

RSJ2023 詳細プログラム

9月12日(火)AM1

A室(展示棟・会議室1)	B室(展示棟・会議室2)	C室(展示棟・会議室3-A)	D室(展示棟・会議室3-B)
<p>1A1 OS26:介護とロボティクス(1/4)</p> <p>柴田智広(九州工業大学)、本田功輝(東京大学)</p> <p>1A1-01 9:30~ 高齢者の継続的な在宅生活を支える「オンライン見守りシステム」導入効果のパイロットスタディ ○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) 菅野 孝治(東京聖新会) 笠井 誠(東京聖新会) 三戸部 うたり(東京聖新会) 栗島 咲恵() 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)</p> <p>1A1-02 9:45~ 介護ロボット開発企業向けの臨床評価ガイドン作成における阻害・促進要因の分析について ○梶谷 勇(産総研) 渡辺 健太郎(産総研) 三輪 洋靖(産総研) 細野 美奈子(産総研) 中坊 嘉宏(産総研)</p> <p>1A1-03 10:00~ 現場再現からの洞察:介護士の身体負担測定とアシスト装置の効果分析 ○藤田 亘(九工大) 鴻上 図南(九工大) 樋口 藍(株式会社JTEKT) 柴田 智広(九工大)</p> <p>1A1-04 10:15~ 腰部負担計測に基づくスライディングボードを活用した移乗介助方法の検討 ○土谷 圭央(苫小牧高専) 岸村 厚志(大阪河崎リハビリテーション大学) 田中 孝之(北海道大学) 日下 聖(北海道大学) 佐伯 大輔(大阪公立大学) 飛田 伊都子(大阪医科薬科大学)</p> <p>1A1-05 10:30~ 介護作業識別のための状態遷移を考慮した要素動作分類 ○島田 悠之介(北大) 田中 孝之(北大) 迎田 隆幸(横国大) 遠藤 維(産総研) 多田 充徳(産総研) 宮田 なつき(産総研) 日下 聖(北大)</p>	<p>1B1 OS23:「多義的」身体と運動知能(1/2)</p> <p>増田容一(大阪大学)、福原洸(東北大学)</p> <p>1B1-01 9:30~ 【基調講演】バイオリギング×多義的メカニクス? ○塩見 こずえ(東北大)</p> <p>1B1-02 10:00~ 【基調講演】ムカデから探る自律的運動知能と多義的身体のありよう ○安井 浩太郎(東北大)</p> <p>1B1-03 10:30~ 食肉目哺乳類の多義的な前肢の運動理解にむけた多自由度脚機構の提案 ○福原 洸(東北大) 天池 隼斗(東北大) 郡司 芽久(東洋大) 増田 容一(大阪大) 多田 隼 建二郎(東北大) 石黒 章夫(東北大)</p>	<p>1C1 GS3:アクチュエータ(1/2)</p> <p>阿部一樹(東北大学)、中村太郎(中央大学)</p> <p>1C1-01 9:30~ PLZT素子を用いた自動振動型静電ジッピングアクチュエータのワイヤレス駆動 ○村本 玲司(東工大) 難波江 裕之(東工大) 鈴木 康一(東工大)</p> <p>1C1-02 9:45~ 扁平型超音波モータの小型化と評価 ○藤谷 月帆(京都先端大) 出原 俊介(京都先端大) 福島 宏明(京都先端大)</p> <p>1C1-03 10:00~ 振動型空気圧アクチュエータと開発したMRブレーキによる追従制御 ○南山 靖博(久留米高専) 清田 高德(北九州市立大)</p> <p>1C1-04 10:15~ ジメチルエーテルの燃焼を利用した小型ソフトアクチュエータの開発 ○澤橋 龍之介(中央大) 奥井 学(中央大) 中村 太郎(中央大)</p> <p>1C1-05 10:30~ 直動アクチュエータへの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>1D1 GS10:移動機構(1/2)</p> <p>菅原雄介(東京工業大学)、遠藤玄(東京工業大学)</p> <p>1D1-01 9:30~ アイリス機構を用いた径可変車輪の提案 ○吉中 智美(神奈川大学) 野中 祐太郎(神奈川大学) 大津 夏生(神奈川大学) 江上 正(神奈川大学)</p> <p>1D1-02 9:45~ サスペンション付き差動駆動型アクティブキャスタの開発 ○本郷 圭一(東理大) 和田 正義(東理大)</p> <p>1D1-03 10:00~ 軟磁性体の配置による吸着方向変換可能な永久磁石車輪の開発 ○實川 隼人(立命館大) 田 陽(立命館大) 張 陽(立命館大) 馬 書根(立命館大)</p> <p>1D1-04 10:15~ 横滑りを考慮した平行二輪移動ロボットの外乱オブザーバ併用非線形制御 ○岸 大空舞(芝浦工業大学) 島田 明(芝浦工業大学)</p> <p>1D1-05 10:30~ 能動バドルの格納動作による砂地走行性能への影響 ○大平 健生(立命館大学) 田 陽(立命館大学) 劉 佳欣(立命館大学) 馬 書根(立命館大学)</p>

RSJ2023 詳細プログラム

9月12日(火)AM1

E室(展示棟・会議室4-A)	F室(展示棟・会議室4-B)	G室(展示棟・展示室1-A)	H室(展示棟・展示室1-B)
<p>1E1 GS13:把持・グリッパ(1/2)</p> <p>小山佳祐(大阪大学)、吉見卓(芝浦工業大学)</p> <p>1E1-01 9:30~ 動力学的解析に基づく円形指による2nd-order form closure把持のための部品のアライメントの実現性の考察 ○角 昇磨(和歌山大) 南 昌弥(和歌山大) 土橋 宏規(和歌山大)</p> <p>1E1-02 9:45~ 重心位置が不確定な対象物の最適把持点導出方法の検討 ○直高 宏起(和歌山大) 土橋 宏規(和歌山大)</p> <p>1E1-03 10:00~ 複数サイズの椀状食器に対応可能な食洗機ラックへの逆さ配置のためのグリッパの爪の設計 ○大辻 翔雅(和歌山大) 土橋 宏規(和歌山大)</p> <p>1E1-04 10:15~ ロボットマニピュレーションにおける非接触な幾何学的拘束の効果をもつポテンシャルエネルギーに基づいて評価する手法 ○濱田 涼(福岡工大) 横田 諭(福岡工大)</p> <p>1E1-05 10:30~ 最適把持位置導出のための並列処理を用いた把持安定度の計算高速化 ○渡邊 康祐(筑波大学) 劉 聡睿(筑波大学) 相山 康道(筑波大学)</p>	<p>1F1 IS2:Human and Robot(1/2)</p> <p>上出寛子(名古屋大学)、山野辺夏樹(産業技術総合研究所)</p> <p>1F1-01 9:30~ Human Relationship Recognition in Surveillance Views through Video Analysis ○Matus Tanonwong(Tohoku University) Koichi Hashimoto(Tohoku University)</p> <p>1F1-02 9:45~ Motion Inbetweening for Sign Language Expression ○Nabeela Khanum Khan(Tokyo Tech) Sihan Tan(Tokyo Tech) Katsutoshi Itoyama(Tokyo Tech/ HRI - JP) Kazuhiro Nakadai(Tokyo Tech)</p> <p>1F1-03 10:00~ Development of Social Agricultural Robot Plantroid ○Antonio Galiza Cerdeira Gonzalez(Tokyo University of Agriculture and Technology) Ikko Mitsuuchi(Tokyo University of Agriculture and Technology)</p> <p>1F1-04 10:15~ Estimation of Lumbosacral moments for work related musculoskeletal disorder assessment ○Gunarajulu Renganathan(Hiroshima University) Yuichi Kurita(Hiroshima University)</p> <p>1F1-05 10:30~ Evaluation of Reaction Time Training Using Pneumatic Gel Muscles ○Enrique Calderon-Sastre(Hiroshima University) Yuichi Kurita(Hiroshima University)</p>	<p>1G1 GS31:インフラ点検ロボット(1/2)</p> <p>岡朋宏(HERO Lab.)、石上玄也(慶應義塾大学)</p> <p>1G1-01 9:30~ ロボット・ドローン技術を用いた送電線点検の歴史と今後の開発領域 ○林 文博(徳島大学) 武智 大河(三豊AI開発) 三崎 幸典(香川高等専門学校) 岩本 直也(香川高等専門学校) 三輪 昌史(徳島大学)</p> <p>1G1-02 9:45~ ITER遠隔保守システムの現状について ○武田 信和(量研)</p> <p>1G1-03 10:00~ 防爆移動ロボットによる石油ガス化学プラントの異常検知 ○大西 献(三菱重工) 小島 弘義(三菱重工) 水野 直希(三菱重工) 森川 玲於奈(三菱重工) 小堀 周平(三菱重工) 村角 謙一(三菱重工) 大西 典子(三菱重工) 宿谷 光司(三菱重工)</p> <p>1G1-04 10:15~ 電力インフラ施設の点検省力化に貢献するドローンを用いた自動巡回技術 ○上田 敏司(東芝エネルギーシステムズ) 川端 俊一(東芝エネルギーシステムズ) 笹川 憲二(東芝エネルギーシステムズ) 坂本 直弥(東芝エネルギーシステムズ)</p> <p>1G1-05 10:30~ 電気設備の遠隔監視・点検に適用する画像収集装置の試作 ○武村 順三(中部電気保安協会) 芦田 和毅(長野工業高等専門学校)</p>	<p>1H1 OS13:水中ロボティクス(1/2)</p> <p>坂上憲光(龍谷大学)、川端邦明(日本原子力研究開発機構)</p> <p>1H1-01 9:30~ 海洋プラスチックごみ回収機能を有する水上移動ロボットの知能化に関する研究 ○尾田 俊祐(九州工業大学) 安 鍾賢(広島工業大学) 安川 真輔(九州工業大学)</p> <p>1H1-02 9:45~ フライング運動とフェザリング運動を組み合わせたマンタ型水中ロボットの開発 ○伊藤 潤(宇都宮大学) 奥 諒介(宇都宮大学) 田畑 研太(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>1H1-03 10:00~ 漂流と係留を切り替えて移動する水中モニタリングロボットの開発 ○日比 貴祐(早大院) 宮本 幸太(水研機構水技研) 石井 裕之(早大)</p> <p>1H1-04 10:15~ ケーブル拘束型水中運動を利用した海底三次元観測手法に関する研究 ○中村 優裕(九州工業大学) 西田 祐也(九州工業大学) 石井 和男(九州工業大学) 田中 良樹(九州工業大学)</p> <p>1H1-05 10:30~ テザーケーブルを考慮したASV-ROV連携システムの制御 ○木下 敬平(長大) 乾 雄貴(長大) 中尾 亮介(長大) 山本 郁夫(長大) 盛永 明啓(長大)</p>

RSJ2023 詳細プログラム

9月12日(火)AM1

I室(展示棟・展示室3-A)	J室(展示棟・展示室3-B)	K室(会議棟3F・白樫1)	
<p>1I1 GS20:歩行者とロボティクス</p> <p>高橋正樹(慶應義塾大学)、佐々木洋子(産業技術総合研究所)</p> <p>1I1-01 9:30~ 動的歩行者流れにおける社会性を考慮した全方向移動ロボットナビゲーション ○重本 竜声(青学大) 田崎 良佑(青学大)</p> <p>1I1-02 9:45~ 直交ランダム特微量を用いた予測状態表現に基づく移動ロボットナビゲーション ○松本 耕平(九大) 倉爪 亮(九大)</p> <p>1I1-03 10:00~ 多彩な接触を実現する寄り添い型歩行支援ロボットの運動制御 ○寺山 隼矢(東北大学) マンリケス リカド(東北大学) 董 宗昊(東北大学) ラワンカル アンキット(東北大学) サラザル ホセ(東北大学) 平田 泰久(東北大学)</p> <p>1I1-04 10:15~ サドル支持型部分体重免荷、左右分離型トレッドミルおよび下腿筋への干渉波電気刺激を用いた歩行訓練システムの開発と評価 ○久賀 颯和(阪大) 平井 宏明(阪大) 古川 啓介(阪大) 佐々木 皓生(阪大) 淡 媛美子(阪大) 八島 侑祐(阪大) 武市 明日海(阪大) 松居 和寛(阪大) 西川 敦(阪大) Hermano Igo Krebs (MIT,大阪大学)</p>	<p>1J1 OS9:インテリジェントホームロボティクス(1/5)</p> <p>水地良明(玉川大学)、吉元裕真(北九州工業高等専門学校)</p> <p>1J1-01 9:30~ 非熟練ユーザのための直感的なインタラクショナルインタフェース ○小林 遼平(玉川大学) Luis Contreras(玉川大学) 岡田 浩之(玉川大学)</p> <p>1J1-02 9:45~ BMIによる移動ロボットの共有制御に向けたユーザのゴール意図推定 ○村岡 朋花(大阪大学) 青木 達哉(大阪大学) 長井 隆行(大阪大学・電気通信大学) 平田 雅之(大阪大学)</p> <p>1J1-03 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(愛工大)</p> <p>1J1-04 10:15~ 人とロボットによる共同物体探索 石井 雄大(豊橋技科大) ○三浦 純(豊橋技科大) 林 宏太郎(豊橋技科大)</p> <p>1J1-05 10:30~ 現場環境で学習した知識に基づく曖昧な発話からの生活物理支援タスク ○萩原 良信(立命館大) 長谷川 翔一(立命館大) 大山 瑛(立命館大) 谷口 彰(立命館大) エル ハフィロトフィ(立命館大) 谷口 忠大(立命館大)</p>	<p>1K1 GS11:群ロボット・群知能(1/2)</p> <p>藤倉大貴(三菱重工業)、倉林大輔(東京工業大学)</p> <p>1K1-01 9:30~ 群ロボットにおけるセンサ被覆範囲最大化を目的としたネットワーク連結度の設計指針 ○村山 暢(和歌山高専)</p> <p>1K1-02 9:45~ 群ロボットのバタロール性能評価における任務環境表現の影響 ○小林 一穂(横国大) 上野 誠也(横国大) 樋口 文浩(横国大)</p> <p>1K1-03 10:00~ 任意環境を移動可能な自律分散システム ○富高 聡(関学大院理工) 宮原 啓造(関学大理工)</p> <p>1K1-04 10:15~ 視野角制限を有するUAV群の非線形MPCを用いた分散誘導制御 ○尾崎 瑠(京都大学) 遠藤 孝浩(京都大学)</p> <p>1K1-05 10:30~ 空間構造を形成する群ロボットシステム ○菅原 研(東北学院大) 小野寺 継大(東北学院大)</p>	

RSJ2023 詳細プログラム

9月12日(火)AM2

A室(展示棟・会議室1)	B室(展示棟・会議室2)	C室(展示棟・会議室3-A)	D室(展示棟・会議室3-B)
<p>1A2 OS26:介護とロボティクス(2/4)</p> <p>田中孝之(北海道大学)、梶谷勇(産業技術総合研究所)</p> <p>1A2-01 11:00~ 使用者との相互コミュニケーションに基づいて動作する福祉ロボット ○武田 洗晶(豊橋技科大) 佐藤 海二(豊橋技科大)</p> <p>1A2-02 11:15~ 訪問系サービスにおけるコミュニケーションロボットPALROの取組 ○二宮 恒樹(富士ソフト株式会社) 藤村 幸代(富士ソフト株式会社) 杉本 直輝(富士ソフト株式会社) 高橋 聡明(東京大学) 東村 志保(湘南医療大学) 北村 言(東京大学) 松本 勝(石川県立看護大学) 仲上 豪二朗(東京大学) 真田 弘美(石川県立看護大学)</p> <p>1A2-03 11:30~ 赤ちゃん型対話ロボットが介護者に与える影響 ○住岡 英信(ATR) 大和 信夫(JAIST) 塩見 昌裕(ATR)</p> <p>1A2-04 11:45~ 介護者が見守らないコミュニケーション支援実現に向けた対話ロボットの要素検討 ○住岡 英信(ATR) 大和 信夫(JAIST) 塩見 昌裕(ATR)</p> <p>1A2-05 12:00~ すくみ足の抑制を目的とした小型軽量の装着型歩行アシスト装置の開発 ○吉武 太樹(九工大) 栗田 雄一(広島大) 柴田 智広(九工大)</p>	<p>1B2 OS23:「多義的」身体と運動知能(2/2)</p> <p>福原洸(東北大学)、増田容一(大阪大学)</p> <p>1B2-01 11:00~ チーターとウマのギャロップを生み出す動力学原理のシンプルモデルを用いた解析 ○上村 知也(名工大) 安達 真永(大阪大) 青井 伸也(大阪大) 日暮 泰勇(山口大) 和田 直己(山口大) 土屋 和雄(京大) 松野 文俊(東工大)</p> <p>1B2-02 11:15~ 拮抗駆動と骨格間力覚に基づく生体規範開放関節の提案 ○中島 慎介(東京大) Qi An(東京大) 山下 淳(東京大) 浅間 一(東京大)</p> <p>1B2-03 11:30~ 細径人工筋を用いた犬前肢の筋骨格系模倣 ○伊藤 春那(東工大) 難波江 裕之(東工大) 原田 恭治(日獣大) 福原 洸(東北大) 鈴森 康一(東工大)</p> <p>1B2-04 11:45~ 胴体姿勢を考慮したHalf Cheetahモデルの強化学習による走行解析 ○古永 優斗(明治大学) 青谷 拓海(明治大学) 小澤 隆太(明治大学)</p> <p>1B2-05 12:00~ 生物規範柔軟羽ばたき翼の歪感覚による風環境検知の研究 ○久保田 健太(東工大) 伊藤 達哉(東工大) 近藤 寛隆(東工大) 藤井 智矢(東工大) 田中 博人(東工大)</p>	<p>1C2 GS3:アクチュエータ(2/2)</p> <p>鈴森康一(東京工業大学)、岡田佳都(東北大学)</p> <p>1C2-01 11:00~ 拮抗配置したSMAアクチュエータによる音生成 ○和久井 隆光(北大) 原田 宏幸(北大) 田島 悠介(北大) 野澤 勇人(北大)</p> <p>1C2-02 11:15~ 内骨格を有する伸長型空気圧人工筋肉を用いた瞬発力発生機構の開発と基礎特性の検証 ○石井 優丞(中央大) 大澤 峻(中央大) 伊藤 文臣(中央大) 中村 太郎(中央大)</p> <p>1C2-03 11:30~ 定常1方向入力による差動式高頻度大出力駆動メカニズム ○高橋 知也(東北大) 渡辺 将広(東北大) 多田 隼 建二郎(東北大) 田中 一敏(OSX)</p> <p>1C2-04 11:45~ 反射型形状変化メカニズム 栢分 峻汰郎(東北大学) 清水 翔也(東北大学) 恩田 一生(東北大学) 佐野 峻輔(東北大学) 阿部 一樹(東北大学) 渡辺 将広(東北大学) Josephine Galipon(山形大学) 多田 隼 理一郎(山形大学) ○多田 隼 建二郎(東北大学) 昆陽 雅司(東北大学) 田所 諭(東北大学)</p>	<p>1D2 GS10:移動機構(2/2)</p> <p>馬書根(立命館大学)、米澤直晃(東北大学)</p> <p>1D2-01 11:00~ 網状の索道を自走するロボットの研究 一條 敦弘(東工大) ○菅原 雄介(東工大) 馬場 星明(東工大) 遠藤 央(東工大) 武田 行生(東工大)</p> <p>1D2-02 11:15~ ワイヤ駆動型3次元空中移動装置のシミュレーションによる検討 ○勇崎 颯太(東京大学) 鈴木 天馬(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>1D2-03 11:30~ 車輪ロボットの移動性能を可視化する可操縦性構円体の提案 ○上田 凌(慶大) 石上 玄也(慶大)</p> <p>1D2-04 11:45~ 車両移動ロボットにおけるモータまわりの荷重計測用板バネ型センサの設計・開発 ○川島 勇太(明治大学大学院) 高橋 宏太郎(明治大学大学院) 傳 瀛申(株式会社日立製作所) 伊藤 大誠(株式会社野村総合研究所) 齋藤 弘樹(清水建設株式会社) 加藤 恵輔(明治大学)</p>

RSJ2023 詳細プログラム

9月12日(火)AM2

E室(展示棟・会議室4-A)	F室(展示棟・会議室4-B)	G室(展示棟・展示室1-A)	H室(展示棟・展示室1-B)
<p>1E2 GS13:把持・グリッパ(2/2)</p> <p>土橋宏規(和歌山大学)、相山康道(筑波大学)</p> <p>1E2-01 11:00~ Effect of the position of grasping legs to the performance of walking with grasping for multi-legged robots ○Tomohiro Hayakawa (University of Toyama) Toshiyuki Yasuda (University of Toyama)</p> <p>1E2-02 11:15~ IPMCセンサ内蔵ソフトフィンガを用いた把持物体の大きさ推定 ○竹林 龍之介(立命大) 松野 孝博(立命大) 杉野 卓司(産総研) 堀内 哲也(産総研) 物部 浩達(産総研) 平井 慎一(立命館大)</p> <p>1E2-03 11:30~ 折り紙構造を用いた液体掬い取りグリッパ ○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>1E2-04 11:45~ リニアガイドを用いた高荷重2指平行グリッパ ○余 博文(大阪大) 万 偉偉(大阪大/AIST) 清川 拓哉(大阪大) 小山 佳祐(大阪大) 原田 研介(大阪大/AIST)</p> <p>1E2-05 12:00~ 埃取りブラシ素材を用いた布表面を引っ張る把持ハンドの開発 ○北見 純(芝浦工業大) 吉見 卓(芝浦工大) 平山 元樹(JUKI(株))</p>	<p>1F2 IS2:Human and Robot(2/2)</p> <p>上出寛子(名古屋大学)、山野辺夏樹(産業技術総合研究所)</p> <p>1F2-01 11:00~ Real-time Early Handwriting Character Prediction with EMG for Upper Limb Exoskeleton Perception Assist ○Suparat Gaysornkaew (Kyushu Univ.) Kazuo Kiguchi (Kyushu Univ.) Satoshi Nishikawa (Kyushu Univ.)</p> <p>1F2-02 11:15~ Evaluation of normal walking with hip joint trajectory for lower-limb perception-assist ○Juntong Chen (Kyushu Univ.) satoshi Nishikawa (Kyushu Univ.) kazuo Kiguchi (Kyushu Univ.)</p> <p>1F2-03 11:30~ Enhancing Gait Assistance for Parkinson's Disease Patients through Face Orientation-Controlled Smart Walker ○Picard Lilian (kyutech) Tomohiro Shibata (kyutech)</p> <p>1F2-04 11:45~ Enabling Effective Object Handling for One-Arm Users through AI-Driven Human Intention Prediction and Collaborative Robotic Arm in the Smart Workcell ○Natchanon Suppaadirek (Kyushu Institute of Technology) Maximilien Sonnic (Kyushu Institute of Technology) Tomohiro Shibata (Kyushu Institute of Technology)</p> <p>1F2-05 12:00~ Evaluating the Efficacy of a Novel Flexible-Rigid Lower Limb Exoskeleton for Addressing Walking Difficulties in the Elderly Population ○Juan Daniel Manzano Salas (Kyutech) Raul Ariel Duran Jimenez (Kyutech) Tomohiro Shibata (Kyutech)</p>	<p>1G2 GS31:インフラ点検ロボット(2/2)</p> <p>上田紘司(東芝エネルギーシステムズ株式会社)、奈良貴明(東北大学)</p> <p>1G2-01 11:00~ トンネル状構造物内の壁面付近におけるクアドロータ姿勢制御 ○一柳 温寛(芝浦工業大学) 松尾 健太(芝浦工業大学) 島田 明(芝浦工業大学)</p> <p>1G2-02 11:15~ 二重反転ロータを有するダクトドファン型管内走行ロボットの設計と試作 ○三宅 章太(早大) 亀崎 允啓(早大/東大) 吉田 健人(早大) 菅野 重樹(早大)</p> <p>1G2-03 11:30~ 架空送電鉄塔に対する安全監視ロボットの開発 ○竹下 真司(神奈川大学) 沈 剛毅(神奈川大学) 磯端 大輔(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>1G2-04 11:45~ 屈曲関節を有するワイヤ干渉駆動型テレスコピック長尺アーム「Truss Arm」の伸縮制御 ○岡 朋宏(HERO Lab.) 木村 直人(HERO Lab.) 内島 大作(TRI) 菊池 史朗(TRI) 鎌原 健志(TRI) 田尾 健一(TRI) 広瀬 茂男(HERO Lab.)</p>	<p>1H2 OS13:水中ロボティクス(2/2)</p> <p>川端邦明(日本原子力研究開発機構)、坂上憲光(龍谷大学)</p> <p>1H2-01 11:00~ 空気-液圧サーボ増圧器を用いた水圧ロボットの状態推定とフェイルセーフ制御 ○渡邊 悠希(立命館大学) 谷口 友美(立命館大学) 玄 相昊(立命館大学)</p> <p>1H2-02 11:15~ バイオリギングを目的とした海洋生物に付着するロボットの開発 ○河間 雄貴(早大院) 榎崎 友子(名城大) 森 昌範(名古屋港水族館) 石井 裕之(早大)</p> <p>1H2-03 11:30~ シャコを規範とした偏心回転打撃による瞬発力の検証 ○伊藤 文臣(中央大) 車谷 駿一(中央大) 加賀谷 勝史(東京大) 中村 太郎(中央大)</p> <p>1H2-04 11:45~ 空液増圧器で駆動する防爆水圧マニピュレータ「水力君」の開発 ○玄 相昊(立命館大学) 韓 笑(立命館大学) 安井 一嘉(立命館大学) 渡邊 悠希(立命館大学) 久木野 詩織(立命館大学)</p>

RSJ2023 詳細プログラム

9月12日(火)AM2

I室(展示棟・展示室3-A)	J室(展示棟・展示室3-B)	K室(会議棟3F・白樺1)	L室(会議棟3F・白樺2)
<p>112 GS26:ヒューマン・マシン・インタフェース</p> <p>佐々木洋子(産業技術総合研究所)、サラザルホセ(東北大学)</p> <p>112-01 11:00~ 全方位3次元空中投影装置の動作検証実験 ○加藤 真帆(芝浦工大) 清水 創太(芝浦工大) 竹脇 僚哉(芝浦工大) 宮内 悠明人(芝浦工大) 河村 希典(秋田大学) 佐藤 進(秋田大学) マティアス・ロベス・ジョゼ(コインブラ大学) 長谷部 信行(早稲田大学)</p> <p>112-02 11:15~ 遠隔操作時における利き手と非利き手間の協調性の違いに関する検証 ○関野 真央(東工大) 三浦 智(東工大)</p> <p>112-03 11:30~ スキー中の足底3軸力の計測と聴覚フィードバックシステムの開発 ○合田 考輝(大阪大) 石黒 理紗(大阪大) 松本 旺二郎(大阪大) 高橋 隆(大阪大) 川節 拓実(大阪大) 内藤 栄一(NICT) 細田 耕(京都大)</p> <p>112-04 11:45~ Dynamic Label Smoothingを用いた生体信号分類のための領域汎化 ○陳 培基(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>1J2 OS9:インテリジェントホームロボティクス(2/5)</p> <p>出村公成(金沢工業大学)、水地良明(玉川大学)</p> <p>1J2-01 11:00~ Social Force Modelを用いた歩行経路予測に基づく歩行計測ロボットの動作計画 林出 和之(慶大院) ○高橋 正樹(慶應大)</p> <p>1J2-02 11:15~ 生活支援ロボットHSRの台車位置をパラメータとした全身IK ○竹下 佳佑(トヨタ自動車) 山本 貴史(愛工大)</p> <p>1J2-03 11:30~ モバイルマニピュレータの方策学習のための並列シミュレーション環境の開発 ○鶴峯 義久(奈良先端大) 松原 崇充(奈良先端大)</p> <p>1J2-04 11:45~ 高位行動プランニングのための地図アーキテクチャの設計と実装 田胡 和哉(東京工科大) ○館野 ゆらら(東京工科大) 三田 渉(東京工科大) 松岡 文平(東京工科大)</p> <p>1J2-05 12:00~ Swept Volume検索と逐次二次計画法による移動マニピュレータの高速な動作生成 ○山崎 公俊(信州大) 岩崎 拓也(信州大) 高瀬 裕(信州大) アーノルド ソービ(信州大) 竹下 佳佑(トヨタ自動車)</p>	<p>1K2 GS11:群ロボット・群知能(2/2)</p> <p>菅原研(東北学院大学)、村山暢(和歌山工業高等専門学校)</p> <p>1K2-01 11:00~ 大規模言語モデルを用いた適応的な群ロボット協調行動の一設計法 ○吉田 尚弘(大阪大学) 末岡 裕一郎(大阪大学) 大須賀 公一(大阪大学)</p> <p>1K2-02 11:15~ 異種ロボット群による未知環境探索の検討 ○久保田 孝(ISAS/JAXA) 坂本 琢馬(東大院)</p> <p>1K2-03 11:30~ 全周方向から連結可能な自己組織ロボットの開発 ○赤川 徹朗(八戸高専) 相馬 崇史(八戸高専) 元沢 拓夢(八戸高専)</p> <p>1K2-04 11:45~ ブロードキャスト制御の非ホロノミックなビークル群への適用 ○藤倉 大貴(三菱重工) 藤島 泰郎(三菱重工)</p> <p>1K2-05 12:00~ 結合振動子を用いた自律分散ロボット群体における同期的目標切り替えの実現 ○折金 悠生(東工大) 倉林 大輔(東工大)</p>	<p>1L2 OS15:協働ロボットとラボオートメーション</p> <p>浅野悠紀(東京大学)、原口大輔(国立東京工業高等専門学校)</p> <p>1L2-01 11:00~ 臨床検査・バイオ実験効率化のためのピッキングロボットの開発 ○佐々木 革(国士館大) 野々山 良介(国士館大) 神野 誠(国士館大)</p> <p>1L2-02 11:15~ 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 ○神野 誠(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) 小高 健之(H.U.グループ中央研究所) 阪本 吉彬(H.U.グループ中央研究所) 野々山 良介(国士館大)</p> <p>1L2-03 11:30~ ロボットが拓く臨床検査の新たなイノベーション ○小川 大貴(シスメックス(株)) 前田 豊(シスメックス(株)) 片岡 諒(シスメックス(株)) 奥仲 諒(シスメックス(株)) 濱川 凌輔(シスメックス(株)) Jocelyn Choy(シスメックス(株)) 二松 史哉(シスメックス(株)) 高地 泰浩(シスメックス(株))</p> <p>1L2-04 11:45~ ポリマー材料開発における誘電率測定工程のロボットアームを用いた自動化検証 ○浅野 悠紀(東大) 米田 聡(ダイキン工業) 岡田 慧(東大) 塩見 淳一郎(東大)</p> <p>1L2-05 12:00~ 簡易かつフレキシブルを志向した有機合成の自動化システム ○原口 大輔(東京高専) 増島 悠人(東京高専) 久保 朱音(東京高専) 中村 真鈴(東京高専) 島 健太郎(東京高専) 井手 智仁(東京高専)</p>

RSJ2023 詳細プログラム

9月12日(火)PM1

A室(展示棟・会議室1)	B室(展示棟・会議室2)	C室(展示棟・会議室3-A)	D室(展示棟・会議室3-B)
<p>1A3 OS26:介護とロボティクス(3/4)</p> <p>田中英一郎(早稲田大学)、日下聖(北海道大学)</p> <p>1A3-01 13:30~ Simulation of Hospital Visitor Movement Energy Model ○Hasan Imaduddin(Tokyo Metropolitan University) Syadza Atika Rahmah(Tokyo Metropolitan University) Naoyuki Kubota(Tokyo Metropolitan University)</p> <p>1A3-02 13:45~ リアルタイムPythonモジュールPyxenolによるアシストロボットのインタフェース開発 ○寺前 達也(ATR) 野田 智之(ATR)</p> <p>1A3-03 14:00~ 歩行ニューロリハビリテーションにおける暗黙知をデジタル化するインタフェースの研究開発 ○野田 智之(ATR) 寺前 達也(ATR)</p> <p>1A3-04 14:15~ Usability Analysis of a Muscle Fatigue Model and Proposal of a Procedure for Outlining a Theoretically Accurate Curve ○Franz Chuquirachi(Tokyo Metropolitan Public University) Azhar Aulia Saputra(Tokyo Metropolitan Public University) Naoyuki Kubota(Tokyo Metropolitan Public University)</p> <p>1A3-05 14:30~ 受動的な支援器具の移動を実現する脱着型搬送ロボットの開発 ○董 宗昊(東北大学) ラワンカル アンキット(東北大学) サラザル ホセ(東北大学) 廖 振宇(東北大学) 寺山 隼矢(東北大学) 瀬戸 文美(東北大学) 平田 泰久(東北大学)</p> <p>1A3-06 14:45~ 織毛振動に基づく搬送装置“NimbusSheet”の研究 ○川上 柗真(山形大学) 今泉 在志(山形大学) 岡田 龍斗(山形大学) 多田 隼一郎(山形大学)</p>	<p>1B3 GS6:生物模倣ロボット(1/2)</p> <p>藤川太郎(東京電機大学)、亀川哲志(岡山大学)</p> <p>1B3-01 13:30~ 人体の関節における液体潤滑を模倣した指関節構造の開発 ○工藤 陸(電通大) 姜 銀来(電通大) 横井 浩史(電通大) 東郷 俊太(電通大)</p> <p>1B3-02 13:45~ 人体の筋骨格構造を模倣したロボット手首および前腕の開発 ○小畑 承経(電通大) 姜 銀来(電通大) 横井 浩史(電通大) 東郷 俊太(電通大)</p> <p>1B3-03 14:00~ 人間の関節可動域を満たす模擬帯構成法の基礎的検討 ○三木 章寛(東京大学) 佐原 侑太(東京大学) 深山 和浩(東京大学) 吉村 駿之介(東京大学) 李林 嘉元(東京大学) 長谷川 峻(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>1B3-04 14:15~ 腿駆動モジュールによる脊椎ロボットの協調制御 ○須藤 陸(神奈川工科大学) 三枝 亮(神奈川工科大学)</p> <p>1B3-05 14:30~ サービスロボットの感覚神経系による、超音波センサアレイを用いた障害物近接検知の実現 ○川口 敦生((株)リコー) 岡本 寛((株)リコー) 保坂 健人((株)リコー) 大塚 愛子((株)リコー) 北原 拓((株)リコー) 山科 亮太((株)リコー) 井口 慎也((株)リコー)</p> <p>1B3-06 14:45~ 自立歩行を目的とした電池牽引型MEMSマイクロボットの開発 ○高住 昂樹(日本大学) 高久 美咲(日本大学) 船越 貴通(日本大学) 楊 一帆(日本大学) 金子 美泉(日本大学) 内木場 文男(日本大学)</p> <p>1B3-07 15:00~ 蠕動運動型混合搬送装置による発酵促進効果の実験的検証 ○榎本 優喜(中央大) 鶴澤 匠吾(中央大) 内野 昌孝(東農大) 野村 佳歩(東農大) 中村 太郎(中央大)</p>	<p>1C3 GS2:機構(1/2)</p> <p>吉田和哉(東北大学)、金岡克弥(株式会社人機一体)</p> <p>1C3-01 13:30~ 低融点金属の溶融凝固現象を利用したクラッチの性能に関する研究 ○三宅 章太(早稲田大学) 長濱 峻介(京都先端科学大学) 菅野 重樹(早稲田大学)</p> <p>1C3-02 13:45~ 屈曲自由度を有する巻き取りトラス機構 ○門脇 優悟(名古屋大学工学部機械航空宇宙工学科) 長谷川 泰久(名古屋大学未来社会創造機構ナノライフシステム研究所)</p> <p>1C3-03 14:00~ 高強度化学繊維によるワイヤ駆動のための基礎的検討 ○大澤 来実(東工大) 遠藤 玄(東工大)</p> <p>1C3-04 14:15~ ヘリカルチェーン機構 ○徳本 力(椿本チエイン) 多田 隼二郎(東北大学)</p> <p>1C3-05 14:30~ 能動的変形機構を搭載した数珠状マニピュレータ ○原 俊哉(大阪大学) 東森 充(大阪大学)</p> <p>1C3-06 14:45~ 直動アクチュエータを用いた無段変速機構:人機エンタープライズドライブの開発 ○花岡 宏匡(株式会社人機一体) 金岡 克弥(株式会社人機一体)</p> <p>1C3-07 15:00~ ギヤを用いた3自由度干渉駆動機構の開発 ○東 直希(電通大) 横井 浩史(電通大) 東郷 俊太(電通大) 姜 銀来(電通大)</p>	<p>1D3 OS12:ロボット聴覚およびその展開(1/2)</p> <p>干場功太郎(東京工業大学)、公文誠(熊本大学)</p> <p>1D3-01 13:30~ ドローン聴覚におけるヒストグラム情報と周波数情報を用いた音源定位手法の性能評価 ○小松崎 和泉(東工大) 干場 功太郎(東工大) 岩附 信行(東工大)</p> <p>1D3-02 13:45~ 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おける最適パラメータに関する検討 ○干場 功太郎(東工大) 岩附 信行(東工大)</p> <p>1D3-03 14:00~ マイクロホンアレイを用いた距離スペクトルに基づく平板検出による動き推定 ○公文 誠(熊本大学) 木林 健太(熊本大学) 中妻 啓(熊本大学)</p> <p>1D3-04 14:15~ 複数のマイクロホンアレイを用いた狭空間における人の位置・姿勢の音響計測に関する基礎検討 ○工藤 康一郎(東工大) 干場 功太郎(東工大) 岩附 信行(東工大)</p> <p>1D3-05 14:30~ 面音源抽出のための複数拘束MVDRビームフォーマーの逐次計算による高速化 ○安江 蒼人(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>1D3-06 14:45~ フォンミーゼス分布に基づく音響伝達関数オンライン適応の向上 ○藤田 侑樹(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>1D3-07 15:00~ Unity上の仮想マイクロホンアレイを用いた音源定位アプリケーション評価システムの開発 ○大前 俊輔(京都大学) 小島 諒介(京都大学)</p>

RSJ2023 詳細プログラム

9月12日(火)PM1

E室(展示棟・会議室4-A)	F室(展示棟・会議室4-B)	G室(展示棟・展示室1-A)	H室(展示棟・展示室1-B)
<p>1E3 GS14:ロボットハンド(1/2)</p> <p>山野井佑介(東京理科大学)、横田諭(福岡工業大学)</p> <p>1E3-01 13:30~ 把持モードを劇的に切替可能な1モータロボットグリッパ ○西村 齊寛(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>1E3-02 13:45~ 作業空間拡張機能を有するロボットハンドの開発 ○石川 素晴(金沢大) 西村 齊寛(金沢大) 渡辺 哲陽(金沢大)</p> <p>1E3-03 14:00~ 2次元多角形物体における2本指ケーシング下でのグラスブレスマニピュレーションの実現 ○山崎 凱斗(千葉工業大学) 代田 康貴(沖電気工業株式会社) 長尾 峻輔(千葉工業大学) 王 志東(千葉工業大学)</p> <p>1E3-04 14:15~ 4指ロボットハンドを用いた物体の6自由度インハンドマニピュレーション ○姜 淳熙(パナソニックコネク(株)) 磯邊 柚香(中央大学大学院) 島崎 安德(パナソニックコネク(株)) 入来院 美代子(パナソニックコネク(株)) 門脇 憲治(パナソニックコネク(株)) 橋本 裕介(パナソニックコネク(株)) 岩田 進裕(パナソニックコネク(株)) 島本 武史(パナソニックコネク(株)) 松山 吉成(パナソニックコネク(株))</p> <p>1E3-05 14:30~ 接触面に合わせて変形可能な柔軟被覆と触覚を有する手繋ぎのための五指ロボットハンドの開発 ○中根 葵(東大) 矢野倉 伊織(東大) 長谷川 峻(東大) 小島 邦生(東大) 岡田 慧(東大) 稲葉 雅幸(東大)</p> <p>1E3-06 14:45~ 複数の把持姿勢が可能な母指用1自由度機構の母指対向性の検証 ○若林 大樹(TDU) 大西 謙吾(TDU) 斎藤 之男(元 芝工大)</p> <p>1E3-07 15:00~ 折りたたみ型ハンドを用いたファイル取り出し実験 ○池田 英俊(新潟工科大学) 佐伯 拓未(富山高専) 高林 孝多(富山高専)</p>	<p>1F3 IS1:AI, Learning and Control(1/2)</p> <p>Takamitsu Matsubara (NAIST)、Taisuke Kobayashi (NII)</p> <p>1F3-01 13:30~ CAPT: Category-level Articulation Estimation from a Single Point Cloud Using Transformer ○Lian Fu (The University of Tokyo) Ryoichi Ishikawa (The University of Tokyo) Yoshihiro Sato (Kyoto University of Advanced Science) Takeshi Oishi (The University of Tokyo)</p> <p>1F3-02 13:45~ Deep Reinforcement Learning based Robot Navigation in Dynamic Environments with Raw Laser Observations ○Wei Zhu (Tohoku University) Mitsuhiro Hayashibe (Tohoku University)</p> <p>1F3-03 14:00~ Exploring World Models for Gaze Object Estimation with 2D Cameras and Edge Computing ○Jean-Camille Seck (Tohoku University) Koichi Hashimoto (Tohoku University)</p> <p>1F3-04 14:15~ Development of a Two-Stage Neural Network to Infer 6-D Graspable Pose for a Multiple-suction-cup Gripper ○Ping Jiang (Toshiba Corporation) Kazuma Komoda (Toshiba Corporation) Haifeng Han (Toshiba Corporation) Junichiro Ooga (Toshiba Corporation)</p> <p>1F3-05 14:30~ Experience-based Robotic System Design Algorithm for Combined Optimization Problem of Motion Planning and Environment Arrangement ○Jiaxi Lu (UTokyo) Ryota Takamido (RACE, UTokyo) Jun Ota (RACE, UTokyo)</p> <p>1F3-06 14:45~ Segment Anything and cyclic adversarial learning for interactive pick and place of multiple transparent objects ○Floris Erich (AIST) Koshi Makihara (AIST) Abdullah Mustafa (AIST) Yukiyasu Domae (AIST)</p> <p>1F3-07 15:00~ Development of an AI-Guided Robotic Arm to Enhance Daily Life Support for Individuals with Post-Stroke Upper Limb Impairment ○Maximilien Sonnic (Kyushu Institute of Technology) Natchanon Suppaadirek (Kyushu Institute of Technology) Tomohiro Shibata (Kyushu Institute of Technology)</p>	<p>1G3 OS11:配管検査・補修ロボット</p> <p>加古川篤(立命館大学)、中村太郎(中央大学)</p> <p>1G3-01 13:45~ 配管内検査を目的とした可変外形PIGによる配管内移動機構の基礎検討 ○成瀬 雄太(中央大学) 廣本 果南(中央大学) 大熊 琉聖(中央大学) 伊藤 文臣(中央大学) 渡邊 淳一(ビジョンホームプロダクツ(株)) 中村 太郎(中央大学)</p> <p>1G3-02 14:00~ 内骨格を有する蠕動運動型移動ロボットの速度向上の検討 ○大熊 琉聖(中央大学) 成瀬 雄太(中央大学) 伊藤 文臣(中央大学) 中村 太郎(中央大学)</p> <p>1G3-03 14:15~ 再処理工場における配管継手部の非破壊検査ロボット ○藤田 淳(三菱重工工業株式会社)</p> <p>1G3-04 14:30~ 屈曲部・縦穴交差部および障害物を走破可能な下水道管検査ロボットの開発 ○長崎 悠歩(早大) 石井 裕之(早大)</p> <p>1G3-05 14:45~ 通線作業におけるケーブルと呼び線を結び位置による牽引力変化 ○高山 景(東京高専) 富沢 哲雄(東京高専) 多羅尾 進(東京高専)</p>	<p>1H3 GS38:経路計画・動作計画(1/2)</p> <p>軍司健太(東北大学)、萬礼応(筑波大学)</p> <p>1H3-01 13:45~ 双腕クローラ型移動ロボットによる箱状対象物の把持位置検出に基づく運搬操縦システム ○遠藤 和典(仙台城南高校) 藤田 豊己(東北工業大学)</p> <p>1H3-02 14:00~ 主成分分析を用いた力の座標変換に基づく Peg-in-Holeタスクの接触状態推定 ○大石 涼雅(埼玉大学) 辻 俊明(埼玉大学)</p> <p>1H3-03 14:15~ 多自由度マニピュレータを利用したC-Space干渉領域の高速生成 ○高橋 和希(富山高専) 佐藤 圭祐(富山高専)</p> <p>1H3-04 14:30~ ベイジアン最適化によるソフトロボットハンドシステムのサイクルタイム向上 ○磯貝 立樹(金沢大) 西村 齊寛(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>1H3-05 14:45~ モバイルマニピュレータロボットの机拭き掃除動作計画 ○由利 倫太郎(筑波大) 大矢 晃久(筑波大) 萬 礼応(筑波大)</p> <p>1H3-06 15:00~ カメラパラメータの誤差を考慮したマニピュレータの動作計画 ○柴山 千冬(東北大学) 鏡 慎吾(東北大学) 千葉 直也(東北大学) 橋本 浩一(東北大学)</p>

RSJ2023 詳細プログラム

9月12日(火)PM1

I室(展示棟・展示室3-A)	J室(展示棟・展示室3-B)	K室(会議棟3F・白樺1)	L室(会議棟3F・白樺2)
<p>1I3 GS25:ヒューマンインタラクション(1/2)</p> <p>崔佑赫(東京大学)、橋本卓弥(東理大学)</p> <p>1I3-01 13:45~ 「たたく」「なでる」を実現するタッチケアロボットの提案 ○古澤 美典(筑波大) 花守 拓樹(九州大) 内村 佳奈(独立研究者) 高辻 克海(AGRIST株式会社)</p> <p>1I3-02 14:00~ 会話状況認識に基づくコミュニケーションロボット“まめろ”の研究開発 ○小平 淳輔(鹿児島大学) 鹿嶋 雅之(鹿児島大学) 福元 伸也(鹿児島大学) 西 正満(鹿児島大学) 渡邊 睦(鹿児島大学)</p> <p>1I3-03 14:15~ 国際生活機能分類(ICF)の枠組みを用いた社会支援ロボット導入に伴う因果ループの抽出 ○大高 恵利(国立長寿医療研究センター) 佐藤 健二(国立長寿医療研究センター) 霜島 大希(国立長寿医療研究センター) 近藤 和泉(国立長寿医療研究センター) 二宮 恒樹(富士ソフト株式会社) 杉本 直輝(富士ソフト株式会社) 中坊 嘉宏(産業技術総合研究所) 松本 吉夫(東京理科大学/産業技術総合研究所)</p> <p>1I3-04 14:30~ ロボット動作に対する反応時間の短縮に有効な複合現実による情報提示手法 ○山田 亮介(中京大) 秋月 秀一(中京大) 橋本 学(中京大)</p> <p>1I3-05 14:45~ 公共空間での自我関与向上のための瞳プロジェクション呼びかけロボットの開発 ○松本 翔貴(関西大学大学院) 瀬島 吉裕(関西大学) 宮田 哲(TOA株式会社)</p> <p>1I3-06 15:00~ 介護負担軽減のためのスマートロボットの体操機能の実装と介護施設での使用経験 ○崔 佑赫(東大) 吉光 喜太郎(東女医大) 桑名 健太(電大) 小林 英津子(東大) 正宗 賢(東女医大) 伊関 洋(游) 村垣 善浩(神戸大)</p>	<p>1J3 OS9:インテリジェントホームロボティクス(3/5)</p> <p>堀三晟(九州工業大学)、大井翔(大阪工業大学)</p> <p>1J3-01 13:30~ HSRによる小型ヒューマノイドのハンドリング ○梶田 秀司(中部大) 伊藤 諒人(中部大) 三輪 拓哉(中部大)</p> <p>1J3-02 13:45~ モバイルマニピュレータのブリグラス及び接触状態推定のための近接覚・触覚センサの開発 ○鈴木 陽介(金沢大)</p> <p>1J3-03 14:00~ 指腹部剛性可変な対向2指グリップを用いたダイナミックタッチにおける応答特性調査 ○南川 健志郎(大阪大) 柳田 葉吾(大阪大) 川節 拓実(大阪大) 細田 耕(京都大)</p> <p>1J3-04 14:15~ 可視・長波長赤外同軸カメラを利用した飲料温度の判別と把持動作 ○高畑 智之(電機大) 黒瀬 優介(東大) 原田 達也(東大、理研)</p> <p>1J3-05 14:30~ 物体認識性能の向上を目指したロボット動作環境シミュレーション エフェアルベレン(島精機) ○井上 雄紀(大阪工大)</p> <p>1J3-06 14:45~ 赤外線画像を用いたステレオ視による暗空間での透明物体の距離推定 ○中山 諒真(関西大) 鈴木 昌人(関西大) 高橋 智一(関西大) 青柳 誠司(関西大) 都築 和代(関西大) 新井 泰彦(関西大) 前 泰志(関西大)</p> <p>1J3-07 15:00~ The Efficiency of Object Hand-Over Point Selection Based on Human-Robot Proxemics ○Syadza Atika Rahmah(Tokyo Metropolitan University) Naoyuki Kubota(Tokyo Metropolitan University)</p>	<p>1K3 OS4:基盤モデルの実ロボット応用(1/3)</p> <p>河原塚健人(東京大学)、松嶋達也(東京大学)</p> <p>1K3-01 13:30~ 基盤モデルの実ロボット応用 - チュートリアル1 ○松嶋 達也(東京大学) 松嶋 達也(東京大学)</p> <p>1K3-02 13:45~ 基盤モデルの実ロボット応用 - チュートリアル2 ○松嶋 達也(東京大学) 河原塚 健人(東京大学)</p> <p>1K3-03 14:00~ 調理ロボットのための基盤モデル利用によるレシピ記述からの卵料理の食材状態変化認識と動作シーケンス生成 ○金沢 直晃(東大) 河原塚 健人(東大) 大日方 慶樹(東大) 岡田 慧(東大) 稲葉 雅幸(東大)</p> <p>1K3-04 14:15~ DialMAT: 敵対的摂動に基づく対話的Vision-and-Language Navigation ○是方 諒介(慶應義塾大学) 和田 唯我(慶應義塾大学) 兼田 寛大(慶應義塾大学) 長嶋 隼矢(慶應義塾大学) 杉浦 孔明(慶應義塾大学)</p> <p>1K3-05 14:30~ 世界モデルベースの深層強化学習 DreamerV2・V3による2足ロボットの動作生成 ○土方 祥平(名工大) 横地 康太(名工大) 田中 翔麻(名工大) 上村 知也(名工大) 佐野 明人(名工大)</p> <p>1K3-06 14:45~ 生活支援ロボットの行動計画のための大規模言語モデルと場所概念モデルの活用 ○長谷川 翔一(立命館大学) 伊藤 昌樹(立命館大学) 山木 良輔(立命館大学) 坂口 太一(立命館大学) 萩原 良信(立命館大学) 谷口 彰(立命館大学) エル ハフィ ロトフィ(立命館大学) 谷口 忠大(立命館大学)</p> <p>1K3-07 15:00~ 実時間物体追跡を用いた視覚的变化にロバストなロボットのVisuomotor方策獲得システム ○呉 知勳(東京大学) 河原塚 健人(東京大学) 石田 寛和(東京大学) 岡田 慧(東京大学) 稲葉 雅幸(東京大学)</p>	<p>1L3 OS2:微細作業(1/2)</p> <p>新井健生(電気通信大学)、谷川民生(産業技術総合研究所)</p> <p>1L3-01 13:30~ 消化器系モニタリングエージェントの展開・保持機構 ○山中 俊郎(東大) 新井 史人(東大)</p> <p>1L3-02 13:45~ マイクロ流体デバイスを用いた高機能ノズルの開発 ○小嶋 勝(阪大) 洞出 光洋(防衛大) 日高 光将(阪大) 新井 健生(電通大)</p> <p>1L3-03 14:00~ 剛性可変マイクログリップによる微小物体操作 ○丸山 央峰(名大) 山口 義勝(名大)</p> <p>1L3-04 14:15~ 植物の根の先端位置情報に基づく単一プロトタイプラスト高速分取システム ○安藤 大登(東大) Bilal Turan(東大) 齋藤 優子(名大) 佐藤 良勝(名大) 新井 史人(東大)</p> <p>1L3-05 14:30~ 画像計測と水晶振動式カセンサを用いたロボットシステムによる卵母細胞への微細作業 ○大谷 一聡(東大) 杉浦 広峻(東大) 渡邊 史朗(東大) Bilal Turan(東大) 天谷 諭(東大) 新井 史人(東大)</p> <p>1L3-06 14:45~ 肝臓オルガノイド内部のリアルタイム酸素状態評価 ○益田 泰輔(東大) 能丸 純太郎(東大) 渡邊 史朗(東大) 天谷 諭(東大) 吉原 利忠(群馬大) 新井 史人(東大)</p> <p>1L3-07 15:00~ 合体・分解可能なマイクロモジュールロボットの評価 ○當麻 孝太(中央大) 横山 義之(富山県産業技術研究開発センター) 早川 健(中央大)</p>

RSJ2023 詳細プログラム

9月12日(火)PM2

A室(展示棟・会議室1)	B室(展示棟・会議室2)	C室(展示棟・会議室3-A)	D室(展示棟・会議室3-B)
<p>1A4 OS26:介護とロボティクス(4/4)</p> <p>柴田智広(九州工業大学)、安琪(東京大学)</p> <p>1A4-01 15:30~ 介助者の上肢インピーダンス推定に基づく車椅子を押す力を低減させるバネハンドルの開発 西山 悠太(九州大) ○松永 夏己(九州大) 本田 功輝(東京大) 金田 礼人(九州大) 山本 元司(九州大) 中島 康貴(九州大)</p> <p>1A4-02 15:45~ 個人の膝動態を考慮したセミアクティブ型膝サポーターの設計手法の提案 ○大森 寛太(大分大) 戸高 健(大分大) 小野 翔正(大分大) 阿部 功(大分大) 菊池 武士(大分大)</p> <p>1A4-03 16:00~ ステッピングモータを用いた下肢動作補助機の開発 ○田中 英一郎(早大) 方 一帆(早大) 侯 禹楷(早大) 王 雲天(早大) 呉 修遠(早大) 大澤 啓介(早大)</p> <p>1A4-04 16:15~ 回帰分析を用いた口唇口蓋裂児への哺乳時における抱っこ姿勢の解析 ○井上 拓朗(九大) 宮内 翔子(九大) Qi An(東大) 植木 慎悟(九大) 田代 恵莉(九大) 熊谷 由加里(阪大歯学部附属病院) 平井 優美(阪大歯学部附属病院) 倉爪 亮(九大)</p> <p>1A4-05 16:30~ 起立支援ロボット使用者の関節位置候補を用いた状態推定 ○齋藤 優輝(豊橋技科大) 武田 洸晶(豊橋技科大) 佐藤 海二(豊橋技科大)</p> <p>1A4-06 16:45~ 慣性センサを用いた膝関節・股関節角度に基づく矢状面方向のCoP推定 ○井手 隆統(九州大) 金田 礼人(九州大) 本田 功輝(東京大) 中島 康貴(九州大) 山本 元司(九州大)</p>	<p>1B4 GS6:生物模倣ロボット(2/2)</p> <p>三枝亮(神奈川工科大学)、渡辺将広(東北大学)</p> <p>1B4-01 15:30~ 無限回転軸を追加した高効率・高速移動ヘビ型ロボットの開発 ○木元 剛士(大阪公立大学大学院) 山野 彰夫(大阪公立大学大学院) 岩佐 貴史(大阪公立大学大学院)</p> <p>1B4-02 15:45~ ヘビ型ロボットの狭空間におけるモーション設計 ○水野 寛人(名大) 有泉 亮(農工大) 浅井 徹(名大) 東 俊一(京大)</p> <p>1B4-03 16:00~ 高所から飛び降りたヘビ型ロボットの故障状態の解析 ○清水 優椰(岡山大学) 亀川 哲志(岡山大学)</p> <p>1B4-04 16:15~ トビヘビの滑空動作を再現したCFD解析システムの開発 ○中島 里衣菜(東京電機大) 藤川 太郎(東京電機大) 田中 基康(電通大) 藤澤 隆介(九工大)</p> <p>1B4-05 16:30~ 非対称なリード・ラグ運動による蝶型はばたきロボットの滑空時の旋回制御 ○遠藤 一(東京電機大) 藤川 太郎(東京電機大)</p> <p>1B4-06 16:45~ フェザリング角の違いにおける蝶型はばたきロボットの自由飛翔運動解析 ○須田 芽衣子(東京電機大) 藤川 太郎(東京電機大)</p> <p>1B4-07 17:00~ ハチドリ規範型羽ばたき飛行体のフラッピング制御による高効率化 ○近藤 寛隆(東京工業大学) 藤井 智矢(東京工業大学) 田中 博人(東京工業大学)</p> <p>1B4-08 17:15~ 3Dプリント生物規範型羽ばたき翼の柔軟性最適化 ○藤井 智矢(東京工業大学) 近藤 寛隆(東京工業大学) 田中 博人(東京工業大学)</p>	<p>1C4 GS2:機構(2/2)</p> <p>長濱峻介(京都先端科学大学)、田熊隆史(大阪工業大学)</p> <p>1C4-01 15:30~ 車輪-グリッパ間変形可能機構の開発と把持性能評価 ○宇田 昌弘(東北大学) 澤 健太(東北大学) 宇野 健太郎(東北大学) 加藤 匠哉(東北大学) リム トラビス(シンガポール国立大学) 吉田 和哉(東北大学)</p> <p>1C4-02 15:45~ 擬似平行開閉と大開閉を両立する4節リンク型グリッパの量の総合に向けた機構定数解析 ○木村 直人(HERO研) 樋口 竣哉(HERO研) 広瀬 茂男(HERO研)</p> <p>1C4-03 16:00~ 持ち上げ作業時における筋負担の軽減を考慮した装着型重量負荷システムの開発 ○小泉 亮馬(三重大学大学院工学研究科機械工学専攻) 田 申(Wuxi University) 矢野 賢一(三重大学大学院工学研究科機械工学専攻) 中西 潤也(サンユー技研工業株式会社) 清水 理紗子(サンユー技研工業株式会社)</p> <p>1C4-04 16:15~ 樹脂3Dプリント部品と金属をハイブリッド化した構造を有する人型重機の設計と製造 ○野村 方哉(樹人機一体) 金岡 克弥(樹人機一体)</p> <p>1C4-05 16:30~ 昇降ロボットの携帯型屋内昇降試験装置の開発 ○磯端 大輔(神奈川大学) 吉中 智美(神奈川大学) 廣野 颯人(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>1C4-06 16:45~ 全軸ワイヤ干涉駆動機構型肩義手システムのワイヤ経路の改善 ○倉持 乃規(木更津高専 制御・情報システム工学専攻)</p> <p>1C4-07 17:00~ 遊星歯車機構を用いた角型ダクト清掃機構の性能評価 ○門間 洋介(中央大) 山中 雄太(中央大) 人見 峻広(中央大) 伊藤 文臣(中央大) 中村 太郎(中央大)</p> <p>1C4-08 17:15~ 磁気対向配置型移動メカニズム 清水 翔也(東北大学) 栢分 峻汰郎(東北大学) 釧持 優人(東北大学) 恩田 一生(東北大学) 阿部 一樹(東北大学) 渡辺 将広(東北大学) 渡辺 哲陽(金沢大学) ○多田 隼二郎(東北大学) 昆陽 雅司(東北大学) 田所 諭(東北大学)</p>	<p>1D4 OS12:ロボット聴覚およびその展開(2/2)</p> <p>糸山克寿(東京工業大学)、小島諒介(京都大学)</p> <p>1D4-01 15:30~ 【基調講演】対話ロボットとのマルチモーダルコミュニケーション ○伊藤 彰則(東北大)</p> <p>1D4-02 16:00~ 音声強調ネットワークとアダプターを用いた音声認識の耐雑音ロバスト性向上 ○大崎 崇博(東工大) 周藤 唯(HRI-JP) 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>1D4-03 16:15~ An efficient end-to-end learning method for sound event localization and detection ○Yanke Long(Tokyo Tech) Riku Yasuda(Keio Univ.) Yui Sudo(HRI-JP) Katsutoshi Itoyama(Tokyo Tech/HRI-JP) Kazuhiro Nakadai(Tokyo Tech) Kenji Nishida(Tokyo Tech) Hideharu Amano(Keio Univ.)</p> <p>1D4-04 16:30~ Label Smoothing to Improve Sign Language Understanding ○Sihan Tan(Tokyo Tech) Nabeela Khanum Khan(Tokyo Tech) Katsutoshi Itoyama(Tokyo Tech/ HRI - JP) Kazuhiro Nakadai(Tokyo Tech)</p> <p>1D4-05 16:45~ ロボット聴覚のための音源定位と深層ブラインド音源分離の統合 ○合澤 隆拓(東工大/産総研) 坂東 宜昭(産総研) 糸山 克寿(東工大/HRI-JP) 西田 健次(東工大) 中臺 一博(東工大) 大西 正輝(産総研)</p> <p>1D4-06 17:00~ 野鳥の鳴き声分析のためのマルチモーダル知識グラフの構築 ○寺本 優香(同志社大学) 小島 諒介(京都大学)</p> <p>1D4-07 17:15~ GPU-based Acceleration of PyHARK ○Zirui Lin(Tokyo Tech) Katsutoshi Itoyama(Tokyo Tech/HRI-JP) Kazuhiro Nakadai(Tokyo Tech) Masayuki Takigahira(HRI-JP) Haris Gulzar(NTT) Takeharu Eda(NTT) Monikka Roslianna Busto(NTT) Hideharu Amano(Keio Univ.)</p>

RSJ2023 詳細プログラム

9月12日(火)PM2

E室(展示棟・会議室4-A)	F室(展示棟・会議室4-B)	G室(展示棟・展示室1-A)	H室(展示棟・展示室1-B)
<p>1E4 GS14:ロボットハンド(2/2)</p> <p>西村 育寛(金沢大学)、辻徳生(金沢大学)</p> <p>1E4-01 15:30~ ロボットハンドの動作モードと電磁クラッチを用いた駆動制御系 ○神津 貴太(山形大学) 水戸部 和久(山形大学)</p> <p>1E4-02 15:45~ 軸状部品の姿勢変更・アライメント機能を備えた汎用ハンドによるギヤユニットの治具レス組立て ○柴田 康平(和歌山大) 土橋 宏規(和歌山大)</p> <p>1E4-03 16:00~ 手掌部手首分離機能を備えた筋電義手の制御方法の検討 ○井上 祐希(電通大) 羽場 周平(電通大) 黒田 勇幹(電通大) 山野井 佑介(理科大) 矢吹 佳子(電通大) 横井 浩史(電通大)</p> <p>1E4-04 16:15~ 医師の5種触察を再現する触診ハンドに関する研究 ○竹田 隼(早大) 加藤 史洋(早大) 神島 海音(早大) 岩田 浩康(早大)</p> <p>1E4-05 16:30~ 特徴空間表示機能を用いたパターン識別制御型筋電義手の訓練手法の開発 辻本 立樹(電気通信大学) ○山野井 佑介(東京理科大学) 黒田 勇幹(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, 株式会社Mu-BORG)</p>	<p>1F4 IS1:AI, Learning and Control(2/2)</p> <p>Takamitsu Matsubara (NAIST)、Yoshihisa Tsurumine (NAIST)</p> <p>1F4-01 15:30~ Task-Related Planar Grasping with Object Pose Re-Adjustment ○Ju Chen (The University of Tokyo) Ryoichi Ishikawa (The University of Tokyo) Takeshi Oishi (The University of Tokyo)</p> <p>1F4-02 15:45~ Interactive Imitation with Sub-goal Regression Planning for Long-horizon Tasks ○Cynthia Ochoa (NAIST) Oh Hanbit (NAIST) Takamitsu Matsubara (NAIST)</p> <p>1F4-03 16:00~ Reinforcement learning of tool-use policies that maximize remaining useful life ○Po-yen Wu (NAIST) Cheng-yu Kuo (NAIST) Hirotaka Tahara (NAIST) Takamitsu Matsubara (NAIST)</p> <p>1F4-04 16:15~ Few-shot detection on Drone Captured Scenarios ○Md Ragib Amin Nihal (Tokyo Tech) Benjamin Yen (Tokyo Tech) Katsutoshi Itoyama (Tokyo Tech/HRI-JP) Kazuhiro Nakadai (Tokyo Tech)</p> <p>1F4-05 16:30~ Force-Map for Robust Feature Representation and Its Application to Object Manipulation ○Abdullah Mustafa (AIST) Ryo Hanai (AIST) Ixchel Ramirez (AIST) Floris Erich (AIST) Yukiyasu Domae (AIST) Tetsuya Ogata (AIST & Waseda University)</p> <p>1F4-06 16:45~ SenLane: a road lane instance segmentation dataset captured during snowy conditions ○Wenbin Wang (Tohoku Univ.) Naoya Chiba (Tohoku Univ.) Haichuan Yang (Tohoku Univ.) Koichi Hashimoto (Tohoku Univ.)</p>	<p>1G4 GS30:災害・レスキューロボット</p> <p>永谷 圭司(東京大学)、多羅尾進(国立東京工業高等専門学校)</p> <p>1G4-01 15:30~ 災害対応における3次元地形計測による広域監視のための複数LiDARの配置最適化 ○浅生 俊希(千葉工大) 茂松 勇毅(千葉工大) 堂前 雅仁(千葉工大) 中村 亮(千葉工大) 富田 健斗(千葉工大) 鈴木 理也(千葉工大) 藤井 浩光(千葉工大/東京大学) 永谷 圭司(東京大学)</p> <p>1G4-02 15:45~ 災害現場で水平を保つアンテナ台の動作実験 ○市川 拓巳(工学院大) 比留間 大和(工学院大) 牛窪 聖弥(工学院大) 羽田 靖史(工学院大)</p> <p>1G4-03 16:00~ 海難救助ドローン用広角中心窩視覚システムの周辺視における人物検出再現率とデータ量のトレードオフ ○小田 哲也(芝浦工大) 清水 創太(芝浦工大) 中本 陸人(芝浦工大) カルフィアレックスandro(ジェノバ大学) フルビオ マストロジョバンニ(ジェノバ大学)</p> <p>1G4-04 16:15~ 有線型探査ロボットのケーブルスタックを解消する留置デバイスの基礎的検討 ○渡辺 裕貴(早大院) 石井 裕之(早大)</p> <p>1G4-05 16:30~ クローラロボットの姿勢データを用いた地形推定に関する研究 ○江藤 亮輔(防大) 山川 淳也(防大)</p> <p>1G4-06 16:45~ センサフィードバックによる自己発電型サイボグ昆虫の行動制御 ○森田 智晴(長岡技大) 林 智英(長岡技大) NGUYEN DUC QUANG(長岡技大) 庄司 観(長岡技大)</p>	<p>1H4 GS38:経路計画・動作計画(2/2)</p> <p>牧野寛也(豊田中央研究所)、三宅太文(早稲田大学)</p> <p>1H4-01 15:30~ 複数エージェントおよび複数棚の経路計画問題 ○牧野 寛也(豊田中研) 大濱 吉敏(豊田中研) 伊藤 誠悟(豊田中研) 与語 康宏(豊田中研)</p> <p>1H4-02 15:45~ 障害物のオプティカルフロー画像を用いた移動ロボットの回避動作計画 ○菅田 玲央(宇都宮大) 久保田 有羽(宇都宮大) 渡邊 友樹(三菱電機株式会社) 太田 悠介(三菱電機株式会社) 星野 智史(宇都宮大)</p> <p>1H4-03 16:00~ 車輪-跳躍移動機能を有するハイブリッド型ロボットの行動・経路計画の検討 ○井上 弘貴(東京大院) 久保田 孝(JAXA/宇宙研)</p> <p>1H4-04 16:15~ 自律走行方式に依存しない複数AMR協調のためのウェイポイント生成と制御方式 ○広橋 佑紀(オムロン) 成瀬 洋介(オムロン) 峯本 俊文(オムロン)</p> <p>1H4-05 16:30~ Growing Neural Gasに基づく屋外環境のトポロジカル地図の構築 ○野々村 陸大(神戸大) Young Jae Ryu(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>1H4-06 16:45~ 障害物予測速度を使用した人工ポテンシャル法による2輪移動ロボットの障害物回避法 ○小池 優作(東京電機大学) 日高 浩一(東京電機大学)</p> <p>1H4-07 17:00~ 電動車いすへの搭載を目指した3Dセンサーによる路上障害物の検出方法 ○近藤 信二(東京大学)</p> <p>1H4-08 17:15~ 解析解と数値解を用いたDynamic Waypoint Navigationの軌道計画高速化に関する研究 ○今西 優登(早大) 亀崎 允啓(早大/東大) 櫻井 絵梨子(早大) 三宅 太文(早大) 山口 皓大(早大) 今治 諭志(早大) 菅野 重樹(早大)</p>

RSJ2023 詳細プログラム

9月12日(火)PM2

I室(展示棟・展示室3-A)	J室(展示棟・展示室3-B)	K室(会議棟3F・白樺1)	L室(会議棟3F・白樺2)
<p>114 GS25:ヒューマンインタラクション(2/2)</p> <p>前泰志(関西大学)、橋本学(中京大学)</p> <p>114-01 15:30~ 舞踏表現の創出を目的とした布型ロボットの飛行ユニットの開発 ○本田 匡克(早大院) 紫藤 寛生(早大院) 西 洋子(東洋英和女学院大学) 石井 裕之(早大)</p> <p>114-02 15:45~ 人機械協調システム構築を支援するオープンパッケージOpenHRCの開発 ○板寺 駿輝(産総研)</p> <p>114-03 16:00~ 独立成分分析を用いたWeb会議画面からの心拍数推定 ○榎本 猛希(関西大) 前 泰志(関西大)</p> <p>114-04 16:15~ 仮想空間での片手操作と両手操作の違いが硬さの知覚におよぼす影響 ○加藤 治穂(東洋大学大学院) 山川 聡子(東洋大)</p> <p>114-05 16:30~ 小型モーションプラットフォームを活用した体感に関する研究 ○横井 紀卓(名城大学) 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>114-06 16:45~ 「瞳孔に自己影を重畳合成した瞳輝インタフェースの評価」 ○中瀬 悠汰(関西大学) 瀬島 吉裕(関西大学)</p> <p>114-07 17:00~ 非合理性を内包する意思決定モデルのコミュニケーション・ロボットへの応用 ○宗像 志音(東理大) 橋本 卓弥(東理大) 北野 敬祐(東理大) 市川 寛子(東理大) 小木曾 公尚(電通大)</p> <p>114-08 17:15~ 身体特性を考慮した直感的な力覚提示手法の検討 ○池尻 周社(名工大) 湯川 光(名工大) 田中 由浩(名工大/InaRIS)</p>	<p>1J4 GS37:モデリングと制御理論</p> <p>鈴木陽介(金沢大学)、木村航平(電気通信大学)</p> <p>1J4-01 15:30~ 高精細ねじレトルク制御のための波動歯車減速機の角度伝達誤差補償 ○陶山 究吾(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) Juan Padron(長岡技術科学大学)</p> <p>1J4-02 15:45~ 加速度ドリフトオブザーバとジャーク推定器を用いたロバスト負荷側加速度制御 ○秋元 圭(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)</p> <p>1J4-03 16:00~ 車体重心に連結点を有する2台の車両型移動ロボットから構成される協調搬送システムの制御 ○工藤 聖人(青学) 山口 博明(青学) 若林 諒(青学) 米澤 直晃(青学)</p> <p>1J4-04 16:15~ 3台の車両型移動ロボットから構成される協調搬送システムの制御 ○神田 雄亮(青学) 山口 博明(青学) 工藤 聖人(青学) 米澤 直晃(青学)</p> <p>1J4-05 16:30~ The POS Library: a Highly-Customisable Coordinate System Library for C++ ○ARJONILLA GARCÍA Francisco Jesús (Shizuoka University) Yuichi Kobayashi (Shizuoka University)</p> <p>1J4-06 16:45~ 一輪車ロボットのモデルベース制御および軌道追従制御 ○翁 若西(東洋大学大学院) 山川 聡子(東洋大)</p> <p>1J4-07 17:00~ 制御バリア関数を用いた衝突回避動作により生じるデッドロック現象の理論的理解 ○檀 隼人(東京工業大学) 倉林 大輔(東京工業大学)</p> <p>1J4-08 17:15~ 非対称行列を用いた多自由度ロボットのアドミッタンス制御 ○辻 俊明(埼玉大) 加藤 泰大(埼玉大)</p>	<p>1K4 OS4:基盤モデルの実ロボット応用(2/3)</p> <p>河原塚健人(東京大学)、松嶋達也(東京大学)</p> <p>1K4-01 15:30~ 基盤モデルを活用した自然言語による多様なタスク実現に向けたロボットシステムの統合 ○辻 知香葉(東京大学) 網島 颯志(東京大学) 保呂 蒼威(東京大学) 生駒 創(東京大学) 小武海 大(東京大学) 大見謝 恒和(東京大学) 白坂 翠萌(東京大学) 和田 輝(東京大学) 池田 悠也(東京大学) 松嶋 達也(東京大学) 松尾 豊(東京大学) 岩澤 有祐(東京大学)</p> <p>1K4-02 15:45~ 世界モデルベースの深層強化学習による脚が出るための広筋と腓腹筋の協調 ○藤井 俊輔(名工大) 横地 康太(名工大) 日下 昂大(名工大) 上村 知也(名工大) 佐野 明人(名工大)</p> <p>1K4-03 16:00~ ENCHANT:大規模言語モデルを用いた仮説生成に基づくクロスモーダル説明文生成 ○平野 慎之助(慶應義塾大学) 小松 拓実(慶應義塾大学) 和田 唯我(慶應義塾大学) 神原 元就(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 弘直(中部大学) 杉浦 孔明(慶應義塾大学)</p> <p>1K4-04 16:15~ 大規模言語モデルの修正提案に基づくロボット行動計画の明確化 ○堀 和希(早稲田大学) 鈴木 彼方(早稲田大学 富士通) 尾形 哲也(早稲田大学 産総研)</p> <p>1K4-05 16:30~ 大規模言語モデルによるタスク実行管理装置生成法とRoboCup JapanOpen @Home League GPSRタスクへの応用 ○大日方 慶樹(東大) 金沢 直晃(東大) 河原塚 健人(東大) 矢野 伊織(東大) 金 淳暁(東大) 岡田 慧(東大) 稲葉 雅幸(東大)</p> <p>1K4-06 16:45~ 砂利環境での触覚ビジョンセンサを用いた世界モデルに基づく連続跳躍 ○鷺山 玄(名工大) 塚崎 優生(名工大) 三浦 太資(名工大) 渡邊 翔也(名工大) 上村 知也(名工大) 佐野 明人(名工大)</p> <p>1K4-07 17:00~ 大規模視覚-言語モデルとデータベースを用いたロボットの記憶蓄積とユーザーへの共有 ○塚本 直人(東京大学) 河原塚 健人(東京大学) 市倉 愛子(東京大学) 岡田 慧(東京大学) 稲葉 雅幸(東京大学)</p> <p>1K4-08 17:15~ 視覚的基盤モデルを用いたTrimodal Cross-Attentional Transformerに基づく再配置対象の検出 ○西村 喬行(慶應義塾大学) 松尾 榛夏(慶應義塾大学) 杉浦 孔明(慶應義塾大学)</p>	<p>1L4 OS2:微細作業(2/2)</p> <p>新井健生(電気通信大学)、新井史人(東京大学)</p> <p>1L4-01 15:30~ バイオアクチュエータの直列接続による多自由度マイクロロボットの開発 ○金 恩恵(名古屋大学) 竹内 大(名古屋大学) 長谷川 泰久(名古屋大学) 福田 敏男(名古屋大学)</p> <p>1L4-02 15:45~ 物資輸送を目的とする複数の昆虫サイボーグの物理的連結と移動制御 ○山本 康太郎(大阪大) Ariyanto Mochammad(大阪大) Refat Chowdhury Mohammad Masum(大阪大) Yingzhe Wang(大阪大) 森島 圭祐(大阪大)</p> <p>1L4-03 16:00~ 【基調講演】分子で作るロボット~DNAオリガミから人工多細胞へ ○村田 智(東北大)</p> <p>1L4-04 16:30~ 分子モーターで駆動するマイクロロボットの開発 ○王 穎哲(阪大) 新田 高洋(岐阜大) 平塚 祐一(JAIST) 森島 圭祐(阪大)</p> <p>1L4-05 16:45~ マイクロフラインジェクションアセンブリによる分子人工筋肉駆動型回転アクチュエータの製作 ○高橋 成享(阪大) 王 穎哲(大阪大) 新田 高洋(岐阜大) 平塚 祐一(JAIST) 森島 圭祐(大阪大)</p> <p>1L4-06 17:00~ Experimental Movement Analysis of Cyborg Cockroaches via Electrical Stimulation Patterns ○Antonio Caforio (Osaka University/Politecnico di Torino) Refat Chowdhury Mohammad Masum (Osaka University) Mochammad Ariyanto (Osaka University) Kotaro Yamamoto (Osaka University) Elisabetta Punta (Politecnico di Torino/CNR-IEIIT) Keisuke Morishima (Osaka University)</p> <p>1L4-07 17:15~ Human-Environment-Insect Robot (HEIR) Interaction Machine Learning Model for Cyborg Insects Perception Classification ○Refat Chowdhury Mohammad Masum (Osaka University) Ariyanto Mochammad (Osaka University) Yamamoto Kotaro (Osaka University) Caforio Antonio (Osaka University) Morishima Keisuke (Osaka University)</p>

RSJ2023 詳細プログラム

9月13日(水)AM1

A室(展示棟・会議室1)	B室(展示棟・会議室2)	C室(展示棟・会議室3-A)	D室(展示棟・会議室3-B)
<p>2A1 OS21: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(国立東京工業高等専門学校)、久池井茂(北九州工業高等専門学校)</p> <p>2A1-01 9:00~ 理工系人材を育む“連鎖”を目指して ○齋 麻子(八戸高専) 新田 彩奈(八戸高専) 三上 うらら(八戸高専) 増尾 桃佳(八戸高専) 細川 靖(八戸高専)</p> <p>2A1-02 9:15~ 学習動機づけを目指したロボット教材によるプログラミング学習出前授業 ○新田 彩奈(八戸高専) 三上 うらら(八戸高専) 赤川 徹朗(八戸高専) 齋 麻子(八戸高専) 細川 靖(八戸高専)</p> <p>2A1-03 9:30~ 情報系学生向けのロボットを題材としたキャリア教育 ○前田 貴信(佐世保工業高等専門学校)</p> <p>2A1-04 9:45~ 産学連携によるロボットSTEAMスクール「ロボキャン」の開催 ○二井見 博文(産技短大) 畠中 裕介((株)エアグラウンド)</p> <p>2A1-05 10:00~ ロボット技術に対する印象を踏まえた文理融合型科目の構築と実践 ○尾関 智恵(愛知工科大) 毛利 哲也(岐阜大)</p> <p>2A1-06 10:15~ DX・RX時代を見据えた社会実装指向のSTEAM教育 ○門田 和雄(神工大)</p>	<p>2B1 GS12:ソフトロボット・フレキシブルロボット(1/3)</p> <p>森裕紀(早稲田大学)、田原健二(九州大学)</p> <p>2B1-01 9:00~ 電線挿込機構を搭載した管内移動型電線施工ロボット ○伊藤 文臣(中央大) 吉田 梨沙子(中央大) 中村 太郎(中央大)</p> <p>2B1-02 9:15~ 有限要素解析に基づく油圧駆動型ソフトハンドの設計とその制御性能の評価 ○石橋 亨祐(東大) 石川 大輝(東大) 阿佐美 理(東大) 山本 江(東大)</p> <p>2B1-03 9:30~ 機械式OPGおよび皮膚感覚受容器を備えた無脳ヘビ型ロボットの適応的運動生成 ○増田 容一(大阪大) 後藤 貴滉(大阪大) 浪花 啓石(大阪大) 浦 大介(大阪大) 中西 大輔(松江高専) 鈴木 朱羅(大阪大) 杉本 靖博(大阪大) 大須賀 公一(大阪大)</p> <p>2B1-04 9:45~ 曲げ動作を行うソフトセンセグリティロボット ○小林 亮太(東工大) 難波江 裕之(東工大) 鈴木 康一(東工大)</p> <p>2B1-05 10:00~ 区分的に曲率一定な曲面形状ロボットにおける受動要素部上の点を制御点とした逆運動学 ○岩本 憲泰(信州大)</p> <p>2B1-06 10:15~ アレイ状配置チャンバを有する空圧ソフトアクチュエータのための物体との相互作用を考慮した内圧パターン決定法 ○水野 海渡(阪大) 東森 充(阪大)</p>	<p>2C1 OS3:機能性材料とメカトロニクスの融合デザイン(1/2)</p> <p>亀崎允啓(東京大学)、辻田哲平(防衛大学校)</p> <p>2C1-01 9:00~ オルガノゲルを用いた誘電エラストマアクチュエータの性能評価 ○手塚 祐太(中央大学) 早川 健(中央大学)</p> <p>2C1-02 9:15~ 力覚提示性能に着目したMR流体の特性評価方法の提案 ○松下 涼音(大分大) 池田 旭花(大分大院) 阿部 功(大分大) 菊池 武士(大分大)</p> <p>2C1-03 9:30~ 永久磁石エラストマーのソフトロボット応用に向けたトルク発生機構の調査 ○大西 一輝(名古屋工業大学) 岩本 悠宏(名古屋工業大学) 亀崎 允啓(東京大学) 井門 康司(名古屋工業大学)</p> <p>2C1-04 9:45~ 永久磁石エラストマー表面微細構造のレオロジー測定 ○小路 敏輝(名古屋工業大学) 桑田 力真(名古屋工業大学) 岩本 悠宏(名古屋工業大学) 石井 大佑(名古屋工業大学) 亀崎 允啓(早稲田大学) 井門 康司(名古屋工業大学)</p> <p>2C1-05 10:00~ 跳躍するキューブ型ロボットのためのアクチュエータの検討 ○吉田 安紀彦(東大) 亀崎 允啓(東大) 川原 圭博(東大)</p> <p>2C1-06 10:15~ 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自動作製装置 ○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>2D1 GS9:多歩歩行ロボット(1/2)</p> <p>内木場文男(日本大学)、原口真(大阪工業大学)</p> <p>2D1-01 9:00~ 重力慣性加速度(GIA)を用いた脚型壁登りロボットの転倒安定性評価基準 ○宇野 健太郎(東北大) Ribeiro Warley F. R.(東北大) 小泉 裕介(東北大) 永岡 健司(九工大) 吉田 和哉(東北大)</p> <p>2D1-02 9:15~ 樹木登攀が可能な小型脚ロボットの開発 ○石橋 啓太郎(早大院) 石井 裕之(早大)</p> <p>2D1-03 9:30~ 移動型四腕ロボットの操作システム開発と検討 ○久敷 凌平(広島大学) 北川 敬悟(広島大学) 村松 久圭(広島大学)</p> <p>2D1-04 9:45~ 椅子型非対称三脚移動ロボットの身体設計と歩容生成 ○井上 信多郎(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>2D1-05 10:00~ 哺乳類型と爬虫類型の脚構成を切替可能な4脚ロボットの開発 ○高橋 宏太郎(明治大学大学院) 別所 晏袖(明治大学大学院) 加藤 恵輔(明治大学)</p> <p>2D1-06 10:15~ 4脚および2脚+2腕に切替可能な把持・運搬ロボットの開発 ○高橋 宏太郎(明治大学大学院) 加藤 恵輔(明治大学)</p>

RSJ2023 詳細プログラム

9月13日(水)AM1

E室(展示棟・会議室4-A)	F室(展示棟・会議室4-B)	G室(展示棟・展示室1-A)	H室(展示棟・展示室1-B)
<p>2E1 OS10:データドリブンロボティクス(1/2)</p> <p>馬場裕康(株式会社デンソー(ROBOCIP))、榎原伸介(ファナック株式会社(ROBOCIP))</p> <p>2E1-01 9:00~ ロボット化を指向した人作業解析とそれに基づく新規動作設計手法の提案 ○高御堂 良太(東京大学) 太田 順(東京大学)</p> <p>2E1-02 9:15~ 信念状態推定に基づく探索行動とタスク指向行動の模倣学習 ○田原 照昂(奈良先端大) 松原 崇亮(奈良先端大)</p> <p>2E1-03 9:30~ ChatGPTと作業グラフを併用した料理作業動作計画 ○竹林 龍之介(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>2E1-04 9:45~ 汎用ロボットDB構築を対象としたロボットシミュレーションによる構造化データ生成方式 ○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>2E1-05 10:00~ 記号入力によるロボットマニピュレータのタスクと動作計画のデータ駆動最適化 ○川部 知也(岡山大学) 西 竜志(岡山大学) 劉 子昂(岡山大学) 藤原 始史(岡山大学)</p> <p>2E1-06 10:15~ 狭所環境におけるデッドロック回避を用いた照度測定ロボットの多戦術行動調停 ○田井中 一輝(東京都立大学) 渡邊 真広(東京都立大学大学院) 辻元 誠(株式会社きんでん) 谷口 和彦(株式会社きんでん) 大保 武慶(東京都立大学) 久保田 直行(東京都立大学)</p>	<p>2F1 OS5:人と共生するロボットの対話知能とソーシャルタッチ(1/3)</p> <p>吉野幸一郎(理化学研究所GRP)、飯尾尊優(同志社大学)</p> <p>2F1-01 9:00~ 1台で複数のキャラクターを表現する対話ロボットを用いた疑似三者対話の実現について ○名取 大雅(大阪大学) 川田 恵(大阪大学) 飯尾 尊優(同志社大学) 石黒 浩(大阪大学) 吉川 雄一郎(大阪大学)</p> <p>2F1-02 9:15~ STAR WARS Model:失敗が許容され易い説明のためのマルチロボット対話モデルの実験 ○能澤 侘奈(大阪大学) Hengqiu Hu(大阪大学) 吉川 雄一郎(大阪大学) 酒井 和紀(大阪大学) 岩田 健輔(大阪大学) 青木 達哉(大阪大学) 長井 隆行(大阪大学) 石黒 浩(大阪大学)</p> <p>2F1-03 9:30~ ロボットによる個人情報の取得同意説明のフィールド実験 ○酒井 和紀(阪大) 吉川 雄一郎(阪大) 新保 史生(慶大) 石黒 浩(阪大)</p> <p>2F1-04 9:45~ ロボットとの物理空間上における伝言ゲーム課題の提案に向けたシステムの開発 ○奥田 しいな(GRP/同志社大) 田矢 奈実香(GRP/同志社大) 飯尾 尊優(GRP/同志社大) 港 隆史(理研) 安藤 健(パナソニックホールディングス) 今岡 紀章(パナソニックホールディングス) 鈴木 聡(パナソニックホールディングス) 高橋 雄介(京大) 岩井 律子(理研) 熊田 孝恒(京大)</p> <p>2F1-05 10:00~ 対話ロボットのための他者優先度を考慮した経路計画の検討 ○木本 充彦(ATR) 上川 透磨(ATR/同志社) 飯尾 尊優(同志社) 下原 勝憲(同志社) 塩見 昌裕(ATR)</p> <p>2F1-06 10:15~ 生活空間を周回し自発的にユーザ補助を行う自律型対話ロボット Huthaifa Ahmad(理研GRP) Angel GarciaContreras(理研GRP) 河野 誠也(理研GRP) Chaoran Liu(理研GRP) 湯口 彰重(東京理科大/理研GRP) 箇頭 元春(理研GRP) 川西 康友(理研GRP) 石井 カルロス寿憲(理研GRP) 港 隆史(理研GRP) 中村 泰(理研GRP) ○吉野 幸一郎(理研GRP) Heikki Ruuska(理研GRP) 齊藤 康己(理研GRP) 美濃 導彦(理研GRP)</p>	<p>2G1 GS32:宇宙ロボット(1/2)</p> <p>石上玄也(慶應義塾大学)、佐々木洋子(産業技術総合研究所)</p> <p>2G1-01 9:00~ 小型月面探査機に用いるSMAアクチュエータの検討 ○泉 太智(大阪工業大学) 谷口 造成(大阪工業大学) 由良 広樹(大阪工業大学) 岡 由輝(大阪工業大学)</p> <p>2G1-02 9:15~ 跳躍型月面探査機の試作と動作試験 ○岡 由輝(大阪工大) 谷口 造成(大阪工大) 泉 太智(大阪工大) 由良 広樹(大阪工大)</p> <p>2G1-03 9:30~ インピーダンス制御を用いた双腕ロボットによる宇宙デブリ捕獲手法 ○内田 亮慈(東北大学工学部) 宇野 健太郎(東北大学大学院工学研究科) 吉田 和哉(東北大学大学院工学研究科)</p> <p>2G1-04 9:45~ 多視点画像群からの三次元復元法(SfM法)を応用した軌道上物体の運動推定アルゴリズムの検討 ○松岡 雄大(東北大学大学院工学研究科) 宇野 健太郎(東北大学大学院工学研究科) 吉田 和哉(東北大学大学院工学研究科)</p> <p>2G1-05 10:00~ 宇宙ステーション船内伝い歩き移動ロボットのためのグラフ理論にもとづく経路計画手法 ○高田 一輝(東北大) 宇野 健太郎(東北大) 吉田 和哉(東北大)</p> <p>2G1-06 10:15~ 微小重力下での排泄物の搬送を目的とした蠕動運動型搬送装置の開発 ○鶴澤 匠吾(中央大) 川野 真生(中央大) 山崎 千秋(JAXA) 奥井 学(中央大) 中村 太郎(中央大)</p>	<p>2H1 GS39:自己位置推定・SLAM(1/2)</p> <p>永井伊作(岡山大学)、友納正裕(千葉工業大学)</p> <p>2H1-01 9:00~ スマートフォンセンサを利用したパーソナルモビリティの自動運転 ○大石 修士(産総研) 小出 健司(産総研) 横塚 将志(産総研) 阪野 貴彦(産総研)</p> <p>2H1-02 9:15~ 平面的特徴に注目した点群の乱雑さによる三次元点群地図の評価に関する研究 ○吉江 龍一(名城大学) 清水 琉世(名城大学) 橘川 雄樹(株式会社マップフォー) 佐藤 友哉(株式会社マップフォー) 目黒 淳一(名城大学)</p> <p>2H1-03 9:30~ PLATEAUの3D都市モデルを活用した自律移動ロボットの自己位置推定 ○及川 裕介(筑波大) 伊達 央(筑波大) 鈴木 健嗣(筑波大) 萬 礼応(筑波大) 大矢 晃久(筑波大)</p> <p>2H1-04 9:45~ 2台カメラによるSLAMを用いた3D駐車映像提示の開発 ○鶴巻 岳(北大) 大倉 秀斗(北大) 小水内 俊介(香大) 妹尾 拓(北大) 近野 敦(北大)</p> <p>2H1-05 10:00~ 状態格子地図による三次元地図のノイズ除去 ○徳田 孝介(名城大) 浦崎 圭介(マップフォー) 橘川 雄樹(マップフォー) 田崎 豪(名城大)</p> <p>2H1-06 10:15~ 工場内無人搬送車の単眼カメラを用いた床面ライン地図に基づく自己位置推定 ○平山 大葵(筑波大学) 萩尾 真二(株式会社アイシン) 村瀬 王哉(株式会社アイシン) 青木 蓮宗(株式会社アイシン) 渡邊 豊(株式会社アイシン) 荒木 敬造(株式会社アイシン) 大矢 晃久(筑波大学) 坪内 孝司(筑波大学) 萬 礼応(筑波大学)</p>

RSJ2023 詳細プログラム

9月13日(水)AM1

I室(展示棟・展示室3-A)	J室(展示棟・展示室3-B)	K室(会議棟3F・白樺1)	L室(会議棟3F・白樺2)
<p>2I1 OS1:空間知能化とロボティクス(1/2)</p> <p>橋本秀紀(中央大学)、佐々木毅(芝浦工業大学)</p> <p>2I1-01 9:00~ LiDARを用いたレイトレースによる駐車状態推定手法 ○文達 生伍(キヤノンITソリューションズ(株)) 山田 峻也(名古屋大学) 渡辺 陽介(名古屋大学) 佐藤 健哉(同志社大学) 高田 広章(名古屋大学)</p> <p>2I1-02 9:15~ 自動フォークリフトとの協調のためのLiDARを用いた複数バレット同時検出法 ○林 卓見(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) 北島 克将(三菱重工) 木内 裕介(三菱重工)</p> <p>2I1-03 9:30~ ユーザの動作情報に基づく空間の利活用分析手法 ○尾崎 玄拓(立命館大) 峯崎 翔琉(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>2I1-04 9:45~ Add-if-Silent則に基づくGrowing Neural Gasを用いた移動物体に対する高密度トポジカルマッピング ○東海林 優也(ロボティクス日本支店/都立産技大/都立大) 大保 武慶(都立大) 久保田 直行(都立大)</p> <p>2I1-05 10:00~ 多対多近距離無線通信を用いたロボット間共有デバイス通信機構Smart Device ROSの開発 ○新城 光樹(東大) 岡田 慧(東大) 稲葉 雅幸(東大)</p> <p>2I1-06 10:15~ 人間と協調して階段を昇る荷物搬送ロボットの制御 ○長田 宗一郎(中央大学大学院) 新戸部 志也(中央大学大学院) 橋本 秀紀(中央大学) 大平 峻(中央大学)</p>	<p>2J1 OS9:インテリジェントホームロボティクス(4/5)</p> <p>山本貴史(愛知工業大学)、堀三晟(九州工業大学)</p> <p>2J1-01 9:00~ マルチモーダル基盤モデルによる対象物体抽出に基づく日常物体検索および物体操作 ○長嶋 隼矢(慶應義塾大学) 是方 諒介(慶應義塾大学) 兼田 寛大(慶應義塾大学) 杉浦 孔明(慶應義塾大学)</p> <p>2J1-02 9:15~ 大規模言語モデルを利用した料理レシピからのロボットの行動生成 ○三好 遼(B-STORM) 中村 友昭(電通大)</p> <p>2J1-03 9:30~ Transformerを用いたオクルージョン箇所の画像補完によるオブジェクト認識率の改善 ○松浦 智哉(大阪工業大学) 中山 学之(大阪工業大学)</p> <p>2J1-04 9:45~ Transformerモデルによる自律移動の視覚的説明と拡張現実による提示 ○尹 文韜(中部大) 坂谷 英典(中部大) 真野 航輔(中部大) 平川 翼(中部大) 山下 隆義(中部大) 藤吉 弘亘(中部大)</p> <p>2J1-05 10:00~ 対人誘導タスクにおける大規模言語モデルを利用した指示文章生成 ○水地 良明(玉川大) 石川 藍輝(玉川大) 稲色 哲也(玉川大)</p> <p>2J1-06 10:15~ 基盤モデルを用いた自律システムの開発とデータ収集を目的としたテレオペレーションシステムの操作性改善 ○池田 悠也(東京大学) 高波 亮介(東京大学) 綱島 颯志(東京大学) 松嶋 達也(東京大学) 松尾 豊(東京大学) 岩澤 有祐(東京大学)</p>	<p>2K1 OS4:基盤モデルの実ロボット応用(3/3)</p> <p>河原塚健人(東京大学)、松嶋達也(東京大学)</p> <p>2K1-01 9:00~ MultiRankIt: ランキング学習と大規模言語モデルによる物理世界検索 ○兼田 寛大(慶應義塾大学) 長嶋 隼矢(慶應義塾大学) 是方 諒介(慶應義塾大学) 杉浦 孔明(慶應義塾大学)</p> <p>2K1-02 9:15~ 限られたスタミナで動き切る世界モデルベースの深層強化学習 ○日下 昂大(名工大) 横地 康太(名工大) 藤井 俊輔(名工大) 上村 知也(名工大) 佐野 明人(名工大)</p> <p>2K1-03 9:30~ 基盤モデルを用いた物体の赤外光の反射率の予測 ○長田 将(立命館大) GUSTAVO GARCIA(立命館大) 鈴木 陽介(金沢大) 谷口 忠大(立命館大)</p> <p>2K1-04 9:45~ 大規模言語モデルを用いた意味的情報を考慮した物体把持位置の検出 ○高松 大輔(東京大学) 岡崎 翔(東京大学) 松嶋 達也(東京大学) 松尾 豊(東京大学) 岩澤 有祐(東京大学)</p> <p>2K1-05 10:00~ 逆V字環境での世界モデルベースの深層強化学習による足踏み動作 ○塚崎 優生(名工大) 渡邊 翔也(名工大) 川口 達也(名工大) 田中 翔麻(名工大) 上村 知也(名工大) 佐野 明人(名工大)</p> <p>2K1-06 10:15~ マルチモーダル基盤モデルと拡散モデルに基づく対象物体の参照表現セグメンテーション ○今井 悠人(慶應義塾大学) 飯岡 雄偉(慶應義塾大学) 畑中 駿平(慶應義塾大学) 九曜 克之(慶應義塾大学) 杉浦 孔明(慶應義塾大学)</p>	<p>2L1 IS3:Robotics, Mechatronics and Control(1/2)</p> <p>Natsuki Yamanobe(AIST)、Ramirez Ixchel(AIST)</p> <p>2L1-01 9:00~ Detection and grasping of object from low point of view using RGB-D camera and robotic hand ○Gurbanov Novruz(Hokkaido University) Takanori Emaru(Hokkaido University)</p> <p>2L1-02 9:15~ Functional Grasping of Tools Using Approach Heatmaps ○Malek Aburub(Osaka University) Kazuki Higashi(Osaka University) Weiwei Wan(Osaka University) Kensuke Harada(Osaka University)</p> <p>2L1-03 9:30~ Development of a Miniature Vision-based Tactile Sensor with Fluorescent Pigment ○Yuan Gao(Osaka University) Weiwei Wan(Osaka University) Kensuke Harada(Osaka University)</p> <p>2L1-04 9:45~ A Dynamic Semantic SLAM System in Outdoor Environment Based on Segmentation Algorithm ○Yu Zhu(Tohoku Univ.) Koichi Hashimoto(Tohoku Univ.)</p> <p>2L1-05 10:00~ 3D Multi-Agent Coverage Control with Obstacle Avoidance ○Kritapas Borikarnphanichphaisal(Ritsumeikan University) Yang Bai(Osaka University) Mikhail Svinin(Ritsumeikan University)</p> <p>2L1-06 10:15~ Variable Baseline and Flexible Configuration Stereo Vision using Multiple Aerial Robots ○Borwonpob Sumetheeprasit(Ritsumeikan University) Ricardo Rosales Martinez(Ritsumeikan University) Hannibal Paul(Ritsumeikan University) Kazuhiro Shimonomura(Ritsumeikan University)</p>

RSJ2023 詳細プログラム

9月13日(水)AM2

A室(展示棟・会議室1)	B室(展示棟・会議室2)	C室(展示棟・会議室3-A)	D室(展示棟・会議室3-B)
<p>2A2 OS21: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>久池井茂(北九州工業高等専門学校)、多羅尾進(国立東京工業高等専門学校)</p> <p>2A2-01 10:45~ 卓上4軸ロボットアームによるクラフトボックス組み立てチャレンジ ○藤平 祥孝(室工大) 花島 直彦(室工大)</p> <p>2A2-02 11:00~ NC工作機械利用の心理的障壁を取り除くeラーニング「切削加工安全確保VR」の開発と評価 ○千葉 佑介(岩手県立大学/テクニウム株式会社) 田中 李空(株式会社テクニウム) 坂本 尚貴(テクニウム株式会社/東京都立大学)</p> <p>上村 かおり(北九州工業高等専門学校) 久池井 茂(北九州工業高等専門学校) 市川 尚(岩手県立大学)</p> <p>2A2-03 11:15~ ロボット教材「ミニマル工場」で用いるティーチングペダントの開発 ○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)</p> <p>2A2-04 11:30~ 果樹園における選果作業の自動化技術の開発 ○富永 萌子(西工大) 野口 和宏(九工大) 武村 泰範(西工大) 石井 和男(九工大)</p> <p>2A2-05 11:45~ 農業用種子封入テープ上の球根整列システムの開発 大工 裕真(東京高専) ○坂本 航平(東京高専) 長瀬 萌々香(東京高専) 野澤 耕太(東京高専) 樽林 紹(東京高専) 多羅尾 進(東京高専)</p> <p>2A2-06 12:00~ 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 ○千葉 匠(一関高専) 千葉 春翔(一関高専) 小笠原 蒼太(一関高専) 藤原 康宣(一関高専) 戸谷 一英(一関高専) 木村 寛之(京薬大) 茂木 克雄(東電大) 鎌田 智也(アイエスエス) 小此木 孝仁(ラボコ)</p>	<p>2B2 GS12:ソフトロボット・フレキシブルロボット(2/3)</p> <p>岩本憲泰(信州大学)、山本江(東京大学)</p> <p>2B2-01 10:45~ 深層予測学習モデルを用いたインフレーションロボット制御 ○永島 督士(早稲田大学) グッパラ ガンガーダラ ナガ サーイ(早稲田大学)</p> <p>内田 拓希(早稲田大学) 森 裕紀(早稲田大学) ソン ヨン ア(法政大学) 佐藤 宏樹(宮城大学) 新山 龍馬(明治大学) 尾形 哲也(早稲田大学)</p> <p>2B2-02 11:00~ 伸展型ソフト・インフレーションロボットにおける熱溶断を用いたオンデマンド分岐機構の開発 ○佐竹 祐紀(早大院) 石井 裕之(早大)</p> <p>2B2-03 11:15~ ゴム材料の伸展により450%伸長する超伸長型空気圧ソフトアクチュエータの開発 ○伊藤 文臣(中央大) 伊津野 武史(東京電機大) 中村 太郎(中央大)</p> <p>2B2-04 11:30~ 対角配置のクレスリング機構に基づく伸縮屈曲可能なロボットアームに関する研究 ○宮道 彩乃(東大) 趙 漢居(東大) 小島 邦生(東大) 杉原 和輝(東大) 杉原 惇一朗(東大) 岡田 慧(東大) 稲葉 雅幸(東大)</p> <p>2B2-05 11:45~ A New Mechanism for Soft Robot: Twisted String and Spiral Hose Mechanism ○龍 澤宇(阪大) 若松 栄史(阪大) 岩田 剛治(阪大)</p> <p>2B2-06 12:00~ 変型パワーソフトグリッパーの把持実験 ○児玉 大翔(東工大) 井手 徹(東工大) 馮 雲皓(東工大) 山本 明葉(東工大) 難波江 裕之(東工大) 鈴森 康一(東工大)</p>	<p>2C2 OS3:機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(東京大学)、岩本悠宏(名古屋工業大学)</p> <p>2C2-01 10:35~ 【基調講演】バイオメテックアプローチによる表面濡れ性制御法 ○石井 大祐(名古屋工大)</p> <p>2C2-02 11:00~ 宇宙デブリ捕獲に向けたMR流体を用いた回転型可変減衰ダンパを有するアームと鋼球の衝突試験 ○羅 靖濤(芝浦工大) 安孫子 聡子(芝浦工大) 辻田 哲平(防衛大)</p> <p>2C2-03 11:15~ MR流体遭遇型力覚提示装置における道具操作に対する非接触時追従性評価 ○渡邊 弘毅(東北学院大) 佐瀬 一弥(東北学院大) 辻田 哲平(防衛大) 安孫子 聡子(芝浦工業大)</p> <p>2C2-04 11:30~ 内部構造を有するオルガノゲル誘電エラストマアクチュエータの作製 ○樋口 聖人(中央大) 早川 健(中央大)</p> <p>2C2-05 11:45~ 形状記憶ゲル製多指ロボットハンドの多種形状への変形 ○記録 竜真(滋賀県大) 山野 光裕(滋賀県大) 西岡 靖貴(滋賀県大) 片山 仁志(滋賀県大) 古川 英光(山形大)</p> <p>2C2-06 12:00~ PME膜ジャミンググリッパーを用いた変形開始点検出による繊細な物体把持 ○榎本 朋(東京大学) 石毛 真修(東京大学) 梅館 拓也(信州大学) 亀崎 允啓(東京大学) 川原 圭博(東京大学)</p>	<p>2D2 GS9:多歩行ロボット(2/2)</p> <p>村松久圭(広島大学)、大脇大(東北大学)</p> <p>2D2-01 10:45~ 脚型ロボットの障害物回避のための深層強化学習を用いた局所移動方向決定手法 ○山口 椋(東北大学) 宇野 健太郎(東北大学) 今井 正純(東北大学) Warley F.R. Ribeiro(東北大学) 栗原 洸樹(東北大学) 吉田 和哉(東北大学)</p> <p>2D2-02 11:00~ リンク式階段昇降機構を搭載した電動車いすの開発 ○加藤 翔馬(大阪工大) 藤井 胤哉(大阪工大) 原口 真(大阪工大)</p> <p>2D2-03 11:15~ 脚機構のためのモータユニットの開発 ○星 隼人(金沢工大) 土居 隆宏(金沢工大)</p> <p>2D2-04 11:30~ 放射線観測作業における小型多脚移動ロボットの研究開発 嶋野 寛之(シマノ) ○角藤 壮(シマノ) 田中 孝幸(シマノ) 佐藤 優樹(原子力機構) 鳥居 建男(原子力機構) 中島 準作(原子力機構) 島山 知圭(TAS)</p>

RSJ2023 詳細プログラム

9月13日(水)AM2

E室(展示棟・会議室4-A)	F室(展示棟・会議室4-B)	G室(展示棟・展示室1-A)	H室(展示棟・展示室1-B)
<p>2E2 OS10:データドリブンロボティクス(2/2)</p> <p>馬場裕康(株式会社デンソー(ROBOCIP))、榑原伸介(ファナック株式会社(ROBOCIP))</p> <p>2E2-01 10:45~ Automated segmentation for neural scanning of food products and household objects ○Florin Erich (AIST)</p> <p>2E2-02 11:00~ シューズ製造における接着剤塗布ロボットの処理軌跡生成システムの開発 ○若杉 晋作(アシックススポーツ工学研究所) 松田 昂大(アシックススポーツ工学研究所) 上村 拓郎(アシックススポーツ工学研究所) 森 貞樹(アシックススポーツ工学研究所)</p> <p>2E2-03 11:15~ 複数の面接触モデルによる最適把持位置・把持力の検討 ○山崎 聖平(筑波大学) 相山 康道(筑波大学)</p> <p>2E2-04 11:30~ インピーダンス制御に基づく遮蔽のある未知対象物の把持計画 ○金本 翔真(大阪大) 胡 正濤(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>2E2-05 11:45~ Similarity-based fast grasp planning of unknown objects on a conveyor belt ○Hao Chen (Osaka University) Takuya Kiyokawa (Osaka University) Zhengtao Hu (Osaka University) Weiwei Wan (Osaka University) Kensuke Harada (Osaka University)</p>	<p>2F2 OS5:人と共生するロボットの対話知能とソーシャルタッチ(2/3)</p> <p>塩見昌裕(ATR)、大西裕也(ATR)</p> <p>2F2-01 10:45~ 【基調講演】人とロボットの触れ合いがもたらす影響について ○住岡 英信(ATR)</p> <p>2F2-02 11:15~ 触れ合い対話を伴うカウンセリングロボット実現に向けた撫で・叩き動作のモデル化 ○秋吉 拓斗(ATR/奈良先端大) 住岡 英信(ATR) 中西 惇也(阪大) 加藤 博一(奈良先端大) 塩見 昌裕(ATR)</p> <p>2F2-03 11:30~ 全身タッチセンサを用いた接触動作認識 Cuello Mejia Dario Alfonso(ATR、阪大) ○塩見 昌裕(ATR) 住岡 英信(ATR) 石黒 浩(阪大、ATR)</p> <p>2F2-04 11:45~ VR空間における接触前Proxemicsの調査:外見と性別の影響 ○木本 充彦(ATR) 塩見 昌裕(ATR)</p> <p>2F2-05 12:00~ 慣性情報を用いたあやし動作識別技術の提案 ○後藤 駿太(ATR/同志社大学) 飯尾 尊優(ATR/同志社大学) 住岡 英信(ATR) 塩見 昌裕(ATR)</p>	<p>2G2 GS32:宇宙ロボット(2/2)</p> <p>宇野健太郎(東北大学)、上野浩史(JAXA)</p> <p>2G2-01 10:45~ デブリ除去捕獲機構HKKの捕獲時におけるターゲット引き込み手法の検討 ○谷嶋 信貴(JAXA) 岡本 博之(JAXA) 奥村 哲平(JAXA) 渡邊 恵佑(JAXA)</p> <p>2G2-02 11:00~ 軌道上衛星の機能再生を目指したロボティクスによるモジュール取付サービスの構想検討 ○上野 浩史(JAXA) 市川 千秋(JAXA) 臼井 基文(JAXA) 白澤 洋次(JAXA)</p> <p>2G2-03 11:15~ 新型ISS船内自律飛行型カメラロボット(Int-Ball2)の軌道上実証プラットフォーム活用について ○山本 竜也(JAXA) 山口 正光ピヨトル(JAXA) 渡辺 英幸(JAXA) 板倉 理一(JAXA) 和田 勝(JAXA) 稲垣 哲哉(JAXA)</p> <p>2G2-04 11:30~ 不整地移動ロボットのスリップによる経路逸脱を考慮した追従制御則の構築 ○保木口 成寅(慶大院) 石上 玄也(慶大)</p> <p>2G2-05 11:45~ 軟弱地盤におけるマルチパス現象に注目した小型車輪の走行特性解析 ○後藤 優輝(慶大大学院) 石上 玄也(慶大)</p>	<p>2H2 GS39:自己位置推定・SLAM(2/2)</p> <p>伊達央(筑波大学)、大野和則(東北大学)</p> <p>2H2-01 10:45~ LiDARを用いたメモリコストの低いSLAMによる地図生成 ○小野 桂輔(宇都宮大学大学院) 高橋 庸平(REACT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>2H2-02 11:00~ 高精度位置推定と分散システムを用いた制御システムの開発 ○吉村 洸貴(東京海洋大学) 森戸 誠(東京海洋大学) 佐藤 佑(東京海洋大学) 小池 雅和(東京海洋大学) 田原 淳一郎(東京海洋大学)</p> <p>2H2-03 11:15~ 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>2H2-04 11:30~ Wi-Fi 指向性アンテナを用いた大域的位位置と方位の推定 ○ミヤグスクレナート(宇都宮大学) 田畑 研太(宇都宮大学) 尾崎 功一(宇都宮大学)</p> <p>2H2-05 11:45~ 複数移動体の高精度制御のための平面ビジュアルエンコーダ ○永井 伊作(岡山大)</p> <p>2H2-06 12:00~ マーカーに対する観測誤差を利用したRGBDカメラによるパーティクルフィルタの提案 ○鈴木 颯(東京電機大) 日高 浩一(東京電機大)</p>

RSJ2023 詳細プログラム

9月13日(水)AM2

I室(展示棟・展示室3-A)	J室(展示棟・展示室3-B)	K室(会議棟3F・白樫1)	L室(会議棟3F・白樫2)
2I2 OS1:空間知能化とロボティクス(2/2) 森岡一幸(明治大学)、新妻実保子(中央大学) 2I2-01 10:45~ 操作者の筋電位を用いた荷物搬送型倒立二輪ビークルの制御 ○田中 康斗(中央大学大学院) 竹内 朝音(中央大学大学院) 立崎 遥己(中央大学大学院) 大平 峻(中央大学) 橋本 秀紀(中央大学) 2I2-02 11:00~ 運動対象での微小振動を捉えるデュアル高速アクティブビジョン ○島崎 航平(広島大) 与島 駿(広島大) 王 飛躍(広島大) 石井 抱(広島大) 2I2-03 11:15~ 補助輪を有する倒立二輪型変形ロボットの安定化制御 ○鈴木 剛(中央大学大学院) 新戸部 志也(中央大学大学院) 大平 峻(中央大学) 橋本 秀紀(中央大学) 2I2-04 11:30~ 弾性ハンドルを有する荷物搬送ビークルにおける人間協調制御 ○立崎 遥己(中央大学) 大平 峻(中央大学) 橋本 秀紀(中央大学) 2I2-05 11:45~ トルク飽和を考慮した倒立二輪型荷物搬送ビークルの制御 ○竹内 朝音(中央大学) 田中 康斗(中央大学) 大平 峻(中央大学) 橋本 秀紀(中央大学) 2I2-06 12:00~ 重心変動補償を行う倒立二輪型ロボットの動作制御 ○新戸部 志也(中央大学) 鈴木 剛(中央大学) 大平 峻(中央大学) 橋本 秀紀(中央大学)	2J2 OS9:インテリジェントホームロボティクス(5/5) 萩原良信(立命館大学)、岡田浩之(玉川大学) 2J2-01 10:45~ 音声コミュニケーションを活用した着衣介助ロボットシステムの開発 ○梶原 拓己(九工大) 山崎 駆(九工大) 柴田 智広(九工大) 2J2-02 11:00~ ホームサービスロボットの長時間稼働を目的とするエッジデバイス応用の基礎検討 ○川島 瑞輝(北九州高専) 米原 舜(北九州高専) 堀井 瑠平(北九州高専) 木瀬 銀河(北九州高専) 養父 里穂(北九州高専) 吉元 裕真(北九州高専) 2J2-03 11:15~ 生活支援ロボットの対話知能構築に向けたサイバーフィジカル技術開発 ○水地 良明(玉川大) Contreras Luis(玉川大) 稲島 哲也(玉川大) 岡田 浩之(玉川大) 2J2-04 11:30~ 動作速度と安全の両立を目指したモバイルミニビュレータの基礎検討 ○森 健光(トヨタ自動車(株)) 尾藤 浩司(トヨタ自動車(株)) 奥松 美宏(トヨタ自動車(株)) 三佐尾 和呂(トヨタ自動車(株)) 後藤 明人(トヨタ自動車(株)) 竹下 佳佑(トヨタ自動車(株)) 2J2-05 11:45~ HSR開発コミュニティによる共創的研究 ○山本 貴史(愛工大、トヨタ) 尾藤 浩司(トヨタ) 森 健光(トヨタ) 岡田 浩之(玉川大) 山崎 公俊(信州大) 三浦 純(豊橋技科大) 稲島 哲也(玉川大) 高橋 正樹(慶應大)	2K2 OS20:大規模言語モデルとロボティクス(1/2) 宮澤和貴(大阪大学)、Xiaoxu Feng(大阪大学) 2K2-01 10:45~ 【基調講演】多様な情報を活用するLLMベース対話システム ○杉山 弘晃(NTTコミュニケーション科学基礎研究所) 2K2-02 11:15~ 音声言語獲得を行う自律エージェントの構成法の考察とシステム実装 ○篠崎 隆宏(東工大) 楊 鎬源(東工大) Phurich Saengthong(東工大) 川北 晃太(東工大) 木瀬 銀河(北九州高専) 岡本 拓磨(NICT) 2K2-03 11:30~ DQNを用いた雑談対話システムの発話選択による対話の誘導 ○高見 滉平(大阪大学) 宮澤 和貴(大阪大学) 長井 隆行(大阪大学・電気通信大学) 2K2-04 11:45~ 大規模言語モデルによるマルチモーダル情報統合に関する考察 ○宮澤 和貴(大阪大) 長井 隆行(大阪大・電通大)	2L2 IS3:Robotics, Mechatronics and Control(2/2) Natsuki Yamanobe(AIST)、Kojiro Matsushita(Gifu University) 2L2-01 10:45~ Design and Control Optimization of Rimless Wheeled Robot on Rough Terrain Using 3D Dynamics Simulator ○Takahide Kitamura(Gifu Univ.) Sora Nishioka(Gifu Univ.) Kojiro Matsushita(Gifu Univ.) 2L2-02 11:00~ Development of a remote crop growth survey system using a small robot arm with a camera ○Kimihiko Iwata(Gifu Univ.) Atsunori Sahashi(Gifu Univ.) Kojiro Matsushita(Gifu Univ.) 2L2-03 11:15~ Sensorless Tension Estimation in Tendon-Driven Mechanism Using Stainless Steel Wire ○Da Silva Bernardo Neto Josef(The University of Electro-Communications) Wenyang Li(The University of Electro-Communications) Shunta Togo(The University of Electro-Communications) Hiroshi Yokoi(The University of Electro-Communications) Yinlai Jiang(The University of Electro-Communications) 2L2-04 11:30~ Hysteresis Compensation for Control of Dual-PAM Actuator ○Junyi Shen(The University of Tokyo) Tetsuro Miyazaki(The University of Tokyo) Maina Sogabe(The University of Tokyo) Kenji Kawashima(The University of Tokyo) 2L2-05 11:45~ Design of an Adaptive Controller Based on Disturbance Observer in a Bilateral Pneumatic Cylinder System ○Zhen Li(The University of Tokyo) Tetsuro Miyazaki(The University of Tokyo) Maina Sogabe(The University of Tokyo) Daisuke Haraguchi(NIT, Tokyo College) Kenji Kawashima(The University of Tokyo) 2L2-06 12:00~ Hybrid Flexible Tactile Sensor for Detecting Pressure and Temperature Using Multi-frequency Inductive Excitation ○Zhinan Zhang(The University of Tokyo) Shunsuke Yoshimoto(The University of Tokyo) Akio Yamamoto(The University of Tokyo)

RSJ2023 詳細プログラム

9月13日(水)PM1

A室(展示棟・会議室1)	B室(展示棟・会議室2)	C室(展示棟・会議室3-A)	D室(展示棟・会議室3-B)
<p>2A3 GS1:ロボット倫理とロボット教育</p> <p>橋本智己(埼玉工業大学)、内田康之(日本大学)</p> <p>2A3-01 13:15~ 学科横断型「ロボットエンジニア育成実践プログラム(Robo-BE)」の紹介 ○内田 康之(日本大学生産工学部) 大熊 康典(日本大学生産工学部) 風間 恵介(日本大学生産工学部) 丹治 昭夫(日本大学生産工学部) 間田 潤(日本大学生産工学部) 三角 尚治(日本大学生産工学部) 柳澤 一機(日本大学生産工学部)</p> <p>2A3-02 13:30~ 医療面接訓練システムにおける非言語動作の解析 ○大野 楓(東京理科大学) 福万 啓介(東京理科大学) 北野 敬祐(東京理科大学) 橋本 卓弥(東京理科大学)</p> <p>2A3-03 13:45~ ロボットにおけるHuman-Object Interaction ○上出 寛子(名大) 新井 健生(電通大)</p> <p>2A3-04 14:00~ ソーシャルロボットに対するプライバシーの心理的評価 ○上出 寛子(名大) 小山 虎(山口大) 笠木 雅史(名大) 坂田 信裕(山梨大) 新井 健生(電通大)</p> <p>2A3-05 14:15~ サイバネティック・アバターに関するイメージ調査 ○上野 ふき(大阪大学) 次田 瞬(名古屋大学) 染谷 有利奈(名古屋大学) 石黒 浩(大阪大学) 久木田 水生(名古屋大学)</p> <p>2A3-06 14:30~ ChatGPTによるロボット倫理学の検討 ○橋本 智己(埼玉大) 小此木 翔太(埼玉大) 田中 光樹(埼玉大)</p>	<p>2B3 GS12:ソフトロボット・フレキシブルロボット(3/3)</p> <p>難波江裕之(東京工業大学)、岩本憲泰(信州大学)</p> <p>2B3-01 13:15~ 確率的表現された粘弾性パラメータを用いた柔軟指の状態推定 ○本司 澄空(九州大) 有田 輝(九州大) 田原 健二(九州大)</p> <p>2B3-02 13:30~ Ball-on-Clothシステムの逆運動学に基づく転がりマニピュレーション ○市倉 ひなの(大阪大学) 東森 充(大阪大学)</p> <p>2B3-03 13:45~ 柔軟固有感覚からの自己運動と外部刺激の抽出と未知物体把持の実現 ○右田 浩基(大阪大) 川節 拓実(大阪大) 細田 耕(京大)</p> <p>2B3-04 14:00~ せん断力を垂直抗力に変換するコンプライアントメカニズムのロボットグリッパ応用 ○中原 弘貴(大阪大) 水野 海渡(大阪大) 川節 拓実(大阪大) 細田 耕(京大)</p> <p>2B3-05 14:15~ 腸を模倣した蠕動運動型混合搬送装置による混合度検知システムの構築 ○寺山 伊織(中央大学) 澤橋 龍之介(中央大学) 丹野 喬瑛(中央大学) 中村 太郎(中央大学)</p> <p>2B3-06 14:30~ 形状記憶合金を用いたセラピーソフトロボット「ゲルクラゲ」の遊泳駆動機構の検討 ○小林 竜也(山形大学) 茅原 琢斗(山形大学) 小川 純(山形大学) 渡邊 洋輔(山形大学) Shiblee Md Nahin Islam(山形大学) 古川 英光(山形大学)</p>	<p>2C3 GS27:サービスロボット</p> <p>堀三晟(九州工業大学)、山本貴史(愛知工業大学)</p> <p>2C3-01 13:15~ 実社会における対話型販売ロボット設計の非効果的パターンの探索 ○岡藤 勇希(サイバーエージェント) 岩本 拓也(サイバーエージェント) 宋 思超(サイバーエージェント)</p> <p>2C3-02 13:30~ 複数種類のロボットによる分業推薦の実践的検討 ○岩本 拓也(サイバーエージェント) 岡藤 勇希(サイバーエージェント) 宋 思超(サイバーエージェント) 馬場 博(サイバーエージェント) 中西 博也(大阪大学) 吉川 雄一郎(大阪大学) 石黒 浩(大阪大学)</p> <p>2C3-03 13:45~ 展開・収縮でパーソナルスペースを確保する持ち運び可能なデバイスの開発 ○荒川 桂人(早大院) 佐竹 祐紀(早大院) 石井 裕之(早大)</p> <p>2C3-04 14:00~ 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 ○望月 俊之介(信州大学大学院) 河村 隆(信州大)</p> <p>2C3-05 14:15~ 運動のベクトル量子化を通じた身体運動の自然言語への翻訳 ○池田 愛和(大阪大学) 高野 渉(大阪大学)</p>	<p>2D3 OS7:ロボットフォトリニクス</p> <p>村井健介(産業技術総合研究所)、二井見博文(産業技術短期大学)</p> <p>2D3-01 13:15~ ロボットフォトリニクスの将来展望 ○村井 健介(産総研関西) 石野 正人(阪大レーザー研) 山本 和久(阪大レーザー研)</p> <p>2D3-02 13:30~ ロボット教材「ミニマル工場」における光通信による協調動作 ○木村 歩輝(産技短大) 上村 拓人(産技短大) 恒松 良太(神戸工科大学) 畠中 裕介(株エアグラウンド) 二井見 博文(産技短大)</p> <p>2D3-03 13:45~ 偏光カメラを用いた透過光を有する物体のピッキング作業 ○原田 研介(大阪大学) ナウファル B. ファウザン(智頭電機) 河合 勇一(智頭電機)</p> <p>2D3-04 14:00~ 水中航走体および洋上船舶間の可視光通信を実現するための画像処理トラッキング技術に関する研究 ○後藤 慎平(TUMSAT) 吉田 陸生(TUMSAT) 今井 弘道(Softbank) 林 英誉(Softbank)</p> <p>2D3-05 14:15~ 衛星通信と可視光通信を複合した水中ロボットの長距離遠隔制御の実現 ○林 英誉(Softbank) 今井 弘道(Softbank) 志村 朋人(Softbank) 後藤 慎平(東京海洋大学)</p>

RSJ2023 詳細プログラム

9月13日(水)PM1

E室(展示棟・会議室4-A)	F室(展示棟・会議室4-B)	G室(展示棟・展示室1-A)	H室(展示棟・展示室1-B)
<p>2E3 GS29:食品用ロボット</p> <p>衣川潤(福島大学)、沓澤京(東北大学)</p> <p>2E3-01 13:15~ お弁当の盛り付けを考慮した直線方向の自由度を有するロボットハンドの提案 ○長谷川 瑛紀(金沢工業大学) 出村 公成(金沢工業大学)</p> <p>2E3-02 13:30~ 複数細線構造を用いた食品把持用エンドエフェクタ ○濱田 久友(立命館大学)</p> <p>2E3-03 13:45~ ロボットによるミニマトの効果的なヘタ除去手法の検証 ○永嶋 友貴(和歌山大) 土橋 宏規(和歌山大)</p> <p>2E3-04 14:00~ ソフトマターを媒体とする圧電センシングに基づく麵のコシ特性の識別装置の開発 ○鈴木 悠人(山形大学) 廣瀬 航佑(山形大学) シブリ エムディナヒンイスラム(山形大学) 渡邊 洋輔(山形大学) 小川 純(山形大学) 古川 英光(山形大学)</p> <p>2E3-05 14:15~ 炭酸飲料の品質評価に向けた実応答型テキスト識別装置の検討 ○長瀬 駿介(山形大学) 廣瀬 航佑(山形大学) Shiblee Md Nahin Islam(山形大学) 渡邊 洋輔(山形大学) 小川 純(山形大学) 古川 英光(山形大学)</p>	<p>2F3 OS5:人と共生するロボットの対話知能とソーシャルタッチ(3/3)</p> <p>飯尾尊優(同志社大学)、塩見昌裕(ATR)</p> <p>2F3-01 13:15~ 【基調講演】ロボットで社会を揺さぶる(クリティカル・ロボティクス) -謝罪ロボットを例に- ○呉羽 真(山口大学)</p> <p>2F3-02 13:45~ 複数台ロボットの謝罪における文化差の調査 ○塩見 昌裕(ATR) 平山 太一(ATR、同志社) 岡田 優花(ATR、同志社) 木本 充彦(ATR) 飯尾 尊優(同志社、ATR) 下原 勝憲(同志社、ATR)</p> <p>2F3-03 14:00~ 共食対話ロボットとの積極関与行動と体験回想手紙による親密性効果検証 ○市倉 愛子(東大) 澤田 智佳(東大) 岩田 有季奈(東大) 矢野倉 伊織(東大) 岡田 慧(東大) 稲葉 雅幸(東大)</p> <p>2F3-04 14:15~ 自己有用感向上を目指した共食ロボットへの対話世話行動の実装と評価 ○澤田 智佳(東大) 岩田 有季奈(東大) 市倉 愛子(東大) 矢野倉 伊織(東大) 岡田 慧(東大) 稲葉 雅幸(東大)</p>	<p>2G3 GS36:屋外作業ロボット</p> <p>宇野健太郎(東北大学)、石上玄也(慶應義塾大学)</p> <p>2G3-01 13:30~ 路面チョークライン画像の領域分割に基づく路面切断機の経路設定手法の検討 ○小林 凌(芝浦工大) 吉見 卓(芝浦工大) 眞野 敬英(第一カッター興業)</p> <p>2G3-02 13:45~ レーザーを用いた路面のチョークラインを不要とする路面切断機の誘導方法検討 ○鎌田 一成(芝浦工業大学大学院) 吉見 卓(芝浦工業大学) 眞野 敬英(第一カッター興業株式会社)</p> <p>2G3-03 14:00~ 林内作業車の自動走行に向けた森林環境におけるスキャンマッチングによる自己位置推定の破綻判定 ○富田 健斗(千葉工大) 鈴木 理也(千葉工大) 岩澤 尚樹(千葉工大) 新貝 文昭(バシフィックコンサルタンツ) 櫻井 恭介(バシフィックコンサルタンツ) 南 智好(バシフィックコンサルタンツ) 藤井 浩光(千葉工大)</p> <p>2G3-04 14:15~ 北極海水下探査における氷床掘削のための蠕動運動型掘削ロボットの開発 ○武田 侑佳(中央大学) 床井 亮祐(中央大学) 藤川 千雅(中央大学) 長嶋 洋渡(中央大学) 澤橋 龍之介(中央大学) 奥井 学(中央大学) 吉田 弘(海洋研究開発機構) 中村 太郎(中央大学)</p> <p>2G3-05 14:30~ さまざまな姿勢での岩壁への取りつきが可能な小型岩石サンプル採取ロボットの開発 ○伊藤 陸人(早大院) 石井 裕之(早大)</p>	<p>2H3 OS14:飛行ロボティクス(1/5)</p> <p>本仲君子(関西大学)、安孫子聡子(芝浦工業大学)</p> <p>2H3-01 13:30~ センサデータを用いたボロノイ分割によるUAVの3次元衝突回避 ○本仲 君子(関西大) 三好 誠司(関西大)</p> <p>2H3-02 13:45~ 折畳クアドロータの特異点近傍における狭隘ギャップの通り抜けの実現 ○坂口 聡範(九大) 山本 薫(九大)</p> <p>2H3-03 14:00~ 比例航法とBoidsアルゴリズムを用いた群れ誘導による誘導性能の向上 ○山下 皓大(横浜国立大学) 小林 一穂(横浜国立大学) 樋口 文浩(横浜国立大学)</p> <p>2H3-04 14:15~ ドローン物流のための安全運航システム 仲野 泰輝(徳島大学) ○三輪 昌史(徳島大学)</p> <p>2H3-05 14:30~ 実機検証に基づく時間遅れに着目したマルチロータ障害物回避のための汎用的な学習方策の構築 ○小塚 陽希(東大) 趙 漢居(東大) 西尾 卓純(東大) 唐 安南(東大) 河原塚 健人(東大) 岡田 慧(東大) 川崎 宏治(SOKEN,デンソー) 稲葉 雅幸(東大)</p>

RSJ2023 詳細プログラム

9月13日(水)PM1

I室(展示棟・展示室3-A)	J室(展示棟・展示室3-B)	K室(会議棟3F・白樫1)	L室(会議棟3F・白樫2)
<p>2I3 OS25:研究活動とその周辺</p> <p>横田諭(福岡工業大学)、入江清(千葉工業大学)</p> <p>2I3-01 13:30~ 【基調講演】アカデミアにおける研究環境の提供と研究室運営について ○小笠原 司(奈良先端科学技術大学院大学)</p> <p>2I3-02 14:00~ ロボティクス分野の研究者を取り巻くキャリアとコミュニティの動向について ○横田 諭(福岡工大)</p> <p>2I3-03 14:15~ ロボットの操作体験を伴った出前授業の一設計法 ○今林 亘(日大) 武藤 伸洋(日大)</p> <p>2I3-04 14:30~ 大学新入生向けロボット競技会における難易度設定と教育環境整備 ○大西 祐輝(東工大) 折金 悠生(東工大) 青山 祐之介(東工大) 大部 徹郎(東工大) 浅香 拓(東工大) 遠藤 玄(東工大)</p> <p>2I3-05 14:45~ Maritime RobotXへの挑戦を通じた技術活動 ○松崎 史弥(北九州市立大学) 岡本 健太(京都工芸繊維大学) 吉本 幸太郎(OUXT Polaris) 小林 聖人(大阪大学) 片岡 大哉(OUXT Polaris) 永田 暁久(OUXT Polaris) 西田 祐也(九州工業大学)</p>	<p>2J3 OS24:確率ロボティクスとデータ工学ロボティクス ~認識・行動学習・記号創発~(1/5)</p> <p>谷口彰(立命館大学)、岡田佳都(東北大学)</p> <p>2J3-01 13:15~ メトロポリス・ヘイスティングス名付けゲームと深層強化学習に基づく協調行動の学習と生成 ○江原 広人(電気通信大学) 中村 友昭(電気通信大学) 谷口 彰(立命館大学) 谷口 忠大(立命館大学)</p> <p>2J3-02 13:30~ ガウス過程潜在変数モデルとニューラルネットワークの統合によるマルチエージェント記号創発と潜在表現学習 ○中村 友昭(電通大) 鈴木 雅大(東京大学) 谷口 彰(立命館大) 谷口 忠大(立命館大)</p> <p>2J3-03 13:45~ 感情の構成的理解に向けた人工内臓感覚 ○堀井 隆斗(大阪大学)</p> <p>2J3-04 14:00~ 画像提示時の生体反応を用いた感情概念形成モデルの検討 ○弦孜 和輝(大阪大学) 宮澤 和貴(大阪大学) 日永田 智絵(奈良先端科学技術大学院大学) 長井 隆行(大阪大学・電気通信大学)</p> <p>2J3-05 14:15~ 低次元情報に注目した教師あり対照学習による感情構造の獲得 ○野村 健太郎(大阪大学) 堀井 隆斗(大阪大学)</p>	<p>2K3 OS20:大規模言語モデルとロボティクス(2/2)</p> <p>宮澤和貴(大阪大学)、Siddharth Padmanabhan(大阪大学)</p> <p>2K3-01 13:15~ SayCanの説明性の実現 ○日紫喜 祐也(大阪大学) 長井 隆行(大阪大学・電気通信大学)</p> <p>2K3-02 13:30~ 大規模言語モデルを用いた複数台ロボットによるタスク実行 ○小畑 一真(大阪大学) 青木 達哉(大阪大学) 長井 隆行(大阪大学・電気通信大学)</p> <p>2K3-03 13:45~ CLIPを用いた言語と画像の接地によるロボット制御 ○小栗 滉貴(パナソニック コネクト株式会社) 黄瀬 輝(パナソニック コネクト株式会社) 奥村 亮(パナソニック ホールディングス株式会社) 谷口 忠大(パナソニック ホールディングス株式会社/立命館大学)</p> <p>2K3-04 14:00~ A survey of spatial language embeddings for application in a convenience store ○Florin Erich(AIST) Koshi Makihara(AIST) Abdullah Mustafa(AIST) Shunki Itadera(AIST) Yukiyasu Domae(AIST)</p>	<p>2L3 GS23:福祉・パワーアシスト</p> <p>寺前達也(ATR)、内山瑛美子(東京大学)</p> <p>2L3-01 13:15~ 頸椎損傷者の体調変動予測を目指した時系列解析の試み ○高嶋 淳(国立障害者リハビリテーションセンター研究所) 安達 拓生(三機工業株式会社) 真田 一志(横浜国立大学) 倉林 大輔(東京工業大学) 富安 幸志(国立障害者リハビリテーションセンター病院) 矢田部 あつ子(国立障害者リハビリテーションセンター病院) 鈴木 豊子(国立障害者リハビリテーションセンター病院) 樋口 幸治(国立障害者リハビリテーションセンター病院) 西木 慎太郎(国立障害者リハビリテーションセンター病院) 緒方 徹(東京大学)</p> <p>2L3-02 13:30~ 外骨格型歩行支援機器を用いた健常者による歩行・停止動作の分析 ○池田 博康(安衛研) 小山 秀紀(安衛研)</p> <p>2L3-03 13:45~ ASD児を対象とした対話ロボットプログラミングワークショップの試み ○小西 隼太(東大/産総研) 飯森 優斗(慶大) 鎌田 雅輝(東大/産総研) 松本 吉央(理科大/産総研) 吉川 雄一郎(阪大) 熊崎 博一(長崎大) 伊藤 寛晃(翔和学園)</p> <p>2L3-04 14:00~ 頸椎負荷モデルによる上向き作業用アシスト装置におけるヘッドレストの効果の検証 ○平澤 寛太(法政大) 石井 千春(法政大)</p> <p>2L3-05 14:15~ 2自由度パワーアシストスーツにおける捻りサポート制御 ○廣瀬 元輝(芝浦工大) 清水 創太(芝浦工大) 須永 駿太(芝浦工大) 元井 直樹(神戸大学) オボエ ロベルト(ノバドバ大学) 長谷部 信行(早稲田大学) 宮下 朋之(早稲田大学)</p>

RSJ2023 詳細プログラム

9月14日(木)AM1

A室(展示棟・会議室1)	B室(展示棟・会議室2)	C室(展示棟・会議室3-A)	D室(展示棟・会議室3-B)
<p>3A1 OS22:子どものためのロボティクス(1/2)</p> <p>阿部香澄(電気通信大学)、新妻実保子(中央大学)</p> <p>3A1-01 9:15~ 遠隔保育ロボットによる日常的な発達支援のための遊び選出システム ○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(阪大、電通大)</p> <p>3A1-02 9:30~ 遠隔保育ロボットのための自律化学習と意図空間の解析 ○佐藤 駿介(大阪大学) 阿部 香澄(電気通信大学) 長井 隆行(大阪大学・電気通信大学)</p> <p>3A1-03 9:45~ 遠隔育児支援ロボットと遊び中の子どもの反応や印象の脳活動をを用いた検討 ○粕谷 美里(電気通信大学) 阿部 香澄(電気通信大学) 長井 隆行(大阪大学)</p> <p>3A1-04 10:00~ 小児入院患者向け自律移動型点滴スタンドの開発 ○今田 ひなの(兵庫県立三木高校) 佐伯 和哉(関学大理工学部) 宮原 啓造(関学大院理工学部)</p> <p>3A1-05 10:15~ 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~第2報~ ○菅原 研(東北学院大) 松本 章代(東北学院大)</p> <p>3A1-06 10:30~ 10キープログラミング-micro:bitロボットカーを使用した初学者向けプログラミング教材- ○瀧内 大史(福岡工大) 木室 義彦(福岡工大) 家永 貴史(福岡工大)</p>	<p>3B1 GS7:ヒューマノイド(1/2)</p> <p>岡田慧(東京大学)、内木場文男(日本大学)</p> <p>3B1-01 9:15~ 強化学習用の物理シミュレーション環境 IsaacGymEnvを用いたヒューマノイドの運動パターン生成の検討 ○林原 靖男(千葉工大)</p> <p>3B1-02 9:30~ モータ負荷に基づくクライミングロボットの最適姿勢検証 ○吉澤 一郎(芝浦工業大学) 島田 明(芝浦工業大学) 小林 柚月(芝浦工業大学)</p> <p>3B1-03 9:45~ 狭隘な環境下における両手による支持領域の拡張を用いたヒューマノイドロボットの鎖またぎ動作シミュレーション ○千頭和 直記(都市大) 小田島 もも(都市大) 佐藤 大祐(都市大) 安孫子 聡子(芝浦工大) 辻田 哲平(防衛大)</p> <p>3B1-04 10:00~ モータと人工筋肉のハイブリッド方式による脚型跳躍ロボット ○石井 優丞(中央大) 伊藤 文臣(中央大) 大澤 峻(中央大) 土井 将弘(トヨタ自動車) 近藤 寛之(トヨタ自動車) 奥井 学(中央大) 中村 太郎(中央大)</p> <p>3B1-05 10:15~ 放物運動を行う一脚ロボットの空中姿勢制御 ○大野 将長(芝浦工業大学) 島田 明(芝浦工業大学)</p>	<p>3C1 OS18:機構知(1/2)</p> <p>玉本拓巳(福岡工業大学)、武居直行(東京都立大学)</p> <p>3C1-01 9:15~ 機械式位置決め移動ロボット“MPGV” ○若林 勇太(舞鶴高専) 栢分 峻汰郎(東北大学)</p> <p>3C1-02 9:30~ ダブルトタイプ円状断面クローラ機構 ○栢分 峻汰郎(東北大) 佐野 峻輔(東北大) 阿部 一樹(東北大) 渡辺 将広(東北大) 多田 隼 建二郎(東北大) 多田 隼 理一郎(山形大) 田所 諭(東北大)</p> <p>3C1-03 9:45~ 可変剛性機構を有するキツツキ模倣型伸展屈曲ロボットアーム ○金田 礼人(九大) 松田 良太(九大) 本田 功輝(東大) 中島 康貴(九大) 山本 元司(九大)</p> <p>3C1-04 10:00~ 里山機材運搬車両のためのテザーを用いた操縦装置の開発 ○野田 幸矢(福島高専) 松本 勇翔(福島高専) 遠藤 玄(東工大)</p> <p>3C1-05 10:15~ 薄膜状物体の曲面貼付への応用を目的としたRCM機構 ○夏目 龍之介(東工大) 安東 零司(元東工大) 吉田 周平(元東工大) 田岡 祐樹(東工大) 齊藤 滋規(東工大) Ming Jiang(東工大) 菅原 雄介(東工大) 武田 行生(東工大)</p> <p>3C1-06 10:30~ Development of Novel Linear Actuator using Articulated Lead Screw Mechanism ○Jayant Unde(Nagoya University) Tadayoshi Aoyama(Nagoya University) Yasuhisa Hasegawa(Nagoya University)</p>	<p>3D1 GS4:ロボット触覚と聴覚(1/2)</p> <p>大澤友紀子(産業技術総合研究所)、田崎良佑(青山学院大学)</p> <p>3D1-01 9:15~ ひずみセンシングポリマーを用いた触覚画像センサの試作 ○下ノ村 和弘(立命館大) 松岡 拓実(立命館大) 石田 大貴(立命館大) 堤 治(立命館大)</p> <p>3D1-02 9:30~ 音響式柔軟触覚センサの開発 ○野尻 晴太(金沢大) 西村 齊寛(金沢大) 多田 隼 建二郎(東北大) 渡辺 哲陽(金沢大)</p> <p>3D1-03 9:45~ カスタマイズ可能な無線型触覚フィードバックデバイスの設計と開発 ○山谷 知輝(東北大) Jose Victorio Salazar Luces(Tohoku Univ.) 平田 泰久(東北大)</p> <p>3D1-04 10:00~ 接触力と近接の検知が可能なトモグラフィ型センサのための検出構造の基礎的検討 ○渡邊 友皓(東京大学) 吉元 俊輔(東京大学) 坂本 航士(日東電工) 山本 晃生(東京大学)</p>

RSJ2023 詳細プログラム

9月14日(木)AM1

E室(展示棟・会議室4-A)	F室(展示棟・会議室4-B)	G室(展示棟・展示室1-A)	H室(展示棟・展示室1-B)
<p>3E1 OS19:視覚・触覚に基づくロボットマニピュレーション(1/2)</p> <p>鈴木陽介(金沢大学)、小山佳祐(大阪大学)</p> <p>3E1-01 9:15~ 反力と厚み調整が可能な触覚センサモジュールの開発 ○小山 佳祐(阪大) 原田 研介(阪大)</p> <p>3E1-02 9:30~ ソフトグリッパを用いた把持物体の硬軟感の判別 ○神内 杜夫(香川県産業技術センター) 竹中 慎(香川県産業技術センター) 福本 靖彦(香川県産業技術センター) 長谷見 健太郎(香川県産業技術センター) 小林 宏明(香川県産業技術センター)</p> <p>3E1-03 9:45~ 指腹部高解像吸引触覚ディスプレイによる把持感覚の再現 ○昆陽 雅司(東北大) 森田 夏実(東北大) 一條 暁生(東北大) 佐瀬 一弥(東北学院大) 永野 光(神戸大) 田所 諭(東北大)</p> <p>3E1-04 10:00~ 指腹部高解像吸引触覚ディスプレイによる把持感覚の再現 ○一條 暁生(東北大) 昆陽 雅司(東北大) 加藤 明樹(東北学院大) 佐瀬 一弥(東北学院大) 永野 光(神戸大) 田所 諭(東北大)</p> <p>3E1-05 10:15~ 把持性能評価のための食品サンプルとセンシングシステム 松野 孝博(近大) ○平井 慎一(立命館)</p> <p>3E1-06 10:30~ 近接・触覚モジュール混載センサネットワークシステムを備えたロボットハンドによる把持技術の開発 ○室山 真徳(東北工業大学/東北大学) 野本 宗鷹(東北大学) 宮口 裕(東北大学) 邵 農鍾(東北大学) 平野 栄樹(東北大学) 田中 秀治(東北大学)</p>	<p>3F1 OS16: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)、濱崎峻資(中央大学)</p> <p>3F1-01 9:15~ 「合業」の位置づけと意義 ○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>3F1-02 9:30~ 生産プロセスにおける作業者とロボットの合わせ技「合業」による協働作業の方向性 ○村上 弘記(IHI)</p> <p>3F1-03 9:45~ 隠れマルコフモデルを用いた手作業モニタリング技術の開発 ○砂川 拓哉(IHI) 高野 渉(大阪大学) 林 浩一郎(IHI) 村上 弘記(IHI)</p> <p>3F1-04 10:00~ 自律・協調・階層型システムの最適制御に関する一検討 ○守屋 俊夫((株)日立製作所)</p>	<p>3G1 GS35:産業用ロボット</p> <p>奈良貴明(東北大学)、石上玄也(慶應義塾大学)</p> <p>3G1-01 9:15~ 因果探索手法LiNGAMの推定結果の評価方法の検討 ○日高 健(東北大学) 橋本 浩一(東北大学)</p> <p>3G1-02 9:30~ アドミタンス制御の躍度制限による不安定化抑制手法の多次元拡張 ○前 龍生(広島大学大学院) 菊植 亮(広島大学大学院)</p> <p>3G1-03 9:45~ 目標値追従と振動抑制を同時に実現する6軸ロボットアームのセミクロスドープ制御 ○大明 準治(東芝 生産技術センター) 大賀 淳一郎(東芝 生産技術センター)</p> <p>3G1-04 10:00~ 産業用ロボットへのRGB-DカメラとARマーカを用いた製品組立工程教示システムの開発 ○宮塚 洋江(大阪工業大学) 野田 哲男(大阪工業大学)</p> <p>3G1-05 10:15~ 産業用ロボットのニアライン教示法を使った組立作業 ○山田 航輝(大工大) 野田 哲男(大工大)</p>	<p>3H1 OS14:飛行ロボティクス(2/5)</p> <p>坂口聡範(九州大学)、三輪昌史(徳島大学)</p> <p>3H1-01 9:15~ Pulling/Pushingタスクを目的としたエアリアルマニピュレータのロバスト制御 ○湯川 航太(千葉大学) Abner Jr Asignacion(千葉大学) 鈴木 智(千葉大学)</p> <p>3H1-02 9:30~ 受動パーチング装置搭載マルチロータ UAVの着陸性能の評価 ○小南 貴雅(立命館大学) 下ノ村 和弘(立命館大学)</p> <p>3H1-03 9:45~ Aerial Manipulator Coupled UAV with Tilttable Airframe Design for Infrastructure Inspection ○Hannibal Paul(RitsumeikanUniversity) Ricardo Rosales Martinez(RitsumeikanUniversity) Kazuhiro Shimonomura(RitsumeikanUniversity)</p> <p>3H1-04 10:00~ 相互結合による空中構造物自己組織を実現する飛行ロボット群のためのシステム構成法の提案 ○杉原 惇一郎(東大) 趙 漢居(東大) 西尾 卓純(東大) 岡田 慧(東大) 稲葉 雅幸(東大)</p> <p>3H1-05 10:15~ 固定翼 UAVの自律的ソアリングに関する研究 ○横田 瑞喜(千葉大) 鈴木 智(千葉大) 安田 勇輝(東京工業大学) 大西 領(東京工業大学)</p> <p>3H1-06 10:30~ 目標軌道の曲率に基づくドローンの軌道追従速度制御 ○高木 彪仁(名城大学) 関山 浩介(名城大学)</p>

RSJ2023 詳細プログラム

9月14日(木)AM1

I室(展示棟・展示室3-A)	J室(展示棟・展示室3-B)	K室(会議棟3F・白樺1)	L室(会議棟3F・白樺2)
<p>3I1 GS18:ロボットとスポーツ(1/2)</p> <p>伊達央(筑波大学)、大谷拓也(早稲田大学)</p> <p>3I1-01 9:15~ 長期間使用によるランニングシューズの特性変化に関する評価方法の提案 ○大野 明日香(アシックス) 仲谷 政剛(アシックス) 坂本 将規(アシックス)</p> <p>3I1-02 9:30~ 脚間を連結する受動的な外腿を付与されたヒトの走動作と運動適応 ○八島 侑祐(阪大) 平井 宏明(阪大) Eric Christofori(阪大, Frankfurt University of Applied Sciences) 武市 明日海(阪大) 黒木 蓮(阪大) 佐々木 皓生(阪大) 久賀 紘和(阪大) 淡 媛美子(阪大) 松居 和寛(阪大) 西川 敦(阪大) Hermano Igo Krebs(大阪大学, MIT)</p> <p>3I1-03 9:45~ 陸上指導を受ける10-11歳男児の疾走能力の熟達に伴う下肢制御戦略の変容 ○武市 明日海(阪大) 平井 宏明(阪大) 野呂 和主(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) 木下 昭二(ミズノ) 八島 侑祐(阪大) 黒木 蓮(阪大) 久賀 紘和(阪大) 淡 媛美子(阪大) 松居 和寛(阪大) 西川 敦(阪大) Hermano Igo Krebs(MIT)</p> <p>3I1-04 10:00~ 競技用義足のPCSモデルに基づく柔軟変形の計算とその粘性推定 ○嶋根 裕太(東大) 石垣 泰暉(東大) 金 星喜(東大) 山本 江(東大)</p> <p>3I1-05 10:15~ 運動中の生体情報計測のためのeボディペインティング ○山根 久弥(慶應義塾大学大学院) 松久 直司(東京大学) 三木 則尚(慶應義塾大学大学院)</p>	<p>3J1 OS24:確率ロボティクスとデータ工学ロボティクス ~認識・行動学習・記号創発~(2/5)</p> <p>赤井直紀(名古屋大学)、谷口彰(立命館大学)</p> <p>3J1-01 9:15~ マルチモーダル言語理解タスクにおけるDual ProtoNCEIに基づくドメイン適応と大規模言語モデルを用いた指示文理解 ○松田 一起(慶應義塾大学) 小槻 誠太郎(慶應義塾大学) 杉浦 孔明(慶應義塾大学)</p> <p>3J1-02 9:30~ 微分可能シミュレーションを用いた線状柔軟物操作における接触回避動作計画 ○応 長健(信州大) 山崎 公俊(信州大)</p> <p>3J1-03 9:45~ 複数の素材を扱うタスクにおける周波数情報を用いた材質識別 ○藤田 涼輔(埼玉大学大学院) 加藤 泰大(埼玉大学) 辻 俊明(埼玉大学)</p> <p>3J1-04 10:00~ ケーシング方式パーツフィーダのためのパーティクルフィルタを用いた外界センサレス物体判別 ○上久木田 治毅(横浜国立大学) 中西 佑太(横浜国立大学) 前田 雄介(横浜国立大学)</p> <p>3J1-05 10:15~ アクティブセンシングに基づく把持物体の接触状態推定 ○吉村 諒(埼玉大学) 辻 俊明(埼玉大学)</p> <p>3J1-06 10:30~ アフォーダンスに基づく行動計画システム運用のためのデータ拡張と仮想化学習 ○辛島 凜(エプソンアヴァシス) Solvi Arnold(信州大学) 安達 正(エプソンアヴァシス) 応 長健(信州大学) 山崎 公俊(信州大学)</p>	<p>3K1 GS40:機械学習・ディープラーニング(1/4)</p> <p>沓澤京(東北大学)、山川聡子(東洋大学)</p> <p>3K1-01 9:15~ 多次元LSTMとGMMを用いた教師無し学習による特徴量間の関係を考慮した運転行動評価システム ○岩崎 陽馬(早大) 亀崎 允啓(早大/東大) 林 弘昭(早大) 菅野 重樹(早大)</p> <p>3K1-02 9:30~ 転移学習による画像認識を用いた自律移動時の影に頑健な走行推奨領域の検出 ○林 幸汰(東大) 中道 浩明(東大) 吉武 宏(東大) 小竹 元基(東工大)</p> <p>3K1-03 9:45~ Learning Straight-Leg Walking Skill for Humanoid Robots Through Imitating Human Demonstrations ○Annan Tang(The University of Tokyo) Takuma Hiraoka(The University of Tokyo) Naoki Hiraoka(The University of Tokyo) Kunio Kojima(The University of Tokyo) Kei Okada(The University of Tokyo) Masayuki Inaba(The University of Tokyo)</p> <p>3K1-04 10:00~ 強化学習を用いたフリッパー付きクローラロボットの昇段動作 ○佐藤 駿竹(防大) 江藤 亮輔(防大) 山川 淳也(防大)</p> <p>3K1-05 10:15~ リザバーコンピューティングを用いた天井歩行可能なドローン型4脚ロボットの歩行制御 ○齊藤 真拓(東京工業大学) 山北 昌毅(東京工業大学)</p> <p>3K1-06 10:30~ 強化学習を用いたけん引車両の車庫入れ制御 ○菅 光太郎(東洋大学大学院) 山川 聡子(東洋大)</p>	<p>3L1 GS28:医療ロボット(1/3)</p> <p>大澤啓介(早稲田大学)、菅宮友莉奈(早稲田大学)</p> <p>3L1-01 9:15~ 検査手技の術者依存性を低減する甲状腺超音波検査支援ロボットの開発 ○津村 遼介(産総研) 富岡 利文(がん研東病院) 小関 義彦(産総研) 藤仲 潔(産総研)</p> <p>3L1-02 9:30~ 着座式心エコー検査ロボットの開発 ○森田 真由(早稲田大学) 志田 優樹(早稲田大学) 塩谷 哲規(早稲田大学) 岩田 浩康(早稲田大学)</p> <p>3L1-03 9:45~ 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 浩康(早稲田大学理工学術院)</p> <p>3L1-04 10:00~ 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>3L1-05 10:15~ 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) 志田 優樹(早大) 橋本 知篤(早大) 岩田 浩康(早大)</p> <p>3L1-06 10:30~ 消化管内自走ロボットのための可食グミ歯車の開発 ○大澤 啓介(早大) 段 凱文(早大) 田中英一郎(早大)</p>

RSJ2023 詳細プログラム

9月14日(木)AM2

A室(展示棟・会議室1)	B室(展示棟・会議室2)	C室(展示棟・会議室3-A)	D室(展示棟・会議室3-B)
<p>3A2 OS22:子どものためのロボティクス(2/2)</p> <p>新妻実保子(中央大学)、塩見昌裕(ATR)</p> <p>3A2-01 10:55~ 【基調講演】子どものために人同士の交流をつくるロボット研究の紹介 ○東風上 奏絵(京大)</p> <p>3A2-02 11:20~ 集団授業で学生の発言を引き出すロボット実現に向けた基礎検討 ○東風上 奏絵(京大) 伊藤 舜一郎(京大) 神田 崇行(京大)</p> <p>3A2-03 11:35~ 複数人遠隔操作型対話ロボットの学級参加による5年生児を対象としたロボットに対する受容と学級に与える影響に関する調査 ○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(サイバーエージェント) 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>3A2-04 11:50~ 次世代航空人材に必要な教育に関する報告 ○五十嵐 広希(東京大学) 中嶋 花音(Univ. of Minnesota) 松下 紗由美(STEAM JAPAN) 井上 祐巳梨(STEAM JAPAN)</p> <p>3A2-05 12:05~ 子供と安心して触れ合える抱擁ロボットの設計 ○大西 裕也(ATR) 住岡 英信(ATR) 塩見 昌裕(ATR)</p>	<p>3B2 GS7:ヒューマノイド(2/2)</p> <p>林原靖男(千葉工業大学)、辻田哲平(防衛大学)</p> <p>3B2-01 11:00~ 脚弾性を活用した2足走行ロボットのための高出力発揮・トルク計測可能な剛性可変機構の開発 ○金丸 光希(早大院) 津野 太希(早大院) 峯下 弘毅(神奈川大学工学部) 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・早大ヒューマノイド研究所) 高西 淳夫(早大理工学術院・早大ヒューマノイド研究所)</p> <p>3B2-02 11:15~ 脚弾性を活用した2足走行ロボットのための軽量・高出力発揮可能な脚機構の開発 ○津野 太希(早稲田大学大学院) 金丸 光希(早稲田大学大学院) 峯下 弘毅(神奈川大学工学部) 大谷 拓也(早稲田大学理工学術院) 川上 泰雄(早稲田大学スポーツ科学学術院) 林 憲玉(神奈川大学工学部・早稲田大学ヒューマノイド研究所) 高西 淳夫(早稲田大学理工学術院)</p> <p>3B2-03 11:30~ 大出力等身大ヒューマノイドロボットJAXONにおける水冷モータユニットの改良と熱流体解析 ○小西 将徳(東大) 小島 邦生(東大) 岡田 慧(東大) 稲葉 雅幸(東大)</p> <p>3B2-04 11:45~ 両脚の歩容パターンを生成する人型筋骨格ロボット制御用ハードウェアCPGモデルの開発 ○後藤 達巳(日本大学) 石濱 拓実(日本大学) 岡本 莉菜(日本大学) 山崎 健太郎(日本大学) 國分 優剛(日本大学) 金子 美泉(日本大学) 内木場 文男(日本大学)</p>	<p>3C2 OS18:機構構(2/2)</p> <p>多田隈建二郎(東北大学)、武居直行(東京都立大学)</p> <p>3C2-01 11:00~ Assist As Needed制御に向けたRedundant Hybrid Actuator ○河野 友也(東工大) 斎藤 天丸(東工大) 崔 佑赫(東大) Ming Jiang(東工大) 菅原 雄介(東工大) 武田 行生(東工大)</p> <p>3C2-02 11:15~ 遊星歯車機構を用いた荷重補償機構の開発 ○玉本 拓巳(福工大) 岩村 竜之介(福工大) 榎田 優貴(福工大)</p> <p>3C2-03 11:30~ 下水道管路内調査における壁面拘束機構の提案 ○植田 優(都立大) 武居 直行(都立大)</p> <p>3C2-04 11:45~ 多自由度動力義手への応用を目指した5指ロボットハンド ○衛藤 勇馬(東海大学) 小金澤 鋼一(東海大学) 甲斐 義弘(東海大学)</p> <p>3C2-05 12:00~ 柔軟素材による簡易平行リンク構造を用いた大荷重対応型適応自在環境操作機構の研究 ○今泉 在志(山形大学) 川上 柊真(山形大学) 岡田 龍斗(山形大学) 多田隈 理一郎(山形大学)</p>	<p>3D2 GS4:ロボット触覚と聴覚(2/2)</p> <p>下ノ村和弘(立命館大学)、サラザルホセ(東北大学)</p> <p>3D2-01 11:00~ 熱を感知するロボット手先の材料識別における接触面圧力・時間・温度差の影響 ○大澤 友紀子(産総研) 古川 慈之(産総研) 堂前 幸康(産総研)</p> <p>3D2-02 11:15~ 並列流路を有するイオン液体触覚センサの応答特性調査 ○久木 佑真(大阪大) 川筋 拓実(大阪大) 大橋 ひろ乃(東農大) 細田 耕(京都大)</p> <p>3D2-03 11:30~ フィジカルケアロボットにおける視・力覚情報による施術位置推定と指圧力制御 ○原田 直弥(青学大) 重本 竜声(青学大) 中川 竜志(青学大) 佐川 智輝(青学大) 北崎 充晃(豊橋技科大) 田崎 良佑(青学大)</p> <p>3D2-04 11:45~ 力覚フィードバック操縦用シューズの開発 ○山崎 倫義(芝浦工大) 清水 創太(芝浦工大) 須永 駿太(芝浦工大) 元井 直樹(神戸大学) オボエ ロベルト(バドバ大学) 長谷部 信行(早稲田大学) 宮下 朋之(早稲田大学)</p>

RSJ2023 詳細プログラム

9月14日(木)AM2

E室(展示棟・会議室4-A)	F室(展示棟・会議室4-B)	G室(展示棟・展示室1-A)	H室(展示棟・展示室1-B)
<p>3E2 OS19: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>小山佳祐(大阪大学)、鈴木陽介(金沢大学)</p> <p>3E2-01 11:00~ 低速度マニピュレータと高速度カメラを組み合わせたハンドアイシステムによる移動物体把持 ○チュルーンバト ウスフバヤル(九州大) 有田 輝(九州大) 井上 智博(九州大) 田原 健二(九州大)</p> <p>3E2-02 11:15~ 至近距離点群生成と3次元物体の誘導点・被誘導点の検出を利用したロボットによる小型物体組立に関する研究 ○海士部 宏紀(東京大学) 矢野倉 伊織(東京大学) 山口 直也(東京大学) 岡田 慧(東京大学) 稲葉 雅幸(東京大学)</p> <p>3E2-03 11:30~ マルチゾーンTime-of-Flight近接覚センサを用いた未知物体把持のためのブリグラスブ動作 ○坂井 響(金沢大) 鈴木 陽介(金沢大) 西村 齊寛(金沢大) 辻 徳生(金沢大) 渡辺 哲陽(金沢大)</p> <p>3E2-04 11:45~ 近接覚センサを用いた衝撃緩和制御に対するセンサ出力の指数関数モデルによるパラメータ設計手法 ○中村 隼(九大) 有田 輝(九大) 鈴木 陽介(金沢大) 田原 健二(九大)</p> <p>3E2-05 12:00~ 近接覚センサおよび摩擦係数推定を活用した把持安定性に基づく物体把持 ○大西 主馬(立命館大) GUSTAVO GARCIA(立命館大) 鈴木 陽介(金沢大) 谷口 忠大(立命館大)</p>	<p>3F2 OS16:人・ロボット協調による『合業』型生産システム(2/2)</p> <p>村上弘記(IHI)、阿部聡(MSTC)</p> <p>3F2-01 11:00~ 人とロボットの協働環境のウェルビーイングを実現する協調安全/Safety2.0システムの開発 ○福井 秀利(IDEC株式会社) 清水 隆義(IDEC株式会社) 藤谷 繁年(IDEC株式会社) 中原 大輔(IDEC株式会社) 土肥 正男(IDEC株式会社) 藤田 俊弘(IDEC株式会社)</p> <p>3F2-02 11:15~ 行動分析に基づいた安心停止スイッチの要件の提案 ○中坊 嘉宏(産総研) 吹田 和嗣(川崎重工) 穴田 啓樹(アトリエ)</p> <p>3F2-03 11:30~ 操作者の目標位置姿勢推定に基づく遠隔組立作業の効率化 大里 美波(筑波大) ○相山 康道(筑波大)</p> <p>3F2-04 11:45~ CNNを用いた音声データの会話の盛り上がりの評価 ○日置 遼大(三木研究室)</p>	<p>3G2 GS33:農業ロボット</p> <p>野田哲男(大阪工業大学)、菊植亮(広島大学)</p> <p>3G2-01 11:00~ 人工授粉を目的とする多自由度柔軟ロボットの開発 ○増田 直也(豊橋技科大) モハメッド カリル(豊橋技科大) 戸田 清太郎(豊橋技科大) 高山 弘太郎(豊橋技科大) 金田 礼人(九州大学) 真下 智昭(岡山大学)</p> <p>3G2-02 11:15~ 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) 政谷 巧樹(早大院) 青竹 峻太郎(早大院・SonyCSL) 船橋 真俊(SonyCSL・京大) 三木 浩(サステナジー) 高西 淳夫(早大)</p> <p>3G2-03 11:30~ 協生農法環境における農作業支援ロボットの開発 ○前田 菜夏香(早稲田大学大学院) 土井 瑛人(早稲田大学大学院) 政谷 巧樹(早稲田大学大学院) 田中 大雅(早稲田大学大学院) 青竹 峻太郎(早稲田大学大学院, Sony CSL) 船橋 真俊(Sony CSL, 京都大学) 三木 浩(サステナジー) 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>3G2-04 11:45~ 協生農法環境における農作業支援ロボットの開発 ○土井 瑛人(早稲田大学大学院) 前田 菜夏香(早稲田大学大学院) 田中 大雅(早稲田大学大学院) 政谷 巧樹(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, 京都大学) 三木 浩(サステナジー) 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 OS14:飛行ロボティクス(3/5)</p> <p>鈴木智(千葉大学)、三輪昌史(徳島大学)</p> <p>3H2-01 11:00~ 国際安全規格に基づく目視外防炎ドローン実証試験の安全管理に関する実験的検討 ○蓮實 雄大(職業大) 加藤 知一(長岡技大) 眞砂 英樹(海洋研究開発機構) 馬場 勝修(SKソリューション株式会社) 三好 崇生(サイバネットMBSE株式会社) 松田 利浩(Office Co.Think) 五十嵐 広希(東大) 高橋 伸太郎(慶大) 古谷 知之(慶大) 木村 哲也(長岡技大)</p> <p>3H2-02 11:15~ 狭隘空間における小型マルチロータUAVの空力解析に関する研究 ○藤田 翔吾(千葉大) 鈴木 智(千葉大) 池田 慶祐(Liberaware)</p> <p>3H2-03 11:30~ 狭隘空間における小型ドローンの飛行制御性能の評価手法の開発 ○山田 大地(JAEA) 青木 勇斗(JAEA) 鈴木 壮一郎(JAEA) 伊藤 倫太郎(JAEA) 大金 一二(新潟工科大学) 川端 邦明(JAEA)</p> <p>3H2-04 11:45~ 制約環境下におけるドローンの性能評価法の研究開発 ○吉村 真太郎(近畿大学) 大坪 義一(近畿大学)</p> <p>3H2-05 12:00~ 無人航空機安全教育を旨とした有人航空機安全教育コンテンツの調査 加藤 知一(長岡技大) ○木村 哲也(長岡技大) 蓮實 雄大(職業大) 馬場 勝修(SKソリューション) 眞砂 英樹(JAMSTEC) 三好 崇生(サイバネットMBSE) 松田 利浩(Office Co.Think) 五十嵐 広希(東大) 芳司 俊郎(安衛研) 稲垣 充(日本航空技術協会)</p>

RSJ2023 詳細プログラム

9月14日(木)AM2

I室(展示棟・展示室3-A)	J室(展示棟・展示室3-B)	K室(会議棟3F・白樺1)	L室(会議棟3F・白樺2)
<p>3I2 GS18:ロボットとスポーツ(2/2)</p> <p>岡本英也(ミズノ)、仲谷政剛(アシックス)</p> <p>3I2-01 11:00~ 人間の特徴に着目した投球ヒューマノイドロボットの開発 ○岩本 真輝(早大理工学術院) 中澤 由理(早大理工学術院) 宮澤 啓吾(早大理工学術院) 峯下 弘毅(神奈川大工学部) 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(神奈川大工学部) 高西 淳夫(早大理工学術院)</p> <p>3I2-02 11:15~ 中・長距離ランナーのペースメイキングのためのレーン走行ロボット 伴 天聖(オリンパス) ○杉田 純平(筑波大) 伊達 央(筑波大) 大矢 晃久(筑波大) 榎本 靖士(筑波大)</p> <p>3I2-03 11:30~ 外乱オブザーバを用いた根掛かりしないインテリジェントルアーの開発 ○須永 駿太(芝浦工大) 清水 創太(芝浦工大) 廣瀬 元輝(芝浦工大) 山崎 倫義(芝浦工大) 元井 直樹(神戸大学) オボエ ロベルト(パドバ大学) 長谷部 信行(早稲田大学) 宮下 朋之(早稲田大学)</p> <p>3I2-04 11:45~ 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(神奈川大工学部) 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>3J2 OS24:確率ロボティクスとデータ工学ロボティクス ~認識・行動学習・記号創発~(3/5)</p> <p>谷口彰(立命館大学)、岡田佳都(東北大学)</p> <p>3J2-01 11:00~ 注意機構を用いた視差学習による奥行き認識及びリアルタイム動作生成 ○蔡 賢博(早稲田大学) 伊藤 洋(早稲田大学) 尾形 哲也(早稲田大学/産業技術総合研究所)</p> <p>3J2-02 11:15~ 行動獲得と概念形成の相補学習モデルにおける把持反射の影響 ○柳田 葉吾(大阪大学) 堀井 隆斗(大阪大学)</p> <p>3J2-03 11:30~ 計算時間見積もり可能な動作計画のための問題空間動的被覆による誘導軌道ライブラリ生成法 ○石田 寛和(東大) 平岡 直樹(東大) 岡田 慧(東大) 稲葉 雅幸(東大)</p> <p>3J2-04 11:45~ 物体マスクを活用した複雑環境下でのNewtonianVAEによるマニピュレーション ○柴田 博諄(立命館大) ジア ユアンユアン(立命館大) ウリグエン エルフリ ベドロ ミゲル(立命館大) 谷口 忠大(立命館大)</p> <p>3J2-05 12:00~ イヌ搭載給餌器を用いた訓練と人による訓練の比較 ○根津 翔一(東北大学) 大野 和則(東北大学) 小島 匠太郎(東北大学) 永澤 美保(麻布大学) 菊水 健史(麻布大学) 田所 諭(東北大学)</p>	<p>3K2 GS40:機械学習・ディープラーニング(2/4)</p> <p>林部充宏(東北大学)、山本江(東京大学)</p> <p>3K2-01 11:00~ 強化学習を用いたエアホッケーロボットの目標位置への打ち返し手法の提案 ○宮下 将季(電気通信大学) 木村 航平(電気通信大学) 工藤 俊亮(電気通信大学)</p> <p>3K2-02 11:15~ 機械学習を用いた直交座標系操作用インタフェースの入力識別 ○永井 遥丈(東工大機械系) 三浦 智(東工大機械系)</p> <p>3K2-03 11:30~ 時変シナジーを利用したドア開けタスクの模倣学習 ○沓澤 京(東北大) 林部 充宏(東北大)</p> <p>3K2-04 11:45~ 内視鏡下副鼻腔手術におけるtsfreshを用いた機械学習による技量評価 ○山田 海俊(北大) 鈴木 正宣(北大) 宮路 洸(北大) 海老名 光希(北大) 佐瀬 一弥(東北学院大) 辻田 哲平(防衛大) 陳 曉帥(弘大) 安部 崇重(北大) 小水内 俊介(香大) 中丸 裕爾(北大) 妹尾 拓(北大) 本間 明宏(北大) 近野 敦(北大)</p> <p>3K2-05 12:00~ バイラテラル制御に基づく模倣学習による複数物体の同時把持 ○山根 広暉(筑波大学) 境野 翔(筑波大学) 辻 俊明(埼玉大学)</p>	<p>3L2 GS28:医療ロボット(2/3)</p> <p>津村遼介(産業技術総合研究所)、神野誠(国士館大学)</p> <p>3L2-01 11:00~ 腹腔鏡手術訓練のためのオンサイトトレーニングシステム開発 ○海老名 光希(北大) 安部 崇重(北大) 晏 凌波(北大) 堀田 記世彦(北大) 倉島 庸(北大) 村井 祥代(北大) 樋口 まどか(北大) 今 雅史(北大) 小水内 俊介(香川大) 辻田 哲平(防衛大) 佐瀬 一弥(東北学院大) 陳 曉帥(弘前大) 妹尾 拓(北大) 篠原 信雄(北大) 近野 敦(北大)</p> <p>3L2-02 11:15~ 実践的な腹腔鏡手術訓練における手術器具動態計測による手術手技解析 ○晏 凌波(北大) 安部 崇重(北大) 海老名 光希(北大) 今 雅史(北大) 堀田 記世彦(北大) 渡辺 雅彦(北大) 七戸 俊明(北大) 樋口 まどか(北大) 村井 祥代(北大) 小水内 俊介(香川大) 辻田 哲平(防衛大) 佐瀬 一弥(東北学院大) 陳 曉帥(弘前大) 妹尾 拓(北大) 篠原 信雄(北大) 近野 敦(北大)</p> <p>3L2-03 11:30~ 術部計測ロボットシミュレータの作成とそれを用いたロボットのセッティングについて ○朝野 美穂(大阪国際大学) 山田 義人(大阪電気通信大学) 国居 貴浩(株式会社かしなシステム) 小枝 正直(岡山県立大学) 登尾 啓史(大阪電気通信大学)</p> <p>3L2-04 11:45~ 腹腔鏡手術ナビゲーションの開発を目的とした臓器重畳表示のための自動位置合わせ ○小林 吉文(弘前大学) 陳 曉帥(弘前大学) 近野 敦(北海道大学) 佐瀬 一弥(東北学院大学) 辻田 哲平(防衛大学校) 小水内 俊介(香川大学) 岡 和彦(弘前大学)</p> <p>3L2-05 12:00~ 把持鉗子の硬さ提示機能付与に関する基礎研究 ○柴田 佳直(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>

RSJ2023 詳細プログラム

9月14日(木)PM1

A室(展示棟・会議室1)	B室(展示棟・会議室2)	C室(展示棟・会議室3-A)	D室(展示棟・会議室3-B)
<p>3A3 OS6:人間の運動機能の維持・回復のための医療福祉システム</p> <p>齋藤直樹(秋田県立大学)、高岩昌弘(徳島大学)</p> <p>3A3-01 13:30~ 心身機能低下のある高齢者の歩行特性に応じた動的サインを用いたエスカレーター乗降支援手法の提案 ○七久保 萌(東大) 野原 大雅(東大) 正垣 那奈美(東大) 小野 敬済(東大) 二瓶 美里(東大)</p> <p>3A3-02 13:45~ 空気式ハンドリハビリテーションデバイスにおける訓練手法の検討 ○田中 秀明(徳島大) 高岩 昌弘(徳島大)</p> <p>3A3-03 14:00~ 複合束弾性ケーブルの押引駆動を用いた母指動作支援機構 ○新美 優史(宇大院) 中林 正隆(宇大) 木澤 颯太(宇大院) 野原 颯太(宇大)</p> <p>3A3-04 14:15~ ロボットを用いたリハビリテーションにおけるモチベーションの新たな評価法 ○宮本 樹(富山県立大学) 小柳 健一(富山県立大学) 李 豊羽(富山県立大学) アルマスリアハメド(富山県立大学) 塚越 拓哉(富山県立大学) 野田 堅太郎(富山県立大学) 大島 徹(富山県立大学)</p> <p>3A3-05 14:30~ 3Dプリンタ製CFRPを主な材料としたアクチュエータレス起立支援機の提案 ○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>3A3-06 14:45~ 空気圧人工筋肉を用いた小型体重免荷歩行支援システムの制御性能の検討 ○齋藤 直樹(秋田県大) 佐藤 俊之(秋田県大) 嵯峨 宣彦(関西学院大)</p> <p>3A3-07 15:00~ 脳波・筋電位を用いたHybrid BCIによる上肢動作支援システムの開発 ○大川 幸菜(関西学院大学院) 嵯峨 宣彦(関西学院大)</p>	<p>3B3 GS8:二足歩行ロボット(1/2)</p> <p>菊植亮(広島大学)、梶田秀司(中部大学)</p> <p>3B3-01 13:30~ 重心・ZMPモデルの水平運動と鉛直運動を非干渉化する3次元ZMPの性質と存在領域 ○大西 祐輝(東工大・JSPS) 梶田 秀司(中部大)</p> <p>3B3-02 13:45~ バランス制御の優先方向と大域的安定性 ○水戸部 和久(山形大学)</p> <p>3B3-03 14:00~ 足部形状・姿勢に依存した人体模倣足部の粘弾性変化 ○橋本 悟(電通大) 姜 銀来(電通大) 横井 浩史(電通大) 東郷 俊太(電通大)</p> <p>3B3-04 14:15~ 矢状面におけるつま先立ち動作を用いたバランス制御の検討 ○杉原 怜(東工大) 大西 祐輝(東工大・JSPS)</p> <p>3B3-05 14:30~ 柔軟体幹関節を有する直立姿勢モデルにおける前後非対称な腕振り運動が床反力中心に与える影響の検証 ○橋本 伊吹(大阪工大) 田熊 隆史(大阪工大) 青井 伸也(大阪大) 杉本 靖博(大阪大)</p> <p>3B3-06 14:45~ 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>3B3-07 15:00~ リミットサイクル歩行機械への制御入力値の設計 ○増岡 芳樹(阪電通大) 入部 正継(阪電通大)</p>	<p>3C3 OS8:インターネットとロボットサービス</p> <p>鈴木昭二(公立はこだて未来大学)、成田雅彦(東京都立産業技術大学院大学)</p> <p>3C3-01 13:30~ 能楽を中心とする伝統芸能の振りをサービスロボットへ活用する研究ストーリー ○成田 雅彦(東京都立産業技術大学院大学) 中川 幸子(青山学院大学) 高間 康史(東京都立大学)</p> <p>3C3-02 13:45~ 能の型付資料にもとづくサービスロボットの振舞い獲得のための一考察 ○中川 幸子(青山学院大) 丸山 広(青山学院大) 高間 康史(都立大) 成田 雅彦(産技大)</p> <p>3C3-03 14:00~ マイクロサービスによる施設エレベータでの複数ロボットの同業制御 ○水室 福(清水建設) 服部 克哉(清水建設)</p> <p>3C3-04 14:15~ マイクロ波レーダーを用いた雪中ガードレール検出のための誤差モデルの提案 ○田川 祐人(北大・院・工学院) 江丸 貴紀(北大・院・工学院)</p> <p>3C3-05 14:30~ 遠隔操作ロボットシステムの構成法に関する研究 ○武藤 伸洋(日大) 今林 亘(日大)</p> <p>3C3-06 14:45~ 移動ロボットの追従機能と足元の障害物検知・回避機能の実装について ○太田 敬一(日本工営株式会社) 霜村 瞭(株式会社revot) 佐々木 毅(芝浦工業大学) 松日 崇 信人(東京大学/芝浦工業大学)</p> <p>3C3-07 15:00~ コーディネイト機能を有するWebベースのロボット遠隔操作システムの開発 ○鈴木 昭二(未来大)</p>	<p>3D3 GS5:ロボットビジョン(1/2)</p> <p>伊達央(筑波大学)、並木明夫(千葉大学)</p> <p>3D3-01 13:30~ 色収差を考慮した拡張ルックアップテーブルに基づく超広角カメラ用キャリブレーション手法 ○中本 陸人(芝浦工大) 清水 創太(芝浦工大) 小田 哲也(芝浦工大) 野口 遥介(芝浦工大) カルフィアレックスサンドロ(ジェノバ大学) マストロジョバンニ フルビオ(ジェノバ大学)</p> <p>3D3-02 13:45~ ゴルフ中継用レール型AIロボットカメラの開発 ○加藤 大一郎(NHK財団) 三ツ峰 秀樹(NHK財団) 久富 健介(NHK技研) 三須 俊枝(NHK技研)</p> <p>3D3-03 14:00~ 3D点群のモデル近似とスプーンの機能属性認識に基づく一定計量のためのロボット動作生成 ○山田 一稀(中京大) 安藤 優汰(中京大) 鈴木 貴大(中京大) 秋月 秀一(中京大) 橋本 学(中京大)</p> <p>3D3-04 14:15~ 接触点の予測に基づく画像を用いたIn-Hand Manipulation ○磯邊 柚香(中央大) 姜 淳熙(パナソニックコネクテ(株)) 島本 武史(パナソニックコネクテ(株)) 松山 吉成(パナソニックコネクテ(株)) Sarthak Pathak(中央大) 梅田 和昇(中央大)</p> <p>3D3-05 14:30~ 自動画像合成によるオンサイトティーチングシステムを用いたロボットの物体検出と不確実性の計算 ○矢野倉 伊織(東大) 岡田 慧(東大) 稲葉 雅幸(東大)</p> <p>3D3-06 14:45~ 領域分割と深度推定の同時学習によるRGB画像のセマンティックセグメンテーションの精度向上 ○王 開(和歌山大) 中村 恭之(和歌山大)</p> <p>3D3-07 15:00~ 可視画像の認識結果を利用した可視・長波長赤外同軸画像の学習 ○高畑 智之(電機大)</p>

RSJ2023 詳細プログラム

9月14日(木)PM1

E室(展示棟・会議室4-A)	F室(展示棟・会議室4-B)	G室(展示棟・展示室1-A)	H室(展示棟・展示室1-B)
<p>3E3 GS16:マニピュレーション</p> <p>山川雄司(東京大学)、高木健(広島大学)</p> <p>3E3-01 13:30~ フラットベッドスキャナを用いたアライメント操作における部品の位置・姿勢精密計測装置の開発 ○宇根 美鈴(和歌山大) 土橋 宏規(和歌山大)</p> <p>3E3-02 13:45~ 回転式チャック型三指ハンドによる円柱部品の把持における許容初期位置誤差範囲の解析的導出方法の検討 ○高橋 慶訓(和歌山大) 井上 侑香(和歌山大) 土橋 宏規(和歌山大)</p> <p>3E3-03 14:00~ 二慣性系の負荷側センサを用いない高速駆動性制御による位置/カハイブリッド動作模擬 ○桑田 凧沙(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) 福井 雄貴(ダイワメカニク) 細川 哲夫(ダイワメカニク)</p> <p>3E3-04 14:15~ 食材切断のための食材把持方法の提案 ○董 晨宇(電通大) 滝澤 優(電通大) 木村 航平(電通大) 末廣 尚土(電通大) 工藤 俊亮(電通大)</p> <p>3E3-05 14:30~ 天板のある書架への配架を実現するマニピュレータの開発 ○井口 悠一郎(大阪工業大学) 野田 哲男(大阪工業大学)</p> <p>3E3-06 14:45~ 双腕マニピュレータを用いた空中での衣類ハンドリング ○米田 圭佑(東北大) 鏡 慎吾(東北大) サラザル ルセス ホセ ビクトリオ(東北大) ペトリリ ハルセロ アルベルト エリアス(東北大) 平田 泰久(東北大)</p> <p>3E3-07 15:00~ 双腕型ロボットによる模倣学習を通じた物体の収納動作 ○山田 祐輔(宇都宮大) 村上 慧晟(宇都宮大) 星野 智史(宇都宮大)</p>	<p>3F3 GS19:人間機械協調(1/2)</p> <p>横倉勇希(長岡技術科学大学)、田中由浩(名古屋工業大学)</p> <p>3F3-01 13:30~ 柔軟物操作ロボットのための量子化ニューラルネットワークを用いたハプティック共有制御 ○原 拓己(京都大学) 佐藤 高史(京都大学) 栗野 皓光(京都大学)</p> <p>3F3-02 13:45~ 協働作業者の行動推定と譲り合いに基づく協働作業ロボットの適応的行動決定システム ○山口 皓大(早大) 亀崎 允啓(早大/東大) 濱田 太郎(早大) 三宅 太文(早大) 櫻井 絵梨子(早大) 菅野 重樹(早大)</p> <p>3F3-03 14:00~ 操作力のスペクトル解析とメンバーシップ関数を用いた半自律掘削のオンライン軌道変形 ○岩野 航平(東工大) 岡田 昌史(東工大)</p> <p>3F3-04 14:15~ パーソナルモビリティの操縦アシストのための人工ポテンシャル法に基づくShared Controlの提案 ○小山 佳祐(宇都宮大) 星野 智史(宇都宮大)</p> <p>3F3-05 14:30~ 能動駆動する腰痛防止椅子における座面動作と使用者の筋活動の関係 ○中原 凌(九州大) 金田 礼人(九州大) 中島 康貴(九州大) 山本 元司(九州大)</p> <p>3F3-06 14:45~ EMG信号の統計解析から見たヒト上肢三次元運動の基本要素 ○淡 媛美子(阪大) 平井 宏明(阪大) 山根 駿(阪大) 伴 征晃(阪大) 久賀 紘和(阪大) 八島 侑祐(阪大) 武市 明日海(阪大) 松居 和寛(阪大) 西川 敦(阪大) Hermano Igo Krebs (MIT)</p> <p>3F3-07 15:00~ 相互相関分析を用いた心拍時系列データによる場の共創の解析 ○内山 瑛美子(東大) ベンチャー ジェンチャン(東大) 中澤 公孝(東大) 上國料 健太(農工大) ヘルナンデス ピンセント(農工大) 三浦 貴大(産総研) 藪 謙一郎(東大) 孫 輔卿(東大) 飯島 勝矢(東大)</p>	<p>3G3 GS34:建設ロボット(1/2)</p> <p>楊光(高知工科大学)、王碩玉(高知工科大学)</p> <p>3G3-01 13:45~ ロー昇降ロボットの緊急停止用グラブプレーキユニットの開発 ○金田 理幹(神奈川大学) 川口 舞子(神奈川大学) 大和田 晃平(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>3G3-02 14:00~ 建築資材自動搬送における安全性と効率化の関係説明およびロボット運動制御への応用 ○楊 光(高知工科大) 王 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) 猪野 真吾(サット・システムズ) 吉田 彩斗美(前田建設) 福田 雄大(前田建設) 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>3G3-03 14:15~ 作業ロボットによる天井ボード施工の自動化 ○八條 貴誉(清水建設株式会社) 五十嵐 俊介(清水建設株式会社)</p> <p>3G3-04 14:30~ 自動搬送フォークリフトのシステム及び制御 ○五十嵐 俊介(清水建設) 八條 貴誉(清水建設)</p> <p>3G3-05 14:45~ 架空送電鉄塔を想定した重量物搬送ロボットの機構検討 ○川口 舞子(神奈川大学) 大和田 晃平(神奈川大学) 金田 理幹(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>3G3-06 15:00~ 油圧モジュラーロボットHyblockのためのモジュラー油圧回路と動的再構築方法の提案 ○玄 相昊(立命館大学) 鹿野 貴裕(立命館大学) 國方 碩人(立命館大学) 荒川 拓也(カヤバ) 齊藤 靖(カヤバ)</p>	<p>3H3 OS14:飛行ロボティクス(4/5)</p> <p>鈴木智(千葉大学)、安孫子聡子(芝浦工業大学)</p> <p>3H3-01 13:45~ 断熱材が施工された小屋裏環境におけるペラ付きバルーンロボットの開発 ○嶋田 葵(早稲田大学大学院) 井上 大雅(早稲田大学大学院) 小西 瑠果(早稲田大学大学院) 磯野 琉(早稲田大学大学院) 沈 陽(早稲田大学大学院) 高西 淳夫(早稲田大学理工学術院・早稲田大学ヒューマノイド研究所)</p> <p>3H3-02 14:00~ 天井効果を利用した屋内用小型マルチコプタの開発 ○羽田 芳朗(東急建設) 西部 光一(都市大) 関口 和真(都市大)</p> <p>3H3-03 14:15~ 天井効果を利用した屋内用小型マルチコプタの開発 ○和田 直人(都市大) 西部 光一(都市大) 関口 和真(都市大) 羽田 芳朗(東急建設)</p> <p>3H3-04 14:30~ 水空両用マルチコプタを用いた水中機動の研究 ○初田 直輝(徳島大学) 三輪 昌史(徳島大学)</p> <p>3H3-05 14:45~ 送りねじを用いた可変ピッチプロペラ機構の提案 ○本田 義博(大阪市立大学) 今津 篤志(大阪公立大学)</p>

RSJ2023 詳細プログラム

9月14日(木)PM1

I室(展示棟・展示室3-A)	J室(展示棟・展示室3-B)	K室(会議棟3F・白樫1)	L室(会議棟3F・白樫2)
<p>3I3 GS21:筋骨格ロボット/GS22:ウェアラブルデバイス</p> <p>仲谷政剛(アシックス)、小川純(山形大学)</p> <p>3I3-01 13:45~ 布状アクチュエータを用いた肩部への方向提示 ○横江 健太(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> <p>3I3-02 14:00~ 梁や柱への巻きつけと任意の取り外しが可能な変形するアンカーを有した鉤縄型デバイスの開発 ○久保田 偉大(早大院) 石井 裕之(早大)</p> <p>3I3-03 14:15~ 圧電感知型ウェアラブルバンドによる被刺材の動的識別フィードバックシステムの開発 ○田山 佳宗(山形大学) 廣瀬 航佑(山形大学) シプリエムディ ナヒン イスラム(山形大学) 渡邊 洋輔(山形大学) 小川 純(山形大学) 古川 英光(山形大学)</p> <p>3I3-04 14:30~ 4本の筋で駆動する平面2関節筋骨格ロボット ○古澤 幸太郎(福岡工大) 森園 哲也(福岡工大)</p> <p>3I3-05 14:45~ 電磁ブレーキを使う弾性腱駆動方式とスライディングモードによる位置決め制御 ○鈴木 孝平(山形大学) 関谷 淳志(山形大学) 小山 修史(山形大学) 水戸部 和久(山形大学)</p> <p>3I3-06 15:00~ 筋骨格システムの筋内カフィードフォワード位置制御法における繰り返し学習を用いた軌道制御 ○千田 和輝(中京大) 駒田 洸一(中京大) 松谷 祐希(近畿大) 木原 健二(九州大) 田野 仁(中京大)</p> <p>3I3-07 15:15~ 多目的ブラックボックス最適化とモデル予測制御による拮抗ワイヤ駆動脚の筋配置生成 ○吉村 駿之介(東京大学) 鈴木 天馬(東京大学) 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>3J3 OS24:確率ロボティクスとデータ工学ロボティクス ~認識・行動学習・記号創発~(4/5)</p> <p>岡田佳都(東北大学)、赤井直紀(名古屋大学)</p> <p>3J3-01 13:30~ 特異値分解に基づくビジュアルオドメトリのための特徴点選択法 ○本橋 優俊(東大) 久保田 孝(JAXA)</p> <p>3J3-02 13:45~ 自律走行ロボットのための3D-LiDARを用いた形状特徴と反射強度分布による障害物トラッキング ○飯島 宏基(群馬大学) 鹿真 悠多(株式会社リバスト) 中沢 信明(群馬大学) 田北 啓洋(群馬大学) 太田 直哉(群馬大学)</p> <p>3J3-03 14:00~ 走行環境の特性を反映したセンサ信頼性マップに基づく位置推定用センサの分類 ○高松 真琴(名大) 舟洞 佑記(名大) 道木 慎二(名大) 道木 加絵(愛工大) 山隈 允裕(三菱電機)</p> <p>3J3-04 14:15~ 内部パラメータキャリブレーションを統合したLiDAR-IMU・車輪オドメトリによるSLAM ○大河原 拓(東北大学) 小出 健司(産業技術総合研究所) 横塚 将志(産業技術総合研究所) 大石 修士(産業技術総合研究所) 阪野 貴彦(産業技術総合研究所) 吉田 和哉(東北大学)</p> <p>3J3-05 14:30~ 海馬体の離散イベントキュー仮説に基づく自己位置推定手法 ○谷口 彰(立命館大) 山川 宏(WBAI/東大)</p> <p>3J3-06 14:45~ 起伏のある碎石現場を自動走行する大型ダンブトラックのための傾斜の方向に沿った経路計画 ○落合 聡(東北大) 小島 匠太郎(東北大) 大野 和則(東北大) べゼハ ハヌフォ(東北大) 浅野 公隆(三洋テクニクス株式会社) 鈴木 太郎(千葉工大) 小松 智広(東北大) 宮本 直人(東北大) 鈴木 高宏(東北大) 垣崎 寛人(株式会社佐藤工務店) 田所 諭(東北大)</p> <p>3J3-07 15:00~ Deep reinforcement learning for backhoe downhill movement on variational soil density ○Ranulfo Bezerra (Tohoku University) Yuta Suzuki (Tohoku University) Kazunori Ohno (Tohoku University) Shotaro Kajima (Tohoku University) Satoshi Tadokoro (Tohoku University)</p>	<p>3K3 GS40:機械学習・ディープラーニング(3/4)</p> <p>軍司健太(東北大学)、河合祐司(大阪大学)</p> <p>3K3-01 13:30~ テキストと口唇動画像データによるマルチモーダル音声合成器の性能評価 ○松浦 篤史(芝浦工大) 清水 創太(芝浦工大)</p> <p>3K3-02 13:45~ 日本語解析のための機械学習におけるデータセットラベル付けの性能向上 ○佐藤 誠悟(芝浦工大) 吉見 卓(芝浦工大)</p> <p>3K3-03 14:00~ T5アーキテクチャ対話モデルにおける中間層出力に着目した自然な質問タスクへの切り替えの試み ○稲石 大義(大阪公立大) ○野口 博史(大阪公立大)</p> <p>3K3-04 14:15~ 人の動作を対象としたロボット検索知識ベースシステム ○川田 正明(武蔵野大学) 清木 康(武蔵野大学) 佐々木 史織(武蔵野大学)</p> <p>3K3-05 14:30~ aiibo®を利用したロボットセラピー効果向上のための動作制御プログラムの開発 ○祝 明野(関東学院大) 金田 徹(関東学院大)</p> <p>3K3-06 14:45~ 深層学習を用いた複数人表情推定システムの構築:高齢者の地域活動への応用 ○上國料 健太(東京農工大学) ヘルナンデス ビンセント(東京農工大学) 内山 瑛美子(東京大学) 三浦 貴大(産業技術総合研究所) 藪 謙一郎(東京大学) 中澤 公孝(東京大学) ベンチャー ジェンチャン(東京大学) 孫 輔卿(東京大学) 飯島 勝矢(東京大学)</p> <p>3K3-07 15:00~ 折り紙ロボットのための深層学習を用いた紙の形状推定 ○清田 冬芽(千葉大) 並木 明夫(千葉大)</p>	<p>3L3 GS28:医療ロボット(3/3)</p> <p>田中英一郎(早稲田大学)、陳曉帥(弘前大学)</p> <p>3L3-01 13:30~ 検査室作業自動化に向けた高速検体仕分けロボットの開発 ○柴田 亨((株)日立製作所) 三山 敏史((株)日立製作所) 富山 智子((株)日立ハイテク) 船津 輝宣((株)日立ハイテク) 伊藤 弘康(藤田医科大学 医学部 臨床検査科)</p> <p>3L3-02 13:45~ 2自由度湾曲機構とマイクログリッパを有する遠隔操作型微細手術支援用ロボットのフィージビリティスタディ ○神野 誠(国士館大) 野々山 良介(国士館大) Iulian Iordachita(ジョンズホプキンス大)</p> <p>3L3-03 14:00~ 自宅学習が可能な初学者向け超音波検査訓練シミュレータのためのプロトタイプコントローラと画面表示の開発 ○澤口 彩(早稲田大学理工学術院) 菅宮 友莉奈(早稲田大学) 山田 あかり(早稲田大学理工学術院) 海蔵寺 丘晴(早稲田大学理工学術院) 高西 淳夫(早稲田大学理工学術院・早稲田大学ヒューマノイド研究所)</p> <p>3L3-04 14:15~ 診察技能の自動採点のための医学生の振る舞いに対する患者の理解モデルの構築 ○菅宮 友莉奈(早大) 海蔵寺 丘晴(早大院) 山内 かづ代(千葉大) 大久保 由美子(帝京大) 高西 淳夫(早大院・HRI)</p> <p>3L3-05 14:30~ 眼圧制御を用いた空気圧駆動型注射システムによる硝子体注射 ○沓名 海斗(東大) 菅我部 舞奈(東大) 宮崎 哲郎(東大) 伊藤 典彦(鳥大) 川嶋 健嗣(東大)</p> <p>3L3-06 14:45~ 疑似回転関節により摩擦を排除した柔軟ロボット鉗子機構 ○鶴田 敢人(九大) Sanjaya V Bandara(九大) 野上 大史(九大) 荒田 純平(九大)</p>

RSJ2023 詳細プログラム

9月14日(木)PM2

A室(展示棟・会議室1)	B室(展示棟・会議室2)	C室(展示棟・会議室3-A)	D室(展示棟・会議室3-B)
<p>3A4 GS24:リハビリ・生活支援ロボット</p> <p>高嶋淳(国立障害者リハビリテーションセンター研究所)、石上玄也(慶應義塾大学)</p> <p>3A4-01 15:30~ 移動支援ロボットを用いた社会的マルチタスクによる高齢者の認知・身体機能の支援 ○上出 寛子(名大) 谷川 民生(産総研) 新井 健生(電通大)</p> <p>3A4-02 15:45~ ボール往復バランスタスク式両側協調動作評価デバイスの開発 ○大段 伸之輔(TDU) 大西 謙吾(TDU) 趙 崇貴(TDU)</p> <p>3A4-03 16:00~ 静止立位状態の制御器を仮定したバランス失調のモデル化 ○内山 瑛美子(東大) 高野 涉(阪大) 中村 仁彦(東大) ベンチャー ジェンチャン(東大)</p> <p>3A4-04 16:15~ 下肢麻痺者のハンズフリー歩行アシストに向けたモデル予測制御に基づく足踏み動作制御 ○香川 高弘(愛工大) 長谷川 亮太(愛工大)</p> <p>3A4-05 16:30~ 空間移動型免荷システムのための空気圧人工筋による体重免荷技術の開発 ○野田 智之(ATR) 寺前 達也(ATR)</p> <p>3A4-06 16:45~ 空気圧ソフトアクチュエータを用いた開口器具の保持安定性の向上 ○時枝 快成(長大) 山本 英幸(長大) 山本 郁夫(長大) 盛永 明啓(長大)</p>	<p>3B4 GS8:二足歩行ロボット(2/2)</p> <p>栗田雄一(広島大学)、水戸部和久(山形大学)</p> <p>3B4-01 15:30~ 小慣性と並列弾性を有する脚を持つ二脚ロボットの開発と跳躍検証 ○菅野 公景(農工大) 水内 郁夫(農工大)</p> <p>3B4-02 15:45~ フォースプレートを用いた小型ヒューマノイドロボットの制御性能評価 ○三宅 将登(中部大) 梶田 秀司(中部大)</p> <p>3B4-03 16:00~ 運動学フリー動力学シミュレータを用いた遠隔操作二脚ロボットのトルクベース制御則の開発 ○山本 華永(広島大学) 金岡 克弥(人機一体) 菊植 亮(広島大学)</p> <p>3B4-04 16:15~ Implementation of Step-by-Step Teleoperation Scheme on NAO Robot ○張 雅シン(広大) 菊植 亮(広大)</p>	<p>3C4 GS17:遠隔操作</p> <p>荒井翔悟(東京理科大学)、菅沼直孝(東芝エネルギーシステムズ株式会社)</p> <p>3C4-01 15:30~ ANA Avatar XPRIZE Finals Testingの結果報告 ○横小路 泰義(神戸大)</p> <p>3C4-02 15:45~ 自由移動視点を含む多視点遠隔操縦システムにおける主画面選択手法に適した操縦デバイスの制御方法 ○奥田 珠貴(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>3C4-03 16:00~ 通信遅延に基づく遠隔操作アクチュエータの軌道修正と制御手法による操作性改善 ○皆木 亮(NSK) 五十嵐 洋一(NSK)</p> <p>3C4-04 16:15~ 遠隔操作における広視野角映像提示による奥行き認識精度の向上 ○畑野 勝(名大) 朱 曜南(名大) 青山 忠義(名大) 長谷川 泰久(名大)</p> <p>3C4-05 16:30~ スチュワートプラットフォームへの力順送型バイラテラル制御の適用 ○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>3D4 GS5:ロボットビジョン(2/2)</p> <p>高畑智之(東京電機大学)、山崎公俊(信州大学)</p> <p>3D4-01 15:30~ Kriging法を用いた三次元環境地図の構築 ○尾鼻 太一(近畿大) 大坪 義一(近畿大)</p> <p>3D4-02 15:45~ Garment Recognition and Reconstruction using Object SLAM ○Irin Chou(TohokuUniversity) Koichi Hashimoto(TohokuUniversity)</p> <p>3D4-03 16:00~ 全天周カメラを用いて生成した鳥瞰図による車椅子の運転補助 ○熊本 翔太(広島市立大学) 柳澤 安澄(広島市立大学) 小作 敏晴(広島市立大学) 神尾 武司(広島市立大学) 李 仕剛(広島市立大学)</p> <p>3D4-04 16:15~ 網状の索道を自走するロボットの研究 馬場 星明(東工大) ○袴田 遼典(東工大) 藍野 稜大(東工大) 菅原 雄介(東工大) 遠藤 央(東工大) 石井 裕之(早大) 武田 行生(東工大)</p> <p>3D4-05 16:30~ 事前学習を行わないカメラによる遠方までの走路検出領域の拡張 ○三好 竜太郎(筑波大) 伊達 央(筑波大)</p> <p>3D4-06 16:45~ 欠損確率の再現によるLiDAR Sim2Realの検討 ○宮脇 智也(九大) 中嶋 一斗(九大) Xiaowen Liu(九大) 岩下 友美(JPL) 倉爪 亮(九大)</p> <p>3D4-07 17:00~ マルチカメラによるFast-PWP3Dを用いた三次元物体の位置・姿勢推定 ○水野 裕太(千葉大) 並木 明夫(千葉大)</p>

RSJ2023 詳細プログラム

9月14日(木)PM2

E室(展示棟・会議室4-A)	F室(展示棟・会議室4-B)	G室(展示棟・展示室1-A)	H室(展示棟・展示室1-B)
<p>3E4 GS15:ロボットアーム</p> <p>工藤俊亮(電気通信大学)、星野智史(宇都宮大学)</p> <p>3E4-01 15:30~ 深層学習ベースの物体検出と高速トラッキングに基づく軌道予測機能を有するリアルタイムキャッチング ○川脇 優輝(東京大学) 村上 健一(東京大学) 山川 雄司(東京大学)</p> <p>3E4-02 15:45~ ワイヤ干渉駆動アームによる高速打撃動作実現 ○鈴木 天馬(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>3E4-03 16:00~ 容器傾動を用いた三次元液面振動搬送におけ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>3E4-04 16:15~ マニピュレータの特異点適合法の数値解法 ○横小路 泰義(神戸大)</p> <p>3E4-05 16:30~ 二慣性系の負荷側加速度制御と負荷側位置オフザーバに基づく作業空間バイラテラル制御 ○五十嵐 知士(長岡技術科学大学) 横倉 勇希(長岡技術科学大学)</p> <p>3E4-06 16:45~ 空気ばね兼用支柱を有するパンタグラフバランスの開発 ○西田 莉那(白山工業) 塚原 一裕(白山工業) 広瀬 茂男(白山工業)</p>	<p>3F4 GS19:人間機械協調(2/2)</p> <p>亀崎允啓(東京大学)、平田泰久(東北大学)</p> <p>3F4-01 15:30~ 力学的協調作業を実現する協働ロボットの動特性が人間の脳・筋活動に与える影響 ○大石 夏輝(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>3F4-02 15:45~ 上肢装着型荷重支持アームに適用可能なアシスト力可変制御機構の開発 ○谷 直樹(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>3F4-03 16:00~ 身体融合ロボットアバターにおけるユーザー間制御割合の自動調整に関する基礎研究 ○小倉 樹(名工大) 湯川 光(名工大) 大澤 博隆(慶大) Eren Dogus Ates (avatarin) Yamen Saraji (avatarin) Fernando Charith (avatarin) 南澤 孝太(慶大KMD) 田中 由浩(名工大)</p> <p>3F4-04 16:15~ 身体融合ロボットアバターにおける遅延を用いた連携協調の検討 ○鈴木 日向(名工大) 湯川 光(名工大) 南澤 孝太(慶大KMD) 田中 由浩(名工大)</p>	<p>3G4 GS34:建設ロボット(2/2)</p> <p>八條貴誉(清水建設株式会社)、五十嵐俊介(清水建設株式会社)</p> <p>3G4-01 15:30~ 油圧アクチュエータのためのアドミタンス制御および高剛性環境との接触実験 ○山本 裕貴(広島大学・日本学術振興会特別研究員DC) 邱 進軍(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)) 菊植 亮(広島大学)</p> <p>3G4-02 15:45~ 建設施工現場業務の自動化 ○伊藤 暢規((株)大気社)</p> <p>3G4-03 16:00~ ニューラルネットワークによる油圧アクチュエータモデルの近似とそれを用いた位置制御 ○一色 壮太(広島大学) 山本 裕貴(広島大学) 邱 進軍(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)) 菊植 亮(広島大学)</p> <p>3G4-04 16:15~ 水分を含む土質におけるクローラの個別要素法を用いた走行力学解析 ○柳川 拓輝(慶大大学院) 石上 玄也(慶大)</p> <p>3G4-05 16:30~ エネルギー効率向上のための目標掘削量を実現する自律制御系の実験検証 ○岡本 裕(東工大) 岡田 昌史(東工大)</p> <p>3G4-06 16:45~ 土砂積み込み作業における積載土砂計測のための作業シミュレーションによる遮蔽に頑健な複数センサ配置の最適化 ○馬頭 莉子(千葉工大) 中村 亮(千葉工大) 安藤 波音(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>3H4 OS14:飛行ロボティクス(5/5)</p> <p>鈴木智(千葉大学)、安孫子聡子(芝浦工業大学)</p> <p>3H4-01 15:30~ 高高度飛行模擬環境下でのデュアルモータ駆動羽ばたき翼型飛行ロボットの揚力補償に関する研究 土屋 脩(信大院) ○青野 光(信大繊維) 浅井 圭介(東北大院) 野々村 拓(東北大院) 小澤 雄太(東北大院) 安養寺 正之(九大院) 安藤 規泰(前橋工大) Chang-kwon Kang(アラバマ大) Jeremy Pohly(アラバマ大)</p> <p>3H4-02 15:45~ 地上転動移動可能なマルチリンク型変形飛行ロボットの設計 ○杉原 和輝(東大) 趙 漢居(東大) 西尾 卓純(東大) 岡田 慧(東大) 稲葉 雅幸(東大)</p> <p>3H4-03 16:00~ 非GNSS環境でのIMUセンサを用いた自動航行 ○白丸 雅貴(エービーシステム) 三輪 昌史(徳島大学) 荒木 寿徳(アースアナライザ) 西川 啓一(システムリサーチ)</p> <p>3H4-04 16:15~ UnrealEngine5を用いた物体検出用俯瞰視点データセット作成手法 ○北村 望(職業大) 渡邊 一弘(職業大) 秋葉 将和(職業大) 小野寺 理文(職業大) 斎藤 誠二(職業大)</p> <p>3H4-05 16:30~ Radar Inertial Odometryによるドローンの屋内ナビゲーションに関する研究 ○矢野 翔太(千葉大) 鈴木 智(千葉大)</p> <p>3H4-06 16:45~ 果樹園の管理を目的としたUAV-SLAMによる三次元地図生成手法の提案 ○西脇 想起(北大) 江丸 貴紀(北大)</p>

RSJ2023 詳細プログラム

9月14日(木)PM2

I室(展示棟・展示室3-A)	J室(展示棟・展示室3-B)	K室(会議棟3F・白樫1)	L室(会議棟3F・白樫2)
	<p>3J4 OS24:確率ロボティクスとデータ工学ロボティクス～認識・行動学習・記号創発～(5/5) 赤井直紀(名古屋大学)、谷口彰(立命館大学)</p> <p>3J4-01 15:30～ 自己蒸留と3次元地図を用いた生活支援ロボットによる類似物体探索 ○坂口 太一(立命館大学) 谷口 彰(立命館大学) 萩原 良信(立命館大学) 谷口 忠大(立命館大学)</p> <p>3J4-02 15:45～ 経験再生の適用可能条件に関する再考 ○小林 泰介(国立情報研/総研大)</p> <p>3J4-03 16:00～ 適応的ノイズ・ドロップアウトを付与した安定なリカレントニューラルネットワーク ○小林 泰介(国立情報研/総研大) 太田 洋輝(慶應大) 村田 真悟(慶應大)</p> <p>3J4-04 16:15～ 偏りのあるエキスパートデータから学習する生成模倣学習の多重化 ○内部 英治(ATR)</p>	<p>3K4 GS40:機械学習・ディープラーニング(4/4) 並木明夫(千葉大学)、境野翔(筑波大学)</p> <p>3K4-01 15:30～ オープンソース仮想シミュレーション環境「箱庭」による強化学習への対応の検討 ○細合 晋太郎(東大) 周 莎(東大) 高瀬 英希(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> <p>3K4-02 15:45～ タスクの後退を考慮した線形時相論理に従うマルチタスク強化学習の提案 ○照岡 肇(奈良先端大) 梶中 涉(株式会社リコー) 松原 崇充(奈良先端大)</p> <p>3K4-03 16:00～ レザバーコンピューティングを用いた適応的な参照軌道生成による外乱にロバストな制御 ○河合 祐司(阪大) 熱田 洋史(阪大) 浅田 稔(IPUT・阪大・中部大・NICT)</p> <p>3K4-04 16:15～ 周波数特徴を抽出可能な畳み層を有する深層確率ニューラルネット ○川崎 弘貴(横浜国立大学) 迎田 隆幸(KISTEC/横浜国立大学) 島 圭介(横浜国立大学)</p> <p>3K4-05 16:30～ 都市空間における時空間マルチスケール人流モデルの学習 ○櫻井 彬光(東大) 山本 江(東大)</p> <p>3K4-06 16:45～ 気配センシングに向けた磁束密度センサと風速センサを用いた動作検出 ○川口 洋慶(東工大) Shakeel Muhammad(HRI-JP) 糸山 克寿(東工大/HRI-JP) 西田 健次(東工大) 中臺 一博(東工大)</p>	