

RSJ2024 詳細プログラム

9月4日(水)AM1

A室(セミナー室201)	B室(セミナー室203)	C室(セミナー室204)	D室(3F 常翔ホール)
<p>1A1 OS14:科学技術の社会実装指向研究開発およびDX・RX教育の実践(1/2)</p> <p>多羅尾進(東京工業高等専門学校)、久池井茂(北九州工業高等専門学校)</p> <p>1A1-01 9:00~ 技術・家庭科共有教材によるプログラミング出前授業の実践と教材評価 ○新田 彩奈(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>1A1-02 9:12~ 理工系人材を育む“連鎖”を目指して 2 ○齋 麻子(八戸高専) 新田 彩奈(八戸高専) 三上 うらら(八戸高専) 小笠原 ゆい(八戸高専) 館 里緒(八戸高専) 増尾 桃佳(八戸高専※現信州大学) 細川 靖(八戸高専)</p> <p>1A1-03 9:24~ ロボット技術の活用場面を題材とした文理融合型科目の展開と課題 ○尾関 智恵(岐阜大) 毛利 哲也(岐阜大)</p> <p>1A1-04 9:36~ 外部講師との協働によるシステムインテグレーションの基礎教育 ○谷口 茂(北九州高専) 久池井 茂(北九州高専)</p> <p>1A1-05 9:48~ 生産オペレーションにおける二酸化炭素排出量計測システム ○久池井 茂(北九州高専)</p>	<p>1B1 OS23:月面探査／拠点構築のための自己再生型AI ロボット・自己再生型モジュラーロボット(1/2)</p> <p>佐藤徳孝(名古屋工業大学)、野田哲男(大阪工業大学)</p> <p>1B1-01 9:00~ 自律分散的インフレイタブル構造物 (Homeostatic Inflatable Decentralized Autonomous Structure: HIDAS) ○木村 真一(東京理科大学) 櫻庭 吉乃(東京理科大学) 山下 舞子(東京理科大学) 岡山 聖美(東京理科大学) 小柳 潤(東京理科大学) 樋口 諒(東京大学) 青木 隆平(東京理科大学) 高久 雄一(東京理科大学)</p> <p>1B1-02 9:12~ インフレイタブルモジュールのシミュレーションとデータ同化によるモデル改善 三坂 孝志(産総研) 神永 拓(産総研) ○山野辺 夏樹(産総研)</p> <p>1B1-03 9:24~ 月面探査／拠点構築のための自己再生型モジュラーロボットの開発 ○松野 文俊(大工大) 王 璽尊(大工大) 楊 光(大工大) 細谷 基生那(京大) 道川 稜平(京大) 亀川 哲志(岡大) 清水 優椰(岡大) 田中 基康(電通大) Ching Wen Chin(電通大) 藤澤 隆介(北九州市大) 有泉 亮(東農工大) 原田 航季(名大) 早川 智洋(静大) 安部 祐一(阪大) 野田 哲男(大工大) 奥 宏史(大工大) 田熊 隆史(大工大) 金城 良太(大工大) 谷垣 勇輝(大工大) 辻田 勝吉(鳥取大) 遠藤 孝浩(長岡技科大) 保田 俊行(富山大) 池田 昌弘(近大) 佐藤 徳孝(名工大)</p> <p>1B1-04 9:36~ モジュラーロボットのモジュール間の自律結合に関する研究 ○楊 光(大工大) 王 璽尊(大工大) 原田 航季(名大) 金城 良太(大工大) 奥 宏史(大工大) 有泉 亮(農工大) 松野 文俊(大工大)</p> <p>1B1-05 9:48~ 減速機における体積に対する減速比の設計限界に関する提案 ○池田 昌弘(近畿大学) 高口 凌佳(近畿大学) 田熊 隆史(大工大) 道川 稜平(京都大学)</p>	<p>1C1 OS1:機能的な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>1C1-01 9:00~ 永久磁石Puttyを用いたセンサー開発とそのメカニズム ○岩本 悠宏(名工大) 土橋 諒介(名工大) 井門 康司(名工大) 林 幹大(名工大) 亀崎 允啓(東大)</p> <p>1C1-02 9:12~ 圧縮時の永久磁石発泡ウレタンエラストマーの磁場応答 ○大江 岳歩(名工大) 平岩 勇人(名工大) 岩本 悠宏(名工大) 井門 康司(名工大) 鶴田 久(イノアック) 牧原 伸征(BIP)</p> <p>1C1-03 9:24~ 脳外科手術トレーニング用模型のためのpix2pixを用いた永久磁石エラストマーの3次元応力分布推定 ○菊地 陽介(芝浦工大) 安孫子 聡子(芝浦工大) 佐藤 大祐(都市大) 辻田 哲平(防衛大)</p> <p>1C1-04 9:36~ 形状記憶ポリマーを用いた可変摩擦機構の基礎検証 ○道村 香河(東京電機大) 釜道 紀浩(東京電機大) 高嶋 一登(九工大)</p> <p>1C1-05 9:48~ 三次元形状のトモグラフィック触覚センサ製造手法の提案 ○服部 聡太郎(東京大学) 吉元 俊輔(大阪大学) 山本 晃生(東京大学)</p> <p>1C1-06 10:00~ 形状記憶ゲルとユニバーサルジョイントを用いた駆動型多関節3指ロボットハンドの軌道計画 ○鈴木 来(滋賀県立大学) 山野 光裕(滋賀県立大学) 下條 紘輝(滋賀県立大学) 西岡 靖貴(滋賀県立大学) 多田 隼 理一郎(山形大学) 渡邊 洋輔(神戸大学) 吉田 一也(山形大学) 古川 英光(山形大学)</p>	<p>1D1 OS22: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)、堀三晟(玉川大学)</p> <p>1D1-01 9:00~ HSR開発コミュニティによる共創的研究 ○岡田 浩之(東京情報デザイン専門職大学) 高橋 正樹(慶應義塾大学) 杉浦 孔明(慶應義塾大学) 梶田 秀司(中部大学) 稲島 哲也(玉川大学) 山本 貴史(愛知工業大学) 尾藤 浩司(トヨタ自動車) 森 健光(トヨタ自動車) 土永 将慶(トヨタ自動車)</p> <p>1D1-02 9:12~ 自律移動ロボットKachakaを用いたRoboCup@Home Education用プラットフォームHappy Eduの開発 ○久保 勇都(金沢工業大学) 瀧川 紘平(金沢工業大学) 出村 公成(金沢工業大学)</p> <p>1D1-03 9:24~ ROS 2とPythonで作って学ぶ生活支援ロボットHSR ○升谷 保博(大阪電通大)</p> <p>1D1-04 9:36~ モバイルマニピュレータ用近接覚センサ統合型グリッパの開発 ○鈴木 陽介(金沢大学)</p> <p>1D1-05 9:48~ 可視・長波長赤外同軸カメラとデブスカメラのキャリブレーション ○高畑 智之(東京電機大学(東京電機大)) 兒玉 創(東京電機大学(東京電機大)) 小椋 健太(東京電機大学(東京電機大))</p> <p>1D1-06 10:00~ 小型階段清掃ロボットにおける踏板・蹴込板の全面拭き掃除とマニピュレータによる障害物除去 ○保母 諒太郎(電気通信大学) 工藤 俊亮(電気通信大学) 木村 航平(電気通信大学)</p>

RSJ2024 詳細プログラム

9月4日(水)AM1

E室(8F RDセンター)	F室(9F イノラボ)	G室(1004教室)	H室(1005教室)
<p>1E1 GS35:産業用ロボット</p> <p>大明準治(株式会社東芝)、姜長安(大阪工業大学)</p> <p>1E1-01 9:00~ 産業用ロボットの軸間干渉および入力遅延を考慮したMIMO状態外乱オブザーバに基づく振動抑制制御 ○濱口 晃(長岡技術科学大学) 横倉 勇希(長岡技術科学大学) 大石 潔(長岡技術科学大学) 宮崎 敏昌(長岡技術科学大学) 川合 勇輔(一関工業高等専門学校) 安藤 慎悟(株式会社安川電機)</p> <p>1E1-02 9:12~ 視覚と力覚の統合に基づくケーブルの拘束位置の検出 ○渋谷 遼典(埼玉大学) 北口 久将(川崎重工工業株式会社) 倉島 一輝(川崎重工工業株式会社) 連沼 仁志(川崎重工工業株式会社) 辻 俊明(埼玉大学)</p> <p>1E1-03 9:24~ 負荷側加速度制御とクォータニオンフィードバックに基づくジンプルロックフリーな位置と力のハイブリッド制御 ○秋葉 大輔(長岡技科大) 横倉 勇希(長岡技科大) 大石 潔(長岡技科大) 細川 哲夫(株式会社ダイワメカニク) 福井 雄貴(株式会社ダイワメカニク) 五十嵐 和幸(株式会社ダイワメカニク)</p> <p>1E1-04 9:36~ 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モデルベース制御におけるRV減速機とHD減速機の比較 ○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>1E1-05 9:48~ 永久磁石を利用した内力補償吸着モジュールと空気圧アクチュエータによる鋼板壁面移動ロボット ○松葉佐 哲仁(九州大学) 荒川 博照(九州大学) 木屋 晴佳(九州大学) 肥田 琉之心(九州大学) 木村 元(九州大学)</p>		<p>1G1 IS1:AI, Learning and Control(1/2)</p> <p>Takamitsu Matsubara (NAIST)、Yuki Kadokawa (NAIST)</p> <p>1G1-01 9:00~ Using LLM with Physical Simulation Feedback as a Craft Assembly Planner ○Vitor Isume (Osaka University) Takuya Kiyokawa (Osaka University) Natsuki Yamanobe (AIST) Yukiyasu Domae (AIST) Weiwei Wan (Osaka University) Kensuke Harada (Osaka University, AIST)</p> <p>1G1-02 9:12~ Integrating Semantic Line Detection and Scene-Awareness ○Mulugeta Solomon Abate (Ritsumeikan University) Yang Tian (Ritsumeikan University) Kazuhiro Shimonomura (Ritsumeikan University)</p> <p>1G1-03 9:24~ Deep Reinforcement Learning with FPNN-to-SNN Policy Distillation for Neurochip-driven Robots ○Alonso Ramos Fernandez (Nara Institute of Science and Technology) Yuki Kadokawa (Nara Institute of Science and Technology) Yoshihisa Tsurumine (Nara Institute of Science and Technology) Takamitsu Matsubara (Nara Institute of Science and Technology)</p> <p>1G1-04 9:36~ AI-CPG: Learning Stylized Behaviors for Humanoid with Adaptive Imitated Central Pattern Generators ○Guanda Li (Tohoku University) Auke Ijspeert (EPFL) Mitsuhiro Hayashibe (Tohoku University)</p> <p>1G1-05 9:48~ Automatic Test Tube Segmentation and Classification for Robotic Rearrangement ○Yu Tang (Osaka Univ.) Weiwei Wan (Osaka Univ.) Masaki Matsushita (H.U. Group Research Institute G.K., Japan) Jun Takahashi (H.U. Group Research Institute G.K., Japan) Takeyuki Kotaka (H.U. Group Research Institute G.K., Japan) Kensuke Harada (Osaka Univ./AIST)</p> <p>1G1-06 10:00~ Comparative Study of Robotic Slip Detection Algorithms using Distributed 3-Axis Tactile Sensing ○Jeremy Siburian (Waseda University) Alexander Schmitz (Waseda University) Tito Pradhono Tomo (Waseda University) Sophon Somlor (Waseda University) Gang Yan (Waseda University) Satoshi Funabashi (Waseda University) Shigeki Sugano (Waseda University)</p>	<p>1H1 OS15:ヒューマンロボットインタラクション(HRI)(1/5)</p> <p>塩見昌裕(ATR)、野村竜也(龍谷大学)</p> <p>1H1-01 9:00~ アンドロイドアバターの表情同期システムの検討 ○新川 馨子(電通大) 中島 瑞(東京電機大) 仲田 佳弘(電通大)</p> <p>1H1-02 9:12~ テキストで特性を操作可能なカーソルエージェント構築の基礎検討 ○西村 匠生(名工大) 湯川 光(名工大) 田中 由浩(名工大)</p> <p>1H1-03 9:24~ 共感的対話ロボットを介させた遠隔コミュニケーションによる関係構築の促進 ○中川 聡(東京大学) 谷川 智洋(東京大学) 二瓶 美里(東京大学)</p> <p>1H1-04 9:36~ 同一物体の人間の共同操作を再現する機械的結合のない2台のロボットの協調制御 ○市村 直樹(東京電機大学) 石川 潤(東京電機大学)</p> <p>1H1-05 9:48~ VTuber制御システムを応用したヒューマノイドロボットによる物体把持を伴うインタラクションの実現 ○首藤 龍哉(早稲田大学) 陽 品駒(早稲田大学) 尾形 哲也(早稲田大学)</p> <p>1H1-06 10:00~ 遠隔スポーツにおける投球のための操作支援システムの開発 ○川島 悠輔(明大) 新山 龍馬(明大)</p>

RSJ2024 詳細プログラム

9月4日(水)AM1

I室(1006教室)	J室(1007教室)	K室(1104教室)	L室(1105教室)
<p>11I GS29:医療ロボット(1/3)</p> <p>津村 遼介(産業技術総合研究所)、原口大輔(東京工業高等専門学校)</p> <p>11I-01 9:00~ 腹腔鏡手術カダバートレーニングにおける機械学習を用いた術者技量評価システムの開発 ○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>11I-02 9:12~ 空気圧シリンダを用いた眼球圧迫による眼圧推定 ○沓名 海斗(東京大学) 曾我部 舞奈(東京大学) 伊藤 典彦(鳥取大学) 川崎 健嗣(東京大学)</p> <p>11I-03 9:24~ 体型差に対応可能な自動聴診ロボットの開発 小川 拓真(早稲田大学) ○馬場 隆太(早稲田大学) 藤仲 潔(産総研) 津村 遼介(産総研) 岩田 浩康(早稲田大学)</p> <p>11I-04 9:36~ 体型差に対応可能な自動聴診ロボットの開発 ○梅野 玲奈(早稲田大学) 藤仲 潔(産総研) 津村 遼介(産総研) 岩田 浩康(早稲田大学)</p> <p>11I-05 9:48~ 臨床実習前の医学生に向けた診察自己学習シミュレータ開発のためのCG患者と表示方式 ○富士洲 勇人(早大院) 菅宮 友莉奈(東京電機大・早大) 山田 あかり(早大院) 海蔵寺 丘晴(早大院) 山内 かつ代(千葉大) 大久保 由美子(帝京大) 高西 淳夫(早大院・HRI)</p>	<p>1J1 OS9:人間の運動機能の維持・回復のための医療福祉システム(1/2)</p> <p>藤藤直樹(秋田県立大学)、嵯峨宣彦(関西学院大学)</p> <p>1J1-01 9:00~ 空気式セミアクティブ型歩行支援シューズの開発 ○竹中 奎至(徳島大) 高岩 昌弘(徳島大)</p> <p>1J1-02 9:12~ フリー回転型胸部支持パッドつきトレッドミル訓練機による歩行の測定と解析 ○大屋 樹輝(近大院) 黄 健(近大工)</p> <p>1J1-03 9:24~ 2種類の柔軟な3Dプリント材料で一体造形する電動義手 ○大橋 麗我(大阪工業大学) 吉川 雅博(大阪工業大学)</p> <p>1J1-04 9:36~ 上肢機能障害に対する自主トレーニングを評価する課題指向型運動提示装置の開発 ○伴 征晃(阪大・星ヶ丘医療センター) 平井 宏明(阪大) 藪内 皓太郎(阪大) 淡 嬢美子(阪大) 堀内 崇希(阪大) 山根 駿(阪大) 古川 啓介(阪大・星ヶ丘医療センター) Eric Christofori(阪大, Frankfurt University of Applied Sciences) 松居 和寛(阪大) 西川 敦(阪大) Hermano Igo Krebs(MIT)</p> <p>1J1-05 9:48~ アクチュエータを使用しない臀部離床支援機構とその評価 嵯峨 宣彦(関西学院大) ○中村 健介(関西学院大) 佐々木 真(関西学院大)</p> <p>1J1-06 10:00~ 運動イメージ時の脳波のRNNとFTMIによる検出比較 ○嵯峨 拓真(滋賀県立大学) 高橋 陽人(滋賀県立大学) 嵯峨 宣彦(関西学院大学)</p>	<p>1K1 GS30:災害・レスキューロボット</p> <p>中山学之(大阪工業大学)、山崎芳昭(明星大学)</p> <p>1K1-01 9:00~ 地震の縦揺れも再現する全方向車両型起震装置の開発 ○岡本 裕(HERO研) 吉田 稔(白山工業) 木村 直人(HERO研) 広瀬 茂男(HERO研)</p> <p>1K1-02 9:12~ パラレルワイヤ駆動システムを用いた多自由度免震装置の開発 ○太田 士温(中京大 院) 鞆田 顕章(福岡工大) 木野 仁(中京大)</p> <p>1K1-03 9:24~ 被災者捜索に向けたヒト型車輪ロボットの開発 ○峯下 弘毅(神奈川大) 八重田 稜(神奈川大) 石原 隆之介(神奈川大学) 林 憲玉(神奈川大学)</p> <p>1K1-04 9:36~ 3D Lidar LIVOX MID-360の取付け角度の最適化検討と3次元マップの作成 ○余 珏輝(明星大学) 徐 齊焘(明星大学) 山崎 芳昭(明星大学)</p> <p>1K1-05 9:48~ Transformer Model for Search and Rescue Canine Activity Recognition ○Tsiges Tadesse Alemayoh(TOHOKU UNIVERSITY) Kazunori Ohno(TOHOKU UNIVERSITY) Satoshi Tadokoro(TOHOKU UNIVERSITY)</p> <p>1K1-06 10:00~ Soil Baking: 災害対応ロボットのための穀粉を用いた短時間での軟弱地盤表層改良手法の検討 ○小島 匠太郎(東北大) 奈良 貴明(東北大) 大野 和則(東北大) 里見 知昭(東北大) 高橋 弘(東北大)</p>	<p>1L1 GS13:把持グリッパ(1/2)</p> <p>相山康道(筑波大学)、石井裕之(早稲田大学)</p> <p>1L1-01 9:00~ ドローン搭載用軽量高可搬ロボットハンドの開発 ○赤坂 啓輔(金沢大学) 鈴木 齊寛(金沢大学) 鈴木 陽介(金沢大学) 辻 徳生(金沢大学) 渡辺 哲陽(金沢大学)</p> <p>1L1-02 9:12~ 4Dプリンティングによるハイドロゲルを用いたドーナツ型ソフトグリッパ ○仇 哲(立命館大) 井上 諒(立命館大) 古川 英光(山形大) 王 志奎(立命館大)</p> <p>1L1-03 9:24~ 環境適応型可変剛性機能を有する二方向屈曲ソフトフィンガ ○石川 大輝(東大) 石橋 亨祐(東大) 山本 江(東大)</p> <p>1L1-04 9:36~ リエントラントハニカム構造の柔軟部を有するハンドを用いたケーシングベスト把持 ○奥口 穂香(横国大) 前田 雄介(横国大) Bishakh Bhattacharya(IIT Kanpur)</p> <p>1L1-05 9:48~ マルチボディダイナミクスモデルによる弾性フィンガグリッパのピンチング把持シミュレーション ○王 可(埼玉大院) 安藤 大樹(埼玉大院)</p>

RSJ2024 詳細プログラム

9月4日(水)AM2

A室(セミナー室201)	B室(セミナー室203)	C室(セミナー室204)	D室(3F 常翔ホール)
<p>1A2 OS14:科学技術の社会実装指向研究開発およびDX・RX教育の実践(2/2)</p> <p>久池井茂(北九州工業高等専門学校)、多羅尾進(東京工業高等専門学校)</p> <p>1A2-01 10:30~ 地域課題対応型PBL授業における服薬管理支援機器の開発を通じた社会実装教育の難しさ ○中村 尚彦(函館高専) 浜 克己(函館高専) 園山 由子(函館高専) 関田 紀子(函館高専) 鎌田 緋莉(函館高専) 海老田 のあ(函館高専) 齊藤 雄介(函館高専)</p> <p>1A2-02 10:42~ ユニット化された独立操舵・駆動機構で構成される全方位移動ロボットの車輪配置 ○今泉 天翔(東京高専) 渡邊 智悠(東京農工大院) 富沢 哲雄(東京高専) 多羅尾 進(東京高専)</p> <p>1A2-03 10:54~ ミドルサイズ差動二輪型モビリティプラットフォームおよび4自由度マニピュレータを統合した教育・試作用システムの開発 ○原 悠真(東京高専) 内田 実希(東京高専) 黒坂 知世(東京高専) 當別 當 耀(東京高専) 岡田 武尊(豊橋技科大) 富沢 哲雄(東京高専) 多羅尾 進(東京高専)</p> <p>1A2-04 11:06~ ロボット研究室配属の大学生のための研究室横断型のROS2を通じたロボット工学入門勉強会の取り組みと課題 カン スーイン(東京理科大) ○湯口 彰重(東京理科大) 佐々木 智也(東京理科大) 吉田 英一(東京理科大) 森 武俊(東京理科大) 松本 吉央(東京理科大)</p> <p>1A2-05 11:18~ 大学研究室におけるROS 2教育プログラムの実践とその成果 ○小林 拓也(信州大院) 望月 俊之介(信州大院) 熊本 涼介(信州大院) 石坂 泰(信州大院/長野工短) 河村 隆(信州大)</p> <p>1A2-06 11:30~ 屋外自律移動ロボットの公開実験「津田沼チャレンジ」による技術の継承 ○林原 靖男(千葉工大) 上田 隆一(千葉工大)</p>	<p>1B2 OS23:月面探査/拠点構築のための自己再生型AIロボット・自己再生型モジュラーロボット(2/2)</p> <p>野田哲男(大阪工業大学)、佐藤徳孝(名古屋工業大学)</p> <p>1B2-01 10:30~ モジュラーロボットのためのモジュール結合形態に適應する自律ネットワークシステム ○井下 直哉(大阪工業大学) 光永 春帆(大阪工業大学) 野田 哲男(大阪工業大学) 王 璽尋(大阪工業大学) 細谷 基生那(京都大学) 道川 稜平(京都大学) 藤澤 隆介(北九州市立大学) 佐藤 徳孝(名古屋工業大学) 松野 文俊(大阪工業大学)</p> <p>1B2-02 10:42~ 前後非対称な構造を持つ柔軟な体幹と神経振動子モデルによる四脚歩容の生成 ○三坂 昇平(阪工大) 田熊 隆史(阪工大)</p> <p>1B2-03 10:54~ A GPU-Optimized Parallel Algorithm for Quickly Validating Legged Robot Positionability on the Lunar Surface using Point Cloud ○Elian Neppel(Tohoku University) Gustavo H. Diaz(Tohoku University) Kentaro Uno(Tohoku University) Shreya Santra(Tohoku University) Pascal B. N. Pama(Tohoku University) Danishi Ai(Tohoku University) Tharit Sinsunthorn(Tohoku University) Kazuya Yoshida(Tohoku University)</p> <p>1B2-04 11:06~ モジュラーロボットの自律遷移AI開発に向けた開発計画とエンコード手法の検討 ○里中 健一郎(大工大) 金城 良太(大工大) 高木 優希(大工大) 奥 宏史(大工大) 原田 航季(名大) 杉浦 秀平(名大) 有泉 亮(農工大) 下村 知広(大工大) 楊 光(大工大) 王 璽尋(大工大) 松野 文俊(大工大)</p> <p>1B2-05 11:18~ モジュラーロボットに向けた階層的な方策構築 ○武田 照(京大) 山森 聡(ATR) 八木 聡明(京大) 森本 淳(京大/ATR)</p> <p>1B2-06 11:30~ モジュラーロボットの結合・分離を管理するユーザインタフェースのユーザビリティ評価 ○青山 明樹(名工大) 佐藤 徳孝(名工大)</p>	<p>1C2 OS1:機性能材料とメカトロニクスの融合デザイン(2/2)</p> <p>岩本悠宏(名古屋工業大学)、亀崎允啓(東京工業大学)</p> <p>1C2-01 10:30~ 【招待講演】ウェアラブルデバイスとロボットのための大面積・高効率なワイヤレス給電 ○高橋 亮(東京大学)</p> <p>1C2-02 10:54~ 自在関節索状ロボットのインナーワイヤレス化に向けた無線給電ソフトロボットの検討 ○黒田 楓馬(東大) 高橋 亮(東大) 金田 礼人(九大) 佐藤 峻(産総研) 亀崎 允啓(東大) 川原 圭博(東大)</p> <p>1C2-03 11:06~ 3Dプリンタによるオルガノゲルを用いた三次元形状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>1C2-04 11:18~ 内部構造を有する多点駆動可能なオルガノゲル誘電エラストマアクチュエータの作製 ○国井 洲宇弥(中央大) 樋口 聖人(中央大) 早川 健(中央大)</p> <p>1C2-05 11:30~ せん断増粘流体を応用したロボティクスの提案 ○肥田野 遼(金沢工業大学) 梅原 万輝(金沢工業大学) 出村 公成(金沢工業大学)</p> <p>1C2-06 11:42~ せん断増粘流体を用いたエンドエフェクタの開発 ○梅原 万輝(金沢工業大学) 肥田野 遼(金沢工業大学) 出村 公成(金沢工業大学)</p>	<p>1D2 OS22:インテリジェントホームロボティクス(2/5)</p> <p>堀三晟(玉川大学)、水地良明(玉川大学)</p> <p>1D2-01 10:30~ HSRT-X: コミュニティを活用したロボット基盤モデルの構築 ○松嶋 達也(東京大学) 高波 亮介(東京大学) 神原 元就(慶應大学) 野口 裕貴(トヨタ自動車) 有馬 純平(トヨタ自動車) 池田 悠也(東京大学) 柳田 菜吾(大阪大学) 山田 健輔(大阪大学) 長谷川 翔一(立命館大学) エル ハフィロトフィ(立命館大学) 山尾 晃世(九州工業大) 磯本 航世(九州工業大) 山口 直紀(九州工業大) 小林 遼平(九州工業大) 柴 智也(九州工業大) 矢野 優雅(九州工業大) 水谷 彰伸(九州工業大) 田向 権(九州工業大) 堀井 隆斗(大阪大) 杉浦 孔明(慶應大) 谷口 忠大(京都大・立命館大) 松尾 豊(東京大) 岩澤 有祐(東京大)</p> <p>1D2-02 10:42~ マルチモーダル大規模言語モデルによる複数ロボットの知識統合とタスク割当を用いた現場学習のコスト削減 ○長谷川 翔一(立命館大) 村田 健人(立命館大) 石川 朋親(立命館大) 萩原 良信(立命館大/創価大) 谷口 彰(立命館大) エル ハフィロトフィ(立命館大) ガルシア グスタボ(立命館大) 谷口 忠大(立命館大/京都大)</p> <p>1D2-03 10:54~ LLMを活用した対話に基づくタスク実行 ○福田 真斗(名城大学) 桑水流 隆人(名城大学) 加藤 美沙(名城大学) 木藤 慈(名城大学) 大原 賢一(名城大学)</p> <p>1D2-04 11:06~ 大規模言語モデルを用いた対話による行動計画手法の提案 ○坂本 真之輔(大阪工業大学) 井上 雄紀(大阪工業大学)</p> <p>1D2-05 11:18~ 多様な自然言語命令によるタスクの実現に向けた行動計画及び物体の位置関係理解 ○山尾 晃世(九工大) 金岡 大樹(九工大) 磯本 航世(九工大) 田向 権(九工大)</p> <p>1D2-06 11:30~ LLMを用いた未知物体の分別を行うお片付けロボットの開発 ○養父 里穂(北九州高専) 堀井 瑠平(北九州高専) 川俣 舞空(北九州高専) 吉元 裕真(北九州高専)</p> <p>1D2-07 11:42~ マルチモーダルLLM及び視覚言語基盤モデルに基づく多階層アラインメント表現による物体操作タスク成功判定 ○後神 美結(慶應義塾大学) 神原 元就(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>

RSJ2024 詳細プログラム

9月4日(水)AM2

E室(8F RDセンター)	F室(9F イノラボ)	G室(1004教室)	H室(1005教室)
	<p>1F2 GS17:遠隔操作</p> <p>長谷川泰久(名古屋大学)、尾形哲也(早稲田大学)</p> <p>1F2-01 10:30~ Wave-Transformed Force-Force Bilateral Controller ○三好 翔葵(広島大学) 菊植 亮(広島大学)</p> <p>1F2-02 10:42~ 仮想的なガイドによりマニピュレータの手先を誘導する遠隔作業操作支援技術 ○森脇 規太(東芝エネルギーシステムズ) 上田 紘司(東芝エネルギーシステムズ) 菅沼 直孝(東芝エネルギーシステムズ) 松崎 謙司(東芝エネルギーシステムズ)</p> <p>1F2-03 10:54~ 細径長尺チューブの変形を考慮した水圧駆動アクチュエータの遠隔位置制御手法の提案と評価 吉村 柗人(電通大) ○中村 勇気(電通大, 中外テクノス) 野田 智之(ATR, 電通大) 仲田 佳弘(電通大)</p> <p>1F2-04 11:06~ バイラテラル制御を用いた水中多自由度ロボットアームの遠隔操作システムに関する基礎的研究 ○西 滉平(大阪大学) 小林 聖人(大阪大学) 浦西 友樹(大阪大学)</p> <p>1F2-05 11:18~ 深層学習による画像処理を利用したマニピュレータ遠隔操作の自動化に関する研究 ○和内 直也(日大 大学院) 今林 亘(日大) 武藤 伸洋(日大)</p> <p>1F2-06 11:30~ 牽引自動車の遠隔操縦による連結作業を補助する予測提示システムの提案 ○武田 雄樹(神戸大学) 田崎 勇一(神戸大学) 永野 光(京都工芸繊維大学) 横小路 泰義(神戸大学) 亀岡 翔太(三菱電機)</p> <p>1F2-07 11:42~ 4ch バイラテラル制御における和のモードのみへの重力補償 ○稲見 洗紀(筑波大学知能機能システム学位プログラム) 境野 翔(筑波大学システム情報系)</p> <p>1F2-08 11:54~ 教師無し学習を用いた動作リターゲットによるヒューマノイドテレオペレーション ○八木 聡明(京大) 多田 充徳(産総研) 内部 英治(ATR) 叶賀 卓(産総研) 松原 崇充(奈良先端大) 森本 淳(京大/ATR)</p>	<p>1G2 IS1:AI, Learning and Control(2/2)</p> <p>Yuki Kadokawa(NAIST)、Takamitsu Matsubara(NAIST)</p> <p>1G2-01 10:30~ Sparse mapping learning-based for visual re-localization ○Bach Thuan Bui(Graduate School of Information Science and Engineering, Ritsumeikan University, Japan.) Huy Hoang Bui(Graduate School of Information Science and Engineering, Ritsumeikan University, Japan.) Yasuyuki Fujii(College of Information Science and Engineering, Ritsumeikan University, Japan.) Dinh Tuan Tran(College of Information Science and Engineering, Ritsumeikan University, Japan.) Joo-Ho Lee(College of Information Science and Engineering, Ritsumeikan University, Japan.)</p> <p>1G2-02 10:42~ Language-Based Pose Estimation of Convenience Store Objects ○Floris Erich(AIST) Naoya Chiba(Tohoku University) Abdullah Mustafa(AIST) Tomohiro Motoda(AIST) Ryo Hanai(AIST) Yukiyasu Domaie(AIST)</p> <p>1G2-03 10:54~ Segmentation of Mirrors and Glass using DepthFM-generated Depth Maps from Monocular RGB Images ○Xiaohan Du(Waseda University) Shanshan Wang(Waseda University) Kenji Hashimoto(Waseda University)</p> <p>1G2-04 11:06~ Elevating Autonomous Navigation: Combining Cellular Automata with Deep Q-Network Techniques ○Ardiansyah Al Farouq(Ritsumeikan University) Dinh Tuan Tran(Ritsumeikan University) Joo-Ho Lee(Ritsumeikan University)</p> <p>1G2-05 11:18~ Algorithm combination and structural optimization based on GWO Algorithm for mobile robot path planning ○Xiao Qianhui(Waseda University) Jianan Xie(Waseda University) Yue Yi(Waseda University) Kenji Hashimoto(Waseda University)</p> <p>1G2-06 11:30~ Sensor-less manipulation control of a grasped object that contacts with environments using v-ZMP ○Yueh Chi Chao(Kyushu University) Hikaru Arita(Kyushu University) Kenji Tahara(Kyushu University)</p> <p>1G2-07 11:42~ Indoor Multi-Task Path Planning for a Wheeled Mobile Robot Based on a Hierarchical Linear Temporal Logic Method ○Yue Yi(Waseda University) Jianan Xie(Waseda University) Qianhui Xiao(Waseda University) Hongming Chen(Waseda University) Kenji Hashimoto(Waseda University)</p>	<p>1H2 OS15:ヒューマンロボットインタラクション(HRI)(2/5)</p> <p>岡留有哉(東京理科大学)、内田貴久(大阪大学)</p> <p>1H2-01 10:30~ 治具操作における知識情報を活用した人の行動予測とロボットの協調動作生成 ○玉木 萌心(早大/産総研) 中條 亨一(産総研/早大) 山野辺 夏樹(産総研) 望前 幸康(産総研) 尾形 哲也(早大/産総研)</p> <p>1H2-02 10:42~ 新規環境における学習データ削減のための場所概念に基づくマルチロボット知識転移システム ○小林 浩章(創価大) 萩原 良信(創価大/立命館大) 崔 龍雲(創価大)</p> <p>1H2-03 10:54~ iTransformerを用いた都市空間における歩行者流マルチスケールモデル ○櫻井 彬光(東大) 山本 江(東大)</p> <p>1H2-04 11:06~ 高速骨格トラッキング手法と速度ポテンシャル法を用いた動的環境下での実時間衝突回避 ○川脇 優輝(東京大学) 山川 雄司(東京大学)</p> <p>1H2-05 11:18~ サービスロボットとのインタラクションにおけるプライバシー評価 ○上出 寛子(京大) 坂田 信裕(山梨大) 笠木 雅史(名大) 小山 虎(山口大) 新井 健生(電通大)</p> <p>1H2-06 11:30~ 人間の学びを促進するロボット ○上出 寛子(京大) 新井 健生(電通大)</p> <p>1H2-07 11:42~ 人と並んで移動するロボットの視線の振る舞いの検討 ○出口 修大(同志社大 / 理研GRP) 港 隆史(理研GRP) 飯尾 尊優(同志社大 / 理研GRP)</p> <p>1H2-08 11:54~ スマートエレベーターに同乗するロボットの発話行為設計 ○塩見 昌裕(ATR) 垣尾 政之(三菱電機) 宮下 敬宏(ATR)</p>

RSJ2024 詳細プログラム

9月4日(水)AM2

I室(1006教室)	J室(1007教室)	K室(1104教室)	L室(1105教室)
<p>112 GS29:医療ロボット(2/3)</p> <p>菅宮友莉奈(東京電機大学)、近野敦(北海道大学)</p> <p>112-01 10:30~ 着座式心エコー検査ロボットのビジュアルサーボ戦略 ○塚本 荘馬(早稲田大学) 志田 優樹(早稲田大学) 熊谷 颯社(早稲田大学) 山内 勇輝(早稲田大学) 小保方 淳(早稲田大学) 岩田 浩康(早稲田大学)</p> <p>112-02 10:42~ 着座式心エコー検査ロボットのビジュアルサーボ戦略 ○周 寧致(早稲田大学) 志田 優樹(早稲田大学) 山内 勇輝(早稲田大学) 岩田 浩康(早稲田大学)</p> <p>112-03 10:54~ 着座式心エコー検査ロボットのビジュアルサーボ戦略 ○志田 優樹(早稲田大学) 山内 勇輝(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>112-04 11:06~ アンビュバグを用いたスライド型人工呼吸器システムの流量計の不安定性測定について ○押川 樹里(富山大学大学院) 戸田 英樹(富山大学大学院)</p> <p>112-05 11:18~ ロボットを用いた完全自動助弓下走査による胆嚢超音波画像の撮影 ○奥崎 功大(電通大産総研) 小泉 憲裕(電通大) 高橋 昇汰(電通大) 藤仲 潔(産総研) 津村 遼介(産総研)</p> <p>112-06 11:30~ 超音波診断の自動化に向けた効率的な臓器探索手法に関する研究 ○高橋 昇汰(電通大) 小泉 憲裕(電通大) 奥崎 功大(電通大) 藤仲 潔(産総研) 津村 遼介(産総研)</p> <p>112-07 11:42~ 電動湾曲マルチベンディング内視鏡システム ○澤田 将太(オリンパスメディカルシステムズ株式会社) 柳川 涼太(オリンパスメディカルシステムズ株式会社) 樋口 達矢(オリンパスメディカルシステムズ株式会社) 神戸 秀(オリンパスメディカルシステムズ株式会社) 山中 紀明(オリンパスメディカルシステムズ株式会社) 小室 考広(オリンパスメディカルシステムズ株式会社) 岸 宏亮(オリンパスメディカルシステムズ株式会社)</p>	<p>1J2 OS9:人間の運動機能の維持・回復のための医療福祉システム(2/2)</p> <p>嵯峨宣彦(関西学院大学)、齋藤直樹(秋田県立大学)</p> <p>1J2-01 10:30~ リニアアクチュエータを用いたモータポイント追従型機能的電気刺激装置の開発 ○海老原 心(UEC) 劉 越(UEC) 杉 正夫(UEC) 横井 浩史(UEC) 姜 銀来(UEC)</p> <p>1J2-02 10:42~ 空気圧人工筋肉を用いた足関節リハビリ機械の開発と動作特性 ○齋藤 直樹(秋田県立大) 佐藤 俊之(弘前大) 嵯峨 宣彦(関西学院大)</p> <p>1J2-03 10:54~ 手指リハビリテーションのためのベルト・ワイヤを用いた母指動作支援機構の提案 ○西澤 律輝(東大) 長谷川 哲也(東大) 白藤 翔平(関西大) 四津 有人(東大) 太田 順(東大)</p> <p>1J2-04 11:06~ 中動態としての歩行動作と歩行状態の転移 ○佐野 明人(名工大) 望山 洋(筑波大) 田中 由浩(名工大) 上村 知也(名工大) 和坂 俊昭(名工大) 坂口 正道(名工大) 武居 直行(都立大) 鈴木 光久(名古屋リハ)</p> <p>1J2-05 11:18~ 人工筋を用いた歩行中の足首への外乱付与によるバランストレーニング機器の開発 ○磯島 啓吾(広島大学) 多田 充徳(産総研) 前田 慶明(広島大学) 田城 翼(広島大学) 有馬 知志(広島大学) 長尾 拓海(広島大学) 田村 佑樹(広島大学) 栗田 雄一(広島大学)</p> <p>1J2-06 11:30~ 大腿骨近位部骨折患者におけるリハビリテーション介入と歩行制御の変化 ○古川 啓介(阪大、星ヶ丘医療センター) 平井 宏明(阪大) 久賀 紘和(阪大) 佐々木 皓生(阪大) 寺田 怜平(阪大) 松居 和寛(阪大) 西川 敦(阪大) Hernano Igo Krebs(MIT, 阪大)</p> <p>1J2-07 11:42~ T字杖歩行中の杖先位置に対する杖荷重推定のための上肢筋骨格モデルの構築 ○松永 夏己(九州大) 栗家 悠樹(九州大) 梅津 颯太(九州大) 金田 礼人(九州大) 山村 康裕(北九州古賀病院) 本田 功輝(東京大) 山本 元司(九州大) 中島 康貴(九州大)</p> <p>1J2-08 11:54~ An in-hand exoskeleton mechanism for post-stroke rehabilitation ○Weiheing Xue(Kyushu University) D.S.V. Bandara(Kyushu University) Keisuke Osawa(Kyushu University) Junpei Arata(Kyushu University)</p>	<p>1K2 GS3:アクチュエータ(1/2)</p> <p>鈴木森一(東京工業大学)、出原俊介(京都先端科学大学)</p> <p>1K2-01 10:30~ サービロボットに適したモータの要求項目の提案 ○奥松 美宏(トヨタ自動車)</p> <p>1K2-02 10:42~ Comparison of Estimation Accuracy of Twist String Actuators with Electric Conductive String Sensors According to the Machine Learning ○Zhengliang Zhang(Waseda Univ.) Shunsuke Nagahama(KUAS/Waseda Univ.) Shota Miyake(Waseda Univ.) Shigeki Sugano(Waseda Univ.)</p> <p>1K2-03 10:54~ 小型油圧ベーンモータにおける摺動抵抗の解析と出力特性評価に基づくシール手法の検討 ○磯部 清介(早大) 中島 悠翔(早大) 亀ヶ谷 友宏(早大) 関口 宣人(早大) 伊藤 勇河(早大) 王 語詩(早大) 菅野 重樹(早大) 亀崎 允啓(東大/早大)</p> <p>1K2-04 11:06~ 高速外乱に対する一体構造空電ハイブリッドリニアアクチュエータの抵抗力の評価と補償 ○吉村 太辰(電通大) 下山 拓真(電通大/ATR) 野田 智之(ATR/電通大) 仲田 佳弘(電通大)</p> <p>1K2-05 11:18~ 空液サーボ増圧器で駆動される水圧ミニチュレータ試作機の動特性調査 ○長谷川 琢真(立命館大学) 玄 相昊(立命館大学)</p> <p>1K2-06 11:30~ 小型電動ポンプによる油圧シヨベルのレトロフィット ○小野 颯之介(立命館大学) 織田 健吾(立命館大学) 玄 相昊(立命館大学)</p> <p>1K2-07 11:42~ 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) 野村 方哉(株式会社人機一体) 金岡 克弥(株式会社人機一体)</p> <p>1K2-08 11:54~ ハイスピードカメラを用いたマイクロ超音波モータの角度制御 ○米原 悠人(岡山大学) 真下 智昭(岡山大学)</p>	<p>1L2 GS13:把持グリッパ(2/2)</p> <p>小山佳祐(大阪大学)、吉見卓(芝浦工業大学)</p> <p>1L2-01 10:30~ 端子カバーの把持・開け動作を実現する平行グリッパの爪の設計指針と動作戦略の検討 ○衣川 達大(和歌山大) 土橋 宏規(和歌山大)</p> <p>1L2-02 10:42~ 段ボール箱のバレ・デバライジングを可能とする吸着に依らない把持・動作戦略の検討 ○井貝 章人(和歌山大) 土橋 宏規(和歌山大)</p> <p>1L2-03 10:54~ めくれ防止構造による無線吸着器の把持可能範囲拡大 ○三浦 龍一(名城大) 田崎 豪(名城大)</p> <p>1L2-04 11:06~ 物体形状の変化に適合するためのCM関節部を有する多指ハンドに関する研究 ○中村 裕哉(電通大) 井上 祐希(電通大) 矢吹 佳子(電通大) 横井 浩史(電通大)</p> <p>1L2-05 11:18~ 粘着樹脂と適応把持機構を用いた岩肌への取り付きが可能なロボットの開発 ○菅野 美寿希(早稲田大学大学院) 石橋 啓太郎(早稲田大学) 菅原 雄介(東京工業大学) 石井 裕之(早稲田大学)</p>

RSJ2024 詳細プログラム

9月4日(水)PM1

A室(セミナー室201)	B室(セミナー室203)	C室(セミナー室204)	D室(3F 常翔ホール)
1A3 OS16:人・ロボット協調による『合業』型生産システム(1/2) 大隅久(中央大学)、濱崎峻資(中央大学)	1B3 OS10:視覚・触覚に基づくロボットマニピュレーション(1/2) 鈴木陽介(金沢大学)、小山佳祐(大阪大学)	1C3 GS7:生物模倣ロボット(1/2) 伊藤文臣(中央大学)、谷口浩成(大阪工業大学)	1D3 OS22:インテリジェントホームロボティクス(3/5) 田中悠一朗(九州工業大学)、吉元裕真(北九州工業高等専門学校)
1A3-01 13:15~ 複雑かつ大型機械装置等の締結部解体用革新的システムへの合業の適用検討 ○阿部 聡(MSTC) 大隅 久(中央大学) 吹田 和嗣(大同大学) 複雑高精度機械の組立技術 研究専門委員会(RSJ)	1B3-01 13:15~ 爪と指腹における接触を検知する触覚画像センサ ○周 昊(立命館大) 宮崎 雅大(立命館大) 下ノ村 和弘(立命館大)	1C3-01 13:15~ 張力フィードバックを利用した筋骨格四脚ロボットの不整地走行 ○田中 宏明(大阪大/JSPS) 松本 旺二郎(大阪大) 川節 拓実(京都大) 細田 耕(京都大)	1D3-01 13:15~ ロボット間におけるM-H Naming Gameを用いた場所に関する記号の共有 ○大熊 裕樹(創価大) 萩原 良信(創価大/立命館大) 崔 龍雲(創価大)
1A3-02 13:27~ 合業におけるロボットの行動規範に関する検討 ○相山 康道(筑波大)	1B3-02 13:27~ 2爪グリップとロボットアームを用いたダイナミッククリグラスピングにおける投げ上げ戦略 ○菊住 健太(東大) 村上 健一(東大) 山川 雄司(東大)	1C3-02 13:27~ 知覚フィードバックを用いた液体粘度変化に対応したヘビ型ロボットの泳動運動制御 ○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)	1D3-02 13:27~ モバイルマニピュレータのための タスクに関連する視点・領域に着目した頑健な模倣学習 ○石田 裕太郎(トヨタ自動車株式会社) 野口 裕貴(トヨタ自動車株式会社) 金井 嵩幸(トヨタ自動車株式会社) 新谷 和宏(トヨタ自動車株式会社) 尾藤 浩司(トヨタ自動車株式会社)
1A3-03 13:39~ 自律・協調型システムにおける創発と制御に関する一検討 ○守屋 俊夫((株)日立製作所)	1B3-03 13:39~ XY-Z分離計測による薄型食品の高速ばら積みピッキング ○小山 佳祐(大阪大/Thinker) 中野 基輝(Thinker) 原田 研介(大阪大)	1C3-03 13:39~ 多足類が示す多様な歩容に通底する制御原理は存在するのか? ○杉山 悠聖(東北大) 安井 浩太郎(東北大) 石黒 章夫(東北大)	1D3-03 13:39~ Cooperative Grasping and Transportation Using Multi-agent Reinforcement Learning With Ternary Force Representation ○Ing Sheng Bernard Tiong(Nara Institute of Science and Technology) Yoshihisa Tsurumine(Nara Institute of Science and Technology) Kazuki Shibata(Nara Institute of Science and Technology) Takamitsu Matsubara(Nara Institute of Science and Technology)
1A3-04 13:51~ 行動分析に基づいた安心停止スイッチの適用と評価 中坊 嘉宏(産総研) ○吹田 和嗣(大同大学) 穴田 啓樹(アトリエ)	1B3-04 13:51~ 柔軟指の操作時振動を利用した小型物体の把持個数推定 ○大原 通久(大阪大) 小山 佳祐(大阪大/株式会社Thinker) 原田 研介(大阪大)	1C3-04 13:51~ 四脚動物に内在する全身自由度間の協調制御原理の構成論的理解に向けて ○澤田 悟空(東北大) 前田 慧史(東北大) 服部 祥英(東北大/JSPS) 鈴木 朱羅(東北大) 安井 浩太郎(東北大) 福原 洸(東北大) 石黒 章夫(東北大)	1D3-04 13:51~ Transformerモデルを用いたスケッチ指示による把持位置推定 ○野田 修平(中部大学) 平川 翼(中部大学) 山下 隆義(中部大学) 藤吉 弘亘(中部大学)
1A3-05 14:03~ 「合業」へのワイヤ駆動制御技術の適用性について ○林 浩一郎(IHI) 砂川 拓哉(IHI) 村上 弘記(IHI)	1B3-05 14:03~ ばら積み食材の個体認識のための三次元合成画像生成 ○大津 友也(金沢大学) 辻 徳生(金沢大学) 関 啓明(金沢大学) 平光 立拓(金沢大学)	1C3-05 14:03~ トカゲ様歩行から探る身体に遍在する運動自由度間の協調制御原理に関する一考察 ○前田 慧史(東北大) 澤田 悟空(東北大) 服部 祥英(東北大/JSPS) 鈴木 朱羅(東北大) 安井 浩太郎(東北大) 石黒 章夫(東北大)	1D3-05 14:03~ 計算効率を考慮した数値逆運動学解法の一実装法 ○中西 淳(名城大)
	1B3-06 14:15~ 遠隔操作のための振動触覚伝達における近く量に基づく振動ノイズ除去 ○山脇 怜真(東北大学) Noel Avila(東北大学) 昆陽 雅司(東北大学) 小島 匠太郎(東北大学) Ranulfo Bezerra(東北大学) 田所 諭(東北大学)	1C3-06 14:15~ 6脚歩行に内在する脚間協調制御原理を探る ○水谷 健人(東北大) 杉山 悠聖(東北大) 安井 浩太郎(東北大) 大脇 大(東北大) 石黒 章夫(東北大)	1D3-06 14:15~ 新規VRデバイスを用いた生活支援ロボットHSRの遠隔操作システムの更新および全身逆運動学解法の改良 ○中西 淳(名城大)

RSJ2024 詳細プログラム

9月4日(水)PM1

E室(8F RDセンター)	F室(9F イノラボ)	G室(1004教室)	H室(1005教室)
<p>1E3 GS21:歩行者とロボティクス・ウェアラブルデバイス</p> <p>鄭聖焘(大阪電気通信大学)、廣井富(大阪工業大学)</p> <p>1E3-01 13:15~ 移動ロボットのAI性能の評価指標と試験方法の開発 第2報 ○是兼 慎也(パナソニック) 岡本 球夫(パナソニック) 鍋島 厚太(Octa Robotics) 藤原 清司(産総研) 中坊 嘉宏(産総研)</p> <p>1E3-02 13:27~ マルチモーダルモデルを用いた人追従ロボットシステムの開発 ○兼松 昂平(金沢工業大学) 出村 公成(金沢工業大学)</p> <p>1E3-03 13:39~ Generative Flow Networksを用いた動的環境における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>1E3-04 13:51~ 動的環境における学習ベースおよびルールベースの切り替え手法を用いた移動ロボットナビゲーション ○兵頭 侑樹(九大) 松本 耕平(九大) 富田 湧(九大) 倉爪 亮(九大)</p> <p>1E3-05 14:03~ 起重機および伸筋の構造を模擬した腰痛予防用アシスト機器 ○北坂 友希(大阪工大) 原口 真(大阪工大)</p> <p>1E3-06 14:15~ 視覚障がい者のタッチパネル操作支援システム仕様検討 ○熊野 有真(和歌山大学) 中嶋 秀朗(和歌山大学)</p> <p>1E3-07 14:27~ 肩部と肘部の動作を誘発する面状触覚提示を用いた没入型環境における手指位置誘導 ○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>1G3 IS2:Human and Robot(1/3)</p> <p>Mihoko Niitsuma(Chuo University)、Hiroko Kamide(Kyoto University)</p> <p>1G3-01 13:15~ Theoretical Validation of Multi-Motor Mechanism for Lightweight Robot Joint ○Zexin Shan(Tokyo Tech) Mitsuru Endo(Tokyo Tech) Hiroshi Nakamura(YASKAWA Electric Corp.) Shinpei Tanaka(YASKAWA Electric Corp.)</p> <p>1G3-02 13:27~ Dual-Arm Demonstration Based Single-Arm Robot Motion Planning for Pick and Place Task ○Jianqiang Chen(The University of Tokyo) Ryota Takamido(The University of Tokyo) Jun Ota(The University of Tokyo)</p> <p>1G3-03 13:39~ Human-Interactive Robotic Arm Based on Spinal Tendon Drive Modules ○Riku Sudou(Kanagawa Institute of Technology) Ryo Saegusa(Kanagawa Institute of Technology)</p> <p>1G3-04 13:51~ Expert systems for complex task planning in service robots ○Luis Contreras(Tokyo Information Design Professional University) Hiroyuki Okada(Tokyo Information Design Professional University)</p> <p>1G3-05 14:03~ Real-time Evaluation of UWB Localization Systems for Industrial Human-Machine Safety Applications ○Almassri Ahmed(Toyama Prefectural University) Kaito Uehara(Kyushu Institute of Technology) Hiroaki Wagatsuma(Kyushu Institute of Technology) Takuya Tsukagoshi(Toyama Prefectural University) Kentaro Noda(Toyama Prefectural University) Kei Sawai(Toyama Prefectural University) Hiroyuki Masuta(Toyama Prefectural University) Ken'ichi Koyanagi(Toyama Prefectural University)</p>	<p>1H3 OS15:ヒューマンロボットインタラクション(HRI)(3/5)</p> <p>木本充彦(明治大学)、塩見昌裕(ATR)</p> <p>1H3-01 13:15~ 【招待講演】実フィールドでのモラルインタラクション: 店員ロボットのケーススタディ ○佐竹 聡(ATR)</p> <p>1H3-02 13:39~ ホテル部屋対話ロボットはどのように対話を始められるか? ○中西 博也(大阪大学) 正井 嘉人(大阪大学)</p> <p>1H3-03 13:51~ ロボットとの没頭できる遊び場の設計 ○澤田 智佳(東大) 市倉 愛子(東大) 岡田 慧(東大)</p> <p>1H3-04 14:03~ 人とロボットの共創的遊び体験可能なあそびば創出の実践 ○市倉 愛子(東大) 澤田 智佳(東大) 岡田 慧(東大)</p> <p>1H3-05 14:15~ 自律移動案内ロボットの衝突安全に係わる体系的アプローチ ○森田 裕介(都産技研) 小林 祐介(都産技研) 益田 俊樹(都産技研)</p> <p>1H3-06 14:27~ 自律移動ロボット搭乗時の映像視聴が搭乗者に与える不快要因の調査 ○澤邊 太志(奈良先端大) 神原 誠之(甲南大/奈良先端大) 加藤 博一(奈良先端大)</p>

RSJ2024 詳細プログラム

9月4日(水)PM1

I室(1006教室)	J室(1007教室)	K室(1104教室)	L室(1105教室)
<p>1I3 GS29:医療ロボット(3/3)</p> <p>西川敦(大阪大学)、岸宏亮(オリンパスメディカルシステムズ株式会社)</p> <p>1I3-01 13:15~ DDモータを用いたロボット鉗子の4軸ワイヤ干渉駆動機構の提案 ○野島 倫太(東京高専) 原口 大輔(東京高専)</p> <p>1I3-02 13:27~ CTガイド下針穿刺ロボットZerobotのための運動学パラメータのキャリブレーション 田中 慎一(岡山大) ○榎原 佑真(岡山大) 亀川 哲志(岡山大) 下岡 綜(岡山大) 松野 隆幸(岡山大) 平木 隆夫(岡山大)</p> <p>1I3-03 13:39~ CTガイド下針穿刺ロボットZerobotのための訓練用シミュレータの構築 ○杉之原 智生(岡山大) 亀川 哲志(岡山大) 下岡 綜(岡山大) 松野 隆幸(岡山大) 平木 隆夫(岡山大)</p> <p>1I3-04 13:51~ 医療用ロボット自動化のためのCTボリュームデータを用いた穿刺針の曲げ応力推定 ○松野 隆幸(岡大) 村本 亘(岡大) 戸田 雄一郎(岡大) 亀川 哲志(岡大) 平木 隆夫(岡大)</p> <p>1I3-05 14:03~ モータを個別に着脱可能な滅菌対応の鉗子マニピュレータ ○赤塚 俊将(大阪工大) 河合 俊和(大阪工大) 西川 敦(阪大基礎工) 西澤 祐吏(がん研東) 中村 達雄(京大医)</p> <p>1I3-06 14:15~ 可動式ロボットと3自由度の直交座標系で構成する耳科内視鏡マニピュレータ ○高松 道聡(大阪工大) 河合 俊和(大阪工大) 藤田 岳(神戸大耳鼻) 上原 奈津美(神戸大耳鼻) 山下 俊彦(神戸大耳鼻) 西川 敦(阪大基礎工) 鈴木 寿(中央大理工)</p>	<p>1J3 GS10:移動機構(1/3)</p> <p>島田明(芝浦工業大学)、淵脇大海(横浜国立大学)</p> <p>1J3-01 13:15~ 悪路斜面の走行を考慮した姿勢制御システムに関する研究 ○林 倅平(岡山理科大) 横田 雅司(岡山理科大)</p> <p>1J3-02 13:27~ 電動油圧式モジュラー車輪ロボットの構想 ○織田 健吾(立命館大学) 玄 相稟(立命館大学)</p> <p>1J3-03 13:39~ 径可変車輪の開発とその応用 ○大津 夏生(神奈川大) 野中 祐太郎(神奈川大) 江上 正(神奈川大)</p> <p>1J3-04 13:51~ らせん溝付きメカナムホイールの開発 ○野田 幸矢(福島高専) 仲井 洸貴(福島高専)</p> <p>1J3-05 14:03~ 3D動力学シミュレーションを用いた階段昇降に対する四輪リムレスホイールロボットの最適設計と実機検証 ○土山 隼世(岐大) 松下 光次郎(岐大) 西岡 大空(岐大) 森脇 幸一郎(岐大) 北村 高秀(岐大)</p> <p>1J3-06 14:15~ ポテンシャルエネルギーの蓄積・放出機構を内部に搭載したキューブ型跳躍ロボットの設計と試作 ○吉田 安紀彦(東大) 亀崎 允啓(東大) 川原 圭博(東大)</p>	<p>1K3 GS3:アクチュエータ(2/2)</p> <p>仲田佳弘(電気通信大学)、長濱駿介(KUAS/早稲田大学)</p> <p>1K3-01 13:15~ 形状記憶合金を用いた外骨格アシストスーツのアクチュエータの開発 ○高井 勇希(金沢工業大学) 出村 公成(金沢工業大学)</p> <p>1K3-02 13:27~ ON/OFF弁の開閉時間幅を操作量とする空気圧アクチュエータの制御法の提案 ○新井 那由多(農工大) 水内 郁夫(農工大)</p> <p>1K3-03 13:39~ 気液可逆反応を利用したガス圧アクチュエータ ○謝 孟飛(東工大) 難波江 裕之(東工大) 鈴森 康一(東工大)</p> <p>1K3-04 13:51~ 鈎糸人工筋の過熱破断防止を考慮した制御系設計 ○村 壮馬(東京電機大) 釜道 紀浩(東京電機大)</p> <p>1K3-05 14:03~ 空気圧ゴム人工筋肉の内部画像処理に基づく形状推定手法の開発 ○田村 太一(北陸先端大) 池上 大雅(北陸先端大) Van Ho-Anh(北陸先端大)</p> <p>1K3-06 14:15~ リラクタンストルクを考慮したトポロジー最適化によるIPMSM回転子の軽量化 ○古川 貴也(東工大) 遠藤 央(東工大) 中村 裕司(安川電機) 筒井 幸雄(東工大/安川電機) 野田 聡(東工大) 田中 真平(安川電機)</p> <p>1K3-07 14:27~ 柔軟なセンサを搭載したブリーツ構造を有する屈曲型ソフトアクチュエータの開発 ○河北 翔太郎(滋賀県立大) 西岡 靖貴(滋賀県立大) 片山 仁志(滋賀県立大) 山野 光裕(滋賀県立大)</p>	<p>1L3 OS18: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~(1/3)</p> <p>小島匠太郎(東北大学)、Ranulfo Bezerra(東北大学)</p> <p>1L3-01 13:15~ レイテンシー変動を考慮したコーチ・プレイヤー型マルチエージェント強化学習の提案 ○矢野 嘉希(奈良先端大) 松原 崇充(奈良先端大)</p> <p>1L3-02 13:27~ 分散的ベイズ推論によるマルチエージェント強化学習 ○長野 匡隼(電通大) 中村 友昭(電通大) 谷口 彰(立命館大) 谷口 忠大(京大)</p> <p>1L3-03 13:39~ 変分ベイズ法に基づく分散的ベイズ推論 ○中村 友昭(電通大) 長野 匡隼(電通大) 谷口 彰(立命館大) 谷口 忠大(京大)</p> <p>1L3-04 13:51~ マルチエージェントによるコミュニケーションのための連続信号の創発 ○齋藤 一誠(電通大) 長野 匡隼(電通大) 中村 友昭(電通大) 谷口 彰(立命館大) 谷口 忠大(京大)</p> <p>1L3-05 14:03~ 内的不確実性に基づく先読みが実現する適応的な動作学習 ○屋間 彪吾(早稲田大学) 伊藤 洋(早稲田大学) 尾形 哲也(早稲田大学)</p>

RSJ2024 詳細プログラム

9月4日(水)PM2

A室(セミナー室201)	B室(セミナー室203)	C室(セミナー室204)	D室(3F 常翔ホール)
<p>1A4 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)、林浩一郎(IHI)</p> <p>1A4-01 15:00~ 作業者の瞬目データに基づくロボット作業速度の変更 石原 拓真(長岡技科大) 川崎 穂貴(舞鶴高専) ○若林 勇太(舞鶴高専)</p> <p>1A4-02 15:12~ 共同運搬作業における持ち上げから移動への人間の状態遷移タイミングの予測手法の検討 ○宮本 杏葉(中央大) 谷口 和輝(中央大) 濱崎 峻資(中央大) 大隅 久(中央大)</p> <p>1A4-03 15:24~ ねじ締め作業において人間が作業対象としたねじ穴のリアルタイム予測 ○鮎川 駿平(中央大) 稲村 和浩(中央大) 濱崎 峻資(中央大) 大隅 久(中央大)</p> <p>1A4-04 15:36~ 機械学習を活用した建設現場での生コンクリート施工範囲予測 ○中嶋 輝(大工大) 小林 裕之(大工大)</p> <p>1A4-05 15:48~ 大型建造物の組み立て作業のロボット化における合わせ技「合業」の必要性 ○村上 弘記(IHI)</p>	<p>1B4 OS10: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>1B4-01 15:00~ 双腕ロボットによる卓上紐結びにおける隣接した紐の検出および解消操作 ○妹尾 拓武(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>1B4-02 15:12~ ウェルプレート把持搬送用グリッパにおけるカセンサレス把持力制御 ○鶴飼 伸雄(NSK) 皆木 亮(NSK) 山北 昌毅(東工大) 三平 満司(東工大) 田中 伸明(NSK)</p> <p>1B4-03 15:24~ ベイズ最適化を用いた飲食店下膳作業の力学的理解による下膳目標座標導出アルゴリズムの実証 ○門永 梨瑚(大阪工業大学) 野田 哲男(大阪工業大学)</p> <p>1B4-04 15:36~ 大腿エコー検査の自動化に向けたプローブ走査軌道の検討について ○岡田 智尋(大阪工業大学) 野田 哲男(大阪工業大学)</p> <p>1B4-05 15:48~ 多重インピーダンス制御を用いた未知環境への安定接触と目標接触力の実現 ○兼清 幹大(九州大学) 有田 輝(九州大学) 田原 健二(九州大学)</p> <p>1B4-06 16:00~ 光学式近接センサと多重インピーダンス制御を用いた繊細な物体把持手法の高速化 ○常盤 俊介(九州大) 有田 輝(九州大) 鈴木 陽介(金沢大) 田原 健二(九州大)</p>	<p>1C4 GS7:生物模倣ロボット(2/2)</p> <p>安井浩太郎(東北大学)、小澤隆太(明治大学)</p> <p>1C4-01 15:00~ 蠕動運動型混合装置のための鳥類の砂囊構造を規範とした混合方法の提案 ○榎本 優喜(中央大) 伊藤 文臣(中央大) 中村 太郎(中央大)</p> <p>1C4-02 15:12~ 半径方向への独立変形可能な閉塞機構をもつ蠕動運動型混合搬送装置の開発 ○丹野 喬瑛(中央大学) 伊藤 文臣(中央大学) 中村 太郎(中央大学)</p> <p>1C4-03 15:24~ 鞭毛の多形性に着想を得た水中遊泳ロボット ○伊藤 文臣(中央大) Daisuke Takagi(Hawaii univ.) 中村 太郎(中央大)</p> <p>1C4-04 15:36~ アニマルセラピーに向けたミズクラゲ型ソフトロボットの遊泳検証 ○藤原 吉章(大阪工大) 谷口 浩成(大阪工大) 上田 哲平(大阪工大) 豊田 健斗(大阪工大)</p> <p>1C4-05 15:48~ 紐状物体との接触状態を推定可能な円筒型触覚センサの開発 ○齋藤 晃平(金沢大学) 鈴木 陽介(金沢大学)</p> <p>1C4-06 16:00~ 象の鼻の運動学シナジーに基づく腿駆動多自由度アームの設計 ○北林 晃希(明治大学) 青谷 拓海(明治大学) 小澤 隆太(明治大学)</p>	<p>1D4 OS22:インテリジェントホームロボティクス(4/5)</p> <p>石田裕太郎(トヨタ自動車株式会社)、大井翔(大阪工業大学)</p> <p>1D4-01 15:00~ 人を含めたデジタルツインの活用による生活支援ロボットの対話知能の技術開発 ○水地 良明(玉川大) 坂巻 新(玉川大) 堀 三晟(玉川大) 西野 順二(玉川大) 稲邑 哲也(玉川大)</p> <p>1D4-02 15:12~ 環境認識と骨格推定による家具の形状を考慮した指差し位置推定とPick-and-Place ○矢野 優雅(九工大) 小林 遼平(九工大) 金岡 大樹(九工大) 田向 権(九工大)</p> <p>1D4-03 15:24~ 人とロボットによる共同物体探索 Nicholas Lim Hong Da(豊橋技科大) ○三浦 純(豊橋技科大) 林 宏太郎(豊橋技科大)</p> <p>1D4-04 15:36~ 左右反転映像を用いた没入型インタフェースでの遠隔操作ロボットによるBring-meタスクにおける受け取りやすさの向上 ○小野 桂市(東理大) 湯口 彰重(東理大) 松本 吉央(東理大)</p> <p>1D4-05 15:48~ パーソナルモビリティのためのエレベータによるフロア間移動を含む屋内ナビゲーション ○高澤 楽(豊橋技科大) 小出 健司(産総研) 三浦 純(豊橋技科大)</p> <p>1D4-06 16:00~ 2D-LiDARとYOLOv10を用いた人追従システムの開発 ○金澤 祐典(金沢工業大学) 出村 公成(金沢工業大学)</p> <p>1D4-07 16:12~ 家庭用移動ロボットを用いた手つなぎナビゲーションシステムの開発と評価 ○白谷 歩夢(豊橋技科大) 垣内 洋平(豊橋技科大)</p>

RSJ2024 詳細プログラム

9月4日(水)PM2

E室(8F RDセンター)	F室(9F イノラボ)	G室(1004教室)	H室(1005教室)
	<p>1F4 GS27:VR, AR, 実世界指向インタフェース</p> <p>岡田慧(東京大学)、野田善之(山梨大学)</p> <p>1F4-01 15:00~ 骨ノミ切削動作の状態推定システムを用いた切削動作の数理解析 ○笠井 翔太(山梨大) 李 信英(山梨大) 野田 善之(山梨大)</p> <p>1F4-02 15:12~ 効率的な技能習得を実現するための作業スコアリングを有する注湯作業訓練シミュレータの開発 ○三浦 拓己(山梨大学) 野田 善之(山梨大学)</p> <p>1F4-03 15:24~ Motion-Less VRの研究:バーチャル身体の運動生成におけるリアル・バーチャル間の姿勢相違の影響を考慮した手法の検討 ○田村 誠一郎(法政大) 望月 典樹(日本工大) 中村 壮亮(法政大)</p> <p>1F4-04 15:36~ 落下体験に注目した実空間とVR空間の姿勢の違いが体験者に与える影響の検証 ○森嶋 理沙(名城大学) 横井 紀卓(名城大学) 目黒 淳一(名城大学)</p> <p>1F4-05 15:48~ 遠隔操縦の視覚補助を評価するための画面注視率測定システム ○桜井 大翔(九州大学) 池田 貴公(岐阜大学) 上木 諭(岐阜大学) 山田 宏尚(岐阜大学)</p> <p>1F4-06 16:00~ ロボットを用いた可変生産ラインのためのAR管理システムの提案 ○浜田 悠汰(東北大学) 昆陽 雅司(東北大学) Ranulfo Bezerra(東北大学) 小島 匠太郎(東北大学) 岡田 佳都(東北大学) 大野 和則(東北大学) 田所 諭(東北大学)</p>	<p>1G4 IS2:Human and Robot(2/3)</p> <p>Yuichiro Yoshikawa(Osaka University)、Hiroko Kamide(Kyoto University)</p> <p>1G4-01 15:00~ Development of an Interactive VR System for Younger Elementary School Children ○Yuta Sasatake(Gifu Univ.) Kojiro Matsushita(Gifu Univ.) Hiroyuki Yoshizawa(Gifu Univ.) Takuya Yoshida(Gifu Shotoku Univ.) Ryosuke Asano(Kurume Univ.)</p> <p>1G4-02 15:12~ Hologram-based Facial Avatar For Patient Simulator Robot ○Tri Tung Nguyen Nguyen(Ritsumeikan University) Yasuyuki Fujii(Ritsumeikan University) Dinh Tuan Tran(Ritsumeikan University) Joo-Ho Lee(Ritsumeikan University)</p> <p>1G4-03 15:24~ Real-time person re-identification in multi-camera environment ○Quang Vinh Tran(Ritsumeikan University) Yasuyuki Fujii(Ritsumeikan University) Dinh Tuan Tran(Ritsumeikan University) Joo-Ho Lee(Ritsumeikan University)</p> <p>1G4-04 15:36~ Studying Vehicle-Based Vibrotactile Haptic Feedback for Collision Avoidance on a Power Wheelchair ○Sivadol Phamornsua(Kyoto University of Advanced Science) Sajid Nisar(Kyoto University of Advanced Science)</p> <p>1G4-05 15:48~ Design Optimization and Imitation Learning Control of A Lower-limb Robotic Exoskeleton ○Natee Chirachongcharoen(Kyoto University of Advanced Science) Sajid Nisar(Kyoto University of Advanced Science)</p> <p>1G4-06 16:00~ Design of A 4-Degrees-of-Freedom Auto-Changeable Robotic Surgical Instrument ○Pasut Suriyasomboon(Kyoto University of Advanced Science) Rene Manuel Suarez Flores(Kyoto University of Advanced Science) Sajid Nisar(Kyoto University of Advanced Science)</p>	<p>1H4 OS15:ヒューマンロボットインタラクション(HRI)(4/5)</p> <p>飯尾尊優(同志社大学)、木本充彦(明治大学)</p> <p>1H4-01 15:00~ 大規模言語モデルに基づき経験を獲得する長期対話アンドロイド ○河島 龍之介(大阪大学大学院基礎工学研究科) 内田 貴久(大阪大学基礎工学研究科) 坂本 有紀(大阪大学基礎工学研究科) 石黒 浩(大阪大学基礎工学研究科)</p> <p>1H4-02 15:12~ ASD者向けの文脈の考慮も可能な自律型雑談対話アンドロイドロボットシステム ○福井 峻太(東理大) 湯口 彰重(東理大) 松本 吉央(東理大) 能崎 博一(長崎大) 岡留 有哉(東理大)</p> <p>1H4-03 15:24~ 集団授業活性化に向けたロボットによる動的質問生成システムの開発 伊藤 舜一郎(京大) ○東風上 奏絵(京大) 神田 崇行(京大)</p> <p>1H4-04 15:36~ ロボットによる交渉が学習者の解答問題数に与える変化 ○楓 紘希(愛知県立大学大学院 情報科学研究科) 河野 太郎(愛知県立大学 情報科学部) ジメネス フェリックス(愛知県立大学 情報科学部) 宮本 友樹(電気通信大学大学院 情報数理学研究科)</p> <p>1H4-05 15:48~ 音声により人の感情を認識し表情として表出する小型ぬいぐるみロボットの構成法 ○永田 彩羽(東大) 澤田 智佳(東大) 矢野倉 伊織(東大) 岡田 慧(東大)</p> <p>1H4-06 16:00~ ロボットの不随意な呼吸随伴運動システムの試作 ○藤井 良祐(関西大学) 森山 空耶(関西大学) 万 キン(関西大学) 米澤 朋子(関西大学)</p>

RSJ2024 詳細プログラム

9月4日(水)PM2

I室(1006教室)	J室(1007教室)	K室(1104教室)	L室(1105教室)
<p>114 GS15:ロボットハンドアーム(1/2)</p> <p>工藤俊亮(電気通信大学)、森園哲也(福岡工業大学)</p> <p>114-01 15:00~ モジュラー油圧回路MHSBを搭載したマニピュレータの最適軌道計画 ○織田 健吾(立命館大学) 大谷 隼史(立命館大学) 玄 相昊(立命館大学)</p> <p>114-02 15:12~ 外乱補償トルク分配法を考慮した二関節同時駆動ロボットの関節トルク非干渉化による先端力制御応答改善 ○山口 達也(長岡技術科学大学) 宮崎 敏昌(長岡技術科学大学) ファン バドロン(長岡技術科学大学)</p> <p>114-03 15:24~ ロボット構成定義を用いた自動組立システムに関する研究 ○細川 達広(豊橋技科大) 垣内 洋平(豊橋技科大)</p> <p>114-04 15:36~ 可操作性楕円体の異方性を考慮した指標に基づくリンクマニピュレータを対象とした軌道最適化 ○日比野 圭歩(東工大) 遠藤 央(東工大) Zexin Shan(東工大) 筒井 幸雄(東工大/安川電機)</p> <p>114-05 15:48~ 視空間座標を用いた作業座標フィードバック制御における繰り返し学習制御による軌道追従制御 ○吉田 歩(和歌山大学システム工学研究科) 丸 典明(和歌山大学システム工学部)</p> <p>114-06 16:00~ 部分ラグランジュ法を用いた多リンク系の運動伝播トルク解析 ○郡司 紘教(北海道大学) 田中 孝之(北海道大学) 日下 聖(北海道大学)</p> <p>114-07 16:12~ 開発したMRプレーキと揺動型空気圧2リンクマニピュレータによる軌道追従制御 ○南山 靖博(久留米高専) 福岡 望生(久留米高専) 清田 高德(北九州市立大)</p>	<p>1J4 GS10:移動機構(2/3)</p> <p>遠藤玄(東京工業大学)、小柳栄次(株式会社移動ロボット研究所)</p> <p>1J4-01 15:00~ 5つの車軸と3つのステアリングを有する連結車両システムの制御 ○野口 航真(青学) 山口 博明(青学) 工藤 聖人(青学)</p> <p>1J4-02 15:12~ 振動抑制に向けた機体搭載型センサによる小型精密自走機構の6軸計測 ○津久井 陽平(横国大) 石丸 清梧(横国大) 淵脇 大海(横国大)</p> <p>1J4-03 15:24~ 超音波モータを用いた小型無線自走ロボットの開発 ○峯岸 凜太郎(横国大) 春原 優太(横国大) 淵脇 大海(横国大)</p> <p>1J4-04 15:36~ 狭い道を走行する二輪車の姿勢安定化経路追従制御 ○富野 駿(芝浦工業大学) 島田 明(芝浦工業大学)</p> <p>1J4-05 15:48~ 網天井面を走行する小型ロボットの開発 ○佐藤 京(早稲田大学大学院) 石井 裕之(早稲田大学)</p>	<p>1K4 OS4:空間知能化とロボティクス(1/2)</p> <p>李周浩(立命館大学)、新妻実保子(中央大学)</p> <p>1K4-01 15:00~ 分散配置RGB-Dカメラデバイスの協調による状況理解とロボットへの指示生成 ○峯崎 翔琉(立命館大) 藤井 康之(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>1K4-02 15:12~ 人物選択に基づく環境に依存しないテレプレゼンスロボットネットワークの開発 ○塚本 葵(明治大) 関 真哉(明治大) 森岡 一幸(明治大)</p> <p>1K4-03 15:24~ 再構成可能な知能化空間におけるMobile Moduleの移動機構開発 ○櫻井 聖(立命館大) 藤井 康之(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>1K4-04 15:36~ ブロックチェーンを用いた知能共有に基づく複数台ロボットの自律走行シミュレーション ○坂井 優(明治大) 湯浅 運(明治大) 森岡 一幸(明治大)</p> <p>1K4-05 15:48~ 弾性ハンドルを有する人間協調型移動ロボットの振動抑制制御 ○立崎 遥己(中央大学) 大平 峻(中央大学) 橋本 秀紀(中央大学)</p>	<p>1L4 OS18: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~(2/3)</p> <p>小島匠太郎(東北大学)、長谷川翔一(立命館大学)</p> <p>1L4-01 15:00~ 模倣学習に基づくモバイルマニピュレータの高速な全身動作計画 ○山崎 隆広(トヨタ自動車) 石田 裕太郎(トヨタ自動車) 増田 真之(トヨタ自動車) 竹下 佳佑(トヨタ自動車) 小野 智寛(トヨタ自動車) 新谷 和宏(トヨタ自動車)</p> <p>1L4-02 15:12~ 困難地形を改変するバックホウの法面を有する経路と地形計画 ○鈴木 裕太(東北大学) 黒崎 吉隆(東北大学) 大野 和則(東北大学) 小島 匠太郎(東北大学) Ranulfo Bezerra(東北大学) 里見 知昭(東北大学) 高橋 弘(東北大学) 田所 諭(東北大学)</p> <p>1L4-03 15:24~ 凹凸の少なく走行しやすい斜面に改変するバックホウの動作生成 ○黒崎 吉隆(東北大) 鈴木 裕太(東北大) 大野 和則(東北大) 小島 匠太郎(東北大) Ranulfo Bezerra(東北大) 里見 知昭(東北大) 高橋 弘(東北大) 田所 諭(東北大)</p> <p>1L4-04 15:36~ 対照学習を用いたCoarse2Fine盛り付け動作計画手法 ○権 裕煥(奈良先端大) 森田 俊平(奈良先端大) 松原 崇充(奈良先端大)</p> <p>1L4-05 15:48~ Backhoe Downhill Movement in Varied Earth Structures using Deep Reinforcement Learning ○Ranulfo Bezerra (Tohoku Univ.) Kazunori Ohno (Tohoku Univ.) Shotaro Kojima (Tohoku Univ.) Satoshi Tadokoro (Tohoku Univ.)</p>

RSJ2024 詳細プログラム

9月4日(水)PM3

A室(セミナー室201)	B室(セミナー室203)	C室(セミナー室204)	D室(3F 常翔ホール)
<p>1A5 OS2:ロボットフォトリクス</p> <p>嶋地直広(北陽電機株式会社)、二井見博文(産業技術短期大学)</p> <p>1A5-01 16:45~ 自律分散協調技術促進のためのロボット競技会への提案 ○勝又 洋介(三菱電機) 竹本 裕太(三菱電機) 吉重 元(三菱電機) 酒巻 洋(三菱電機)</p> <p>1A5-02 16:57~ 自律分散協調技術促進のためのロボット競技会向け車体構成と光センサの検討 ○竹本 裕太(三菱電機) 勝又 洋介(三菱電機) 吉重 元(三菱電機) 酒巻 洋(三菱電機)</p> <p>1A5-03 17:09~ メカナムホイールを持つ教育用ロボットの開発 ○二井見 博文(産技短大)</p> <p>1A5-04 17:21~ 回転六角柱によるモーションブラー補償システム 早川 智彦(東京理科大) ○三野 綾子(東京理科大) 蛭間 友香(東京理科大) 石川 正俊(東京理科大)</p> <p>1A5-05 17:33~ 深層学習を用いたランダムアクセスビジョンの視線方向トラッキング手法 ○水戸部 真澄(群馬大学) 奥 寛雅(群馬大学)</p>	<p>1B5 GS4:ロボット触覚と聴覚</p> <p>池田篤俊(近畿大学)、谷口浩成(大阪工業大学)</p> <p>1B5-01 16:45~ LCMVベースのScan-and-Sum Beamformer による面領域内音源の抽出 ○安江 蒼人(東工大) Benjamin Yen(東工大) 糸山 克寿(株)HRI-JP) 中臺 一博(東工大)</p> <p>1B5-02 16:57~ Biasing networkを用いた音声認識の雑音耐性向上 ○大崎 崇博(東工大) 周藤 唯(HRI-JP) 糸山 克寿(HRI-JP) 中臺 一博(東工大)</p> <p>1B5-03 17:09~ ガウス過程回帰を用いた音響伝達関数の環境変化適応 ○藤田 侑樹(東工大) 糸山 克寿(HRI) 西田 健次(東工大) 中臺 一博(東工大)</p> <p>1B5-04 17:21~ A Multi-Form Language Speech Translation Model Based on ESPnet ○龍 彦可(Tokyo Tech) 周藤 唯(HRI-JP) シャキール ムハンマド(HRI-JP) 糸山 克寿(HRI-JP) 中臺 一博(Tokyo Tech)</p> <p>1B5-05 17:33~ ビジョンベース触覚センサによる複数箇所接触時の力計測 ○李 国秀(愛知工科大) 裴 麗玲(愛知工科大) 大日方 五郎(名古屋産業科学研究所)</p> <p>1B5-06 17:45~ Gel-OPTOFORT Sensor: Multi-axis Force/Torque Measurement and Geometry Observation Using GelSight and Optoelectronic Sensor Technology ○Yohan Noh(Brunel University London) Harshal Upare(Brunel University London) Dalia Osman(Brunel University London) Wanlin Li(Beijing Institute for General Artificial Intelligence)</p>	<p>1C5 OS20:ラボオートメーションロボティクス</p> <p>浅野悠紀(東京大学)、原口大輔(東京工業高等専門学校)</p> <p>1C5-01 16:45~ 【基調講演】Automation ScienceとAutomated Science ○田中 信行(理研)</p> <p>1C5-02 17:09~ 小型協働ロボットを用いた有機合成ラボの効率化と高精度化 ○今井 康太郎(東京高専) 米原 生真(東京高専) 高橋 美優(東京高専) 内藤 翔(東京高専) 宮原 琉(東京高専) 井手 智仁(東京高専) 原口 大輔(東京高専)</p> <p>1C5-03 17:21~ 血液からの血球分離工程の自動化 ○阪本 吉彬(HUグループ中央研究所) 小高 健之(HUグループ中央研究所) 吉田 友教(HUグループ中央研究所) 神野 誠(国士館大学)</p> <p>1C5-04 17:33~ PCR検査前処理工程効率化のための要素技術とシステム化技術 ○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>1C5-05 17:45~ ロボットアームを用いたポリマープレスと物性測定工程の連動自動化システムの開発 ○浅野 悠紀(東大) 岡田 慧(東大) 塩見 淳一郎(東大)</p>	<p>1D5 OS22:インテリジェントホームロボティクス(5/5)</p> <p>山本貴史(愛知工業大学)、萩原良信(創価大学)</p> <p>1D5-01 16:45~ 把持計画のための視覚情報を用いた変形度合認識手法 ○小林 遼平(九州工業大学) Luis Contreras(東京情報デザイン専門職大学) 田向 権(九州工業大学大学院/九州工業大学ニューロモルフィックAIハードウェア研究センター) 岡田 浩之(東京情報デザイン専門職大学)</p> <p>1D5-02 16:57~ 時間や動作空間に制約があるタスクにおける大規模言語モデルを用いた物体操作プランニング ○坂巻 新(玉川大) 稲邑 哲也(玉川大)</p> <p>1D5-03 17:09~ モバイルマニピュレータによる動きながらのPick-and-Placeを可能にする認識システムの開発 ○小野 智寛(トヨタ自動車) 竹下 佳佑(トヨタ自動車) 山崎 隆広(トヨタ自動車) 新谷 和宏(トヨタ自動車)</p> <p>1D5-04 17:21~ 微分代数方程式による運動学モデリングに基づく移動マニピュレータのノンストップ把持連搬動作生成 ○齋藤 俊介(信州大) 栗林 祐介(信州大) 竹下 佳佑(トヨタ自動車) 山崎 公俊(信州大)</p> <p>1D5-05 17:33~ 時間軌道最適化を先行する周期的な全身軌道計画の提案 ○竹下 佳佑(トヨタ自動車) 山本 貴史(愛工大)</p> <p>1D5-06 17:45~ 触覚センサを備えたホームロボット用微小吸盤アレイの開発 ○金澤 祐真(関西大学) 松村 幸哉(関西大学) 横畑 和希(関西大学) 大平 聖(関西大学) 鈴木 昌人(関西大学) 高橋 智一(関西大学) 青柳 誠司(関西大学)</p> <p>1D5-07 17:57~ 暗空間での物体認識のための赤外線画像のカラー化 ○長野 勝行(関西大) 鈴木 昌人(関西大) 高橋 智一(関西大) 都築 和代(関西大) 青柳 誠司(関西大) 新井 泰彦(関西大) 前 泰志(関西大)</p>

RSJ2024 詳細プログラム

9月4日(水)PM3

E室(8F RDセンター)	F室(9F イノラボ)	G室(1004教室)	H室(1005教室)
<p>1E5 GS32:水上・水中ロボット</p> <p>藤井康之(立命館大学)、中山学之(大阪工業大学)</p> <p>1E5-01 16:45~ 浮体を有する把持機構を備えた水中重量物回収ロボット“Buoy Boat”の開発 ○大嶋 俊之(HERO研) 岡 朋宏(HERO研) 木村 直人(HERO研) 広瀬 茂男(HERO研)</p> <p>1E5-02 16:57~ 水中ロボットのための構造物検査ユニットの提案と試作 ○橋本 一海(龍谷大学) 川崎 翔太(龍谷大学) 鎌田 凌(龍谷大学) 坂上 憲光(龍谷大学)</p> <p>1E5-03 17:09~ 水中遺跡調査のためのスラストを用いた発掘デバイスの試作と実現可能性 ○松前 辰武(龍谷大学) 甲村 隆太郎(龍谷大学) 早川 純平(龍谷大学) 古田 遥己(龍谷大学) 坂上 憲光(龍谷大学)</p> <p>1E5-04 17:21~ 水中ロボットを搭載した水上ロボットの開発 ○藤永 拓矢(大阪公立大学)</p> <p>1E5-05 17:33~ オプティカルフローを活用したROVの半自動藻場観測システム ○臺 航太郎(長崎大学) 木本 大晟(長崎大学) 西村 怜(長崎大学) 橋本 美空(長崎大学) 盛永 明啓(長崎大学) 内堀 洋(長崎大学) 山本 郁夫(長崎大学)</p>		<p>1G5 IS2:Human and Robot(3/3)</p> <p>Tomohiro Umetani(Konan University)、Yuichiro Yoshikawa(Osaka University)</p> <p>1G5-01 16:45~ Investigation of a wearable thigh and shin camera system to calculate knee position and joint angle ○Nursyuhada Binti Haji Kadir(Gifu University) Kojiro Matsushita(Gifu University)</p> <p>1G5-02 16:57~ Energy Savings without External Energy in Augmented Running ○Eric Christofori(Frankfurt University of Applied Sciences) Hiroaki Hirai(Osaka University) Will Bricca(University of California, Santa Barbara) Yusuke Yashima(Osaka University) Ren Kurogi(Osaka University) Asumi Takeichi(Osaka University) Kosuke Furugen(Osaka University) Kanta Saiki(Osaka University) Keisuke Furukawa(Osaka University) Masateru Ban(Osaka University) Kazuhiro Matsui(Osaka University) Atsushi Nishikawa(Osaka University) Hermano Igo Krebs(Massachusetts Institute of Technology)</p> <p>1G5-03 17:09~ Effect of Taper and Chamber Shape on the Performance of A Bidirectional Soft Pneumatic Robot Finger Qirui Ge(Ohio State University) ○Rene Manuel Suarez Flores(Kyoto University of Advanced Science) Sajid Nisar(Kyoto University of Advanced Science)</p> <p>1G5-04 17:21~ Effects of Polarity and Signal Type on Electro-Tactile Feedback from Palmar Mechanoreceptors in Human Hand ○Karan K C(Kyoto University of Advanced Science) Sajid Nisar(Kyoto University of Advanced Science)</p> <p>1G5-05 17:33~ A modular Foldable Soft Actuator for Wheelchair-Mounted Flexible Continuum Manipulators ○Rene Manuel Suarez Flores(Kyoto University of Advanced Science) Sajid Nisar(Kyoto University of Advanced Science)</p>	<p>1H5 OS15:ヒューマンロボットインタラクション(HRI)(5/5)</p> <p>米澤朋子(関西大学)、野村竜也(龍谷大学)</p> <p>1H5-01 16:45~ 遠隔操作アバタの操作者が受ける被接触感覚に対する視聴覚刺激の影響 ○木本 充彦(明治大) 塩見 昌裕(ATR)</p> <p>1H5-02 16:57~ ディスプレイエージェントの対接触前距離に関する検討 ○塩見 昌裕(ATR)</p> <p>1H5-03 17:09~ 触れ合い対話を伴う思考整理を支援する抱擁ロボットの実装 ○秋吉 拓斗(ATR/奈良先端大) 住岡 英信(ATR) 中西 惇也(大阪大) 加藤 博一(奈良先端大) 塩見 昌裕(ATR)</p> <p>1H5-04 17:21~ フィジカルアロペットにおけるロボティックVRマッサージの視・触覚刺激提示 ○原田 直弥(青学大) 北崎 充晃(豊橋技科大) 田崎 良佑(青学大)</p> <p>1H5-05 17:33~ 外装の柔らかいマスコットロボットのアーム制御及び誘導システムに関する研究 ○川瀬 裕大(富山県立大学) 小柳 健一(富山県立大学) 増田 寛之(富山県立大学) 野田 堅太郎(富山県立大学) 塚越 拓哉(富山県立大学) 澤井 圭(富山県立大学) アルマスリ アハメド(富山県立大学) 李 豊羽(富山県立大学)</p> <p>1H5-06 17:45~ 対話相手がユーザー自身の顔と声を持つことが自己開示に及ぼす影響の予備的検討 ○名取 大雅(大阪大学) Changzeng Fu(Northeastern University, China) 石黒 浩(大阪大学) 吉川 雄一郎(大阪大学)</p> <p>1H5-07 17:57~ 深尺度に基づくお辞儀動作の分析とロボットへの応用 ○塩見 昌裕(ATR) 平山 太一(ATR/同志社大) 木本 充彦(明治大) 飯尾 尊優(同志社大) 下原 勝憲(同志社大)</p>

RSJ2024 詳細プログラム

9月4日(水)PM3

I室(1006教室)	J室(1007教室)	K室(1104教室)	L室(1105教室)
<p>115 GS15:ロボットハンドアーム(2/2)</p> <p>遠藤央(東京工業大学)、玄相昊(立命館大学)</p> <p>115-01 16:45~ ロボットアームの空気圧駆動シリアル-パラレルハイブリッド手首機構の開発 ○大城 響(東京高専) 原口 大輔(東京高専)</p> <p>115-02 16:57~ エレベータ据付作業自動化のためのドリルねじ施工ロボットアームの開発 ○中本 秀一(東芝) 大明 準治(東芝) 小川 秀樹(東芝) 肥後 亮祐(東芝) 石原 義之(東芝) 高草木 康史(東芝エレベータ) 成田 将康(東芝エレベータ)</p> <p>115-03 17:09~ ロードにより駆動する筋骨格ロボットアームの設計と制御 ○大迫 蒼(福岡工大) 宇田 快人(福岡工大) 森園 哲也(福岡工大)</p> <p>115-04 17:21~ 3軸ロボットアームの鳥を規範とした頭部姿勢制御 ○藤野 清文(明大) 新山 龍馬(明大)</p> <p>115-05 17:33~ ワイヤとギアを組み合わせた干渉駆動による肩関節の開発 ○亀田 優大(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>115-06 17:45~ 張力連結4連プーリによる省パーツかつトルクが非干渉なワイヤの関節経路機構 ○宮崎 祐輔(立命館大学) 植村 充典(立命館大学)</p> <p>115-07 17:57~ ロボットアームによる物体操作タスクの安定な実行のための把持位置推定 ○山田 英寿(中京大学工学部) 比江嶋 隆寛(中京大学工学部) 秋月 秀一(中京大学工学部) 橋本 学(中京大学工学部)</p>	<p>1J5 GS10:移動機構(3/3)</p> <p>松下光次郎(岐阜大学)、姜長安(大阪工業大学)</p> <p>1J5-01 16:45~ 走行場所に応じて走行機構を切り替える屋内移動ロボット ○鈴木 優介(立命館大) 藤井 康之(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>1J5-02 16:57~ ローラーウォーカーに関する研究 ○大久保 暁史(東工大) 伊藤 春那(東工大) 大澤 来未(東工大) 難波江 裕之(東工大) 遠藤 玄(東工大)</p> <p>1J5-03 17:09~ 環境接続可能なワイヤ駆動ロボットCubiXによる2台の飛行アンカーを用いた雲梯動作 ○井上 信多郎(東京大学) 河原塚 健人(東京大学) 鈴木 天馬(東京大学) 勇崎 颯太(東京大学) 岡田 慧(東京大学) 稲葉 雅幸(東京大学)</p> <p>1J5-04 17:21~ ワイヤ駆動空中移動ロボットの地上と空中を含む多様なロコモーション ○勇崎 颯太(東京大学) 鈴木 天馬(東京大学) 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)</p> <p>1J5-05 17:33~ 高速道路上の外側線に追従し走行する半自律移動ロボット(第2報) ○小柳 栄次(榊移動ロボット研究所) 谷中 伸拓(榊移動ロボット研究所) 清水 里美(榊移動ロボット研究所) 福馬 誠士(ネクスコ東日本エンジニアリング) 祐川 真紀帆(ネクスコ東日本エンジニアリング) 中川 浩(ネクスコ東日本エンジニアリング)</p>	<p>1K5 OS4:空間知能化とロボティクス(2/2)</p> <p>李周浩(立命館大学)、中村杜亮(法政大学)</p> <p>1K5-01 16:45~ ROSを用いた統合環境認知機構の提案 田胡 和哉(東京工科大学, momoi.org) ○三田 涉(東京工科大学, momoi.org) 松岡 文平(東京工科大学)</p> <p>1K5-02 16:57~ 人の骨格点と物体の空間的関係の時系列データ解析による人物行動予測の基礎検討 ○横田 雅恵(中央大) バトハック サーサク(中央大) 新妻 実保子(中央大) 梅田 和昇(中央大)</p> <p>1K5-03 17:09~ 空間知能化の機能をユーザが柔軟に定義できる「空間コーディング」の開発(第2報) ○吉田 集(立命館大) 藤井 康之(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>1K5-04 17:21~ 人のフィードバックによる強化学習を用いたロボットの行動推定モデルの生成とヒューマンエラーを考慮した作業推定による人とロボットの協働作業システムの評価 ○田原 澪太(中央大学) 新妻 実保子(中央大学)</p> <p>1K5-05 17:33~ 環境利用情報を用いた自律型電動車いすの環境調和型ナビゲーションシステム ○小島 拓也(中央大学) 新妻 実保子(中央大学)</p>	<p>1L5 OS18: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~(3/3)</p> <p>長谷川翔一(立命館大学)、Ranulfo Bezerra(東北大学)</p> <p>1L5-01 16:45~ Dense Textを用いたマルチモーダルLLMIに基づく大規模屋内環境における物体検索 ○今井 悠人(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>1L5-02 16:57~ 最適輸送を用いたポリゴンマッチングと複数の基盤モデルによる参照表現セグメンテーション ○雨宮 佳音(慶應義塾大学) 西村 喬行(慶應義塾大学) 杉浦 孔明(慶應義塾大学)</p> <p>1L5-03 17:09~ 3D視覚言語基盤モデルと劣モジュール最適化による移動ロボットの環境探索 ○鈴木 駿太郎(慶應義塾大学) 杉浦 孔明(慶應義塾大学)</p> <p>1L5-04 17:21~ 物品毎に2種類の把持方式を選択可能な深層学習型把持計画 ○古茂田 和馬((株)東芝) 姜 平((株)東芝) 韓 海峰((株)東芝) 大賀 淳一郎((株)東芝)</p> <p>1L5-05 17:33~ 記憶の定着性と可塑性の両立を目指す継続学習 ○小林 泰介(国立情報研/総研大) 坂寺 駿輝(産総研)</p>

RSJ2024 詳細プログラム

9月5日(木)AM1

A室(セミナー室201)	B室(セミナー室203)	C室(セミナー室204)	D室(3F 常翔ホール)
<p>2A1 GS19:ロボットとスポーツ</p> <p>伊達央(筑波大学)、福本慎太郎(ミズノ株式会社)</p> <p>2A1-01 9:00~ 人間の特徵に着目した投球ヒューマノイドロボットの開発 ○青木 陸(早大院) 三島 大樹(早大院) 中澤 由理(早大院) 岩本 真輝(早大院) 大谷 拓也(芝浦工業大学・早大ヒューマノイド研究所) 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・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>2A1-02 9:12~ 人間の特徵に着目した投球ヒューマノイドロボットの開発 ○三島 大樹(早大院) 青木 陸(早大院) 中澤 由理(早大院) 岩本 真輝(早大院) 大谷 拓也(芝浦工業大学・早大ヒューマノイド研究所) 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・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>2A1-03 9:24~ 幼児の心身の発達を支援する風船バレー遊びロボットの開発 ○井戸 康太郎(早稲田大学大学院) 石井 裕之(早稲田大学)</p> <p>2A1-04 9:36~ サイトスワップを基にしたタスク管理システムによるジャグリング動作の実現 ○小川 公平(明治大学) 森岡 一幸(明治大学)</p> <p>2A1-05 9:48~ RGB-Dカメラを用いた筋カトレニングに対する骨格点情報抽出 ○三浦 一真(中央大) 李 映弦(中央大) Sarthak Pathak(中央大) 梅田 和昇(中央大)</p> <p>2A1-06 10:00~ 競技用義足の粘弾性推定と順動力学シミュレーションによる評価 ○嶋根 裕太(東大) 石垣 泰輝(東大) 山本 江(東大)</p>	<p>2B1 OS6:微細作業(1/2)</p> <p>丸山央峰(名古屋大学)、小嶋勝(大阪大学)</p> <p>2B1-01 9:00~ マイクロ構造体を用いた微生物の運動の操作 ○小嶋 勝(大阪大) 洞出 光洋(摂南大) 新井 健生(電通大)</p> <p>2B1-02 9:12~ 5軸RCM機構を用いた、卵母細胞の位置/姿勢制御 ○Hao Mo(東大) 杉浦 広峻(東大) Turan Bilal(東大) Haoran Yao(東大) 安藤 大登(東大) Shuzhang Liang(東大) 天谷 諭(東大) 新井 史人(東大)</p> <p>2B1-03 9:24~ 3軸水晶振動式力センサの軸間干渉解析と起歪体設計 ○杉浦 広峻(東大) 天谷 諭(東大) 石田 滉翔(東大) 新井 史人(東大)</p> <p>2B1-04 9:36~ マイクロピペット内のバブル検出に基づく単一細胞操作 ○天谷 諭(東大) 安藤 大登(東大) Bilal Turan(東大) 杉浦 広峻(東大) 新井 史人(東大)</p> <p>2B1-05 9:48~ 共焦点/明視野画像を用いた単一細胞の三次元自動分取 ○安藤 大登(東大) Bilal Turan(東大) 天谷 諭(東大) 鵜飼 優子(名大) 佐藤 良勝(名大) 新井 史人(東大)</p> <p>2B1-06 10:00~ 光剛性可変マイクログリッパを用いた生体物質操作 ○山口 義勝(名大) 丸山 央峰(名大)</p>	<p>2C1 GS37:モデリングと制御理論(1/2)</p> <p>安藤慶昭(産業技術総合研究所)、菅原雄介(東京工業大学)</p> <p>2C1-01 9:00~ UKFを用いた枝弹性のオンライン推定による未知の動的環境下における2リンク枝渡りロボットのモデル予測制御 ○吉安 雅弥(名城大) 中西 淳(名城大)</p> <p>2C1-02 9:12~ 船等の衝突なし到達運動のための 逆進動作に注目した推進器制御方法の検討 ○溝岡 由教(富山大学大学院) 戸田 英樹(富山大学)</p> <p>2C1-03 9:24~ 2ロータ航空機を用いたP制御入力の推力バイアスシフトとロータ傾斜角構造差の解析 ○関野 凌(富山大学) 戸田 英樹(富山大学)</p> <p>2C1-04 9:36~ クアドロータヘリコプタを対象としたセンサ情報に基づく階層化制御の適用 ○土本 夏珠(大阪公立大学) 金田 さやか(大阪公立大学) 下村 卓(大阪公立大学)</p> <p>2C1-05 9:48~ 電動運搬車のパワーアシスト制御に向けたすべり加速度制御によるスリップ抑制 ○北川 博崇(長岡技術科学大学) 星野 大河(長岡技術科学大学) 宮崎 敏昌(長岡技術科学大学) バドロン ファン(長岡技術科学大学) 吉田 勇太(長岡技術科学大学) 大石 潔(長岡技術科学大学)</p>	<p>2D1 SS:災害医学とロボティクス</p> <p>松野文俊(大阪工業大学)、佐藤徳孝(名古屋工業大学)</p> <p>2D1-01 9:00~ 点群データのみを使用した広域な三次元マップの位置合わせアルゴリズム 仙波 瑞輝(岡山大) ○岡本 崇(岡山大) 藤原 始史(岡山大) 下岡 綜(岡山大) 亀川 哲志(岡山大)</p> <p>2D1-02 9:12~ 点群データを入力とする深層学習PointPillarsを用いた樹木の検出 Phoo Ingyin(岡山大) ○新屋 拓己(岡山大) 下岡 綜(岡山大) 藤原 始史(岡山大) 亀川 哲志(岡山大)</p> <p>2D1-03 9:24~ ランダムボール環境を移動するヘビ型ロボットの接触状態推定のための予備実験 ○沖田 佳大(岡山大) 清水 優那(岡山大) 下岡 綜(岡山大) 亀川 哲志(岡山大)</p> <p>~休憩~</p> <p>趣旨説明</p> <p>2D1-04 9:50~ 【基調講演】災害医療における課題への対応-情報管理、安全管理、資源不足への対応- ○若井 聡智(DMAT事務局) 矢嶋 祐一(DMAT事務局) 長橋 和希(東京曳舟病院)</p> <p>2D1-05 10:14~ 【基調講演】COVID-19と能登半島地震と医工連携 ○本村 友一(日本医科大学千葉北総病院救命救急センター)</p> <p>2D1-06 10:38~ 【招待講演】ロボット技術による災害医療支援 ○浅間 一(東大)</p> <p>2D1-07 11:02~ 【招待講演】災害医学への飛行ロボットの役割と展望 ○野波 健蔵(先端ロボティクス財団)</p> <p>2D1-08 11:26~ 【招待講演】災害救助におけるロボティクスの活用 ○田所 諭(東北大)</p> <p>総合討論 11:50~</p>

RSJ2024 詳細プログラム

9月5日(木)AM1

E室(8F RDセンター)	F室(9F イノラボ)	G室(1004教室)	H室(1005教室)
	<p>2F1 GS33:農業ロボット</p> <p>鈴木彰真(岩手県立大学)、大谷拓也(芝浦工業大学)</p> <p>2F1-01 9:00~ 新型ニラ収穫機の開発とフィールド試験 ○進木 淳也((有)サット・システムズ) 猪野 真吾((有)サット・システムズ) 奥畑 一男((有)サット・システムズ) 溝淵 宣誠((有)サット・システムズ) 近藤 広典(株式会社土佐ひかりCDM) 王 碩玉(高知工科大学)</p> <p>2F1-02 9:12~ セマンティックセグメンテーションを用いた農業用ロボットの姿勢推定 ○小田 哲也(芝浦工業大学) 島田 明(芝浦工業大学)</p> <p>2F1-03 9:24~ 協生農法環境における農作業支援ロボットの開発 ○野村 優衣(早大院) 山口 稜太(早大院) 三谷 健人(早大院) 杉山 壮真(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(早稲田大学理工学術院・早稲田ヒューマノイド研究所) 大谷 拓也(芝浦工業大学、早稲田大学ヒューマノイド研究所)</p> <p>2F1-04 9:36~ 協生農法環境における農作業支援ロボットの開発 ○山口 稜太(早稲田大学大学院) 野村 優衣(早稲田大学大学院) 杉山 壮真(早稲田大学大学院) 三谷 健人(早稲田大学大学院) 青竹 峻太郎(早稲田大学大学院・SonyCSL) 船橋 真俊(SonyCSL・京大) 三木 浩(サステナジー) 高西 淳夫(早稲田大学理工学術院・早稲田大学ヒューマノイド研究所) 大谷 拓也(芝浦工業大学・早稲田大学ヒューマノイド研究所)</p> <p>2F1-05 9:48~ 小型ドローンによる農作物検知のためのSSDモデルの実装と評価 ○吉年 大地(京都橋大) 西出 俊(京都橋大)</p>	<p>2G1 IS3:Robotics, Mechatronics and Automation(1/2)</p> <p>Kazuhiro Shimonomura(Ritsumeikan University)、Hannibal Paul(Ritsumeikan University)</p> <p>2G1-01 9:00~ A Robotic Design for Unstructured Domestic Environments: A Robot with a Passive Self-Balancing Mechanism ○Huthaifa Ahmad(RIKEN Information R&D and Strategy Headquarters, RIKEN, Kyoto, Japan.) Yutaka Nakamura(RIKEN Information R&D and Strategy Headquarters, RIKEN, Kyoto, Japan.)</p> <p>2G1-02 9:12~ Study on Mechanism and Control of Spherical Gear Capable of Withstanding High Load ○Shubo Yang(Yamagata University) Kazuki Abe(Osaka University) Kenjiro Tadakuma(Osaka University) Riichiro Tadakuma(Yamagata University)</p> <p>2G1-03 9:24~ Comparative Study of Active and Passive Bird-Like Perching Mechanisms for Flapping Drones ○Tomoyuki Matsuda(Chiba University) Saad Hussain(Chiba University) Asignacion Abner(Chiba University) Satoshi Suzuki(Chiba University)</p> <p>2G1-04 9:36~ Force Control in Multirotor UAV Equipped with EDFs ○Ricardo Rosales Martinez(Ritsumeikan Univ.) Hannibal Paul(Ritsumeikan Univ.) Kazuhiro Shimonomura(Ritsumeikan Univ.)</p> <p>2G1-05 9:48~ UAV Motion Control using a Tilttable Frame with EDFs ○Hannibal Paul(Ritsumeikan Univ.) Ricardo Rosales Martinez(Ritsumeikan Univ.) Kazuhiro Shimonomura(Ritsumeikan Univ.)</p>	<p>2H1 GS9:歩行ロボット(1/3)</p> <p>和田正義(東京理科大学)、田熊隆史(大阪工業大学)</p> <p>2H1-01 9:00~ 遠隔操作二脚ロボットの歩行を実現するトルクベース制御技術の開発 ○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>2H1-02 9:12~ 子供サイズ人型ロボットChuBot-1のためのシンプルな脚機構の開発 ○梶田 秀司(中部大) 大西 祐輝(東工大・JSPS) 金子 健二(産総研)</p> <p>2H1-03 9:24~ 小型ホロミック自走ロボットの歩行性能評価 津久井 陽平(横国大) ○石丸 清梧(横国大) 峯岸 濃太郎(横国大) 淵脇 大海(横国大)</p> <p>2H1-04 9:36~ 省自由度三足歩行ロボットの設計と実装:反転運動によるケーブルの絡みを防止する交互足上げ三足歩行の実現 ○森田 壮祐(東京大学情報システム工学研究室) 松尾 健登(東京大学情報システム工学研究室) 真壁 佑(東京大学情報システム工学研究室) 矢野倉 伊織(東京大学情報システム工学研究室)</p> <p>2H1-05 9:48~ 弾性脚を用いた六脚ロボットの設計と強化学習を用いた対面壁登り動作の実現 ○米田 慶太(東京大学) 河原塚 健人(東京大学) 岡田 慧(東京大学)</p> <p>2H1-06 10:00~ 身体にアクチュエータを一切含まない腿駆動歩行ロボットの設計と制御 ○服部 高拓(東京大学) 河原塚 健人(東京大学) 岡田 慧(東京大学)</p>

RSJ2024 詳細プログラム

9月5日(木)AM1

I室(1006教室)	J室(1007教室)	K室(1104教室)	L室(1105教室)
<p>2I1 GS11:群ロボット・群知能</p> <p>倉爪亮(九州大学)、村山暢(和歌山工業高等専門学校)</p> <p>2I1-01 9:00~ 複数ロボットによる地下洞窟の協調探索 ○久保田 孝(明治大)</p> <p>2I1-02 9:12~ マルチエージェント深層強化学習を用いた自己組織ロボットの制御 ○元沢 拓夢(八戸高専) 赤川 徹朗(八戸高専)</p> <p>2I1-03 9:24~ 振動的相互作用を用いた分散的大域状態推定によるデッドロック解消 ○折金 悠生(東工大) 檀 隼人(東工大) 倉林 大輔(東工大)</p> <p>2I1-04 9:36~ デジタルツインを用いたセンサレス群ロボット ○市川 純章(諏訪理大)</p> <p>2I1-05 9:48~ 作って学ぶ群ロボット ○菅原 研(東北学院大) 工藤 凜人(東北学院大)</p>	<p>2J1 OS19:深層生体模倣ロボティクスと多義的体模倣(1/3)</p> <p>増田容一(大阪大学)、福原洸(東北大学)</p> <p>2J1-01 9:00~ シカ後脚内の癒着と潤滑を模倣した深層生体模倣ロボット 西川 敬士(大阪大) 京谷 幸弥(大阪大) 松尾 勇吾(大阪大) ○増田 容一(大阪大) 原田 恭治(日獣大) 鈴木 康一(東工大)</p> <p>2J1-02 9:12~ 四脚動物の柔軟な体幹にみられるbow-string構造の深層生体模倣 ○福原 洸(東北大) 郡司 芽久(東洋大) 増田 容一(大阪大) 原田 恭治(日獣大) 鈴木 康一(東工大) 石黒 章夫(東北大)</p> <p>2J1-03 9:24~ 犬の四肢の筋骨格ロボットの歩行動作実験 ○伊藤 春那(東工大) 田中 翔真(東工大) 羅 基嫻(東工大) 難波江 裕之(東工大) ヒョウ ウンコウ(東工大) 原田 恭治(日獣大) 福原 洸(東北大) 鈴木 康一(東工大)</p> <p>2J1-04 9:36~ 周囲組織との結合境界条件に着目した人工羽状筋の試作と特性評価 ○田中 翔真(東工大) 山本 陽太(東工大) 難波江 裕之(東工大) 郡司 芽久(東洋大) 鈴木 康一(東工大)</p> <p>2J1-05 9:48~ 細径人工筋を用いた犬の体幹部の筋骨格系模倣 ○森 翔汰(東工大) 難波江 裕之(東工大) 原田 恭治(日獣大) 鈴木 康一(東工大)</p>	<p>2K1 OS13:宇宙ロボティクス(1/3)</p> <p>石上玄也(慶應義塾大学)、永岡健司(九州工業大学)</p> <p>2K1-01 9:00~ 【基調講演】日本初の月面探査ローバLEV-1のロボットシステムと運用結果 ○吉光 徹雄(ISAS/JAXA) 大槻 真嗣(ISAS/JAXA) 吉川 健人(JAXA) 前田 孝雄(TUAT) 國井 康晴(Chuo Univ.) 富木 淳史(ISAS/JAXA) 宇佐美 尚人(ISAS/JAXA) 鳥居 航(ISAS/JAXA)</p> <p>2K1-02 9:24~ 【基調講演】変形型月面ロボットLEV-2(SORA-Q)の開発と月面運用結果 ○平野 大地(JAXA) 稲澤 真里子(JAXA) 須藤 真琢(JAXA) 澤田 弘崇(JAXA)</p> <p>2K1-03 9:48~ 月面作業ロボットによるレゴリスレンガの製造とその活用 ○広瀬 茂男(HERO研) 木村 直人(HERO研) 岡 朋宏(HERO研) 西田 莉那(HERO研) 和田 周賢(HERO研) 高橋 健一郎(HERO研)</p> <p>2K1-04 10:00~ 鳥取砂丘月面実証フィールド「ルナテラス」を活用した月面探査ローバの高速走行実験 澤 健太(東北大) ○宇野 健太郎(東北大) 猶木 皓太(東北大) 梅村 歩(東北大) 宇田 昌弘(東北大) 吉田 和哉(東北大)</p>	<p>2L1 GS12:ソフトロボット・フレキシブルロボット(1/3)</p> <p>平井慎一(立命館大学)、塚越秀行(東京工業大学)</p> <p>2L1-01 9:00~ 柔軟身体製作のための多孔質構造を用いた柔軟性の調節 ○吉永 智哉(立命館大学 情報理工学部) 安藤 潤人(立命館大学 情報理工学部) 野間 春生(立命館大学 情報理工学部)</p> <p>2L1-02 9:12~ 機械拘束ベローズアクチュエータを用いた空気圧駆動開閉式グリッパの開発 ○森 佳樹(立命館大) 松野 晃治(南洋理工大) 王 志奎(立命館大) 川村 貞夫(立命館大/株式会社トセロボティクス)</p> <p>2L1-03 9:24~ 繊毛振動に基づく薄型適応自在環境操作機構の開発 ○寺田 光慧(山形大学) 多田 隼 理一郎(山形大学)</p> <p>2L1-04 9:36~ 1自由度インフレーションロボットのインパクト駆動による運動制御 ○高原 拓巳(九大) 河村 晃宏(九大) 倉爪 亮(九大)</p> <p>2L1-05 9:48~ 選択非干渉型駆動フレキシブルマニピュレータ ○佐々木 将太(筑波大) 伊達 央(筑波大)</p> <p>2L1-06 10:00~ 看護におけるハンドマッサージの学習支援を目的とした柔軟二軸力センサの開発 ○藤木 悠理(滋賀県立大) 西岡 靖貴(滋賀県立大) 関 恵子(滋賀県立大) 片山 仁志(滋賀県立大) 山野 光裕(滋賀県立大)</p>

RSJ2024 詳細プログラム

9月5日(木)AM2

A室(セミナー室201)	B室(セミナー室203)	C室(セミナー室204)	D室(3F 常翔ホール)
<p>2A2 OS5:ロボット聴覚およびその展開</p> <p>干場 功太郎(東京工業大学)、糸山 克寿(ホンダリサーチインスティテュートジャパン)</p> <p>2A2-01 10:30~ 【招待講演】ロボット競技大会におけるロボット技術について ○植村 渉(龍谷大学)</p> <p>2A2-02 10:54~ 距離学習を用いた話者識別に基づく話者ダイアライゼーションの検討 ○阿坂 脩平(東工大) 西田 健次(筑波大) 糸山 克寿(HRI) 中臺 一博(東工大)</p> <p>2A2-03 11:06~ An Exploration of Resource-Efficient Adaptation of English Accents for Automatic Speech Recognition ○林 子瑞(東工大) グルザー ハリス(NTT) ブスト モニカ(ロシアナ(NTT)) 江田 毅晴(NTT) 糸山 克寿(HRI-JP) 中臺 一博(東工大)</p> <p>2A2-04 11:18~ Development of an indoor multi-drone active sound source tracking system ○Benjamin Yen(Tokyo Institute of Technology) Kazuhiro Nakadai(Tokyo Institute of Technology)</p> <p>2A2-05 11:30~ 複数のドローンを用いた音源探査のためのROSネットワークの構築 ○山本 拓実(東工大) 干場 功太郎(東工大) Benjamin Yen(東工大) 中臺 一博(東工大)</p> <p>2A2-06 11:42~ ドローン聴覚における計測機器搭載のための汎用性の高い治具の開発 ○塚本 悠太(東工大) 干場 功太郎(東工大)</p> <p>2A2-07 11:54~ ビームフォーミングを用いた反射音による距離測定に基づく環境認識とマイクロホンアレイの自己位置推定 ○木林 健太(熊大) 中妻 啓(熊大) 公文 誠(熊大)</p> <p>2A2-08 12:06~ 屋外環境下でのドローンのローターノイズによる地表材質推定手法の検討 ○矢野 翼(東工大) Benjamin Yen(東工大) 糸山 克寿(HRI-JP) 中臺 一博(東工大)</p>	<p>2B2 OS6:微細作業(2/2)</p> <p>洞出 光洋(摂南大学)、竹中大(名古屋大学)</p> <p>2B2-01 10:30~ 3次元筋組織を用いた多関節バイオハイブリッドロボットの開発 ○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>2B2-02 10:42~ 圧電インパクト駆動機構を用いた細胞分取のためのガラス管マイクロツールの好適刺入条件探索 ○國井 大輝(東大) 杉浦 広峻(東大) 大谷 一聡(東大) 安藤 大登(東大) 天谷 諭(東大) Bilal Turan(東大) 新井 史人(東大)</p> <p>2B2-03 10:54~ 細胞分離・分取システムを用いた患者CTCの検出 ○益田 泰輔(東大) Bilal Turan(東大) 菅井 和人(筑波大) 松阪 諭(筑波大) 新井 史人(東大)</p> <p>2B2-04 11:06~ Brush-Equipped Magnetic Propelled Capsule Robot for Sampling ○Yuguo Dai(The University of Tokyo) Toshiro Yamanaka(The University of Tokyo) Fumihito Arai(The University of Tokyo)</p> <p>2B2-05 11:18~ A Reversibly Deployable Intestinal Resident Visualization System for Enhanced Vision in Endoscopic Surgery ○劉 宇軒(東大) 武田 健嗣(東大) 山中 俊郎(東大) 新井 史人(東大)</p> <p>2B2-06 11:30~ マイクロ流路内通過時における赤血球形状に関する研究 ○神田 優磨(摂南大) 洞出 光洋(摂南大)</p>	<p>2C2 GS37:モデリングと制御理論(2/2)</p> <p>戸田 英樹(富山大学)、金田 さやか(大阪公立大学)</p> <p>2C2-01 10:30~ 根掛かりしにくいロボットアームのための外乱オブザーバの設計 ○須永 駿太(芝浦工業大学) 島田 明(芝浦工業大学)</p> <p>2C2-02 10:42~ 100kgの負荷を駆動する電気油圧ハイブリッドアクチュエータの最適制御によるPTP制御 ○雨 英慈(立命館大学) 玄 相奥(立命館大学)</p> <p>2C2-03 10:54~ Cosserat theoryに基づく組状要素モデルの解析 ○袴田 遼典(東工大) Oscar Altuzarra(UPV/EHU) 遠藤 央(東工大) 菅原 雄介(東工大)</p> <p>2C2-04 11:06~ Predicting Human Orientation and Position Using Shoulders and Knees ○陳 澤霖(東大院創) 王 安晟(東大院創) 牧野 泰才(東大院創) 篠田 裕之(東大院創)</p> <p>2C2-05 11:18~ トランスフォームロボットにおける可変身体機能の抽象化と身体機能遷移グラフの生成 ○真壁 佑(東京大学) 岡田 慧(東京大学) 稲葉 雅幸(東京大学)</p> <p>2C2-06 11:30~ ロボットソフトウェアコンポーネントのコンテナ化によるデプロイ自動化フレームワークの開発と性能計測 ○宮本 信彦(産総研) 安藤 慶昭(産総研) 國井 康晴(中央大)</p>	<p>2D1 (AM1からAM2の時間帯で連続実施) SS:災害医学とロボティクス</p> <p>松野 文俊(大阪工業大学)、佐藤 徳孝(名古屋工業大学)</p> <p>2D1-01 9:00~ 点群データのみを使用した広域な三次元マップの位置合わせアルゴリズム 仙波 瑞暉(岡山大) ○岡本 崇(岡山大) 藤原 始史(岡山大) 下岡 綜(岡山大) 亀川 哲志(岡山大)</p> <p>2D1-02 9:12~ 点群データを入力とする深層学習PointPillarsを用いた樹木の検出 Phoo Ingyin(岡山大) ○新屋 拓己(岡山大) 下岡 綜(岡山大) 藤原 始史(岡山大) 亀川 哲志(岡山大)</p> <p>2D1-03 9:24~ ランダムボール環境を移動するヘビ型ロボットの接触状態推定のための予備実験 ○沖田 佳大(岡山大) 清水 優那(岡山大) 下岡 綜(岡山大) 亀川 哲志(岡山大)</p> <p>~休憩~</p> <p>趣旨説明</p> <p>2D1-04 9:50~ 【基調講演】災害医療における課題への対応-情報管理、安全管理、資源不足への対応- ○若井 聡智(DMAT事務局) 矢嶋 祐一(DMAT事務局) 長橋 和希(東京曳舟病院)</p> <p>2D1-05 10:14~ 【基調講演】COVID-19と能登半島地震と医工連携 ○本村 友一(日本医科大学千葉北総病院救命救急センター)</p> <p>2D1-06 10:38~ 【招待講演】ロボット技術による災害医療支援 ○浅間 一(東大)</p> <p>2D1-07 11:02~ 【招待講演】災害医学への飛行ロボットの役割と展望 ○野波 健哉(先端ロボティクス財団)</p> <p>2D1-08 11:26~ 【招待講演】災害救助におけるロボティクスの活用 ○田所 諭(東北大)</p> <p>総合討論 11:50~</p>

RSJ2024 詳細プログラム

9月5日(木)AM2

E室(8F RDセンター)	F室(9F イノラボ)	G室(1004教室)	H室(1005教室)
<p>2E2 OS12: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>2E2-01 10:30~ 大規模展示会における能を参考にしたサービスロボットを用いた所作の注目度の測定と舞の振りの生成ルール導出の試み ○成田 雅彦(都立産技大)</p> <p>2E2-02 10:42~ 生活支援ロボットのためのタスク管理システム ○山本 大深(大阪国際工科専門職大学) 前川 達平(大阪国際工科専門職大学) 吉田 武史(大阪国際工科専門職大学) 中村 幸博(大阪国際工科専門職大学)</p> <p>2E2-03 10:54~ Zenoh通信基盤を活用した現実空間と仮想空間を繋ぐ箱庭ブリッジの設計およびその実証事例 ○森 崇(箱庭ラボ) 平鍋 健児(永和システムマネジメント) 高田 光隆(名大) 久保秋 真(チェンジビジョン) 細合 晋太郎(ものつくり大) 高瀬 英希(東大)</p> <p>2E2-04 11:06~ Webアプリケーションにおける転移学習に関する研究 ○遠藤 哲(大工大) 小林 裕之(大工大)</p> <p>2E2-05 11:18~ コーディネート機能を有するWebベースのロボット遠隔操作システムにおけるコマンドコーディネーターの強化 ○鈴木 昭二(未来大)</p> <p>2E2-06 11:30~ クラウド環境を用いた複数の移動ロボットの遠隔操作と連携について ○太田 敬一(日本工営株式会社)</p> <p>2E2-07 11:42~ クラウドにより連携したロボットによる外界センサ故障ロボット誘導方法の実機実証 ○前川 裕矢(トヨタ自動車) 高羽 雄太(トヨタ自動車) 大沼 侑司(トヨタ自動車) 土永 将慶(トヨタ自動車)</p> <p>2E2-08 11:54~ クラウド連携によるモバイルロボットの障害時におけるタスク再開方法の検討 ○水岡 祐介(トヨタ自動車) 大沼 侑司(トヨタ自動車) 高羽 雄太(トヨタ自動車) 土永 将慶(トヨタ自動車)</p>		<p>2G2 IS3:Robotics, Mechatronics and Automation(2/2)</p> <p>Hannibal Paul(Ritsumeikan University)、Kazuhiro Shimonomura(Ritsumeikan University)</p> <p>2G2-01 10:30~ A Study on HASEL and DEA Based Multi-DOF Soft Actuator for High-Functional Tactile Display ○Yizhou Sha(The University of Tokyo) Shunsuke Yoshimoto(Osaka University) Akio Yamamoto(The University of Tokyo)</p> <p>2G2-02 10:42~ MESSPa: Multi-modal Embodiment Stimulation Shoulder Pad ○Guillaume GOURMELEN(Waseda University) Vitvasin Vimolmongkolporn(Waseda University) Yukiko Iwasaki(Waseda University) Hiroyasu Iwata(Waseda University)</p> <p>2G2-03 10:54~ Artificial Finger Consisting of Closed Linkages and a Single Planetary Gear System: Verification of the Effectiveness of a hyperextension mechanism. ○Yuma Eto(Tokai Univ.) Koichi Koganezawa(Tokai Univ.) Yoshihiro Kai(Tokai Univ.)</p> <p>2G2-04 11:06~ Determining the Minimal Number of Contact Points for Stable Grasping: An Investigation Using the Grasp Matrix and Quality Indices ○Gajitha Nanayakkara(Kyoto University of Advanced Science) Khalid Meitani(Kyoto University of Advanced Science) Jacob Char(Kyoto University of Advanced Science) Faimul Haque(Kyoto University of Advanced Science) Nishita Ranadive(Kyoto University of Advanced Science) Anas Majumder(Kyoto University of Advanced Science) Sajid Nisar(Kyoto University of Advanced Science)</p> <p>2G2-05 11:18~ Active Elbow Exosuit With Passively Jammed Stiffening Layer ○Abdullah Ahmed(Osaka University) Weiwei Wan(Osaka University) Kensuke Harada(Osaka University)</p> <p>2G2-06 11:30~ Design and Development of an Automated Agarose Gel Gradient-Forming System Jacob Char(Kyoto University of Advanced Science) Khalid Meitani(Kyoto University of Advanced Science) Gajitha Nanayakkara(Kyoto University of Advanced Science) Nishita Ranadive(Kyoto University of Advanced Science) Anas Majumder(Kyoto University of Advanced Science) ○Faimul Haque(Kyoto University of Advanced Science) Nicolas Prévost(Kyoto University of Advanced Science) Sajid Nisar(Kyoto University of Advanced Science)</p> <p>2G2-07 11:42~ Miniature fibre optic based shape sensing for robotic application using curved reflectors ○Dalia Osman(Brunel University London) Vignesh Vignesh(Brunel University London) Yohan Noh(Brunel University London)</p>	<p>2H2 GS9:歩行ロボット(2/3)</p> <p>鄭聖熹(大阪電気通信大学)、出原俊介(京都先端科学大学)</p> <p>2H2-01 10:30~ 脚車輪型移動ロボットにおける車輪機構の物理モデルの検討 ○新宮 万丈(東理大) 永野 健太(東理大) 和田 正義(東理大)</p> <p>2H2-02 10:42~ 脚車輪型移動ロボットにおける逐次的な接触力推定の基礎検討 ○九谷 誠人(東理大) 永野 健太(東理大) 和田 正義(東理大)</p> <p>2H2-03 10:54~ ハイブリッドオートバランス制御を用いたバイラテラル遠隔操作型二足歩行ヒューマノイドロボットの開発 ○榎原 康平(株式会社人機一体) Nan Nan Sun(株式会社人機一体) 山本 華永(広島大学) 菊植 亮(広島大学) 金岡 克弥(株式会社人機一体)</p> <p>2H2-04 11:06~ 有限要素法と動力学を用いた歩行中の大腿骨と腰椎の応力分布解析 ○山崎 健太郎(日本大学) 中西 一義(日本大学) 久留 隆史(日本大学) 難波 秀行(大阪大学) 金子 美泉(日本大学) 内木場 文男(日本大学)</p> <p>2H2-05 11:18~ SUSTAINA-OP2™: 研究および競技向けの自作・外注可能な 子供サイズのヒューマノイドロボットプラットフォーム ○久保寺 真仁(千葉工大) 林原 靖男(千葉工大)</p> <p>2H2-06 11:30~ 柔軟な体幹を持つ二脚歩行ロボットの腕振り動作が与える歩行への影響 ○血海 佑翔(阪工大) 田熊 隆史(阪工大)</p>

RSJ2024 詳細プログラム

9月5日(木)AM2

I室(1006教室)	J室(1007教室)	K室(1104教室)	L室(1105教室)
<p>2I2 GS36:屋外作業ロボット</p> <p>東善之(大阪工業大学)、中山学之(大阪工業大学)</p> <p>2I2-01 10:30~ Autoware-in-Forest: 森林環境における丸太運搬フォワードの自動走行 ○浦野 健太(名古屋大学) 米澤 拓郎(名古屋大学) 河口 信夫(名古屋大学)</p> <p>2I2-02 10:42~ セミアクティブ型ユニバーサルジョイントと移動台車の協調制御に関する基礎的検討 ○朱 泓州(大分大) 森木 雄大(大分大) 三枝 大起(大分大) 菊池 武士(大分大)</p> <p>2I2-03 10:54~ 北極海水下探査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) 大垣 諭史(中央大学) 長嶋 洋渡(中央大学) 鈴木 陽介(中央大学) 澤橋 龍之介(中央大学) 伊藤 文臣(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>2I2-04 11:06~ パラレルワイヤによる窓清掃ロボットの壁面移動制御 ○徳原 滉太(長崎大) 井川 遥斗(長崎大) 松本 康輝(長崎大) 盛永 明啓(長崎大) 山本 郁夫(長崎大)</p> <p>2I2-05 11:18~ 狭い水路隧道内における資材搬送のための自律移動ロボットの検証 ○田尻 隼人(岩手県立大学) 鈴木 彰真(岩手県立大学)</p> <p>2I2-06 11:30~ 複数台の移動ロボットを使用した害獣対策システムのための警戒用巡回経路生成 ○今中 新平(和歌山大学) 道脇 拓真(和歌山大学) 李 宜昕(和歌山大学) 中嶋 秀朗(和歌山大学)</p> <p>2I2-07 11:42~ 道路脇の雑草のための自律除草ロボットの開発(第3報) ○松下 優希(立命館大) 藤井 康之(立命館大) チャン デントウアン(立命館大) 李 周浩(立命館大)</p>	<p>2J2 OS19:深層生体模倣ロボティクスと多義的体模倣(2/3)</p> <p>福原 洸(東北大学)、増田 容一(大阪大学)</p> <p>2J2-01 10:30~ 【招待講演】よく設計された複雑さはシンプル・イズ・ベストを超えるか ○新山 龍馬(明治大)</p> <p>2J2-02 11:06~ ダチョウ首規範柔軟マニピュレータのダイナミクスを活用した触覚センシング ○中野 風志(東大) 井上 克馬(東大) 國吉 康夫(東大) 中嶋 浩平(東大)</p> <p>2J2-03 11:18~ ロボットによる再現からひもとくアグリ大顎の超高速運動を可能にするラッチ機構 ○衣笠 哲也(岡理大) 雪上 和輝(岡理大) 浪花 啓右(北海道科学大) 青沼 仁志(神戸大)</p> <p>2J2-04 11:30~ カンガルー後脚を模倣した跳躍機の設計と受動跳躍実験 ○村上 悠(龍谷大) 永瀬 純也(龍谷大)</p> <p>2J2-05 11:42~ 筋骨格2足ロボットの受動的な性質を活用したモデルベース強化学習 ○上村 知也(名工大) 鷺山 玄(名工大) 佐野 明人(名工大)</p>	<p>2K2 OS13:宇宙ロボティクス(2/3)</p> <p>宇野健太郎(東北大学)、石上玄也(慶應義塾大学)</p> <p>2K2-01 10:30~ 機能再生モジュールのロボティクスによる軌道上衛星への取付サービス実証の概念検討 ○上野 浩史(JAXA) 市川 千秋(JAXA) 臼井 基文(JAXA) 白澤 洋次(JAXA)</p> <p>2K2-02 10:42~ PatchTSTモデルを用いた弾道生成によるCislunarミッションの設計 ○島山 祥(総合研究大学院大学) 伊藤 将太(東京都立大学) 柳瀬 利彦((株)Preferred Networks) 尾崎 直哉(宇宙航空研究開発機構)</p> <p>2K2-03 10:54~ 宇宙滞在中の抗重力筋維持のための装着型3自由度訓練装置の開発 ○田原 光貴(中央大) 入江 亜里沙(中央大) 伊藤 文臣(中央大) 西濱 里英(中央大) 樹田 大輔(有人宇宙システム) 中村 太郎(中央大)</p> <p>2K2-04 11:06~ 微小重力環境下での排泄物搬送に向けた蠕動運動型装置の基礎的検証 ○川野 真生(中央大) 嶋澤 匠吾(中央大) 山崎 千秋(JAXA) 伊藤 文臣(中央大) 中村 太郎(中央大)</p> <p>2K2-05 11:18~ SpaceDyn Ver. 3.0: ROSとの連携による宇宙ロボットシミュレーション ○内田 亮慈(東北大学) 今井 正純(東北大学) 高田 一輝(東北大学) 宇野 健太郎(東北大学) 吉田 和哉(東北大学)</p> <p>2K2-06 11:30~ スペースデブリ捕獲のための地上実験に基づく柔軟ネットの挙動解析 ○大山 達也(九州工業大学) 伊藤 悠真(九州工業大学) 吉田 亮介(九州工業大学) 永岡 健司(九州工業大学)</p> <p>2K2-07 11:42~ Development of a Multifunctional Rover System for Mars Exploration and Operations for the University Rover Challenge Danishi Ai(Tohoku University) Sako Sunami(Tohoku University) Keita Nagaoka(Tohoku University) Kazuho Okuda(Tohoku University) Teruhiro Kataonami(Tohoku University) Shunsuke Kato(Tohoku University) Tomoki Saizaki(Tohoku University) Kota Matsuhashi(Tohoku University) Sora Karimata(Tohoku University) Akihiro Nakayama(Tohoku University) Sho Majima(Keio University) Asahi Inoue(Keio University) ORyoji Nagahara(Keio University) Shuji Miyoshi(Tokyo University of Agriculture and Technology) Karin Koizumi(Tokyo University of Science)</p> <p>2K2-08 11:54~ 日米学生の協働による火星探査機製作と国際大会への挑戦 ○瀬戸 晴登(信州大) 垣内 啓邦(Texas A&M Univ.) 高松 俊介(早大) 平井 大源(東大) 三木 隆史(早大) 辻 紅那(東理大) 廣田 智己(信州大) 堀江 優菜(東大) 高瀬 大河(東北大)</p>	<p>2L2 GS12:ソフトロボット・フレキシブルロボット(2/3)</p> <p>西岡靖貴(滋賀県立大学)、谷口 浩成(大阪工業大学)</p> <p>2L2-01 10:30~ 3-DoFインフレータブルロボットによるマニピュレーションと単脚ロコモーション ○内山 活(明大) 新山 龍馬(明大)</p> <p>2L2-02 10:42~ ミミズサイズの細径小型ソフトロボットの製作と移動能力の検証 ○佐々木 源太(明大) 新山 龍馬(明大)</p> <p>2L2-03 10:54~ お弁当惣菜の盛り付けに適した複数の把持動作を有するソフトロボットハンドの開発 ○久保 勇都(金沢工業大学) 出村 公成(金沢工業大学)</p> <p>2L2-04 11:06~ 粘弾性可変なIonPadグリッパの開発 ○瀧谷 悠乃(大阪大) 小山 佳祐(大阪大) 原田 研介(大阪大)</p> <p>2L2-05 11:18~ 柔剛ハイブリッド指の一体化製法 ○永井 舜也(立命館大学) 三森 友貴(立命館大学) 平井 慎一(立命館大学)</p> <p>2L2-06 11:30~ 水圧を利用して開閉する水中ロボットハンド ○永井 慎一(立命館大学)</p> <p>2L2-07 11:42~ 背骨折り法(spine-breaking method): 中子の除去を必要としない空気圧駆動の柔軟体の製作方法 ○松尾 泰知(立命館大学) 三森 友貴(立命館大学) 平井 慎一(立命館大学)</p> <p>2L2-08 11:54~ 2本の伸縮可能なインフレータブルアームを備えたロボットの3次元移動手法の提案 ○佐竹 祐紀(立命館大) 多胡 靖歌(早大) 石井 裕之(早大) 平井 慎一(立命館大)</p>

RSJ2024 詳細プログラム

9月5日(木)PM1

A室(セミナー室201)	B室(セミナー室203)	C室(セミナー室204)	D室(3F 常翔ホール)
<p>2A3 GS1:ロボットと社会</p> <p>大井翔(大阪工業大学)、橋本智己(埼玉工業大学)</p> <p>2A3-01 13:15~ コンビニエンスストアにおける固有の商品の認識のためのデータセット構築と検証 ○元田 智大(産総研) 花井 亮(産総研) Erich Floris(産総研) Muhammad Muttaqien(産総研) 堂前 幸康(産総研)</p> <p>2A3-02 13:27~ "Transition to Service"モデル再考 ○榎本 俊一(中央大学商学部)</p> <p>2A3-03 13:39~ ランダムサンプリング法を用いて訓練するニューラルネットワークによる多関節ロボットのパス生成 ○Minjie Kim(北九州市立大学大学院) 渡辺 翼(北九州市立大学大学院) 西田 健(北九州市立大学)</p> <p>2A3-04 13:51~ 多関節ロボットのパスシードの展開と修正 ○渡辺 翼(北九州市立大学) 籠 宗馬(北九州市立大学) 西田 健(北九州市立大学)</p> <p>2A3-05 14:03~ ロボット兵器システムによる特別保護対象者に対する攻撃の国際人道法に基づいた規制方法の検討 ○辻田 哲平(防衛大) 佐久間 大(防衛大) 山田 俊輔(防衛大) 江藤 亮輔(防衛大) 黒崎 将広(防衛大)</p> <p>2A3-06 14:15~ 核融合実験炉における遠隔保守システムの現状について ○武田 信和(量研)</p> <p>2A3-07 14:27~ ロボコンのチームを対象とした製作過程におけるグループ活動の現状のメカニズム ○濱村 貴美香(東工大) 永原 健太郎(東工大)</p>	<p>2B3 GS20:人間機械協調</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>2B3-01 13:15~ 移動式小型パワーアシストリフタの開発 ○大庭 輝(北九大) 白石 大悟(北九大) 南山 靖博(久留米高専) 清田 高德(北九大)</p> <p>2B3-02 13:27~ ステアリング操作によるターゲット追従タスクにおける上肢関節の協調関係 ○渡邊 和宏(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>2B3-03 13:39~ 肘関節用アシストスーツのエネルギー消費と安全性を改善するメカニカルブレーキ ○毛利 慶太郎(東海大院) 薄井 隆法(東海大院) 衛藤 勇馬(東海大) 甲斐 義弘(東海大)</p> <p>2B3-04 13:51~ 跳躍運動向上のための靴型デバイスによる運動介入のモデル化と力学的解析 ○亀井 佐以蔵(北海道大学) 日下 聖(北海道大学) 中村 太郎(中央大学) 伊藤 文臣(中央大学) 伊津野 武史(中央大学) 高桑 凜空(中央大学) 田中 孝之(北海道大学)</p> <p>2B3-05 14:03~ 生来手との両手協調動作を実現する体幹重心移動で制御可能な身体拡張マニピュレータの開発 ○齋藤 礼人(横国大) 加藤 龍(横国大)</p> <p>2B3-06 14:15~ 身体融合ロボットアバターを用いた鉗子操作技能学習の基礎検討 ○佐藤 嗣巳(名工大) 藤原 道隆(名大医学系研究科) 湯川 光(名工大) 南澤 孝太(慶大KMD) 田中 由浩(名工大)</p> <p>2B3-07 14:27~ 身体融合ロボットアバターにおける予測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>2C3 GS23:福祉・パワーアシスト</p> <p>原口真(大阪工業大学)、吉川雅博(大阪工業大学)</p> <p>2C3-01 13:15~ 高効率減速機を用いた膝関節アシストロボットによる動作意図推定法の検討 ○清水 憲吾(横国大) 藤本 康孝(横国大)</p> <p>2C3-02 13:27~ 公共移動手段に適合する電動車椅子の基礎検討 ○高畑 智之(東京電機大) 淵上 天運(東京電機大) 萩原 映生(東京電機大) 森 大輝(東京電機大) 浦野 太一(東京電機大)</p> <p>2C3-03 13:39~ 電動車椅子用ロボットアームの到達範囲拡大に関する提案 ○劉 延展(東京電機大) 高畑 智之(東京電機大)</p> <p>2C3-04 13:51~ 車椅子加速度による頸髄損傷者の活動度推定方法の検討 ○高嶋 淳(国リハ研) 倉林 大輔(東工大) 眞田 一志(横国大) 白銀 暁(国リハ研) 緒方 徹(東大)</p> <p>2C3-05 14:03~ ゴルフのスイングスピード向上を目指した人工筋肉による回旋運動補助システムの開発 ○福本 慎太郎(ミズノ) 酒井 隆太(ミズノ) 長尾 裕史(ミズノ) 岡村 尚美(ミズノ) 鈴木 康一(東工大)</p> <p>2C3-06 14:15~ ゴルフのスイングスピード向上を目指した人工筋肉による回旋運動補助システムの開発 ○酒井 隆太(ミズノ) 長尾 裕史(ミズノ) 福本 慎太郎(ミズノ) 岡村 尚美(ミズノ) 鈴木 康一(東工大)</p>	

RSJ2024 詳細プログラム

9月5日(木)PM1

E室(8F RDセンター)	F室(9F イノラボ)	G室(1004教室)	H室(1005教室)
	<p>2F3 GS16:マニピュレーション</p> <p>山川雄司(東京大学)、姜銀来(電気通信大学)</p> <p>2F3-01 13:15~ 視覚・触覚情報を活用したバイラテラル制御に基づく模倣学習によるロボットアームの行動生成手法に関する研究 ○小林 聖人(大阪大学) Thanpimon Buamane(大阪大学) 浦西 友樹(大阪大学)</p> <p>2F3-02 13:27~ 関節付きオブジェクトのためのシナジー自動学習法の提案 ○所 亮太(大阪大) 東 和樹(大阪大) 清川 拓哉(大阪大) 万 偉偉(大阪大) 原田 研介(大阪大/AIST)</p> <p>2F3-03 13:39~ 取り出し困難な密集状態からの把持戦略の自動生成 ○山田 響生(大阪大) 元田 智大(産総研) 西 卓郎(大阪大) 万 偉偉(大阪大) 原田 研介(大阪大/産総研)</p> <p>2F3-04 13:51~ 双腕型ロボットによる空所画像生成を通じた物体の収納動作 ○山田 祐輔(宇都宮大) 星野 智史(宇都宮大)</p> <p>2F3-05 14:03~ 柔軟な制約を用いた動的環境におけるロボットアームの可操作性の最適化 ○中川 竜志(青学大) 山下 貴仁(青学大) 田崎 良佑(青学大)</p> <p>2F3-06 14:15~ 三次元点群からの物体動作予測に基づくロボットマニピュレーションの検討 ○元田 智大(産総研) 花井 亮(産総研) 中條 亨一(産総研) 堂前 幸康(産総研)</p>	<p>2G3 GS6:センサ・測位</p> <p>小林裕之(大阪工業大学)、姜長安(大阪工業大学)</p> <p>2G3-01 13:15~ 同伴者に並走するロボットの開発 ○大栗 拓海(小山高専) サム アンラホック(小山高専)</p> <p>2G3-02 13:27~ 3次元点群解析に基づくロボット移動可能領域の半自動認識手法 ○相川 雄也(名古屋大学) 片山 晋(名古屋大学) 浦野 健太(名古屋大学) 米澤 拓郎(名古屋大学) 河口 信夫(名古屋大学)</p> <p>2G3-03 13:39~ パーソナルモビリティの運転アシストのためのオンラインSLAMと人工ポテンシャル法に基づくShared Control ○岸 敬大(宇都宮大) 小山 佳祐(宇都宮大) 星野 智史(宇都宮大)</p> <p>2G3-04 13:51~ 空気噴流と距離計測の同軸配置による非接触な柔らかさ測定デバイス ○山口 大貴(大阪大) 金子 真(大阪大) 原田 研介(大阪大)</p> <p>2G3-05 14:03~ 既設照明光の明滅スペクトル推移を用いた速度推定手法の精度向上 ○吉村 剛星(大阪工大) 小林 裕之(大阪工大)</p> <p>2G3-06 14:15~ 複数台の除雪車両に対応した深雪における除雪作業支援システムの開発 ○村田 晃仁(芝浦工大) 井筒 駿介(芝浦工大) 谷藤 尚斗(芝浦工大) 長谷川 忠大(芝浦工大) 油田 信一(芝浦工大) 加藤 智之(西武建設) 白石 元幸(西武建設) 金野 直樹(西武建設) 須長 真介(西武建設)</p>	<p>2H3 GS9:歩行ロボット(3/3)</p> <p>林原靖男(千葉工業大学)、谷口浩成(大阪工業大学)</p> <p>2H3-01 13:15~ 電動油圧式2脚2輪ロボットG1Wの油圧駆動ユニットの設計 ○稲村 岳洋(立命館大学) 玄 相昊(立命館大学)</p> <p>2H3-02 13:27~ 能動的な前後非対称腕振りと受動的な体幹捻りが床反力中心に及ぼす影響の計測 ○橋本 伊吹(大阪工大) 田熊 隆史(大阪工大) 青井 伸也(大阪大)</p> <p>2H3-03 13:39~ 歩容ベクトルを用いた歩容創発における身体-制御系-環境の相互作用の表現方法の検討 ○前田 一成(公大高専) 中嶋 秀朗(和歌山大学)</p> <p>2H3-04 13:51~ 不整地における爬虫類型 4 足歩行ロボットのための RGB-D カメラを用いた自律歩行制御システムの開発 ○四之宮 啓悟(金沢工大) 土居 隆宏(金沢工大)</p> <p>2H3-05 14:03~ 四脚動物のGallop 旋回の理解に向けた車椅子脚ロボットの開発 ○前田 友絵(東北大) 服部 祥英(東北大/JSPS) 加納 剛史(はこだて未来大学) 福原 洸(東北大) 石黒 章夫(東北大)</p>

RSJ2024 詳細プログラム

9月5日(木)PM1

I室(1006教室)	J室(1007教室)	K室(1104教室)	L室(1105教室)
<p>2I3 GS28:サービスロボット</p> <p>松添静子(富士通株式会社)、堀三晟(玉川大学)</p> <p>2I3-01 13:15~ ロボットによる下膳作業の完全自動化に向けた重量バランスを考慮した食器の効率的な配置計画 ○工藤 遼(和歌山大) 土橋 宏規(和歌山大)</p> <p>2I3-02 13:27~ オフィスにおける荷台分離型自律走行配送ロボットを利用した配膳システム ○田村 秀一(戸田建設) 白山 晋(戸田建設)</p> <p>2I3-03 13:39~ 食品ロボットハンドリングの比較実験に向けた食品サンプルの製作と活用 ○勝野 颯太(立命大) 平井 慎一(立命大)</p> <p>2I3-04 13:51~ 料理ロボットによる野菜の乱切りのための切断手法の提案 ○上馬 正寛(電通大) 董 晨宇(電通大) 木村 航平(電通大) 工藤 俊亮(電通大)</p> <p>2I3-05 14:03~ 道具の機能とロボットの身体性を考慮したGPTによるロボット動作手順生成 鈴木 貴大(中京大学) ○丸山 高輝(中京大学) 橋本 学(中京大学)</p> <p>2I3-06 14:15~ 可動式プロジェクタを用いた案内ロボットの誘導表示方法の検討 ○久保 幸大(東洋大学大学院) 山川 聡子(東洋大)</p> <p>2I3-07 14:27~ Tearoidにおける落涙のタイミングが情動的共感に与える心理的影響 ○安田 茜(関西大) 中瀬 悠汰(関西大大学院) 瀬島 吉裕(関西大)</p>	<p>2J3 OS19:深層生体模倣ロボティクスと多義的身体(3/3)</p> <p>増田容一(大阪大学)、福原洗(東北大学)</p> <p>2J3-01 13:15~ 受動的身体性を有する2足ロボットの全身を使った斜面上でのバランス動作 ○米澤 匠悟(名工大) 大澤 俊介(名工大) 黒川 大樹(名工大) 横地 康太(名工大) 川口 達也(名工大) 上村 知也(名工大) 佐野 明人(名工大)</p> <p>2J3-02 13:27~ 単関節を構成する冗長な拮抗筋群の自律的協調制御に関する実験的検証 ○中西 大輔(松江高専) 渡部 陽也(松江高専) 浪花 啓右(北海道科学大学) 杉本 靖博(大阪大学)</p> <p>2J3-03 13:39~ 受動関節バドルによる遊泳特性解析と走光性水中モジュラーロボットのパラメーター設計 ○山口 淳平(東工大) 西川 航平(東工大) 檀 隼人(東工大) 倉林 大輔(東工大)</p> <p>2J3-04 13:51~ 関節冗長性と筋冗長性の同時活用による筋骨格マニピュレータの運動計画 ○片峯 啓太(九州大学) 有田 輝(九州大学) 田原 健二(九州大学)</p> <p>2J3-05 14:03~ 傾軸足部を有する2足ロボットに対するシミュレータ内の世界モデルベースの深層強化学習 ○三浦 太資(名工大) 横地 康太(名工大) 鷺山 玄(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>2J3-06 14:15~ 人体を模倣した流体潤滑を有する指関節構造の粘性特性 ○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>2K3 OS13:宇宙ロボティクス(3/3)</p> <p>大槻真嗣(JAXA)、前田孝雄(東京農工大学) 園井 康晴(中央大学)</p> <p>2K3-01 13:15~ 群ロボットによる月面地下環境探査のための進化型行動モジュラーアーキテクチャの基本設計検討 ○片山 拓海(中央大学) 坂本 康輔(中央大学) 園井 康晴(中央大学)</p> <p>2K3-02 13:27~ 小型二輪ローバにおける扇形を複数枚用いたグロウサの扇形間位相差による走行性能評価 ○鎌田 祥太郎(中央大学) 坂本 康輔(中央大学) 園井 康晴(中央大学)</p> <p>2K3-03 13:39~ 不整地移動ロボットのスタック救出を目的としたロボットアームの開発および動作解析 ○花岡 奈穂子(慶大) 石上 玄也(慶大)</p> <p>2K3-04 13:51~ 多様な地形を歩行・登攀可能な4脚クライミングロボット: LIMBEROの研究開発 ○高田 一輝(東北大学) 宇野 健太郎(東北大学) 今井 正純(東北大学) 西部 諒(東北大学) 片男 浪 輝大(東北大学) 江口 幹生(東北大学) 吉田 和哉(東北大学)</p> <p>2K3-05 14:03~ 鉤爪型グリッパを有する脚型クライミングロボットの反力計測にもとづく手先制御 ○宇野 健太郎(東北大) 江口 幹生(東北大) 高田 一輝(東北大) 吉田 和哉(東北大)</p> <p>2K3-06 14:15~ グリッパ-車輪間変形可能機構の脚型ロボットへの応用に向けた改良開発 ○猶木 皓太(東北大) 宇田 昌弘(東北大) 宇野 健太郎(東北大) Arthur Candalot(東北大) 吉田 和哉(東北大)</p> <p>2K3-07 14:27~ ピン配列型把持機構を応用したクライミングロボットの研究開発 ○長岡 佳汰(東北大学) 宇野 健太郎(東北大学) 吉田 和哉(東北大学)</p>	<p>2L3 GS12:ソフトロボット・フレキシブルロボット(3/3)</p> <p>新山龍馬(明治大学)、出原俊介(京都先端科学大学)</p> <p>2L3-01 13:15~ 空気-液圧サーボ増圧器を用いた水圧ラバーマッスルの制御 ○北澤 拓人(立命館大学) 川戸 咲智子(立命館大学) 玄 相晃(立命館大学)</p> <p>2L3-02 13:27~ 非円形プーリーを用いたHAM駆動モジュラーロボットの設計 ○國方 碩人(立命館大学) 玄 相晃(立命館大学)</p> <p>2L3-03 13:39~ 油圧人工筋を直列配置した拮抗駆動型2軸ロボットモジュールの設計 ○田寺 将樹(立命館大学) 玄 相晃(立命館大学)</p> <p>2L3-04 13:51~ ポップアップ構造による蔓型パワーソフトグリッパの性能向上 ○堺玉 大翔(東工大) 難波江 裕之(東工大) 鈴木 康一(東工大)</p> <p>2L3-05 14:03~ 受動変形を許容するモジュラートラスロボットの開発と有限要素法に基づく制御 ○大場 友暁(筑波大院) 磯部 大吾郎(筑波大)</p> <p>2L3-06 14:15~ 羽ばたきドローンによる離着陸を支援する柔軟跳躍機構 ○三河 優(筑波大) 望山 洋(筑波大) Hassan Modar(筑波大) 鈴木 健嗣(筑波大)</p> <p>2L3-07 14:27~ 水圧自励振動式流体アクチュエータと運動錯覚の生成 ○塚越 秀行(東工大) 鈴木 健明(東工大)</p>

RSJ2024 詳細プログラム

9月6日(金)AM1

A室(セミナー室201)	B室(セミナー室203)	C室(セミナー室204)	D室(3F 常翔ホール)
<p>3A1 OS11:子どものためのロボティクス(1/2)</p> <p>新妻実保子(中央大学)、塩見昌裕(ATR)</p> <p>3A1-01 9:00~ 【基調講演】ロボットと共に生活することが子どもの向社会的行動および親子関係に与える長期的影響の評価法の提案 ○野澤 光(同志社大学赤ちゃん学研究センター) 加藤 正晴(同志社大学赤ちゃん学研究センター)</p> <p>3A1-02 9:24~ 保育施設における触れ合いロボットの導入とその受容性調査 ○大西 裕也(ATR) 住岡 英信(ATR) 塩見 昌裕(ATR)</p> <p>3A1-03 9:36~ 学童施設における触れ合い赤ちゃん型対話ロボットの導入と質的受容性調査 ○住岡 英信(ATR) 大和 信夫(ウイストン(株)) 塩見 昌裕(ATR)</p> <p>3A1-04 9:48~ 人とロボットが共生する未来を志向したけんけんロボット ○米谷 日菜子(名工大) 高嶋 健太(名工大) 藤井 俊輔(名工大) 川口 達也(名工大) 横地 康太(名工大) 土方 祥平(名工大) 岩澤 大地(日本科学未来館) 上村 知也(名工大) 佐野 明人(名工大)</p> <p>3A1-05 10:00~ グループワークでのチーム支援を目的としたコミュニケーションロボット「小ドンマスロボット」の開発 ○堀江 悠生(富山県立大学) 増田 寛之(富山県立大学) 布施 陽太郎(富山県立大学) 小柳 健一(富山県立大学) 澤井 圭(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)</p>	<p>3B1 OS7: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))、榊原伸介(ファナック株式会社(ROBOCIP))</p> <p>3B1-01 9:00~ ロボットアームによる商品取出手順最適化問題の分解法 ○原 健悟(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>3B1-02 9:12~ Single-view dexterous object grasping under high uncertainty using multi-level similarity matching ○陳 浩(大阪大学) 清川 拓哉(大阪大学) 万 偉偉(大阪大学) 原田 研介(大阪大学)</p> <p>3B1-03 9:24~ 自己教師学習による記号の表現と物体操作動作の生成 ○若林 大意(農工大/産総研) 佐川 立昌(産総研/農工大) 山野辺 夏樹(産総研/農工大)</p> <p>3B1-04 9:36~ SQLサーバを使用した細密なW-Cマッピングによる動作生成の検証 ○増永 航大(大阪大) 万 偉偉(大阪大) 原田 研介(大阪大/AIST)</p> <p>3B1-05 9:48~ 人の動作・ロボット動作の運動知識ベース検索システム ○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>3C1 GS40:機械学習・ディープラーニング(1/4)</p> <p>小林裕之(大阪工業大学)、原田研介(大阪大学)</p> <p>3C1-01 9:00~ 状態空間モデルに基づく模倣学習によるロボットの動作生成 ○辻 俊明(埼玉大) 井上 虎太郎(埼玉大)</p> <p>3C1-02 9:12~ 強化学習を用いた屋内移動ロボットの巡回手法の提案 ○北村 悠人(公大高専) 藪 厚生(公大高専) 金田 忠裕(公大高専)</p> <p>3C1-03 9:24~ Diffusion Policyを利用したブレイデータの自己教師あり学習に基づく柔軟物体操作 ○青木 悠(慶應義塾大学) 平松 駿(慶應義塾大学) 村田 真悟(慶應義塾大学)</p> <p>3C1-04 9:36~ ゲート機構を利用した視聴覚統合に基づくロボットの動的物体挿入タスク学習 ○太田 衛(慶應義塾大学) 村田 真悟(慶應義塾大学)</p> <p>3C1-05 9:48~ 分数遅延のある環境での状態遷移モデルに基づく強化学習 ○野村 直輝(東京農工大学) 宮下 恵(東京農工大学) 近藤 敏之(東京農工大学) 矢野 史朗(トヨタ自動車)</p> <p>3C1-06 10:00~ 形態変化によるモジュール型ロボットの行動生成に関する検討 ○片岡 英輔(東大) 橋本 樹明(ISAS/JAXA) 久保田 孝(明治大学)</p>	<p>3D1 OS3:基盤モデルの実ロボット応用(1/4)</p> <p>河原塚健人(東京大学)、松嶋達也(東京大学)</p> <p>3D1-01 9:00~ 基盤モデルの実ロボット応用 - チュートリアルA ○河原塚 健人(東京大学) 松嶋 達也(東京大学) 宮澤 和貴(大阪大学)</p> <p>3D1-02 9:12~ 基盤モデルの実ロボット応用 - チュートリアルB ○松嶋 達也(東京大学) 宮澤 和貴(大阪大学) 河原塚 健人(東京大学)</p> <p>3D1-03 9:24~ 基盤モデルの実ロボット応用 - チュートリアルC ○宮澤 和貴(大阪大学) 河原塚 健人(東京大学) 松嶋 達也(東京大学)</p> <p>3D1-04 9:36~ 基盤モデルと地図モジュールを用いたゼロショットロボット質問応答の実現 ○坂本 凜也(京都大学) 東 大地(Sony Semiconductor Solutions Corporation) 宮西 大樹(東京大学, RIKEN AIP, ATR) 栗田 修平(NII, RIKEN AIP) 川鍋 一晃(ATR, RIKEN AIP)</p> <p>3D1-05 9:48~ 環境に埋め込まれた意味的情報を活用しロボットのタスクプランを更新するフレームワークの提案 ○白坂 翠萌(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>3D1-06 10:00~ オフライン軌道生成による軌道に基づくopen-vocabulary物体操作タスクにおける将来成否予測 ○神原 元就(慶應義塾大学) 杉浦 孔明(慶應義塾大学)</p>

RSJ2024 詳細プログラム

9月6日(金)AM1			
E室(8F RDセンター)	F室(9F イノラボ)	G室(1004教室)	H室(1005教室)
<p>3E1 OS17:配管検査・補修ロボット</p> <p>加古川篤(立命館大学)、伊藤文臣(中央大学)</p> <p>3E1-01 9:00~ 化学プラント向け防爆対応空間移動型ロボットの小型軽量化開発 ○川口 学(株式会社キビテク) 前原 賢一(株式会社キビテク) 宮田 直樹(株式会社キビテク) 塩木 隆利(株式会社ダイセル) 中野 静大(株式会社ダイセル) 大城 健太郎(株式会社ダイセル) 矢口 裕明(クシナダ機巧株式会社)</p> <p>3E1-02 9:12~ 実用的V字型配管内検査ロボットの開発とそのフィールド実験 ○関谷 奏(立命館大) 加古川 篤(立命館大) 中澤 良太(日鉄パイプライン&エンジニアリング) 生野 康之(日鉄パイプライン&エンジニアリング)</p> <p>3E1-03 9:24~ 水流・小段差・濁水を有する管路内を自律走行可能な管内移動ロボットの開発 ○鄭 文博(早大) 三宅 章太(早大) 馮 伝鑫(早大) 三宅 太文(早大) 小池 俊宇(早大) 中塚 康夫(ENEOS) 八幡 修平(ENEOS) 亀崎 允啓(東大/早大) 菅野 重樹(早大)</p> <p>3E1-04 9:36~ ケーブル送りと配管内固定機能を有するケーブル伝動ロボットの開発 ○小池 俊宇(早大) 三宅 章太(早大) ムスタファ エゼルディン(早大) 鄭 文博(早大) 三宅 太文(早大) 菅野 重樹(早大) 亀崎 允啓(東大/早大)</p> <p>3E1-05 9:48~ マイクロ超音波モータを用いたインチワーム型壁面移動ロボットの開発 ○真鍋 陽生(岡山大学) 羽地 博基(岡山大学) 真下 智昭(岡山大学)</p>		<p>3G1 GS2:機構(1/4)</p> <p>出原俊介(京都先端科学大学)、松野孝博(近畿大学)</p> <p>3G1-01 9:00~ 吊下げ型ケーブル駆動/パラレルロボットのアクチュエータ負荷分散を目的とした出力干渉機構の検討 ○井下田 吉男(ALSOK)</p> <p>3G1-02 9:12~ A Parallel-Link Mechanism Equipped with a Gas Spring: Its Kinematics and Statics ○曲 江(Hiroshima University) 金岡 克弥(Man-Machine Synergy Effectors, Inc.) ソン ナンナン(Man-Machine Synergy Effectors, Inc.) 菊植 亮(Hiroshima University)</p> <p>3G1-03 9:24~ 四節リンク段差乗り越え機構の力学的解析 ○平澤 順治(茨城高専)</p> <p>3G1-04 9:36~ 積層型圧電素子の振動により発生するスクイズ膜を用いた浮揚機構の無線化 ○春原 優太(横国大) 峯岸 凜太郎(横国大) 鳥井 昭宏(愛工大) 淵脇 大海(横国大)</p> <p>3G1-05 9:48~ スチュワートプラットフォームにおける自重補償を目的としたガススプリング配置の提案 ○阪本 崇介(株式会社人機一体) 青野 翔大(株式会社人機一体) 金岡 克弥(株式会社人機一体)</p> <p>3G1-06 10:00~ フリック機構および内蔵センシング空間への誘導機能を有するバラ積みピッキング用スコップ型ロボットハンド ○西村 齊寛(金沢大) 大塚 一輝(イードル株式会社) 檜作 大樹(イードル株式会社)</p>	<p>3H1 GS38:経路計画・動作計画(1/4)</p> <p>岩橋直人(岡山県立大学)、渡辺哲陽(金沢大学)</p> <p>3H1-01 9:00~ 状況に応じて計画を選択する自律走行ロボットの計画選択過程の可視化 ○西中 裕梨果(奈良女子大学大学院)</p> <p>3H1-02 9:12~ シミュレーション環境による自律移動ロボットの開発 ○木村 文香(奈良女子大学)</p> <p>3H1-03 9:24~ 来た道に戻るだけのシンプルな自動走行の実現に向けてSLAMの必要性の再考 ○田中 純聖(京都先端科学大学) 佐藤 啓宏(京都先端科学大学)</p> <p>3H1-04 9:36~ 飲食店下膳作業のためのモバイルマニピュレータの巡回経路の机上最適化について ○河原田 歩夢(大阪工業大学) 野田 哲男(大阪工業大学)</p> <p>3H1-05 9:48~ Bidirectional Informed RRT*を用いた UAV とUGV の同時経路計画および合流地点決定手法の構築 ○田崎 未康(慶大) 石上 玄也(慶大)</p>

RSJ2024 詳細プログラム

9月6日(金)AM1

I室(1006教室)	J室(1007教室)	K室(1104教室)	L室(1105教室)
<p>3I1 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>3I1-01 9:00~ 粘着性のあるロボットハンドによる積層された布の分離と把持 ○近藤 和希(電通大) 木村 航平(電通大) 工藤 俊亮(電通大)</p> <p>3I1-02 9:12~ ソフトハンドのプリガラス変形予測に基づく接触力推定 ○甲斐 亮吾(中央大) 磯邊 柚香(中央大) Sarthak Pathak(中央大) 梅田 和昇(中央大)</p> <p>3I1-03 9:24~ シート状感圧センサとカセンサの併用による大レンジカセンシング機能を備えたロボットハンド機構 ○金田 侑(パナソニック プロダクションエンジニアリング(株)) 村上 将嗣(パナソニック ホールディングス(株)) 黒田 達朗(パナソニック ホールディングス(株)) 谷口 祥平(パナソニック ホールディングス(株)) 荒木 秀和(パナソニック ホールディングス(株)) 岡崎 安直(パナソニック ホールディングス(株)) 戸島 亮(パナソニック ホールディングス(株)) 多田 隼 建二郎(大阪大学)</p> <p>3I1-04 9:36~ スィベルジョイント内蔵アクチュエータを用いた3指油圧ロボットハンドの開発 ○中島 悠翔(早大) 磯部 清介(早大) 亀ヶ谷 友宏(早大) 関口 宣人(早大) 伊藤 勇河(早大) 王 語詩(早大) 菅野 重樹(早大) 亀崎 允啓(東大/早大)</p> <p>3I1-05 9:48~ 多指ロボットハンドによる紙折り操作のシミュレーション ○新崎 広人(千葉大学) 高橋 聖奈(千葉大学) 並木 明夫(千葉大学)</p>	<p>3J1 GS22:筋骨格ロボット</p> <p>金子美泉(日本大学)、吉川雅博(大阪工業大学)</p> <p>3J1-01 9:00~ 指先操作力の有無による示指屈曲・伸展における関節間あるいは筋腱間の協調関係の比較 ○吉田 峻輔(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>3J1-02 9:12~ 擬似三角行列構造に基づいた示指の筋腱駆動系のモデル化 ○山田 祐哉(同志社大学大学院) 横川 隆一(同志社大学) 積際 徹(同志社大学)</p> <p>3J1-03 9:24~ 繰り返し動作における筋骨格アームのフィードフォワード制御の効率的な獲得 ○和田 泉(静大) 早川 智洋(静大) 小林 祐一(静大)</p> <p>3J1-04 9:36~ 二関節筋を有する空気圧人工筋ロボットアームにおける非円形プーリの有効性の検証 ○國田 裕介(京大) 細田 耕(京大)</p> <p>3J1-05 9:48~ 柔軟ラティス構造を活用したワイヤ駆動人工筋肉で構成される人体模倣脚の製作 ○吉村 駿之介(東京大学) 鈴木 天馬(東京大学) 佐原 侑太(東京大学) 河原塚 健人(東京大学) 岡田 慧(東京大学)</p>	<p>3K1 GS18:ハプティクス・触覚ディスプレイ</p> <p>坂上憲光(龍谷大学)、上田絃司(東芝エネルギーシステムズ株式会社)</p> <p>3K1-01 9:00~ 足裏の垂直抗力と摩擦力を測定・提示可能なシステムの開発 ○森 和起(早稲田大学大学院) 沈 陽(早稲田大学大学院) 金澤 政宜(東京大学大学院) 大谷 拓也(芝浦工業大学) 高西 淳夫(早稲田大学理工学術院・早稲田大学ヒューマノイド研究所)</p> <p>3K1-02 9:12~ アドミッタンス型デュアルループ力制御による直接教示を用いたTransformer モデルに基づく動作の模倣学習と生成 ○胡 一夫(拓殖大学大学院) 長津 裕己(拓殖大学)</p> <p>3K1-03 9:24~ ジャイロ効果を利用した3DoF力覚提示が可能な把持型デバイスの開発 ○齋藤 陽太(大阪工業大学大学院 知能ロボティクス研究室) 小林 裕之(大阪工業大学)</p> <p>3K1-04 9:36~ MR流体ブレーキを用いた全身装着型力覚提示装置によるVR空間での水中動作感覚提示 ○澤橋 龍之介(中大) 清水 大雅(中大) 杉野 智孝(中大) 早見 夏樹(中大) 西濱 里英(中大) 中村 太郎(中大)</p> <p>3K1-05 9:48~ 周波数解析を用いてデフォルメした触覚提示 ○渡辺 琉斗(埼玉大学) 辻 俊明(埼玉大学)</p>	<p>3L1 GS26:ヒューマン・マシン・インタフェース</p> <p>瀬島吉裕(関西大学)、三浦智(東京工業大学)</p> <p>3L1-01 9:00~ 脳活動と位置合わせ精度を用いたハプティックデバイスの力覚フィードバックモデルの検討 ○永井 遥丈(東工大) 三浦 智(東工大)</p> <p>3L1-02 9:12~ 直感的なインタフェースを用いたロボットアームの座標系切り替えシステムによる6軸合わせ ○大和田 稜也(東工大) 三浦 智(東工大) 武田 拓也(デンソー) 浅見 克志(デンソー)</p> <p>3L1-03 9:24~ 双腕ロボットの遠隔操作における利き手と非利き手の左右協調性の評価 ○櫻井 龍輝(東工大) 三浦 智(東工大)</p> <p>3L1-04 9:36~ HMIデバイス操作時における表示遅延が自己主体感および操作性に与える影響 ○山本 倫久(同志社大学大学院) 積際 徹(同志社大学大学院) 横川 隆一(同志社大学大学院)</p> <p>3L1-05 9:48~ 発話音素列テキストを用いた二段階方言識別手法に関する研究 ○浅房 陽平(芝浦工業大学) 吉見 卓(芝浦工業大学)</p> <p>3L1-06 10:00~ 愛着理論に基づくロボットの愛着行動に関する一考察 ○加治 万愛(大阪芸術大学大学院 アートサイエンス学研究領域) 萩田 紀博(大阪芸術大学大学院/ATR) 木塚 あゆみ(大阪芸術大学) 安藤 英由樹(大阪芸術大学 アートサイエンス学科)</p>

RSJ2024 詳細プログラム

9月6日(金)AM2

A室(セミナー室201)	B室(セミナー室203)	C室(セミナー室204)	D室(3F 常翔ホール)
<p>3A2 OS11:子どものためのロボティクス(2/2)</p> <p>阿部香澄(明治学院大学)、新妻実保子(中央大学)</p> <p>3A2-01 10:30~ 【招待講演】テレプレゼンスロボットによる異世代間交流を活用した協同子育て・幼老統合ケア ○粕谷 美里(電通大)</p> <p>3A2-02 10:54~ 視覚言語モデルを特徴量抽出器とした遠隔保育ロボットと対話中の子どもの関心推定の試み ○阿部 香澄(電通大, 明学) 井口 文琉(電通大) 中村 友昭(電通大)</p> <p>3A2-03 11:06~ ハンドトラッキングを活用した竹とんぼの飛行シミュレーションにおける初期値推定手法 ○西田 舜(芝浦工業大学) 佐々木 毅(芝浦工業大学)</p> <p>3A2-04 11:18~ ロボットの産卵が親子に与える生命感と心の知覚への影響 ○新江田 航大(奈良先端大) 秋吉 拓斗(奈良先端大) 高橋 顕太(奈良先端大) 中村 海翔(奈良先端大) 澤邊 太志(奈良先端大)</p>	<p>3B2 OS7: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))、榊原伸介(ファナック株式会社(ROBOCIP))</p> <p>3B2-01 10:30~ 不確実な人教示データを活用した柔軟かつ高速な最適動作計画手法の提案 ○高御堂 良太(東京大学) 太田 順(東京大学)</p> <p>3B2-02 10:42~ HA-RA DB構築のための人の物体移動時の行動データを対象としたシミュレーションによる動作生成 ○糸田 孝太(武蔵野大) 渡邊 紀文(武蔵野大) 清木 康(武蔵野大)</p> <p>3B2-03 10:54~ A Task-Oriented Approach to Volumetric Robotic Work-cell Layout Optimization ○Radwa Ali(Osaka University) Zhengtao Hu(Shanghai University) Weiwei Wan(Osaka University) Tatsushi Nishi(Okayama University) Kensuke Harada(Osaka University)</p> <p>3B2-04 11:06~ 自律移動ロボットのためのトポロジカルクラスタリングに基づく移動物体検出 ○渡邊 真広(都立大) 大保 武慶(都立大) 久保田 直行(都立大)</p> <p>3B2-05 11:18~ 複数の目標配置を考慮した商品整列問題における動作計画最適化 ○白神 雅也(岡山大) 西 竜志(岡山大) 劉 子昂(岡山大) 藤原 始史(岡山大)</p>	<p>3C2 GS40:機械学習・ディープラーニング(2/4)</p> <p>久保田孝(明治大学)、境野翔(筑波大学)</p> <p>3C2-01 10:30~ 長期記憶を活用した対話システム構築に関する研究 ○丸児 綾香(大阪工業大学大学院) 小林 裕之(大阪工業大学)</p> <p>3C2-02 10:42~ 深層学習を用いた短寿命学習によるリチウムイオン電池の寿命予測モデルの構築 ○藤滝 悠(大阪工大) 小林 裕之(大阪工大)</p> <p>3C2-03 10:54~ 人型ロボット遠隔操作時の力覚ガイダンスを低消費電力で生成する深層ニューラルネットワークの重み・活性化値の下限の探求 ○原 拓己(京都大学) 佐藤 高史(京都大学) 粟野 皓光(京都大学)</p> <p>3C2-04 11:06~ 再構成学習・対照学習を用いた深層能動的推論に基づく実ロボット制御 ○飛田 勝之助(慶應義塾大学) 藤井 健太郎(慶應義塾大学) 村田 真悟(慶應義塾大学)</p> <p>3C2-05 11:18~ 深層能動的推論に基づくロボットによる視覚情報の収集と統合 ○横澤 理子(慶應義塾大学) Gabriel Haddon-Hill(慶應義塾大学) 藤井 健太郎(慶應義塾大学) 村田 真悟(慶應義塾大学)</p> <p>3C2-06 11:30~ 深層強化学習を用いた遮蔽物を含む動的環境での移動ロボット経路計画 ○遠藤 巧人(芝浦工業大学) 島田 明(芝浦工業大学)</p> <p>3C2-07 11:42~ クライミングロボットにおける単眼カメラを用いた登攀可能領域の推定 ○松浦 篤史(芝浦工業大学) 島田 明(芝浦工業大学)</p>	<p>3D2 OS3:基盤モデルの実ロボット応用(2/4)</p> <p>宮澤和輝(大阪大学)、河原塚健人(東京大学)</p> <p>3D2-01 10:30~ Chimera: 基盤モデル利用ロボティクスのための研究基盤プラットフォーム ○田口 峻(TCRDL) 出口 秀輝(TCRDL)</p> <p>3D2-02 10:42~ 身体バプリングに基づく事前学習モデルを用いたマニピュレーション動作の継続学習 ○山北 夏聖(早大/産総研) 中條 亨一(産総研/早大) 加瀬 敬唯(早大) 堂前 幸康(産総研) 尾形 哲也(早大/産総研)</p> <p>3D2-03 10:54~ 大規模視覚-言語モデルによる調理ロボットの時系列食材状態認識 ○河原塚 健人(東京大学) 金沢 直晃(東京大学) 大日方 慶樹(東京大学) 岡田 慧(東京大学)</p> <p>3D2-04 11:06~ Towards Development of a Foundation Model for Humanoid Control with GPT-based Model ○Siddharth Padmanabhan(Osaka University) Kazuki Miyazawa(Osaka University) Takato Horii(Osaka University)</p> <p>3D2-05 11:18~ ロボット間の現場知識の差を考慮した基盤モデルによる物体探索の言語指示におけるタスク分解と割当 ○村田 健人(立命館大) 長谷川 翔一(立命館大) 石川 朋親(立命館大) 萩原 良信(立命館大/創価大) 谷口 彰(立命館大) エル ハイロ トフィ(立命館大) 谷口 忠大(立命館大/京都大)</p> <p>3D2-06 11:30~ Vision-Language Modelによる視覚的な方向情報理解に基づく自律移動ロボットの誘導 ○棚田 晃世(トヨタ自動車(株)) 松崎 成道(トヨタ自動車(株)) 近藤 佑樹(トヨタ自動車(株)) 田中 和仁(トヨタ自動車(株)) 中岡 慎太郎(トヨタ自動車(株)) 森 優人(トヨタ自動車(株))</p> <p>3D2-07 11:42~ Multimodal LLMと二重緩和損失に基づく実世界検索エンジン ○八島 大地(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>3D2-08 11:54~ グラフネットワークにより検証可能なLLMに基づく料理作業動作計画 ○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>

RSJ2024 詳細プログラム

9月6日(金)AM2

E室(8F RDセンター)	F室(9F イノラボ)	G室(1004教室)	H室(1005教室)
	<p>3F2 GS34:建設ロボット</p> <p>楊光(大阪工業大学)、小島匠太郎(東北大学)</p> <p>3F2-01 10:30~ 建築作業の効率化・精度向上を目指した厚さ推定手法の検証 ○井上 雅之(長谷工) 田附 遼太(長谷工) 加藤 大一郎(NHK財団)</p> <p>3F2-02 10:42~ 建設現場の施工自動化に関する研究 ○小林 祐亮(長谷工コーポレーション) 林 徹(長谷工コーポレーション)</p> <p>3F2-03 10:54~ 建設現場の自動化のための3次元環境認識による異種複数建機の位置姿勢監視システム ○安藤 波音(千葉工大) 中村 亮(千葉工大) 守本 崇昭(住友建機) 泉川 岳哉(住友建機) 藤井 浩光(千葉工大)</p> <p>3F2-04 11:06~ 遠隔操作建機の移動走行のための地形データ提示システム ○中村 亮(千葉工大) 安藤 波音(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>3F2-05 11:18~ 自動化油圧シヨベルの転倒防止のための手先軌道生成 ○山下 拳士郎(広島大学) 菊植 亮(広島大学)</p> <p>3F2-06 11:30~ 斜面に関するコストを導入した経路計画法における移動コストとヒューリスティックコストの正規化 ○落合 聡(東北大) ルーカス キリアン(東北大) 小島 匠太郎(東北大) ハヌフォ ベゼハ(東北大) 鈴木 太郎(千葉工大) 宮本 直人(東北大) 鈴木 高宏(麗澤大) 浅野 公隆(三洋テクニクス) 小松 智広(コーワテック) 田所 諭(東北大) 大野 和則(東北大)</p> <p>3F2-07 11:42~ 台車・パレットに対応でき多種多様な建設資機材を安全に搬送する機構 ○王 碩玉(高知工科大学) 楊 光(大阪工業大学) 岡村 甫(高知工科大学) 猪野 真吾(有限会社サット・システムズ) 奥畑 一男(有限会社サット・システムズ) 溝淵 宣誠(有限会社サット・システムズ) 安井 利彰(前田建設工業株式会社) 山田 哲也(前田建設工業株式会社) 宮澤 友基(前田建設工業株式会社) 稲田 雄大(前田建設工業株式会社)</p> <p>3F2-08 11:54~ コンクリート打設における圧送作業の補助を目的とした協働型打ち込みロボットの提案 ○前川 将孝(大阪工業大学) 野田 哲男(大阪工業大学) 姜 長安(大阪工業大学) 白髪 誠一(大阪工業大学) 豊田 裕((有)イッケン商事) 岸 繁樹(近畿生コンクリート圧送協同組合) 山崎 順二(株式会社浅沼組)</p>	<p>3G2 GS2:機構(2/4)</p> <p>西村 齊寛(金沢大学)、金岡克弥(株式会社人機一体)</p> <p>3G2-01 10:30~ 把持対象物へのアプローチが可能な劣駆動ロボットグリッパ ○大北 瑞貴(近畿大学) 松野 孝博(近畿大学)</p> <p>3G2-02 10:42~ 変形物体に対する把持指標導出の効率化 ○渡辺 哲陽(金沢大) 米田 悠人(金沢大) 戸島 亮(パナソニックHD) 荒木 秀和(パナソニックHD) 池内 宏樹(パナソニックHD)</p> <p>3G2-03 10:54~ パラレルワイヤ機構による低慣性ロボットアーム設計 ○黒木 優作(慶大) 桂 誠一郎(慶大)</p> <p>3G2-04 11:06~ 駆動冗長性を活用した軽量6自由度ワイヤ駆動マニピュレータの開発 ○櫻井 駿一(慶大) 桂 誠一郎(慶大)</p> <p>3G2-05 11:18~ 摺動機構を備えた連結点を有する四輪操舵型移動ロボットによる協調搬送 ○真壁 優太(青学) 山口 博明(青学) 工藤 聖人(青学)</p> <p>3G2-06 11:30~ 紫外線硬化樹脂に浸漬させた糸を用いて構造物を造形する機構の提案 ○手塚 陽一(早稲田大学大学院) 佐竹 祐紀(立命館大学) 石井 裕之(早稲田大学)</p> <p>3G2-07 11:42~ 階段昇降に適用可能な脚車輪機構の提案 ○奥村 直樹(大阪工業大学) 井上 雄紀(大阪工業大学)</p>	<p>3H2 GS38:経路計画・動作計画(2/4)</p> <p>石上玄也(慶応義塾大学)、日高浩一(東京電機大学)</p> <p>3H2-01 10:30~ 衝突判定高速化のための超楕円による二つの楕円のMinkowski 和の理論的な近似計算法 ○山田 龍之介(金沢大学) 辻 徳生(金沢大学) 平光 立拓(金沢大学) 関 啓明(金沢大学) 西村 齊寛(金沢大学) 鈴木 陽介(金沢大学) 渡辺 哲陽(金沢大学)</p> <p>3H2-02 10:42~ 障害物を移動可能な自律移動ロボットに関する研究 ○米田 拓未(琉球大学大学院) 山田 孝治(琉球大)</p> <p>3H2-03 10:54~ Diffusion Policyに基づくジェスチャ条件付き視覚的自律移動 ○中岡 慎太郎(トヨタ自動車(株)) 松崎 成道(トヨタ自動車(株)) 田中 和仁(トヨタ自動車(株)) 近藤 佑樹(トヨタ自動車(株)) 棚田 晃世(トヨタ自動車(株)) 森 優人(トヨタ自動車(株))</p> <p>3H2-04 11:06~ 移動ロボットの適正経路生成手法に関する研究 ○中村 拓斗(名城大学) 小林 優作(名城大学) 芦澤 恰史(名城大学)</p> <p>3H2-05 11:18~ ドローンの占有格子地図の動的探索に基づく地上ロボットの相互協調システム ○小堀 洋明(名城大) 関山 浩介(名城大)</p> <p>3H2-06 11:30~ 異種マルチエージェントによる常統的観測のための獲得情報量最大化経路計画 ○小林 星平(横国大) 樋口 丈浩(横国大)</p> <p>3H2-07 11:42~ 移動ロボットによる動的障害物回避のためのオープンスペース差分画像を入力とした動作計画 ○柴田 健志(宇都宮大) 菅田 玲央(宇都宮大) 小池 正英(三菱電機) 太田 悠介(三菱電機) 星野 智史(宇都宮大)</p>

RSJ2024 詳細プログラム

9月6日(金)AM2

I室(1006教室)	J室(1007教室)	K室(1104教室)	L室(1105教室)
<p>3I2 GS14:ロボットハンド(2/2)</p> <p>辻徳生(金沢大学)、木村航平(電気通信大学)</p> <p>3I2-01 10:30~ 人工拡張指の把持機能における指の長さの影響の検証 ○横田 和志(東京理科大学) 山野井 祐介(東京理科大学) 阪田 治(東京理科大学)</p> <p>3I2-02 10:42~ 単一モーターで筋電義手の把握と摘み動作を可能にする 複合四関節機構の開発 ○柴原 昂暉(理科大) 山野井 佑介(理科大) 阪田 治(東京理科大学)</p> <p>3I2-03 10:54~ 全自動食器洗浄システムのためのロボットハンド ○関根 将矢(福島大) 衣川 潤(福島大)</p> <p>3I2-04 11:06~ 遠隔操縦システムのための高出力かつ器用で巧みな作業を実現するロボットハンド ○板倉 悠(福島大) 田嶋 真也(福島大) 小林 大輝(福島大) 市川 正己(福島大) 衣川 潤(福島大)</p> <p>3I2-05 11:18~ 手中での対象物の姿勢変更を実現する四指ハンドの指機構と把持戦略の検討 ○中川 紗花(和歌山大) 土橋 宏規(和歌山大)</p> <p>3I2-06 11:30~ トーションバネを用いた関節剛性可変機構を有した筋電義手用ロボットハンドの開発 ○大場 玄翔(横浜国立大学 理工学部) 加藤 龍(横浜国立大学 大学院工学研究院)</p>	<p>3J2 GS25:ヒューマンインタラクション</p> <p>橋本卓弥(東京理科大学)、前泰志(関西大学)</p> <p>3J2-01 10:30~ ChatGPTによる違和感の判断 ○橋本 智己(埼玉大) 田端 智成(埼玉大)</p> <p>3J2-02 10:42~ ロボットとの共同活動における身体的インタラクションの有無が非認知能力に及ぼす影響 ○丸本 啓太(大阪工業大学) 大井 翔(大阪工業大学)</p> <p>3J2-03 10:54~ 動的な周辺環境情報を用いた電動車椅子搭乗者の不安感推定 ○藤貫 雄大(東京高専) 富沢 哲雄(東京高専) 武田 美咲(東京高専) 多羅尾 進(東京高専)</p> <p>3J2-04 11:06~ 看護における使命感と共感を表すエージェントからのユーザ身体接触箇所・接触方法の検討 ○大澤 朋弥(関西大学大学院) 森山 空耶(関西大学大学院) 米澤 翔子(関西大学)</p> <p>3J2-05 11:18~ 空中超音波を用いたメッシュ上の剛体位置制御におけるビジョンフィードバックの導入 ○荒川 岳斗(東京大学) 牧野 泰才(東京大学) 篠田 裕之(東京大学)</p> <p>3J2-06 11:30~ 運転リアルタイムフィードバックシステム実現のためのフィードバック内容と個人特性の関連性検証 ○北川 浩行(電気通信大学) 粕谷 美里(電気通信大学) 阿部 香澄(電気通信大学) 中村 友昭(電気通信大学) 真鍋 周平(トヨタ自動車)</p> <p>3J2-07 11:42~ 統計的因果探索を用いた運転に関する個人特性の関連性検証 板倉 春太郎(電気通信大学) ○北川 浩行(電気通信大学) 粕谷 美里(電気通信大学) 阿部 香澄(電気通信大学) 中村 友昭(電気通信大学) 真鍋 周平(トヨタ自動車株式会社)</p>	<p>3K2 GS31:インフラ点検ロボット</p> <p>岡朋宏(HERO Lab.)、奈良貴明(東北大学)</p> <p>3K2-01 10:30~ ドローンによる洋上風車外観点検の自動化 ○上田 紘司(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) 杉浦 貴行(東芝) 笹川 憲二(東芝エネルギーシステムズ) 菅沼 直孝(東芝エネルギーシステムズ) 薬科 正彦(東芝エネルギーシステムズ)</p> <p>3K2-02 10:42~ 水車発電機を非分解で検査・補修するロボットの開発 ○川端 俊一(東芝エネルギーシステムズ(株)) 広瀬 晃彦(東芝エネルギーシステムズ(株)) 松崎 栄仁(東芝エネルギーシステムズ(株)) 西村 修(株)東芝 弓納持 充代(東芝電波テクノロジー(株)) 椿原 大貴(東芝エネルギーシステムズ(株))</p> <p>3K2-03 10:54~ 点検省力化に向けた太陽光パネル裏面点検ドローンの開発 ○笹川 憲二(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) 福島 武人(東芝エネルギーシステムズ) 上田 紘司(東芝エネルギーシステムズ) 菅沼 直孝(東芝エネルギーシステムズ) 松崎 謙司(東芝エネルギーシステムズ) 高田 光則(東芝エネルギーシステムズ)</p> <p>3K2-04 11:06~ ロープ昇降ロボットのCMG機構の飽和復帰の提案 ○野中 祐太郎(神奈川大) 江上 正(神奈川大)</p> <p>3K2-05 11:18~ 石油ガス化学プラントを自動巡回点検するロボットの防爆化設計 ○大西 献(三菱重工) 藤田 淳(三菱重工) 小島 弘義(三菱重工) 森川 玲於奈(三菱重工) 水野 直希(三菱重工) 松原 和輝(三菱重工)</p> <p>3K2-06 11:30~ レーザ測量機を用いたトンネル検査ロボットの開発 ○藤田 京康(JR東海) 前田 貴公(JR東海) 筑波 聡(JR東海) 後藤 裕(JR東海)</p> <p>3K2-07 11:42~ 高所作業の安全性向上を目的とする工事支援ロボットの開発と制御 ○渡邊 祐也(神奈川大) 野中 祐太郎(神奈川大) 江上 正(神奈川大)</p> <p>3K2-08 11:54~ 歩行空間における危険箇所点検を目的とした車両型ロボットに関する研究 ○林田 雄太(長崎大学) 原口 武輝(長崎大学) 西竹 一慶(長崎大学) 盛永 明啓(長崎大学) 山本 郁夫(長崎大学) 平川 一成(大成ロテック(株)技術本部)</p>	<p>3L2 OS21:介護とロボティクス(1/3)</p> <p>田中孝之(北海道大学)、寺前達也(ATR)</p> <p>3L2-01 10:30~ 起立介助支援のための被介助者の動作予測 ○赤石 拓海(早大) 三宅 太文(早大) 王 語詩(早大) 菅野 重樹(早大)</p> <p>3L2-02 10:42~ 柔軟ソックスパッドの能動展開を用いた靴下着用支援装置 ○河 強(信州大学) 朱 昱哲(信州大学) 山崎 公俊(信州大学)</p> <p>3L2-03 10:54~ 四方向負荷式歩行器を用いた重心補正と歩行の改善 ○真鍋 拓巳(九州工業大学(九工大)) 山崎 亘(九工大) 鴻上 図南(九工大) 藤田 亘(九工大) 柴田 智広(九工大)</p> <p>3L2-04 11:06~ 非介護職における移乗動作訓練の効果とアシストロボットへの適応性の解析 ○藤田 亘(九州工業大学(九工大)) 鴻上 図南(九州工業大学(九工大)) 樋口 藍(株式会社JTEKT(JTEKT)) 柴田 智広(九州工業大学(九工大))</p> <p>3L2-05 11:18~ 車椅子マニピュレータの動作提示に基づくスライドアシスト ○猪多 洋介(筑波大) 伊達 央(筑波大)</p> <p>3L2-06 11:30~ 装着型空気圧人工筋デバイスを有したすくみ足を誘発する実験環境の探索 ○山本 藍生(九工大) 藤田 亘(九工大) 山崎 亘(九工大) 岡田 洋平(畿央大) 柴田 智広(九工大)</p> <p>3L2-07 11:42~ 歩行器中心ヘルスケア・アシストシステムを使用した姿勢・歩容データの収集と歩行速度への適応 ○岩本 憲信(九州工業大学) 篠田 雄太(九州工業大学) 飯田 康生(九州工業大学) 柴田 智広(九州工業大学)</p> <p>3L2-08 11:54~ ユーザ意図通りに動作する歩行器型車輪付き四足移動ロボットの安定性と障害物回避の両立に関する研究 ○花井 彩音(九州大学) 吉田 龍史(九州大学) 徳永 大悟(九州大学) 西川 鋭(九州大学) 木口 量夫(九州大学)</p>

RSJ2024 詳細プログラム

9月6日(金)PM1

A室(セミナー室201)	B室(セミナー室203)	C室(セミナー室204)	D室(3F 常翔ホール)
3A3 GS5:ロボットビジョン(1/2)	3B3 GS24:生活支援ロボット(1/2)	3C3 GS40:機械学習・ディープラーニング(3/4)	3D3 OS3:基盤モデルの実ロボット応用(3/4)
田崎豪(名城大学)、出村公成(金沢工業大学)	楊光(大阪工業大学)、王碩玉(高知工科大学)	吉田武史(大阪国際工科大学)、島田明(芝浦工業大学)	松嶋達也(東京大学)、河原塚健人(東京大学)
3A3-01 13:15~ 複数カメラを用いた単眼深度推定の融合による新規のステレオビジョン ○筑後 光(中央大) 高木 大輔(中央大) 野中 隼矢(中央大) Sarthak Pathak(中央大) 梅田 和昇(中央大)	3B3-01 13:15~ 下肢麻痺者用装着型ロボットのたわみの計測と解析 ○黒木 章吾(愛工大) 太田 英伸(愛工大) 香川 高弘(愛工大)	3C3-01 13:15~ 大腸内視鏡自動挿入の知的制御技術の開発 ○小根山 冬樹(オリンバスメディカルシステムズ(株)) 望月 景子(オリンバスメディカルシステムズ(株)) 西村 博一(オリンバスメディカルシステムズ(株))	3D3-01 13:15~ ロボット動作モデルとLLMの統合学習における感覚運動注意-言語の予測誤差に基づく予測修正 ○鈴木 彼方(早大/富士通) 尾形 哲也(早大/産総研)
3A3-02 13:27~ 鋼管自動研削ロボットの開発 ○渡邊 拓(JFEスチール) 山下 浩二(JFEスチール) 牧田 陽行(JFEスチール) 角谷 拓馬(JFEスチール)	3B3-02 13:27~ 足関節アシストと左右独立負荷アシストを連動させた歩行支援ロボットの開発と脳卒中後片麻痺患者1例での歩行推進力の評価 ○野田 智之(ATR) 寺前 達也(ATR) 藤本 宏明(森之宮病院) 藤田 暢一(森之宮病院) 平松 佑一(森之宮病院) 高井 飛鳥(ATR) 宮井 一郎(森之宮病院)	3C3-02 13:27~ Automating Quadrotor Horizontal Landing in the EAGLES Port Subject to Wind Conditions ○Iuri Pereira Barros(Tohoku University) Ranulfo Bezerra(Tough Cyberphysical AI Research Center, Tohoku University) Yoshito Okada(Tough Cyberphysical AI Research Center, Tohoku University) Kazunori Ohno(Tohoku University) Kenjiro Tadakuma(Osaka University) Masahiro Watanabe(Osaka University) Masashi Konyo(Tohoku University) Satoshi Tadokoro(Tohoku University)	3D3-02 13:27~ あいまいな生活支援ロボット動作記述のVLMとAR デバイスを用いた提示と指示による展開 ○大日方 慶樹(東大) 賈 浩宇(東大) 河原塚 健人(東大) 金沢 直晃(東大) 岡田 慧(東大)
3A3-03 13:39~ 可変焦点光学系キャリブレーションのためのジューメンスターサークルグリッドの検討 ○田畑 智志(東京理科大学) 石川 正俊(東京理科大学)	3B3-03 13:39~ 関節可動が可能な対麻痺者用単一駆動型下肢アシスト装具の研究開発 ○木村 陽(愛知工科大) 裴 詭玲(愛知工科大)	3C3-03 13:39~ デジタルツインを活用したLiDARに基づくEnd-to-End自動運転システムの提案と評価 ○福永 拓海(デロイトトーマツ サイバー合同会社) 野本 一輝(デロイトトーマツ サイバー合同会社/早稲田大学) 櫻井 悠次(デロイトトーマツ サイバー合同会社) 高田 雄太(デロイトトーマツ サイバー合同会社) 熊谷 裕志(デロイトトーマツ サイバー合同会社) 神蘭 雅紀(デロイトトーマツ サイバー合同会社)	3D3-03 13:39~ 自動評価尺度を用いた強化学習およびマルチモーダル基盤モデルに基づく物体操作指示文生成 ○勝又 圭(慶應義塾大学) 神原 元就(慶應義塾大学) 杉浦 孔明(慶應義塾大学)
3A3-04 13:51~ 複数LiDARからの連続的な物体検知情報を扱うマルチフレームデータアソシエーション手法 ○西原 匠真(名大) 山田 峻也(名大) 渡辺 陽介(名大) 高田 広章(名大)	3B3-04 13:51~ 筋のスティフネス低減を目的とした大腿部・ふくらはぎ同時ストレッチ装置の開発 ○福世 啄也(富山大学大学院) 戸田 英樹(富山大学大学院)	3C3-04 13:51~ 知識の蒸留に基づくウェアラブル脈波センサを用いた感情推定法 ○林 亮吾(横国大) 富澤 啓伍(横国大) 迎田 隆幸(KISTEC/横国大) 島 圭介(横国大) 井上 真一(ヤマハ発動機)	3D3-04 13:51~ 受動的身体性を重視した2足跳躍ロボットのSim2Real ○小島 寛以(名工大) 家田 英和(名工大) 横地 康太(名工大) 鷲山 玄(名工大) 川口 達也(名工大) 上村 知也(名工大) 佐野 明人(名工大)
3A3-05 14:03~ 移動ロボットとサーマルカメラを用いた獣害対策システムの開発 ○道脇 拓真(和歌山大学) 今中 新平(和歌山大学) 李 宜昕(和歌山大学) 中嶋 秀朗(和歌山大学)	3B3-05 14:03~ 片麻痺患者のための手指のリハビリ器具の開発 ○佐藤 翔太(富山大学) 戸田 英樹(富山大学)	3C3-05 14:03~ 条件付きフローマッチングによるLiDARデータ生成モデルのサンプリング高速化 ○中嶋 一斗(九大) 劉 瀟文(九大) 宮脇 智也(九大) 岩下 友美(JPL) 倉爪 亮(九大)	3D3-05 14:03~ エージェント視点の時空間シーングラフとLLMを用いた物体探索手法の提案 ○太田 葵(都立大/産総研) 江上 周作(産総研) 高岡 康史(都立大) 福田 賢一郎(産総研)
3A3-06 14:15~ 瞬きを考慮した遠隔心拍数推定 ○榎本 紘希(関西大) 前 泰志(関西大)	3B3-06 14:15~ 受動型三次元上肢リハビリテーション装置の開発 ○貝出 貴俊(徳島文理大学) 漆原 大起(徳島文理大学) 橋本 晶輝(徳島文理大学) 樋口 峰夫(徳島文理大学)	3C3-06 14:15~ 時系列データに対する独立学習可能な階層型モデルの比較 ○鴻巣 匡志(筑波大学) 稲見 洸紀(筑波大学) 山根 広暉(筑波大学) 樹屋 望(筑波大学) 佐藤 寛(筑波大学) 境野 翔(筑波大学システム情報系)	3D3-06 14:15~ 生活支援タスクにおける大規模言語モデルによる行動生成システムの開発 ○渡邊 拓水(金沢工業大学) 出村 公成(金沢工業大学)
3A3-07 14:27~ LLMベース動作生成におけるツール干渉予測と動作修正法の提案 ○丸山 高輝(中京大学) 山田 一稀(中京大学) 古庄 陽登(中京大学) 鈴木 貴大(中京大学) 秋月 秀一(中京大学) 橋本 学(中京大学)	3B3-07 14:27~ リハビリテーション用外骨格ロボットを用いた抗重力下アシスト中の肩関節インピーダンス計測の可能性の検討 ○下山 拓真(ATR/電通大) 野田 智之(ATR/電通大) 寺前 達也(ATR) 仲田 佳弘(電通大)	3C3-07 14:27~ マルチモーダル基盤モデルとスタイル変換に基づくロボット動作の模倣学習 ○中野 将弥(電気通信大学) 長野 匡隼(電気通信大学) 中村 友昭(電気通信大学)	3D3-07 14:27~ LLMによる対話型タスク計画を用いた物体検出の予測修正 ○牛坂 茜(早大) 堀 和希(早大) 鈴木 彼方(早大/富士通) 尾形 哲也(早大/産総研)
3A3-08 14:39~ 仮想視点移動に基づく駐車支援映像提示 ○妹尾 拓(北大) 近野 敦(北大) 岸 則政(東大)	3B3-08 14:39~ 運動学シナジーに基づく動作機構による脳髄目用外骨格ロボット ○宮本 峻志(筑波大) ハサン モダル(筑波大) 鈴木 健嗣(筑波大)		

RSJ2024 詳細プログラム

9月6日(金)PM1

E室(8F RDセンター)	F室(9F イノラボ)	G室(1004教室)	H室(1005教室)
		<p>3G3 GS2:機構(3/4)</p> <p>樋口峰夫(徳島文理大学)、野田哲男(大阪工業大学)</p> <p>3G3-01 13:15~ 入出力因果切替えメカニズム 栢分 峻汰郎(東北大) 三井田 晴和(東北大) 佐野 峻輔(東北大) 恩田 一生(大阪大) 阿部 一樹(大阪大) 渡辺 将広(大阪大) Josephine Galipon(山形大) 多田 隼 理一郎(山形大) ○多田 隼 建二郎(大阪大, 東北大)</p> <p>3G3-02 13:27~ 身体・環境間の相互素材交換可能なハンド機構 栢分 峻汰郎(東北大) 清水 翔也(東北大) Galipon Josephine(山形大) 三井田 晴和(東北大) 佐野 峻輔(東北大) 恩田 一生(大阪大) 阿部 一樹(大阪大) 渡辺 将広(大阪大) ○多田 隼 建二郎(大阪大, 東北大)</p> <p>3G3-03 13:39~ 5本のケーブルを用いたケーブルクレーン機構の逆運動学解析 ○富永 竣斗(中央大) 高田 朋季(中央大) 幾井 範樹(中央大) 濱崎 峻資(中央大) 大隅 久(中央大)</p> <p>3G3-04 13:51~ ワイヤ干渉駆動機構を用いた滑り転がり関節 ○新川 慧悟(電気通信大学) 姜 銀来(電気通信大学) 横井 浩史(電気通信大学) 東郷 俊太(電気通信大学)</p> <p>3G3-05 14:03~ 汎用性の高いバネ・ワイヤー・プーリー系重力補償機構の提案 ○Yiwei WANG(電通大) 東郷 俊太(電通大) 横井 浩史(電通大) 姜 銀来(電通大)</p> <p>3G3-06 14:15~ 弾性テレスコピックアームを複数用いた準静的立体機動ロボットの提案 遠藤 玄(東工大) ○塚原 一裕(東工大) 藤塚 祐二(東工大) 植田 大輝(東工大)</p> <p>3G3-07 14:27~ 肩甲骨の自由度に対応した上肢ロボットスーツの開発 ○湯田 一成(東大) 小西 将徳(東大) 矢野倉 伊織(東大) 小島 邦生(東大) 岡田 慧(東大)</p>	<p>3H3 GS38:経路計画・動作計画(3/4)</p> <p>武居直行(東京都立大学)、星野智史(宇都宮大学)</p> <p>3H3-01 13:15~ 障害物速度を利用した人工ポテンシャル場の拡張による回避経路生成法 ○小池 優作(東京電機大学) 日高 浩一(東京電機大学)</p> <p>3H3-02 13:27~ 大規模言語モデルを利用したサンプリングと修正によるロボットの行動プログラム生成 ○中塚 陸登(電気通信大学) 三好 遼(B-STORM) 長野 匡隼(電気通信大学) 中村 友昭(電気通信大学)</p> <p>3H3-03 13:39~ 車輪・跳躍移動機能を有するハイブリッド型ロボットの経路計画に関する検討 ○井上 弘貴(東京大) 橋本 樹明(東京大) 久保田 孝(明治大)</p> <p>3H3-04 13:51~ 身体機能遷移グラフに基づくトランスフォームロボットの变形変態を含む行動計画実行システム ○真壁 佑(東京大学) 岡田 慧(東京大学) 稲葉 雅幸(東京大学)</p> <p>3H3-05 14:03~ シミュレータを用いた移動ロボットのエスカレータ搭乗における安全性評価の試み ○榎林 紹(東京高専) 富沢 哲雄(東京高専) 伊達 央(筑波大学) 多羅尾 進(東京高専)</p> <p>3H3-06 14:15~ 混雑環境下での歩行者への所持品検査回数を最大化のための整数計画法によるTHzセンサ搭載UGVの軌道生成 ○内田 祐貴(防衛大) 辻田 哲平(防衛大) 佐久間 大(防衛大) 安孫子 聡子(芝浦工大) 佐藤 大祐(都市大)</p> <p>3H3-07 14:27~ 自律移動ロボットのタスク実行のためのROSメッセージ生成システム ○永井 僚(明治大) 森岡 一幸(明治大)</p>

RSJ2024 詳細プログラム

9月6日(金)PM1

I室(1006教室)	J室(1007教室)	K室(1104教室)	L室(1105教室)
<p>3I3 GS8:ヒューマノイド(1/2)</p> <p>内木場文男(日本大学)、梶田秀司(中部大学)</p> <p>3I3-01 13:15~ 冗長時位置操作が可能なヒューマノイド操縦用分枝型外骨格デバイスの性能検証と全身操縦動作の実現 ○吉岡 滉起(東京大学) 小島 邦生(東京大学) 岡田 慧(東京大学) 稲葉 雅幸(東京大学)</p> <p>3I3-02 13:27~ ヒューマノイドアニメーションデータ構造を考慮した人型ロボット ○陽 品駒(早大) 王 語詩(早大) アギーレ・ドミンゲス ゴンサロ(早大) 周 承緯(淡江大) 林 晟斌(淡江大) Chia-hsuan Lin(淡江大) 劉 智誠(淡江大) 菅野 重樹(早大) 尾形 哲也(早大)</p> <p>3I3-03 13:39~ 脚弾性を活用した2足歩行ロボットのための膝剛性可変機構の開発 ○金澤 政直(早大大学院) 金丸 光希(早大大学院) 津野 太希(早大大学院) 大谷 拓也(芝浦工業大学・早大ヒューマノイド研究所) 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>3I3-04 13:51~ 人間を模倣した指揮者ロボットの開発 ○園谷 大樹(早稲田大学大学院) 佐竹 慶洸(早稲田大学大学院) 谷 子曦(早稲田大学大学院) 林 家宇(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>3I3-05 14:03~ 骨盤運動に着目したヒューマノイドのための高耐荷重・軽量の腰部機構の開発 ○奥山 秀伸(早稲田大学大学院) 磯野 琉(早稲田大学大学院) 津野 太希(早稲田大学大学院) 金丸 光希(早稲田大学大学院) 大谷 拓也(芝浦工業大学・早稲田大学ヒューマノイド研究所) 川上 泰雄(早稲田大学スポーツ科学学術院) 林 憲玉(神奈川大学工学部・早稲田大学ヒューマノイド研究所) 高西 淳夫(早稲田大学理工学術院・早稲田大学ヒューマノイド研究所)</p> <p>3I3-06 14:15~ 等価角軸表現によるハイブリッド浮遊リンク系の陰的積分を用いた順動力学計算 ○石垣 泰暉(東大) 鮎澤 光(産総研) 山本 江(東大)</p> <p>3I3-07 14:27~ 身体に受動的弾性要素を含むヒューマノイドのハイブリッドリンク系によるモデル化とそのコンプライアンス最適化制御 ○何 澤文(東京大学) 石垣 泰暉(東京大学) 山本 江(東京大学)</p>	<p>3J3 OS8:飛行ロボティクス(1/2)</p> <p>鈴木智(千葉大学)、三輪昌史(徳島大学)</p> <p>3J3-01 13:15~ End2End学習アルゴリズムを用いた雑然環境におけるドローンの自律ナビゲーションに関する研究 ○恩田 優輝(千葉大学) Hongxun Liu(千葉大学) 鈴木 智(千葉大学)</p> <p>3J3-02 13:27~ 制約環境下におけるドローンの性能評価手法の研究・開発 ○吉村 真太郎(近畿大学) 大坪 義一(近畿大学)</p> <p>3J3-03 13:39~ 狭隘空間における小型UASの飛行制御性能の評価方法の開発 ○山田 大地(JAEA) 青木 勇斗(JAEA) 鈴木 壮一郎(JAEA) 伊藤 倫太郎(JAEA) 川端 邦明(JAEA)</p> <p>3J3-04 13:51~ OSSで動作するUAVの悪用防止プロセッサによる侵入禁止区域での強制軟着陸の基礎検証 ○福田 社和(芝浦工業大学) 安孫子 聡子(芝浦工業大学) 佐藤 大祐(東京都市大学) 辻田 哲平(防衛学校)</p> <p>3J3-05 14:03~ NFPA2400に見る災害対応ドローン社会実装の課題 ○木村 哲也(長岡技術科学大学) 五十嵐 広希(東京大学)</p> <p>3J3-06 14:15~ 観光用ドローン記念撮影システムの提案 ○鈴木 利芳(公立はこだて未来大学) 山平 賢敏(公立はこだて未来大学) 西沢 俊広(公立はこだて未来大学) 長田 純一(公立はこだて未来大学) 鈴木 昭二(公立はこだて未来大学)</p> <p>3J3-07 14:27~ 深度センサーに基づく障害物の円形近似システムによる強化学習を用いた飛行ロボットの未知障害物の回避の実現 ○小塚 陽希(東大) 趙 漢居(東大) 西尾 卓純(東大) 矢野倉 伊織(東大) 唐 安南(東大) 小島 邦生(東大) 川崎 宏治(トヨタ) 岡田 慧(東大)</p> <p>3J3-08 14:39~ 製作の容易なサーボ型羽ばたき飛行ロボットの飛行性能の比較に関する研究 ○大竹 博(九工大)</p>	<p>3K3 GS39:自己位置推定・SLAM(1/2)</p> <p>山下淳(東京大学)、池勇動(北陸先端科学技術大学)</p> <p>3K3-01 13:15~ 浮沈を考慮した魚ロボットの遊泳経路推定 ○西丸 真悟(東理大) 富 洋貴(東理大) 戸井 公輝(東理大) 北野 敬祐(東理大) 小林 宏(東理大) 橋本 卓弥(東理大)</p> <p>3K3-02 13:27~ Image captioningモデルを用いた言語ラベル付き物体地図生成 ○松崎 成道(トヨタ自動車) 田中 和仁(トヨタ自動車) 森 優人(トヨタ自動車)</p> <p>3K3-03 13:39~ Project PLATEAUの3D都市モデルを活用したLiDARスキャンマッチングとRTK-GNSSを用いたシームレス切替自己位置推定システム ○谷藤 尚斗(芝浦工業大学) 長谷川 忠大(芝浦工業大学) 井筒 駿介(芝浦工業大学) 油田 信一(芝浦工業大学)</p> <p>3K3-04 13:51~ 三次元物体検出と状態格子地図による三次元地図作成 ○徳田 孝介(名城大) 田崎 豪(名城大)</p> <p>3K3-05 14:03~ Panorama-VGMを用いた単眼カメラ位置推定によるロボットの長距離自律走行 ○中尾 拓真(豊橋技科大) 高橋 淳二(豊橋技科大)</p> <p>3K3-06 14:15~ 既知マーカーを利用するパーティクルフィルタの尤度変更による自己位置推定精度向上法 ○山口 慶純(東京電機大学) 日高 浩一(東京電機大学)</p> <p>3K3-07 14:27~ 位置推定誤差の事前検知を可能にする三次元点群地図評価指標の提案と評価 ○深川 備叶(名城大学) 高橋 優太(名城大学) 佐藤 友哉(株式会社マップフォー) 二宮 芳樹(名古屋大学) 目黒 淳一(名城大学)</p> <p>3K3-08 14:39~ 動的環境下におけるジャイロのアラン分散と自動車の位置推定誤差の関係評価 ○小前 充輝(名城大学) 瀧美 善規(名城大学) 村山 響輝(名城大学) 目黒 淳一(名城大学)</p>	<p>3L3 OS21:介護とロボティクス(2/3)</p> <p>柴田智広(九州工業大学)、梶谷勇(産業技術総合研究所)</p> <p>3L3-01 13:15~ 上肢運動支援における物理支援とVRイリュージョンの統合 ○稲色 哲也(玉川大) 寺前 達也(ATR) 村上 遥(玉川大) 津田 彩乃(ATR/京都大学) 野田 智之(ATR)</p> <p>3L3-02 13:27~ 筋疲労が腰痛リスク低減動作姿勢に与える影響 ○鴻上 國南(九工大) 藤田 亘(九工大) 樋口 藍(JTEKT) 柴田 智広(九工大)</p> <p>3L3-03 13:39~ 分枝型アームロボットによる片麻痺患者へのズボン着衣支援の実現 ○吉岡 優太(信州大学) 高瀬 裕(信州大学) 山崎 公俊(信州大学)</p> <p>3L3-04 13:51~ 空気クッションの圧力を利用した電動車いすの体動操作機構の開発 ○青木 陸(神奈川大) 野中 祐太郎(神奈川大) 江上 正(神奈川大)</p> <p>3L3-05 14:03~ 深層予測学習に基づく体位変換自動動作生成に関する研究 ○三宅 太文(早大) 斎藤 菜美子(エディンバラ大学) 尾形 哲也(早大) 王 語詩(早大) 菅野 重樹(早大)</p> <p>3L3-06 14:15~ Seq2seq with attention modelを用いた垂直足圧成分による推進力成分の推定 ○寺前 達也(ATR) 森 公彦(関西医科大学) 間野 直人(関西医科大学) 脇田 正徳(関西医科大学) 中條 雄太(関西医科大学) 田口 周(関西医科大学) 長谷 公隆(関西医科大学) 野田 智之(ATR)</p> <p>3L3-07 14:27~ 遠隔リハビリテーションのための上肢動作計測センサウェアの設計 ○今村 由芽子(産総研) 尾形 邦裕(産総研) 蔵田 武志(産総研)</p>

RSJ2024 詳細プログラム

9月6日(金)PM2

A室(セミナー室201)	B室(セミナー室203)	C室(セミナー室204)	D室(3F 常翔ホール)
<p>3A4 GS5:ロボットビジョン(2/2)</p> <p>橋本学(中京大学)、廣井富(大阪工業大学)</p> <p>3A4-01 15:00~ シューズ製造における接着処理ロボットのソール底面認識システムの開発 ○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)</p> <p>3A4-02 15:12~ 点群データを用いたCNNによる暗所障害物検出 ○田中 孝幸(株式会社シマノ) 角藤 壮(株式会社シマノ) 嶋野 寛之(株式会社シマノ)</p> <p>3A4-03 15:24~ マルチモーダルモデルを用いた類似対象識別可能な検出機能の開発 ○伊藤 想一郎(金沢工業大学) 出村 公成(金沢工業大学)</p> <p>3A4-04 15:36~ 蛍光ARマーカーを用いた深層学習での物体の位置姿勢推定 ○岡本 航平(金沢工業大学) 出村 公成(金沢工業大学)</p> <p>3A4-05 15:48~ 物体の高さ方向の学習による単純形状物体の姿勢推定精度向上 ○上田 純矢(名城大) 田崎 豪(名城大)</p> <p>3A4-06 16:00~ 自動運転のための単眼深度推定と三次元地図を利用した実スケール距離推定精度向上 福田 直季(名城大) ○徳田 孝介(名城大) 田崎 豪(名城大)</p> <p>3A4-07 16:12~ 超解像インスタンスセグメンテーションによるノイズ点群除去の高精度化 ○小林 完輔(名城大) 徳田 孝介(名城大) 田崎 豪(名城大)</p>	<p>3B4 GS24:生活支援ロボット(2/2)</p> <p>寺前達也(ATR)、仲田佳弘(電気通信大学)</p> <p>3B4-01 15:00~ 外骨格型歩行支援機器装着者のための操作インタフェースの改善 ○池田 博康(安衛研) 小山 秀紀(安衛研)</p> <p>3B4-02 15:12~ 介護環境中生活支援ロボットにおける安全と効率を両立する 運動制御法とIsaac Simを用いたシミュレーターの開発 ○楊 光(大工大) 王 碩玉(高知工科大) 楊 俊友(瀋工大) 石 礎(アデレード大学)</p> <p>3B4-03 15:24~ 拘縮の遠隔触診のための動作誘導に関する基礎検討 ○鈴木 大勢(名工大) 齊藤 貴文(令和健康科学大学) 田中 由浩(名工大)</p> <p>3B4-04 15:36~ 強化学習による電動車いす向け段差検出用センサの有効性評価 ○岸野 航(THU) 蜂屋 孝太郎(THU)</p> <p>3B4-05 15:48~ 仰臥位から側臥位への体位変換動作における人体モデルを用いた被介護者の軌跡推定 ○松村 美紗(東京大学) 崔 佑赫(東京大学) 箕浦 有希也(東京大学) 陳 家禾(東京大学) 原 一晃(東京大学) 中川 桂一(東京大学) 正宗 賢(東京女子医科大学) 桑名 健太(東京電機大学) 小林 英津子(東京大学)</p> <p>3B4-06 16:00~ 視覚障害者向け移動支援ロボットのための音声ガイダンス情報地図の設計 ○木村 駿介(清水建設) 中西 伶奈(清水建設) 内藤 拓也(清水建設) 樽谷 葵(清水建設)</p> <p>3B4-07 16:12~ 視覚障害者向け移動支援ロボットを用いた展示空間における実証実験 ○中西 伶奈(清水建設株式会社) 内藤 拓也(清水建設株式会社) 木村 駿介(清水建設株式会社) 樽谷 葵(清水建設株式会社)</p> <p>3B4-08 16:24~ 安心感を与える動物ロボット ○松本 紗佳(大阪芸大) 萩田 紀博(大阪芸大) 安藤 英由樹(大阪芸大)</p>	<p>3C4 GS40:機械学習・ディープラーニング(4/4)</p> <p>中村友昭(電気通信大学)、宮下恵(東京農工大学)</p> <p>3C4-01 15:00~ 仮想空間を利用した特定環境下におけるロボットのための物体検出自動学習法 ○吉田 武史(大阪国際工科専門職大学) 中村 幸博(大阪国際工科専門職大学)</p> <p>3C4-02 15:12~ Video Vision Transformerに基づく音源定位の提案 ○横田 遥大(東工大) Mert Bozkurtlar(東工大/ ITU) Benjamin Yen(東工大) 糸山 克寿(HRI) 西田 健次(筑波大学) 中臺 一博(東工大)</p> <p>3C4-03 15:24~ ロボットによるピッキング作業のための LLM を用いた In-context Learning による画像認識 ○西野 千紘(大阪大学大学院基礎工学研究科) 福村 肇(大阪大学大学院基礎工学研究科) 高野 洋一(大阪大学大学院基礎工学研究科) 原田 研介(大阪大学大学院基礎工学研究科)</p> <p>3C4-04 15:36~ 物流自動化のためのインスタンスセグメンテーションにおける継続学習手法 ○中村 友一(大阪大学) 西 卓郎(大阪大学) Damien Petit(大阪大学) 高野 洋一(大阪大学) 原田 研介(大阪大学)</p> <p>3C4-05 15:48~ 環境地図の事前作成を必要としない屋外自律走行システムの提案と実機走行検証 ○関 真哉(明治大) 鶴田 龍登(明治大) 森岡 一幸(明治大)</p> <p>3C4-06 16:00~ 腿駆動ソフトイモシロボットの世界モデルを用いたReal-to-Real歩容学習 ○手塚 光一(明大) 新山 龍馬(明大)</p> <p>3C4-07 16:12~ 不整地生成 AI を用いたロボットの未知環境適応のための 実験フレームワークに関する研究 ○大野 裕之(豊橋技術科学大学) 垣内 洋平(豊橋技術科学大学)</p>	<p>3D4 OS3:基盤モデルの実ロボット応用(4/4)</p> <p>宮澤和輝(大阪大学)、松嶋達也(東京大学)</p> <p>3D4-01 15:00~ HumanoidBot: ヒューマノイドロボットを用いた物体操作を含む雑談対話システム ○宮澤 和貴(大阪大学) 浅香 智輝(大阪大学) 堀井 隆斗(大阪大学)</p> <p>3D4-02 15:12~ 深層予測学習を用いた動作生成モデルの高速高精度化 ○吉川 将生(早稲田大学) 伊藤 洋(早稲田大学) 尾形 哲也(早稲田大学、産総研)</p> <p>3D4-03 15:24~ 性格を付与したChatGPTと発話選択モデルによる対話の誘導 ○福田 聡也(大阪大学) 高見 滉平(大阪大学) 浅香 智輝(大阪大学) 宮澤 和貴(大阪大学) 堀井 隆斗(大阪大学)</p> <p>3D4-04 15:36~ 身体性の異なる三つのロボットモデルを用いた世界モデルベースの深層強化学習 ○横田 康太(名工大) 三浦 太資(名工大) 上村 知也(名工大) 佐野 明人(名工大)</p> <p>3D4-05 15:48~ 大規模言語モデルを用いたマニピュレータ制御システムの開発 ○大西 真気(金沢工業大学) 出村 公成(金沢工業大学)</p> <p>3D4-06 16:00~ MaskDP による事前学習のマルチドメイン拡張 ○鈴木 佳三(中部大学) 板谷 英典(中部大学) 村瀬 卓也((株)ドワンゴ) 佐々木 一磨((株)ドワンゴ) 平川 翼(中部大学) 山下 隆義(中部大学) 藤吉 弘亙(中部大学)</p>

RSJ2024 詳細プログラム

9月6日(金)PM2

E室(8F RDセンター)	F室(9F イノラボ)	G室(1004教室)	H室(1005教室)
		<p>3G4 GS2:機構(4/4)</p> <p>多田隈建二郎(大阪大学)、渡辺将広(大阪大学)</p> <p>3G4-01 15:00～ 剛体曲げ折り紙関節を利用した4足歩行ロボットの開発 ○漆原 大起(徳島文理大学) 貝出 貴俊(徳島文理大学) HUNG YU TSAI(メイテックフィルダーズ) 樋口 峰夫(徳島文理大学)</p> <p>3G4-02 15:12～ 網状索道ロボットのための索道ケーブル自動結束装置 ○小椋 夏輝(福島大) 衣川 潤(福島大) 遠藤 央(東工大) 石井 裕之(早稲田大) 菅原 雄介(東工大)</p> <p>3G4-03 15:24～ 高可動域かつトルク非干渉でワイヤを関節で經由する4連プリー機構 ○植村 充典(立命館大) 松本 奏是朗(パシフィックサブライ(株))</p> <p>3G4-04 15:36～ 直交3軸を有する小型ワイヤ駆動関節機構 ○萩原 孝紀(立命館大) 植村 充典(立命館大)</p> <p>3G4-05 15:48～ 効率的な複数地点巡回移動を目的とした水上ロボットののための変形移動機構評価 ○藤井 康之(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>3G4-06 16:00～ 油圧モジュラーロボットのためのジェンダーレスな油圧・電気マルチコネクタの設計 ○安藤 了(立命館大学) 荒川 拓也(カヤバ) 弘中 剛史(カヤバ) 玄 相昊(立命館大学)</p> <p>3G4-07 16:12～ 差動機構を用いた逆可動性と精度を両立する回転関節モジュール ○古永 弘(九州大学) 有田 輝(九州大学) 田原 健二(九州大学)</p>	<p>3H4 GS38:経路計画・動作計画(4/4)</p> <p>野田哲男(大阪工業大学)、関山浩介(名城大学)</p> <p>3H4-01 15:00～ ロボットアームによる商品の陳列廃棄 ○石山 祐樹(金工大) 出村 公成(金工大)</p> <p>3H4-02 15:12～ ネステッド・フィジカル・ピリーフ・モデルと大規模言語モデルによる心の理論に基づく内省的共同行為プランニング ○寺尾 光一郎(岡山県立大学) 相良 陸成(静岡県立大学) 岩橋 直人(岡山県立大学)</p> <p>3H4-03 15:24～ 共同行為における対称性の破れに関する分析 ○櫻本 幸八(岡山県立大学) 中岡 裕登(岡山県立大学) 岩橋 直人(岡山県立大学)</p> <p>3H4-04 15:36～ 進入角度によらないパーソナルモビリティの屋内段差乗り越え支援システム ○速見 玲雄(早大) 林 弘昭(早大) 植田 歴(早大) 菅野 重樹(早大) 亀崎 允啓(東大)</p> <p>3H4-05 15:48～ 角度と角速度の関係性を考慮したバイラテラル制御に基づく模倣学習 ○佐藤 寛(筑波大学) 榎屋 望(筑波大学) 山根 広暉(筑波大学) 稲見 洸紀(筑波大学) 佐藤 涼穂(筑波大学) 境野 翔(筑波大学) 辻 俊明(埼玉大学)</p> <p>3H4-06 16:00～ モバイルマニピュレータの協調運動制御 ○武居 直行(都立大) 西村 完相(都立大) 関口 毅範(都立大) Muhammad Ramadhan Hadi Setyawan(都立大) 関口 颯人(都立大)</p>

RSJ2024 詳細プログラム

9月6日(金)PM2

I室(1006教室)	J室(1007教室)	K室(1104教室)	L室(1105教室)
<p>3I4 GS8:ヒューマノイド(2/2)</p> <p>池田篤俊(近畿大学)、谷口浩成(大阪工業大学)</p> <p>3I4-01 15:00~ 人間の歩容制御機構を模倣した筋骨格ヒューマノイドロボット用人工脊髄回路の開発 ○後藤 達巳(日本大学) 山崎 健太郎(日本大学) 園分 優剛(日本大学) 白 恩達(日本大学) 高師 銀志郎(日本大学) 金子 美泉(日本大学) 内木場 文男(日本大学)</p> <p>3I4-02 15:12~ 筋骨格ヒューマノイドの歩行動作解析に基づいた足関節駆動用人工筋肉の開発 ○園分 優剛(日本大学) 山崎 健太郎(日本大学) 後藤 達巳(日本大学) 高師 銀志郎(日本大学) 白 恩達(日本大学) 金子 美泉(日本大学) 内木場 文男(日本大学)</p> <p>3I4-03 15:24~ 仮想空間における人型ロボットの上半身の上下揺動が移動の開始・停止に対する人間の反応時間に与える影響 ○天野 雅仁(電通大) 中島 瑞(東京電機大) 仲田 佳弘(電通大)</p> <p>3I4-04 15:36~ 小型ヒューマノイドKHR-3HVを用いた深層強化学習による起き上がり動作の獲得 ○三宅 将登(中部大) 梶田 秀司(中部大)</p> <p>3I4-05 15:48~ NISUN:水平リンク脚を用いた世界最小のヒューマノイドロボット ○三矢 彦彦(名工大) 佐久間 拓人(名工大) 加藤 昇平(名工大)</p> <p>3I4-06 16:00~ 空間量子化ダイナミクスを用いた関節軌道計画と力制御の併用による歩行ロボットの足踏み制御 ○水野 公稀(立命館大学) 玄 相昊(立命館大学)</p> <p>3I4-07 16:12~ 軽量油圧脚ロボットの設計と油圧サーボ系を考慮した跳躍軌道生成 ○堀川 皓史(立命館大学) 玄 相昊(立命館大学)</p> <p>3I4-08 16:24~ Tearoid:涙を表現する子ども型アンドロイドロボットの開発 ○瀬島 吉裕(関西大)</p>	<p>3J4 OS8:飛行ロボティクス(2/2)</p> <p>三輪昌史(徳島大学)、安孫子聡子(芝浦工業大学)</p> <p>3J4-01 15:00~ ウインチ機構を有する複数ドローンによる協調マニピュレーションシステムに関する研究 竹村 優一(千葉大学) ○大平 優希(千葉大学) 鈴木 智(千葉大学)</p> <p>3J4-02 15:12~ マルチコプタから懸下された荷物に対する2次元モードまでを考慮した振れ止め制御 ○松本 大輝(大阪公大) 今津 篤志(大阪公大)</p> <p>3J4-03 15:24~ Micro XRCE-DDSを用いた複数台ドローンシミュレーション環境の構築 ○泉田 真志(AIST / Univ. of Tsukuba) 富田 康治(AIST) 神村 明哉(AIST)</p> <p>3J4-04 15:36~ 動的環境下におけるエアリアルマニピュレータのロバスト制御に関する研究 湯川 航太(千葉大学) ○神内 勇樹(千葉大学) Abner Jr,P Asignacion(千葉大学) 鈴木 智(千葉大学)</p> <p>3J4-05 15:48~ 止まり木ドローンの開発 ○白井 大翔(神奈川大) 野中 祐太郎(神奈川大) 江上 正(神奈川大)</p> <p>3J4-06 16:00~ 安定した接触作業実現のための可変コンプライアンスエアリアルマニピュレータの開発 竹上 耕平(千葉大) ○岸山 晴飛(千葉大) 鈴木 智(千葉大)</p> <p>3J4-07 16:12~ 力覚センサを内蔵した羽ばたき翼Senswingの開発と評価 ○佐藤 陽威(都立大) Muhammad Labiyb Afakh(都立大) 武居 直行(都立大)</p> <p>3J4-08 16:24~ 動的モード分解を用いたドローンのデータ駆動型モデリング ○塩塚 竜也(九州大学) 坂東 麻衣(九州大学) 外本 伸治(九州大学)</p>	<p>3K4 GS9:自己位置推定・SLAM(2/2)</p> <p>高橋淳二(豊橋技術科学大学)、目黒淳一(名城大学)</p> <p>3K4-01 15:00~ カメラとLiDARの併用による路面認識に基づく軽トラックの自動走行 ○加藤 喬康(東京大学) 深尾 隆則(東京大学) 久保田 整(スズキ株式会社)</p> <p>3K4-02 15:12~ LiDAR-Visual-Inertial SLAM Robust in Structurally and Visually Degenerate Environments ○Junwoon Lee(The University of Tokyo) Mitsuru Shinozaki(KUBOTA Corporation) Toshihiro Kitajima(KUBOTA Corporation) Qi An(The University of Tokyo) Atsushi Yamashita(The University of Tokyo)</p> <p>3K4-03 15:24~ 屋内環境における手書き地図を活用した全自動SLAMの直線観測確率を用いた移動量補正 ○平尾 至頌(中央大) Pathak Sarthak(中央大) 池 勇勲(北陸先端大) 梅田 和昇(中央大)</p> <p>3K4-04 15:36~ 各点の信頼度を考慮した3次元点群地図のリアルタイム更新 ○押久保 雄平(中央大) Sarthak Pathak(中央大) 池 勇勲(JAIST) 梅田 和昇(中央大)</p> <p>3K4-05 15:48~ 特徴点選択に基づくStereo Visual Odometryにおける特徴点数とフレーム間隔の精度への影響について ○本橋 優俊(東大) 橋本 樹明(JAXA) 久保田 孝(明大)</p> <p>3K4-06 16:00~ 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>3K4-07 16:12~ VPS と Navigation Mesh を用いた 3 次元地形での AR ナビシステム ○村田 悠稀(千葉工大/トヨタ自動車) 原 祥堯(千葉工大)</p> <p>3K4-08 16:24~ インタレース走査式3D LiDARを用いたLIOの開発 ○赤井 直紀(LOCT,名古屋大学) 和田 史彦(北陽電機) 嶋地 直広(北陽電機)</p>	<p>3L4 OS21:介護とロボティクス(3/3)</p> <p>安琪(東京大学)、稲邑哲也(玉川大学)</p> <p>3L4-01 15:00~ 介護用コンパニオンロボットのインタラクションデザイン ○大和 信夫(Vstone) 住岡 英信(ATR) 塩見 昌裕(ATR)</p> <p>3L4-02 15:12~ 対話におけるロボットの盛り上がり動作に対する高齢者と子どもの印象の相違 ○瀬島 吉裕(関西大) 種橋 征子(関西大) 酒井 和紀(大阪大) 吉川 雄一郎(大阪大) 北林 正師(ライフサポート協会)</p> <p>3L4-03 15:24~ 異なる介護サービス環境における赤ちゃん型対話ロボットへの印象に関する事例比較調査 ○住岡 英信(ATR) 大和 信夫(Vstone) 東山 康仁(北松中央病院) 崎崎 博一(長崎大) 塩見 昌裕(ATR)</p> <p>3L4-04 15:36~ ロボット介護機器の導入意思決定時に必要な観点の分析と支援ツールの開発 ○梶谷 勇(産総研) 山内 関子(産総研) 本間 敬子(早稲田大/産総研) 松本 吉央(東京理大/産総研) 芳賀 沙織(SOMPO-FCL) 矢野 功(SOMPO-FCL)</p> <p>3L4-05 15:48~ 質的同一性を持ったAIロボットの 介護コミュニケーション支援 ○寄田 明宏(第一工大) 平田 泰久(東北大) 岡部 康平(安衛研) 久保田 直行(都立大)</p> <p>3L4-06 16:00~ 適応自在AIロボット開発におけるRRI実践の取り組み ○岡部 康平(安衛研) 久保田 直行(都立大) 加藤 健治(長寿研) 平田 泰久(東北大)</p> <p>3L4-07 16:12~ 介護士によるデータ収集分析が可能なWebアプリの開発およびロボットへの応用 藤野 祐太郎(九州工業大学) ○山崎 駆(九州工業大学) 藤田 亘(九州工業大学) 柴田 智広(九州工業大学)</p>