9月2日（水） AM1			
A室[大講義室A]	B室[大講義室B]	C室[レクチャーホール]	D室[AV講義室]
1A1	**1B1**	**1C1** OS26:ヒューマンロボットインタラクション（HRI） [1/8] 阿部香澄（明治学院大学）、内田貴久（大阪大学） 1C1-01 9:00～ 赤ちゃん型ロボットにおける乱暴な扱いの検出と拒否的情動反応の設計・評価 〇後藤 駿太（ATR／同志社） 飯尾 尊優（ATR／同志社） 住岡 英信（ATR） 阪田 真己子（同志社） 塩見 昌裕（ATR／京大） 1C1-02 9:12～ 赤ちゃん型ロボットにおける最適な応答発話頻度の設計・評価 〇阿久根 遙（ATR／同志社） 郡家 彩加（ATR／同志社） 後藤 駿太（ATR／同志社） 飯尾 尊優（ATR／同志社） 宮下 敦志（名古屋大学） 戸田 智基（名古屋大学） 住岡 英信（ATR） 塩見 昌裕（ATR／京大） 1C1-03 9:24～ 関わる相手に応じて感情表現を変化させる赤ちゃん型ロボットの評価 〇郡家 彩加（ATR／同志社） 阿久根 遙（ATR／同志社） 後藤 駿太（ATR／同志社） 飯尾 尊優（ATR／同志社） 住岡 英信（ATR） 塩見 昌裕（ATR／京大） 1C1-04 9:36～ 高齢者向けの触れ合い対話を伴う目標設定を支援するロボットの評価 〇秋吉 拓斗（ATR） 住岡 英信（ATR） 塩見 昌裕（ATR/京大） 1C1-05 9:48～ 動物ロボットによる脱力表現機構の開発と評価 〇松本 紗佳（大阪芸大/ATR） 塩見 昌裕（京大/ATR） 萩田 紀博（大阪芸大/ATR）	**1D1** OS12:インテリジェントホームロボティクス [1/6] 堀三晟（玉川大学）、水谷彰伸（九州工業大学） 1D1-01 9:00～ HSR開発コミュニティによる共創的研究 〇岡田 浩之（東京情報デザイン専門職大学） 萩原 良信（創価大学） 松本 吉央（東京理科大学） 中山 学之（大阪工業大学） 稲邑 哲也（玉川大学） 大原 賢一（名城大学） 山本 貴史（愛知工業大学） 尾藤 浩司（トヨタ自動車） 奥松 美宏（トヨタ自動車） 土永 将慶（トヨタ自動車） 1D1-02 9:12～ 移動ロボットにおける空間の意味理解：基盤モデルを活用したオープン語彙マッピングとナビゲーションの動向 〇長谷川 翔一（立命館大） 萩原 良信（創価大/立命館大） 1D1-03 9:24～ パーソナルサービスロボットのための基盤モデルを用いた知識グラフベース環境モデルの構築と活用 〇中嶋 駿月（技科大） 三浦 純（技科大） 1D1-04 9:36～ 生活空間情報を活用した環境データベースとVLMによる忘れ物探索・把持システムの研究 〇松葉 柾希（豊橋技術科学大学） 垣内 洋平（豊橋技術科学大学） 増沢 広朗（豊橋技術科学大学） 1D1-05 9:48～ 不完全シーングラフ下での大規模言語モデルを用いた作業計画の因果リンクに基づく検証 〇坪本 桂青（東北大） Bezerra Ranulfo（東北大） 山崎 公俊（東北大）

9月2日（水） AM1

E室[101講義室]	F室[103講義室]	G室[104講義室]	H室[105講義室]
1E1 IS01:AI, Learning and Control [1/3] Taisuke Kobayashi（National Institute of Informatics）、Takamitsu Matsubara（NAIST） 1E1-01 9:00～ Uncertainty-Guided Active Aerial Survey via Post-Disaster Orthophoto Diffusion Inpainting 〇Edgar Anarossi（F-REI） Yuki Kadokawa（F-REI） Takamitsu Matsubara（NAIST） 1E1-02 9:12～ A Constant-Time Acoustic Cue for Robot Learning 〇Yaozhong Kang（Institute of Science Tokyo） Kazuhiro Nakadai（Institute of Science Tokyo） 1E1-03 9:24～ Hearing Sirens Early: Prior-Informed Lightweight Emergency Vehicles Siren Detection for Autonomous Driving 〇Jiang Wang（Institute of Science Tokyo） Yaozhong Kang（Institute of Science Tokyo） Benjamin Yen（Institute of Science Tokyo） Takeshi Ashizawa（Institute of Science Tokyo） Kazuhiro Nakadai（Institute of Science Tokyo） 1E1-04 9:36～ Geometry-Aware Binaural Echo Depth Estimation with Virtual Normal Supervision 〇Jiahui Li（Institute of Science Tokyo） Hanlong Li（Institute of Science Tokyo） Runwu Shi（Institute of Science Tokyo） Benjamin Yen（Institute of Science Tokyo） Takeshi Ashizawa（Institute of Science Tokyo） Kazuhiro Nakadai（Institute of Science Tokyo） 1E1-05 9:48～ Mixed Reinforcement Learning and Optimal Control for Straight-Line Path Following 〇Xinyi Yuan（The University of Osaka） Weiwei Wan（The University of Osaka） Kensuke Harada（The University of Osaka）	**1F1** OS06:身体可変構成ロボティクス [1/2] 垣内洋平（豊橋技術科学大学）、木村航平（電気通信大学） 1F1-01 9:00～ 深層強化学習を用いた模倣対象の異なる四脚歩行ロボットの歩行性能比較 〇矢島 哲太（東京電機大） 高畑 智之（東京電機大） 1F1-02 9:12～ 柔軟ケーブル操作のためのロボットハンド用ローラ機構の設計 〇渡邉 洸太（東京電機大） 高畑 智之（東京電機大） 1F1-03 9:24～ 個別ニーズに応じた車椅子搭載ロボットアーム機構の多目的最適化設計 〇楽原 一輝（東京電機大学） 高畑 智之（東京電機大学） 1F1-04 9:36～ テキストを入力とするキャラクタロボット設計の自動化 〇矢野倉 伊織（東大） 澤田 智佳（東大） 盧 廷軒（東大） 真壁 佑（東大） 岡田 慧（東大）	**1G1** OS07:環境援用駆動ロボティクス [1/2] 妻木勇一（山形大学）、多田隈建二郎（大阪大学） 1G1-01 9:00～ 環境援用駆動ロボティクス：概念と研究例 〇平井 慎一（立命館大） 1G1-02 9:12～ グラスプレス・マニピュレーション： 環境を利用した器用な物体操作 〇相山 康道（筑波大） 1G1-03 9:24～ 環境を援用するミズクラゲロボティクス 〇清水 正宏（長浜バイオ大） 三柳 祐太（長浜バイオ大） 伊藤 浩史（九州大） 池田 周平（加茂水族館） 奥泉 和也（加茂水族館） 1G1-04 9:36～ 環境や対象物との接触を利用した重量農作物把持用無通電ロボットハンド 〇王 忠奎（立命館大） 亀井 徹宏（トヨタ自動車） 1G1-05 9:48～ 高速モータレスグリッパの開発 〇森田 樹（金沢大学） 西 泰地（金沢大学） 西村 斉寛（金沢大学） 渡辺 哲陽（金沢大学）	**1H1** OS08:宇宙ロボティクス [1/2] 石上玄也（慶應義塾大学）、大槻真嗣（JAXA） 1H1-01 9:00～ 高強度化学繊維によるワイヤ駆動のための基礎的検討 〇坂口 遼太（東京科学大） 石川 雄大（東京科学大） 有賀 嵩紘（東京科学大） 遠藤 玄（東京科学大） 1H1-02 9:12～ 次世代小天体サンプルリターン マニピュレータ先端位置速度偏差に基づく倣い動作 〇相子 康彦（JAXA） 津田 雄一（JAXA） 佐伯 孝尚（JAXA） 森 治（JAXA） 上野 誠也（YNU） 1H1-03 9:24～ 軌道上ダイナミクス模擬を実現する二次元空気浮上ロボットのための双腕マニピュレータの開発 〇片男浪 輝大（東北大学） 飯塚 健太（東北大学） 内田 亮慈（東北大学） 竹花 佳祐（東北大学） 楽原 聡文（東北大学） 1H1-04 9:36～ スペースデブリ捕獲のための柔剛切替ネットの接触衝撃吸収特性に関する動力学解析 〇大山 達也（九州工業大学） 永岡 健司（九州工業大学）

9月2日（水）AM1

I室[107講義室]	J室[108講義室]	K室[111講義室]	L室[112講義室]
1I1 OS09:水中・水上ロボティクス [1/2] 武村史朗（沖縄工業高等専門学校）、上村宇之（広和株式会社） 1I1-01 9:00～ 水中発掘機能と推進機能を統合したポータブル作業デバイスの提案と試作 ○川﨑 雄山（龍谷大学） 坂上 憲光（龍谷大学） 1I1-02 9:12～ 負圧効果による吸着力を発揮する水中クローラーの設計 ○薄田 幸太（龍谷大学） 坂上 憲光（龍谷大学） 1I1-03 9:24～ 段差昇降可能な遠隔操縦型船底清掃ロボットの開発 ○渡邉 拓真（九工大） 石井 和男（九工大） 西田 祐也（九工大） 1I1-04 9:36～ GNSS搭載ブイとケーブル形状計測モジュールを用いた水中ロボットの自己位置推定手法 ○畑中 太一（九工大） 山崎 友輝（九工大） 石井 和男（九工大） 福川 智哉（ヤンマー） 原 直裕（ヤンマー） 西田 祐也（九工大） 1I1-05 9:48～ 同期式ピンガを用いた音響位置計測システムの開発 ○中村 友也（九工大） 小田崎 壱成（九工大） 升田 翔雲（九工大） 石井 和男（九工大） 西田 祐也（九工大）	**1J1** OS10:飛行ロボティクス [1/2] 三輪昌史（徳島大学）、本仲君子（関西大学） 1J1-01 9:00～ 小型UAVにおけるボロノイベース衝突回避のオンボード実装に向けた実時間性評価 ○本仲 君子（関西大） 1J1-02 9:12～ 多リンク飛行ロボットにおけるロータ間距離変化を考慮した天井壁効果モデルに基づく補償飛行制御 ○徳永 和輝（東大） 杉原 和輝（東大） 澤田 恵里（東大） 宮道 彩乃（東大） 矢野倉 伊織（東大） 小島 邦生（東大） 岡田 慧（東大） 1J1-03 9:24～ 暗所での点検における小型UAV群を用いた協調照明システムの検討 ○森本 皓斗（関西大） 権 裕煥（関西大） 本仲 君子（関西大） 1J1-04 9:36～ 負担の偏りを考慮した複数UAVのフォーメーション回転角設計法 ○吉田 侑生（東京電機大学） 日高 浩一（東京電機大学）	**1K1**	**1L1** GS06:センサ・測位 有田輝（九州大学）、嶋地直広（北陽電機株式会社） 1L1-01 9:00～ 光学式3次元センサの鏡面反射を利用した未使用視野の正面視野変換および論理積によるノイズ除去手法 ○藤田 淳（三菱重工業株式会社） 宿谷 光司（三菱重工業株式会社） 小島 弘義（三菱重工業株式会社） 渡辺 翼（三菱重工業株式会社） 1L1-02 9:12～ 3次元測域センサを用いた自律移動ロボットの地形判定の有効性 ○正田 彩乃（奈良女子大学大学院） 1L1-03 9:24～ 身体状態に基づく主観的時間長評価の計算モデル実装 ○關谷 藍（慶應義塾大学） 大澤 友紀子（慶應義塾大学） 1L1-04 9:36～ 赤外線透過特性を備えたテーブル上のカトラリー類認識 ○三浦 愛祐（芝浦工大） 吉見 卓（芝浦工大）

9月2日（水） AM1			
M室[113講義室]	N室[114講義室]		
1M1	**1N1** OS14:鉄道ロボティクス [1/2] 深野亮（コマツ）、新妻実保子（中央大学） 1N1-01 9:00～ 【基調講演】先端ロボット工学技術の社会実装から見た鉄道ロボティクス展望 〇金岡 克弥（株式会社人機一体） 1N1-02 9:24～ JR東日本における鉄道現場へのロボット技術適用に関する研究開発事例及び課題 〇戸丸 耕太（東日本旅客鉄道株式会社） 1N1-03 9:36～ 鉄道信号分野におけるロボティクス領域への期待 〇潮見 俊輔（鉄道総研） 1N1-04 9:48～ 鉄道ロボティクスと性能評価 〇佐藤 徳孝（名工大）		

9月2日（水） AM2

A室[大講義室A]	B室[大講義室B]	C室[レクチャーホール]	D室[AV講義室]
1A2	**1B2**	**1C2** OS26:ヒューマンロボットインタラクション（HRI） [2/8] 阿部香澄（明治学院大学）、飯尾尊優（同志社大学） 1C2-01 10:20～ 触れ合いを伴う対話ロボットの社会実装 〇大和 信夫（ヴイストン/ATR） 高岡 花妃（ヴイストン） 大西 裕也（大工大/ATR） 塩見 昌裕（京大/ATR） 住岡 英信（ATR） 1C2-02 10:32～ 嗅覚と触覚を組み合わせた多感覚提示ロボット 〇大西 裕也（大工大/ATR） 住岡 英信（ATR） ブルシュチッチ ドラジェン（京大） 熊崎 博一（長崎大） 岡本 雅子（東大） 塩見 昌裕（京大/ATR） 1C2-03 10:44～ 四本の腕で人を抱きしめるロボット 大西 裕也（大工大／ATR） 住岡 英信（ATR） 〇塩見 昌裕（京大／ATR） 1C2-04 10:56～ 人酷似型ロボットによる抱擁がもたらす印象評価 Aidan Edward Fox-Tierney（ATR／阪大） 〇塩見 昌裕（京大／ATR） 港 隆史（理研） Cuello Mejía Dario Alfonso（ATR） 境 くりま（ATR） 石黒 浩（阪大） 1C2-05 11:08～ 部分観測環境下における人間・ロボットの共創的物体検索 〇古田 暉（京大） 堀江 孝文（京大） 長野 匡隆（京大/電通大） 谷口 忠大（京大/立命館大） 1C2-06 11:20～ 対話型制御による多指ロボットハンド描画システムの開発 〇金光 兼也（鹿児島大学大学院理工学研究科） 鹿嶋 雅之（鹿児島大学大学院理工学研究科） 福元 伸也（鹿児島大学大学院理工学研究科） 渡邉 睦（鹿児島大学大学院理工学研究科） 西 正満（鹿児島大学大学院理工学研究科） 1C2-07 11:32～ コラージュを共同で制作するロボットシステム 岩田 実莉（ATR／神戸大学） 〇塩見 昌裕（京大／ATR） 滝口 哲也（神戸大） 1C2-08 11:44～ 複数のロボットによる「かわいい」首傾げ方向の調査 〇塩見 昌裕（京大／ATR） 木村 優希（ATR／奈良女子大） 入戸野 宏（大阪大学） 安在 絵美（奈良女子大） 才脇 直樹（奈良女子大）	**1D2** OS12:インテリジェントホームロボティクス [2/6] 大井翔（大阪工業大学）、金岡大樹（理化学研究所） 1D2-01 10:20～ 物理速度場と確率速度場の統合による Flow Matching に基づく物体操作 〇妹尾 幸樹（慶應義塾大学） 八島 大地（慶應義塾大学） 髙木 裕輔（慶應義塾大学） 戸倉 健登（慶應義塾大学） 杉浦 孔明（慶應義塾大学） 1D2-02 10:32～ 深層状態空間モデルに基づく軽量VLAによる物体操作 〇髙木 裕輔（慶應義塾大学） 神原 元就（慶應義塾大学） 八島 大地（慶應義塾大学） 妹尾 幸樹（慶應義塾大学） 戸倉 健登（慶應義塾大学） 杉浦 孔明（慶應義塾大学） 1D2-03 10:44～ 失敗データを含め学習したVLA が生成する軌道分布を用いた動作の失敗率の推定の妥当性評価 〇坂巻 新（玉川大学） 稲邑 哲也（玉川大学） 1D2-04 10:56～ Transformerを用いた動作生成モデルの推論時適応による半自律ロボット制御 〇板倉 春太朗（電気通信大学） 長野 匡隆（京都大学） 中村 友昭（電気通信大学） 1D2-05 11:08～ 単腕ロボットの衣服折り畳みタスクにおけるセグメンテーションとVLMを統合した把持点推定 〇二見 和磨（九州工業大学） 下村 晃生（九州工業大学） 矢野 優雅（九州工業大学） 田中 悠一朗（九州工業大学／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） 田向 権（九州工業大学／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） 1D2-06 11:20～ シームレスなマニピュレーションのための関節指令統合・制御モード切替コントローラの提案と評価 〇竹下 佳佑（トヨタ自動車） 山本 貴史（愛工大）

9月2日（水） AM2

E室[101講義室]	F室[103講義室]	G室[104講義室]	H室[105講義室]
1E2 IS01:AI, Learning and Control [2/3] Tomohiro Umetani（Konai University）、Kazuhiro Nakadai（Science Tokyo） 1E2-01 10:20～ Experience-Based Feasibility-Aware GAIL: Learning with Robot-Infeasible Demonstrations 〇Yoshiki Takebayashi（NAIST） Giovanni Perantoni（NAIST） Hikaru Sasaki（NAIST） Matteo Saveriano（UNITN） Takamitsu Matsubara（NAIST） 1E2-02 10:32～ GAP: Geometric Adaptation for Spatial Generalization of Trained Policies 〇Rewida Ali（The University of Osaka） Cristian C Beltran-Hernandez（OMRON SINIC X Corporation） Weiwei Wan（The University of Osaka） Kensuke Harada（The University of Osaka, AIST） 1E2-03 10:44～ Evidence-Grounded Video-to-Action Planning for Dual-Arm Robotic Assembly 〇Zhonghao Wang（The University of Osaka） Hao Chen（The University of Osaka） Kensuke Harada（The University of Osaka） 1E2-04 10:56～ Low-Frequency Gait for Humanoids Robots using Sim2Sim Reinforcement Learning 〇Muhammad RIdho Fuadin（Toyohashi University of Technology） Shinnosuke Ishiki（Toyohashi University of Technology） Yohei Kakiuchi（Toyohashi University of Technology） 1E2-05 11:08～ ShadowVLA: Test-Time Spatial Re-grounding of Frozen VLA Policies 〇Minghao Gong（The University of Tokyo） Toyotaro Suzumura（The University of Tokyo） 1E2-06 11:20～ Robotic Metal Shaping with Learned Force-Proprioceptive Spring-Back Compensation 〇Yu Tang（The University of Osaka） Weiwei Wan（The University of Osaka） Kensuke Harada（The University of Osaka/AIST） 1E2-07 11:32～ SignRobo: Toward Humanoid Robot Execution for Sign Language Generation 〇Nabeela Khan（Institute of Science Tokyo） Bowen Wu（RIKEN） Benjamin Yen（RIKEN/Science Tokyo） Takeshi Ashizawa（Science Tokyo） Carlos Toshinori Ishi（RIKEN） Kazuhiro Nakadai（Science Tokyo） 1E2-08 11:44～ Signer Anonymization for Privacy-Preserving Sign Language AI 〇Sihan Tan（Institute of Science Tokyo） Nabeela Khan（Institute of Science Tokyo） Benjamin Yen（RIKEN Center for Advanced Intelligence Project） Takeshi Ashizawa（Institute of Science Tokyo） Kazuhiro Nakadai（Institute of Science Tokyo）	**1F2** OS06:身体可変構成ロボティクス [2/2] 垣内洋平（豊橋技術科学大学）、高畑智之（東京電機大学） 1F2-01 10:20～ 変形可能なモジュール型ロボットの行動獲得の検討 〇久保田 孝（明治大） 1F2-02 10:32～ 身体間ワイヤで接続された2台の脚車輪ロボットTwinXによる分離合体を利用した身体再構成 〇井上 信多郎（東京大学） 河原塚 健人（東京大学） 米田 慶太（東京大学） 勇崎 颯太（東京大学） 鈴木 天馬（東京大学） 岡田 慧（東京大学） 1F2-03 10:44～ 身体間ワイヤで接続された2台の脚車輪ロボットTwinXのワイヤ媒介操作 〇井上 信多郎（東京大学） 河原塚 健人（東京大学） 米田 慶太（東京大学） 勇崎 颯太（東京大学） 鈴木 天馬（東京大学） 岡田 慧（東京大学） 1F2-04 10:56～ ばね付勢ねじ締結機構と段階的位置合わせを用いた 自己組み換え型ロボット用の簡単操作で強力な脱着機構の開発 〇有村 東真（東大） 小島 邦生（東大） 平岡 拓真（東大） 小西 将徳（東大） 平井 仁（東大） 多田 皓海（東大） 石川 凌大（東大） 岡田 慧（東大） 1F2-05 11:08～ 加速度反応型の受動ロック機構を用いた3肢ネット登攀ロボットの負荷軽減 〇伊藤 一歩（電通大） 工藤 俊亮（電通大） 木村 航平（電通大）	**1G2** OS07:環境援用駆動ロボティクス [2/2] 平井慎一（立命館大学）、清水正宏（長浜バイオ大学） 1G2-01 10:20～ 環境駆動によるクジラ体表上ローバの吸着移動技術 〇妻木 勇一（山形大） 桒折 莞多（山形大） 1G2-02 10:32～ 環境物を喰らい機能を発現する新奇なロボット"GREEMA"に関する研究と今後の展開 〇角田 祐輔（兵庫県立大学） 浪花 啓右（北海道科学大学） 大須賀 公一（大阪工業大学） 1G2-03 10:44～ ねじり運動による流体抵抗駆動ハンドのロック解除 山田 隼士（立命館大） 佐竹 祐紀（立命館大） 〇平井 慎一（立命館大） 1G2-04 10:56～ 作業ロボットの環境支持への転用による足場軌道の剛性向上 〇横山 寛人（東大） 藤谷 眞人（東大） 靳 一千（東大） 福井 類（東大） 1G2-05 11:08～ 狭隘・閉鎖空間で作業するロボットが通過可能な関節を有する能動屈曲軌道の開発 〇藤谷 眞人（東京大学） 横山 寛人（東京大学） 靳 一千（東京大学） 泉 沢天（東京大学） 福井 類（東京大学） 1G2-06 11:20～ 流体供給ワイヤによる駆動構成最小化メカニズム 〇三上 玖神（大阪大） 三宅 章太（大阪大） 阿部 一樹（大阪大） 渡辺 将広（大阪大） 多田隈 建二郎（大阪大） ディスカッション 11:32～	**1H2** OS08:宇宙ロボティクス [2/2] 宇野健太朗（東北大学）、永岡健司（九州工業大学） 1H2-01 10:20～ 【基調講演】RoboCup JapanOpen 2026 @Space Challengeにおける宇宙AIロボットベンチマークの設計と競技実施 〇池田 勇輝（JAXA） 萩原 良信（創価大） 西下 敦青（JAXA） 本田 瑛彦（JAXA） 岡田 浩之（東京情報デザイン専門職大学） 1H2-02 10:50～ 100g級超小型跳躍カメラロボット実現に向けた跳躍機構の開発 〇甲斐 亮吾（JAXA） 岡田 枝恩（JAXA） 大月 幸穂（JAXA） 尾崎 文彦（JAXA） 遊佐 のあ（JAXA） 1H2-03 11:02～ 惑星環境における自律建設ローバシステムの開発 〇三島 唯伽（金沢工大） 土居 隆宏（金沢工大） 1H2-04 11:14～ 月面探査ローバの走行情報に基づく地盤剛性の推定 〇小南 貴雅（立命館大学） 中 諒太郎（立命館大学） 加古川 篤（立命館大学） 小林 泰三（立命館大学） 1H2-05 11:26～ 柔軟地盤を走行するグローサ付車輪の沈下量と効率の同時評価 〇大槻 真嗣（JAXA） 前田 孝雄（東農工大） 吉光 徹雄（JAXA） 國井 康晴（中央大）

9月2日（水） AM2

I室[107講義室]

1I2

OS09:水中・水上ロボティクス [2/2]

坂上憲光（龍谷大学）、武村史朗（沖縄工業高等専門学校）

1I2-01 10:20～
水中で茎を切断する機構を備えたヒシ刈り水上ロボットの開発
○小松 奏（早稲田大学）
石橋 啓太郎（早稲田大学）
石井 裕之（早稲田大学）

1I2-02 10:32～
テッポウエビハサミに着想を得た高速運動ハンドを持つ水中ロボットの開発
○白田 祥規（茨城大学）
松村 邦仁（茨城大学）
矢木 啓介（茨城大学）

1I2-03 10:44～
水没型ワイヤ駆動減速式アクチュエータを用いた水中脚ロボットの開発
○中村 圭佑（立命館大）
加古川 篤（立命館大）

1I2-04 10:56～
デジタルツインによる水中物体の3Dモデル生成の基礎検証
中島 拓海（大阪公大）
○藤永 拓矢（大阪公大）

J室[108講義室]

1J2

OS10:飛行ロボティクス [2/2]

安孫子聡子（芝浦工業大学）、鈴木智（千葉大学）

1J2-01 10:20～
推力微分入力型全身モデル予測制御に基づく飛行ヒューマノイドの天井歩行制御
○杉原 和輝（東大）
岡田 慧（東大）

1J2-02 10:32～
VTOL用ハブ変形型プロペラ機構の設計と制御パラメータ化
○末光 一仁（九州大学 工学府 機械工学専攻 博士後期課程）
金田 礼人（電気通信大学 情報理工学研究科）
山本 元司（九州大学 工学研究院 機械工学部門）
中島 康貴（九州大学 工学研究院 機械工学部門）

1J2-03 10:44～
ロータ周囲の翼をティルトさせる機構を持つVTOLドローンの研究
○山口 凜太郎（明治大学大学院）
加藤 恵輔（明治大学）

1J2-04 10:56～
空中作業ドローンにおける推力均一化のためのプロペラ位置可変機構の提案
○鈴木 健流（明治大学大学院）
加藤 恵輔（明治大学）

1J2-05 11:08～
フロー速度フィードバックによる「傾けない並進」の閉ループ化＋ 同一機体A/B比較
○吉田 朱佑（金沢工業大学情報理工学部ロボティクス学科）
伊藤 恒平（金沢工業大学情報理工学部ロボティクス学科）

1J2-06 11:20～
力情報に基づく異なる機体重量に対応したUAV上下近接時の気流外乱補償飛行の基礎検証
○齋藤 敦樹（芝浦工大）
武田 遼典（パナソニック コネクト（株））
辻田 哲平（防衛大）
佐藤 大祐（都市大）
安孫子 聡子（芝浦工大）

K室[111講義室]

1K2

OS02:ソフト身体性と実世界適応知能

大西祐輝（国立情報学研究所）、金加喜（奈良先端科学技術大学院大学）

1K2-01 10:20～
【招待講演】Wild Robotics — 山岳森林環境を走破するロボットの設計と継続的自動調査への展開
○安達 波平（標津町）

1K2-02 10:44～
ソフト物体のシミュレーションパラメータ推定に向けた相互情報量に基づく能動的行動選択
○仁賀 爽太（奈良先端科学技術大学院大学）
金 加喜（奈良先端科学技術大学院大学）
呉 柏諺（奈良先端科学技術大学院大学）
郭 政佑（奈良先端科学技術大学院大学）
角川 勇貴（奈良先端科学技術大学院大学）
松原 崇充（奈良先端科学技術大学院大学）

1K2-03 10:56～
高次元行動の連動を促す行動補正アルゴリズム
○小林 泰介（国立情報研／総研大）

1K2-04 11:08～
力方向に起因する触覚神経活動予測
○石塚 裕己（上智大学）
山形 修平（大阪大学）
佐瀬 一弥（東北学院大学）
坂上 友介（大阪大学）

1K2-05 11:20～
筋骨格ヒューマノイドのための摩擦可変な肩関節による保持トルクと応答性の両立
○上原 遥郁（京大）
川節 拓実（京大）
細田 耕（京大）

1K2-06 11:32～
アクチュエータの逆駆動性と弱い位置制御による脚ロボットの周波数相補的な外力計測
○大西 祐輝（国立情報研）

1K2-07 11:44～
制御遅延許容のための脚型ロボットの機械的インピーダンスの解析と最適化
○石原 弘二（ATR）
山森 聡（ATR、京都大学）
森本 淳（ATR、京都大学）

L室[112講義室]

1L2

OS04:機能性材料とメカトロニクスの融合デザイン

岩本悠宏（名古屋工業大学）、辻田哲平（防衛大学校）

1L2-01 10:20～
【基調講演】刺激応答性バイオマテリアルを基盤とした4Dプリンティング技術の開発とスマートデバイスへの展開
○宇都 甲一郎（NIMS）

1L2-02 10:56～
非相溶性サポートバスを用いた3Dプリントによる誘電エラストマアクチュエータの作製
○安藤 海翔（中央大学）
早川 健（中央大学）

1L2-03 11:08～
蠕動運動する繊毛ゲルの実現に向けた Ag 接触による BZ ゲル中の化学波制御解析
○神澤 俊輔（Science Tokyo）
山田 雄平（Science Tokyo）
難波江 裕之（Science Tokyo）
前田 真吾（Science Tokyo）

1L2-04 11:20～
触覚感知強化のためのピン構造を備えた永久磁石エラストマーセンサの試作
○茆 永（東大）
佐久間 亮太（東大）
川原 圭博（東大）
亀崎 允啓（東大）

1L2-05 11:32～
Fiber pumpを用いた多指ハンド用揺動型ベーンモータの駆動システムに関する研究
中島 悠翔（早大）
○李 沐澤（早大）
王 語詩（早大）
Andrea Castellaneta（Politecnico di Bari）
桑島 悠（Politecnico di Bari）
Vito Cacucciolo（Politecnico di Bari）
菅野 重樹（早大）
亀崎 允啓（東大/早大）

1L2-06 11:44～
摺動部摩擦改善設計によるMRFベーンアクチュエータの高性能化と3軸ロボットアームの製作および評価
○大山 悠歩（早大）
磯部 清介（早大）
王 語詩（早大）
菅野 重樹（早大）
亀崎 允啓（東大/早大）

9月2日（水） AM2

M室[113講義室]	N室[114講義室]		
1M2 OS16:書道ロボット 桂誠一郎（慶應義塾大学）、長津裕己（拓殖大学）	**1N2** OS14:鉄道ロボティクス [2/2] 深野亮（コマツ）、戸丸耕太（東日本旅客鉄道）		
1M2-01 10:20～ 書字動作における静止区間を用いた模倣学習の時間構造評価 〇伊藤 良太（中央大学） 大平 峻（中央大学） 橋本 秀紀（中央大学） 1M2-02 10:32～ 深層学習を用いた動作生成に基づく書道マニピュレータ 〇杉本 関斗（中央大学） 大平 峻（中央大学） 橋本 秀紀（中央大学） 1M2-03 10:44～ 人間とロボットの共創アート実現に向けたVAEを用いた多様な軌道生成 〇田中 雄輝（慶応大学） 桂 誠一郎（慶応大学） 1M2-04 10:56～ 書道ロボットデモンストレーションに対する参加者評価分析と教育・普及可能性の検討 〇福島 E.文彦（東京工科大） 佘 錦華（東京工科大） 長津 裕己（拓殖大） 1M2-05 11:08～ 柔軟構造を有するシステムにおける力対称型バイラテラル制御の筆記動作への適用 〇長津 裕己（拓殖大学） 1M2-06 11:20～ フルワイヤマニピュレーションに基づく書道動作の再現 〇櫻井 駿一（慶大） 桂 誠一郎（慶大） 1M2-07 11:32～ 書道ロボットの展開 〇桂 誠一郎（慶大） 長津 裕己（拓殖大） 橋本 秀紀（中央大）	1N2-01 10:20～ 計測とロボット 〇上田 隆一（千葉工大） 1N2-02 10:32～ Kriging法を用いた三次元環境地図の構築 〇福西 隼人（近畿大学） 大坪 義一（近畿大学） 1N2-03 10:44～ 鉄道車両下向け外観検査ロボットの開発 〇清水 自由理（日立製作所） 山本 晃弘（日立製作所） 坂井 亮（日立製作所） 濱崎 寛太（日立製作所） 中村 哲司（日立製作所） 1N2-04 10:56～ 軌道保守分野における鉄道ロボティクスの取り組み 〇三津江 雅幸（川崎重工業） パネルディスカッション 11:08～ 鉄道ロボティクスの課題と未来		

9月2日（水） PM1

A室[大講義室A]

1A3
GS20:ヒューマン・マシン・インタフェース [1/2]

三浦智（東京科学大学）、池田篤俊（近畿大学）

1A3-01 13:20～
閉鎖空間における長尺レール型ロボットの遠隔操作のための仮想環境を用いた支援手法
〇靳 一千（東大）
藤谷 眞人（東大）
横山 寛人（東大）
福井 類（東大）

1A3-02 13:32～
視覚情報間欠提示を用いたヒト-ロボット間の身体構成差異学習システムの開発
〇佐々木 雄太（東京電機大学）
遠藤 信綱（東京電機大学）

1A3-03 13:44～
自動車の遠隔解体作業支援用カメラ自律制御システム
〇長谷部 匠（東京科学大学）
三浦 智（東京科学大学）
酒井 麻光（株式会社デンソー）
大島 脩斗（株式会社デンソー）

1A3-04 13:56～
環境モデルと軌道計画機能を導入した多視点遠隔操縦システムの構築と有効性検証
〇土井原 優介（神戸大学）
片山 雷太（神戸大学）
田崎 勇一（神戸大学）
横小路 泰義（神戸大学）

1A3-05 14:08～
インフレータブル構造を有するパーソナルモビリティのためのエアバッグ内圧を利用した身体動作入力型制御インタフェースの提案
〇速見 玲雄（早大）
Bill Falk（Chalmers University of Technology）
笹谷 拓也（東大）
小武海 大（東大）
菅野 重樹（早大）
亀崎 允啓（東大）

1A3-06 14:20～
第三の腕を制御するためのマウスインターフェースの構築
〇朴 辰宇（慶應義塾大学）
大澤 友紀子（慶應義塾大学）

1A3-07 14:32～
物体との距離画像と筋隆起量に基づく電動義手のための把持姿勢決定手法
〇岡村 優汰（横国大）
西沢 晋太郎（横国大）
加藤 龍（横国大）

B室[大講義室B]

1B3
GS24:農業ロボット [1/2]

池田英俊（新潟工科大学）、釜道紀浩（東京電機大学）

1B3-01 13:20～
3D Gaussian Splattingを用いた農業ロボットのための農場シミュレーション環境構築パイプライン
〇田中 純聖（京都先端科学大学大学院）
佐藤 啓宏（京都先端科学大学）

1B3-02 13:32～
力覚対応強化学習を用いた農業用ロボットにおける エネルギー効率の高い自律収穫制御
〇三宅 恵利佳（芝浦工業大学）
大谷 拓也（芝浦工業大学）

1B3-03 13:44～
ワイヤー駆動型獣害対策ロボットの開発
〇小坂 柊斗（金沢工業大学）
土居 隆宏（金沢工業大学）

1B3-04 13:56～
除草動作向上のための複数センサによる状況複合認識
〇高橋 拓夢（芝浦工業大学）
大谷 拓也（芝浦工業大学）

1B3-05 14:08～
水田除草用ヘビ型ロボットの開発
〇一条 泰地（千葉工業大学）
下平 大稀（千葉工業大学）
青木 岳史（千葉工業大学）

1B3-06 14:20～
収穫および剪定ロボットのためのデジタルツインによる動作検証
西原 優衣（大阪公大）
〇藤永 拓矢（大阪公大）

1B3-07 14:32～
トマト収穫ロボットの視覚情報に基づく3次元植物モデルの生成
〇藤永 拓矢（大阪公大）

C室[レクチャーホール]

1C3
OS26:ヒューマンロボットインタラクション（HRI） [3/8]

塩見昌裕（京都大学）、岡留有哉（東京理科大学）

1C3-01 13:20～
【基調講演】Self-Mirroring Twins：自己と他者の間をデザインするヒューマンロボットインタラクション
〇稲邑 哲也（玉川大）

1C3-02 13:56～
仮想人型ロボットを介した実ロボット操作のためのVRインターフェースの開発
松浦 壮志（大阪公大）
〇藤永 拓矢（大阪公大）

1C3-03 14:08～
無人油圧ショベルの遠隔操作におけるレバー入力と視線情報を用いた操作意図予測
〇藤原 幸多朗（広島大学）
坂本 郁弥（広島大学）
永井 政樹（コベルコ建機株式会社）
伊藤 卓（コベルコ建機株式会社）
栗田 雄一（広島大学）

1C3-04 14:20～
身体融合の有無がロボット操作による目標追従時の運動特性に与える影響
〇宇野 稜介（名工大）
浪川 靖子（名工大）
田中 由浩（名工大）

1C3-05 14:32～
タスク意図の視覚的外在化に基づくグラウンディング指向テレオペレーションインタフェースの設計
〇岩永 優香（トヨタ自動車）
尾畑 満理奈（Woven by Toyota）
Daniel Downes（Woven by Toyota）
Maiya Wiester（Woven by Toyota）
土永 将慶（トヨタ自動車）
山本 貴史（愛工大）

1C3-06 14:48～
遠隔操作に対する自己効力感の向上に向けたタスク結果の成功・失敗経験系列を設計可能なVR実験系の構築と初期検討
〇難波 結季（電気通信大学）
新川 馨子（電気通信大学）
中島 瑞（東京電機大学）
仲田 佳弘（電気通信大学）

D室[AV講義室]

1D3
OS12:インテリジェントホームロボティクス [3/6]

長野匡隼（京都大学）、吉元裕真（北九州工業高等専門学校）

1D3-01 13:20～
大規模言語モデルと分散最適化による異種マルチロボットのタスク割当
〇野口 隼輔（京大）
長野 匡隼（京大/電通大）
長谷川 翔一（立命館大）
谷口 忠大（京大/立命館大）

1D3-02 13:32～
分散型異種ロボットによる協調生活支援のためのLLMと音声言語を用いたタスク割り当て
〇須田 晃弘（東京理科大）
湯口 彰重（福島大/東京理科大）
松本 吉央（東京理科大）

1D3-03 13:44～
汎用生活支援ロボットのための長期タスクプランニングにおけるLLMチェイニングの有効性評価
〇LUCAS DA MOTA BRUNO（創価大学）
萩原 良信（創価大学）

1D3-04 13:56～
家庭向けサービスロボットの継続的自律化に向けた実証基盤の構築と実住居への導入
〇矢野 優雅（AIRoA／九工大）
金沢 直晃（AIRoA）
青山 裕良（AIRoA）
近藤 生也（AIRoA）
髙波 亮介（AIRoA）
有馬 純平（トヨタ自動車/AIRoA）
杉浦 誠（AIRoA）
太田 佳（AIRoA）
松嶋 達也（AIROA／東大）

1D3-05 14:08～
やさしく触れる身体性を実現するパートナーロボットELEYの開発
〇奥松 美宏（トヨタ自動車）
若山 侑生（トヨタ自動車）
小野 智寛（トヨタ自動車）
山田 俊秀（トヨタ自動車）

1D3-06 14:20～
異種ロボット連携と社会的インタラクション評価に基づく生活支援ロボット研究の展開
西野 順二（玉川大）
坂巻 新（玉川大）
竹中 直哉（玉川大）
仲戸川 凱（玉川大）
松前 侑香（玉川大）
能登 稜介（玉川大）
新林 大弥（玉川大）
〇水地 良明（玉川大）
堀 三晟（玉川大）
稲邑 哲也（玉川大）

9月2日（水） PM1

E室[101講義室]

1E3
IS02:Human and Robot [1/2]

Satoshi Makita（Fukuoka Institute of Technology）、Mihoko Niitsuma（Chuo University）

1E3-01 13:20～
Improving Human Contact Force Estimation through Low-Burden Subject-Specific Dynamic Parameters Identification
Zhaoxing Han（The University of Tokyo）
〇Kenya Mori（Tokyo University of Science）
Ko Ayusawa（National Institute of Advanced Industrial Science and Technology）
Emiko Uchiyama（The University of Tokyo）
Eiichi Yoshida（Tokyo University of Science）
Gentiane Venture（The University of Tokyo）

1E3-02 13:32～
Evaluating Built-in 6-Axis and 9-Axis IMU Fusion under Controlled Magnetic Disturbances for Finger Joint Tracking
〇Mohammed Alzinati（Toyama Prefectural University）
Ahmed Almassri（Toyama Prefectural University）
Ken'ichi Koyanagi（Toyama Prefectural University）
Fengyu Li（Toyama Prefectural University）
Hiroyuki Masuta（Toyama Prefectural University）
Kei Sawai（Toyama Prefectural University）

1E3-03 13:44～
Privileged Glove-to-EMG Knowledge Distillation for Hand Gesture Recognition
〇Yuheng Han（UEC）
Chen Peiji（UEC）
Shunta Togo（UEC）
Hiroshi Yokoi（UEC）
Yinlai Jiang（UEC）

1E3-04 13:56～
Towards a Multimodal LiDAR-IMU-Camera Dataset for Human Fall Detection in Industrial Safety Scenarios
〇ZAHYRA VALDEZ RODRIGUEZ（Yokohama National University）
Yasutaka Fujimoto（Yokohama National University）

1E3-05 14:08～
A Consumer-IMU Framework for Daily Human Motion Understanding and Gait-Related Load Proxy Analysis
〇Chenxin Qin（Waseda Univ.）
Yukiko Iwasaki（Waseda Univ.）
Hiroyasu Iwata（Waseda Univ.）

F室[103講義室]

1F3
GS10:移動機構 [1/2]

渕脇大海（横浜国立大学）、井上健司（山形大学）

1F3-01 13:20～
らせん溝付きメカナムホイールの開発
〇野田 幸矢（福島高専）
根本 陽介（福島高専）

1F3-02 13:32～
切り替え可能な移動機構を備えた配送ロボットの段差検出手法の提案
〇松下 優希（立命館大学）
鈴木 優介（立命館大学）
細田 侑也（立命館大学）
李 周浩（立命館大学）

1F3-03 13:44～
様々な階段に対応可能な電動車いす車両の開発
〇菅沼 寛美（神奈川大）
滝田 好宏（神奈川大）
江上 正（神奈川大）

1F3-04 13:56～
遊星歯車機構内蔵型磁石車輪式ロボットのフランジ部走行における力学的挙動解析
〇小野 孝輔（大阪公立大学）
高田 洋吾（大阪公立大学）

G室[104講義室]

1G3
OS17:オープンハードウェアと学習制御 [1/2]

中川友紀子（株式会社アールティ）、室岡雅樹（産業技術総合研究所）

1G3-01 13:20～
オープンハードウェアと学習制御 - チュートリアル2026
〇河原塚 健人（東京大学）

1G3-02 13:32～
VRテレオペレーションを用いた器用な操作データ収集と既存模倣学習の性能評価
〇佐藤 雅紘（電通大／NII）
三好 遼（総研大／LLMC）
栗田 修平（NII／LLMC／科学大）

1G3-03 13:44～
強化学習の運動生成を用いたブラキエーションに適した猿人類ロボットの身体設計評価
〇岩田 歩（東京大学）
河原塚 健人（東京大学）
岡田 慧（東京大学）

1G3-04 13:56～
足位置マップと安定性報酬を用いた複雑地形における四脚ロボットの歩行学習
〇Matthew Hwang（東大）
劉 玉彬（東大）
箱田 崚（東大）
大石 岳史（東大）

1G3-05 14:08～
時間的相関ノイズを用いたドメインランダマイゼーションがSim2Realギャップに及ぼす影響
〇小島 颯斗（慶大）
桂 誠一郎（慶大）

1G3-06 14:20～
脚ロボットにおけるタスク非依存な学習設計に向けた外レンチ誘導型強化学習
〇米田 慶太（東京大学）
河原塚 健人（東京大学）
岡田 慧（東京大学）

1G3-07 14:32～
自己教示学習による離散的表現を用いた高精度な物体操作動作生成
〇若林 大意（東京大学/産総研）
佐川 立昌（産総研）
中條 亨一（産総研）
山野辺 夏樹（産総研）
Gentiane Venture（東大）

1G3-08 14:44～
MEVIUS2: 板金溶接とマルチモーダル認識による実用的なオープンソース四脚歩行ロボット
〇河原塚 健人（東京大学）
米田 慶太（東京大学）
井上 信多郎（東京大学）
鈴木 天馬（東京大学）
小田 潤（東京大学）
岡田 慧（東京大学）

H室[105講義室]

1H3
GS18:ウェアラブルロボット・デバイス [1/2]

古川淳一朗（和歌山大学）、高畑智之（東京電機大学）

1H3-01 13:20～
首掛け型の視覚補助システムによる誘導法の研究
伊東 洸（日本大学）
〇古川 喜香（日本大学）
福田 総治（マナブデザイン（株））
内田 康之（日本大学）

1H3-02 13:32～
NeckMate：対話と温度提示を組み合わせたネックピロー型ロボット
〇稲田 真理乃（筑波大学）
田代 大愛（筑波大学）
田中 文英（筑波大学）

1H3-03 13:44～
体内エージェントのための3次元音像定位の実現に向けた多段スピーカーシステムの開発
〇熊木 拓也（筑波大学）
田中 文英（筑波大学）

1H3-04 13:56～
多関節飛行ロボットの空中作業に向けた上肢外骨格型遠隔操作システムの開発
〇奥 朋哉（東京大学）
金子 輝太朗（東京大学）
菅 啓一朗（東京大学）
杉原 惇一朗（東京大学）
北川 昌樹（東京大学）
飯田 央明（東京大学）
趙 漠居（東京大学）

9月2日（水） PM1

I室[107講義室]

1I3

GS09:歩行ロボット [1/2]

水上雅人（室蘭工業大学）、井上雄紀（大阪工業大学）

1I3-01 13:20～
脚の接地順序に着目したモジュールロボットKyuKyaKuの不整地踏破性能評価
〇砂子 幸太郎（北科大）
大須賀 公一（大工大）
浪花 啓右（北科大）

1I3-02 13:32～
局所的歩行を最適化する岩場用4脚歩行ロボットの開発
〇坂本 元（大阪工業大学）
野田 哲男（大阪工業大学）

1I3-03 13:44～
床上に配筋された鉄筋を模した格子状足場における強化学習を用いた歩行シミュレーション
〇西本 昂樹（清水建設株式会社）

1I3-04 13:56～
油圧駆動ロボットの強化学習におけるSim-to-Real実現に向けたアクチュエータモデルの評価
〇谷口 誓風（立命館大学）
玄 相昊（立命館大学）

1I3-05 14:08～
砂地接触力学モデルを導入した四足歩行ロボットの強化学習における歩容変化の考察
〇平井 太一（慶應義塾大学）
石上 玄也（慶應義塾大学）

J室[108講義室]

1J3

GS26:モデリングと制御理論

酒井悟（信州大学）、本司澄空（奈良先端科学技術大学院大学）

1J3-01 13:20～
回復エネルギーと定常歩行周期の二重整合に基づくリムレスホイールの高精度アフィンモデル
〇浅野 文彦（北陸先端大）

1J3-02 13:32～
内部ロータを有するリムレスホイールの不感帯弾性結合モデルのオートマトン離散化と次状態予測
〇浅野 文彦（北陸先端大）

1J3-03 13:44～
積分制御を内包する経路生成レギュレータの定常偏差抑制
〇千葉 峡介（室蘭工大）
花島 直彦（室蘭工大）
藤平 祥孝（室蘭工大）
水上 雅人（室蘭工大）

1J3-04 13:56～
ステアリングを有する4叉移動機構の制御
〇小林 新之介（青山学院大学）
山口 博明（青山学院大学）
工藤 聖人（青山学院大学）

1J3-05 14:08～
四輪操舵型移動ロボットによる協調搬送
〇宇佐見 匠平（青山学院大学）
山口 博明（青山学院大学）
工藤 聖人（青山学院大学）

1J3-06 14:20～
モータ内部のコロケートフィードバックによるバイラテラル制御の高応答化
〇南部 秀征（筑波大学）
稲見 洸紀（筑波大学）
山根 広暉（筑波大学）
井原 航太郎（筑波大学）
大明 準治（筑波大学）
境野 翔（筑波大学）

1J3-07 14:32～
やわらかい弾性腱駆動ロボットのブレーキ摩擦による関節位置制御
〇水戸部 和久（山形大学）

K室[111講義室]

1K3

GS23:医療ロボット [1/2]

東郷俊太（電気通信大学）、原口大輔（近畿大学）

1K3-01 13:20～
前背面同時聴取ロボットにおける複数聴取音を用いたS1/S2心音統合化手法
梅野 玲奈（早大）
〇馬場 隆太（早大）
師岡 千菜（早大）
葭仲 潔（産総研）
津村 遼介（産総研）
岩田 浩康（早大）

1K3-02 13:32～
ヒト睡眠シミュレータにおける円筒モデルの厚さによる温度の減衰
〇林 千紘（工学院大学大学院）
髙信 英明（工学院大学）
鈴木 健司（工学院大学）
宋 小奇（工学院大学）
西野 精治（スタンフォード大学／工学院大学）
酒井 紀彰（スタンフォード大学／工学院大学）

1K3-03 13:44～
外科手術における血液吸引タスクの自律化のためのロボットシステム
〇長ヶ部 拓吾（東京大学）
曽我部 舞奈（東京大学）
小林 英津子（東京大学）
川嶋 健嗣（東京大学）

1K3-04 13:56～
内視鏡的粘膜下層剥離術における別視点観察と能動的牽引を可能とする分離式モジュールの効果検証
〇山中 俊郎（東大）
吉江 天行（TEL(株)）
三浦 裕子（東大）
辻 陽介（東大）
藤城 光弘（東大）
新井 史人（東大）

1K3-05 14:08～
大腸内視鏡先端角度自動制御における単眼深度推定と複数特徴量統合による頑健な挿入方向推定
〇Taehyeong Kim（名古屋大学）
横江 健太（名古屋大学）
青山 忠義（名古屋大学）

L室[112講義室]

1L3

OS34:ロボット性能評価工学 [1/2]

佐藤徳孝（名古屋工業大学）、大金一二（新潟工科大学）

1L3-01 13:20～
【基調講演】安全安心なロボット・ドローンイノベーションの社会実装と性能評価
〇木村 哲也（長岡技大）

1L3-02 13:44～
過酷環境ドローン・ロボットの開発・性能評価に向けた現場ニーズ起点の主要要件群抽出手法
〇松坂 茂（製造科学技術センター）
嶋村 公一（製造科学技術センター）
五十嵐 広希（東大）
眞砂 英樹（長岡技大）
大金 一二（新潟工大）
大谷 謙仁（福島国際研究教育機構）
天野 久徳（徳島文理大）
木村 哲也（長岡技大）

1L3-03 13:56～
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
〇長嶺 一平（近畿大学）
大坪 義一（近畿大学）
衣笠 哲也（近畿大学）

1L3-04 14:08～
プラント点検・災害対応ロボットの広域遠隔操縦システムの開発と性能評価項目の検討
〇長谷川 晴基（長岡技術科学大学）
鳥羽 広葉（長岡技術科学大学）
眞砂 英樹（長岡技術科学大学）
高橋 憲吾（長岡技術科学大学）
木村 哲也（長岡技術科学大学）

1L3-05 14:20～
After Action Reviewとバリエーションツリー分析を用いた災害対応ロボットの運用および安全管理の評価
〇沼本 祐輝（長岡技術科学大学）
長谷川 晴基（長岡技術科学大学）
鳥羽 広葉（長岡技術科学大学）
渡邊 巧望（長岡技術科学大学）
Sone Min Pyae（長岡技術科学大学）
大槻 勇翔（長岡技術科学大学）
眞砂 英樹（長岡技術科学大学）
高橋 憲吾（長岡技術科学大学）
木村 哲也（長岡技術科学大学）

1L3-06 14:32～
自動車製造における生産性と消費電力低減を両立するロボットプログラミング技術
嘉瀬井 康太（大同大）
川畑 諒日（大同大）
〇吹田 和嗣（大同大）
片岡 宏之（TPEC）
松山 勝太郎（TPEC）

9月2日（水） PM1

M室[113講義室]	N室[114講義室]		
1M3 OS20:ロボット聴覚およびその展開 [1/2] 干場功太郎（東京科学大学）、糸山克寿（東京科学大学） 1M3-01 13:20～ 【招待講演】水中ロボットはどのように「聴く」のか―通信と測位を実現する水中音響技術― 〇海老原 格（筑波大） 1M3-02 13:44～ Sim2Realに向けた音響伝達モデルに基づくロボット搭載マイク信号生成環境の構築 〇河野 玲奈（科学大） 公文 誠（熊本大） イェン ベンジャミン（理研/科学大） 芦澤 剛（科学大） 中臺 一博（科学大） 1M3-03 13:56～ ロボット聴覚に向けた幾何音響情報に基づく音響応答推定の検討 〇芦澤 剛（科学大） Benjamin Yen（理研／科学大） 中臺 一博（科学大） 1M3-04 14:08～ マイクロホンアレイを対象としたAVR法の拡張 〇西藤 和貴（科学大） Benjamin Yen（科学大／理研） 芦澤 剛（科学大） 中臺 一博（科学大）	**1N3** OS23:空間知能化とロボティクス [1/2] 中村壮亮（法政大学）、森岡一幸（明治大学） 1N3-01 13:20～ 床下検査ロボットによる3次元空間構築と応用 〇沓名 佑樹（秋田県立大学） 伊藤 亮（秋田県立大学） 大塚 亜希子（秋田県立大学） 1N3-02 13:32～ 超高速パンチルトカメラを用いた視線・言語入力に基づく広域空間内対象の多視点拡大観察 〇神代 泰誠（広島大学） 王 飛躍（広島大学） 島崎 航平（広島大学） 石井 抱（広島大学） 1N3-03 13:44～ Wi-Fiチャネル状態情報(CSI)を用いた振幅・位相差情報による転倒動作の識別 〇渡辺 舜（中央大学） 大平 峻（中央大学） 橋本 秀紀（中央大学） 1N3-04 13:56～ 深度カメラを用いた個人行動履歴のRAG検索に基づくリアルタイム行動予測システム 〇小野 将生（中央大学） 伊賀上 卓也（中央大学） 梅田 和昇（中央大学） 1N3-05 14:08～ Wi-Fi CSIを用いた転倒検知におけるセンサ設置高さ決定のための信号特性指標の提案 〇佐藤 広人（中央大学） 大平 峻（中央大学） 橋本 秀紀（中央大学）		

9月2日（水） PM2

A室[大講義室A]

1A4

GS20:ヒューマン・マシン・インタフェース [2/2]

青山忠義（名古屋大学）、中島康貴（九州大学）

1A4-01 15:20～
生来手との両手協調動作を可能にする定常状態視覚誘発電位を用いた身体拡張マニピュレータの制御
○小笠原 康祐（横浜国大）
齋藤 礼人（横浜国大）
加藤 龍（横浜国大）

1A4-02 15:32～
McKibben人工筋による面状触覚を用いたピエゾICSIにおける透明帯へのピペット穿刺深さ提示
○浅野 稜太（名古屋大学）
横江 健太（名古屋大学）
青山 忠義（名古屋大学）

1A4-03 15:44～
圧電型咀嚼計測デバイスChewlinkによる食品テクスチャ応答の解析
○田中 裕哉（山形大学）
小川 純（山形大学）

1A4-04 15:56～
演劇のための遠隔操演可能なヒューマノイドロボットの開発
○渡部 将来（東京電機大学）
二瓶 康太朗（東京電機大学）
遠藤 信綱（東京電機大学）

1A4-05 16:08～
エレベータ前における規範空間の形成：エレベータ音声キューとロボット後退動作が乗車者のスペース確保行動に与える影響
○山内 裕司（三菱電機株式会社）
山崎 はるか（三菱電機株式会社）
安達 真永（三菱電機株式会社）
村上 拓也（三菱電機株式会社）
垣尾 政之（三菱電機株式会社）
堀 淳二（三菱電機株式会社）
塩見 昌裕（京都大学／ATR）
宮下 敬宏（ATR）

1A4-06 16:20～
ロボットホットモック製作を支援するアクチュエーションモジュールの開発
○石渡 凌太（早稲田大学大学院）
紫藤 寛生（早稲田大学大学院）
石井 裕之（早稲田大学）

1A4-07 16:32～
操作空間抽象化と動的ロードを用いたロボット制御プラットフォームの構築
○竹内 啓十（明治大学大学院）
加藤 恵輔（明治大学）

B室[大講義室B]

1B4

GS24:農業ロボット [2/2]

大谷拓也（芝浦工業大学）、藤永拓矢（大阪公立大学）

1B4-01 15:20～
非直線稲列を自律移動で回避する水田土壌情報抽出ロボットの評価
○阿部 嵩生（岩手県立大学）
鈴木 彰真（創価大学）
佐藤 永欣（岩手県立大学）

1B4-02 15:32～
農作業ロボットにおけるパクチー収穫ツールの開発
○大渕 拓斗（芝浦工業大学大学院）
武藤 玲（芝浦工業大学大学院）
大谷 拓也（芝浦工業大学）

1B4-03 15:44～
シロツメクサを対象とした選択的除草ロボットの開発
○熊井 啓太（東京電機大）
門倉 拓弥（東京電機大）
小関 啓介（東京電機大）
釜道 紀浩（東京電機大）
中村 明生（東京電機大）

1B4-04 15:56～
ニラ収穫システムの効率化
○溝渕 宣誠（(有)サット・システムズ）
猪野 真吾（(有)サット・システムズ）
藤田 行孝（(有)サット・システムズ）
奥畑 一男（(有)サット・システムズ）
王 碩玉（高知工科大）

1B4-05 16:08～
ウンシュウミカン自動収穫ロボットの開発
○内田 貴裕（大阪工業大学）
尾尻 宗壱朗（大阪工業大学）
森 浩輔（大阪工業大学）
野田 哲男（大阪工業大学）

1B4-06 16:20～
シャインマスカット栽培の自動化に向けたヒューマノイドロボットによる農具操作の実現可能性の検証
○崔 峻栄（東大）
大日方 慶樹（東大）
長谷川 峻（東大）
椿 道智（東大）
金 淳暁（東大）
河原塚 健人（東大）
岡田 慧（東大・理研）

1B4-07 16:32～
汎用性を有する上肢用パワーアシスト装具の試作
○竹内 一真（津山高専）
井上 浩行（津山高専）
中島 哲史（津山高専）

C室[レクチャーホール]

1C4

OS26:ヒューマンロボットインタラクション（HRI） [4/8]

内田貴久（大阪大学）、新妻実保子（中央大学）

1C4-01 15:20～
ロボット間の褒め行動が非合理的委任と意思決定時間に及ぼす影響
○徳永 雅貴（明治大）
木本 充彦（明治大）

1C4-02 15:32～
認知負荷に応じたロボットのセルフタッチ動作生成モデルの提案
○杉浦 信太郎（明治大学）
木本 充彦（明治大学）

1C4-03 15:44～
適応的な身体的引き込みに基づくリズム学習支援ロボット
○眞野 滉大（明治大）
杉浦 信太郎（明治大）
木本 充彦（明治大）

1C4-04 15:56～
対話型購買支援における欺瞞的なロボット発話が意思決定に及ぼす影響
○中野 誠（明治大）
徳永 雅貴（明治大）
木本 充彦（明治大）

1C4-05 16:08～
欺瞞への抵抗能力向上を目的とした対話ロボットの活用方法検討
○木村 優希（ATR／奈良女子大）
安在 絵美（奈良女子大）
才脇 直樹（奈良女子大）
塩見 昌裕（京大／ATR）

1C4-06 16:20～
エージェントへの嫌がらせ：公共財ゲームを用いたスパイト行動の実験的検討
○田中 康士朗（ATR／同志社大学）
飯尾 尊優（ATR／同志社大学）
塩見 昌裕（ATR／京都大学）

1C4-07 16:32～
アバター操作時のハラスメントに関するインタビュー調査の実施
○染谷 有利奈（名古屋大学）
久木田 水生（名古屋大学）
上野 ふき（名古屋大学）

1C4-08 16:44～
感情労働を代替するソーシャルエレベーター
○塩見 昌裕（京大・ATR）
安達 真永（三菱電機）
垣尾 政之（三菱電機）
宮下 敬宏（ATR）

D室[AV講義室]

1D4

GS05:ロボットビジョン

田崎豪（名城大学）、並木明夫（千葉大学）

1D4-01 15:20～
走行経路に基づく複数マスク候補の統合による屋内施設環境の意味的走行可能領域データセット自動生成
○大西 史弥（慶大院）
大野 斗真（慶大院）
中野 剛（村田機械）
傳田 遊亀（村田機械）
髙橋 正樹（慶大）

1D4-02 15:32～
画素再発火間隔分布による時間補完を用いた高速なイベントカメラシミュレータ
○長澤 知史（JAIST）
ホ アンヴァン（JAIST）
池 勇勳（JAIST）

1D4-03 15:44～
OpenScene / RegionPLC を用いた 3 次元点群のオープンボキャブラリーセマンティックセグメンテーション
○中西 創（明治大）
原 祥尭（千葉工大）
黒田 洋司（明治大）

1D4-04 15:56～
アーティファクトの付与と画像合成の多段階データ拡張によるゼロショットSim2Real転移に基づく物体セグメンテーション
○佐藤 拓采（宇都宮大学）
土屋 順平（SUBARU）
村居 健司（SUBARU）
松本 洋平（SUBARU）
関根 尚之（SUBARU）
星野 智史（宇都宮大学）

1D4-05 16:08～
コンビニの日配品配送時における仕分けロボットシステムの構築
○吉野 和芳（神奈川工科大学）
大野 慶（(株)トランセンド）
金山 浩之（(有)データリンク）
一色 正男（神奈川工科大学）

1D4-06 16:20～
食肉処理ロボットシステムにおける食肉のトラッキング
○山上 龍一（前川製作所）
新崎 広人（千葉大）
山下 智輝（前川製作所／千葉大）
並木 明夫（千葉大）

1D4-07 16:32～
観測範囲を考慮した特徴量照合による複雑形状の砂中子の位置姿勢推定
○グエン コンフィ（山梨大学）
野田 善之（山梨大学）

9月2日（水） PM2

E室[101講義室]

1E4
IS03:Robotics, Mechatronics and Automation

Ryuta Ozawa（Meiji University）、Kazuhiro Shimonomura（Ritsumeikan University）

1E4-01 15:20～
Scene2Act: Manipulation Perception Module for Human Unconstrained Videos via Semantic Scene Graphs
〇Radwa Ali（The University of Osaka）
Hao Chen（The University of Osaka）
Weiwei Wan（The University of Osaka）
Kensuke Harada（The University of Osaka/AIST）

1E4-02 15:32～
Automated Agricultural Data Collection Using MCP-Orchestrated Plant identification and Multi-LLM Validation
〇Mohammad Azam Bin Shamim（Kyoto University of Advanced Science）
Yoshihiro Sato（Kyoto University of Advanced Science）

1E4-03 15:44～
Indoor 3D Reconstruction Based on Autonomous Exploration and Viewpoint Planning with a Mobile Robot
〇Boheng Liu（Ritsumeikan university）
Yuya Hosoda（Ritsumeikan university）
Joo-Ho Lee（Ritsumeikan university）

1E4-04 15:56～
Operational Enhancement of Armor Rod Installation UAV for Powerline Maintenance
〇Hannibal Paul（Ritsumeikan University）
Haarhøj Malle Nicolaj（University of Southern Denmark）
Ricardo Rosales Martinez（Ritsumeikan University）
Kazuhiro Shimonomura（Ritsumeikan University）

1E4-05 16:08～
Relative position estimation of tethered cooperative UAVs based on shape estimation of cable
〇Yibo Xiang（Ritsumeikan University）
Hannibal Paul（Ritsumeikan University）
Ricardo Rosales Martinez（Ritsumeikan University）
Kazuhiro Shimonomura（Ritsumeikan University）

1E4-06 16:20～
High-Speed Grasping of Soft Food Objects Using Viscoelastic Transient Response
〇Liu Jiaxin（Ritsumeikan University）
Zhongkui Wang（Ritsumeikan University）

1E4-07 16:32～
Simultaneous Optimization of Modular Robots for Closed-Chain Cooperative Manipulation
〇Moid Khan（Ritsumeikan University）
Ryo Ando（Ritsumeikan University）
Sangho Hyon（Ritsumeikan University）

1E4-08 16:44～
Preliminary Evaluation of Oriented Bounding Box Detection for Grasp-Oriented Maize Cob Localization
〇Anthony Migan（Konan University）
Teruhiko Hiraishi（Kobe Institute of Computing）
Kaori Ishino（Kobe Institute of Computing）
Yuichi Tamura（Konan University）
Tomohiro Umetani（Konan University）

F室[103講義室]

1F4
GS10:移動機構 [2/2]

松下光次郎（岐阜大学）、渕脇大海（横浜国立大学）

1F4-01 15:20～
滑りの許容による球状全方位車輪の特異点近傍速度劣化抑制制御
〇瀧上 孝太（オムロン株式会社）
杉原 知道（オムロン株式会社）

1F4-02 15:32～
連続使用可能な昇降ロボット用グラブブレーキユニットの開発
〇木下 紘希（神奈川大）
川口 舞子（神奈川大）
江上 正（神奈川大）

1F4-03 15:44～
宇宙エレベーター用クライマーの実験と稼働特性
〇寺田 百恵（湘南工科大学大学院）
井上 文宏（湘南工科大学）
湯澤 聡（湘南工科大学）
石川 洋二（大林組）

1F4-04 15:56～
位相転換に基づく変形機構を有するソフト移動ロボットの提案
〇小野 裕貴（中央大）
中川 佑輝（中央大）
伊藤 文臣（中央大）
中村 太郎（中央大）

1F4-05 16:08～
単一駆動源による重心移動型腹足類移動機構
〇稲川 ジャン瑠海（山形大学）
小川 純（山形大学）

G室[104講義室]

1G4
OS17:オープンハードウェアと学習制御 [2/2]

河原塚健人（東京大学）、森大二郎（株式会社Enactic）

1G4-01 15:20～
RoboManipBaselines v3: ロボット模倣学習研究を支援するオープンソース基盤の拡張と活用事例
〇室岡 雅樹（産総研）
元田 智大（産総研）
中條 亨一（産総研）
Hanbit Oh（産総研）
牧原 昂志（産総研）
白井 圭佑（産総研）
尾形 哲也（早稲田大学/産総研）
堂前 幸康（産総研）

1G4-02 15:32～
ロボット基盤モデルのためのオープン双腕モバイルマニピュレータの開発
〇Keith Valentin Cardenas（創価大）
小野 郁哉（創価大）
鈴木 幸志郎（創価大）
花嶋 優作（創価大）
Jiahao Sim（創価大）
Joo-Ho Lee（創価大）
塚田 太郎（創価大）
佐藤 健太（創価大）
池田 勇輝（創価大）
萩原 良信（創価大）
崔 龍雲（創価大）

1G4-03 15:44～
Transformer型模倣学習モデルにおける長期記憶保持
〇相﨑 健吾（早大）
昼間 彪吾（早大・日立）
伊藤 洋（早大）
尾形 哲也（早大）

1G4-04 15:56～
模倣学習・バイラテラル制御向け7自由度ロボットアームの根元軸剛性評価
〇武居 直行（ファジィロボ研/都立大）
長谷 来夏（都立大）
東海林 優也（ファジィロボ研/都立産技大/都立大）
永嶋 圭佑（ファジィロボ研/都立大）
髙根沢 皓誠（ファジィロボ研/都立大）
道川 稜平（ファジィロボ研/京大）
和田 一義（ファジィロボ研/都立大）
久保田 直行（ファジィロボ研/都立大）
内山 純（都立産技大）
吉崎 航（アスラテック）

1G4-05 16:08～
DYNAMIXELベーストロボットアームにおける物理整合性を考慮したフルダイナミクスのパラメータ同定
〇大明 準治（筑波大）
山根 広暉（筑波大）
稲見 洸紀（筑波大）
桝屋 望（筑波大）
境野 翔（筑波大）

1G4-06 16:20～
体表面接触を伴う物体操作の模倣学習に向けた着用型双腕Leader-Followerハードウェアの開発
〇北村 高秀（AIST）
室岡 雅樹（AIST）
山野辺 夏樹（AIST）
堂前 幸康（AIST）

オープンハードウェア関連企業ピッチセッション
16:32～

H室[105講義室]

1H4
GS18:ウェアラブルロボット・デバイス [2/2]

加藤龍（横浜国立大学）、横江健太（名古屋大学）

1H4-01 15:20～
外骨格ロボットの段階的アシストが投球動作支援に与える影響の予備的評価
〇古川 淳一朗（和歌山大学、理化学研究所GRP）
山本 真史（日本福祉大学）
森本 淳（京都大学、理化学研究所GRP）

1H4-02 15:32～
Design of An Adaptable Exoskeleton Robot with Transforming Mechanism for Supernumerary Operation
〇曹 心昊（早大）
Monsanto Enzo Ruiz Ang（早大）
Alhammadi Mohamed（早大）
秦 陳新（早大）
岩崎 悠希子（早大）
岩田 浩康（早大）

1H4-03 15:44～
COPをリアルタイムでフィードバックするシステムの開発
〇折坂 優樹（芝浦工業大学）
金澤 政宜（東京大学）
大谷 拓也（芝浦工業大学）

1H4-04 15:56～
フレキシブルセンサを用いた手指関節角度測定の研究
〇山本 拓望（金沢大学院）
小塚 裕明（金沢大学）
立矢 宏（金沢大学）

1H4-05 16:08～
平面近似モデルにもとづくネット型力覚提示機構の設計法
〇居村 奏人（関西大学）
白藤 翔平（関西大学）

9月2日（水） PM2

I室[107講義室]

1I4

GS09:歩行ロボット [2/2]

上村知也（大阪大学）、大西祐輝（国立情報学研究所）

1I4-01 15:20～
形態遷移型脚車輪ロボットの開発：第2報
〇奥村 直椰（大阪工業大学）
井上 雄紀（大阪工業大学）

1I4-02 15:32～
建築現場の基礎配筋工事における作業者支援6脚式ロボットの提案・開発
〇藤岡 秀至（明治大学大学院）
久保 仁志（株式会社三機工業）
加藤 恵輔（明治大学）

1I4-03 15:44～
不整地環境における爬虫類型4足歩行ロボットのためのSLAMを用いた環境地図生成
〇山﨑 大輝（金沢工業大学）
土居 隆宏（金沢工業大学）

1I4-04 15:56～
地面崩落シミュレータを用いた四足歩行ロボットの不安定地盤における安全走破方策学習
〇角川 勇貴（F-REI）
Yang Yuqi（NAIST）
松永 立樹（NAIST）
Edgar Anarossi（F-REI）
松原 崇充（NAIST）

1I4-05 16:08～
搭乗型二足歩行パーソナルモビリティの乗り心地向上に向けた内部質量機構による加速度制御の予備的検討
〇豊島 萌生（東京大学）
山本 晃生（東京大学）

1I4-06 16:20～
内部弾性ロータを有するリムレスホイールによる微衝突歩容生成
〇瀬戸口 大樹（北陸先端大）
浅野 文彦（北陸先端大）

J室[108講義室]

1J4

OS25:感情発達ロボティクス

大平英樹（名古屋大学）、稲邑哲也（玉川大学）

1J4-01 15:20～
【招待講演】自己効力感を高め挑戦行動を支えるロボティクス
-—転倒衝撃緩和ロボットを用いた高齢者支援の実証—-
〇加藤 健治（名城大）
霜鳥 大希（長寿研）
西村 匡弘（名城大）
藤澤 壮志（名城大）
吉見 立也（名城大）

1J4-02 15:44～
ヒューマノイドの意図表出を補完するディスプレイ型頭部と全身動作の統合
〇宮澤 和貴（阪大）
ウドル アディス（阪大）
堀井 隆斗（阪大）

1J4-03 15:56～
文字を介したインタラクションが聴覚刺激提示時の感情に及ぼす影響の調査
〇植村 奏（奈良先端科学技術大学院大学）
谷内 洋介（奈良先端科学技術大学院大学）
日永田 智絵（電気通信大学）
池田 和司（奈良先端科学技術大学院大学）

1J4-04 16:08～
LLMエージェントを用いた非定常多腕バンディット環境における悲嘆のシミュレーション
〇谷内 洋介（NAIST）
日永田 智絵（電通大）
池田 和司（NAIST）

1J4-05 16:20～
【招待講演】身体接触を介した養育者一乳児間インタラクションにおけるアロスタシス共制御の発達と個人差
〇田中 友香理（京都大学）

K室[111講義室]

1K4

GS23:医療ロボット [2/2]

平田泰久（東北大学）、神野誠（国士舘大学）

1K4-01 15:20～
人の手のような把持操作とピンチ操作を可能にする3指ハンド型ロボット鉗子の開発
〇加藤 壮真（横浜国大）
加藤 龍（横浜国大）
石坂 和博（帝京大）

1K4-02 15:32～
WebRTCを用いた遠隔リハビリテーションの通信の高速化
〇平山 久羚人（石川高専）
河合 康典（石川高専）

1K4-03 15:44～
自律移動点滴スタンドと連携するリハビリテーション継続支援システムの開発
〇今田 ひなの（奈良女子大）
佐藤 克成（奈良女子大）
宮原 啓造（関学大）

1K4-04 15:56～
力覚情報に基づく骨モデルのMR空間再現と脊椎手術訓練応用
〇湯田 耀介（芝浦工業大学）
渡辺 晃大（芝浦工業大学）
横山 稜（芝浦工業大学）
太田 明輝（芝浦工業大学）
岩井 宏樹（岩井医療財団）
中村 雅也（慶應義塾大学）
下野 誠通（横浜国立大学）
大西 公平（慶應義塾大学）
桑原 央明（芝浦工業大学）

1K4-05 16:08～
力覚情報を用いた機械インピーダンスに基づく骨破断推定
〇渡辺 晃大（芝浦工業大学）
湯田 耀介（芝浦工業大学）
横山 稜（芝浦工業大学）
太田 明輝（芝浦工業大学）
岩井 宏樹（岩井医療財団）
中村 雅也（慶應義塾大学）
下野 誠通（横浜国立大学）
大西 公平（慶應義塾大学）
桑原 央明（芝浦工業大学）

L室[112講義室]

1L4

OS34:ロボット性能評価工学 [2/2]

眞砂英樹（長岡技術科学大学）、松坂茂（製造科学技術センター）

1L4-01 15:20～
ドローン搭載LiDARを用いた屋内自己位置推定性能評価試験における省力化の検討
〇佐藤 徳孝（名工大）
木村 知寛（名工大）
金 奉根（産総研）

1L4-02 15:32～
民生用小型ドローンの災害対応への利活用に関する研究
〇平岡 欣也（株式会社那須管財）
東 康弘（株式会社那須管財）
大金 一二（新潟工科大学）

1L4-03 15:44～
低視程環境におけるドローンの自己位置推定性能評価のための測位システムの構築
〇平林 朋樹（名工大）
佐藤 徳孝（名工大）

1L4-04 15:56～
煙による低視程環境下におけるUAS搭載カメラセンサシステムの性能評価試験法の開発
〇金 奉根（産総研）
角 保志（産総研）
尾暮 拓也（産総研）
藤原 清司（産総研）

1L4-05 16:08～
低視程環境下における水中カメラ性能の評価手法の提案
〇久保 隼大（長岡技術科学大学）
山上 莞爾（長岡技術科学大学）
木村 哲也（長岡技術科学大学）
眞砂 英樹（長岡技術科学大学）

1L4-06 16:20～
無人航空機用プロペラ破片飛散挙動の 計測手法の開発と予察的評価
〇藤浦 大輔（長岡技術科学大学）
五十嵐 広希（東京大学）
眞砂 英樹（長岡技術科学大学）
芳司 俊郎（長岡技術科学大学）
木村 哲也（長岡技術科学大学）

1L4-07 16:32～
無人航空機回転翼衝突に対する低価格アイウェアの保護性能評価と安全規格適用性
〇茂木 渓人（長岡技術科学大学）
藤浦 大輔（長岡技術科学大学）
五十嵐 広希（東京大学）
眞砂 英樹（長岡技術科学大学）
芳司 俊郎（長岡技術科学大学）
木村 哲也（長岡技術科学大学）

9月2日（水） PM2

M室[113講義室]	N室[114講義室]		
1M4 OS20:ロボット聴覚およびその展開 [2/2] 公文誠（熊本大学）、小島諒介（京都大学） 1M4-01 15:20～ 非一様高速フーリエ変換を用いた距離スペクトルによる距離推定 〇福嶋 壱汰（熊本大学） 公文 誠（熊本大学） 中妻 啓（熊本大学） 1M4-02 15:32～ モノラル音距離確率密度推定を用いた複数マイクによる音源定位 〇山口 真菜佳（東京科学大学工学院システム制御系） 王 江（東京科学大学工学院システム制御系） Benjamin Yen（東京科学大学工学院システム制御系） 芦澤 剛（東京科学大学工学院システム制御系） 中臺 一博（東京科学大学工学院システム制御系） 1M4-03 15:44～ 音声認識誤り最小化に基づく距離ベース音声強調の学習手法 〇糸山 克寿（科学大） 畑 和也（HRI-JP） 住田 直亮（HRI-JP） 中臺 一博（科学大） 1M4-04 15:56～ 音声認識性能改善に向けた直接音強度ベースマイクロホン選択手法 〇米川 開陽（科学大） 糸山 克寿（科学大） 1M4-05 16:08～ 画像と音情報に基づく研磨ロボットのマルチモーダル制御 〇猪狩 瑛翔（埼玉大学院理工学研究科） 稲葉 司帆（埼玉大学院理工学研究科） 辻 俊明（埼玉大学理工学研究科） 1M4-06 16:20～ 手話認識における未知語彙への対応を目的としたクラスタリングに基づく手話素抽出手法の分析 〇堺 万柚子（東京科学大学） 譚 斯涵（東京科学大学） 芦澤 剛（東京科学大学） Benjamin Yen（理研、東京科学大学） 中臺 一博（東京科学大学）	**1N4** OS23:空間知能化とロボティクス [2/2] 中村壮亮（法政大学）、森岡一幸（明治大学） 1N4-01 15:20～ 360度画像に対する自然言語クエリベース物体認識を用いたセマンティック3次元地図生成 〇朝木 直道（中央大学） 椎野 丞ノ進（中央大学） 安武 和成（クラフティア） 古野 純二（クラフティア） Sarthak Pathak（芝浦工業大学） 梅田 和昇（中央大学） 1N4-02 15:32～ HoloLens2による実空間上の操作領域と全身ジェスチャの双方を定義可能な機器操作システム 望月 勇伸（中央大学） 〇林 孝樹（中央大学） Sarthak Pathak（芝浦工業大学） 梅田 和昇（中央大学） 1N4-03 15:44～ 操作者へのフィードバック機能を持つ腕差し操作システム 〇林 孝樹（中央大学） Sarthak Pathak（芝浦工業大学） 伊賀上 卓也（中央大学） 梅田 和昇（中央大学） 1N4-04 15:56～ 個別の物体形状をラベルとするナビゲーションシステムの提案 〇松川 航大（大阪工業大学） 井上 雄紀（大阪工業大学） 1N4-05 16:08～ マルチスケール歩行者流モデルのドメイン適応のための歩行ルート・ファインチューニング 〇櫻井 彬光（東大） 山本 江（筑波大）		

9月3日（木） AM1

A室[大講義室A]

2A1
OS21:基盤モデル時代におけるPhysical AI [1/6]

松嶋達也（東京大学）、河野慎（東京大学）

2A1-01 9:00～
AIエージェントとの対話を用いたロボット操作データからの暗黙知抽出
〇長谷川 恭平（東京大学）
植田 歴（東京大学）
長塚 一真（東京大学）
家門 慶人（東京大学）
中川 聡（東京大学）
二瓶 美里（東京大学）

2A1-02 9:12～
双腕ヒューマノイドロボットを用いた大規模データセット構築に関する研究
大坪 諭史（AIRoA）
Petr Khrapchenkov（AIRoA）
松嶋 達也（AIRoA/東大）
〇太田 佳（AIRoA/理研AIP）

2A1-03 9:24～
潜在世界モデルを用いたVision-Language-Actionモデルの環境変化への適応
〇平塚 謙良（京大院）
山森 聡（京大院）
森本 淳（京大院）

2A1-04 9:36～
視覚言語行動モデルのための反実仮想的教師信号を用いたオフライン強化学習
近藤 暖（科学大,AIRoA）
〇太田 佳（AIRoA,理研AIP）
金崎 朝子（科学大,理研AIP,東北大）
呉 岳樺（AIRoA）

2A1-05 9:48～
ユーザ要求をポリシー実行へつなぐ作業地点マップ
〇野路 晃太郎（富士通）
鈴木 彼方（富士通）

B室[大講義室B]

2B1
OS03:深層生体模倣ロボティクスと多義的身体 [1/3]

福原洸（東北大学）、増田容一（大阪大学）

2B1-01 9:00～
【基調講演】霊長類の手にみる多義性
〇荻原 直道（東大）

C室[レクチャーホール]

2C1
GS28:自己位置推定・SLAM [1/3]

田崎豪（名城大学）、小島匠太郎（東北大学）

2C1-01 9:00～
地下埋設物点検移動ロボットの路面動画像情報を用いた自己位置推定の高精度化検討
〇水上 雅人（室蘭工大）
伊藤 寛人（室蘭工大）
金子 透也（室蘭工大）

2C1-02 9:12～
全方向移動ロボットの自己位置推定におけるRGB-D深層学習モデルの評価
〇柳町 健太（法政大学）
チャピ ゲンツィ（法政大学）

2C1-03 9:24～
球面投影テンプレート画像を用いたVGMにおけるカメラ設置姿勢の自由度向上
〇木田 博貴（豊橋技術科学大学）
高橋 淳二（豊橋技術科学大学）

2C1-04 9:36～
360-degree パノラマ画像を用いた視覚場所認識における大域記述子の方位に対する不変性の調査
〇津越 大貴（明治大）
原 祥尭（千葉工大）
黒田 洋司（明治大）

2C1-05 9:48～
構造線マッチングを利用した自己位置推定法の提案
〇橋本 鵬弘（東京電機大学）
日高 浩一（東京電機大学）

D室[AV講義室]

2D1
OS12:インテリジェントホームロボティクス [4/6]

萩原良信（創価大学）、小野智寛（トヨタ自動車株式会社）

2D1-01 9:00～
透明物のある環境における3次元LiDARを用いた自己位置推定の正確性評価
〇吉田 侑矢（東京電機大学(東京電機大)）
高畑 智之（東京電機大学(東京電機大)）

2D1-02 9:12～
透明物体認識のための可視・長波長赤外ステレオカメラ
小椋 健太（東京電機大）
〇高畑 智之（東京電機大）

2D1-03 9:24～
少数画像登録に基づく候補領域生成と特徴量照合を用いた物体検出手法
〇渡辺 魁人（九州工業大学大学院生命体工学研究科）
渡辺 太貴（九州工業大学大学院生命体工学研究科）
榊原 琉世（九州工業大学大学院生命体工学研究科）
磯本 航世（九州工業大学大学院生命体工学研究科）
田中 悠一朗（九州工業大学大学院生命体工学研究科, 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）
田向 権（九州工業大学大学院生命体工学研究科, 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）

2D1-04 9:36～
clip2mesh: 単一RGB動画からのテクスチャ付き3次元メッシュ再構成パイプライン
〇小池 亮太朗（TID）
Contreras Luis（TID）
岡田 浩之（TID）

2D1-05 9:48～
天井移動ロボットによる動的環境センシングのための観測配置制御
〇清水 郁博（立命館大）
細田 侑也（立命館大）
李 周浩（立命館大）

9月3日（木） AM1

E室[101講義室]	F室[103講義室]	G室[104講義室]	H室[105講義室]
2E1 IS02:Human and Robot [2/2] Ken Masuya（Miyazaki University）、Zhongkui Wang（Ritsumeikan University） 2E1-01 9:00～ Toward a Human-Aware Autonomous Navigation System: Identity-Verified Human Semantic Memory for Socially-Aware Navigation and Person Finding 〇Hnin May Thu（Kyoto University of Advanced Science） Ryo Isogawa（Kyoto University of Advanced Science） Yoshihiro Sato（Kyoto University of Advanced Science） 2E1-02 9:12～ A Study on Expressive Wearable Wings: Effects of Control Method on Wearer Embodiment and External Perception in Human Interaction 〇Magdeline Kuan（Waseda University） Nonoka Nishida（NTT Human Informatics Laboratories） Yukiko Iwasaki（Waseda University） Hiroyasu Iwata（Waseda University） 2E1-03 9:24～ Design of a Soft Thumb Assistive Glove Combining a Fabric Actuator and Chain Mail Jamming for Enhanced Functional Postures 〇Nawridha Alfath Smartienaz Dirwan（Osaka University） Shingo Shimoda（Nagoya University） Tetsuyou Watanabe（Kanazawa University） Kensuke Harada（Osaka University） 2E1-04 9:36～ A Deployment-Time Integrity Assessment of Post-Disturbance Recovery for a Search-and Rescue Quadruped 〇Princelove Smith Herbert（Soka University） Tomoko Kaneko（Soka University）	**2F1** GS21:建設・点検ロボット [1/3] 石川潤（東京電機大学）、遠藤玄（東京科学大学） 2F1-01 9:00～ 逆投影および期待値最大化による放射線源3次元分布推定 〇禹 ハンウル（工学院大学） 前田 翔（工学院大学） 2F1-02 9:12～ 道路附属物点検効率化のための単眼深度推定およびセグメンテーションに基づいたUAV自律制御 〇中島 佑（北大） 前田 圭介（北大） 小川 貴弘（北大） 長谷山 美紀（北大） 2F1-03 9:24～ 検査対象を認識して自動で検査する非破壊検査装置および検査支援技術の開発 〇古井 秀弥（近大院エシスエ） 廿日出 好（近大院エシスエ） 2F1-04 9:36～ 移動ロボットの撮像画像ステッチングによる建物検査のための広域赤外線床面地図生成 〇上田 陸斗（筑波大） 田中 昂（滋賀県立大） 大矢 晃久（筑波大） 萬 礼応（筑波大） 2F1-05 9:48～ コンクリート壁面のはつり作業評価のための鉄骨検出アルゴリズムの提案 〇松野 隆幸（岡山大学） 山本 越（岡山大学） 戸田 雄一郎（岡山大学）	**2G1**	**2H1** GS14:マニピュレーション [1/3] 杉原知道（オムロン株式会社）、姜銀来（電気通信大学） 2H1-01 9:00～ 実機依存度の異なるデータ収集方式が模倣学習性能に与える影響の評価 〇桜井 彩花（工科大） 田胡 和哉（i4labo） 松岡 丈平（工科大） 2H1-02 9:12～ 単腕モバイルマニピュレータにおけるバイラテラル制御を用いた模倣学習 〇中村 俊介（筑波大） 水谷 圭（筑波大） 稲見 洸紀（筑波大） 境野 翔（筑波大） 2H1-03 9:24～ 散乱物体の同時把持による運搬のための重点的データ拡張 〇米丸 嵩宏（大阪大学） 万 偉偉（大阪大学） 原田 研介（大阪大学） 2H1-04 9:36～ 双腕ロボットの模倣学習における独立・協調型方策設計と 実行時整合性調整に関する検討 〇元田 智大（AIST） 白井 圭佑（AIST） Hanbit Oh（AIST） 室岡 雅樹（AIST） 中條 亨一（AIST） 花井 亮（AIST） Floris Erich（AIST） 堂前 幸康（AIST）

9月3日（木） AM1

I室[107講義室]	J室[108講義室]	K室[111講義室]	L室[112講義室]
2I1	**2J1** OS30: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] 齋藤直樹（秋田県立大学）、嵯峨宣彦（関西学院大学） 2J1-01 9:00～ 上肢による操縦動作における不随意な手先振動と力学的解析 橋本 康太（長崎大） 〇田中 良幸（長崎大） 2J1-02 9:12～ 歩行中の左右体幹動揺を安定化させる下行性運動連鎖によるアシスト方策 〇吉仲 叶羽（Science Tokyo） 今村 由芽子（産総研） 小竹 元基（Science Tokyo） 2J1-03 9:24～ 左右分離型トレッドミル,サドル支持型部分体重免荷,下腿三頭筋への機能的電気刺激の併用が歩行動態に及ぼす影響 〇久賀 紘和（阪大） 平井 宏明（阪大） 古川 啓介（阪大，星ヶ丘医療センター） 井出 陽（阪大） 山村 沙瑛（阪大） 原 悠鷹（阪大） 澤田 翔（阪大） 松居 和寛（阪電通大） 森 佳樹（阪大） 西川 敦（阪大） クレブス ハーマノ･イゴ（MIT） 2J1-04 9:36～ 身体運動に同期する電動玩具を用いた幼児リハビリテーション支援システムの開発 〇荒木 愛美（横国大） 加藤 龍（横国大） 成瀬 廣亮（福井大） 2J1-05 9:48～ 空気式免荷型パワーアシスト装置による垂直避難支援システムの構築 〇阿部 嵩大（徳島大） 高岩 昌弘（徳島大）	**2K1** OS27:コンパニオンロボティクス [1/2] 森田拓磨（ソニーグループ株式会社）、岡田浩之（東京情報デザイン専門職大学） 2K1-01 9:00～ aibo開発コミュニティによる共創的研究 〇岡田 浩之（東京情報デザイン専門職大学） 森田 拓磨（ソニーグループ株式会社） 村上 恵太郎（ソニーグループ株式会社） 2K1-02 9:12～ 【招待講演】家庭用自律型ロボットAIBO･QRIOの設計思想から考える -次世代コンパニオンロボットへの期待- 〇藤田 雅博（MF-AI-Robotics） 2K1-03 9:24～ aibo研究用SDKの開発とコンパニオンロボティクス研究への応用 〇村上 恵太郎（ソニーグループ株式会社） 舘石 藍（ソニーグループ株式会社） 西尾 真人（ソニーグループ株式会社） 森田 拓磨（ソニーグループ株式会社） 2K1-04 9:36～ ロボット競技を通じた宇宙船内人協調ロボティクス技術の展望 〇西下 敦青（JAXA） 池田 勇輝（JAXA） 本田 瑛彦（JAXA） 萩原 良信（創価大学） 岡田 浩之（東京情報デザイン専門職大学）	**2L1** OS29:人･ロボット協調による『合業』型生産システム（第5回） [1/2] 大隅久（中央大学）、阿部聡（製造科学技術センター） 2L1-01 9:00～ 【基調講演】合業のこれから 〇大隅 久（中大） 2L1-02 9:20～ 【基調講演】協調安全を通じて就労のウェルビーイング向上を目指す人と機械との合業 〇谷川 民生（産総研） 2L1-03 9:40～ 【基調講演】自動化が難しい作業の実現に向けての「合業」の取り組み --人･ロボット協調による『合業』型生産システムへのお誘い-- 〇村上 弘記（IHI）

9月3日（木） AM1

M室[113講義室]	N室[114講義室]		
2M1 OS11:ラボオートメーションロボティクス [1/2] 浅野悠紀（東京大学）、原口大輔（近畿大学） 2M1-01 9:00～ TMA自動測定システムのモジュール化とオープンソース化 〇浅野 悠紀（東大） 橋本 光平（ダイキン工業） 岡田 慧（東大） 塩見 淳一郎（東大） 2M1-02 9:12～ 操作インタフェース記述によるラボオートメーションSIのフロントローディング 〇小山 遼（東京大学） 矢野倉 伊織（東京大学） 岡田 慧（東京大学） 2M1-03 9:24～ LabMate：実験室における安全性を考慮した人間・ロボット協働ベンチマーク 〇王 彦愷（東大） 華井 雅俊（東大） 鈴村 豊太郎（東大） 2M1-04 9:36～ 注射剤の異物評価自動化に向けたロボットシステムの開発 〇井川 峻哉（第一三共株式会社） 藤森 博行（第一三共株式会社） 大矢 昌沖（第一三共株式会社） 中江 崇文（第一三共株式会社） 大山 歩務（第一三共株式会社） 東 承吾（第一三共株式会社） 柳沼 啓太（第一三共株式会社） 中園 修一（第一三共株式会社） 小川 徹（第一三共株式会社） 2M1-05 9:48～ 3Dモデルから生成したRGB-Dテンプレート画像を用いた単眼RGB画像に基づく実験装置姿勢推定 〇高澤 知起（株式会社島津製作所） 永島 知貴（株式会社島津製作所） 奥谷 啓太（株式会社島津製作所） 伴野 太一（株式会社島津製作所）	**2N1** OS35:数理でひらくロボティクスの地平 [1/2] 岩本憲泰（信州大学）、大西祐輝（国立情報学研究所） 2N1-01 9:00～ 空間素構造物に基づく空間5リンク 3指グリッパの設計と試作 〇高田 敦（Science Tokyo） 有賀 嵩紘（Science Tokyo） 2N1-02 9:12～ 平面5節素構造物に基づく平面3自由度多段閉ループ機構の順運動学解析 〇有賀 嵩紘（Science Tokyo） 2N1-03 9:24～ Cosserat理論に基づく柔軟ロッドモデルにおける分布物性パラメータの観測同値性 〇袴田 遼典（立命館大学） Oscar Altuzarra（UPV/EHU） 遠藤 央（科学大） 菅原 雄介（科学大） 植村 充典（立命館大学） 2N1-04 9:36～ 超離散反応拡散モデルによる形状適応ソフトハンドの骨格自律設計とインハンドマニピュレーションへの展開 〇今元 寛文（信州大） 大森 祥輔（法政大） 岩本 憲泰（信州大） 山崎 義弘（早稲田大） 梅舘 拓也（京都工芸繊維大）		

9月3日（木） AM2

A室[大講義室A]

2A2
OS21:基盤モデル時代におけるPhysical AI [2/6]

河原塚健人（東京大学）、太田佳（AIRoA）

2A2-01 10:20～
移動式椅子に着座したヒューマノイドのSeated Locomotion
〇柳田 栞吾（大阪大学）
宮澤 和貴（大阪大学）
堀井 隆斗（大阪大学/東京大学IRCN）

2A2-02 10:32～
YUBI: Yielding Universal Bidigital Interface for Bimanual Dexterous Manipulation at Scale
Takehiko Ohkawa（AIRoA）
Jumpei Arima（TMC）
Yuki Noguchi（TMC）
Masatoshi Tateno（AIRoA/UTokyo）
Makoto Sugiura（AIRoA）
Takuya Okubo（AIRoA）
Kengo Ikeuchi（AIRoA/UTokyo）
Yuma Shin（AIRoA/Science Tokyo）
Hiroki Nishizawa（AIRoA/Waseda）
Naoaki Kanazawa（AIRoA）
Yuki Wakayama（TMC）
Daiki Fukunaga（TMC）
Koshi Makihara（AIST）
Tomohiro Motoda（AIST）
Floris Erich（AIST）
Yukiyasu Domae（AIST）
Tatsuya Matsushima（AIRoA/UTokyo）
Yoshihiro Okumatsu（TMC）
〇Kei Ota（AIRoA）

2A2-03 10:44～
生成AIを用いたフィジカルAI搭載屋内搬送ロボットにおけるリスクの抽出とリスク低減方策
〇難波 孝彰（産総研）
岩瀬 優太（アドソル日進）
月田 裕樹（FSR）
大澤 弘幸（FSR）
桒原 伸明（FSR）
小西 弘一（産総研）

2A2-04 10:56～
Decoder-Free World Modelによる価値予測を用いたVLA方策の最適化
〇安藤 黎（京大）
長野 匡隼（京大/電通大）
谷口 忠大（京大/立命館大）

2A2-05 11:08～
Continuous Reasoning for Vision-Language-Action
Yueh-Hua (Kris) Wu（AIRoA）
Tatsuya Matsushima（AIRoA）
〇Kei Ota（AIRoA）

2A2-06 11:20～
注意機構に基づくモダリティ依存度の制御によるマニピュレーションの模倣学習
〇鹿田 玄輝（富士通）
長村 一樹（富士通）
井出 勝（富士通）
鈴木 彼方（富士通）

2A2-07 11:32～
Omni-Supervised Policy Learning for Robot Manipulation
Tatsuya Kamijo（AIRoA /東大）
Yueh-Hua (Kris) Wu（AIRoA）
Takehiko Ohkawa（AIRoA）
〇Tatsuya Matsushima（AIRoA/The University of Tokyo）
Kei Ota（AIRoA）

2A2-08 11:44～
身体部位と装着物の相対幾何表現に基づくロボット装着支援の強化学習手法の研究
〇塚越 巧真（Univ. Waseda）
Elle Miller（Univ. Edinburgh）
Sethu Vijayakumar（Univ. Edinburgh）
三宅 太文（Univ. Waseda）
斎藤 菜美子（Microsoft Research Asia）
王 語詩（Univ. Waseda）
菅野 重樹（Univ. Waseda）

B室[大講義室B]

2B2
OS03:深層生体模倣ロボティクスと多義的身体 [2/3]

増田容一（大阪大学）、福原洸（東北大学）

2B2-01 10:20～
食肉目哺乳類の多義的な前肢を規範とするロボット脚部の開発
〇福原 洸（東北大）
加瀬 ちひろ（麻布大）
森下 蒼彩（東洋大）
郡司 芽久（東洋大）
増田 容一（大阪大）

2B2-02 10:32～
強化学習を導入した階層的な制御によるチーター型ロボットの適応的な走行
〇加藤 耕平（名工大）
上村 知也（大阪大）
安達 真永（大阪大）
安部 祐一（広島大）
佐野 明人（名工大）
松野 文俊（大工大）

2B2-03 10:44～
四脚動物が示す頭頸部・胴体部・脚部間協調を生み出す自律分散制御則に関する一考察
〇樋口 風花（東北大）
鈴木 朱羅（東北大）
石黒 章夫（東北大）

2B2-04 10:56～
ワイヤ劣駆動多関節背骨を有する四脚ロボットの強化学習と猫ひねり動作の生成
〇小田 潤（東大）
米田 慶太（東大）
服部 高拓（東大）
鈴木 天馬（東大）
三木 章寛（東大）
河原塚 健人（東大）
岡田 慧（東大）

2B2-05 11:08～
深層強化学習に基づくゴリラナックルウォークの三次元順動力学シミュレーション
〇嶋根 裕太（東大）
荻原 直道（東大）

2B2-06 11:20～
ワニ類を基盤とした恐竜類後肢筋系と歩行動作の復元
〇伊東 和輝（立命館大学）
児島 恵万（大阪大学）
縄間 涼祐（大阪大学）
大越 司（岡山理科大学）
千葉 謙太郎（岡山理科大学）
Idersaikhan Damdinsuren（Mongolian Academy of Sciences）
Zorigt Badamkhatan（Mongolian Academy of Sciences）
杉本 靖博（大阪工業大学）
衣笠 哲也（近畿大学）

2B2-07 11:32～
ワイヤ巻取式筋腱複合体駆動の周波数応答特性解析
〇李林 嘉元（東大）
鈴木 天馬（東大）
三木 章寛（東大）
河原塚 健人（東大）
岡田 慧（東大）

C室[レクチャーホール]

2C2
GS28:自己位置推定・SLAM [2/3]

萬礼応（筑波大学）、高橋淳二（豊橋技術科学大学）

2C2-01 10:20～
エリア画像を用いた絶対位置推定に基づく小型高精度マーキングロボット
〇足立 琉羽（松江高専）
原 聡一朗（松江高専）
永井 伊作（松江高専）

2C2-02 10:32～
単眼カメラと事前マップを用いた6-DoF位置推定のためのOptimized-VGMの提案
〇利根川 涼（豊橋技術科学大学）
高橋 淳二（豊橋技術科学大学）

2C2-03 10:44～
VLMとOpenStreetMapを用いた意味的観測の地物対応付けによる単眼画像自己位置推定の検討
〇有福 和希（明治大）
黒田 洋司（明治大）

2C2-04 10:56～
対応点フリー局所最適化MSACによる連続時間点群オドメトリ推定
〇中尾 拓道（筑波大）
小出 健司（産総研）
大石 修士（産総研）
横塚 将志（産総研）
伊達 央（筑波大）

2C2-05 11:08～
退化環境におけるLidar Inertial Odometryの方位推定の精度向上
〇友納 正裕（千葉工大）

2C2-06 11:20～
ロバストな姿勢推定のための連続時間軌跡表現を用いたLiDAR-IMU-オドメトリ密結合融合
〇赤井 直紀（名古屋大学／LOCT）
赤木 康宏（名古屋大学／XXADE）
森川 高行（名古屋大学／XXADE）

2C2-07 11:32～
トンネル環境における3次元地図生成のための連続時間LiDAR-IMU-Dopplerオドメトリ
〇赤井 直紀（名古屋大学／LOCT）
赤木 康宏（名古屋大学）
森川 高行（名古屋大学）

D室[AV講義室]

2D2
OS12:インテリジェントホームロボティクス [5/6]

石田裕太郎（トヨタ自動車株式会社）、田中悠一朗（九州工業大学）

2D2-01 10:20～
液圧検知型ヘテロコア光ファイバセンサを用いた触覚デバイスによる基本応答特性と表面凹凸認識の検討
〇花嶋 優作（創価大学）
山崎 大志（株式会社コアシステムジャパン）
崔 龍雲（創価大学）
金 英福（韓国立釜慶大学）

2D2-02 10:32～
モバイルマニピュレータの逆運動学計算を含んだGPU演算を行う多並列物理シミュレータの開発と評価
〇松坂 要佐（MID）
竹下 佳佑（トヨタ自動車）
榊原 竜一（愛工大）
山本 貴史（愛工大）

2D2-03 10:44～
サービスロボット制御に向けた深層学習による運動イメージ脳波の識別
〇平野 雄太郎（北九州高専）
三浦 元暉（北九州高専）
吉元 裕真（北九州高専）

2D2-04 10:56～
Online Trajectory Prediction for Indoor Robots via Adaptive Echo State Networks
〇Luis Contreras（QibiTech Inc.）
Tomoaki Yoshikai（QibiTech Inc.）
Yuichiro Hirose（QibiTech Inc.）
Hiroyuki Okada（東京情報デザイン専門職大学）

2D2-05 11:08～
自然な指差し物体指示のための腕の動作計測
〇唐 锐（東京電機大）
髙畑 智之（東京電機大）

9月3日（木） AM2

E室[101講義室]

2E2

GS17:モビリティとロボティクス [1/2]

森岡一幸（明治大学）、今村由芽子（産業技術総合研究所）

2E2-01 10:20～
自動運転車と手動運転車の混在環境シミュレーションに向けた手動運転挙動のモデル化
○中津 智裕（岡山大）
松野 隆幸（岡山大）
戸田 雄一郎（岡山大）

2E2-02 10:32～
Vision-Language Modelを用いた遠隔監視・判断支援によるルールベース型自動運転車の運行システムの構築と評価
○冨田 智輝（慶大）
大前 学（慶大）

2E2-03 10:44～
データ駆動型シミュレータを活用した自動運転システム開発基盤の提案と評価
○田中 優奈（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）
丸田 佳（デロイト トーマツ サイバー合同会社）
櫻井 悠次（デロイト トーマツ サイバー合同会社）
鈴木 芽依（デロイト トーマツ サイバー合同会社）
鈴木 将吾（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）
神薗 雅紀（デロイト トーマツ サイバー合同会社/一般社団法人デロイト トーマツ戦略研究所）

2E2-04 10:56～
強化学習を用いた車輪付きドローンの壁面走行制御における軌道追従性能向上のための報酬関数設計
○佐野 圭亮（名工大）
仲野 聡史（名工大）

2E2-05 11:08～
マルチロータ型航空機の風環境下での安定性に関するシミュレーション検討
○清水 拓（株式会社日立製作所）
伊藤 貴廣（株式会社日立製作所）
山川 寛展（株式会社日立製作所）

2E2-06 11:20～
水平姿勢を維持するエスカレータ適応電動車椅子
○渕上 天遍（東京電機大）
髙畑 智之（東京電機大）

F室[103講義室]

2F2

GS21:建設・点検ロボット [2/3]

高橋悠輔（東急建設）、深野亮（株式会社小松製作所）

2F2-01 10:20～
弾性テレスコピックアームを用いた内部調査用アームLIBRA-IIの開発
○楠 佳泰（Science Tokyo）
Christian Brice（Science Tokyo）
有賀 嵩紘（Science Tokyo）
高橋 秀治（Science Tokyo）
木倉 宏成（Science Tokyo）
遠藤 玄（Science Tokyo）

2F2-02 10:32～
狭隘な開口部から投入可能なリンク機構展開型管寄せ内部点検ロボット"KIR"の開発
○磯崎 絢太郎（HERO研）
岡 朋宏（HERO研）
広瀬 茂男（HERO研）

2F2-03 10:44～
異径T字管から投入可能な腱駆動連結差動式管内検査ロボットの直列弾性要素付加による曲管走破
○谷口 亮太（立命館大学）
杉崎 雄磨（立命館大学）
加古川 篤（立命館大学）

2F2-04 10:56～
空気流推進式管内カメラ「風神」の推進性能向上に向けた力学的考察と設計指針の提案
○山岸 優和（HERO研）
木村 直人（HERO研）
広瀬 茂男（HERO研）

2F2-05 11:08～
制振機能を加えたクレーンブーム旋回角に対する1型モデル予測制御
○細谷 和良（東京電機大学）
石川 潤（東京電機大学）

2F2-06 11:20～
液圧駆動モジュラー可変構造ロボットHytrussの提案
玄 相昊（立命館大学）
○川戸 咲智子（立命館大学）

2F2-07 11:32～
送電鉄塔鋼管部のケレン・塗装用移動作業ロボットの開発
○岡本 裕（HERO研）
長谷部 匠（HERO研）
木村 直人（HERO研）
小林 勇介（TDS）
福田 敏彦（TDS）
広瀬 茂男（HERO研）

2F2-08 11:44～
Grasping and Payload-Carrying Experiments of the SkyWeaver Shuttle
○Chi-jui Liao（Institute of Science Tokyo）
Yoshiki Yokota（Institute of Science Tokyo）
Takahiro Aruga（Institute of Science Tokyo）
Gen Endo（Institute of Science Tokyo）
Kenji Suwa（Kanto Roof Co.,Ltd）
Masanori Takahashi（Kanto Roof Co.,Ltd）

G室[104講義室]

2G2

OS33: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]

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）

2G2-01 10:20～
理工系人材を育む"連鎖"を目指して 4
○齋 麻子（八戸高専）
舘 里緒（八戸高専）
新田 彩奈（八戸高専※現お茶の水女子大大学院）
小笠原 ゆい（八戸高専※現信州大）
細川 靖（八戸高専）

2G2-02 10:32～
ロボットプログラミング教材を用いた中学生向け遠隔・対面出前授業の実践と評価
○舘 里緒（八戸高専）
齋 麻子（八戸高専）
細川 靖（八戸高専）

2G2-03 10:44～
産学連携による超小型モビリティを活用した自動運転システムおよび教育カリキュラムの開発
○藤原 康宣（一関高専）
和賀 遼（一関高専）
菅原 悠希（一関高専）
若嶋 振一郎（一関高専）
佐藤 正由（村上商会）

2G2-04 10:56～
小型移動ロボットを用いたシステムインテグレーション教育の試行
○村山 暢（和歌山高専）

2G2-05 11:08～
教育用歩行ロボットオープンプラットフォーム「Cheap4 脚」の開発
○石川 翔大（金沢工大）
土居 隆宏（金沢工大）

2G2-06 11:20～
ScratchとUnityを連携させた初学者向けロボットプログラミング学習システムの構築と評価
○鈴木 輝人（創価大 大学院）
萩原 良信（創価大 大学院）

2G2-07 11:32～
ドローン労働安全の意識調査
加藤 知一（長岡技大）
蓮實 雄大（職訓大）
馬場 勝彦（日本認証）
眞砂 英樹（長岡技大）
芳司 俊郎（長岡技大）
松田 利浩（コシンク）
三好 崇生（サイバネットMBSE）
五十嵐 広希（東大）
○木村 哲也（長岡技大）

2G2-08 11:44～
DX・RX時代を生きる中高生の社会実践力を育む「情報・技術」融合型カリキュラムの検討
○門田 和雄（神奈川工大）

H室[105講義室]

2H2

GS14:マニピュレーション [2/3]

八島真人（防衛大学校）、武居直行（東京都立大学）

2H2-01 10:20～
Construction of a Haptic Simulation Platform for Microneedle Manipulation Toward Microvascular Injection
○黄 文敬（近畿大学高専）

2H2-02 10:32～
微細ワイヤ遠隔ハンドリングのための視覚的情報提示システムの開発
○近谷 柊人（筑波大）
相山 康道（筑波大）

2H2-03 10:44～
メニスカス形成に基づくヒメツリガネゴケ葉片の液架橋把持手法
○田畑 研太（宇都宮大学）
矢田 椋大（宇都宮大学）
玉田 洋介（宇都宮大学）
ミヤグスク レナート（宇都宮大学）
尾崎 功一（宇都宮大学）

2H2-04 10:56～
可視性維持を考慮したロボットアームによる把持物体のリアルタイム搬送動作生成
○青木 友哉（オムロン（株））
山口 雄紀（オムロン（株））
川上 真司（オムロン（株））
齊藤 ゆみ（オムロン（株））
森 泰元（オムロン（株））
杉原 知道（オムロン（株））

2H2-05 11:08～
把持ドメイン知識を適用した視覚言語モデルベースの ロボットハンド選択
○姜 平（株式会社東芝）
福田 竜平（株式会社東芝）
韓 海峰（株式会社東芝）
古茂田 和馬（株式会社東芝）
大賀 淳一郎（株式会社東芝）

2H2-06 11:20～
B-DASH：ロボットのための精度バジェットに基づく 異種スキル切替階層アーキテクチャの提案
○グェン タンアン（工科大）
田胡 和哉（i4labo）
松岡 丈平（工科大）

9月3日（木） AM2

I室[107講義室]

2I2

GS02:ロボット機構 [1/2]

高畑智之（東京電機大学）、阿部一樹（大阪大学）

2I2-01 10:20～
モータの外部化とモジュール性を両立するワイヤ駆動ツールチェンジャーの設計
〇服部 高拓（東京大学情報システム工学研究室）
河原塚 健人（東京大学情報システム工学研究室）
岡田 慧（東京大学情報システム工学研究室）

2I2-02 10:32～
ワイヤ干渉駆動と連動機構を備えた指モジュールによるロボットハンドの開発
〇陳 培基（電通大）
王 轶炜（電通大）
小泉 憲裕（電通大）
横井 浩史（電通大）
姜 銀来（電通大）

2I2-03 10:44～
ウォームギア切り替え駆動ユニットアームの設計と評価
〇小川 大貴（芝浦工大）
大谷 拓也（芝浦工大）

2I2-04 10:56～
多リンクロボット体幹における重力補償の有効性評価
〇Yiwei WANG（電通大）
陳 培基（電通大）
横井 浩史（電通大）
姜 銀来（電通大）

2I2-05 11:08～
非円形プーリによる拘束を用いた受動的安定性を有する1自由度脚機構
〇関 佑莉亜（関西大学）
中山 遥斗（関西大学）
白藤 翔平（関西大学）

2I2-06 11:20～
ワイヤ懸垂型パレタイジングロボットの開発
〇石塚 勇輝（中央大）
長田 輝（中央大）
山本 大貴（中央大）
青木 琢磨（中央大）
大隅 久（中央大）
松坂 茂（MSTC）

2I2-07 11:32～
5本のケーブルを用いたケーブルクレーン機構のたわみを考慮した逆運動学解析
〇高田 朋季（中央大）
庄司 新（中央大）
山田 優斗（中央大）
金子 優輝（中央大）
冨永 竣斗（中央大）
濱崎 峻資（中央大）
大隅 久（中央大）

2I2-08 11:44～
要救助者捜索用小型連結型クローラロボットの開発と登坂時における牽引力測定
〇田村 俊介（明星大）
満田 柊（明星大）
小山 信元（明星大）
山崎 芳昭（明星大）

J室[108講義室]

2J2

OS30: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]

齋藤直樹（秋田県立大学）、高岩昌弘（徳島大学）

2J2-01 10:20～
ライトタッチによる立ち上がり支援ソフトアクチュエータの開発
〇稲葉 勇希（金沢大）
Kawinna Nipatphonsakun（金沢大）
掛川 圭（順天堂大）
松田 雅弘（順天堂大）
下田 真吾（名古屋大）
渡辺 哲陽（金沢大）

2J2-02 10:32～
アクチュエータレス起立支援機の健常者装着時における性能評価
〇中村 建介（関西学院大学）
嵯峨 宣彦（関西学院大学）
嵯峨 拓真（滋賀県立大学）
齋藤 直樹（秋田県立大学）

2J2-03 10:44～
4節リンク機構を用いたアクチュエータレス型手指関節負荷軽減装具の開発に向けた基礎的解析
〇嵯峨 拓真（滋賀県立大学）
嵯峨 宣彦（関西学院大学）
橋本 宣慶（滋賀県立大学）
奥村 進（滋賀県立大学）
齋藤 直樹（秋田県立大学）
佐藤 俊之（秋田県立大学）

2J2-04 10:56～
視覚模倣ロボットアームのエンドツーエンド遅延最適化
〇顧 佳昊（関西学院大）
嵯峨 宣彦（関西学院大）
佐藤 俊之（秋田県立大）
工藤 卓（関西学院大）
伊東 嗣功（名城大）
嵯峨 拓真（滋賀県立大）
前田 太郎（阪大）

K室[111講義室]

2K2

OS27:コンパニオンロボティクス [2/2]

岡田浩之（東京情報デザイン専門職大学）、村上恵太郎（ソニーグループ株式会社）

2K2-01 10:20～
Conceptual Framework for Companion Robots as Social and Emotional Learning Partners for Children
〇Amy Eguchi（University of California San Diego）

2K2-02 10:32～
重度知的障害者の身辺自立支援におけるコンパニオンロボットの設計要件探索
〇茂呂 征弥（科学大）
髙木 聡太（科学大）
大橋 匠（科学大）

2K2-03 10:44～
タブレットアタッチ方式による認知症高齢者向け対話エージェントロボットBuddy-Kunの概要
〇河村 吉陽（Almaden Software）
勝田 哲司（ミューテック）

2K2-04 10:56～
4脚ロボットのデザインと評価
〇入部 正継（阪電通大）
杉野 憲一（阪電通大）
田中 宏明（阪電通大）
小森 政嗣（阪電通大）

2K2-05 11:08～
認知症高齢者を対象とした会話ロボットの開発
〇勝田 哲司（有限会社ミューテック）
河村 吉陽（Almaden Software Inc.）

2K2-06 11:20～
ソーシャルロボットとの接触経験がネガティブ情動の緩和に及ぼす影響
〇北條 珠緒（筑波大学人間系）
綾部 早穂（筑波大学人間系）
PERUSQUÍA-HERNÁNDEZ Monica（奈良先端科学技術大学院大学メディア情報学分野）

2K2-07 11:32～
家庭内コミュニケーションロボットとの暮らしにおける成長と継続
〇市倉 愛子（東大）
岡田 慧（東大）

L室[112講義室]

2L2

OS29:人・ロボット協調による『合業』型生産システム（第5回） [2/2]

村上弘記（IHI）、阿部聡（製造科学技術センター）

2L2-01 10:20～
協調に向けた制約付き混合戦略問題の一検討
〇守屋 俊夫（日立製作所）

2L2-02 10:32～
人とロボットの距離を踏まえた双方向の情報伝達と作業意図理解に関する手法の提案
〇吹田 和嗣（大同大）
加藤 嘉人（大同大）
小林 耀平（大同大）

2L2-03 10:44～
人間行動の観察に基づく空間移動マニピュレータによる作業支援
HyeongJoon Jeon（筑波大）
高田 汐優（筑波大）
〇相山 康道（筑波大）

2L2-04 10:56～
作業文脈に応じたアドミッタンスパラメータ遷移方法の基礎評価
〇荻野 聖琉（東京大学）
村上 健一（東京理科大学）
山川 雄司（東京大学）

2L2-05 11:08～
液体落下予測位置の可視化による注湯の遠隔操作支援システムの開発
〇加藤 史也（東京科学大学）
三浦 智（東京科学大学）

2L2-06 11:20～
合業を意図したロボットに関するニーズ調査
〇阿部 聡（一般財団法人製造科学技術センター（MSTC））
複雑高精度機械の組立技術 研究専門委員会（一般社団法人日本ロボット学会（RSJ））

9月3日（木） AM2

M室[113講義室]	N室[114講義室]		
2M2 OS11:ラボオートメーションロボティクス [2/2] 浅野悠紀（東京大学）、岡田慧（東京大学） 2M2-01 10:20～ 【招待講演】ラボラトリーオートメーションにおける人型ロボットの活用と課題 --NEXTAGEによる実験自動化の事例-- 〇寺崎 清（カワダロボティクス） 2M2-02 10:44～ 既設実験室における異種複数ロボットエージェント協調による創薬標的探索実験の自動化 〇柴田 義也（オムロン（株）） 中島 千智（オムロン（株）） 鍋藤 実里（オムロン（株）） 林 剣之介（オムロン（株）） 八瀬 哲志（オムロン（株）） 福島 哲治（オムロン（株）） 金井 聡庸（オムロン（株）） 杉原 知道（オムロン（株）） 上川路 翔悟（中外製薬（株）） 須山 英悟（中外製薬（株）） 太田 敦徳（中外製薬（株）） 大山 創平（中外製薬（株）） 2M2-03 10:56～ 人と同様に実験用ワークベンチで作業できる双腕多指ロボット 〇川上 真司（オムロン（株）） 塚田 将平（オムロン（株）） 阿部 将佳（オムロン（株）） 金田 侑（オムロン（株）） 沖 賢太朗（オムロン（株）） 青木 友哉（オムロン（株）） 小島 岳史（オムロン（株）） 林 剣之介（オムロン（株）） 竹内 倭（オムロン（株）） 森 泰元（オムロン（株）） 齊藤 ゆみ（オムロン（株）） 杉原 知道（オムロン（株）） 金井 聡庸（オムロン（株）） 松尾 雄希（MorphoRobotics（株）） 2M2-04 11:08～ 狭隘空間における機器操作および軽量物搬送を実現する全方位移動マニピュレータ 〇松永 大介（オムロン株式会社） 鳥居 拓耶（オムロン株式会社） 白木 照幸（オムロン株式会社） 石井 峻介（オムロン株式会社） 向井 滋春（オムロン株式会社） 花崎 仁実（オムロン株式会社） 長谷川 昂宏（オムロン株式会社） 平居 迅（オムロン株式会社） 瀧上 孝太（オムロン株式会社） 石川 省吾（オムロン株式会社） 齊藤 ゆみ（オムロン株式会社） 杉原 知道（オムロン株式会社） 金井 聡庸（オムロン株式会社） 2M2-05 11:20～ 特性が不確かな可動インタフェースのモデル適応によるスムーズな操作 〇白木 照幸（オムロン株式会社） 的場 俊亮（オムロン ソーシアルソリューションズ株式会社） 石井 峻介（オムロン株式会社） 齊藤 ゆみ（オムロン株式会社） 杉原 知道（オムロン株式会社）	**2N2** OS35:数理でひらくロボティクスの地平 [2/2] 平井慎一（立命館大学）、石垣泰暉（東京理科大学） 2N2-01 10:20～ 拡張型Best-of-Nサンプリングを用いた推論における柔軟なエンパワーメント 〇小林 泰介（国立情報研／総研大） 2N2-02 10:32～ 連続時間タスクの強化学習における報酬信号エイリアシング 〇山森 聡（京大） 森本 淳（京大） 2N2-03 10:44～ 幾何学的作用素の固有関数を用いた曲面形状ロボットのアクチュエータ自動配置 〇岩本 憲泰（信州大） 鈴置 柊馬（信州大） 原 健斗（信州大） 梅舘 拓也（京都工芸繊維大） 2N2-04 10:56～ 鏡映変換を利用した腱駆動機構の安全設計 〇小澤 隆太（明大） 2N2-05 11:08～ トーラス状の障害物に対するホモロジーを用いた位相的独立な3次元経路の列挙 〇大西 祐輝（国立情報研） 宇田 智紀（南山大） ディスカッション 11:20～ 岩本憲泰（信州大学） 平井慎一（立命館大学） 髙田敦（東京科学大学） 大西祐輝（国立情報学研究所） 石垣泰暉（東京理科大学）		

9月3日（木） PM1

A室[大講義室A]

2A3
OS21:基盤モデル時代におけるPhysical AI [3/6]

宮澤和貴（大阪大学）、長野匡隼（京都大学）

2A3-01 13:20～
VLAのベクトル場によるスコア関数の推定を利用した残差方策学習
○桑田 太熙（京大）
長野 匡隼（京大 / 電通大）
谷口 忠大（京大 / 立命館大）

2A3-02 13:32～
System Development Supporting Large-Scale Data Collection for Building Robot Foundation Models
Petr Khrapchenkov（AIRoA）
Masafumi Takahashi（AIRoA）
○Takuya Okubo（AIRoA）
Ryosuke Takanami（AIRoA/UTokyo）
Jason Wang（AIRoA）
Masayuki Takada（AIRoA）
Tatsuya Matsushima（AIRoA）
Kei Ota（AIRoA）

2A3-03 13:44～
Vision-Language-Action(VLA)モデルの実機活用に向けた状態表現への依存性の分析
○永嶋 圭佑（ファジィロボ研/都立大）
東海林 優也（ファジィロボ研/都立産技大/都立大）
久保田 直行（ファジィロボ研/都立大）

2A3-04 13:56～
Vision-Language-Actionモデルの内部特徴量による既知／未知タスクにおける失敗カテゴリの推定
○上杉 健大（北海道大学）
斉藤 直輝（北海道大学）
藤後 廉（北海道大学）
小川 貴弘（北海道大学）
長谷山 美紀（北海道大学）

2A3-05 14:08～
テキスト駆動型ヒューマノイド動作生成における体操動作の系統的評価
○今津 快斗（大阪大学基礎工学研究科）
宮澤 和貴（大阪大学基礎工学研究科）
堀井 隆斗（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）

2A3-06 14:20～
モーション生成モデルを利用したヒューマノイドロボットの歩行・走行制御
○茂 郁良（千葉工大）
井上 叡（千葉工大）
入江 清（千葉工大）

2A3-07 14:32～
深度画像を入力としたヒューマノイドロボットの走行動作
○小島 寛以（名工大）
黒川 大樹（名工大）
家田 英和（名工大）
佐野 明人（名工大）

2A3-08 14:44～
Zero-shot Temporal Action Segmentation for Bimanual Gripper Manipulation
舘野 将寿（The University of Tokyo）
○大川 武彦（AIRoA）
呉 岳樺（AIRoA）
松嶋 達也（AIRoA）
佐藤 洋一（The University of Tokyo）
太田 佳（AIRoA）

B室[大講義室B]

2B3
OS03:深層生体模倣ロボティクスと多義的身体 [3/3]

増田容一（大阪大学）、福原洸（東北大学）

2B3-01 13:20～
筋・関節・皮膚の感覚器を模して埋め込んだ生体組織模倣関節における多感覚統合と固有位置感覚の実現
○三木 章寛（東大）
長谷川 峻（東大）
李林 嘉元（東大）
河原塚 健人（東大）
岡田 慧（東大）

2B3-02 13:32～
ヒト肩甲胸郭関節を模倣したロボット関節を用いた多筋制御メカニズムへのアプローチ
○竹田 知弘（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）

2B3-03 13:44～
重力のみによる連続的な枝渡りを可能とする枝渡りロボットの複数動力学パラメータの同時探索による設計
○横山 一磨（名城大）
中西 淳（名城大）

2B3-04 13:56～
受動的な身体性を有するヒューマノイドロボットのCPGと深層強化学習を併用した歩行制御
○米澤 匠悟（名工大）
上村 知也（大阪大）
佐野 明人（名工大）

2B3-05 14:08～
BLDCモータとワイヤ-クランク機構を用いた魚型ロボット向け小型高振動数尾びれ駆動機構の開発
○中西 大輔（松江高専）
増田 容一（大阪大学）
浪花 啓右（北海道科学大学）
杉本 靖博（大阪工業大学）

2B3-06 14:20～
イモムシ群移動の構成論的理解に向けた群ロボットの開発
○鈴木 朱羅（東北大）
中西 大輔（松江高専）
浪花 啓右（北科大）
杉本 靖博（大工大）
衣笠 哲也（近大）
石川 将人（阪大）
石黒 章夫（東北大）

C室[レクチャーホール]

2C3
GS28:自己位置推定・SLAM [3/3]

友納正裕（千葉工業大学）、伊達央（筑波大学）

2C3-01 13:20～
LiDARベースSLAMのための仮想ループ閉じ込み法に関する検討
○内田 樹（防衛大）
岩切 宗利（防衛大）
藤原 匠（防衛大）

2C3-02 13:32～
道路情報を活用したGNSSの整数アンビギュイティ決定を伴わないParticle Filterによる位置推定の高精度化
○内藤 縁（名城大）
新美 大樹（早稲田大）
目黒 淳一（名城大）

2C3-03 13:44～
GNSS/IMU/気圧高度計を複合した位置推定手法の検討
○上田 幸佑（名城大）
田中 冠成（名城大）
目黒 淳一（名城大）

2C3-04 13:56～
未知環境探査ロボットのためのUWB計測に基づく見通し条件と位置の同時推定手法
○鈴木 大和（中央大学）
國井 康晴（中央大学）

2C3-05 14:08～
ゴルフ場用自動芝刈機におけるLiDAR・IMUを用いた高精度自己位置推定
○平尾 至韻（中央大）
Sarthak Pathak（芝浦工大）
宮武 純（マミヤ・オーピー）
菅原 洋（マミヤ・オーピー）
峰下 亮（マミヤ・オーピー）
梅田 和昇（中央大）

2C3-06 14:20～
ゴルフ場環境における自動芝刈機の樹木認識のための円柱フィッティング手法の検討
○栗田 果歩（中央大）
Sarthak Pathak（芝浦工業大）
伊賀上 卓也（中央大）
宮武 純（マミヤ・オーピー）
菅原 洋（マミヤ・オーピー）
峰下 亮（マミヤ・オーピー）
梅田 和昇（中央大）

2C3-07 14:32～
無人搬送ロボットによる自己位置の誤推定に対するロールバック修正
○佐藤 奏哉（宇都宮大学）
山田 圭祐（沖電気工業株式会社）
中島 裕司（沖電気工業株式会社）
中村 雅道（沖電気工業株式会社）
星野 智史（宇都宮大学）

D室[AV講義室]

2D3
OS12:インテリジェントホームロボティクス [6/6]

堀三晟（玉川大学）、水地良明（玉川大学）

2D3-01 13:20～
過去の観測経験に基づく移動ロボットの視野外人物存在推定
○金岡 大樹（理研GRP）
川西 康友（立命館大学/理研GRP）

2D3-02 13:32～
マルチモーダル人物概念モデルを用いた変動観測条件下における人物識別の評価
○沖谷 瑞保（創価大学）
萩原 良信（創価大学）

2D3-03 13:44～
過去の対話履歴に基づく生活支援ロボットのパーソナライズ化された要求理解
○北川 大雅（豊橋技科大）
垣内 洋平（豊橋技科大）
増沢 広朗（豊橋技科大）

2D3-04 13:56～
実環境への導入に向けた片づけロボットの構築と動作検証
○養父 里穏（北九州高専）
吉元 裕真（北九州高専）

2D3-05 14:08～
マルチマイクを用いたサービスロボットへの遠隔音声指示システムの提案
○呉羽 裕行（大阪工業大学）
井上 雄紀（大阪工業大学）

9月3日（木） PM1

E室[101講義室]

2E3

GS17:モビリティとロボティクス [2/2]

松野隆幸（岡山大学）、仲野聡史（名古屋工業大学）

2E3-01 13:20～
踏板の軌道推定に基づく移動ロボットの エスカレータ搭乗方法
○兒玉 創（東京電機大学（東京電機大））
高畑 智之（東京電機大学（東京電機大））

2E3-02 13:32～
深層強化学習に基づく差動移動ロボット向けナビゲーション方策を適用した四足ロボットのMap-Free走行
○天野 大輔（明治大）
森岡 一幸（明治大）

2E3-03 13:44～
周囲環境の意味的情報を考慮した逆強化学習による電動車いすの走行経路生成
○萱場 涼太（東北大）
田村 雄介（東北大）
平田 泰久（東北大）

2E3-04 13:56～
学習に基づく行動制御とオンラインSLAMを統合した屋内自律走行システム
○三品 和樹（明治大学）
森岡 一幸（明治大学）

2E3-05 14:08～
CAD図面を用いた深層強化学習ベース自律走行システムの走行性能評価
○花田 拓海（明治大学）
関 真哉（明治大学）
森岡 一幸（明治大学）

2E3-06 14:20～
広域・局所歩行者観測情報の統合に基づく歩行者流適応型自律移動ナビゲーション
○重本 竜声（青学大）
木村 裕紀（青学大）
田崎 良佑（青学大）

2E3-07 14:32～
倒伏者姿勢に適応するリーチリフト式救助ロボットの開発
○内田 寛人（芝浦工業大学）
桑原 央明（芝浦工業大学）

F室[103講義室]

2F3

GS21:建設・点検ロボット [3/3]

岡田聡（日立GEベルノバニュークリアエナジー）、岡田佳都（東北大学）

2F3-01 13:20～
パラレルワイヤ型窓清掃ロボットにおけるカメラ画像と窓枠幾何情報を用いた自己位置推定
○松本 康暉（長崎大）
梶原 大智（長崎大）
豊福 彩斗（長崎大）
内堀 洋（長崎大）
山本 郁夫（長崎大）
盛永 明啓（長崎大）

2F3-02 13:32～
エレベーター据付用レール自動芯出しツールの開発
○中本 秀一（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）
田原 真介（東芝エレベータ）

2F3-03 13:44～
慣性モーメント差を利用した姿勢制御を可能とするロープ昇降ロボットの開発
○川口 舞子（神奈川大）
江上 正（神奈川大）

2F3-04 13:56～
ロープを垂直昇降する重量物運搬ロボットの開発
○高橋 龍生（神奈川大）
堀内 翔太郎（神奈川大）
川口 舞子（神奈川大）
江上 正（神奈川大）

2F3-05 14:08～
多様な昇降路に対応可能なエレベーター向け施工ロボットの実スケール検証
○山本 晃弘((株)日立製作所)
網野 梓((株)日立製作所)
伊藤 雅人((株)日立ビルシステム)

2F3-06 14:20～
床下点検を目的としたひし形配置4輪移動ロボットの設計・開発
○藤城 英（明治大学）
加藤 恵輔（明治大学）

2F3-07 14:32～
置敷式OAフロア用溝カバーの敷設に向けた自律移動型協働ロボットの機構設計および走行制御
○田中 周吾（早稲田大学）
石橋 啓太郎（早稲田大学）
木村 正文（共同カイテック）
蜷川 敏明（共同カイテック）
石井 裕之（早稲田大学）

2F3-08 14:44～
法面移動作業を目指した流体関節式4輪牽引移動体の開発
○大野 息吹（Science Tokyo）
塚越 秀行（Science Tokyo）
折金 悠生（Science Tokyo）
伊藤 奈津紀（日特建設）

G室[104講義室]

2G3

OS33: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]

藤原康宣（一関工業高等専門学校）、村山暢（和歌山工業高等専門学校）

2G3-01 13:20～
外乱推定と物理制約を考慮した水中車輪型壁面移動ロボットの非線形モデル予測制御
○向井 優剛（北九州高専）
久池井 茂（北九州高専）

2G3-02 13:32～
3-PRS型パラレル機構と独立操舵駆動機構の統合による自走式6自由度モーションベースの試作
○今泉 天翔（東京高専）
多羅尾 進（東京高専）
冨沢 哲雄（東京高専）

2G3-03 13:44～
地域祭礼の技術継承に対する工学的支援の可能性
○毛利 哲也（岐阜大学）
尾関 智恵（岐阜大学）

2G3-04 13:56～
林業のデジタル化に向けたAIによる木材の品質評価と径の自動計測
○伊藤 亮（秋田県立大）

2G3-05 14:08～
双腕冗長型協働ロボットの外部指令追従制御における冗長自由度の活用とユーザインタフェース整備
○乙幡 陽太（東京高専）
冨沢 哲雄（東京高専）
多羅尾 進（東京高専）

2G3-06 14:20～
ロボットシミュレータ Choreonoid の ROS 2連携機能
○吉本 幸太郎（個人）
大西 祐輝（国立情報研）
中岡 慎一郎（株式会社コレオノイド）

2G3-07 14:32～
積層変調型のロボット行動アーキテクチャに親和するリアルタイムミドルウェア
○小島 岳史（オムロン(株)）
松永 大介（オムロン(株)）
藤井 春香（オムロン(株)）
鳥居 拓耶（オムロン(株)）
森 泰元（オムロン(株)）
齊藤 ゆみ（オムロン(株)）
杉原 知道（オムロン(株)）

2G3-08 14:44～
先端ロボット工学技術の社会実装
○中室 健（株式会社人機一体）
金岡 克弥（株式会社人機一体）

H室[105講義室]

2H3

GS14:マニピュレーション [3/3]

清川拓哉（大阪大学）、境野翔（筑波大学）

2H3-01 13:20～
3指ハンドを備えた双腕ロボットによる複数本の紐の空中での把持および把持点移動操作
○高井 俊彦（電通大）
木村 航平（電通大）
工藤 俊亮（電通大）

2H3-02 13:32～
VLMと論理的評価による柔軟かつ正確な紐結び作業計画と実機検証
○藤本 郁人（大阪大）
清川 拓哉（大阪大）
万 偉偉（大阪大）
原田 研介（大阪大）

2H3-03 13:44～
材質ラベル条件付き拡散方策を用いた柔軟線状物体の溝に対する配置動作生成
○山田 龍之介（金沢大学）
元田 智大（産総研）
堂前 幸康（産総研）
辻 徳生（金沢大学）

2H3-04 13:56～
指先接触力からの外レンチ推定による多指把持物体のアドミッタンス制御
○沖 賢太朗（オムロン（株））
川上 真司（オムロン（株））
森 泰元（オムロン（株））
齊藤 ゆみ（オムロン（株））
田原 健二（九州大学）
杉原 知道（オムロン（株））

2H3-05 14:08～
平衡点位置最適化に基づく接触/非接触にロバストな把持インピーダンス制御
○沖 賢太朗（オムロン（株））
川上 真司（オムロン（株））
森 泰元（オムロン（株））
齊藤 ゆみ（オムロン（株））
杉原 知道（オムロン（株））

2H3-06 14:20～
FEMベースのサロゲートモデルを用いた柔軟物体の安定把持に向けた目標形状算出
○長野 空（中央大）
伊賀上 卓也（中央大）
梅田 和昇（中央大）

2H3-07 14:32～
伸縮梯子型放水装置に関する研究
○唐津 悠志（大阪公立大学）
曽根 章太郎（大阪公立大学）
今津 篤志（大阪公立大学）

9月3日（木） PM1

I室[107講義室]

2I3
GS02:ロボット機構 [2/2]

多田隈建二郎（大阪大学）、渡辺将広（大阪大学）

2I3-01 13:20～
オオセグロカモメのゾーニングを促進する球体型ガードを備えたドローンの開発—ガードの格子形状と推力の検証—
○長谷川 太陽（早稲田大学）
石橋 啓太郎（早稲田大学）
風間 健太郎（早稲田大学）
風間 麻未（利尻自然史研究室）
石井 裕之（早稲田大学）

2I3-02 13:32～
ティルトローター機構を用いた全駆動型ヘキサコプターの機体設計・構造解析および制御モデルの検討
○宇山 陸翔（都立産技高専）
曹 梅芬（都立産技高専）
橋本 洋志（産技大学院大学）
三上 智士（都立大）
和田 圭二（都立大）

2I3-03 13:44～
量子最適化を用いたリンク機構トポロジ探索
○下斗米 貴之（株式会社ヘッドウォータース(HWS)）
竹石 興紀（株式会社ヘッドウォータース(HWS)）
戸嶋 隆太（株式会社ヘッドウォータース(HWS)）
星野 順哉（株式会社ヘッドウォータース(HWS)）
岩城 寿紀（株式会社ヘッドウォータース(HWS)）
田中 航平（株式会社ヘッドウォータース(HWS)）
経沢 一平（株式会社ヘッドウォータース(HWS)）

2I3-04 13:56～
レゴリス汚染による機構品性能劣化の基礎評価
○山川 真以子（JAXA）
相子 康彦（JAXA）
高田 真緒（関学）
山崎 雅起（JAXA）
大藤 勇亮（関学）
松本 康司（JAXA）
草部 将吾（JAXA）
佐伯 孝尚（JAXA）
森 治（JAXA）

2I3-05 14:08～
多孔外殻歯車メカニズム
○三上 玖神（大阪大学）
三宅 章太（大阪大学）
阿部 一樹（大阪大学）
渡辺 将広（大阪大学）
多田隈 建二郎（大阪大学）

2I3-06 14:20～
形状可変機構
○佐藤 龍之介（工学院大学大学院）
高信 英明（工学院大学）
鈴木 健司（工学院大学）
宋 小奇（工学院大学）

2I3-07 14:32～
センサ・アクチュエータを統合したモジュール型折り紙ソフトロボットの開発
○楠木 幹也（JAIST）
Huu Nhan Nguyen（JAIST）
Anh-Van Ho（JAIST）
謝 浩然（JAIST）

2I3-08 14:44～
コンベックステープを用いた電柱登攀ロボット用伸縮腕の剛性に関する研究
○山本 和昌（早稲田大学）
石橋 啓太郎（早稲田大学）
石井 裕之（早稲田大学）

J室[108講義室]

2J3
OS15:食品ハンドリング

和田一義（東京都立大学）、王忠奎（立命館大学）

2J3-01 13:20～
食品ハンドリング評価のための食品サンプルデータベース構築に向けて
○和田 一義（都立大）

2J3-02 13:32～
食品バラ積みピッキングのための流動特性と可変剛性を備えた劣駆動型ロボットグリッパ
○薛 軼同（立命館大学）
王 忠奎（立命館大学）

2J3-03 13:44～
安定的なプレイス動作実現のための生牡蠣の付着性の定量評価
○王 忠奎（立命館大）
上田 脩馬（ダイヘン）

2J3-04 13:56～
離散要素法による乾麺結束工程シミュレーションと遺伝的アルゴリズムを用いた乾麺結束機把持部形状の最適化
○茶谷 春斗（岡山大学）
松野 隆幸（岡山大学）
戸田 雄一郎（岡山大学）

2J3-05 14:08～
不定形物を考慮した整列機構のシミュレーション解析
○梶家 龍（岡山理科大学大学院）
横田 雅司（岡山理科大学）

2J3-06 14:20～
食品ハンドリングに向けた乾湿環境対応可食ソフトアクチュエータ
○髙井 和真（電通大）
髙橋 慶悟（電通大）
新竹 純（電通大）

2J3-07 14:32～
バケット型エンドエフェクタ「ローリングハンド」の容器傾斜環境における粉体運搬性能および幾何誤差許容性の評価
○伊勢 千真（立命館大学）
清水 悠太（立命館大学）
加古川 篤（立命館大学）
川村 貞夫（立命館大学/チトセロボティクス）

K室[111講義室]

2K3
OS18:視覚・触覚に基づくロボットマニピュレーション

鈴木陽介（金沢大学）、小山佳祐（Thinker/大阪大学）

2K3-01 13:20～
ロボット把持による材料識別を目的とした熱変色グリッパの開発
○田尻 雄彩（慶應義塾大学）
岩根 弘和（慶應義塾大学）
大澤 友紀子（慶應義塾大学）

2K3-02 13:32～
紙製緩衝材詰め込み作業の自動化
○今村 司（大阪工業大学）
野田 哲男（大阪工業大学）

2K3-03 13:44～
ロボットアームによるけん玉「飛行機」の実現に向けた初期姿勢に起因する軌道変動を補償するフィードバック戦略
○山中 翔馬（東京大学）
山川 雄司（東京大学）

2K3-04 13:56～
Sim-to-real転移に基づくクロスポイントアレイセンサの読み取り
○田光 太郎（国立情報研 / 総研大）
川節 拓実（京都大学）
細田 耕（京都大学）
小林 泰介（国立情報研 / 総研大）

2K3-05 14:08～
通信遅延へのロバスト性と位置追従性を両立するバイラテラル制御
○田中 連（九州大）
有田 輝（九州大）
中嶋 一斗（九州大）
田原 健二（九州大）

2K3-06 14:20～
近接覚と接触情報を用いた形状柔軟多指ハンドの状態推定精度の向上
○森田 雅人（九大）
有田 輝（九大）
中嶋 一斗（九大）
田原 健二（九大）

2K3-07 14:32～
残差強化学習による3指ハンドのキャッチ動作制御
○正木 健登（千葉大学）
大谷 治弥（千葉大学）
並木 明夫（千葉大学）

2K3-08 14:44～
エンドエフェクタ用半球状近接覚センサモジュールの開発
○鈴木 陽介（金沢大）

L室[112講義室]

2L3
OS19:ロボットフォトニクス

村井健介（産業技術総合研究所）、嶋地直広（北陽電機株式会社）

2L3-01 13:20～
ロボット技術と光技術の融合によるロボットフォトニクス
○村井 健介（産総研）
嶋地 直広（北陽電機）

2L3-02 13:32～
【基調講演】ドローンとレーザーによる空中サインシステム
–システム概要と屋外実証実験–
○石野 正人（大阪大学）
山本 和久（大阪大学）
筑本 知子（大阪大学）

2L3-03 14:08～
小型UAVへの可搬な光切断法による3次元形状の計測装置の構築
○吉野 将矢（中央大学）
伊賀上 卓也（中央大学）
梅田 和昇（中央大学）

2L3-04 14:20～
自律型資材運搬ロボットのためのLiDARと鏡を用いたセンシングシステムの計測範囲拡大
○高田 隆世（立命館大学）
下ノ村 和弘（立命館大学）

2L3-05 14:32～
複数の可視光レーザを用いたアクティブサーモグラフィによるコンクリートの内部欠陥検知
○速水 雪正（中央大学）
伊賀上 卓也（中央大学）
梅田 和昇（中央大学）

2L3-06 14:48～
Fundamental Study on a High-Speed Vision-Based Automatic Laser Tracking Transceiver System for Free-Space Optical Communication
○張 錦汕（群馬大）
奥 寛雅（群馬大）

9月3日（木） PM1

M室[113講義室]	N室[114講義室]		
2M3 OS22:ロボットフレンドリー環境の構築と利用 桐林星河（SEQSENSE株式会社）、鍋嶌厚太（株式会社Octa Robotics）	**2N3** GS16:人間機械協調 山脇輔（防衛大学校）、辻俊明（埼玉大学）		
2M3-01 13:20～ RFA B 0001とSS 713の要求事項分析と相互運用性評価 〇鍋嶌 厚太（Octa Robotics）	2N3-01 13:20～ 操作者の意図を考慮した複数の把持可能候補に対する力学系を用いた遠隔操作支援手法 〇中村 太亮（名城大） 中西 淳（名城大）		
2M3-02 13:32～ ロボットと設備の連携に関するフォーラム標準に基づく試験手法の開発と実証 〇桑田 朋典（日本品質保証機構） 井熊 隼人（日本品質保証機構） 鍋嶌 厚太（Octa Robotics）	2N3-02 13:32～ 異構造かつ異動作範囲バイラテラル制御による差動二輪型移動ロボットの遠隔押し動作 〇太田 明輝（芝浦工業大学） 桑原 央明（芝浦工業大学）		
2M3-03 13:44～ タスク遂行時間分解に基づく ロボットシステムの性能評価手法 〇是兼 慎也（パナソニックホールディングス） 岡本 球夫（SHIN-JIGEN） 鍋嶌 厚太（Octa Robotics） 藤原 清司（産総研） 中坊 嘉宏（産総研）	2N3-03 13:44～ ロボットアバターを用いた研磨作業における安全な力制御システムの構築 〇天羽 颯人（名工大） 浪川 靖子（名工大） 田中 由浩（名工大）		
2M3-04 13:56～ 共有マーカーを用いた指定空間における移動ロボットの半自律地図生成 〇尾形 邦裕（産総研） 田中 秀幸（産総研） 鍋嶌 厚太（Octa Robotics）	2N3-04 13:56～ アドミタンス制御における測距センサを用いた接触予測に基づく把持物体接触制御 〇阿部 航汰（山梨大） 野田 善之（山梨大）		
2M3-05 14:08～ 平面矩形マーカーの総合的計測モデル構築の試み 〇田中 秀幸（産総研） 尾形 邦裕（産総研） 鍋嶌 厚太（Octa Robotics）	2N3-05 14:08～ 人とロボットの共同運搬作業における人の動作検知手法の提案 〇田中 優南（中央大学） 濱崎 峻資（中央大学） 大隅 久（中央大学）		
2M3-06 14:20～ 移動ロボットの移動精度や信頼性を向上するために石油ガス化学プラント側でできる工夫考察 〇大西 献（三菱重工） 藤田 淳（三菱重工） 小島 弘義（三菱重工） 水野 直希（三菱重工） 松原 和輝（三菱重工）	2N3-06 14:20～ 協同作業における操作力にロバストな静力学的冗長性を利用したセンサレス衝突検出 〇岡部 弘佑（和歌山高専）		
	2N3-07 14:32～ 適応的ヤコビ行列推定とモデル予測制御に基づく人ロボット協調による長尺柔軟物の動的形状制御 〇川脇 優輝（東京大学） 山川 雄司（東京大学）		

9月4日（金） AM1

A室[大講義室A]

3A1
OS21:基盤モデル時代におけるPhysical AI [4/6]

長野匡隼（京都大学）、河原塚健人（東京大学）

3A1-01 9:00～
日本発のオープンなロボット基盤モデルを目指して --- AIRoA のデータエコシステム構想 ---
〇太田 佳（AIRoA）
松嶋 達也（AIRoA）
尾形 哲也（AIRoA）

3A1-02 9:12～
AIRoA MoMa 5k：大規模構成的モバイルマニピュレーション データセットとVLAの継続事前学習
高波 亮介（東大）
Petr Khrapchenkov（AIRoA）
有馬 純平（AIRoA, トヨタ自動車）
大久保 拓也（東大）
佐野 元紀（Telexistence）
元田 智大（産総研）
伊藤 洋（早稲田大学）
大川 武彦（AIRoA）
太田 佳（AIRoA）
〇松嶋 達也（東京大学, AIRoA）
岩澤 有祐（東京大学, AIRoA）
松尾 豊（東京大学, AIRoA）
尾形 哲也（AIRoA, 早稲田大学）

3A1-03 9:24～
大規模基盤モデルを用いたコンビニ陳列・廃棄作業におけるプランニング手法の開発
〇坂﨑 大氣（金沢工業大学）
出村 公成（金沢工業大学）

3A1-04 9:36～
多階層スコアリングに基づくマルチモーダルRAGによるEmbodied QA
〇高科 明哲（慶應義塾大学）
是方 諒介（慶應義塾大学）
王 亜楠（KDDI総合研究所）
杉浦 孔明（慶應義塾大学）

3A1-05 9:48～
A Preliminary Study on Memory-Guided Object Search and Retrieval for a Mobile Manipulator
〇陳 茜（東京大学）
大日方 慶樹（東京大学）
Samuel Bustamante（German Aerospace Center (DLR), Robotics and Mechatronics Center (RMC), Wessling, Germany）
岡田 慧（The University of Tokyo / RIKEN AIP Center）

B室[大講義室B]

3B1
GS29:機械学習・ディープラーニング [1/4]

村田真悟（慶應義塾大学）、森本淳（京都大学）

3B1-01 9:00～
ばらつきを有する行動教示の学習に基づくロボットの適応的剛性制御
〇尾田 清香（慶應義塾大学）
大竹 葵（慶應義塾大学）
Ferdinand Hartmann（慶應義塾大学）
村田 真悟（慶應義塾大学）

3B1-02 9:12～
多峰的な行動分布を伴うロボットタスクにおける模倣学習方策モデルの性能比較
〇榊原 仁（慶應義塾大学）
太田 晃平（慶應義塾大学）
村田 真悟（慶應義塾大学）

3B1-03 9:24～
模倣学習用教示デバイスがPick-and-Place作業中の視線行動と学習性能に与える影響
〇石田 裕太郎（トヨタ自動車株式会社）
松原 崇充（奈良先端科学技術大学院大学）
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）

3B1-04 9:36～
幾何学的整合性を考慮したデータ合成による模倣学習のタスク拡張
〇水田 亮（グローリー（株））
小林 沙織（グローリー（株））
石川 徹也（グローリー（株））

3B1-05 9:48～
医療応用を見据えた事例検索型説明可能模倣学習の検証
〇椿 道智（東大）
河原塚 健人（東大）
長谷川 峻（東大）
岡田 慧（東大）

C室[レクチャーホール]

3C1
OS26:ヒューマンロボットインタラクション（HRI） [5/8]

木本充彦（明治大学）、岡留有哉（東京理科大学）

3C1-01 9:00～
強調表現を用いたアンドロイドロボットの表情模倣システムの開発と検証
〇大坂 妃織（同志社大 / 理研GRP）
港 隆史（理研GRP）
飯尾 尊優（同志社大 / 理研GRP）

3C1-02 9:12～
自律移動ロボットに対するヒトの荷物受け渡し行動と音声呈示の効果
〇伊藤 楓（豊橋技科大）
中内 茂樹（豊橋技科大）
南 哲人（豊橋技科大）
田村 秀希（豊橋技科大）

3C1-03 9:24～
人と並んで会話しながら移動するロボットの頭部の振る舞いの検討：会話状態に応じた注視の振る舞い
〇出口 修大（同志社大学 / 理研GRP）
港 隆史（理研GRP）
阪田 真己子（同志社大学）
飯尾 尊優（同志社大学 / 理研GRP）

3C1-04 9:36～
心理的負担軽減を目的としたソーシャルロボットの視線行動の検討
〇澤木 惟寿（同志社大 / 理研GRP）
港 隆史（理研GRP）
飯尾 尊優（同志社大 / 理研GRP）

3C1-05 9:48～
基盤モデルを用いた環境認識・協働者の状態推定に基づく協働ロボットの意図伝達に関する研究
〇西山 太智（早大）
早崎 宗一郎（早大）
菅野 重樹（早大）
亀崎 允啓（東大）

D室[AV講義室]

3D1
OS01:ソフトロボティクス [1/4]

中村太郎（中央大学）、栗田雄一（広島大学）

3D1-01 9:00～
IPMCセンサを用いたソフトフィンガの振動および滑り検出方法の提案
〇宮寺 大樹（立命館大）
佐竹 祐紀（立命館大）
杉野 卓司（産総研）
堀内 哲也（産総研）
物部 浩達（産総研）
平井 慎一（立命館大）

3D1-02 9:12～
インチワーム機構による移動とグライド推進を両立するテンセグリティロボットの移動実験
〇安藤 永希（科学大）
有賀 嵩紘（科学大）
難波江 裕之（科学大）

3D1-03 9:24～
クロススライダクランク機構を応用した受動的定把持力グリッパの提案
〇上甲 康太（近畿大学（近大））
松野 孝博（近畿大学（近大））

3D1-04 9:36～
分割式中子を用いた射出成形によるソフトグリッパの作成
〇安達 拓郎（近畿大学）
松野 孝博（近畿大学）

3D1-05 9:48～
パンタグラフ機構を応用した一体構造物による定力把持の実験的検証
〇山崎 恵秀（近畿大学）
松野 孝博（近畿大学）

9月4日（金） AM1

E室[101講義室]

3E1

OS05:機構知 [1/2]

多田隈建二郎（大阪大学）、武居直行（東京都立大学）

3E1-01 9:00～
インサートナットを用いて締結した3Dプリント部品の軸方向締結力の計測
〇塚本 悠太（東京科学大学）
有賀 嵩紘（東京科学大学）
遠藤 玄（東京科学大学）

3E1-02 9:12～
産業応用に向けた3Dプリンタ製機構部品
〇又吉 千尋（Science Tokyo）
大久保 暁史（Science Tokyo）
有賀 嵩紘（Science Tokyo）
遠藤 玄（Science Tokyo）

3E1-03 9:24～
トレッキングとリハビリでヒト本来の力を引き出す稲穂型歩行支援機
〇佐野 明人（名工大）
鈴木 光久（名古屋リハ）
大塚 滋（今仙技研）

3E1-04 9:36～
受動歩行の大域的安定化原理を考慮した2足ロボットの動作生成
〇大澤 俊介（名工大）
上村 知也（大阪大）
池俣 吉人（帝京大）
佐野 明人（名工大）

F室[103講義室]

3F1

OS32:介護とロボティクス [1/4]

柴田智広（九州工業大学）、本田功輝（東京大学）

3F1-01 9:00～
小規模事業所における腰痛対策に関する移乗介護支援機器の導入好事例に基づく分析
〇梶谷 勇（産総研）
山内 閑子（東京理科大・産総研）

3F1-02 9:12～
仮想環境とウェアラブルロボットを用いた歩行体験システムの検討
〇今村 由芽子（産総研）
尾形 邦裕（産総研）
大島 賢典（産総研）
後藤 大輔（産総研）

3F1-03 9:24～
フレイル防止のための運動促進用歩行補助機の開発
〇田中 英一郎（早大）
王 昶文（早大）
王 東霖（早大）
魯 天宇（早大）
大澤 啓介（九大）
弓削 類（Space Bio-Lab）

3F1-04 9:36～
骨盤支持式の起立歩行補助リフト「ディペンダブルリフト」の昇降機構の開発
〇尾暮 拓也（産総研）

3F1-05 9:48～
2段階最適化を用いた片手荷物保持歩行における動作生成戦略の同定
後藤 正太郎（九州大学）
久保 大地（九州大学）
〇松永 夏己（九州大学）
金田 礼人（電気通信大学）
山本 元司（九州大学）
中島 康貴（九州大学）

G室[104講義室]

3G1

OS36:微細作業 [1/2]

新井健生（電気通信大学）、谷川民生（産業技術総合研究所）

3G1-01 9:00～
【招待講演】ソフトマイクロロボティクスに基づく細胞操作・解析技術
石黒 拓海（中央大）
和田 紘樹（中央大）
〇早川 健（中央大）

3G1-02 9:24～
走化性解析に向けたレーザ直接描画法によるオンチップゲルバルブの高集積化
〇卜部 伊織（中央大学）
和田 紘樹（中央大学）
横山 義之（富山産技研）
早川 健（中央大学）

3G1-03 9:36～
鞭毛型マイクロロボットの推進メカニズム解明のための遊泳評価
〇丸田 直樹（中央大学）
和田 紘樹（中央大学）
横山 義之（富山産技研）
早川 健（中央大学）

3G1-04 9:48～
三次元再構成に基づく微小物体回収のためのサイバー・フィジカル微細操作インタフェース
〇東條 海斗（名大）
山口 義勝（名大）
夏原 大悟（名大）
星野 隆行（名大）
丸山 央峰（名大）

H室[105講義室]

3H1

GS27:経路計画・動作計画 [1/4]

星野智史（宇都宮大学）、琴坂信哉（埼玉大学）

3H1-01 9:00～
複数の自律移動ロボットの経路計画の集約による衝突予測および回避手法
〇田中 創梧（明治大学（明治大））
松田 匠未（明治大学（明治大））

3H1-02 9:12～
点群地図生成のための確率的ロードマップ法を用いた動作計画法の提案と実験的検討
〇石井 慎之介（日本大学）
米澤 直晃（日本大学）
小森 郁哉（日本大学）

3H1-03 9:24～
工場内狭隘環境における囲い型牽引搬送ロボットの高精度自律搬送システムの開発
〇久継 宏樹（日立製作所）
鈴木 崇浩（日立ハイテク）

3H1-04 9:36～
走行時記録データからの運転シナリオに基づくデータ自動抽出手法
〇羽多野 開斗（名古屋大学）
山田 峻也（名古屋大学）
渡辺 陽介（名古屋大学）
高田 広章（名古屋大学）

3H1-05 9:48～
先行観測に基づくUAV・UGVチームによる不確かな環境での協調経路探索
〇柴田 駿成（富山大学）
清水 光治（富山大学）
山内 淳矢（富山大学）

9月4日（金） AM1

I室[107講義室]	J室[108講義室]	K室[111講義室]	L室[112講義室]
3I1 GS12:ロボットハンド・グリッパ [1/2] 長谷川峻（東京大学）、相山康道（筑波大学） 3I1-01 9:00～ V-JEPA 2.1の未来潜在表現を統合した軽量VLAモデルによる動的物体把持 〇塩谷 和音（IBM） 鈴木 翔大（IBM） 松尾 直哉（IBM） 松田 岳博（IBM） 3I1-02 9:12～ 傾斜面に止まり木可能なアイリスハンドを用いたドローンの開発 〇山上 寛幹（神奈川大） 江上 正（神奈川大） 3I1-03 9:24～ サイクロン効果を活用した疑似アクチュエータ付き吸着グリッパ 〇Hyeonseo NOH（東大） 東 和樹（阪大） 東森 充（阪大） 3I1-04 9:36～ 手掌部に2次元伸縮する機構を搭載したロボットハンドの開発 〇小林 謙太（電気通信大学） 陳 培基（電気通信大学） 東郷 俊太（電気通信大学） 横井 浩史（電気通信大学） 姜 銀来（電気通信大学）	**3J1**	**3K1** GS08:ヒューマノイド [1/2] 朱曜南（東京大学）、大日方慶樹（東京大学） 3K1-01 9:00～ キーフレームを用いた人型ロボットの動作生成における補間手法の検討 〇Inguk Chang（神戸大学） 田崎 勇一（神戸大学） 横小路 泰義（神戸大学） 3K1-02 9:12～ 揺動型ベーンモータを用いた高出力油圧駆動上半身ヒューマノイドの開発と力制御による人とのインタラクション動作の試作 〇亀井 悠汰（早大） 有川 実利（早大） 王 語詩（早大） 菅野 重樹（早大） 亀崎 允啓（東大/早大） 3K1-03 9:24～ ヒューマノイドロボットの高速走行における関節インピーダンス設計とフィードフォワードトルクの関係 〇稲見 洸紀（筑波大学，GMOインターネットグループ株式会社） 真次 彰平（GMOインターネットグループ株式会社） 高橋 勇哉（GMOインターネットグループ株式会社） 常盤 晟（GMOインターネットグループ株式会社）	**3L1** OS24:インターネットとロボットサービス [1/2] 鈴木昭二（公立はこだて未来大学）、土屋陽介（東京通信大学） 3L1-01 9:00～ 伝統舞台芸術への観客の反応の予測可能性 〇成田 雅彦（都立産技大） 3L1-02 9:12～ 社会的距離感を自律調整する家庭用対話ロボットの設計 〇村川 賀彦（帝京平成大） 3L1-03 9:24～ VLMによる物体搬送・再配置のための4W1Hアフォーダンス環境表現 〇中村 幸博（大阪国際工科専門職大学） 松上 愉（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） 3L1-04 9:36～ 音声誘導と視線検知を用いた愛犬のベストショット撮影支援システム 神馬 一叶（芝浦工大） 〇佐々木 毅（芝浦工大）

9月4日（金） AM1

M室[113講義室]	N室[114講義室]		
3M1 GS11:群ロボット・群知能 [1/2] 吉見卓（芝浦工業大学）、深尾優斗（長岡技術科学大学） 3M1-01 9:00～ UWB通信を用いたマルチロボット位置推定手法に関する研究 〇小林 知磨（東京大学大学院） 吉光 徹雄（宇宙航空研究開発機構 宇宙科学研究所） 3M1-02 9:12～ 群ロボットにおける超音波センサを用いた対象識別手法の比較検証 〇内山 翼（工学院大学大学院） 髙信 英明（工学院大学） 鈴木 健司（工学院大学） 宋 小奇（工学院大学） 3M1-03 9:24～ 情報粒度を動的に変更する分散協調型広域監視システムの検討 〇竹本 裕太（三菱電機） 3M1-04 9:36～ 物流倉庫における移動ロボット群の動的割当と移載エリア再配置のためのモデル予測制御 〇室谷 和哉（日立） 杉本 和也（日立） 金井 政樹（日立） 3M1-05 9:48～ 流れ場を用いたモデル予測制御によるマルチエージェント経路計画手法の検討 〇西澤 匡士（株式会社日立製作所 研究開発グループ(日立)） 杉本 和也（株式会社日立製作所 研究開発グループ(日立)） 金井 政樹（株式会社日立製作所 研究開発グループ(日立)）	**3N1**		

9月4日（金） AM2

A室[大講義室A]

3A2
OS21:基盤モデル時代におけるPhysical AI [5/6]

河野慎（東京大学）、松嶋達也（東京大学）

3A2-01 10:20～
CRAST: 確率的サンプリングを用いたアクショントークン化
〇白井 圭佑（AIST）
元田 智大（AIST）
才 ハンビッ（AIST）
中條 亨一（AIST）
ミハイリシン ロマン（AIST）
花井 亮（AIST）
堂前 幸康（AIST）

3A2-02 10:32～
See Less, Specify More: Visual Evidence Budgets for Generalizable VLAs
Yueh-Hua (Kris) Wu（AIRoA）
Tatsuya Matsushima（AIRoA）
〇Kei Ota（AIRoA）

3A2-03 10:44～
Flow Matchingおよび変化キャプショニングに基づく物体操作の学習
〇小林 昌太（慶應義塾大学）
妹尾 幸樹（慶應義塾大学）
八島 大地（慶應義塾大学）
杉浦 孔明（慶應義塾大学）

3A2-04 10:56～
家庭環境におけるヒューマノイドアバターのインタラクション動作に関する初期検討
〇大久保 壮裕（大阪大学大学院基礎工学研究科）
宮澤 和貴（大阪大学大学院基礎工学研究科）
堀井 隆斗（大阪大学大学院基礎工学研究科）
石黒 浩（大阪大学大学院基礎工学研究科）

3A2-05 11:08～
Personal Embodied Agent：家族の一員として成長するロボットの構想
金沢 直晃（AIRoA）
〇矢野 優雅（AIRoA）
高波 亮介（AIRoA）
杉浦 誠（AIRoA）
太田 佳（AIRoA）
松嶋 達也（AIRoA）

パネルディスカッション 11:20～
基盤モデル時代におけるフィジカルAI

B室[大講義室B]

3B2
GS29:機械学習・ディープラーニング [2/4]

梅田和昇（中央大学）、村田真悟（慶應義塾大学）

3B2-01 10:20～
対象物位置の特徴を抽出する軽量モデルを用いた模倣学習に基づく精密作業のためのロボット動作生成
〇吉田 尚弘（日立製作所）
金澤 亮（日立製作所）
伊藤 洋（日立製作所）
山田 弘幸（日立製作所）

3B2-02 10:32～
Rectified FlowによるLiDAR反射強度画像の高密度化を用いた画像-点群レジストレーション
〇田畑 玲穏（豊橋技術科学大学）
小出 健司（産業技術総合研究所）
大石 修士（産業技術総合研究所）
横塚 将志（産業技術総合研究所）
大河原 拓（産業技術総合研究所）
高野瀬 碧輝（産業技術総合研究所）
三浦 純（豊橋技術科学大学）

3B2-03 10:44～
フローマッチング型方策を統合した深層能動的推論に基づく実環境の探索とナビゲーション
〇冨田 哲志（慶應義塾大学）
横澤 理子（慶應義塾大学）
村田 真悟（慶應義塾大学）

3B2-04 10:56～
実機実装を見据えたIsaacLabによるヘビ型ロボットの操舵方策学習
〇清水 優椰（岡山大）
王 永東（岡山大・東大）
下岡 綜（岡山大）
亀川 哲志（岡山大）

3B2-05 11:08～
強化学習による倒立二輪ロボットの段差乗り越え行動の獲得
〇山本 大介（国士舘大）

3B2-06 11:20～
フロアマップと単眼カメラを用いた学習ベースのモジュール型屋内ナビゲーション
〇平川 雄都（明治大）
森岡 一幸（明治大）

3B2-07 11:32～
カリキュラム強化学習に基づく多自由度移動ロボットの不整地移動方策学習
〇南川 健志郎（京大）
山森 聡（京大）
杉中 海斗（京大）
八木 聡明（京大）
森本 淳（京大）

C室[レクチャーホール]

3C2
OS26:ヒューマンロボットインタラクション（HRI） [6/8]

木本充彦（明治大学）、新妻実保子（中央大学）

3C2-01 10:20～
2体のロボットと子どもによる三者対話システムの設計と予備的実証
〇高岡 花妃（ヴイストン）
大和 信夫（ヴイストン/ATR）
住岡 英信（ATR）

3C2-02 10:32～
あの子とこの子は違う？
〇山田 京（同志社大/理研GRP）
港 隆史（理研GRP）
飯尾 尊優（同志社大/理研GRP）

3C2-03 10:44～
エレベーター内における複数台ロボット対話の検討
〇内田 貴久（阪大）
港 隆史（理研）
石黒 浩（阪大）

3C2-04 10:56～
関係性を持つロボット2台の対話場面におけるユーザの能動的発話分析の検討
〇辻岡 光莉（大阪工大）
大井 翔（大阪工大）

3C2-05 11:08～
内省支援のための2体ロボットによる批判的対話戦略の開発
〇矢端 秀俊（阪大）
酒井 和紀（阪大）
吉川 雄一郎（阪大）

3C2-06 11:20～
過去のユーザーの伝聞情報と状況補完を用いた対話ロボットによる共感手法の提案
〇松元 維吹（大阪大学）
酒井 和紀（大阪大学）
吉川 雄一郎（大阪大学）

3C2-07 11:32～
異種複数ロボットで構成されるエージェント家族システム（AFS）の開発
〇鈴木 琢斗（筑波大）
平野 太一（筑波大）
塚原 沙依（筑波大）
田中 文英（筑波大）

3C2-08 11:44～
ロボットから悩み相談を受ける被相談者役割が人の感情変化に与える影響の調査
〇山田 凜香（ATR／奈良女子大学）
木村 優希（ATR／奈良女子大学）
安在 絵美（奈良女子大学）
才脇 直樹（奈良女子大学）
塩見 昌裕（京都大学／ATR）

D室[AV講義室]

3D2
OS01:ソフトロボティクス [2/4]

安藤潤人（立命館大学）、難波江裕之（東京科学大学）

3D2-01 10:20～
厚さが不均一な板ばねによる湾曲型ゴム人工筋の湾曲特性
常岡 蓮（福岡工大）
照屋 元之介（福岡工大）
西山 和樹（福岡工大）
〇槇田 諭（福岡工大）

3D2-02 10:32～
伸展型インフレータブルロボットにおけるオンデマンドな機能配置機構
〇相澤 樹（立命館大）
佐竹 祐紀（立命館大）
平井 慎一（立命館大）

3D2-03 10:44～
機械学習に基づく混合状態推定器を用いた蠕動運動型 ミキシングポンプの自律分散制御
〇鶴見 光哉（中央大）
古木 世那（中央大）
伊藤 文臣（中央大）
梅舘 拓也（京都工芸繊維大）
中村 太郎（中央大）

3D2-04 10:56～
引張駆動型ソフトハンドの形状と材料に関する実験的評価
〇小杉 瑞歩（立命館大学）
佐竹 祐紀（立命館大学）
平井 慎一（立命館大学）

3D2-05 11:08～
可食素材による骨格構造およびワイヤ駆動機構を有するロボットハンドの開発
〇村井 亮介（立命館大）
佐竹 祐紀（立命館大）
平井 慎一（立命館大）

3D2-06 11:20～
形状記憶合金を編成加工したソフトアクチュエータ
〇中島 明哉（産業技術総合研究所（産総研））
木水 貢（石川県工業試験場（石川県工試））
泉 小波（産業技術総合研究所（産総研））

3D2-07 11:32～
移動ロボット用バンパースイッチにおける緩衝体の接触力推定
〇森田 裕介（都産技研）
若月 花梨（都産技研）
萩原 颯人（都産技研）
大塚 菜々（都産技研）

3D2-08 11:44～
粘弾性特性を考慮した筋興奮度フィードフォワード位置制御の基礎検証
〇鈴木 健留（中京大院）
木野 仁（中京大）

9月4日（金） AM2

E室[101講義室]

3E2

OS05:機構知 [2/2]

玉本拓巳（福岡工業大学）、武居直行（東京都立大学）

3E2-01 10:20～
シリアルリンク構造の安全ロック機構
〇本多 彩音（大阪工業大学）
井上 雄紀（大阪工業大学）

3E2-02 10:32～
高速動作とスケーラビリティの両立を目的としたスラスタ併用パラレルワイヤ懸垂ロボットの開発
〇村本 玲司（東京科学大）
林 和輝（元・東京科学大）
菅原 雄介（東京科学大）

3E2-03 10:44～
回転ループ紐機構（MLSL）の基礎研究
〇髙橋 寛人（中京大院）
上木 一（中京大院）
木野 仁（中京大）

3E2-04 10:56～
負荷感応型重力補償機構のモデル化と生成AIを用いた機構創成
〇栢分 峻汰郎（東北大）
阿部 一樹（大阪大）
三宅 章太（大阪大）
渡辺 将広（大阪大）
多田隈 建二郎（大阪大）

3E2-05 11:08～
受動クローラによる段差乗り越え機構の設計
〇平澤 順治（茨城高専）

3E2-06 11:20～
エネルギー自給型ロボットのための省自由度アーム機構の開発
〇笹田 蓮人（金沢工大）
土居 隆宏（金沢工大）

3E2-07 11:32～
非円形プーリおよび動滑車を用いた手先コンプライアンスの分離機構
〇山根 聡太（関西大学）
白藤 翔平（関西大学）

F室[103講義室]

3F2

OS32:介護とロボティクス [2/4]

柴田智広（九州工業大学）、本田功輝（東京大学）

3F2-01 10:20～
【招待講演】Technologyは「人のぬくもりを伝えられるか」
-いま、私たちに必要な介護ロボット哲学とは-
〇尾林 和子（東京聖新会）

3F2-02 10:56～
体験学習を基盤とした介護テクノロジー教育の構築と初年度実践の成果
〇大塚 和美（福山平成大学）

3F2-03 11:08～
生活文脈接地型の意味―物理層分析法による使用状況理解 ―高齢者のシルバーカー段差昇段を対象としたケーススタディ―
〇行平 悠晟（Science Tokyo）
野村 彩乃（Science Tokyo）
栗林 詩歩未（Science Tokyo）
北村 光司（産総研）
河合 恒（東京都健康長寿医療センター）
西田 佳史（Science Tokyo）

3F2-04 11:20～
生活課題聞き取りロボットに対する健常高齢者の応答
〇熊谷 和実（理研）
三宅 徳久（理研）
堀込 俊郎（慶應大）
山本 保天（慶應大）
江口 洋子（慶應大）
堀田 聰子（慶大院）
三村 將（慶應大）
大武 美保子（理研）

3F2-05 11:32～
座位姿勢における疲労抑制を目的としたRobotic Cushionの提案
〇森表 直哉（東北大）
初雁 卓郎（東北大，パラマウントベッド株式会社）
河添 竜志郎（株式会社shiori）
加藤 健治（国立長寿医療研究センター）
平田 泰久（東北大）

3F2-06 11:48～
LLMを活用した介護ロボットシミュレーションにおける環境構築およびマルチモーダルデータ収集の自動化
〇渡辺 大樹（東北大学）
董 宗昊（東北大学）
平田 泰久（東北大学）

G室[104講義室]

3G2

OS36:微細作業 [2/2]

丸山央峰（名古屋大学）、早川健（中央大学）

3G2-01 10:20～
光遺伝学による細胞選択的光刺激に向けた蛍光対応型高速マイクロプロジェクションシステムの基礎検証
〇江田 篤志（群馬大学）
藤田 透矢（群馬大学）
奥 寛雅（群馬大学）

3G2-02 10:44～
細胞分取用デバイスのための高速回転圧電駆動アクチュエータ
〇松木 奏磨（東京大学）
天谷 諭（東京大学）
新井 史人（東京大学）
杉浦 広峻（東京大学）

3G2-03 10:56～
ゲル中に包埋されたオルガノイドの自動単離システム
〇田邊 航輝（東大）
益田 泰輔（メドリッジ(株)）
天谷 諭（東大）
青山 康人（東大）
新井 史人（東大）

3G2-04 11:08～
局所環境を操作可能な複合型マイクロピペットシステムの開発
〇小嶋 勝（名城大）
山内 星虹（名城大）

3G2-05 11:20～
PDMS粘弾性を利用した細胞マニピュレーション用マイクロ流路の研究
〇洞出 光洋（摂南大）

3G2-06 11:32～
DG-ArUco :マルチスケール位置決めマーカを用いた顕微鏡下の細胞分離操作
〇佐藤 春樹（東京大学大学院工学系研究科機械工学専攻）
天谷 諭（東京大学大学院工学系研究科機械工学専攻）
郭 展熙（東京大学大学院工学系研究科機械工学専攻）
新井 史人（東京大学大学院工学系研究科機械工学専攻）
杉浦 広峻（東京大学大学院工学系研究科機械工学専攻）

3G2-07 11:48～
微細作業のための空気圧アクチュエータを用いたナノ精度位置決め
〇高岩 昌弘（徳島大）

H室[105講義室]

3H2

GS27:経路計画・動作計画 [2/4]

松﨑成道（トヨタ自動車株式会社）、高橋正樹（慶應義塾大学）

3H2-01 10:20～
レイアウトが変化する環境におけるAdaptive-Grid-D* Liteに基づくAMRナビゲーション
〇小西 洸生（豊橋技術科学大学）
高橋 淳二（豊橋技術科学大学）

3H2-02 10:32～
ERG理論に基づく行動選択と複数のLLMによる倫理判断
〇橋本 智己（埼工大）

3H2-03 10:44～
条件付き拡散モデルを用いた 自律移動ロボットの単眼RGB画像に基づく局所経路生成
〇在間 哲平（東京科学大・産総研）
佐々木 洋子（産総研）

3H2-04 10:56～
RGB-Dカメラの深度とオプティカルフローに基づく深層強化学習を用いた自律走行
〇平岩 大和（明治大）
原 祥尭（千葉工大）
黒田 洋司（明治大）

3H2-05 11:08～
トポロジカルマップにおけるVLMを用いた自然言語でのゴール指示に基づく経路計画
〇武居 惇生（明治大）
原 祥尭（千葉工大）
黒田 洋司（明治大）

3H2-06 11:20～
VLM のテキストプロンプトを用いた走行可能領域推定に基づく全天球カメラによる障害物コストマップ作成
〇鈴木 尚人（明治大）
原 祥尭（千葉工大）
黒田 洋司（明治大）

3H2-07 11:32～
ナビゲーション用地図に実世界のセマンティクスを埋め込む手法の提案
〇小谷 亮太（大阪工業大学）
井上 雄紀（大阪工業大学）

9月4日（金） AM2

I室[107講義室]	J室[108講義室]	K室[111講義室]	L室[112講義室]
3I2 GS12:ロボットハンド・グリッパ [2/2] 村上弘記（株式会社IHI）、山野井佑介（東京理科大学） 3I2-01 10:20～ 張力連結4連プーリ機構を搭載した省パーツワイヤ駆動ロボットハンドの把持評価 ○橘高 瑞希（立命館大学） 袴田 遼典（立命館大学） 植村 充典（立命館大学） 3I2-02 10:32～ ヒトとロボットの指先運動を機械的に接続するリンク・マリオネットデバイスの開発 ○中村 光貴（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） 3I2-03 10:44～ 二指型ロボットハンドによる重力を利用した把持方法に関する解析と検証 ○宗政 陽大（神戸大学） 鈴木 悠太（神戸大学） 片山 雷太（神戸大学） 田崎 勇一（神戸大学） 横小路 泰義（神戸大学） 3I2-04 10:56～ アクチュエータ・センサを用いない把持開放機構に関する解析 ○Yuzhe Zhu（信州大学） 酒井 悟（信州大学） Yanbin Zhang（信州大学） Wenqi Li（信州大学） 3I2-05 11:08～ 指の開閉動作を利用した固形具材の反転操作を実現するロボットグリッパの開発 ○佐藤 皓大（金沢大学） 西村 斉寛（金沢大学） 松下 拓哉（ニチレイフーズ） 吾郷 友亮（ニチレイフーズ） 北條 優美（ニチレイフーズ） 渡辺 哲陽（金沢大学） 3I2-06 11:20～ 把持及びリリース動作により姿勢決めができる食品把持用ロボットグリッパの開発 ○佐藤 皓大（金沢大学） 西村 斉寛（金沢大学） 松下 拓哉（ニチレイフーズ） 吾郷 友亮（ニチレイフーズ） 北條 優美（ニチレイフーズ） 渡辺 哲陽（金沢大学）	**3J2** GS07:生物模倣 三木章寛（東京大学）、亀川哲志（岡山大学） 3J2-01 10:20～ 単眼動画に基づく犬の歩容・負荷参照情報の生成とロボット強化学習への応用に向けた検討 ○五十川 涼（京都先端科学大学） 佐藤 啓宏（京都先端科学大学） 3J2-02 10:32～ 部分一体印刷と数珠状ワイヤ経路構造によるワイヤ駆動型人体模倣肩・上腕・近位前腕構造の構成法 ○吉村 駿之介（東京大学） 河原塚 健人（東京大学） 岡田 慧（東京大学） 3J2-03 10:44～ ヘビ型ロボットの螺旋捻転運動を規範とした運動による物体の把持運搬制御 ○小林 康平（東京電機大） 釜道 紀浩（東京電機大） 中島 瑞（東京電機大） 3J2-04 10:56～ Adversarial Motion Priors を用いたヘビ型ロボットの不整地走破 ○鶴原 康太（農工大） 有泉 亮（農工大） 3J2-05 11:08～ カエル形壁面跳躍ロボットにおける壁面付着力と跳躍特性に関する基礎的検討 ○中西 陽紀（早稲田大学） 石橋 啓太郎（早稲田大学） 石井 裕之（早稲田大学） 3J2-06 11:20～ 頭部と翼部の協調運動を行うペンギンの高速遊泳メカニズムの構成論的理解： ○船木 彪（東北大） 薄葉 弘樹（東北大） 吉田 晃（東北大） 福原 洸（東北大） 石黒 章夫（東北大） 3J2-07 11:32～ 線虫の孤立株と社会性株の行動を応用した群ロボットの化学物質漏れ源探索シミュレーションとロボット検知範囲の影響評価 ○服部 佑哉（呉高専） 3J2-08 11:44～ 運動制約に基づく行動予測によるシープドッグ型小型無人機群制御 ○角田 祐輔（兵庫県立大学） 後藤 佑介（兵庫県立大学） 佐藤 孝雄（兵庫県立大学）	**3K2** GS08:ヒューマノイド [2/2] 梶田秀司（中部大学）、小島邦生（東京大学） 3K2-01 10:20～ 角運動量入力を考慮した人型ロボットの可捕性解析 ○濵口 優（神戸大学） 田崎 勇一（神戸大学） 横小路 泰義（神戸大学） 3K2-02 10:32～ 接地安定性を高める足底腱膜構造とウィンドラス機構を有するヒューマノイド足部機構の開発 ○田邉 克輝（筑波大） 神永 拓（産総研） 金広 文男（産総研） 3K2-03 10:44～ 小型ホビーヒューマノイドによる深層強化学習実験システム ○梶田 秀司（中部大） 栗木 達矢（中部大） 片岡 大士（中部大） 3K2-04 10:56～ RGB-D情報と深層強化学習による小型ホビーヒューマノイドの全身バランス制御 ○栗木 達矢（中部大） 梶田 秀司（中部大） 3K2-05 11:08～ 小型ホビーヒューマノイドのSim2Real転移による歩行制御 ○片岡 大士（中部大） 梶田 秀司（中部大） 3K2-06 11:20～ 複数リンクの力学パラメータ最適化によるヒューマノイドのSim-to-Realギャップ低減 朝岡 日向子（リコー） ○畠中 渉（リコー） 金箱 裕介（リコー）	**3L2** OS24:インターネットとロボットサービス [2/2] 成田雅彦（東京都立産業技術大学院大学）、村川賀彦（帝京平成大学） 3L2-01 10:20～ 金属回転軸周りに配置可能な通信用アンテナの設計と評価 ○杉山 勇太（三菱電機） 上橋 俊介（三菱電機） 廣田 明道（三菱電機） 3L2-02 10:32～ 分散シミュレーションハブ「箱庭」を用いたマルチECU協調動作シミュレーション環境の構築 ○川崎 雄也（株式会社クレスコ） 國井 雄介（株式会社クレスコ） 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） 森 崇（箱庭ラボ） 3L2-03 10:44～ 仕様記述に基づく汎用ロボット監視操作インタフェース URIS の設計と試作 ○藤原 清司（産総研） 岡田 昇（MIつくば） 3L2-04 10:56～ 複数遠隔操作ロボットの共通プラットフォーム構築 ○松日楽 信人（東大／芝浦工大） 小林 泰地（芝浦工大） 米田 拓真（芝浦工大） 髙橋 聖一（芝浦工大） Raynaldio Limarga（University of Manchester） Mehdi Hellou（University of Manchester） 佐々木 毅（芝浦工大） 山下 淳（東大） 3L2-05 11:08～ クラウドサービスを用いたロボット遠隔操作システムの開発 ○太田 敬一（日本工営株式会社） 佐々木 毅（芝浦工業大学） 松日楽 信人（東京大学／芝浦工業大学） 3L2-06 11:20～ PythonによるRSNPライブラリの再実装 ○土屋 陽介（東京通信大） 3L2-07 11:32～ Webブラウザ上で動作する三次元ロボットシミュレータの開発 ○土居 隆宏（金沢工大）

9月4日（金） AM2

M室[113講義室]	N室[114講義室]		
3M2 GS11:群ロボット・群知能 [2/2] 菅原研（東北学院大学）、鈴木健司（工学院大学） 3M2-01 10:20～ 性能劣化を考慮したロボット群の耐故障分散誘導制御 〇木之元 優樹（長岡技科大） 深尾 優斗（長岡技科大） 遠藤 孝浩（長岡技科大） 3M2-02 10:32～ 単一ロボットの操縦デモに基づく群ロボットの協調行動模倣学習 〇金城 芽依（東京大学・産業技術総合研究所） 松本 龍征（産業技術総合研究所） 佐々木 洋子（東京科学大学・産業技術総合研究所） 奥村 圭祐（産業技術総合研究所） 3M2-03 10:44～ 言語誘導型群ロボット制御のための指示優先度条件付きコーディネータの学習 〇北村 悠人（奈良先端大） 柴田 一騎（奈良先端大） 松原 崇充（奈良先端大） 3M2-04 10:56～ 動的確率適応による個性模倣を用いた省エネルギーシェパーディング 〇柏木 水輝（東京電機大学） 佐々木 元気（東京電機大学） 五十嵐 洋（東京電機大学） 3M2-05 11:08～ 地上ロボット群の視野設計と最短経路設計の制御 〇松本 拓樹（工学院大学大学院） 高信 英明（工学院大学） 鈴木 健司（工学院大学） 宋 小奇（工学院大学） 3M2-06 11:20～ 近傍ロボットの仮想的除外に基づく群ロボットの拡散停滞緩和制御 〇村山 暢（和歌山高専） 3M2-07 11:32～ 意図的散乱を組み込んだ群ロボットの分散物収集 〇菅原 研（東北学院大） 佐藤 宏多（東北学院大） 武市 琳花（東北学院大）	**3N2** GS04:触覚 小山佳祐（株式会社Thinker，大阪大学）、柴田瑞穂（京都橘大学） 3N2-01 10:20～ アームロボットによる立方体木材の把持における6軸力覚センサ値を用いた木材の種判別 〇加藤 颯也（中部大） 服部 公央亮（中部大） 梅崎 太造（中部大） 3N2-02 10:32～ 内診用柔らかさセンサの感度向上に向けた構造検討 〇山田 香織（名古屋工業大学） 三浦 広志（秋田大学） 寺田 幸弘（秋田大学） 鈴木 亜耶（東山フイルム株式会社） 田中 由浩（名古屋工業大学，InaRIS） 3N2-03 10:44～ 爪と指腹にセンシング機能をもつ触覚フィンガ 〇周 昊（立命館大学） 下ノ村 和弘（立命館大学） 3N2-04 10:56～ 曲面上の多点接触力を伝達可能な機構を有するロボットハンドのための指先センサの開発 〇兼久 泰幸（電通大） 井上 祐希（電通大） 蒋 海（電通大） 中村 裕哉（電通大） 矢吹 佳子（電通大） 山野井 佑介（理科大） 横井 浩史（電通大／株式会社Mu-BORG） 3N2-05 11:08～ 流体圧を用いた触覚センシング機構の開発 〇松永 壮一郎（JAIST） Anh-Van Ho（JAIST） 3N2-06 11:20～ 空気圧触覚提示における接触面形状が知覚に及ぼす影響 〇岩田 義之（名工大） 山下 大智（名工大） 湯川 光（名工大） 田中 由浩（名工大／InaRIS） 3N2-07 11:32～ VR空間における上昇感覚提示に対する知覚閾値未満の下降動作付加の影響 〇日浦 仁太（中央大学） 西濵 里英（中央大学） 中村 太郎（中央大学）		

9月4日（金） PM1

A室[大講義室A]

3A3
OS21:基盤モデル時代におけるPhysical AI [6/6]

太田佳（AIRoA）、宮澤和貴（大阪大学）

3A3-01 13:20～
Vision-based 6DoF Gripper Pose Estimation with a Fiducial Cube for the Portable YUBI System
池内 健心（AIRoA/UTokyo）
〇大川 武彦（AIRoA）
舘野 将寿（AIRoA/UTokyo）
松嶋 達也（AIRoA/UTokyo）
佐藤 洋一（UTokyo）
太田 佳（AIRoA）

3A3-02 13:32～
モノづくり現場の熟練工が持つ暗黙知をPhysical AIに伝承するための学習特性把握の試み
〇前田 孝次朗（名工科大）
山本 修一郎（名工科大）
成田 浩久（名城大）
藤本 英雄（名工大 / 藤本技術総研）

3A3-03 13:44～
Self-Distilled Classificationに基づくVLAの構築
〇萱原 大智（慶應義塾大学）
高木 裕輔（慶應義塾大学）
神原 元就（慶應義塾大学）
妹尾 幸樹（慶應義塾大学）
杉浦 孔明（慶應義塾大学）

3A3-04 13:56～
動力学制約下のVLA推論の最適化
白坂 翠萌（AIRoA/東京大学）
Nicola Scianca（AIRoA）
大川 武彦（AIRoA）
大坪 諭史（AIRoA）
大久保 拓哉（AIRoA）
上條 達也（AIRoA/東京大学）
松嶋 達也（AIRoA/東京大学）
佐藤 洋一（東京大学）
〇太田 佳（AIRoA）

3A3-05 14:08～
Prime Agent：LLM による柔軟なタスク理解とモデル検査による形式的検証を統合した高信頼マルチロボット行動計画エージェント
〇葛原 知輝（愛媛大学）
王 森岭（愛媛大学）
高橋 瑞生（愛媛大学）
李 河潤（愛媛大学）
甲斐 博（愛媛大学）
高橋 寛（愛媛大学）

3A3-06 14:20～
ナビゲーションポリシーとマニピュレーションポリシーの接続のための統合システム
〇大内 結雲（富士通株式会社）
鈴木 彼方（富士通株式会社）

3A3-07 14:32～
AGV地図生成用物標検索システムにおけるビジョン基盤モデルと専門物体検出モデルの融合方法の検討
〇夏迫 和也（住友重機械工業株式会社）

3A3-08 14:44～
3次元再構成によるReal2Sim変換基盤の構築とVLA方策評価の検証
西澤 大樹（AIRoA/Waseda University）
〇大川 武彦（AIRoA）
Scianca Nicola（AIRoA）
松嶋 達也（AIRoA）
森島 繁生（早稲田大学）
太田 佳（AIRoA）

B室[大講義室B]

3B3
GS29:機械学習・ディープラーニング [3/4]

小林泰介（国立情報学研究所）、五十嵐洋（東京電機大学）

3B3-01 13:20～
模型車両の自動運転におけるSim2Real環境構築と実機評価
〇岡崎 倖成（都立高専品川専攻科）
吉田 和樹（都立高専品川専攻科）

3B3-02 13:32～
人の腕に飛びつくロボットのための深層強化学習環境の構築
〇石原 拓樹（筑波大学）
イム ユチャン（筑波大学）
田中 文英（筑波大学）

3B3-03 13:44～
実ロボットの物体操作データで学習した異なる世界モデルの長期予測性能比較
〇中下 遼大（慶應義塾大学）
太田 衛（慶應義塾大学）
藤井 健太朗（慶應義塾大学）
村田 真悟（慶應義塾大学）

3B3-04 13:56～
時間伸縮に頑健なスケール適応型GP-HSMMによる教師なし分節化
〇上林 優太（電通大）
長野 匡隼（京都大，電通大）
神谷 聡（三菱電機）
八田 俊之（三菱電機，電通大）
中村 友昭（電通大）

3B3-05 14:08～
対照学習を用いたマルチモーダル世界モデルに基づく粒状物体の注ぎ操作
〇太田 衛（慶應義塾大学）
藤井 健太朗（慶應義塾大学）
村田 真悟（慶應義塾大学）

3B3-06 14:20～
Visually Interpretable Kinematic Self-Modeling of a Pneumatic Hand
〇Henrik Krauss（The University of Tokyo）
Naoya Takeishi（The University of Tokyo）
Takehisa Yairi（The University of Tokyo）

3B3-07 14:32～
MediaPipeを用いた手指ジェスチャによるドローン制御インタフェースの研究
〇岡部 友哉（金沢工業大学）
伊藤 恒平（金沢工業大学）
土居 隆宏（金沢工業大学）

C室[レクチャーホール]

3C3
OS26:ヒューマンロボットインタラクション（HRI） [7/8]

飯尾尊優（同志社大学）、野村竜也（龍谷大学）

3C3-01 13:20～
身体運動と独立な冗長筋活動を用いたマニピュレータ操作インターフェイス
〇銭 傲（東京電機大学）
石川 潤（東京電機大学）

3C3-02 13:32～
年齢多様なデモンストレーションによるロボットアーム模倣学習の汎化性能向上
〇八木 聡明（阪大）
安久 絵里子（筑波大）

3C3-03 13:44～
手書き入力と3D視点操作を融合したロボット遠隔操作インタフェースの研究
〇酒井 麗未（愛知工業大学）
岩永 優香（トヨタ自動車株式会社 未来創生センター）
棚田 晃世（トヨタ自動車株式会社 未来創生センター）
土永 将慶（トヨタ自動車株式会社 未来創生センター）
山本 貴史（愛知工業大学）

3C3-04 13:56～
協働作業の物体受け渡しにおける剛体拘束を利用したIMU位置推定の運動学的リセット手法の検討
〇松下 佳樹（富山県立大学）
アルマスリ アハメド（富山県立大学）
小柳 健一（富山県立大学）
李 豊羽（富山県立大学）
増田 寛之（富山県立大学）
澤井 圭（富山県立大学）

3C3-05 14:08～
作業者のパフォーマンス向上のための協働ロボットによるペース誘導
大和田 一志（福島大学）
〇根本 悠衣（福島大学）
相澤 海瑛（福島大学）
亀崎 允啓（東京大学）
若林 勇太（舞鶴高専）
衣川 潤（福島大学）

3C3-06 14:20～
協働作業ロボットにおける信頼感向上のための 文脈付き視線提示システムの提案
〇芮 成旼（東大）
椿 道智（東大）
澤田 智佳（東大）
永田 彩羽（東大）
大日方 慶樹（東大）
長谷川 峻（東大）
岡田 慧（東大）

3C3-07 14:32～
単一遠隔操作者による複数体受付ロボットの状況に応じた表出の評価
〇矢野 泰樹（理化学研究所GRP/神戸大学大学院）
石井 カルロス寿憲（理化学研究所GRP/ATR）
中山 祐佳（理化学研究所GRP）
港 隆史（理化学研究所GRP/ATR）

3C3-08 14:44～
自動交渉問題における非公開情報の能動推論に基づく推定手法に関する研究
〇木村 駿希（東京科学大学）
仁科 繁明（ホンダRIJ）
芦澤 剛（東京科学大学）
Yen Benjamin（東京科学大学/理化学研究所）
中臺 一博（東京科学大学）

D室[AV講義室]

3D3
OS01:ソフトロボティクス [3/4]

平井慎一（立命館大学）、中島明哉（産業技術総合研究所）

3D3-01 13:20～
エナジーハーベスト機構を備えた人工筋スーツの開発と検証
〇寺本 陽向（広島大学）
小川 和徳（ダイヤ工業）
栗田 雄一（広島大学）

3D3-02 13:32～
タスク指向連続体指のコンプライアンスベースド形状設計法
〇宮崎 悠人（大阪大学）
東森 充（大阪大学）

3D3-03 13:44～
伸長可能なワイヤ駆動柔軟機構
鈴木 耀（東京電機大学）
〇渡邊 岳人（東京電機大学）
新澤 英太郎（東京電機大学）
遠藤 信綱（東京電機大学）

3D3-04 13:56～
流体シートトランジスタを用いた空気圧アクチュエータの駆動制御回路
〇折金 悠生（東京科学大）
張 広也（東京科学大）
小方 悠菜（東京科学大）
塚越 秀行（東京科学大）

3D3-05 14:08～
先端伸展機構を用いた4脚ロボットの開発
〇工藤 和也（明大）
新山 龍馬（明大）

3D3-06 14:20～
ホールセンサを用いた2自由度ソフトアクチュエータの姿勢制御
〇名澤 考祐（慶應義塾大学）
桂 誠一郎（慶應義塾大学）

3D3-07 14:32～
ヒトのジェスチャー動作模倣を目的とした2自由度コンプライアント機構
〇中島 悠希（九大）
菊池 利久（九大）
大澤 啓介（九大）
Bandara DANWATTA SANJAYA VIPULA（九大）
荒田 純平（九大）

3D3-08 14:44～
剛性変化に連動した外観変化を有する可変剛性連続体ロボット
〇仲野 永真（東京大）
ベンチャー ジェンチャン（東京大）
内山 瑛美子（東京大）

9月4日（金） PM1

E室[101講義室]

3E3

IS01:AI, Learning and Control [3/3]

Yuka Ariki（SONY）、Takato Horii（The University of Osaka）

3E3-01 13:20～
Material-Aware 3DGS with Calibrated Confidence: A Perception Layer for Search-and-Rescue Drones
〇Joseph Arthur Koo（Kyoto University of Advanced Science）
Junsei Tanaka（Kyoto University of Advanced Science）
Yoshihiro Sato（Kyoto University of Advanced Science）

3E3-02 13:32～
Language-Consensus Adaptive Control for Vision-Language-Action Manipulation
〇Hanlong Li（Institute of Science Tokyo）
Jiahui Li（Institute of Science Tokyo）
Takeshi Ashizawa（Institute of Science Tokyo）
Benjamin Yen（Institute of Science Tokyo）
Kazuhiro Nakadai（Institute of Science Tokyo）

3E3-03 13:44～
VLM Guided Physical Grounding of 3D Objects for Simulation
〇Quentin Meulien（Kyoto University of Advanced Science）
Yoshihiro Sato（Kyoto University of Advanced Science）

3E3-04 13:56～
Smooth Chebyshev Scalarization for Primal Safe Reinforcement Learning
〇Wendyam Eric Lionel Ilboudo（NII）
Taisuke Kobayashi（NII/SOKENDAI）

3E3-05 14:08～
Understanding of 3D Shapes and Deformation by Manipulation
〇Supphasan Saithong（SIIT）
Kongkiat Kijavachvoravate（CU）
Yamato Kumagai（KAIT）
Asumu Sato（KAIT）
Haruki Isono（KAIT）
Ryo Saegusa（KAIT）

F室[103講義室]

3F3

OS32:介護とロボティクス [3/4]

梶谷勇（産業技術総合研究所）、今村由芽子（産業技術総合研究所）

3F3-01 13:20～
ユーザ共創による軽量な装着型介護アシストデバイスの開発プロセス
〇樋口 藍（Human Physical Intelligence Inc.）
山﨑 駆（Human Physical Intelligence Inc.）
藤田 亘（九州工大）
徳永 凌麻（九州工大）
熊谷 妙子（社会福祉法人いわき福祉会）
柴田 智広（九州工大）

3F3-02 13:32～
撫で刺激時の覚醒度に対するVR上の他者の表情の影響
〇本田 功輝（東大）
細井 十楽（東大）
張 鋭（東大）
伴 祐樹（東大）

3F3-03 13:44～
左右分離型トレッドミルによるパーキンソン病のすくみ足誘発プロトコルの開発と評価
〇山本 藍生（九工大）
岡田 洋平（畿央大学）
元村 隆弘（北九州総合病院）
柴田 智広（九工大）

3F3-04 13:56～
移動困難なパーキンソン病患者向け卓球球出しロボットにおける難易度個人適応手法の開発と評価
〇崎濱 風我（九工大）
岡田 夏美（九工大）
柴田 智広（九工大）

3F3-05 14:08～
歩行準備状態に基づく側方揺動型歩行支援手法の開発と基礎評価
〇加藤 大晴（九工大）
山本 藍生（九工大）
柴田 智広（九工大）

3F3-06 14:20～
筋電図を用いた疲労推定と危険状態予測に向けた推定モデルの比較検討
〇木村 太治（富山県立大学）
アルマスリ アハメド（富山県立大学）
小柳 健一（富山県立大学）
李 豊羽（富山県立大学）
増田 寛之（富山県立大学）
澤井 圭（富山県立大学）

3F3-07 14:32～
電動車椅子搭載ロボットアームの可動式台座とアームの同期動作
〇劉 延展（東京電機大学（東京電機大））
高畑 智之（東京電機大学（東京電機大））

3F3-08 14:44～
介護ロボット運用状況の把握に向けた設備中心幾何グラフとVLMによる行動認識
〇徳永 凌麻（九工大）
岡田 夏美（九工大）
藤田 亘（九工大）
若井 良平（Vieureka）
柴田 智広（九工大）

G室[104講義室]

3G3

GS13:ロボットアーム [1/2]

槇田諭（福岡工業大学）、工藤俊亮（電気通信大学）

3G3-01 13:20～
縮小試験機を用いた油圧ショベルの作業機ジョイント部におけるピンガタ計測と評価
〇坂本 瑞季（横浜国立大学）
狩野 大輔（横浜国立大学）
高部 晃好（コマツ）
深野 亮（コマツ）
渕脇 大海（横浜国立大学）

3G3-02 13:32～
福島第一原子力発電所　高線量環境下における配管隔離・撤去技術の開発
〇本間 信之（東双みらいテクノロジー）
橋本 和幸（東双みらいテクノロジー）

3G3-03 13:44～
量子計算技術を用いた投球ロボットの動作最適化手法の開発
〇島田 倭（芝浦工大）
大谷 拓也（芝浦工大）
原 伸之（富士通）
瀧田 裕（富士通）
佐藤 博之（富士通）
木村 浩一（富士通）

3G3-04 13:56～
マニピュレータの特異点適合法の数値解法：（第3報）同時複数特異点への対応
〇横小路 泰義（神戸大）
片山 雷太（神戸大）

3G3-05 14:08～
力情報を利用したLLM文脈内学習とDMPによるロボットアーム動作生成
濱田 幸汰（京都大学）
佐藤 高史（京都大学）
境野 翔（筑波大学）
〇粟野 皓光（名古屋大学）

H室[105講義室]

3H3

GS27:経路計画・動作計画 [3/4]

江丸貴紀（北海道大学）、本田康平（名古屋大学）

3H3-01 13:20～
道路形状に基づく自律除草ロボットのナビゲーション手法の開発
〇岡田 隆志（立命館大学）
松下 優希（立命館大学）
細田 侑也（立命館大学）
李 周浩（立命館大学）

3H3-02 13:32～
パーソナルスペースを考慮したMPPIを用いた人共存環境における自律移動制御
〇三浦 誉人（トヨタ自動車）
坂本 匠（Toyota Motor Europe）
黒田 大陽（トヨタ自動車）
田中 和仁（トヨタ自動車）

3H3-03 13:44～
FIRフィルタを内包したDynamic Window Approach
〇鈴木 悠真（慶大院）
川崎 陽祐（慶大院）
髙橋 正樹（慶應大）

3H3-04 13:56～
受動的観測による人物動きモデル更新を用いたTD-MPCベースソーシャルロボットナビゲーションのドメイン適応
〇西澤 英志（豊橋技術科学大学）
三浦 純（豊橋技術科学大学）
本田 康平（名古屋大学）

3H3-05 14:08～
深層強化学習に基づくナビゲーション戦略の適応的選択
五箇 俊介（豊橋技科大）
〇三浦 純（豊橋技科大）

3H3-06 14:20～
移動マニピュレータにおける優先度付き逆運動学の衝突回避への応用
〇関口 颯人（都立大）
関口 叡範（都立大）
武居 直行（都立大）

3H3-07 14:32～
AGV搭載用マニピュレータによるドア開閉動作の最適化
〇田中 紘佐夢（金沢大学院）
小塚 裕明（金沢大学）
立矢 宏（金沢大学）

9月4日（金） PM1

I室[107講義室]

3I3
GS22:サービスロボット [1/2]

岡朋宏（白山工業株式会社極限環境ロボット研究所）、小柳健一（富山県立大学）

3I3-01 13:20～
屋内サービスロボットの安定運用のためのビデオキャプショニングシステム
○熊谷 もも（三菱電機株式会社 先端技術総合研究所）
高野 歩路（三菱電機株式会社 先端技術総合研究所）
久保 智哉（三菱電機株式会社 先端技術総合研究所）
小池 正英（三菱電機株式会社 先端技術総合研究所）
藤山 直之（三菱電機株式会社 先端技術総合研究所）
八田 俊之（三菱電機株式会社 先端技術総合研究所）

3I3-02 13:32～
巡回ロボットプラットフォーム開発におけるエレベータ対応デバイスの構築
○永田 夏樹（豊田高専）
佐郷 幸法（豊田高専）

3I3-03 13:44～
サービスロボット協働に伴うフロントライン従業員の作業負担と心理的負荷に関する検討
○田村 秀一（戸田建設）
大藪 亮（熊本大学）

3I3-04 13:56～
コンビニエンスストアにおける陳列・廃棄作業を行うロボットと棚の協働システムの開発
○瀧川 紘平（金沢工業大学）
出村 公成（金沢工業大学）

J室[108講義室]

3J3
GS03:アクチュエータ

部矢明（名古屋大学）、渡辺将広（大阪大学）

3J3-01 13:20～
超音波モータの適応的制御に向けた固定子系の同定
○鈴木 圭吾（東京大学大学院）
吉光 徹雄（宇宙航空研究開発機構 宇宙科学研究所）
大槻 真嗣（宇宙航空研究開発機構 宇宙科学研究所）

3J3-02 13:32～
ロボット用BLDCモータの高トルク化に向けた二相式液浸冷却機構の開発
○長濱 峻介（KUAS/早大）
中尾 文哉（早大）
菅野 重樹（早大）

3J3-03 13:44～
高電圧モータドライバLunaDriveを用いたQDDサーボモータの動作領域拡張
○勇崎 颯太（東京大学）
鈴木 天馬（東京大学）
河原塚 健人（東京大学）
岡田 慧（東京大学）

3J3-04 13:56～
直列弾性要素を持つ水圧供給システムによる圧力推定と制御
○小川 龍之介（電通大）
山本 龍之介（電通大）
中村 勇気（電通大，中外テクノス）
山川 寛晶（電通大）
野田 智之（ATR，電通大）
仲田 佳弘（電通大）

3J3-05 14:08～
高剛性位置制御空圧シリンダ”Screw Cylinder”の性能向上に関する検討
○長谷川 航希（HERO研）
岡本 裕（HERO研）
広瀬 茂男（HERO研）

3J3-06 14:20～
可食受動発光アクチュエータ
三上 玖神（大阪大）
三宅 章太（大阪大）
阿部 一樹（大阪大）
渡辺 将広（大阪大）
○多田隈 建二郎（大阪大／東北大）

K室[111講義室]

3K3
GS01:ロボットと社会 [1/2]

長谷川峻（東京大学）、大西祐輝（国立情報学研究所）

3K3-01 13:20～
テスト観点カバレッジ向上に向けたロボット評価観点メタモデル
○上野 彩子（ベリサーブ）
谷崎 浩一（ベリサーブ）
吉川 努（ベリサーブ）
増田 聡（東京都市大学）

3K3-02 13:32～
フィールド実践を通じた高齢者支援知見に基づく心理的安全性に配慮した遠隔園芸療法システムの提案
○亀田 多江（創価女子短大）
岡田 勇（創価大学）
金子 朋子（創価大学）

3K3-03 13:44～
攻撃成功率では捉えられないフィジカルAIセキュリティ脅威のセーフティ影響評価
○飯島 涼（産総研）
室岡 雅樹（産総研）
森 達哉（早大）
松本 勉（産総研）

3K3-04 13:56～
AI支援によるリスクアセスメントの問題点と対策
○中坊 嘉宏（産総研）
穴田 啓樹（ANJOラボ）

3K3-05 14:08～
“Transition to Service”モデル再考
○榎本 俊一（中央大学商学部）

L室[112講義室]

3L3
OS31:社会実装に向けた医療機器搭載ロボット

正宗賢（東京女子医科大学）、小関義彦（産業技術総合研究所）

3L3-01 13:20～
Development of OvaFuse: A Lightweight Multimodal Fusion System for Computer-Assisted Diagnosis of Ovarian Tumors
○ハサン・ナイーム マフムドゥル（電通大）
タウヒド・アーメド コモル（電通大）
リンヴィ・ジャマン リティ（電通大）
周 家禕（電通大）
陳 培基（電通大）
ライナ ディーパック（インド工科大マンディ校）
稲葉 大樹（電通大）
山田 晃嗣（電通大）
國島 温志（名大）
伊吉 祥平（名大）
池田 芳紀（名大）
梶山 広明（名大）
小泉 憲裕（電通大）

3L3-02 13:32～
複数の感温性粒子を用いた視触覚センサでの高精度温度分布計測手法
趙 健博（早稲田大学）
○鄭 涵（早稲田大学）
長濱 峻介（早稲田大学）
加藤 史洋（東京電機大学）
趙 顕振（早稲田大学）
加藤 洋一（早稲田大学）
岩田 浩康（早稲田大学）

3L3-03 13:44～
ピボット可変スライダを有するRガイド耳科内視鏡マニピュレータの機構特性
○奥田 晃弘（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）
横井 純（神戸大耳鼻）
山下 俊彦（神戸大耳鼻）
鈴木 寿（中央大理工）
西川 敦（阪大基礎工）

3L3-04 13:56～
球面リンク機構を備える耳科内視鏡マニピュレータの提案
○下井 裕介（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）
横井 純（神戸大耳鼻）
山下 俊彦（神戸大耳鼻）
鈴木 寿（中央大理工）
西川 敦（阪大基礎工）

3L3-05 14:08～
筋骨格メカニクス解析に基づく身体負荷の低減と偏在解消が可能な座位心エコー検査姿勢の導出
田村 翔太郎（早稲田大学）
○周 寧致（早稲田大学）
塚本 荘馬（早稲田大学）
山崎 紗季（早稲田大学）
加藤 洋一（早稲田大学）
岩田 浩康（早稲田大学）

3L3-06 14:20～
全ての左室長軸像ランドマークの描出を実現する大動脈弁を基点としたビジュアルサーボ戦略の案出
山内 勇輝（早稲田大学）
○塚本 荘馬（早稲田大学）
周 寧致（早稲田大学）
山崎 紗季（早稲田大学）
加藤 洋一（早稲田大学）
岩田 浩康（早稲田大学）

3L3-07 14:32～
医療機器を搭載した汎用ロボットに関する研究専門委員会の検討状況2026
○小関 義彦（産総研）
小林 英津子（東京大学）

9月4日（金） PM1

M室[113講義室]	N室[114講義室]		
3M3 GS25:産業用ロボット 野口直昭（株式会社日立製作所）、野田哲男（大阪工業大学） 3M3-01 13:20～ 薄型テレビリサイクルに向けた基板固定ビス自動取り外しシステムの開発 〇肥後 亮佑（東芝） 中本 秀一（東芝） 下山 禎朗（東芝） 宮内 孝（東芝） 3M3-02 13:32～ 生成AI応用自動組立システム 〇和田 悠生（大阪工業大学） 野田 哲男（大阪工業大学） 3M3-03 13:44～ 視覚制約付き双腕組立計画と精密動作補正 〇永井 陽斗（大阪大学） 万 偉偉（大阪大学） 末元 大樹（川崎重工業） 正岡 孝一（川崎重工業） 原田 研介（大阪大学／産総研） 3M3-04 13:56～ 多検出方式を用いた力覚センサの開発に関する研究 〇渡津 裕次（NISSHA㈱） 宮崎 雅大（NISSHA㈱） 廣瀬 圭（公立小松大学） 3M3-05 14:08～ 粉末冶金用金型ミガキ工程自動化装置の研究開発 〇山口 聡太（芝浦工業大学） 吉見 卓（芝浦工業大学） 本田 敦弘（株式会社ニイガタ精密） 3M3-06 14:20～ 閉鎖循環式陸上養殖における自動給餌システムの開発 〇當銘 晃大（沖縄高専） 安里 健太郎（沖縄高専） 木村 琉生（沖縄高専） 宮里 鷹翔（沖縄高専） 3M3-07 14:32～ 閉鎖循環式陸上養殖における自動給餌システムの開発 〇宮里 鷹翔（沖縄高専） 安里 健太郎（沖縄高専） 當銘 晃大（沖縄高専） 木村 琉生（沖縄高専） 3M3-08 14:44～ 閉鎖循環式陸上養殖における自動給餌システムの開発 〇木村 琉生（沖縄高専） 安里 健太郎（沖縄高専） 宮里 鷹翔（沖縄高専） 當銘 晃大（沖縄高専）	**3N3** GS19:生活支援ロボット 矢野倉伊織（東京大学）、三宅太文（早稲田大学） 3N3-01 13:20～ 着衣補助機能付き双安定ハンガーの開発 〇新井 希望（金沢大） 西村 斉寛（金沢大） 渡辺 哲陽（金沢大） 3N3-02 13:32～ 深層予測学習による接触状態を考慮した人型ロボットの清拭動作の生成 〇松村 実紗（東京大学） 三宅 太文（早稲田大学） 王 語詩（早稲田大学） 塚越 巧真（早稲田大学） 尾形 哲也（早稲田大学） 菅野 重樹（早稲田大学） 小林 英津子（東京大学） 3N3-03 13:44～ オムニホイールを用いた屋内移動車両型ロボットにおけるエンドエフェクタ及び駆動部の接触を伴うドア引き開け及び進入動作の研究 〇高橋 宏太朗（明治大学大学院(現IHI)） 川島 勇太（明治大学大学院） 斉藤 弘樹（明治大学大学院） 加藤 恵輔（明治大学） 3N3-04 13:56～ LLMを用いた計測項目選択による重度肢体不自由者の体調評価推定手法の検討 〇高嶋 淳（国リハ研） 倉林 大輔（東京科学大学） 緒方 徹（東京大学） 3N3-05 14:08～ 生活支援ロボットのタスクの提案と具体化に向けた操作履歴とタスクのエピソード記憶システム 〇大日方 慶樹（東大） Samuel Bustamante（DLR） 岡田 慧（東大） 3N3-06 14:20～ 高齢者の嗜好・生活習慣を考慮した生活支援ロボットのための世界変化モデル 〇楊 光（北九大） 王 碩玉（高知工科大） 楊 俊友（濱工大） 石 碰（University of Adelaide） 3N3-07 14:32～ 可変剛性下肢義足における歩行周期中の力分布に基づく足部および連結部の構造解析 〇チュボン キティタッチ（津山高専） カモン スパポン（KOSEN-KMITL） 安延 颯来（津山高専） 野中 摂護（津山高専）		

9月4日（金） PM2

A室[大講義室A]	B室[大講義室B]	C室[レクチャーホール]	D室[AV講義室]
3A4	**3B4** GS29:機械学習・ディープラーニング [4/4] 三浦純（豊橋技術科学大学）、八木聡明（大阪大学） 3B4-01 15:20～ Media Pipeと深層学習による身体動作認識に関する研究 〇森岡 駿介（金沢工業大学　情報理工学部　ロボティクス学科） 伊藤 恒平（金沢工業大学　情報理工学部　ロボティクス学科） 土居 隆宏（金沢工業大学　情報理工学部　ロボティクス学科） 3B4-02 15:32～ 個人の身体特性を考慮した動作生成のためのスタイル・コンテンツ分離表現モデル 〇田原 駿（東京電機大学） 佐々木 元気（東京電機大学） 五十嵐 洋（東京電機大学） 3B4-03 15:44～ VLM内部表現の再利用によるVision-Language-Actionモデルの動作生成高速化 〇久野 翔也（京都大学） 佐藤 高史（京都大学） 粟野 皓光（名古屋大学） 3B4-04 15:56～ 注意対象を検知し減速する Vision-Language-Action システム 〇古山 紘太（Kumimanu.io） 伊東 聖矢（NICT） 元田 智大（産総研） 3B4-05 16:08～ 視覚言語行動モデルの異種グリッパー展開に向けた評価と訓練不要の適応 〇小野原 菖太（東大） 鈴村 豊太郎（東大／東大情報基盤センター） 3B4-06 16:20～ 触覚センサを搭載したポータブルグリッパによるデータ収集と触覚を考慮したVLAモデルの学習 〇辛 悠真（東京科学大学） 大川 武彦（AIRoA） 杉浦 誠（AIRoA） 大久保 拓哉（AIRoA） 金崎 朝子（東北大/理化学研究所） 太田 佳（AIRoA） 川上 玲（東京科学大学） 3B4-07 16:32～ 四脚ロボット歩行制御の解釈に向けた説明可能AIの適用検討 〇入江 清（千葉工大） 吉川 友也（千葉工大） 重藤 優太郎（千葉工大） 3B4-08 16:44～ 人間の選好に基づくオンライン方策カスタマイズの検討 〇権 裕煥（関西大） 三好 誠司（関西大）	**3C4** OS26:ヒューマンロボットインタラクション（HRI） [8/8] 野村竜也（龍谷大学）、塩見昌裕（京都大学） 3C4-01 15:20～ 心理検査を用いた家族関係における重心推定 〇内山 瑛美子（東大） 馬場 絢子（奈良女子大） 岡田 玖美子（奈良女子大） 中川 聡（東大） 3C4-02 15:32～ ケアの現場におけるソーシャルロボット活用に対する内側からの理解を目指したエスノグラフィ研究方法論の提案と実践 〇澤田 智佳（東大） 矢野倉 伊織（東大） 長谷川 峻（東大） 真壁 佑（東大） 岡田 慧（東大） 3C4-03 15:44～ キャラクターロボットを用いたオープンエンドな物語体験の試み 〇永田 彩羽（東大） 澤田 智佳（東大） 大日方 慶樹（東大） 長谷川 峻（東大） 矢野倉 伊織（東大） 岡田 慧（東大） 3C4-04 15:56～ ロボットの涙が子どもの感情知覚に与える影響 〇安田 茜（関西大学大学院） 楊 立衡（関西大学大学院） 瀬島 吉裕（関西大学） 3C4-05 16:08～ ロボットの介入が1回の親子相互交流に及ぼす影響 〇宮地 朝陽（中央大学） David Vincze（中央大学） 新妻 実保子（中央大学） 3C4-06 16:20～ ロボット体験は人とロボットの関係認知をどう変えるか 〇岩井 律子（理研） 高橋 雄介（京大） 熊田 孝恒（京大） 3C4-07 16:32～ ホテルロビーにおける防災動画視聴促進を目的とした注意誘導ロボットシステムの開発と評価 〇山下 凌久（同志社大） 古谷 朋己（同志社大） 前田 華蓮（同志社大） 三輪 奈穂（同志社大） 大坂 妃織（同志社大） 飯尾 尊優（同志社大）	**3D4** OS01:ソフトロボティクス [4/4] 平井慎一（立命館大学）、新山龍馬（明治大学） 3D4-01 15:20～ 熱伝導特性を改善した剛性可変アクチュエータ 〇石本 匠良（東京大学） 天谷 諭（東京大学） 新井 史人（東京大学） 杉浦 広峻（東京大学） 3D4-02 15:32～ 圧電式エアポンプを用いた空気圧源内蔵型ソフトグリッパの開発 〇紫藤 寛生（早稲田大学） 石井 裕之（早稲田大学） 3D4-03 15:44～ 持続的筋電入力を要しない身体拡張アームの筋電操作 〇渡瀬 孝允（大阪大学） 山口 大貴（大阪大学） 原田 研介（大阪大学） 3D4-04 15:56～ 層間摩擦を考慮したスライドばね機構の変形予測モデル 〇菊池 利久（九州大学） Steffano Anderson Limman（九州大学） 大澤 啓介（九州大学） Bandara D.S.V.（九州大学） 荒田 純平（九州大学）

9月4日（金） PM2

E室[101講義室]	F室[103講義室]	G室[104講義室]	H室[105講義室]
3E4	**3F4** OS32:介護とロボティクス [4/4] 梶谷勇（産業技術総合研究所）、今村由芽子（産業技術総合研究所） 3F4-01 15:20～ 促通反復療法を基にした足趾伸展機能回復訓練装置の伸張反射の効果的な誘発について 〇馬場 飛向（鹿児島高専） 櫻井 清志郎（鹿児島大） 谷口 康太郎（鹿児島高専） 余 永（鹿児島大） 瀬戸山 康之（鹿児島高専） 柴田 智広（九工大） 大濵 倫太郎（鹿児島大） 衛藤 誠二（鹿児島大） 下堂薗 恵（鹿児島大） 川平 和美（鹿児島大） 3F4-02 15:32～ 促通反復療法に基づく水平面内運動機構を用いた卓上型片麻痺肘伸展リハビリ装置の提案 谷口 康太郎（鹿児島高専） 〇林 昂佑（鹿児島高専） 竹田 昂平（鹿児島高専） 瀬戸山 康之（鹿児島高専） 白石 貴行（鹿児島高専） 森本 隆志（マルマエ） 五十嵐 光栄（マルマエ） 余 永（鹿児島大） 3F4-03 15:44～ 歩行器使用時のイベントカメラによる屋外適応型骨格推定システム 〇池田 裕紀（九工大） 山下 純弥（九工大） 岩本 憲悟（九工大） 柴田 智広（九工大） 3F4-04 15:56～ 3次元姿勢推定における探索範囲制限のための骨格比姿勢判別アルゴリズムの導入検証 〇鴇 大介（津山高専） 野中 摂護（津山高専） 3F4-05 16:08～ 個別適応聴覚キューによる歩行器使用時の旋回・狭所通行支援 〇山下 純弥（九工大） 柴田 智広（九工大）	**3G4** GS13:ロボットアーム [2/2] 野田哲男（大阪工業大学）、粟野皓光（名古屋大学） 3G4-01 15:20～ 失敗検出に基づく隠れ状態の摂動選択による Vision-Language-Action モデルの推論性能改善に関する検討 〇清野 竜生（北大） 斉藤 直輝（北大） 藤後 廉（北大） 小川 貴弘（北大） 長谷山 美紀（北大） 3G4-02 15:32～ 自律分散ロボットモジュールのための部分ラグランジュ法によるトルク分割の活用 〇辰巳 喜柾（北大） 日下 聖（北大） 田中 孝之（北大） 3G4-03 15:44～ FPGAを用いた低コスト多関節ロボット向け低遅延バイラテラル制御システムの構築 〇清林 義生（京都大学） 佐藤 高史（京都大学） 粟野 皓光（名古屋大学） 3G4-04 15:56～ TPU製フラットトップと双安定コンベックスを用いた剛性可変伸縮アームの開発 進藤 泰地（金沢大学） 森田 樹（金沢大学） 西 泰地（金沢大学） 〇新井 希望（金沢大学） 西村 斉寛（金沢大学） 渡辺 哲陽（金沢大学） 3G4-05 16:08～ 剛性の低い弾性腱駆動2リンクロボットアームの試作 〇末永 千尋（山形大学） 平山 洋孝（山形大学） 水戸部 和久（山形大学）	**3H4** GS27:経路計画・動作計画 [4/4] 原祥尭（千葉工業大学）、秋山靖博（信州大学） 3H4-01 15:20～ 学習型動作計画による縮小探索空間を用いたロボット経路生成 〇岡本 渓吾（名城大学） 田崎 豪（名城大学） 3H4-02 15:32～ 少数ウェイポイントからのスプライン補間による経路生成手法の検討 〇張 晨（奈良女子大学） 新出 尚之（奈良女子大学） 3H4-03 15:44～ ProMPsの分散情報を用いた適応的サンプリングによる模倣学習の効率化 〇三井 舞陽（埼玉大学） 辻 俊明（埼玉大学） 3H4-04 15:56～ 草地における路面点群の不確定性を考慮した自律移動のための局所経路計画手法 〇ピンジャイヨス カンティナント（Science Tokyo） 吉武 宏（Science Tokyo） 小竹 元基（Science Tokyo） 3H4-05 16:08～ 歩容プランナの足場判定を考慮した四足歩行ロボット前方深度カメラの配置設計 〇加藤 健太（GMO Various Robotics） 真次 彰平（GMOインターネットグループ） 3H4-06 16:20～ 分段多項式による壁面移動ロボットの脚先軌道生成の検討 〇梁 文龍（東京工科大） 福島 E.文彦（東京工科大） 3H4-07 16:32～ 複数の移動機能を有するハイブリッド型ロボットの経路計画の検討 〇井上 弘貴（東京大学） 橋本 樹明（JAXA） 3H4-08 16:44～ 果樹園環境での基盤モデルを用いた視覚ナビゲーションの研究 〇庄司 琢真（北海道大） 西脇 想起（北海道大） 井内 悠介（北海道大） 吉田 州平（北海道大） 江丸 貴紀（北海道大）

9月4日（金） PM2

I室[107講義室]	J室[108講義室]	K室[111講義室]	L室[112講義室]
3I4 GS22:サービスロボット [2/2] 熊谷和実（理化学研究所）、大日方慶樹（東京大学） 3I4-01 15:20～ サービスロボットによるアクティブな購買支援に向けた意味的視線特徴による購買フェーズ推定 〇森内 友哉（東北大学） 田村 雄介（東北大学） 平田 泰久（東北大学） 3I4-02 15:32～ ソフトアームを搭載したテレプレゼンスロボットのジェスチャ動作評価試験 〇柴山 巧（大阪工大） 平野 優輝（大阪工大） 谷口 浩成（大阪工大） 3I4-03 15:44～ 自律型ロボットの連携による海岸清掃 〇田中 克明（amulapo） 日高 萌子（amulapo） 上野 健弥（CETACEA） 稲邊 翔太（そらのおとしご） 小嶌 不二夫（ピリカ） 3I4-04 15:56～ 炒め調理ロボットのための食材移動を考慮したフライパンの操作軌道設計 〇竹谷 健太（青学大） 中川 竜志（青学大） 木村 裕紀（青学大） 田崎 良佑（青学大） 3I4-05 16:08～ 廃炉現場の干渉物解体に向けた移動作業ロボットによるAWJ遠隔切断工法の実験的検討 〇木村 直人（HERO研） 和田 周賢（HERO研）	**3J4**	**3K4** GS01:ロボットと社会 [2/2] 生田幸士（大阪大学／立命館大学）、中坊嘉宏（産業技術総合研究所） 3K4-01 15:20～ 中国人型ロボット産業の形成メカニズムに関する研究 〇華 金玲（長崎県立大学） 3K4-02 15:32～ 独立した状態空間設置に基づく模倣学習の動作精度向上の試み 〇杉本 諭哉（工科大） 田胡 和哉（i4labo） 松岡 丈平（工科大） 3K4-03 15:44～ 強化学習のための好奇心・恐怖心を考慮した評価の自己生成 〇岡田 千賢（室蘭工業大学） 倉重 健太郎（室蘭工業大学） 3K4-04 15:56～ 実機ロボット教材SOBIT-Beginを用いた計算論的思考力（CT）の育成と評価 〇保坂 優子（創価大学） 崔 龍雲（創価大学） 萩原 良信（創価大学） 水地 良明（玉川大学） 3K4-05 16:08～ 等身大人型ロボットの実演を伴う小中学校での出前授業の設計 〇大西 祐輝（国立情報研） 宮澤 和貴（阪大） 堀井 隆斗（阪大） 川節 拓実（京大）	**3L4**

9月4日（金） PM2			
M室[113講義室]	N室[114講義室]		
3M4	**3N4**		