭 聖熾(大阪電通大) 小川 勝史(大阪電通大) 上善 恒雄(大阪電通大)</p> <p>2H3-03 16:00~ 架空送電鉄塔工事支援ロボットの開発 ○竹下 真司(神奈川大学) 野中 祐太郎(神奈川大学) 江上 正(神奈川大学)</p> <p>2H3-04 16:15~ スパイラル昇降ロボットのモデリングと制御 ○野中 祐太郎(神奈川大学) 江上 正(神奈川大学)</p> <p>2H3-05 16:30~ 簡易芝刈機のためのレトロフィット型走行制御システム ○市原 海渡(芝工大) 長谷川 忠大(芝工大) 油田 信一(芝工大) 加藤 智之(西武建設) 二村 憲太郎(西武建設) 白石 元幸(西武建設)</p> <p>2H3-06 16:45~ 簡易後付け型雪面作業支援システムの開発と実験報告 ○市原 海渡(芝工大) 長谷川 忠大(芝工大) 油田 信一(芝工大) 加藤 智之(西武建設) 白石 元幸(西武建設) 二村 憲太郎(西武建設) 金野 直樹(西武建設) 須長 真介(西武建設)</p> <p>2H3-07 17:00~ 受光伐による日照条件の変化予測のための樹木の3次元モデルを用いた日照シミュレーション ○鈴木 理也(千葉工大) 富田 健斗(千葉工大) 新貝 文昭(PCKK) 櫻井 恭介(PCKK) 南 智好(PCKK) 藤井 浩光(千葉工大)</p> <p>2H3-08 17:15~ 四脚歩行ロボットSpotの再造林地における歩行性能の検証 ○毛綱 昌弘(森林総合研究所) 山口 浩和(森林総合研究所) 須々木 達也(森林総合研究所) 原山 尚徳(森林総合研究所) 宇都木 玄(森林総合研究所) 菅野 賢一(ソフトバンク)</p> <p>2H3-09 17:30~ 被災現場におけるロボットの不整地移動向け環境認識・経路計画技術の検討 ○藤 大樹(日立) 中野 定樹(日立) 橋爪 滋郎(日立) 伊藤 深人(日立) 上野 克宜(日立) 小林 亮介(日立) 長井 隆浩(日立GE) 平野 克彦(日立GE)</p> <p>2H3-10 17:45~ 伸縮機構を搭載した高出力協調搬送ロボットの開発 ○末岡 裕一郎(大阪大学) 原田 高歩(大阪大学) 杉本 靖博(大阪大学) 大須賀 公一(大阪大学)</p>

RSJ2022 詳細プログラム

9月6日(火)PM2

I室(244)	J室(245)	K室(246)
<p>2I3 GS31:自己位置推定・SLAM(2/2)</p> <p>鈴木太郎(千葉工業大学)、星野智史(宇都宮大)</p> <p>2I3-01 15:30~ ドアを用いたパーティクルフィルタによる移動ロボットの自己位置推定の精度評価 ○景山 祉織(中央大学) 秋庭 啓吾(中央大学) 田所 功(中央大学) 鈴木 龍紀(中央大学) 池 勇勳(JAIST) Sarthak Pathak(中央大学) 梅田 和昇(中央大学)</p> <p>2I3-02 15:45~ GNSS Odometry: 最適化による搬送波位相サイクルスリップ推定を用いた移動ロボットの高精度軌跡推定 ○鈴木 太郎(千葉工大)</p> <p>2I3-03 16:00~ 都市部環境下のRTK-GNSS/IMUの複合におけるグラフ最適化の導入について検討 ○高野瀬 碧輝(名古屋大学) 竹内 栄二郎(TIER IV/名古屋大) 目黒 淳一(名城大学) カルバヨ アレックサンダー(名古屋大/TIER IV) 武田 一哉(名古屋大/TIER IV)</p> <p>2I3-04 16:15~ ワイヤレス距離センサのNLoS情報を活用した屋内ロボット位置推定手法の開発 ○井塚 智也(九大) 倉爪 亮(九大)</p> <p>2I3-05 16:30~ 大域的自己位置推定の実現に向けた指向性アンテナを用いたWiFi信号の到来角推定 ○橋本 悠矢(宇都宮大学) ミヤグスク レナート(宇都宮大学) 尾崎 功一(宇都宮大学)</p> <p>2I3-06 16:45~ パーティクルフィルタを利用した自己位置推定の改善 ○鈴木 颯(東電大) 日高 浩一(東電大)</p> <p>2I3-07 17:00~ 路面動画画像を用いたインフラ点検用移動ロボットの2次元相対測位アルゴリズム ○蝦名 徳一(室蘭工業大学) 小坂井 琢也(室蘭工業大学) 水上 雅人(室蘭工業大学) 望月 章志(日本電信電話株式会社NTT先端集積デバイス研究所)</p> <p>2I3-08 17:15~ 群ロボットの存在領域制御のための発光周波数解析による群中心マーカ認識のロバスト化及び高速化 ○塚本 翔(中央大学) 泉 清久(中央大学) 前田 孝雄(東京農工大学) 坂本 康輔(中央大学) 國井 康晴(中央大学) 戸田 武((株)竹中工務店)</p> <p>2I3-09 17:30~ 自律ロボット群システムにおける相対位置の分散的推定 ○折金 悠生(東工大) 倉林 大輔(東工大)</p> <p>2I3-10 17:45~ カメラ-LiDARフュージョンセンサのRGBD情報を用いた3次元環境地図生成 ○星野 晃一(京セラ(株)) 岡田 浩希(京セラ(株))</p>	<p>2J3 IS2:AI, Learning and Control</p> <p>Jun Nakanishi(Meijo University)、Taisuke Kobayashi(NII)</p> <p>2J3-01 15:30~ Connecting Dense and Sparse Network in Recurrent Independent Mechanism ○Pengcheng Pan(Univ. of Tokyo) Yasuo Kuniyoshi(Univ. of Tokyo)</p> <p>2J3-02 15:45~ Design, fabrication, and characterization of bendable and twistable electrohydrodynamic pump ○Zebing Mao(Tokyo Institute of Technology) Yota Asai(Shibaura Institute of Technology) Akimasa Yamanoi(Shibaura Institute of Technology) Wiranata Ardi(Shibaura Institute of Technology) Shingo Maeda(Tokyo Institute of Technology)</p> <p>2J3-03 16:00~ Reformulating Multi-Domain Reinforcement Learning under a Pseudo Multi-Objective Reinforcement Learning framework ○Wendyam Eric Lionel Ilboudo(Nara Institute of Science and Technology) Taisuke Kobayashi(NII/SOKENDAI) Takamitsu Matsuura(Nara Institute of Science and Technology)</p> <p>2J3-04 16:15~ Curriculum Reinforcement Learning for Industrial Insertion Tasks ○Cristian Beltran-Hernandez(Osaka University) Damien Petit(Osaka University) Ixchel Ramirez-Alpizar(AIST) Kensuke Harada(Osaka University)</p> <p>2J3-05 16:30~ Learning reaching tasks for mobile manipulation through model-based reinforcement learning ○Xiaoxu Feng(Osaka University) Takayuki Nagai(Osaka University, UEC AIX)</p> <p>2J3-06 16:45~ Speech-Recognition on Low-Power GPU Device for Robotic Applications on the Edge ○Haris Gulzar(Tokyo Institute of Technology) Kenji Nishida(Tokyo Institute of Technology) Katsutoshi Itoyama(Tokyo Institute of Technology/Honda Research Institute Japan, Co., Ltd.) Kazuhiro Nakadai(Tokyo Institute of Technology)</p> <p>2J3-07 17:00~ Model search and compression towards on-device activity recognition in shovel machines ○Bing Bai(Tokyo Institute of Technology) Masato Sugasaki(Tokyo Institute of Technology) Kanji Takazawa(Tokyo Institute of Technology) Motohide Sugihara(Komatsu Ltd.) Mitsutaka Kumagai(Komatsu Ltd.) Keita Yamada(Komatsu Ltd.) Aren Shinozaki(Komatsu Ltd.) Shintarou Hamada(Komatsu Ltd.) Masamichi Shimosaka(Tokyo Institute of Technology)</p> <p>2J3-08 17:15~ Camera pose estimation in vehicle based on ResNet ○Keyi Li(Univ. of Tokyo) Ryoichi Ishikawa(Univ. of Tokyo) Menandro Roxas(Rakuten Institute of Technology) Takeshi Oishi(Univ. of Tokyo)</p> <p>2J3-09 17:30~ Reflection removal of glass wall with Encoder-Decoder deep learning network ○Weibang Yin(Univ. of Tokyo) Ryoichi Ishikawa(Univ. of Tokyo) Takeshi Oishi(Univ. of Tokyo)</p> <p>2J3-10 17:45~ Learning to estimate 6DoF camera pose from 2D indoor sparse feature ○Bach Thuan Bui(Ritsumeikan University) Dinh Tuan Tran(Ritsumeikan University) Joo-Ho Lee(Ritsumeikan University)</p>	<p>2K3 GS42:新学術領域・超適応</p> <p>安琪(東京大学)、船戸徹郎(電気通信大学)</p> <p>2K3-01 15:30~ Time-varying synergyを用いた動作の時空間的構造抽出による模倣学習 ○沓澤 京(東北大) 林部 充宏(東北大)</p> <p>2K3-02 15:45~ マルチアレイ電極を用いた筋電図による多自由度義手制御 ○小池 康晴(東工大) 何 梓遜(東工大) 秦 梓軒(東工大) Woorim Cho(東工大)</p> <p>2K3-03 16:00~ 床傾斜に対する直立姿勢系の予測動作の解析 ○小川 翠帆(電通大) 王 森彤(電通大) 船戸 徹郎(電通大)</p> <p>2K3-04 16:15~ 足裏に作用するvertical free momentがヒト二足歩行に与える影響 ○根岸 拓生(東大・院理) 荻原 直道(東大・院理)</p> <p>2K3-05 16:30~ ハプティックデバイスを用いた協調ゲーム課題中の脳活動ハイパースキャンニング ○吉田 理絵(農工大) 須藤 珠水(農工大) 宮下 恵(農工大) 近藤 敏之(農工大)</p> <p>2K3-06 16:45~ Sliding-Window Normalizationによる筋電を用いる他人のデータで学習した分類器の予測精度向上 ○田中 太一(長岡技術科学大学) 南部 功夫(長岡技術科学大学) 圓山 由子(函館高専) 和田 安弘(長岡技術科学大学)</p> <p>2K3-07 17:00~ 脳の可塑性を模した適応のモデルと座標変換推定 ○中村 壮汰(静岡大学) 小林 祐一(静岡大学)</p> <p>2K3-08 17:15~ 脳構造画像解析に基づく脊髄小脳変性症患者の脳による制御メカニズムの理解 ○濱田 裕幸(東京大学) 菊地 豊(美原記念病院) 温 文(東京大学) 山下 淳(東京大学) 浅間 一(東京大学)</p> <p>2K3-09 17:30~ 軽量で着脱容易な歩行支援装置の開発 ○牧野 冬武(東京大学) 長谷川 哲也(東京大学) 白藤 翔平(東京大学) 太田 順(東京大学) 四津 有人(東京大学)</p>

RSJ2022 詳細プログラム

9月7日(水)AM			
A室(221)	B室(222)	C室(223)	D室(231)
3A1 OS8:介護とロボティクス(1/3)	3B1 OS2:機能性材料とメカトロニクス融合デザイン(1/2)	3C1 GS10:手術支援ロボットシステム	3D1 GS20:ソーシャルロボット(2/2)
柴田智広(九州工業大学)、田中孝之(北海道大学)	亀崎允啓(早稲田大学)、辻田哲平(防衛大学校)、坂本裕之(日本ペイントコーポレートソリューションズ(株))	川嶋健嗣(東京大学)、荒田純平(九州大学)	上出寛子(名古屋大学)、東風上奏絵(東京大学)
3A1-01 9:30~ 【基調講演】介護ロボットの施設での利活用について ○宮本 隆史(社会福祉法人善光会)	3B1-01 9:30~ 【基調講演】デジタルファブリケーションを生かしたアクチュエーション ○川原 圭博(東京大学)	3C1-01 9:30~ 令和3年度特許出願技術動向調査—手術支援ロボット 北村 龍平(特許庁審査第二部医療機器(治療機器)) 伊藤 孝佑(特許庁審査第二部医療機器(治療機器)) 菊地 康彦(特許庁審査第二部医療機器(治療機器)) ○神ノ田 奈央(特許庁審査第二部医療機器(治療機器))	3D1-01 9:30~ 日本科学未来館におけるロボットを介したロボット研究者と親子の交流創出実践の紹介 ○東風上 奏絵(東大) 市倉 愛子(東大) 種本 雅(東大) 藤井 綺香(東大) 北川 晋吾(東大) 岡田 慧(東大) 福葉 雅幸(東大)
3A1-02 10:00~ AMEDロボット介護機器開発プロジェクトにおける安全基準および海外/国内向けガイドスの開発 ○中坊 嘉宏(産総研) 梶谷 勇(産総研) 秋山 靖博(信州大) 大畑 光司(京大) 勝田 智也(JARI) 清水 雄一郎(JQA) 大工谷 新一(北陸大) 清水 公治(京大病院) 浅見 豊子(佐賀大) 三浦 敏道(JARA) 坂東 哲郎(JASPA)	3B1-02 10:00~ 自己修復性を有する永久磁石エラストマ ○坂本 裕之(日本ペイントCS(株))	3C1-02 9:45~ MR流体を応用した遠隔操作型内視鏡下手術用ハプティックデバイスにおける鉗子挿入動作時のバンプな力覚提示性能の調査 ○池田 旭花(大分大学大学院工学研究科) 高野 哲仁(大分大学大学院工学研究科) 阿部 功(大分大学理工学部) 菊池 武士(大分大学理工学部) 三股 浩光(大分大学医学部) 猪股 雅史(大分大学医学部)	3D1-02 9:45~ 人とロボットの移動を通した周囲の子どもの交流創出における重要な要因の解明 ○東風上 奏絵(東大) 岡田 慧(東大) 福葉 雅幸(東大)
3A1-03 10:15~ アイルランド発UV除菌 空気清浄ロボット越境移入:介護施設における受容・共創過程 ○尾林 和子(日本福祉大学/東京聖新会/UAアーク) 小館 尚文(UAアーク/アイルランド国立大学ダブリン校/北海道大学) 岡本 佳美(東京聖新会) 栗嶋 咲恵(東京聖新会) 近藤 洋正(東京聖新会) 石井 陽子(UAアーク) 前田 百合恵(ダブリン工科大学) 野々田 峰寛(UAアーク) コナー マギン(アカラ・ロボティクス) ロバート スコット(アカラ・ロボティクス) 俞 文偉(千葉大学) 増山 茂(UAアーク/東京医科大学)	3B1-03 10:15~ 自己修復永久磁石エラストマの切断に対する修復性能の評価 ○須田 祐基(防衛大) 辻田 哲平(防衛大) 安孫子 聡子(芝浦工大) 坂本 裕之(日本ペイント) 岩本 悠宏(名工大)	3C1-03 10:00~ 5G SAとMECを用いた手術ロボットの遠隔操作実験 ○菅野 貴皓(リバーフィールド) 只野 耕太郎(リバーフィールド) 川嶋 健嗣(東大) 福瓶 竹男(KDDI) 松本 健太郎(KDDI) 東海林 誠(ソリトンシステムズ) 小山 浩史(ソリトンシステムズ) 諸橋 一(弘前大)	3D1-03 10:00~ 絵日記を用いて思い出を語るロボットの研究 ○市倉 愛子(東大) 東風上 奏絵(東大) 種本 雅(東大) 矢野 伊織(東大) 岡田 慧(東大) 福葉 雅幸(東大)
3A1-04 10:30~ 介護支援ロボット普及に向けたスマートライフケア共創工房における取り組み ○鴻上 國南(九工大) 樋口 藍(JTEKT Corp.) 和田 親宗(九工大) 柴田 智広(九工大)	3B1-04 10:30~ 永久磁石エラストマを用いた脱着可能なソフトボンプモジュールの開発 ○亀ヶ谷 友宏(早大) 何 卓願(早大) 張 裴之(早大) 亀崎 允啓(早大) 岩本 悠宏(名工大) 井門 康司(名工大) 坂本 裕之(日本ペイント) 菅野 重樹(早大)	3C1-04 10:15~ 光学式モーションキャプチャを用いたマスタデバイスによる空気圧駆動手術マニピュレータの操作性検証 ○羽野 蒼一郎(東京高専) 曾我 祐太(電通大) 原口 大輔(東京高専)	3D1-04 10:15~ 複数人を対象とした推薦対話ロボットを用いた商業施設でのフィールド実験 ○酒井 和紀(阪大) 吉川 雄一郎(阪大) 石黒 浩(阪大)
3A1-05 10:45~ 特別養護老人ホームにおける作業着一体型スマートスーツの試用 ○田中 孝之(北大) 渡邊 正孝(孝徳会) 渡邊 裕子(孝徳会)	3B1-05 10:45~ 永久磁石エラストマシートを用いたロボットスキャンセンサの試製 ○王 啓臣(早稲田大学) 王 語詩(早稲田大学) 亀崎 允啓(早稲田大学) 坂本 裕之(日本ペイント) 菅野 重樹(早稲田大学)	3C1-05 10:30~ 手術助手ロボットを操作するガングリップ式スイッチの開発と評価 ○奥家 拓海(大阪工大) 河合 俊和(大阪工大) 西川 敦(大阪基礎工) 西澤 祐史(がん研東) 中村 達雄(京大医)	3D1-05 10:30~ Robots Using "Aizuchi" in Online Group Conversation ○Sota Kobuki(Tokyo Institute of Technology) Katie Seaborn(Tokyo Institute of Technology) Seiki Tokunaga(RIKEN) Kosuke Fukumori(RIKEN) Shun Hidaka(Tokyo Institute of Technology) Kazuhiro Tamura(RIKEN) Koji Inoue(Kyoto Univ.) Tatsuya Kawahara(Kyoto Univ.) Mihoko Otake(RIKEN)
3A1-06 11:00~ 高齢者施設における遠隔緊急支援システムの開発と応用 ○尾林 和子(日本福祉大学/東京聖新会/UAアーク) 小館 尚文(UAアーク/ダブリン大学) 岡本 佳美(東京聖新会) 栗嶋 咲恵(東京聖新会) 近藤 洋正(東京聖新会) 石井 陽子(UAアーク) 野々田 峰寛(UAアーク) 増山 茂(UAアーク/東京医科大学)	3B1-06 11:00~ 永久磁石エラストマ(PME)を用いた柔軟センサによる立体形状識別の検討 ○榎本 朋(東大) 石毛 真修(東大) 梅館 拓也(信州大) 坂本 裕之(日本ペイントコーポレートソリューションズ(株)) 川原 圭博(東大)	3C1-06 10:45~ 穿刺ロボットにおける計算時間短縮のための接触領域特定用シミュレータ ○松野 隆幸(岡大) 亀川 哲志(岡大) 平木 隆夫(岡大)	3D1-06 10:45~ 等身大マスコットロボットの非言語コミュニケーションに向けたジェスチャーの開発 ○高橋 龍矢(富山県立大) 小柳 健一(富山県立大) 増田 寛之(富山県立大) 李 豊羽(富山県立大) 野田 堅太郎(富山県立大) 塚越 拓哉(富山県立大) 大島 徹(富山県立大)
3A1-07 11:15~ 自律移動ロボットの介護施設への適用 ○鈴木 新雄(新東工業(株)) 楊 艶艶(新東工業(株)) 戸田 貴弘(新東工業(株))	3B1-07 11:15~ 力覚提示材料への応用を目指したMRエラストマの外部磁場印加時の圧縮試験 ○菊地 陽介(芝浦工大) 安孫子 聡子(芝浦工大) 辻田 哲平(防衛大) 坂本 裕之(日本ペイント) 岩本 悠宏(名工大)	3C1-07 11:00~ 内視鏡下耳科手術を支援する内視鏡テレオペレーションシステム ○伊藤 樹哉(大阪工大) 河合 俊和(大阪工大) 岡田 史香(大阪工大) 原 継真(大阪工大) 藤田 岳(神戸大耳鼻) 上原 奈津美(神戸大耳鼻) 西川 敦(大阪基礎工) 鈴木 寿(中央大理工)	3D1-07 11:00~ 人間とロボットが共生する未来社会のあり方を考える学研ヒルズ学際駅伝大会(第二報) ○藤永 拓矢(福大) 富永 萌子(西工大) 石井 和男(九工大)
		3C1-08 11:15~ 腹腔鏡手術トレーニングのための機械学習を用いた技能別スコア評価システムの開発 ○海老名 光希(北大) 安部 崇重(北大) 堀田 記世彦(北大) 樋口 まどか(北大) 古御堂 純(北大) 岩原 直也(北大) 今 雅史(北大) 小水内 俊介(北大) 倉島 庸(北大) 菊地 央(北大) 松本 隆児(北大) 大澤 崇宏(北大) 村井 祥代(弘前大) 辻田 哲平(北大) 佐瀬 一弥(北大) 陳 曉帥(弘前大) 篠原 信雄(北大) 近野 敦(北大)	3D1-08 11:15~ マインドフルネス傾向とロボットへの外見印象の関係 ○佐伯 和香(京都大学大学院) 野村 理朗(京都大学大学院)

RSJ2022 詳細プログラム

9月7日(水)AM			
E室(233)	F室(241)	G室(242)	H室(243)
<p>3E1 GS30:ロボット制御</p> <p>宮崎敏昌(長岡技術科学大学)、木村航平(電気通信大学)</p> <p>3E1-01 9:30~ 仮想切断了連鎖の冗長逆運動学によるねじ対偶を含む空間閉ループ機構の運動解析 ○高田 敦(農工大)</p> <p>3E1-02 9:45~ パネを活用した屈伸脚ロボット跳躍時の足裏高さ最大化を目的とした直動モデル解析 ○菅野 公景(農工大) 水内 郁夫(農工大)</p> <p>3E1-03 10:00~ 最適レギュレータによるフィードバック制御系設計を考慮した最小動力学パラメータの確率的同定 ○渡邊 和喜(東工大) 岡田 昌史(東工大)</p> <p>3E1-04 10:15~ シュワートプラットフォームへのブロックシベアスト・アドミタンス制御(PBAC)の実装 ○榎原 康平(株式会社人機一体) 金岡 克弥(株式会社人機一体)</p> <p>3E1-05 10:30~ ロボットの全身動力学に基づいたモデル予測制御ソルバー robotoc の開発 ○片山 想太郎(京都大学) 大塚 敏之(京都大学)</p> <p>3E1-06 10:45~ 高減速複合遊星歯車機構の角度伝達誤差によるロボットアームの手先への影響を考慮した制御手法 ○永野 健太(東理大) 和田 正義(東理大) 藤本 康孝(横国大)</p> <p>3E1-07 11:00~ 手先作業中におけるアームの運動学的冗長性を利用したセンサレス衝突検出 ○岡部 弘佑(和歌山高専) 本田 英己(九工大若松)</p> <p>3E1-08 11:15~ 悪路走行を想定した電動運搬車におけるパフォーマンス性能の改善 ○越智 順一(長岡技科大) 宮崎 敏昌(長岡技科大) 吉田 勇太(長岡技科大) 横倉 勇希(長岡技科大) 大石 潔(長岡技科大) 入沢 慶(東京電力)</p> <p>3E1-09 11:30~ 物体の積み下ろしに対応する車輪型倒立振子の適応制御系設計 ○中島 綾也(芝浦工業大学) 島田 明(芝浦工業大学)</p>	<p>3F1 OS12:データドリブンロボティクス</p> <p>馬場裕康(株式会社デンソー)、榊原伸介(ファナック株式会社/ROBOCIP)</p> <p>3F1-01 9:30~ 把持物体のオントロジーを用いた未知物体の把持 ○陳 浩(大阪大学) 清川 拓哉(大阪大学, NAIST) 胡 正涛(大阪大学) 万 偉偉(大阪大学) 原田 研介(大阪大学, AIST)</p> <p>3F1-02 9:45~ 把持安定度に基づくハンド選択手法の基礎的検証 ○宮本 七星(筑波大) 佐藤 俊介(筑波大(卒)) 渡邊 康祐(筑波大) 相山 康道(筑波大)</p> <p>3F1-03 10:00~ ロボットの反復 pick-and-place 自動データ収集によるOne-Shot 教示把持動作スキル学習システム ○金沢 直晃(東大) 河原塚 健人(東大) 石田 寛和(東大) 岡田 慧(東大) 稲葉 雅幸(東大)</p> <p>3F1-04 10:15~ マルチロボットシステムを対象としたタスクプリミティブによるロボット選択方式の提案 ○糸田 孝太(武蔵野大学) 渡邊 紀文(武蔵野大学) 清木 康(武蔵野大学)</p> <p>3F1-05 10:30~ 人手作業データを活用した新規ロボットシステム設計手法の提案 ○高御堂 良太(東京大学人工工学研究センター) 太田 順(東京大学人工工学研究センター)</p> <p>3F1-06 10:45~ ロボットセル生産システムにおけるマニピュレータの動作計画とレイアウト配置計画の同時最適化 ○川部 知也(岡山大学) 劉 子昂(岡山大学) 西 竜志(岡山大学) Md Muktadir Alam(岡山大学) 藤原 始史(岡山大学)</p>	<p>3G1 OS5:配管検査ロボット(1/2)</p> <p>加古川篤(立命館大学)、山本知生(産業技術総合研究所)</p> <p>3G1-01 9:30~ メーターガス栓および灯外内管・供給管への挿通・撤収が可能な空気圧駆動型ガス管内移動ロボットの開発 ○磯野 琉(早稲田大学理工学術院) 沈 陽(早稲田大学理工学術院) 児玉 理(早稲田大学理工学術院) 小西 瑠果(早稲田大学理工学術院) 井上 大雅(早稲田大学理工学術院) 大貫 彰彦(東京ガス株式会社導管ネットワークカンパニー) 前田 亮(東京ガス株式会社導管ネットワークカンパニー) 石井 裕之(早稲田大学理工学術院・早稲田大学ヒューマノイド研究所) 高西 淳夫(早稲田大学理工学術院・早稲田大学ヒューマノイド研究所)</p> <p>3G1-02 9:45~ メーターガス栓および灯外内管・供給管への挿通・撤収が可能な空気圧駆動型ガス管内移動ロボットの開発 ○沈 陽(早稲田大学理工学術院) 磯野 琉(早稲田大学理工学術院) 児玉 理(早稲田大学理工学術院) 小西 瑠果(早稲田大学理工学術院) 井上 大雅(早稲田大学理工学術院) 大貫 彰彦(東京ガス株式会社導管ネットワークカンパニー) 前田 亮(東京ガス株式会社導管ネットワークカンパニー) 石井 裕之(早稲田大学理工学術院・早稲田大学ヒューマノイド研究所) 高西 淳夫(早稲田大学理工学術院・早稲田大学ヒューマノイド研究所)</p> <p>3G1-03 10:00~ 複数のソフトアクチュエータで駆動する配管ロボットの長尺化に伴う応答性改善の検討 ○山本 知生(産総研) 神村 明哉(産総研)</p> <p>3G1-04 10:15~ 管内移動ロボットの必要牽引力推定のための配線張力モデルの提案 ○伊藤 文臣(中央大学) 内山 航輔(中央大学) 佐藤 広都(中央大学) 澤橋 龍之介(中央大学) 中村 太郎(中央大学)</p> <p>3G1-05 10:30~ 長距離・複雑な細径管内の検査のための複数の蠕動運動型移動ロボットによる協調制御手法の提案 ○伊藤 文臣(中央大学) 内山 航輔(中央大学) 佐藤 広都(中央大学) 澤橋 龍之介(中央大学) 中村 太郎(中央大学)</p> <p>3G1-06 10:45~ 風力により複雑な長距離配管を移動できる管内カメラ「風神」の開発 ○木村 直人(HERO研) 岡 朋宏(HERO研) 広瀬 茂男(HERO研)</p> <p>3G1-07 11:00~ 8インチ中圧ガス管内検査ロボットの開発とその実用化に向けて ○小林 勇輝(立命館大) 加古川 篤(立命館大) 馬 書根(立命館大)</p> <p>3G1-08 11:15~ 連結車輪型管内検査ロボットの長距離走行に向けて ○村田 憲哉(立命館大) 加古川 篤(立命館大) 馬 書根(立命館大)</p>	<p>3H1 GS18:農業ロボット(1/2)</p> <p>深尾隆則(東京大学)、大谷拓也(早稲田大学)</p> <p>3H1-01 9:30~ ニラ出荷作業支援ロボットの開発 ○王 碩玉(高知工科大学) 猪野 真吾((有)サット・システムズ) 溝淵 宣誠((有)サット・システムズ) 藤田 行孝((有)サット・システムズ) 近藤 広典(株式会社 土佐ひかりCDM) 大城 英裕(大分大学) 坂本 麻子(フリーター) 青山 郡子(高知工科大学)</p> <p>3H1-02 9:45~ イチゴの花・向き情報を利用した受粉ロボットの開発 ○北澤 裕太(宇都宮大学大学院) 高橋 庸平(アイ・イト株式会社) ミヤグスクレナート(宇都宮大学) 尾崎 功一(宇都宮大学)</p> <p>3H1-03 10:00~ 飛び移り座屈を利用した軽量ソフトグリッパの開発 ○花守 拓樹(九州大学) 河村 晃宏(九州大学) 倉爪 亮(九州大学)</p> <p>3H1-04 10:15~ 作業空間を格子状に区切ったプリミティブモーションを用いた収穫方法の提案 ○後藤 瑞稀(山口東理大) 濱田 英寿(山口東理大) 池田 毅(山口東理大) 佐藤 雅紀(長崎総科大) 古野 誠治(北九州高専)</p> <p>3H1-05 10:30~ 花卉定植作業支援ロボットの定植精度向上 ○猪野 真吾((有)サット・システムズ) 藤田 行孝((有)サット・システムズ) 溝淵 宣誠((有)サット・システムズ) 王 碩玉(高知工科大学) 青山 郡子(高知工科大学) 坂本 麻子(フリーター)</p> <p>3H1-06 10:45~ 単一カメラと近接センサを用いた風で揺れる植物へのアプローチ ○川口 学(都立大) 武居 直行(都立大)</p> <p>3H1-07 11:00~ Faster R-CNNを用いた農業散布ロボットにおけるほうれん草と雑草の検出 ○大澤 諒典(法政大学) 吉田 彩乃(法政大学) 白井 礼(法政大学) チャビ ゲンツィ(法政大学)</p> <p>3H1-08 11:15~ ワイヤ懸垂型ロボットWEBカメラによる農作物生育管理 ○山本 元司(九大) 赤松 周(九大) 林 ゆい(九大) 中島 康貴(九大) 金田 礼人(九大)</p> <p>3H1-09 11:30~ 不整地における画像による路面認識に基づく小型運搬トラックの自律走行 ○海保 陽太(東大) 深尾 隆則(東大)</p>

RSJ2022 詳細プログラム

9月7日(水)AM

I室(244)	J室(245)	K室(246)
<p>3I1 OS13:人・ロボット協調による『合業』型生産システム(1/2)</p> <p>大隅久(中央大学)、林浩一郎((株)IHI)、阿部聡((一財)製造科学技術センター)</p> <p>3I1-01 9:30~ 合業:人と機械間の相互干渉を用いる新生産システム ○阿部 聡(MSTC) 複雑高精度機械の組立技術 研究専門委員会(RSJ)</p> <p>3I1-02 9:45~ 二人の作業による長尺物の持ち上げ動作の解析 ○宮本 杏菜(中央大) 今給黎 咲良(中央大) 濱崎 峻資(中央大) 大隅 久(中央大)</p> <p>3I1-03 10:00~ 人とロボットの協働によるねじ締め作業に関する研究 ○稲村 和浩(中央大) 岩崎 健太(中央大) 國邑 亮介(中央大) 濱崎 峻資(中央大) 大隅 久(中央大)</p> <p>3I1-04 10:15~ 衝突を許容しテキパキと動くロボット構造の検討 ○相山 康道(筑波大) 田所 弘毅(筑波大(卒)) 孫 茂翔(筑波大) Helio Nonose(筑波大)</p> <p>3I1-05 10:30~ 同期型の人間・ロボット共同作業における作業効率と心理的負荷 ○塚本 侑志(電気通信大学大学院) 斎藤 雄太(電気通信大学大学院) 山下 雅裕(電気通信大学) 杉 正夫(電気通信大学大学院)</p> <p>3I1-06 10:45~ CPSを基盤とする人のモデルを考慮した人・ロボット協調作業における安全性と生産性の両立 ○谷川 民生(産総研)</p> <p>3I1-07 11:00~ 半自律制御系における淀みの歪みに基づく人の操作誘導と類似タスク区別のためのインタフェース ○岩野 航平(東工大) 岡田 昌史(東工大)</p> <p>3I1-08 11:15~ 生産現場における手作業のモニタリング技術の開発 ○砂川 拓哉(IHI) 林 浩一郎(IHI) 村上 弘記(IHI)</p>	<p>3J1 IS1:Human and Robot(2/2)</p> <p>Natsuki Yamanobe(AIST)、Yumeko Imamura(AIST)</p> <p>3J1-01 9:30~ Improving quality of active physical Human-robot interaction: A comparative study with Human inspired motion control ○C��l��rier Mathieu(CNRS-AIST Joint Robotics Laboratory (JRL)) Gentiane Venture(Univ. of Tokyo) Mehdi Benallegue(CNRS-AIST Joint Robotics Laboratory (JRL))</p> <p>3J1-02 9:45~ Understanding Complex Dance Motions Through Kinematic Motor Synergy ○Keli Shen(AIST) Junichiro Hirayama(AIST)</p> <p>3J1-03 10:00~ Daily Activity data generation in Cyberspace for Semantic AI technology and HRI simulation ○Ken Fukuda(AIST) Takanohi Ugai(AIST/Fujitsu) Mikiko Oono(AIST) Koji Kitamura(AIST) Fumiya Kubota(AIST/glucose inc.) Takeshi Morita(AIST/Aoyama Gakuin Univ.) Swe NweNwe Htun(AIST) Shusaku Egami(AIST)</p> <p>3J1-04 10:15~ Affective interaction for Elderly Care Training Patient Simulator Robot ○Tri Tung Nguyen Nguyen(Ritsumeikan University) Dinh Tuan Tran(Ritsumeikan University) Joo-Ho Lee(Ritsumeikan University)</p> <p>3J1-05 10:30~ Star Wars Model: How "Robot Language" Can Improve Users Experience in Multi-Robot Systems ○Hengqiu Hu(Osaka University) Reina Nozawa(Osaka University) Kensuke Iwata(Osaka University) Kazuki Sakai(Osaka University) Tatsuya Aoki(Osaka University) Yuichiro Yoshikawa(Osaka University) Takayuki Nagai(Osaka University)</p> <p>3J1-06 10:45~ Design and analysis of arc-motion based hand exoskeleton for finger rehabilitation ○Lei Cao(Tokyo Institute of Technology) Ying-Chi Liu(Tokyo Institute of Technology) Yusuke Sugahara(Tokyo Institute of Technology) Vincenzo Parenti Castelli(University of Bologna) Yukio Takeda(Tokyo Institute of Technology)</p> <p>3J1-07 11:00~ Analysis of gait coordination changes after training using HAL in stroke patients ○Hideki Kadone(University of Tsukuba) Chun Kwang Tan(University of Tsukuba) Sandra Puentes(University of Tsukuba) Hiroki Watanabe(University of Tsukuba) Aiki Marushima(University of Tsukuba) Kenji Suzuki(University of Tsukuba)</p> <p>3J1-08 11:15~ Analysis of gait changes after training using HAL in patients with spinal cord disorder ○Hideki Kadone(University of Tsukuba) Seioh Ezaki(University of Tsukuba) Sandra Puentes(University of Tsukuba) Shigeki Kubota(University of Tsukuba) Yukiyo Shimizu(University of Tsukuba) Masashi Yamazaki(University of Tsukuba) Kenji Suzuki(University of Tsukuba)</p> <p>3J1-09 11:30~ Development of a gait training system that supports forward movement based on bio signal during walking ○Tomohiro Konishi(University of Tsukuba) Hideki Kadone(University of Tsukuba) Kenji Suzuki(University of Tsukuba)</p>	<p>3K1 OS9:微細作業(1/2)</p> <p>小嶋勝(大阪大学)、丸山峰央(名古屋大学)</p> <p>3K1-01 9:30~ 【基調講演】ミリ・マイクロ・ナノスケールのロボティクス ○新井 史人(東京大学)</p> <p>3K1-02 9:45~ 磁場操舵機能を備えた自己推進マイクロスイマー ○山中 俊郎(東大) 新井 史人(東大)</p> <p>3K1-03 10:00~ 小型両生類の個体識別に向けた電界誘起気泡による磁気パターニングの研究 ○島内 孝輔(九州大学) 山下 優(九州大学) 山西 陽子(九州大学)</p> <p>3K1-04 10:15~ 複数焦点の同時撮像手法であるSimulfocus Imagingによる顕微鏡下三次元計測の基礎評価 ○松島 完忠(群馬大学) 奥 寛雅(群馬大学)</p> <p>3K1-05 10:30~ Acoustic Micro Bubbles Enables Stable Rotation of Targets Yuyang Li(BIT) Xiaoming Liu(BIT) Xiaoqing Tang(BIT) Dan Liu(BIT) Zhuo Chen(BIT) Masaru Kojima(Osaka Univ.) ○Tatsuo Arai(BIT / Univ. of Electro-Communications)</p> <p>3K1-06 10:45~ Fabrication of GelMA-based Muscle Fiber with Magnetic Ends ○Zhaoyu Wang(Univ. of Tokyo) Taisuke Masuda(Univ. of Tokyo) Fumihito Arai(Univ. of Tokyo)</p> <p>3K1-07 11:00~ マイクロプラズマバブルを用いたハイドロゲルへの金属堆積 ○高橋 晴菜(九州大学) 山下 優(九州大学) 佐久間 臣耶(九州大学) 山西 陽子(九州大学)</p> <p>3K1-08 11:15~ ハイドロゲル材料の局所的な粘弾性評価手法の検討 ○中島 響(中央大) 小池 優巴(中央大) 横山 義之(富山県産業技術研究開発センター) 萩原 将也(理研) 早川 健(中央大)</p> <p>3K1-09 11:30~ 水晶振動式力センサを用いた力計測と画像解析による卵母細胞へのマイクロピペット刺入時の状態検出 ○藤本 雄大(東京大学) 渡邊 史朗(東京大学) 杉浦 広峻(東京大学) Bilal Turan(東京大学) 金子 真悟(東京大学) 大谷 一聡(東京大学) 新井 史人(東京大学)</p>

RSJ2022 詳細プログラム

9月7日(水)PM1			
A室(221)	B室(222)	C室(223)	D室(231)
<p>3A2 OS8:介護とロボティクス(2/3)</p> <p>柴田智広(九州工業大学)、田中孝之(北海道大学)</p> <p>3A2-01 13:00~ 可操作性に基づく実世界クリッカー微調整操作方式 ○坂本 慎一郎(広島市立大) 野口 恵伍(広島市立大) 岩城 敏(広島市立大)</p> <p>3A2-02 13:15~ 片麻痺模擬歩行におけるT字杖の杖先位置の違いが動的安定性(MoS)に及ぼす影響の検討 ○松永 夏己(九州大学) 本田 功輝(九州大学) 金田 礼人(九州大学) 山村 康裕(北九州古賀病院) 山本 元司(九州大学) 中島 康貴(九州大学)</p> <p>3A2-03 13:30~ 残存機能を活用した新たな立ち座り動作支援機器の有効性検証 ○土谷 圭央(苫小牧高専) 三上 隼人(横浜国立大学) 田中 孝之(北海道大学) 和田 親宗(九州工業大学)</p> <p>3A2-04 13:45~ 外骨格型歩行支援機器の駆動・操作システムの試作評価 ○池田 博康(安衛研) 小山 秀紀(安衛研)</p>	<p>3B2 OS2:機性能性材料とメカトロニクスの融合デザイン(2/2)</p> <p>亀崎允啓(早稲田大学)、辻田哲平(防衛大学校)、坂本裕之(日本ペイントコーポレートソリューションズ(株))</p> <p>3B2-01 13:00~ オルガノゲルを用いた水圧伸長型誘電エラストマアクチュエータ ○手塚 祐太(中央大学) 辻野 昇陽(中央大学) 早川 健(中央大学)</p> <p>3B2-02 13:15~ 水圧伸長型誘電エラストマアクチュエータの変位のフィードフォワード制御 ○辻野 昇陽(中央大学) 早川 健(中央大学)</p> <p>3B2-03 13:30~ 再生軟組織内部に灌流を発生させるための微小磁気駆動パーツの開発 ○東山 侑太(山形大) 川口 敏史(山形大) 馮 忠剛(山形大) 井上 健司(山形大)</p>	<p>3C2 GS35:ロボットとスポーツ</p> <p>中島求(東京工業大学)、西川鋭(九州大学)</p> <p>3C2-01 13:00~ エアホッケーのバンクショットのためのコース提示システム ○宮下 将季(電通大) 滝澤 優(電通大) 木村 航平(電通大) 末廣 尚士(電通大) 工藤 俊亮(電通大)</p> <p>3C2-02 13:15~ Piece-wise Constant Strainモデルに基づく競技用義足の動力学計算と評価 ○嶋根 裕太(東大) 石垣 泰暉(東大) 金 星喜(東大) 池上 洋介(東大) 山本 江(東大)</p> <p>3C2-03 13:30~ 産業用ロボットを用いたランニングシューズ摩耗耐久性評価試験について ○大野 明日香(株式会社アシックス) 吉村 あや(株式会社アシックス)</p> <p>3C2-04 13:45~ 陸上教室に通う10-11歳男児の疾走能力と筋協調性の発達に関する縦断的研究 ○野呂 和主(阪大) 平井 宏明(阪大) 岡本 英也(ミズノ) 古川 大輔(ミズノ) 上向井 千佳子(ミズノ) 金子 靖仙(ミズノ) 田淵 規之(ミズノ) 宮島 祐太(阪大) 八島 侑祐(阪大) 山本 慧(阪大) 山田 直人(阪大) 松居 和寛(阪大) 西川 敦(阪大) クレブス ハーマノ・イゴ(MIT)</p>	<p>3D2 GS40:教育用ロボット</p> <p>安藤吉伸(芝浦工業大学)、武藤ゆみ子(玉川大学)</p> <p>3D2-01 13:00~ 小中学生を対象としたロボットの協同作業を含んだロボットシミュレータの開発 ○田畑 研太(金沢大学) 山辺 貴之(金沢大学)</p> <p>3D2-02 13:15~ 視覚支援学校におけるプログラミング教育のためのロボットシステム ○菅原 研(東北学院大) 松本 章代(東北学院大)</p> <p>3D2-03 13:30~ 継手を利用した実験用マニピュレータの開発 ○小澤 隆太(明治大)</p> <p>3D2-04 13:45~ hakoniwa-ros2sim: 仮想環境を活用したROS 2アプリケーションのシミュレーション手法 ○高瀬 英希(東大) 細合 晋太郎(東大) 福田 竜也(インテック) 高田 光隆(名大) 久保秋 真(チェンジビジョン) 森 崇(永和システムマネジメント)</p>

RSJ2022 詳細プログラム

9月7日(水)PM1

E室(233)	F室(241)	G室(242)	H室(243)
<p>3E2 GS6:ワイヤ駆動機構</p> <p>木野仁(中京大学)、東郷俊太(電気通信大学)</p> <p>3E2-01 13:00~ 靱帯型拘束法を用いたワイヤ牽引転がり関節の設計と評価 ○梅澤 亮(電気通信大学) 姜 銀来(電気通信大学) 横井 浩史(電気通信大学) 東郷 俊太(電気通信大学)</p> <p>3E2-02 13:15~ ワイヤ干渉駆動モジュールを用いた出力重量比の高い人型ロボットアームの開発 ○李文揚(電通大) Yiwei Wang(電通大) 東郷 俊太(電通大) 横井 浩史(電通大) 姜 銀来(電通大)</p> <p>3E2-03 13:30~ 無減速ワイヤ干渉駆動を用いた軽量・バックドライバブルなロボットアームの開発 ○鈴木 天馬(東京大学) 河原塚 健人(東京大学) 深山 和浩(東京大学) 岡田 慧(東京大学) 稲葉 雅幸(東京大学)</p> <p>3E2-04 13:45~ ワイヤ干渉駆動型超長尺多関節アームSuper Dragonの手先コンプライアンス ○鎮目 結稀(東工大) 高田 敦(東工大) 難波江 裕之(東工大) 鈴森 康一(東工大) 遠藤 玄(東工大)</p>	<p>3F2 GS32:学習</p> <p>長隆之(東京大学)、森裕紀(早稲田大学)</p> <p>3F2-01 13:00~ Bayesian Networkを用いたリカバリプラン選択 ○川瀬 晴義(名城大学大学院) 関山 浩介(名城大学)</p> <p>3F2-02 13:15~ 分節化型Behavioral Cloningとモジュール性に着目したその有効条件の説明 ○石田 寛和(東大) 河原塚 健人(東大) 岡田 慧(東大) 稲葉 雅幸(東大)</p> <p>3F2-03 13:30~ 強化学習を用いたクローラ型移動マニピュレータの段差踏破時の動作の獲得 ○江藤 亮輔(防大) 山川 淳也(防大)</p> <p>3F2-04 13:45~ 軌道にスコアを設定する逆強化学習の提案および複数移動ロボットの回避精度の検討 ○川高 光太郎(東電大) 日高 浩一(東電大)</p>	<p>3G2 OS5:配管検査ロボット(2/2)</p> <p>中村太郎(中央大学)、馬書根(立命館大学)</p> <p>3G2-01 13:00~ 遊星歯車機構を用いたダクト清掃ロボットの清掃率向上を目的とした清掃手法の検討 ○人見 峻広(中央大) 山中 雄太(中央大) 伊藤 文臣(中央大) 中村 太郎(中央大)</p> <p>3G2-02 13:15~ 三次元地図生成機能を有する振動推進型配管探索ロボットの研究 山廻 和史(山形大) ○酒井 柊(山形大) 菅井 祐太(山形大) 阪本 惇輝(山形大) 笹川 一輝(富士電機株式会社) 多田 隈 理一郎(山形大)</p> <p>3G2-03 13:30~ 配管の長距離経路作図に向けた被牽引センシングシステムの開発 ○廣瀬 千大(立命館大) 加古川 篤(立命館大) 馬 書根(立命館大)</p> <p>3G2-04 13:45~ インフラ点検用小型管内走行ロボットの管路壁を媒体とした通信制御の検討 ○水上 雅人(室蘭工業大学) 山口 征海(室蘭工業大学) 村田 博司(三重大学) 枚田 明彦(千葉工業大学)</p>	<p>3H2 GS18:農業ロボット(2/2)</p> <p>海津裕(東京大学)、武居直行(東京都立大学)</p> <p>3H2-01 13:00~ 協生農法環境における農作業支援ロボットの開発 ○大谷 拓也(早大) 伊藤 明(早大) 青竹 峻太郎(早大院・SonyCSL) 船橋 真俊(SonyCSL) 高西 淳夫(早大)</p> <p>3H2-02 13:15~ 協生農法環境における農作業支援ロボットの開発 ○杉山 壮真(早稲田大学大学院) 大澤 来実(早稲田大学大学院) 三谷 健人(早稲田大学大学院) 伊藤 明(早稲田大学大学院) 近藤 貴久(早稲田大学大学院) 森田 愛大(早稲田大学大学院) 青竹 峻太郎(早稲田大学大学院, SonyCSL) 船橋 真俊(SonyCSL) 大谷 拓也(早稲田大学大学院) 高西 淳夫(早稲田大学理工学術院・HRI)</p> <p>3H2-03 13:30~ 協生農法環境における農作業支援ロボットの開発 ○大澤 来実(早稲田大学大学院) 杉山 壮真(早稲田大学大学院) 三谷 健人(早稲田大学大学院) 伊藤 明(早稲田大学大学院) 近藤 貴久(早稲田大学大学院) 森田 愛大(早稲田大学大学院) 青竹 峻太郎(早稲田大学大学院, SonyCSL) 船橋 真俊(SonyCSL) 大谷 拓也(早稲田大学理工学術院総合研究所) 高西 淳夫(早稲田大学理工学術院・早稲田大学ヒューマノイド研究所)</p> <p>3H2-04 13:45~ 協生農法環境における農作業支援ロボットの開発 ○三谷 健人(早稲田大学大学院) 杉山 壮真(早稲田大学大学院) 大澤 来実(早稲田大学大学院) 伊藤 明(早稲田大学大学院) 近藤 貴久(早稲田大学大学院) 森田 愛大(早稲田大学大学院) 青竹 峻太郎(早稲田大学大学院, SonyCSL) 船橋 真俊(SonyCSL) 大谷 拓也(早稲田大学理工学術院総合研究所) 高西 淳夫(早稲田大学理工学術院・早稲田ヒューマノイド研究所)</p>

RSJ2022 詳細プログラム

9月7日(水)PM1

I室(244)	J室(245)	K室(246)	
<p>3I2 OS13:人・ロボット協調による『合業』型生産システム(2/2)</p> <p>大隅久(中央大学)、林浩一郎((株)IHI)、阿部聡((一財)製造科学技術センター)</p> <p>3I2-01 13:00~ 生産システムにおける人とロボットの協働作業の新しい方向性 ○村上 弘記(IHI)</p> <p>3I2-02 13:15~ モノづくり分野における人を中心としたロボットとの協働・協調化と合業への期待 ○吹田 和嗣(トヨタ自動車株式会社)</p> <p>13:30~ パネルディスカッション「人・ロボットの新たな協働のあり方と、これからの課題」</p>	<p>3J2 GS15:月・惑星探査ロボット</p> <p>石上玄也(慶應義塾大学)、加藤裕基(JAXA)</p> <p>3J2-01 13:00~ 探査ローバーの遠隔操縦支援のための2自由度力覚フィードバック操縦桿の開発 ○山崎 倫義(芝浦工業大学) 清水 創太(芝浦工業大学) 眞崎 陸太(芝浦工業大学) 栗原 北斗(芝浦工業大学) 元井 直樹(神戸大学) オボエ ロベルト(ノドバ大学) 長谷部 信行(早稲田大学) 宮下 朋之(早稲田大学)</p> <p>3J2-02 13:15~ 月面環境に対応可能な脚型ロボット足部の開発と月面模擬環境の構築 ○中原 崇智(明大院) 安西 あさひ(明大院) 熊岡 光志(明大院) 橋本 健二(明大・早大HRI)</p> <p>3J2-03 13:30~ 月面縦孔の探査を行う小型ロボットの開発 ○松広 航(早稲田大学大学院) 野田 慶太(早稲田大学大学院) 永井 涼太(早稲田大学大学院) NuWin Nu(早稲田大学大学院) 春山 純一(JAXA) 菅原 雄介(東京工業大学) 石井 裕之(早稲田大学理工学術院・早稲田ヒューマノイド研究所) 高西 淳夫(早稲田大学理工学術院・早稲田ヒューマノイド研究所)</p> <p>3J2-04 13:45~ 群誘導における衝突ストレスを用いた確率的な障害物回避アルゴリズム ○安藤 拓真(中央大学) 坂本 康輔(中央大学) 園井 康晴(中央大学) 前田 孝雄(東京農工大学) 宮口 幹太(株式会社竹中工務店)</p>	<p>3K2 OS9:微細作業(2/2)</p> <p>小嶋勝(大阪大学)、丸山峰央(名古屋大学)</p> <p>3K2-01 13:00~ 固液相転移性先端部を有する光制御マイクログリッパ ○丸山 央峰(名大)</p> <p>3K2-02 13:15~ 細胞操作・計測を目的とした高機能マイクロハンド用エンドエフェクタの開発 ○小嶋 勝(阪大) 新井 健生(電通大)</p> <p>3K2-03 13:30~ 3DプリントによるMEMSセンサー一体型ピペットチップを用いた単一細胞操作 ○天谷 諭(東大) 杉浦 広峻(東大) Bilal Turan(東大) 金子 真悟(東大) 新井 史人(東大)</p>	

RSJ2022 詳細プログラム

9月8日(木)AM			
A室(221)	B室(222)	C室(223)	D室(231)
<p>4A1 GS17:原子力発電所とロボティクス</p> <p>浅間一(東京大学)、山田大地(日本原子力研究開発機構)</p> <p>4A1-01 9:30~ 【特別講演】過去の教訓に基づいて福島原発内部調査用ロボットを振り返る ○横小路 泰義(神戸大学)</p> <p>4A1-02 10:00~ 燃料デブリ回収を志向したロボットグリッパの設計アプローチ ○中島 慎介(東京大) 小松 廉(東京大) Alessandro Moro(RITECS Inc.) Angela Faragasso(東京大) 禹 ハンウル(工学院大) 松日榮 信人(東京大) 山下 淳(東京大) 浅間一(東京大)</p> <p>4A1-03 10:15~ 事故炉格納容器内部を常時観察するための屈曲可能なモジュール分割型軌道の開発 ○後藤 雅貴(東京大) 吉田 健人(東京大) 横村 亮太(東京大) 割澤 伸一(東京大) 福井 類(東京大)</p> <p>4A1-04 10:30~ 相対位置姿勢・接触状態の可視化による軌道構造体の遠隔施工支援 横村 亮太(東京大) ○寺島 玄(東京大) 石黒 瑞樹(東京大) 割澤 伸一(東京大) 福井 類(東京大)</p> <p>4A1-05 10:45~ 計画軌道への誘導と自動干渉回避によるマニピュレータ遠隔操作支援システムの有効性評価 ○松田 郁也(神戸大学) 田崎 勇一(神戸大学) 永野 光(神戸大学) 横小路 泰義(神戸大学)</p> <p>4A1-06 11:00~ 原子力発電所のメンテナンス装置に求められる性能 ○田村 佳宏(三菱重工)</p>	<p>4B1 GS24:ロボットアーム</p> <p>相山康道(筑波大学)、岡部弘佑(和歌山工業高等専門学校)</p> <p>4B1-01 9:30~ STEMブーム伸縮機構を用いた3軸パラレルマニピュレータの開発 ○柵木 貴人(東京高専) 原口 大輔(東京高専)</p> <p>4B1-02 9:45~ フレキシブルシャフトを用いた水平多関節ロボットの開発 サテチャウ ビチャイ(ものづくり大学) ○李 禹濛(ものづくり大学) 平井 聖児(ものづくり大学) 堀内 勉(ものづくり大学) 松田 大作(ものづくり大学)</p> <p>4B1-03 10:00~ 合成繊維ワイヤの牽引に適したドラム同期型無限巻取り機構の開発 ○工藤 陸(電気通信大学) 島田 孝太(電気通信大学) 小畑 承経(電気通信大学) 姜 銀来(電気通信大学) 横井 浩史(電気通信大学) 東郷 俊太(電気通信大学)</p> <p>4B1-04 10:15~ 最小射影法を用いた冗長自由度を有するロボットアームの手先位置制御 ○山本 大心(東京理科大学) 中村 文一(東京理科大学)</p> <p>4B1-05 10:30~ ベアアクチュエータユニットの組み合わせによる影生成ロボットにおけるDPを用いた影生成手法提案 ○謝 潤康(立命館大) チャン デイントウアン(立命館大) 李 周浩(立命館大)</p> <p>4B1-06 10:45~ 拡張制御バリア関数を用いたロボットアームの手先の力制御 ○吉田 将人(東京理科大学) 岡部 太亮(東京理科大学) 中村 文一(東京理科大学)</p> <p>4B1-07 11:00~ プロジェクトカメラシステムを使用したパワー・スキルアシスタアームの開発 ○肥後 亮佑(東芝 研究開発センター) 中本 秀一(東芝 研究開発センター) 小川 昭人(東芝 研究開発センター) 高草木 康史(東芝エレベータ)</p>	<p>4C1 GS22:オートメーション・ロボット</p> <p>堂前幸康(産業技術総合研究所)、菊植亮(広島大学)</p> <p>4C1-01 9:30~ 製品組立作業工程の撮影による産業用ロボットの教示システムの開発 ○宮塚 洋江(大阪工業大学産業用ロボット研究室) 野田 哲男(大阪工業大学産業用ロボット研究室)</p> <p>4C1-02 9:45~ 食品自動盛り付けのための食品認識と自動保持 ○藤 軼同(立命館大学) 王 志奎(立命館大学) 正 仇哲(立命館大学) 平井 慎一(立命館大学)</p> <p>4C1-03 10:00~ 食品の把持・高速運搬のための安定把持点の探索手法 ○山本 貴大(和歌山大) 土橋 宏規(和歌山大) 松岡 諒(三菱電機) 白土 浩司(三菱電機)</p> <p>4C1-04 10:15~ 米飯の3要素パラメータ抽出 ○北奥 一希(大工大) 野田 哲男(大工大)</p> <p>4C1-05 10:30~ 動的補償を用いたビーズピッキング ○村上 健一(東京大学) 黄 守仁(東京大学) 石川 正俊(東京理科大学/東京大学) 山川 雄司(東京大学)</p> <p>4C1-06 10:45~ 下膳動作高速化のための残飯処理機能を持つロボットシステムの開発 ○高木 健矢(大工大) 野田 哲男(大工大)</p> <p>4C1-07 11:00~ 密集する混合産業廃棄物の自動仕分けロボットの構成法 ○清川 拓哉(大阪大学/奈良先端大) 吉本 幸太郎(奈良先端大) 高松 淳(Microsoft)</p> <p>4C1-08 11:15~ ガラ紡に基づいた紡績システムの開発と糸風合いの制御 ○王 迦安(信州大) 河村 隆(信州大)</p> <p>4C1-09 11:30~ 材料実験における成型工程のロボットアームを用いた自動化システム ○浅野 悠紀(東大) 岡田 慧(東大) 塩見 淳一郎(東大)</p>	<p>4D1 GS19:サービスロボット(2/2)</p> <p>鈴木昭二(公立はこだて未来大学)、矢野倉伊織(東京大学)</p> <p>4D1-01 9:30~ 電子メールによる思い出共有可能な小型4脚移動ロボットの散歩システム ○矢野倉 伊織(東京大学) 塚本 直人(東京大学) 市倉 愛子(東京大学) 大日方 慶樹(東京大学) 種本 雅(東京大学) 岡田 慧(東京大学) 稲葉 雅幸(東京大学)</p> <p>4D1-02 9:45~ ジョイスティックを用いた引き綱型インタフェースによる小型4脚移動ロボットの誘導 ○塚本 直人(東大) 矢野倉 伊織(東大) 岡田 慧(東大) 稲葉 雅幸(東大)</p> <p>4D1-03 10:00~ 距離誤差の少ない経路追従手法を実装した道案内ロボットの運用に向けた取り組み ○若林 広悦(大阪工大) 廣井 富(大阪工大) 宮脇 健三郎(大阪工大) 伊藤 彰則(北北大)</p> <p>4D1-04 10:15~ 人の先導と場所教示をもとに案内行動を獲得するロボットの手繋ぎ誘導システム ○中根 葵(東京大学) 矢野倉 伊織(東京大学) 東風上 奏絵(東京大学) 岡田 慧(東京大学) 稲葉 雅幸(東京大学)</p> <p>4D1-05 10:30~ 複数台警備ロボットによる訪問者の向きを考慮した領域分割法 ○若狭 直哉(宇都宮大) 星野 智史(宇都宮大)</p> <p>4D1-06 10:45~ チャットアプリから指示可能なロボットシステム ○大日方 慶樹(東大) 矢野倉 伊織(東大) 北川 晋吾(東大) 岡田 慧(東大) 稲葉 雅幸(東大)</p> <p>4D1-07 11:00~ 移動支援ロボットを用いた高齢者の社会的マルチタスク ○上出 寛子(名大) 新井 健生(電通大)</p>

RSJ2022 詳細プログラム

9月8日(木)AM			
E室(233)	F室(241)	G室(242)	H室(243)
<p>4E1 GS3:筋骨格ロボット</p> <p>小澤隆太(明治大学)、河原塚健人(東京大学)</p> <p>4E1-01 9:30~ 深層学習によるヒトの歩行運動生成シミュレーション ○廣瀬 智紀(東大/産総研) 村井 昭彦(東大/産総研)</p> <p>4E1-02 9:45~ 70筋を有するヒトの筋骨格モデルにおける2次元歩行動作の3次元への拡張手法の検討 ○江藤 人拓(東京大学) 尾村 俊一郎(東京大学) 上西 康平(東京大学) 千葉 龍介(旭川医科大学) 高草木 薫(旭川医科大学) 太田 順(東京大学)</p> <p>4E1-03 10:00~ 未来時間を考慮した仮想軌道に基づく繰り返し制御法 ○梅田 佳歩(電気通信大学) 姜 銀来(電気通信大学) 横井 浩史(電気通信大学) 東郷 俊太(電気通信大学)</p> <p>4E1-04 10:15~ 強化学習を用いた自転車のペダリング動作筋骨格シミュレーションによる運動戦略のモデル化 ○榎山 陽紀(東大/産総研) 村井 昭彦(産総研)</p> <p>4E1-05 10:30~ 筋骨格ヒューマノイドによる動作周期の探索に基づくロープ投げ操作の実現 ○三木 章寛(東京大学) 板東 正祐(東京大学) 河原塚 健人(東京大学) 李林 嘉元(東京大学) 岡田 慧(東京大学) 稲葉 雅幸(東京大学)</p> <p>4E1-06 10:45~ 腿駆動ヒューマノイドによるスティック把持状態と剛性の変化を利用したドラムロール実現 ○李林 嘉元(東京大学) 三木 章寛(東京大学) 河原塚 健人(東京大学) 岡田 慧(東京大学) 稲葉 雅幸(東京大学)</p> <p>4E1-07 11:00~ 3Dプリンタとサーボモジュールで製作可能なアームで体重を支持し移動する車輪型腿駆動ロボットの開発 ○吉村 駿之介(東京大学) 河原塚 健人(東京大学) 岡田 慧(東京大学) 稲葉 雅幸(東京大学)</p> <p>4E1-08 11:15~ 筋骨格ロボットアームを用いた可変手先粘弾性橋円体による外力適応性の向上 ○壺井 翔貴(九州大) 木野 仁(中京大) 有田 輝(九州大) 田原 健二(九州大)</p> <p>4E1-09 11:30~ 腿駆動機構の安全度についての考察 ○小澤 隆太(明治大)</p>	<p>4F1 OS17:視覚・触覚に基づくロボットマニピュレーション(2/2)</p> <p>山口明彦(東北大学)、鈴木陽介(金沢大学)</p> <p>4F1-01 9:30~ 液体スキルシミュレータ: 道具と柔軟な容器の導入 ○八島 諒汰(東北大学) 山口 明彦(東北大学) 橋本 浩一(東北大学)</p> <p>4F1-02 9:45~ 双腕ロボットによるハサミを用いた袋のスーズな切断開梱作業 ○小栗 一真(電気通信大学) 滝澤 優(電気通信大学) 木村 航平(電気通信大学) 末廣 尚士(電気通信大学) 工藤 俊亮(電気通信大学)</p> <p>4F1-03 10:00~ ロボットハンドによる摩擦差を利用した用紙分離 ○山名 悠希(広島大) 妹尾 拓(北海道大) 石井 抱(広島大)</p> <p>4F1-04 10:15~ 物体画像からの摩擦係数推定に関する検討 ○大西 主馬(立命館大) GUSTAVO GARCIA(立命館大) 谷口 忠大(立命館大) 鈴木 陽介(金沢大)</p> <p>4F1-05 10:30~ 物体クラス情報を陽に活用したCNNによる物体把持点推定 ○伊藤 昌樹(立命館大) GUSTAVO GARCIA(立命館大) 谷口 忠大(立命館大)</p> <p>4F1-06 10:45~ 高速ロボットハンドによる振り上げ動作を用いたインハンドマニピュレーション ○大坪 隼人(広大) 妹尾 拓(北大) 石井 抱(広大)</p>	<p>4G1 GS41:歩行者とロボティクス</p> <p>佐々木洋子(産業技術総合研究所)、山本江(東京大学)</p> <p>4G1-01 9:30~ モーションマッチングによる全身運動生成と歩行者流リアルタイムVRシミュレーションへの応用 ○櫻井 彬光(東大) 池上 洋介(東大) 山本 江(東大)</p> <p>4G1-02 9:45~ Monte Carlo Dropout法による不確実性を考慮した歩行者の移動予測 ○川住 歩弥(東北大学) 田村 雄介(東北大学) 平田 泰久(東北大学)</p> <p>4G1-03 10:00~ 移動ロボットのための複数情報を組み合わせた追跡対象を特定する手法の提案 ○篠田 祥吾(中央大学) 坂本 康輔(中央大学) 國井 康晴(中央大学)</p> <p>4G1-04 10:15~ ロボットによる歩行者軌道予測と自律移動用の将来歩行者分布生成 ○佐藤 雄太(東理大/産総研) 佐々木 洋子(産総研) 竹村 裕(東理大/産総研)</p> <p>4G1-05 10:30~ 俯瞰視点計測情報に基づく移動ロボットの歩行者流を利用した経路生成 ○重本 竜声(青学大) 上野 祐樹(東京工科大) 田崎 良佑(青学大)</p> <p>4G1-06 10:45~ グラフ量み込み構造を持つ予測状態表現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 ○松本 耕平(九大) 河村 晃宏(九大) 安 琪(東大) 倉爪 亮(九大)</p> <p>4G1-07 11:00~ 3D LIDARセンサの点群投影方式による計測距離と歩行方向に対する歩容認証の頑健性評価 ○安 正鎬(九州大学) 中嶋 一斗(九州大学) 吉野 弘毅(九州大学) 岩下 友美(NASA / Caltech JPL) 倉爪 亮(九州大学)</p> <p>4G1-08 11:15~ 歩容特徴の抽出精度向上のための異なる人物間の特徴交換を用いた歩容認証 ○吉野 弘毅(九大) 中嶋 一斗(九大) 安 正鎬(九大) 岩下 友美(NASA / Caltech JPL) 倉爪 亮(九大)</p>	<p>4H1 GS7:車輪移動機構</p> <p>菅原雄介(東京工業大学)、石井裕之(早稲田大学)</p> <p>4H1-01 9:30~ 公共交通機関の大きな段差を昇降可能な搭乗型モビリティロボット ○高畑 智之(東大) 原田 達也(東大, 理研)</p> <p>4H1-02 9:45~ 低摩擦環境での利用を目指した階段昇降機構 ○高畑 智之(東大) 原田 達也(東大, 理研)</p> <p>4H1-03 10:00~ 劣駆動三角車輪を用いた磁性面受動走行ロボットの開発 ○實川 隼人(立命館大) 田 陽(立命館大) 馬 書根(立命館大)</p> <p>4H1-04 10:15~ コンパクト化のための4輪オムニホイールロボットの車輪配置の提案 ○土方 俊明(宇都宮大学) ミヤグスクレナート(宇都宮大学) 尾崎 功一(宇都宮大学)</p> <p>4H1-05 10:30~ アクティブキャスタを備えた全方向移動台車のトルクアシスト機構 和田 正義(東理大) ○渡邊 智樹(日本精工) 尾崎 学士(日本精工) 近藤 大介(日本精工) 藤岡 紘(日本精工) 林 敏也(日本精工)</p> <p>4H1-06 10:45~ 高次外乱オブザーバを用いた滑りを伴う並行二輪型ロボットの制御 ○町田 桃菜(芝浦工大) 島田 明(芝浦工大)</p> <p>4H1-07 11:00~ 車輪移動型ロボットのための速度ベースメカニカル安全ブレーキ組込み機構の設計 ○馬場 慧(東海大院) 三島 弘希(東海大院) 甲斐 義弘(東海大)</p> <p>4H1-08 11:15~ 2台のモジュールトレーラを用いた連結車両システムの制御 ○天野 和真(青山学院大学) 山口 博明(青山学院大学) 米澤 直晃(青山学院大学) 齊藤 賢人(青山学院大学)</p> <p>4H1-09 11:30~ 段差踏破性向上のための溝付きメカナムホイール ○野田 幸矢(福島高専)</p>

RSJ2022 詳細プログラム

9月8日(木)AM

I室(244)	J室(245)	K室(246)	
<p>4I1 OS21:インテリジェントホームロボティクス(1/3)</p> <p>水地良明(玉川大学)、大井翔(大阪工業大学)</p> <p>4I1-01 9:30~ 記号接地されたfetch-and-carryタスクの自動化と実行 ○神原 元就(慶應義塾大学) 杉浦 孔明(慶應義塾大学)</p> <p>4I1-02 9:45~ TDP-MATに基づく実画像を対象とした物体操作指示理解 ○小槻 誠太郎(慶應義塾大学) 石川 慎太郎(慶應義塾大学) 杉浦 孔明(慶應義塾大学)</p> <p>4I1-03 10:00~ 2D手書き指示でロボットに人の意図を伝えるインタフェースの開発と評価 ○岩永 優香(トヨタ自動車(株)) 森 健光(トヨタ自動車(株)) 土永 将慶(トヨタ自動車(株)) 山本 貴史(トヨタ自動車(株))</p> <p>4I1-04 10:15~ BMIを用いた移動ロボットの遠隔操作システムに関する基礎的検討 ○村岡 朋花(大阪大学) 長井 隆行(大阪大学・電気通信大学) 藏富 壮留(大阪大学) 平田 雅之(大阪大学)</p> <p>4I1-05 10:30~ 家庭環境での動作データセットを利用した周期的な全身軌道計画の評価 ○竹下 佳佑(トヨタ自動車) 山本 貴史(トヨタ自動車)</p> <p>4I1-06 10:45~ Parametric Biasを用いた食材特徴を考慮可能な調理ロボットの包丁切断操作学習 ○金沢 直晃(東大) 河原塚 健人(東大) 岡田 慧(東大) 稲葉 雅幸(東大)</p> <p>4I1-07 11:00~ 模倣学習と強化学習の組み合わせによるマニピュレータのタスク獲得に対する効果の基礎検討 石田 裕太郎(トヨタ自動車) 美馬 直生(トヨタ自動車) 竹下 佳佑(トヨタ自動車) 高橋 太郎(トヨタ自動車) ○尾藤 浩司(トヨタ自動車)</p> <p>4I1-08 11:15~ 物体配置タスクにおける危険性のクロスモーダル説明生成 ○飯岡 雄偉(慶應義塾大学) 神原 元就(慶應義塾大学) 杉浦 孔明(慶應義塾大学)</p>	<p>4J1 GS11:医療ロボット(1/2)</p> <p>辻田哲平(防衛大学校)、菊池武士(大分大学)</p> <p>4J1-01 9:30~ 着座式心エコー検査ロボットの開発 ○志田 優樹(早稲田大学岩田研究室) 菅原 真実(早稲田大学岩田研究室) 岩田 浩康(早稲田大学理工学術院)</p> <p>4J1-02 9:45~ 心エコー検査ロボットのビジュアルサーボ技術 ○熊谷 颯社(早大) 藤井 航平(早大) 志田 優樹(早大) 橋本 知篤(早大) 岩田 浩康(早大)</p> <p>4J1-03 10:00~ 心エコー検査ロボットのビジュアルサーボ技術 ○寺尾 円花(日医大) 志田 優樹(早大) 熊谷 颯社(早大) 大野 心輝(日医大) 岩田 浩康(早大)</p> <p>4J1-04 10:15~ 着座式心エコー検査ロボットの開発 ○橋本 知篤(早稲田大学) 志田 優樹(早稲田大学) 熊谷 颯社(早稲田大学) 岩田 浩康(早稲田大学)</p> <p>4J1-05 10:30~ 反射音を利用した硬さ知覚機能を有する把持鉗子 ○柴田 佳宜(名工大) 鵜飼 大功(名工大) 三浦 広志(秋田大) 寺田 幸弘(秋田大) 田中 由浩(名工大)</p> <p>4J1-06 10:45~ マイクログリッパを有する手術支援用ハンドヘルドデバイスの試作 ○神野 誠(国士舘大) Iulian Iordachita(ジョンズホプキンス大)</p>	<p>4K1 OS1:ソフトロボティクス(2/3)</p> <p>鈴木康一(東京工業大学)、平井慎一(立命館大学)</p> <p>4K1-01 9:30~ 圧力分布型ウェアラブル硬さセンサのための触覚フィードバック機能の付与 ○有働 智洋(名工大) 三浦 広志(秋田大) 寺田 幸弘(秋田大) 田中 由浩(名工大)</p> <p>4K1-02 9:45~ 弾性ロッドを利用した大変形6軸力覚センサ ○水川 友志(筑波大学) 望山 洋(筑波大学)</p> <p>4K1-03 10:00~ 回転型釣糸人工筋肉アクチュエータの拮抗型合トルク制御 ○吉田 優太郎(九州大) 林 亮(株式会社デンソー) 舩屋 賢(宮崎大) 高木 賢太郎(豊橋技科大) 有田 輝(九州大) 田原 健二(九州大)</p> <p>4K1-04 10:15~ 空気圧ゴム人工筋の回転軸巻き付け配置によるロータリーアクチュエータの開発 ○坂本 隆成(東京高専) 原口 大輔(東京高専)</p> <p>4K1-05 10:30~ 温度・圧力変化によって運動方向を切り替え可能なソフトアクチュエータの運動解析 ○田中 勝(AIST) 山本 知生(AIST) 神村 明哉(AIST)</p> <p>4K1-06 10:45~ 弾性覆帯の適応変形により高走破性を実現する単輪ローラ機構 ○小澤 悠(東北大) 渡辺 将広(東北大) 多田 隼 建二郎(東北大) 田所 諭(東北大)</p> <p>4K1-07 11:00~ ソフトテグセグリティーロボットの地中移動実験 ○小林 亮太(東工大) 難波江 裕之(東工大) 遠藤 玄(東工大) 鈴木 康一(東工大)</p> <p>4K1-08 11:15~ 摘便シミュレータの開発 ○Zebing MAO(東工大) 植田 大輝(東工大) 難波江 裕之(東工大) 前田 真吾(東工大) Young ah Seong(法政大) 藤枝 俊宣(東工大) 多田 隼 建二郎(東北大) 澤田 秀之(早大) 宮川 祥子(慶大) 鈴木 康一(東工大)</p>	

RSJ2022 詳細プログラム

9月8日(木)PM1

A室(221)	B室(222)	C室(223)	D室(231)
<p>4A2 OS20:自ら学習・行動し人と共生するロボット (Moonshot型研究開発 目標3)(1/2)</p> <p>永谷圭司(東京大学)</p> <p>4A2-01 13:00~ 砂質土のコーン指数と地盤掘削時の油圧シヨベルシンダに作用する力の関係 ○里見 知昭(東北大学) 中尾 紘彰(東北大学) 劉 曉東(東北大学) 高橋 弘(東北大学)</p> <p>4A2-02 13:15~ 河道閉塞対応機器のための通信アンテナの配置計画の検討 ○比留間 大和(工学院大) 羽田 靖史(工学院大)</p> <p>4A2-03 13:30~ 小型ロボット搭載転圧ローラのけん引負荷抑制制御の構築と実験的検証 ○佐々木 優斗(慶大) 石上 玄也(慶大)</p> <p>4A2-04 13:45~ 移動ロボットによる月面土質計測を目的とした調査経路生成手法の提案 ○新井 康平(慶應義塾大学大学院, 理工学研究科 総合デザイン工学専攻) 石上 玄也(慶應義塾大学, 理工学部 機械工学科)</p> <p>4A2-05 14:00~ 小型ロボットプラットフォームによる月面着陸拠点構築に向けた研究開発 ○石上 玄也(慶大) 森田 優月(慶大) 杉浦 佳琳(慶大) 佐々木 優斗(慶大) 山口 宇弘(慶大) 大川 佳太(慶大) 新井 康平(慶大) 永岡 健司(九工大) 上野 宗孝(JAXA) 永谷 圭司(東大)</p> <p>4A2-06 14:15~ Towards Autonomous Completion Level Detection of a Microscopic Robotic Task for Scientific Egg Drilling Experiments ○Enduo Zhao (Univ. of Tokyo) Murilo Marques Marinho (Univ. of Tokyo) Kanako Harada (Univ. of Tokyo)</p> <p>4A2-07 14:30~ Software development environment to collect sensor and robot data for imitation learning of a pseudo cranial window task ○Pedro Miguel Uriguen Eljuri (Ritsumeikan University) Yuki Toramatsu (Ritsumeikan University) Katsuyoshi Maeyama (Ritsumeikan University) Lotfi El Hafi (Ritsumeikan University) Tadahiro Taniguchi (Ritsumeikan University)</p> <p>4A2-08 14:45~ 複数のモデルウェアを活用可能なAI・ボット用ソフトウェアフレームワークに関する基礎検証 ○鈴木 麻友(名城大学) 大原 賢一(名城大学)</p>	<p>4B2 GS23:マニピュレーション(1/2)</p> <p>山野辺夏樹(産業技術総合研究所)、田崎良佑(青山学院大学)</p> <p>4B2-01 13:00~ 光学式近接センサの投光量制御を利用した位置制御可能範囲の拡張 ○北川 新(立命館大学) 植村 充典(立命館大学) 有田 輝(九州大学)</p> <p>4B2-02 13:15~ 爪と部品の干渉および不安定姿勢でのリリース動作を許容した平行グリッパによる部品の姿勢遷移 ○齋藤 大起(和歌山大) 土橋 宏規(和歌山大)</p> <p>4B2-03 13:30~ GCNと分布型触覚センサを用いた様々な物体に対する多指ロボットハンドによる操り動作の実現 ○船橋 賢(早大) 磯部 智喜(早大) Fei Hongyi(早大) 平本 温夢(早大) Schmitz Alexander(早大) 菅野 重樹(早大) 尾形 哲也(早大)</p> <p>4B2-04 13:45~ シャレード内液面振動と溢流を抑制する高速ロボットマニピュレーション ○中川 竜志(青学大) 山下 貴仁(青学大) 田崎 良佑(青学大)</p> <p>4B2-05 14:00~ 触覚情報による柔軟対象物の開口位置推定のための接触動作選択 ○加藤 大資(静岡大学) 八木 啓(静岡大学) 小林 祐一(静岡大学) 宮澤 宣嗣(住友重機械工業株式会社) 原 孝介(住友重機械工業株式会社) 臼井 道太郎(住友重機械工業株式会社)</p> <p>4B2-06 14:15~ ロボットマッサージにおける力覚情報に基づくエキスパート技能の解析と模倣 ○原田 直弥(青学大) 秋月 拓磨(豊橋技科大) 北崎 充晃(豊橋技科大) 田崎 良佑(青学大)</p> <p>4B2-07 14:30~ 深度カメラによる物体重心の認識と双腕ホームロボットによる把持作業 ○辻本 雅直(関西大学) 向 直也(関西大学) 高橋 智一(関西大学) 鈴木 昌人(関西大学) 前 泰志(関西大学) 新井 泰彦(関西大学) 青柳 誠司(関西大学)</p> <p>4B2-08 14:45~ モーションキャプチャを用いたロボット作業教示システムの試作評価 ○石川 慎一(株式会社日立ハイテク) 小山 遼(株式会社日立ハイテク) 三枝 高志(株式会社日立ハイテク) 井上 智博(株式会社日立ハイテク) 小山 昌弘(株式会社日立ハイテク)</p>	<p>4C2 GS21:産業用ロボットの機構・制御・システム(1/2)</p> <p>野田哲男(大阪工業大学)、花井亮(産業技術総合研究所)</p> <p>4C2-01 13:00~ 力制御を用いた樹脂部品組立作業での良否判定方法 ○奥山 正幸(セイコーエプソン) 丸山 健一(セイコーエプソン) 長谷川 浩(セイコーエプソン)</p> <p>4C2-02 13:15~ 加速度センサによる単慣性に基づく垂直多関節ロボットの負荷側加速度制御 ○長尾 皇空(長岡技術科学大学) 横倉 勇希(長岡技術科学大学) 大石 潔(長岡技術科学大学) 宮崎 敏昌(長岡技術科学大学) 川合 勇輔(一関工業高等専門学校)</p> <p>4C2-03 13:30~ 遅れがある速度指令型ロボットにおけるアドミッタンス制御の不安定化抑制手法 ○前 龍生(広島大学) 菊植 亮(広島大学)</p> <p>4C2-04 13:45~ 曲面上の微小なキズの検査をする6軸ロボットアーム制御システム 杉山 暢克(東芝 研究開発センター) ○大明 準治(東芝 研究開発センター) 石原 義之(東芝 研究開発センター) 大賞 淳一郎(東芝 研究開発センター) 加納 宏弥(東芝 研究開発センター) 大野 博司(東芝 研究開発センター)</p> <p>4C2-05 14:00~ 荷降ろしロボットのマルチハンド研究開発 ○芝田 元二郎((株)東芝 生産技術センター) 瀧 利和((株)東芝 生産技術センター) 林 家佑((株)東芝 生産技術センター) 牛山 隆文((株)東芝 生産技術センター) 菅原 淳((株)東芝 生産技術センター) 三ツ谷 祐輔(東芝インフラシステムズ(株)) 藤原 弘章(東芝インフラシステムズ(株))</p> <p>4C2-06 14:15~ 分光ビジョンシステムの原理と応用 ○相磯 政司(セイコーエプソン(株)) 長谷川 浩(セイコーエプソン(株)) 丸山 健一(セイコーエプソン(株))</p> <p>4C2-07 14:30~ An Equation-of-Motion Representation of Gear Transmissions with Low Backdrivability ○Ryo Kikuuwe (Hiroshima Univ.)</p>	<p>4D2 OS8:介護とロボティクス(3/3)</p> <p>柴田智広(九州工業大学)、田中孝之(北海道大学)</p> <p>4D2-01 13:00~ エッジデバイスによる聴診された肺音の正常異常判別 ○藤原 朋之(北大) 小水内 俊介(北大) 近野 敦(北大)</p> <p>4D2-02 13:15~ ユマニチュードの触れ方の解析のために曲面版を用いた赤外線漏れ全反射方式での接触面情報の取得 ○湯口 彰重(理研, 奈良先端大) 豊田 真行(奈良先端大) 趙 崇貴(奈良先端大, 東京電機大) 吉野 幸一郎(理研, 奈良先端大) 高松 淳(奈良先端大, マイクロソフト) 中澤 篤志(京大) 小笠原 司(奈良先端大)</p> <p>4D2-03 13:30~ ロボットのニーズ探索を目的とした特別養護老人ホームにおける介護士業務のタイムスタディ調査 ○永坂 智子(ソニーグループ(株)) 袖山 慶直(ソニーグループ(株)) 北谷 和紀(よみうりランド花ハウス) 橋本 政彦(よみうりランド花ハウス)</p> <p>4D2-04 13:45~ 子供型能動見守り介護ロボットの特別養護老人ホーム利用者への受容性と提供価値検証 ○袖山 慶直(ソニーグループ(株)) 永坂 智子(ソニーグループ(株)) 北谷 和紀(よみうりランド花ハウス) 橋本 政彦(よみうりランド花ハウス)</p> <p>4D2-05 14:00~ QOL推定に基づく返答を行うロボットがQOLに与える影響 ○中川 聡(東京大学) 成瀬 加菜(東京大学) 遠藤 凌河(東京大学) 河合 英紀(トヨタ自動車株式会社) 岡本 昌之(トヨタ自動車株式会社) 竹内 康臣(トヨタ自動車株式会社) 國吉 康夫(東京大学)</p> <p>4D2-06 14:15~ ユマニチュード介護の「触れる」スキルの評価と被介護者の情動の変化の解明 ○安積 諒馬(九大) 安 琪(東大) 中嶋 一斗(九大) 倉爪 亮(九大)</p> <p>4D2-07 14:30~ 介護作業記録の分析と作業重要度の評価 ○迎田 隆幸(横浜国大/KISTEC) 野口 宏明(PAD Co.,Ltd.) 田中 孝之(北海道大) 島田 悠之介(北海道大) 阿部 敏久(PAD Co.,Ltd.)</p>

RSJ2022 詳細プログラム

9月8日(木)PM1

E室 (233)	F室 (241)	G室 (242)	H室 (243)
<p>4E2 GS4:多脚歩行ロボット</p> <p>橋本健二(明治大学)、木村浩(京都工芸繊維大学)</p> <p>4E2-01 13:00~ トカゲ型4脚歩行ロボットSAURUS2号機の開発 ○高橋 昂大(埼玉大) 石井 友理(埼玉大) 程島 竜一(埼玉大) 琴坂 信哉(埼玉大)</p> <p>4E2-02 13:15~ 4自由度球面パラレルリンク機構を有する4脚車輪ロボットの脚部の設計・製作 ○鈴木 大晟(明大院) 太田 隼人(明大院) 竹中 拓輝(明大院) 田中 隆之(明大院) 石沢 悠太(明大院) 橋本 健二(明大・早大HRI)</p> <p>4E2-03 13:30~ Sim-to-Real転移を用いた四脚ロボットの歩容生成 ○吉田 智章(千葉工大) 入江 清(千葉工大) 原 祥亮(千葉工大) 鈴木 太郎(千葉工大) 友納 正裕(千葉工大)</p> <p>4E2-04 13:45~ 多脚ロボットのための鉤爪に加わる力を計測できるセンサの開発 ○姫嶋 真輝(広島大) 高木 健(広島大)</p> <p>4E2-05 14:00~ 6脚クローラ型不整地移動ロボットによる段差溝の自律走破に関する研究 ○佐々木 大雅(東北工大) 藤田 豊己(東北工大)</p> <p>4E2-06 14:15~ 移動ロボット機構の自動生成のための機構表現方法 ○高畑 智之(東大) 原田 達也(東大、理研)</p> <p>4E2-07 14:30~ 胴体寸法の変化に適應する歩行制御のシミュレーション ○前田 一成(和大) 中嶋 秀朗(和大)</p>	<p>4F2 OS16:確率ロボティクスとデータ工学ロボティクス~認識・行動学習・記号創発~(3/4)</p> <p>岡田佳都(東北大学)、赤井直紀(名古屋大学)</p> <p>4F2-01 13:00~ 【招待講演】深層予測学習を用いた実ロボットの知能化と適用事例 ○伊藤 洋(日立製作所/早大)</p> <p>4F2-02 13:30~ PEFTST: A Heterogeneous Multi-Robot Task Scheduling Heuristic for Garment Mass Customization ○Ranulfo Bezerra(Tohoku Univ.) Kazunori Ohno(Tohoku Univ.) Shotaro Kojima(Tohoku Univ.) Hanif Aryadi(Tohoku Univ.) Kenta Gunji(Tohoku Univ.) Masao Kuwahara(Tohoku Univ.) Yoshito Okada(Tohoku Univ.) Masashi Konyo(Tohoku Univ.) Satoshi Tadokoro(Tohoku Univ.)</p> <p>4F2-03 13:45~ 移動ロボットの増加によって位置推定精度が向上する手法の検討 ○奈良 貴明(東北大) 岡田 佳都(東北大) 小島 匠太郎(東北大) 大野 和則(東北大) 志賀 信泰(情報通信研究機構) 安田 哲(情報通信研究機構) 滝沢 賢一(情報通信研究機構) 田所 諭(東北大)</p> <p>4F2-04 14:00~ 空間内のレイアウトパターンを活用した歪みの無い地図構築 ○軍司 健太(東北大) 大野 和則(東北大) 小島 匠太郎(東北大) Ranulfo Bezerra(東北大) Hanif Aryadi(東北大) 桑原 雅夫(東北大) 岡田 佳都(東北大) 昆陽 雅司(東北大) 田所 諭(東北大)</p> <p>4F2-05 14:15~ Bayesian Kernel Inferenceを用いた3D点群地図における移動物体除去 ○友納 正裕(千葉工大)</p> <p>4F2-06 14:30~ 電動車いすの転落事故防止を目的とした段差の検出 ○近藤 信二(スズキ㈱・東大) 武士 正美(スズキ㈱) 小竹 元基(東大) 林 幸汰(東大) 東海林 康(東京エレクトロニクス(株)) 川村 昌弘((有)アルファ) 戸川 皓((有)アルファ)</p>	<p>4G2 OS14: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)</p> <p>多羅尾進(東京工業高等専門学校)、久池井茂(北九州工業高等専門学校)、佐藤知正(東京大学)</p> <p>4G2-01 13:00~ スマート農業の実現を目指した複数ロボットの協調に関する研究 ○松尾 貴之(北九州高専) 須山 開斗(北九州高専) 仲村 拓朗(北九州高専) 大畑 誠彦(北九州高専) 花田 俊介(北九州高専) 松本 拓真(北九州高専) 浜松 弘(北九州高専)</p> <p>4G2-02 13:15~ 低木剪定用小型モバイルマニピュレータシステムの開発 ○野島 輪太(東京高専) 坂本 隆成(東京高専) 榎木 貴人(東京高専) 原口 大輔(東京高専)</p> <p>4G2-03 13:30~ ロボットによる医薬品調製システムの開発とその社会実装 ○菊池 華央(一関高専) 上野 裕太郎(一関高専) 佐賀 駿磨(一関高専) 八重樫 温人(一関高専) 藤原 康宣(一関高専) 戸谷 一英(一関高専) 木村 寛之(京葉大) 茂木 克雄(東電大) 鎌田 智也(アイエスエス) 小此木 孝仁(アイカムス・ラボ)</p> <p>4G2-04 13:45~ 地元企業と協働したデジタルものづくり教育プログラムの構築 ○谷口 茂(北九州高専) 久池井 茂(北九州高専)</p> <p>4G2-05 14:00~ 子ども向け公開講座のマネジメントを通じた社会実装教育 ○津田 尚明(和歌山高専)</p> <p>4G2-06 14:15~ ロボット技術に関する文理融合型教育プログラムの開発 ○尾関 智恵(愛知工科大学) 小林 直美(愛知工科大学) 毛利 哲也(岐阜大学)</p> <p>4G2-07 14:30~ ロボット演劇を用いた社会的問題解決型学習 ○寄田 明宏(東京都立大学) 蕪木 梨乃(東京都立大学) 和田 一義(東京都立大学) 久保田 直行(東京都立大学)</p>	<p>4H2 GS8:特殊移動機構</p> <p>多田隈建二郎(東北大学)、藤川太郎(東京電機大学)</p> <p>4H2-01 13:00~ 吸着式全方向移動車輪メカニズム ○清水 翔也(東北大学) 佐野 峻輔(東北大学) 釘持 優人(東北大学) 阿部 一樹(東北大学) 渡辺 将広(東北大学) 多田隈 建二郎(東北大学) 小菅 一弘(香港大学) 田所 諭(東北大学)</p> <p>4H2-02 13:15~ 分割キューブ状パズル構造に基づく多軸型能動球状車輪 ○佐野 峻輔(東北大学) 高橋 知也(東北大学) 阿部 一樹(東北大学) 渡辺 将広(東北大学) 多田隈 建二郎(東北大学)</p> <p>4H2-03 13:30~ 構造物を把持して3次元的な移動を行うロボットのための空気圧マニピュレータの開発 ○多胡 靖歌(早稲田大学) 佐竹 祐紀(早稲田大学) 石井 裕之(早稲田大学)</p> <p>4H2-04 13:45~ モジュールロボットのフライホイールを用いた慣性力移動に関する研究 ○滝井 淳之甫(名城大学) 大原 賢一(名城大学)</p> <p>4H2-05 14:00~ アルキメディアンスクリューを用いた表層雪崩調査ロボットの開発 ○有我 祐一(山形大) 奥山 寛太(山形大) 森本 悠介(山形大)</p> <p>4H2-06 14:15~ 自然地形表面を移動するヘビ型ロボットの自律走行実現の検討 ○稲原 慶太(東京大学大学院工学系研究科) 久保田 孝(宇宙航空研究開発機構)</p> <p>4H2-07 14:30~ 浴槽掃除ロボットのためのプロペラとテザー牽引による壁面移動機構の開発 ○小西 雄己(早稲田大学) 石井 裕之(早稲田大学)</p> <p>4H2-08 14:45~ 多様な対象物の協調積載・搬送に向けた群ロボット:DUCKS-Children の開発 ○谷川 泰亮(大阪大学大学院工学研究科機械工学専攻 大須賀・杉本研究室) 末岡 裕一郎(大阪大学大学院工学研究科機械工学専攻 大須賀・杉本研究室) 大須賀 公一(大阪大学大学院工学研究科機械工学専攻 大須賀・杉本研究室)</p>

RSJ2022 詳細プログラム

9月8日(木)PM1

I室(244)	J室(245)	K室(246)	
4I2 OS21:インテリジェントホームロボティクス(2/3)	4J2 GS11:医療ロボット(2/2)	4K2 OS1:ソフトロボティクス(3/3)	
大井翔(大阪工業大学)、萩原良信(立命館大学)	岩田浩康(早稲田大学)、小泉憲裕(電気通信大学)	中村太郎(中央大学)、望山洋(筑波大学)	
4I2-01 13:00~ ROS2とPythonを使ったAIロボット入門教材 ○萩原 良信(立命館大) 升谷 保博(大阪電通大) 出村 公成(金沢工大) タン ジェフリー トウ チュアン(MyEdu AIRRC) 伊藤 昌樹(立命館大)	4J2-01 13:00~ HoloLens 2を用いた血管吻合時の手技記録と仮想空間での再現 ○庄司 大朗(弘前大学) 陳 曉帥(弘前大学) 近野 敦(北海道大学) 辻田 哲平(防衛大学校) 佐瀬 一弥(東北学院大学) 岡 和彦(弘前大学)	4K2-01 13:00~ ソフトアクチュエータのための導電性ペーストを用いたひずみセンサの開発 ○藤谷 希一(中央大) 奥井 学(中央大) 中村 太郎(中央大)	
4I2-02 13:15~ ROS2とPythonを使ったAIロボット入門教材 ○出村 公成(金沢工大) 升谷 保博(大阪電通大) 萩原 良信(立命館大) タン ジェフリー トウ チュアン(MyEdu AIRRC)	4J2-02 13:15~ プローブ操作に対応して検査位置表示を行う初学者向け超音波検査シミュレータの設計・製作 ○山田 あかり(早稲田大学大学院) 菅宮 友莉奈(早稲田大学) 桃井 啓伍(早稲田大学大学院) 高西 淳夫(早稲田大学理工学術院)	4K2-02 13:15~ 複数材料から構成される空気圧駆動円筒形状膜の成型 ○三森 友貴(立命館大学) 王 志奎(立命館大学) 松野 孝博(立命館大学) 平井 慎一(立命館大学)	
4I2-03 13:30~ ROS2とPythonを使ったAIロボット入門教材 ○升谷 保博(大阪電通大) タン ジェフリー トウ チュアン(MyEdu AIRRC) 出村 公成(金沢工大) 萩原 良信(立命館大)	4J2-03 13:30~ 新生児蘇生法トレーニングシステムの開発 ○武部 康隆(早大大学院) 今村 健人(早大大学院) 中江 悠介(京都科学) 影山 稔(京都科学) 足立 智則(京都科学) 高西 淳夫(早大理工学術院・HRI) 石井 裕之(早大理工学術院・HRI)	4K2-03 13:30~ マルチマテリアルで構成する3D印刷型真空駆動ソフトモジュールの拡張 ○阿部 壮真(山形大学) 小川 純(山形大学) 渡邊 洋輔(山形大学) シプリエムディナヒン イスラム(山形大学) 川上 勝(山形大学) 古川 英光(山形大学)	
4I2-04 13:45~ ROS2とPythonを使ったAIロボット入門教材 ○肥田野 遼(金沢工大) 出村 公成(金沢工大) 升谷 保博(大阪電通大) 萩原 良信(立命館大) タン ジェフリー トウ チュアン(MyEdu AIRRC)	4J2-04 13:45~ 小児医療支援に向けた移動ロボットの開発 ○何 宜欣(拓殖大学) ○董 成遠(拓殖大学) バイハキ ビン アブドゥル マナムハマド(拓殖大学) 金子 侑生(興国インテック株式会社(元拓殖大学)) 王 超(拓殖大学) 小川 毅彦(拓大) 長谷川 淳(拓殖大学) 大島 直樹(拓殖大学)	4K2-04 13:45~ 内骨格ジャミングハンドの開発 ○徳山 輝海(関西大学) 荻野 正樹(関西大学)	
4I2-05 14:00~ ROS2とPythonを使ったAIロボット入門教材 ○野村 博正(大阪電通大) 升谷 保博(大阪電通大) 出村 公成(金沢工大) 萩原 良信(立命館大) タン ジェフリー トウ チュアン(MyEdu AIRRC)	4J2-05 14:00~ ブタ眼球前眼房への薬剤注入の自動化に関する研究 ○松田 直樹(東京大学) 管我部 舞奈(東京大学) 宮崎 哲郎(東京大学) 正野 脩登(東京大学) 川嶋 健嗣(東京大学)	4K2-05 14:00~ 形状記憶ゲルと腱駆動機構を用いて1モーターで駆動される多関節ロボット指の摩擦低減のための改良 ○花畑 直哉(滋賀県大) 山野 光裕(滋賀県大) 安田 寿彦(滋賀県大) 西岡 靖貴(滋賀県大) シプリエムディナヒン イスラム(山形大) 吉田 一也(山形大) 古川 英光(山形大) 多田 隈 理一郎(山形大)	
4I2-06 14:15~ SR0S2 with OI DC(OpenID Connect) ○福田 竜也(インテック)	4J2-06 14:15~ 広視野内視鏡のための小型球面超音波モータの開発 ○中村 隼大(豊橋技科大) 出原 俊介(京都先端大) 真下 智昭(岡山大)	4K2-06 14:15~ 再把持のためのジャミンググリッパ模倣型の柔軟治具 ○清川 拓哉(大阪大学 / 奈良先端大) 胡 正濤(大阪大学) 佐久間 達也(奈良先端大) 万 偉偉(大阪大学) 高松 淳(Microsoft) 原田 研介(大阪大学 / 産総研)	
4I2-07 14:30~ ロボットソフトウェア軽量実行環境mROS 2の POSIX対応に向けた実装および評価 ○高瀬 英希(東大) 田中 晴亮(東大) 細合 晋太郎(東大)	4J2-07 14:30~ アンビユーバッグを用いた緊急呼吸補助用スライド式機械式人工呼吸器システムの開発 ○山口 賢一(富山大) 戸田 英樹(富山大)	4K2-07 14:30~ FinRay型ソフトグリッパ把持機能評価のための変形・接触力計測分析システムの開発(第一報) ○北村 高秀(岐阜大学) 松下 光次郎(岐阜大学) 佐々木 実(岐阜大学)	
4I2-08 14:45~ 記号開発ロボティクスに基づく家庭内ロボットとの指示対話を介したプログラミング的思考教育の試み ○石川 理一郎(阪工大) 佐野 睦夫(阪工大) 大井 翔(阪工大)	4J2-08 14:45~ 無線双方向通信による筋収縮力制御を目的とした電気刺激装置 ○新美 喬士(名古屋大学) 竹内 大(名古屋大学) 徳武 克浩(名古屋大学) 青山 忠義(名古屋大学) 栗本 秀(名古屋大学) 平田 仁(名古屋大学) 長谷川 泰久(名古屋大学)	4K2-08 14:45~ 表皮と骨格を一体で3Dプリンティングする腱駆動ソフトロボットハンドの開発 ○深山 和浩(東京大学) 河原塚 健人(東京大学) 岡田 慧(東京大学) 稲葉 雅幸(東京大学)	

RSJ2022 詳細プログラム

9月8日(木)PM2

A室(221)	B室(222)	C室(223)	D室(231)
<p>4A3 OS20:自ら学習・行動し人と共生するロボット (Moonshot型研究開発 目標3)(2/2)</p> <p>永谷圭司(東京大学)</p> <p>4A3-01 15:30~ VRジャグリングにおける難易度調整が体験記憶強度に与える影響の調査 ○永田 広平(NII/創価大) 高橋 七海(NII/創価大) 稲邑 哲也(NII/創価大)</p> <p>4A3-02 15:45~ VRジャグリングにおける自己体験と代理体験の差が記憶強度・自己効力感に与える影響の調査 ○高橋 七海(NII/創価大) 永田 広平(NII/創価大) 稲邑 哲也(NII/総研大)</p> <p>4A3-03 16:00~ ロボットパートナー開発を加速するためのトポロジカルツインの活用 ○劉 承輝(TMU) 丹野 亮佑(TMU) 金子 航大(TMU) 久保田 直行(TMU)</p> <p>4A3-04 16:15~ 空間的注意に基づくセンサネットワークを用いた動的環境下における移動ロボットのファジィ制御 ○東海林 優也(都立大/ロボティクス日本支店) 大塚 晃平(都立大) 久保田 直行(都立大)</p> <p>4A3-05 16:30~ 高所からの物取り動作を対象としたマルチモーダル動作予測モデルの構築 ○高瀬 裕(信州大) 山崎 公俊(信州大)</p> <p>4A3-06 16:45~ 生理情報長時間計測を目的としたエタノール滲出による低抵抗維持器の開発 ○堀内 優輝(金沢大) 野尻 晴太(金沢大) 西村 齊寛(金沢大) 渡辺 哲陽(金沢大)</p> <p>4A3-07 17:00~ Kinesthetic illusion of knee joint motion induced by vibration stimulation on the quadriceps femoris muscle during continuous motion ○Danwen Li(Kyushu University) Satoshi Nishikawa(Kyushu University) Kazuo Kiguchi(Kyushu University)</p> <p>4A3-08 17:15~ 適応自在環境操作機構”Nimbus シート”の推力生成機構の開発 ○堀切 拓実(山形大) 山栖邊 和史(山形大) 多田 隈 理一郎(山形大)</p>	<p>4B3 GS23:マニピュレーション(2/2)</p> <p>山川雄司(東京大学)、原田研介(大阪大学)</p> <p>4B3-01 15:30~ バイラテラル制御に基づく模倣学習による斜面の拭き動作 ○赤川 徹朗(筑波大) 七種 勇樹(筑波大) 境野 翔(筑波大)</p> <p>4B3-02 15:45~ バイラテラル制御に基づく模倣学習による三次元曲面拭き動作の学習 ○山根 広暉(筑波大) 七種 勇樹(筑波大) 境野 翔(筑波大) 辻 俊明(埼玉大学)</p> <p>4B3-03 16:00~ 汎用パーツフィーダのための平面内センサレスin-handケーシングマニピュレーションの計画 ○中西 佑太(横浜国立大) 上久木田 治毅(横浜国立大) 込山 隼(横浜国立大) 前田 雄介(横浜国立大)</p> <p>4B3-04 16:15~ Vox2C-space:動作計画のための機械学習に基づくC-spaceの生成 ○木南 貴志(中部大) 山内 悠嗣(中部大)</p> <p>4B3-05 16:30~ 湿ると吸着するゼラチンを用いた真空パッド造形による吸着と吸引のシンプル統合 ○長谷川 峻(東大) 岡田 慧(東大) 稲葉 雅幸(東大)</p> <p>4B3-06 16:45~ 動的障害物回避のための多峰性最適化を用いたオンライン軌道計画法 ○是澤 真由(九工大) 長 隆之(東大)</p> <p>4B3-07 17:00~ Mask-attention機構を導入したPPOによる物体把持動作の視覚的説明 ○本多 航也(中部大学) 坂谷 英典(中部大学) 平川 翼(中部大学) 山下 隆義(中部大学) 藤吉 弘直(中部大学)</p> <p>4B3-08 17:15~ 洗濯物の認識と小型ロボットの協調動作による折り畳みに関する研究 ○トラン タン クォア(信州大) ゲエン ミン ヌット((株)ユウフ) 河村 隆(信州大)</p>	<p>4C3 GS21:産業用ロボットの機構・制御・システム(2/2)</p> <p>土橋宏規(和歌山大学)、吉見卓(芝浦工業大学)</p> <p>4C3-01 15:30~ ロボットSlerの視点による次世代人材育成のための教育手法と評価アセスメントに関する研究 ○竹澤 聡(HUS) 小島 洋一郎(HUS) 齋藤 繁(HUS) 安中 太一((株)ニッコー)</p> <p>4C3-02 15:45~ 高逆駆動性制御と2つの力覚センサを用いた産業用ロボットの力/位置ハイブリッド動作教示 ○後藤 誉翔(長岡技術科学大学) 横倉 勇希(長岡技術科学大学) 大石 深(長岡技術科学大学) 桑田 風沙(長岡技術科学大学)</p> <p>4C3-03 16:00~ 産業用ロボットのニアライン教示法の提案とその一実装 ○山田 航輝(大工大) 野田 哲男(大工大)</p> <p>4C3-04 16:15~ ロボットによる組立作業における難度要素と難度との因果関係の検討 ○村川 涼(和歌山大) 土橋 宏規(和歌山大)</p> <p>4C3-05 16:30~ 研磨加工技能におけるマルチモーダルなデータ取得システム提案 ○李 全賢(早稲田大学) 汪 偉(早稲田大学) 岩武 拓馬(早稲田大学) 鄧 凱(早稲田大学) 劉 沫言(早稲田大学) 菅野 重樹(早稲田大学)</p> <p>4C3-06 16:45~ 産業用ロボットの機能拡張のためのHyper CLSデータの提案 ○阿部 凌真(山口東京理科大学大学院) 永田 寅臣(山口東京理科大学大学院) 寺崎 大貴(山口東京理科大学機械工学科) 加藤 博久(山口東京理科大学機械工学科) 渡辺 桂吾(岡山大学)</p>	<p>4D3 GS13:リハビリテーション・ロボティクス</p> <p>畷文偉(千葉大学)、松下光次郎(岐阜大学)</p> <p>4D3-01 15:30~ 上肢用エスコート型リハビリロボットにおけるユーザーの安全性確保のための受動関節の役割 ○李 帥(立命館大学大学院) 永井 清(立命館大学)</p> <p>4D3-02 15:45~ 脳卒中片麻痺者の肩・肘関節の協調運動を促す筋電駆動型上肢リハビリロボットの開発 ○西原 大輝(埼玉大学) 久保田 圭祐(埼玉県立大学) 境野 翔(筑波大) 辻 俊明(埼玉大)</p> <p>4D3-03 16:00~ 脳卒中片麻痺患者のセルフサポートによる神経系活性化の効果検証 ○前田 香織(理研) 尾崎 健一(長寿研) 谷本 正智(長寿研) 川村 皓生(長寿研) アルナジャーナル ファディ(UAEU) 横山 萌香(順大) コスタガリンア アルバロ(理研) 岡島 正太郎(理研) ヨウ ネイカ(理研) 近藤 和泉(長寿研) 下田 真吾(理研)</p> <p>4D3-04 16:15~ 脳卒中患者の立位姿勢制御メカニズムの経時変化の評価:数値モデルを用いた検討 ○西 康平(東大) 李 冬冬(東大) 千葉 龍介(旭医大) 高草木 薫(旭医大) 向野 雅彦(藤医大) 太田 順(東大)</p> <p>4D3-05 16:30~ シナジー切り替え可能な指型ウェアラブルアシストロボット ○山本 純也(大阪大) 東 和樹(大阪大) 小山 佳祐(大阪大) 清川 拓哉(大阪大) 万 偉偉(大阪大) 原田 研介(大阪大)</p> <p>4D3-06 16:45~ MR技術を活用して投影された自己との協調歩行が歩容に与える影響 ○武藤 ゆみ子(玉川大学) 粕谷 謙((有)テレビジネス) 大柴 雅基(文教大学) 鈴木 友葉(文教大学) 山田 竜平(文教大学) 萩原 瑞貴(文教大学) 武藤 剛(文教大学)</p> <p>4D3-07 17:00~ 歩行支援ロボット制御構築のための歩行車歩行介助パターンの検証 ○青山 宏樹(藍野大学) 米延 策雄(大阪行岡医療大学) 小川 勝史(大阪電気通信大学) 鄭 聖熹(大阪電気通信大学)</p> <p>4D3-08 17:15~ 筋骨格モデルを用いたパーキンソン病の多様な立位姿勢の表現 ○尾村 優一郎(東大) 東口 大樹(京大) 上西 康平(東大) 長谷川 哲也(東大) 千葉 龍介(旭川医大) 四津 有人(東大) 高草木 薫(旭川医大) 阿部 十也(NCNP) 高橋 祐二(NCNP) 花川 隆(京大) 太田 順(東大)</p> <p>4D3-09 17:30~ 床清掃ロボットの実用性と課題の検証 ○浅石 裕司(日本福祉大学) 尾林 和子(日本福祉大学) 増山 茂(東京医科大学) 小館 尚文(アイルランド国立大学ダブリン校)</p>

RSJ2022 詳細プログラム

9月8日(木)PM2

E室 (233)	F室 (241)	G室 (242)	H室 (243)
<p>4E3 GS5:生物模倣ロボット</p> <p>新山龍馬(明治大学)、程島竜一(埼玉大学)</p> <p>4E3-01 15:30~ 四脚ロボットを用いた視床ネコのsplit-belt適応歩行の構成論的理解 ○古殿 幸大(京工繊大) 木村 浩(京工繊大)</p> <p>4E3-02 15:45~ 四脚ロボットを用いた視床ネコのsplit-belt適応歩行の構成論的理解 ○古殿 幸大(京工繊大) 木村 浩(京工繊大)</p> <p>4E3-03 16:00~ ひれを持つ水陸両用車輪ロボットの開発 ○大平 健生(立命館大学) 田 陽(立命館大学) 馬 書根(立命館大学)</p> <p>4E3-04 16:15~ 共振現象による劣駆動蠕動型ロボットの開発 ○徳田 祥吾(立命館) 李 龍川(立命館) 馬 書根(立命館) 田 陽(立命館)</p> <p>4E3-05 16:30~ カイツブリを生体模倣した水上・水中観測ロボットの開発 ○瀬谷 勇太(芝浦工業大学) 高木 基樹(芝浦工業大学)</p> <p>4E3-06 16:45~ 殻の揺動動作と閉殻に伴う排水を行う二枚貝形砂潜行ロボットの開発 ○直井 悠人(早稲田大学) 迫本 和也(早稲田大学) 伊藤 大知(早稲田大学) 小峯 秀雄(早稲田大学) 石井 裕之(早稲田大学)</p> <p>4E3-07 17:00~ 体液圧によって伸展するクモの脚を規範とした小型関節の開発 ○大江 勇輔(早稲田大学) 石橋 啓太郎(早稲田大学) 石井 裕之(早稲田大学)</p> <p>4E3-08 17:15~ ダチョウの首の筋配置と関節可動域を模した連続マニピュレータによるリーディング動作 ○中野 風志(東大) 吳 克華(東大) 池田 昌弘(明治大) 柯 強(明治大) 郡司 芽久(東洋大) 望山 洋(筑波大) 新山 龍馬(明治大) 國吉 康夫(東大)</p> <p>4E3-09 17:30~ 培養筋肉における細胞密度勾配による腱組織再現手法の研究 ○野村 匠永(名古屋大学) 竹内 大(名古屋大学) Eunhye Kim(名古屋大学) 福田 敏男(名古屋大学) 長谷川 泰久(名古屋大学)</p>	<p>4F3 OS16:確率ロボティクスとデータ工学ロボティクス~認識・行動学習・記号創発~(4/4)</p> <p>谷口彰(立命館大学)、村田真悟(慶應義塾大学)</p> <p>4F3-01 15:30~ 遠隔保育ロボットののための自律的距離調整の学習 ○佐藤 駿介(大阪大学) 阿部 香澄(電気通信大学) 堀井 隆斗(大阪大学) 長井 隆行(大阪大学、電気通信大学)</p> <p>4F3-02 15:45~ Cloth Manipulation with Estimation of Material Properties ○Solvi Arnold(Shinshu University) Kimitoshi Yamazaki(Shinshu University)</p> <p>4F3-03 16:00~ 物体配置タスクにおける構造的知識を用いた衝突予測および視覚的説明生成 ○松尾 榛夏(慶應義塾大学) 畑中 駿平(慶應義塾大学) 平川 翼(中部大学) 山下 隆義(中部大学) 藤吉 弘亘(中部大学) 杉浦 孔明(慶應義塾大学)</p> <p>4F3-04 16:15~ 概念の混合に基づくロボットによる環境のモデル化 ○三好 遼(電気通信大学) 長野 匡集(電気通信大学) 中村 友昭(電気通信大学)</p> <p>4F3-05 16:30~ 物体操作タスクにおけるSwitching Funnel UNITERIによる対象物体および配置目標に関する指示文理解 ○是方 諒介(慶應義塾大学) 吉田 悠(慶應義塾大学) 石川 慎太郎(慶應義塾大学) 杉浦 孔明(慶應義塾大学)</p> <p>4F3-06 16:45~ Backward RNNを用いた他者意図のリアルタイム推論に基づく行動修正の実現 ○大類 有紀子(慶應大) 村田 真悟(慶應大)</p> <p>4F3-07 17:00~ 混合ガウス過程に基づく複数のポリシーの選択と補正による動作軌道の学習 ○吉田 武史(電気通信大学) 長野 匡集(電気通信大学) 中村 友昭(電気通信大学)</p> <p>4F3-08 17:15~ GP-HSMMIに基づく二重分節化モデルによる連続音声の教師なし構造学習 ○長野 匡集(電通大) 中村 友昭(電通大)</p>	<p>4G3 OS14: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)</p> <p>多羅尾進(東京工業高等専門学校)、久池井茂(北九州工業高等専門学校)、佐藤知正(東京大学)</p> <p>4G3-01 15:30~ 屋内測位システムを用いた見える化と高効率化 ○上村 かおり(北九州高専) ダーシー ナターシャ(JMACS株式会社) 浦井 清一(JMACS株式会社) 久池井 茂(北九州高専)</p> <p>4G3-02 15:45~ 冬期道路建設現場における自律型除雪ロボットの開発について 中村 尚彦(函館高専) ○細越 大輝(函館高専) 浜 克己(函館高専) 古川 涼子(函館高専) 小林 房昭(玉川組) 鈴木 学(函館高専)</p> <p>4G3-03 16:00~ 生分解性ランドマークを活用した山林地帯におけるロボットの自律走行手法の提案 ○多胡 秀哉(東京高専) 富沢 哲雄(東京高専) 多羅尾 進(東京高専)</p> <p>4G3-04 16:15~ ヘルル工具を用いた真空装置シール面加工に関する研究 ○有川 慎太郎(鹿児島高専) 島名 賢児(鹿児島高専) 岩本 竜一(鹿児島工業技術センター) 小原 裕也(鹿児島高専) 栗毛野 裕太(鹿児島工業技術センター)</p> <p>4G3-05 16:30~ ユニット化された独立操舵・駆動機構で構成される全方位移動ロボット ○渡邊 智悠(東京高専) 多羅尾 進(東京高専) 富沢 哲雄(東京高専)</p> <p>4G3-06 16:45~ PCR検査前処理工程効率化のためのハンドリングロボットシステムの開発 ○河岸 大介(国士館大) 野々山 良介(国士館大) 清水 英明(川崎市健康安全研究所) 谷口 清州(三重病院) 調 恒明(山口県環境保健センター) 白井 千香(枚方市保健所) 小見 和也(H.U.グループホールディングス) 神野 誠(国士館大)</p> <p>4G3-07 17:00~ PCR検査前処理工程効率化のためのピベティングロボットの開発 ○佐々木 革(国士館大) 神野 誠(国士館大)</p>	<p>4H3 GS16:屋外作業ロボット(2/2)</p> <p>岡田昌史(東京工業大学)、藤井浩光(千葉工業大学)</p> <p>4H3-01 15:30~ バックホウによる掘削作業のためのアーム上の複数LiDARを用いた地表形状の動的3次元可視化 ○中村 亮(千葉工大) 堂前 雅仁(千葉工大) 守本 崇昭(住友建機) 泉川 岳哉(住友建機) 藤井 浩光(千葉工大)</p> <p>4H3-02 15:45~ 土砂積み込みにおける動的な積載土砂計測のための建機搭載型3次元センシングシステム ○堂前 雅仁(千葉工大) 畠山 佑太(千葉工大) 中村 亮(千葉工大) 守本 崇昭(住友建機) 泉川 岳哉(住友建機) 藤井 浩光(千葉工大)</p> <p>4H3-03 16:00~ 目標掘削量実現のための土砂掘削モデルに基づいた自律制御系設計 ○岡本 裕(東工大) 岡田 昌史(東工大)</p> <p>4H3-04 16:15~ 油圧シリンダにおけるマニピュレータ先端の外力推定技術および転倒防止の基礎技術の開発 ○中島 心(広島大学) 邱 暉軍(コベルコ建機(株)) 土井 隆行(コベルコ建機(株)) 南條 孝夫(コベルコ建機(株)) 山下 耕治(コベルコ建機(株)) 菊植 亮(広島大学)</p> <p>4H3-05 16:30~ 大きなむだ時間を有する油圧アクチュエータのためのスライディングモード制御 ○山本 裕貴(広島大学) 邱 暉軍(コベルコ建機(株)) 土井 隆行(コベルコ建機(株)) 南條 孝夫(コベルコ建機(株)) 山下 耕治(コベルコ建機(株)) 菊植 亮(広島大学)</p> <p>4H3-06 16:45~ 深層強化学習による掘削動作の異なる土質へのfew-shot adaptation ○蔵島 直人(九工大) 逢澤 正憲(コマツ) 長 隆之(東大)</p> <p>4H3-07 17:00~ 建築資材自動搬送ロボットによる段差解消スロープ乗り越え動作計画手法の開発と実証実験 ○楊 光(高知工科大) 玉 碩玉(高知工科大) 岡村 甫(高知工科大) 上田 康浩(前田建設) 安井 利彰(前田建設) 山田 哲也(前田建設) 宮澤 友基(前田建設) 吉田 彰斗美(前田建設) 稲田 雄大(前田建設) 猪野 真吾(サット・システムズ) 奥畑 一男(サット・システムズ) 溝淵 宣誠(サット・システムズ)</p> <p>4H3-08 17:15~ 堆積物への乗り上げを考慮したバキューム作業用移動ロボットの開発 ○乙幡 陽太(三重大学) 田中 浩輔(三重大学) 松井 博和(三重大学) 矢野 賢一(三重大学) 有馬 利彦(品川ファーマス株式会社) 福井 茂(品川ファーマス株式会社)</p> <p>4H3-09 17:30~ 平衡点の移動量を考慮したスパイラルプリー最速設計手法の提案 ○中野 好将(三重大学) 田 申(三重大学) 松井 博和(三重大学) 矢野 賢一(三重大学) 有馬 利彦(品川ファーマス株式会社) 福井 茂(品川ファーマス株式会社)</p> <p>4H3-10 17:45~ ワイヤ吊下型壁面移動機構における懸架式冗長ワイヤの安全性考察 ○竹崎 大輔(ALSOK) 井下 吉男(ALSOK)</p>

RSJ2022 詳細プログラム

9月8日(木)PM2

I室(244)	J室(245)	K室(246)	
<p>4I3 OS21:インテリジェントホームロボティクス(3/3)</p> <p>萩原良信(立命館大学)、水地良明(玉川大学)、山本貴史(トヨタ自動車)</p> <p>4I3-01 15:30~ 人とロボットのインタラクションを対象としたオンライン競技会のためのVRプラットフォームの評価 ○水地 良明(玉川大) 山田 裕基(NII) 稲邑 哲也(NII/総研大)</p> <p>4I3-02 15:45~ インスタンスセグメンテーション画像を用いたヒストグラム均等化手法による物体認識 ○岡 直希(玉川大学) 坂巻 新(玉川大学) 武藤 ゆみ子(玉川大学) 岡田 浩之(玉川大学) コントララス ルイス(玉川大学)</p> <p>4I3-03 16:00~ A survey on general-purpose tasks for domestic service robots Luis Contreras(Tamagawa Univ.) ○Arata Sakamaki(Tamagawa Univ.) Hiroyuki Okada(Tamagawa Univ.)</p> <p>4I3-04 16:15~ サービスロボットシステムにおけるデータドリブンな開発工程の検討 ○松嶋 達也(東京大学) 野口 裕貴(東京大学) 有馬 純平(株)松尾研究所) 原田 憲旺(東京大学) 青木 俊樹(東京大学) 沖田 祐樹(東京大学) 池田 悠也(東京大学) 石本 幸暉(東京大学) 谷口 尚平(東京大学) 山下 優樹(東京大学) 瀬戸 翔一(東京大学) 顧 世翔(東京大学) 岩澤 有祐(東京大学) 松尾 豊(東京大学)</p> <p>4I3-05 16:30~ ホームサービスロボットによる衣服が掛けられ密着して吊るされたハンガーの能動的認識 ○山崎 駆(九工大) 酒井 義史(九工大) 梶原 拓己(九工大) 柴田 智広(九工大)</p> <p>4I3-06 16:45~ ロボットアームのたわみ量推定によるマニピュレーションの高精度化 ○江原 広人(電気通信大学) 長野 匡集(電気通信大学) 中村 友昭(電気通信大学)</p> <p>4I3-07 17:00~ Stefan adhesionを用いた振動吸着ハンドに関する研究 ○比嘉 翔惟(大阪工大) 井上 雄紀(大阪工大)</p> <p>4I3-08 17:15~ ロボットの触覚の記憶獲得と記憶に基づいた違和感の検知 ○徳野 将士(九州工業大学) 田中 悠一郎(九州工業大学) 川節 拓実(大阪大学) 細田 耕(大阪大学) 田向 権(九州工業大学)</p> <p>4I3-09 17:30~ Comparison Analysis of Obstacle Prediction Network for Safety Navigation in Homecare Robot ○Yani Mohamad(Tokyo Metropolitan University) Naoyuki Kubota(Tokyo Metropolitan University)</p>	<p>4J3 OS3:ロボット聴覚およびその展開</p> <p>干場功太郎(東京工業大学)、糸山克寿(東京工業大学)、小島諒介(京都大学)、坂東直昭(産業技術総合研究所)</p> <p>4J3-01 15:30~ 【招待講演】聴覚の空間的マスクング効果とその応用 ○西口 正之(秋田県立大)</p> <p>4J3-02 16:00~ 【招待講演】そのエージェントの声、合っていますか? -声質変換技術と印象適合・人工感制御- ○齋藤 大輔(東大)</p> <p>4J3-03 16:30~ アンサンブル時間周波数マスクを用いた複数の音声強調手法の統合 ○藤田 雅彦(東工大) 糸山 克寿(東工大/HRI-JP) 西田 健次(東工大) 中臺 一博(東工大)</p> <p>4J3-04 16:45~ 環境イベント識別学習フレームワークの提案とその日本語テキスト入力からの音響シーン生成部の実装 ○露口 弘毅(東工大) シャキール ムハマド(東工大) 糸山 克寿(東工大/HRI-JP) 西田 健次(東工大) 中臺 一博(東工大)</p> <p>4J3-05 17:00~ 野鳥の歌を対象とした複数マイクロフォンアレイを用いたリアルタイム音環境分析デバイスの開発 ○上野 裕太(京都大学 工学部) 小島 諒介(京都大学 医学研究科)</p> <p>4J3-06 17:15~ ヒストグラム情報を用いた時刻変化の著しい雑音に対する耐性の高い音源定位手法の提案 ○小松崎 和泉(東工大) 干場 功太郎(東工大) 武田 行生(東工大) 菅原 雄介(東工大)</p> <p>4J3-07 17:30~ 音源定位結果の3D可視化とmAPベースの評価指標の提案 ○山本 遼(東工大) 糸山 克寿(東工大/HRI-JP) 西田 健次(東工大) 中臺 一博(東工大)</p> <p>4J3-08 17:45~ 複数のマイクロホンアレイ搭載ドローンの配置最適化による音源追跡性能の向上 ○山田 泰基(東工大) 糸山 克寿(東工大/HRI-JP) 西田 健次(東工大) 中臺 一博(東工大)</p> <p>4J3-09 18:00~ 複数マイクロホンアレイのパラメータ同時最適化 ○杉山 地塩(東工大) 糸山 克寿(東工大/HRI-JP) 西田 健次(東工大) 中臺 一博(東工大)</p> <p>4J3-10 18:15~ ドローン聴覚による地表のアクティブ音響センシングに関する基礎検討 ○干場 功太郎(東工大) 岩附 信行(東工大)</p>	<p>4K3 GS25:ロボットハンドの機構</p> <p>渡辺哲陽(金沢大学)、毛利哲也(岐阜大学)</p> <p>4K3-01 15:30~ モータレスロボットグリッパの開発 ○西村 育寛(金沢大) 鈴木 陽介(金沢大) 辻 徳生(金沢大) 渡辺 哲陽(金沢大)</p> <p>4K3-02 15:45~ 薄型離型フリー両面シェルグリッパの開発 ○青山 大樹(立命館大) 王 忠奎(立命館大) 平井 慎一(立命館大)</p> <p>4K3-03 16:00~ 伸縮機構を備えたロボティック・フィンガーの開発 ○柿野 和真(電気通信大学) 山野井 佑介(電気通信大学 脳・医工学研究センター) 東郷 俊太(電気通信大学 脳・医工学研究センター)</p> <p>横井 浩史(電気通信大学 大学院情報理工学研究科 教授) 姜 銀来(電気通信大学 脳・医工学研究センター)</p> <p>4K3-04 16:15~ フィンガユニットの配置可変機構を有した3指ハンドの機械設計 ○野村 方哉(株式会社人機一体) 金岡 克弥(株式会社人機一体)</p> <p>4K3-05 16:30~ 柔軟物体のすくい取り・引き込み機能を備えたロボットハンド機構 ○金田 侑(パナソニックホールディングス(株)) 荒木 秀和(パナソニックホールディングス(株)) 岡崎 安直(パナソニックホールディングス(株)) 池内 宏樹(パナソニックホールディングス(株)) 磯邊 柚香(パナソニックコネクタ(株)) 松山 吉成(パナソニックコネクタ(株)) 多田隈 建二郎(東北大学大学院情報科学研究科)</p> <p>4K3-06 16:45~ 食料雑貨をピッキングするための二指型ロボットハンドの汎用性の検証 ○長谷川 拓飛(神戸大学) 片山 雷太(神戸大学) 永野 光(神戸大学) 田崎 勇一(神戸大学) 横小路 泰義(神戸大学)</p> <p>4K3-07 17:00~ ピン配列型凹凸地形把持機構 ○加藤 匠哉(東北大) 宇野 健太郎(東北大) 吉田 和哉(東北大)</p> <p>4K3-08 17:15~ 外部との接触によるロック機構を用いた多関節指ロボットグリッパの開発 ○名手 一生(立命館大学) 王 忠奎(立命館大学) 平井 慎一(立命館大学)</p> <p>4K3-09 17:30~ 擬似逆行列を用いた運動学解析に基づく示指DIP-PIP関節の運動関係 ○岩谷 将吾(同志社大学大学院) 積際 徹(同志社大学) 横川 隆一(同志社大学)</p> <p>4K3-10 17:45~ 反射型駆動ハンド機構 清水 翔也(東北大学) 佐野 峻輔(東北大学) 靱持 優人(東北大学) 恩田 一生(東北大学) 高橋 知也(東北大学) 阿部 一樹(東北大学) 渡辺 将広(東北大学) 多田隈 理一郎(山形大学) ○多田隈 建二郎(東北大学) 昆陽 雅司(東北大学) 田所 諭(東北大学)</p>	