

SI2013 セッション日程

		12月18日(水)						
		A室 301	B室 レセプション	C室 401	D室 402	E室 403	F室 404	G室 405
1	10:30 12:00 12:15	つくばチャレンジ 2013: リアルワールドロボットチャレンジ (RWRC) の第 2 ステージ (1)	RT ミドルウェアコンテスト 2013 (1)	レスキュー工学 (1)	地域連携を活用した科学/技術/環境/教育の新展開と事例発表		医用工学と障害者支援 (1)	自動化システム・FA システムの技術および一般 (1)
Lunch Time								
2	13:00 14:30	つくばチャレンジ 2013: リアルワールドロボットチャレンジ (RWRC) の第 2 ステージ (2)	RT ミドルウェアコンテスト 2013 (2)	レスキュー工学 (2)	レスキューを題材にしたロボットコンテスト (1)	無人航空機とその応用	医用工学と障害者支援 (2)	自動化システム・FA システムの技術および一般 (2)
3	14:45 16:15	つくばチャレンジ 2013: リアルワールドロボットチャレンジ (RWRC) の第 2 ステージ (3)	RT ミドルウェアコンテスト 2013 (3)	レスキュー工学 (3)	レスキューを題材にしたロボットコンテスト (2)	移動ロボット機構 (1)	医用工学と障害者支援 (3)	循環産業創成を目指した自律型セル生産ロボットシステム (1)
4	16:30 18:00 18:15 18:30	つくばチャレンジ 2013: リアルワールドロボットチャレンジ (RWRC) の第 2 ステージ (4)	RT ミドルウェアコンテスト 2013 (4)	災害探査活動支援用モバイルロボット群の半自動化とインターネット遠隔制御 (1)	レスキューを題材にしたロボットコンテスト (3)	移動ロボット機構 (2)	医用工学と障害者支援 (4)	循環産業創成を目指した自律型セル生産ロボットシステム (2)

		12月19日(木)						
		A室 301	B室 レセプション	C室 401	D室 402	E室 403	F室 404	G室 405
1	9:30 11:00	横断的な IT 技術とロボティクス技術の融合	天体観測技術 (1)	災害探査活動支援用モバイルロボット群の半自動化とインターネット遠隔制御 (2)	消防防災とシステムインテグレーション (1)	移動ロボットの制御と実装 (1)	グリーンイノベーションシステム	次世代ロボット共通プラットフォーム技術 (1)
2	11:15 11:30 12:45 13:00 13:15	ビジョンシステムとビジョン応用システム (1)	天体観測技術 (2)	多指ハンドとインテリジェント物体操作 (1)	消防防災とシステムインテグレーション (2)	移動ロボットの制御と実装 (2)	ナノ・マイクロシステムとその応用 一超高速バイオアセンブラ、システム細胞工学、ナノ・マイクロロボット (1)	次世代ロボット共通プラットフォーム技術 (2)
Lunch Time								
3	13:45 15:15 15:30	ビジョンシステムとビジョン応用システム (2)	ロボット・セラピー・システム	多指ハンドとインテリジェント物体操作 (2)	消防防災とシステムインテグレーション (3)	移動ロボットのナビゲーション	ナノ・マイクロシステムとその応用 一超高速バイオアセンブラ、システム細胞工学、ナノ・マイクロロボット (2)	産業機器オープンネットワークワークインテグレーション ORiN
<p>16:00-17:00 特別講演「米国の大学におけるシステムインテグレーション活動：その要求と実態」 金出 武雄 先生 (カーネギーメロン大学 U.A. and Helen Whitaker 記念全学教授) 会場：メインホール</p> <p>17:10-18:00 表彰式 会場：メインホール</p>								

		12月20日(水)						
		A室 301	B室 レセプション	C室 401	D室 402	E室 403	F室 404	G室 405
1	9:30 11:00 11:15	東京電力福島第一原子力発電所の廃炉に向けた研究開発計画と基盤研究に関するワークショップ	共創システム (1)	人と機械システムとしての医療・福祉工学 (1)	メカトロ教育のシステムと要素技術 (1)	機構知 (1)	実学としての医工融合研究と医工ものづくりシステム (1)	RT システムとオープン化
2	12:45 13:00		共創システム (2)	人と機械システムとしての医療・福祉工学 (2)	メカトロ教育のシステムと要素技術 (2)	機構知 (2)	実学としての医工融合研究と医工ものづくりシステム (2)	サービスロボットの安全化と関連安全技術者の育成
Lunch Time								
3	13:45 15:15	遠隔操縦ロボットシステム (1)	共創システム (3)	人と機械システムとしての医療・福祉工学 (3)	軽労化システム (1)	移動ロボットの環境認識と自己位置推定	次世代医療福祉システム (1)	
4	15:30 15:45 17:00 17:30	遠隔操縦ロボットシステム (2)	共創システム (4)		軽労化システム (2)		次世代医療福祉システム (2)	

12月18日(水)							
H室 406	I室 501	J室 502	K室 503	L室 504	M室 505		
あなたは受動的ロコモーションから何を学びますか? (1)		ヒューマン・ロボット・インタラクション (1)	ホームロボット&システム (1)	エージェント・シミュレーション・エンジニアリングの設計・応用 (1)	インテリジェントビークルのためのセンシングと制御 (1)	10:30	1
Lunch Time						12:00	
あなたは受動的ロコモーションから何を学びますか? (2)	触覚・力覚 (1)	ヒューマン・ロボット・インタラクション (2)	ホームロボット&システム (2)	エージェント・シミュレーション・エンジニアリングの設計・応用 (2)	インテリジェントビークルのためのセンシングと制御 (2)	13:00	2
あなたは受動的ロコモーションから何を学びますか? (3)	触覚・力覚 (2)	ヒューマン・ロボット・インタラクション (3)	ホームロボット&システム (3)	エージェント・シミュレーション・エンジニアリングの設計・応用 (3)	人間機械共存システムの操作支援制御技術 (1)	14:30 14:45	3
あなたは受動的ロコモーションから何を学びますか? (4)	触覚・力覚 (3)	スポーツ応用システム (1)	空間知	スワームロボティクス (1)	人間機械共存システムの操作支援制御技術 (2)	16:15 16:30	4
						18:00	
						18:15	

12月19日(木)							
H室 406	I室 501	J室 502	K室 503	L室 504	M室 505		
バイオメトリック知能とロボット (1)	VRと身体認知・行動計測 (1)	スポーツ応用システム (2)	知覚と運動のスケラブル知能	スワームロボティクス (2)	空間知能化とアプリケーション (1)	9:30	1
バイオメトリック知能とロボット (2)	VRと身体認知・行動計測 (2)	ユニバーサルデザインを考慮したシステム (1)	測域センサを用いた計測と環境認識 (1)	スワームロボティクス (3)	空間知能化とアプリケーション (2)	11:00 11:15	2
Lunch Time						12:45	
宇宙工学/スペースフライト学	触覚・力覚 (4)	ユニバーサルデザインを考慮したシステム (2)	測域センサを用いた計測と環境認識 (2)	ソフトメカニズム	空間知能化とアプリケーション (3)	13:45	3
						15:15	
						15:30	

16:00-17:00 特別講演「米国の大学におけるシステムインテグレーション活動：その要求と実態」
 金出 武雄 先生 (カーネギーメロン大学 U.A. and Helen Whitaker 記念全学教授) 会場：メインホール
 17:10-18:00 表彰式 会場：メインホール

12月20日(金)							
H室 406	I室 501	J室 502	K室 503	L室 504	M室 505		
受動歩行の新展開 (1)	触覚・力覚 (5)	身体動作を支援する計測・制御・システム (1)	行動理解・動作認識・人体モーション計測 (1)	作業をするロボット (1)	快適生活空間の創出～ヒューマンファクタを考慮した技術を用いて～ (1)	9:30	1
受動歩行の新展開 (2)	触覚・力覚 (6)	身体動作を支援する計測・制御・システム (2)	行動理解・動作認識・人体モーション計測 (2)	作業をするロボット (2)	快適生活空間の創出～ヒューマンファクタを考慮した技術を用いて～ (2)	11:00 11:15	2
Lunch Time						12:45	
ヒューマノイド	人工筋肉を目標としたソフトアクチュエータ・センサ (1)	身体動作を支援する計測・制御・システム (3)	人間協調・共存型ロボット (1)		快適生活空間の創出～ヒューマンファクタを考慮した技術を用いて～ (3)	13:45	3
	人工筋肉を目標としたソフトアクチュエータ・センサ (2)	フレキシブル・メカニズム/オブジェクト	人間協調・共存型ロボット (2)			15:15 15:30	4
						17:00	
						17:15	

12月18日(水) 第1スロット

第A室(301)	第B室(レセプション)	第C室(401)	第D室(402)
<p>1A1</p> <p>つくばチャレンジ2013:リアルワールドロボットチャレンジ(RWRC)の第2ステージ(1)</p> <p>10:30-12:00</p> <p>出村 公成(金工大) 大川 一也(千葉大) 鈴木 太郎(東京海洋大)</p> <p>1A1-1 ステレオカメラのみによる自律走行 東工大○実吉 敬二, 岩田 啓明, 押田 康太郎, 山田 祥太, 加賀美 光二, 阪本 寛, 吉田 裕, 宮岡 慧</p> <p>1A1-2 つくばチャレンジ2013における宇都宮大学チームAの取り組み 宇都宮大○赤井 直紀, 山内 健司, 宇内 隆太郎, 山本 条太郎, 松田 卓也, 島田 遼, 井上一 道, 尾崎 功一</p> <p>1A1-3 つくばチャレンジ2013における自律移動ロボット「Orange2013」の開発 法政大○刈谷 啓伸, 伊東 一輝, 植野 健太郎, 齋藤 秀幸, 吉田 智哉, 福田 吉孝, 徳田 真之佑, 高橋 幹人, 小林 一行, 渡辺 嘉二郎</p> <p>1A1-4 つくばチャレンジ2013における自律移動ロボットの開発 早稲田大○北村 光教, 太田 哲平, 渡邊 研, 明比 建, 天野 嘉春</p> <p>1A1-5 三次元環境地図における占有空間との境界情報を利用した二段構えの位置推定 千葉大○大川 一也</p> <p>1A1-6 道路領域検出に基づくウェイポイント推定 金沢工大○菅原 啓, 出村 公成</p>	<p>1B1</p> <p>RTミドルウェアコンテスト2013(1)</p> <p>10:30-12:00</p> <p>平井 成興(千葉工大) 塩沢 恵子(アドイン研)</p> <p>1B1-1 <i>Keynote[1]</i> RT ミドルウェアコンテスト2013の狙い 産総研○神徳 徹雄, 安藤 慶昭, 名城大 大原 賢一, 前川製作所 山下 智輝, SSR 菅 佑樹, 日本ロボット工業会 畑 能正, 濱田 彰一, 電通大 末広 尚士, 富士通研 植木 美和, 芝浦工大 佐々木 毅, IHI 村上 弘記, セック 長瀬 雅之, 千葉工大 平井 成興</p> <p>1B1-2 対話型システムのためのRTコンポーネント群 産総研○原 功</p> <p>1B1-3 RaspberryPi 上でのI2C センサデバイスに関するコンポーネント群の実装 産総研○関山 守, 入江 世正, 谷川 民生</p> <p>1B1-4 RaspberryPi 専用カメラを用いた画像処理・画像認識 RTコンポーネント群の実装 産総研○関山 守, 田中 秀幸, 鶴岡工業高専 昆 憲英, 産総研 谷川 民生</p> <p>1B1-5 PSDを用いた相対位置検出モジュール 芝浦工大○新井 孝, 生田目 祥吾, 松日楽 信人</p> <p>1B1-6 ロボットマニピュレータのためのシミュレータ RTC 立命館大○森下 愛実, 李 周浩</p>	<p>1C1</p> <p>レスキュー工学(1)</p> <p>10:30-12:00</p> <p>奥川 雅之(愛知工大)</p> <p>1C1-1 マニピュレーション機能を有する飛行作業ロボット 東工大○浜田 貴弘, 飯塚 隆真, ダメートリ アシュリ, 塚越 秀行</p> <p>1C1-2 災害用係留型情報気球の運用リスク低減に関する研究 北海道大○片山 嘉彦, 小野里 雅彦, 田中 文基</p> <p>1C1-3 隔絶地域・不整地での運搬用空中台車 徳島大○三輪 昌史</p> <p>1C1-4 MAVの空中静止のための吸着巻取り機構 東北大○柳村 一成, 大野 和則, 戸塚 雄介, 岡田 佳都, 竹内 栄二郎, 田所 諭</p> <p>1C1-5 災害用係留型気球のシミュレーションによる係留手法の安定性評価 北海道大○伴丈 遼一, 小野里 雅彦, 田中 文基</p> <p>1C1-6 飛行ロボットと小型移動ロボットの複合システムによる火山活動区域の無人調査 東北大○永谷 圭司, 芝浦工大 油田 信一, 千葉工大 吉田 智章, エンルート 伊豆 智幸, Japan Drones Randy Mackay, 大阪大 多田隈 建二郎, 信州大 山崎 公俊, 工学院大 羽田 靖史, 国際航業 森山 裕二, 島田 徹, 藤原 伸也, 国土交通省 関東地方整備局 飯野 勝博</p>	<p>1D1</p> <p>地域連携を活用した科学/技術/環境/教育の新たな展開と事例発表</p> <p>10:30-12:00</p> <p>土井 智晴(大阪府立大)</p> <p>1D1-1 無線温度計測システムの開発とその地域展開への試み 熊本県産業技術センター○道野 隆二, 黒田 修平, 城戸 浩一</p> <p>1D1-2 Android 端末による小型移動ロボットの開発 府大高専○馬場 隆造, 大阪大 八田 和之, 三宅 淳, 府大高専 藪 厚生, 金田 忠裕</p> <p>1D1-3 音源分離技術への児童の興味促進に向けた聞き分けシステム 東京理科大○田口 智貴, 後関 政史, 神戸大 江草 遼平, 筑波技術大 生田目 美紀, 北海道大 杉本 雅則, 多摩美術大 楠 房子, 神戸大 山口 悦司, 稲垣 成哲, 武田 義明, 東京理科大 溝口 博</p> <p>1D1-4 植生遷移の学習を支援するフルボディ・インタラクションシステムの開発 東京理科大○足立 孝之, 神戸大 村津 啓太, 東京理科大 溝口 博, 北海道大 杉本 雅則, 多摩美術大 楠 房子, 神戸大 山口 悦司, 稲垣 成哲, 武田 義明</p> <p>1D1-5 明石公園とき打ち太鼓ロボットに代わるモニュメントの提案と試作 明石高専○岩野 優樹, 梶村 好宏, 上 泰, 神田 佳一, 森下 智博, 武内 将洋</p> <p>1D1-6 大阪府大高専近隣企業との電気自動車「もりかど号」の開発 府大高専○東 史晃, 三藤 直樹, 上ヶ市 実央, 土井 智晴, 守口 門真商工会議所 産官学交流プラザ</p>

※ Keynote[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間, 1 講演分=15 分)

第E室(403)	第F室(404)	第G室(405)	第H室(406)
	<p>1F1</p> <p>医用工学と障害者支援 (1)</p> <p>10:30-12:00</p> <p>永岡 隆 (早稲田大)</p> <p>1F1-1 頭皮上脳波を用いたBMIシステムの開発 東海大 ○岡安 弘貴, 黒岩 稔, 曲谷 一成</p> <p>1F1-2 BCIに用いるμ波の解析 東海大 ○黒岩 稔, 曲谷 一成</p> <p>1F1-3 操作者に把持力を提示可能なSEMGによるロボットアーム制御システムの開発 東海大 ○平松 佑麻, 曲谷 一成</p> <p>1F1-4 把持力提示機構を有するSEMGによるロボットアーム制御システムの開発 東海大 ○岩城 智大, 曲谷 一成, 平松 佑麻</p> <p>1F1-5 ロボットアームに用いる把持力検出システムの開発 東海大 ○中田 健士郎, 曲谷 一成</p> <p>1F1-6 前腕部回旋時に筋が発生する力の変化とSEMGとの関連性 東海大 ○和田 拓也, 二股 大央, 曲谷 一成</p>	<p>1G1</p> <p>自動化システム・FAシステムの技術および一般 (1)</p> <p>10:30-12:15</p> <p>野田 哲男 (三菱電機) 阪口 健 (産総研)</p> <p>1G1-1 船上旋回クレーンにおける吊り荷振動抑制搬送アシストシステムの開発 豊橋技科大 ○伏見 翔馬, 田崎 良佑, 三好 孝典, 寺嶋 一彦</p> <p>1G1-2 天井クレーンによる液面振動抑制を考慮した液体タンク搬送制御系の設計 豊田高専 ○兼重 明宏, 東洋鋼 飯 兼重 直樹, 豊田高専 上木 諭, 豊橋技科大 三好 孝典, 寺嶋 一彦</p> <p>1G1-3 植物工場における細霧発生による水蒸気飽差制御システムの構築 木更津高専 ○浅野 洋介, 渡邊 孝一, 嘉数 (大野) 祐子, 栗本 育三郎</p> <p>1G1-4 法面自動計測装置の開発 東京理科大 ○大澤 健司, 山下 裕貴, 小林 宏</p> <p>1G1-5 アスベストスクリーニングシステムの開発 東急建設 ○上野 隆雄, 中村 聡</p> <p>1G1-6 送電線用自動点検装置の開発 函館高専 ○林原 健人, 中村 尚彦, 浜 克己, 北海道電力 岩崎 准一</p> <p>1G1-7 外乱推定と制御器切替えによるサーボ系の過渡応答改善手法 信州大 ○飯田 智晴, 千田 有一, 池田 裕一</p>	<p>1H1</p> <p>あなたは受動的ロコモーションから何を学びますか? (1)</p> <p>10:30-12:00</p> <p>大須賀 公一 (大阪大)</p> <p>1H1-1 <i>Keynote</i>[2] 数値積分に依存しないリミットサイクル型動歩行の安定性解析法 北陸先端大 ○浅野 文彦</p> <p>1H1-2 受動歩行モデルのサドルと吸引領域の幾何的形狀 京都大 / JST-REST ○大林 一平, 青井 伸也, 土屋 和雄, 國府 寛司</p> <p>1H1-3 2足歩行ロボットの転倒回避を考慮した学習による最適制御 名古屋大 ○浅野 浩太郎, 京都大 山田 崇, 藤本 健治, 名古屋大 早川 義一</p> <p>1H1-4 母関数法を用いた歩行ロボットの歩容生成 京都大 ○藤本 健治, 名古屋大 長谷川 明裕, Hao Zhiwei, 浅野 浩太郎, 早川 義一</p>

※ Keynote[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間, 1 講演分=15 分)

第I室 (501)	第J室 (502)	第K室 (503)	第L室 (504)
	<p>1J1</p> <p>ヒューマン・ロボット・インタラクシオン (1)</p> <p>10:30-12:00</p> <p>中内 靖 (筑波大) 平田 泰久 (東北大)</p> <p>1J1-1 フィールド調査のための行動観察ロボット 首都大東京 ○下山 茜, 和田 一義, 屋ヶ田 睦貴</p> <p>1J1-2 パンチルトズームカメラによる投影画面とのサイズ調整と追従制御 早稲田大 ○古海 陽一, 松丸 隆文</p> <p>1J1-3 ロボットの直感的制御を目的としたハンドジェスチャインタフェースシステムの開発 大阪大 ○八田 和之, Amalia Istiqlali Adiba, 府大高専 馬場 隆造, 金田 忠裕, 大阪大 三宅 淳</p> <p>1J1-4 相対困難度が設定可能なエアホッケーロボットシステムの開発 電通大 ○駱 奕昊, 富沢 哲雄, 工藤 俊亮, 末廣 尚士</p>	<p>1K1</p> <p>ホームロボット&システム (1)</p> <p>10:30-12:00</p> <p>三浦 純 (豊橋技科大) 吉見 卓 (芝浦工大)</p> <p>1K1-1 遮蔽近傍時刻を用いた見えない作用推定に基づく道具利用タスク学習法 東京大 ○長濱 虎太郎, 三宅 健司, 信州大 山崎 公俊, 東京大 矢口 裕明, 岡田 慧, 稲葉 雅幸</p> <p>1K1-2 生活支援ロボット HSR のための遮蔽情報推定に基づく片づけタスク視覚学習・計画法 東京大 ○長濱 虎太郎, トヨタ自動車 宗玄 清宏, 土永 将慶, 山本 貴史, 東京大 矢口 裕明, 稲葉 雅幸</p> <p>1K1-3 マルチモーダル割り込み可能なタスク実行マシンの自動生成による家事支援行動の実現 東京大 ○垣内 洋平, 古田 裕介, 藤井 祥平, 三喜田 浩行, 野沢 峻一, 岡田 慧, 稲葉 雅幸</p> <p>1K1-4 物体の移動可能性認識のための距離画像カメラを用いた車輪・キャストの発見 筑波大 ○西田 貴亮, 原 祥亮, 坪内 孝司</p> <p>1K1-5 椅子認識のための Visual Words を用いた形状マッチングの特徴量比較 筑波大 ○松本 祥, 原 祥亮, 坪内 孝司</p> <p>1K1-6 能動的な操作によって得られる連続画像を利用した特徴点に基づく衣類認識法 和歌山大 ○藤田 雅史, 小川原 光一</p>	<p>1L1</p> <p>エージェント・シンセシス・エンジニアリングの設計・応用 (1)</p> <p>10:30-12:00</p> <p>川上敬 (北海道工大)</p> <p>1L1-1 水陸環境に対応可能な人工生物モデルの自律行動獲得に関する基礎研究 北海道工大 ○泉 仁斗, 竹沢 恵, 木下 正博, 三田村 保, 川上 敬</p> <p>1L1-2 水田除草用ロボットの開発 会津大 ○丸山 敦規, 成瀬 継太郎</p> <p>1L1-3 Arduino 制御による遠隔ワカサギ釣機制作 函館高専 ○丸山 佳太郎, 中村 尚彦, 浜 克己</p> <p>1L1-4 三次元物理空間内の恐竜モデルの自律歩行の獲得 北見工大 ○成瀬 幸史, 渡辺 美知子, 鈴木 育男, 岩館 健司</p> <p>1L1-5 人工ニューラルネットワークを用いて獲得されるディスプレイパッチングルールの調査 北海道大 ○田村 康将, 山本 雅人, 北海道情報大 古川 正志</p>

※ Keynote[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間, 1 講演分=15 分)

12月18日(水) 第1スロット

<p>第M室(505)</p>			
<p>1M1</p> <p>インテリジェントビークルのためのセンシングと制御(1)</p> <p>10:30-12:15</p> <p>菅沼 直樹(金沢大) 金子 哲也(大阪産業大)</p> <p>1M1-1 スケジューリング PID ステアリング操作モデルの安定性解析 早稲田大 ○清水 駿, 渡辺 亮</p> <p>1M1-2 ハイブリッドシステムに基づく多モードドライバ行動モデルの自律走行車制御システムの減速操作への適応 三重大 ○堀木 亮佑, 早川 聡一郎, 柴山 森太郎, 川端 丈貴, 池浦 良淳, 澤井 秀樹</p> <p>1M1-3 混合交通下における車両周辺の危険感ドライバモデルを用いた走行経路生成に関する研究 大阪産業大 ○金子 哲也, 日本大 栗谷川 幸代, 景山 一郎</p> <p>1M1-4 環境設置型高速ビジョンによるインテリジェントカーの衝突回避 東京大 ○平野 正浩, 野田 聡人, 山川 雄司, 石川 正俊</p> <p>1M1-5 走行環境のリスクポテンシャルに基づく自律運転知能システムの運動制御 東京農工大 ○長谷川 隆裕, ポンサトーン ラクシンチャラーンサク, 永井 正夫</p> <p>1M1-6 自動車のための路肩自動停車システムの開発 東北大 ○柴田 充晴, 大野 和則, 竹内 栄二郎, 田所 諭</p> <p>1M1-7 船舶の自動着桟操船に関する研究 名工大 ○内田 陽介, 水野 直樹</p>			

※ Keynote[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間. 1 講演分=15 分)

12月18日(水) 第2スロット

第A室(301)	第B室(レセプション)	第C室(401)	第D室(402)
<p>1A2</p> <p>つくばチャレンジ 2013:リアルワールドロ ボットチャレンジ (RWRC)の第2ステー ジ(2)</p> <p>13:00-14:30</p> <p>黒田 洋司(明治大) 尾崎 功一(宇都宮大) 内村 裕(芝浦工大)</p> <p>1A2-1 Keynote[2] つくばチャ レンジ2013: 芝浦工大 ○油田 信一, つくば 市 大久保 剛史</p> <p>1A2-2 屋外環境における色配 置に基づいた人検出法の検証 宇都宮大 ○山内 健司, 赤井 直 紀, 宇内 隆太郎, 宇都宮大 機 械システム工学科 山本 条太郎, 宇都宮大 尾崎 功一</p> <p>1A2-3 探索対象を自律的に捜 索する移動ロボットの開発 芝浦工大 ○野松 大駿, 小宮 康 平, 星 智法, 岡田 宣義, 内村 裕</p> <p>1A2-4 汎用自律移動ナビゲー ションシステムの開発 明治大 ○齊藤 隆仁, 木内 健太 郎, 齋藤 政伸, 清水 尚吾, 横 田 隆之, 藤野 雄介, 黒田 洋司</p> <p>1A2-5 自律移動ロボットによ る人物探索のカメラとLIDAR を用いた階層的アプローチ 防衛大校 ○菊地 惇, 伊達 央, 大川 真弥, Vincent, Labat, 滝 田 好宏</p>	<p>1B2</p> <p>RTミドルウェアコン テスト2013(2)</p> <p>13:00-14:30</p> <p>中坊 嘉宏(産総研) 中村 憲一(アップウィ ンドテクノロジー・イン コーポレイテッド) 長瀬 雅之(セック)</p> <p>1B2-1 Web コンテンツに対す る反応を提示するデバイスの開 発 芝浦工大 ○浦野 羅馬, 池田 亨 平, 佐々木 毅</p> <p>1B2-2 チーム開発力の向上を 目指したRTミドルウェアによる ゲーム開発 芝浦工大 ○鈴木 弥絵, 榎谷 奈々, 近藤 貴大, 佐々木 毅</p> <p>1B2-3 自動車分野へのOpen- RTMの導入 東京理科大 ○久原 太志, 田中 献人, 太田 雅仁, 小木津 武樹, 竹村 裕, 溝口 博</p> <p>1B2-4 RTミドルウェアの産業 応用を目的としたエンジニアリ ングサンプルの開発 埼玉大 ○高橋 直希, 藤間 瑞 樹, 程島 竜一, 琴坂 信哉</p> <p>1B2-5 RTミドルウェアの産業 応用を目的としたロボットア ーム制御機能共通I/F拡張の提 案 埼玉大 ○藤間 瑞樹, 高橋 直 希, 程島 竜一, 琴坂 信哉</p> <p>1B2-6 レコードスケッチ 早稲田大 ○寺田 翔太, 佐々木 一磨, 有江 浩明, 野田 邦昭, 菅 佑樹, 尾形 哲也</p>	<p>1C2</p> <p>レスキュー工学(2)</p> <p>13:00-14:30</p> <p>塚越 秀行(東工大)</p> <p>1C2-1 がれき特徴に対するレス キューロボットの踏破性能評価 に関する研究 北海道大 ○川尻 将大, 小野里 雅彦, 田中 文基</p> <p>1C2-2 受動性を有する形状可変 クローラ型移動ロボットの段差 踏破性の評価 愛知工大 ○鈴木 壮一郎, 長谷 川 慧, 浅井 友将, 奥川 雅之</p> <p>1C2-3 可変クローラを有する 土砂災害対応小型レスキューロ ボットの開発 福山大 ○沖 俊任, 伍賀 正典, 田中 聡, 香川 直己</p> <p>1C2-4 活火山探査ロボットのた めの長距離遠隔通信実験 工学院大 ○北澤 弘之, 松田 崇 志, 東北大 山内 元貴, 秋山 健, 工学院大 羽田 靖史, 東北大 永 谷 圭司, 芝浦工大 油田 信一</p> <p>1C2-5 レスキューロボットにお ける直感的なリモートセンシ ングシステム 埼玉工大 ○岡本 良介, 趙 高 舉, 橋本 智己</p>	<p>1D2</p> <p>レスキューを題材にし たロボットコンテスト (1)</p> <p>13:00-14:30</p> <p>大金 一二(新潟工大)</p> <p>1D2-1 第13回レスキューロ ボットコンテストでのとくふあ い!の取り組み 徳島大 ○実光 竜太, 創成学習開 発センター ロボコンプロジェ クトメンバー</p> <p>1D2-2 ロボットの個体識別機 能を用いたトリアージタッグの 作成 愛知工大 ○勝 玄毅, 寺田 恭 祐, 奥川 雅之</p> <p>1D2-3 レスキューロボットコ ンテストへの初参加に向けた対 策 産技短 ○久保田 和希, 来田 遼, 峯上 佳丈, 二井見 博文</p> <p>1D2-4 レスコンシーズ安芸版 2013における取り組みについ て 広島工大 ○福井 翔也, 尾坂 甚 伍, 白上 敬一, 小林 裕輔, 近 村 慎, 吉川 佳秀, 大窪 隼人, 昌子 舜, 森 崇大, 入江 哲也, 広工大レスコンチーム, レスコ ンシーズ安芸版実行委員会, 寺 西 大</p> <p>1D2-5 レスキューロボットコ ンテスト・シーズ備後版の開発 福山大 ○國延 昇市, 河本 泰 良, 伍賀 正典</p>

※ Keynote[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間, 1講演分=15分)

第E室(403)	第F室(404)	第G室(405)	第H室(406)
<p>1E2</p> <p>無人航空機とその応用</p> <p>13:00-14:30</p> <p>鈴木 智 (信州大)</p> <p>1E2-1 最適軌道設計によるパラフォイルの自律誘導制御に関する一考察 群馬高専 ○新井 浩平, チョン ザオシャン, 平社 信人</p> <p>1E2-2 4元数によるクワッドロータヘリコプタの入出力線形化に基づく位置制御 名工大 ○安藤 誠, 朽名 佑太, 山田 学</p> <p>1E2-3 クワッドロータ機による3軸任意誘導を考慮した自律浮遊実験 群馬高専 ○平社 信人, 森本 光香</p> <p>1E2-4 カイトプレーンの小型姿勢推定システムの開発 熊本大 ○田嶋 脩一, 大嶋 康敬, 公文 誠, 波多 英寛</p> <p>1E2-5 クワッドロータを用いた屋外環境音源探索 東工大 ○大畑 琢磨, 手塚 太貴, ホンダ・リサーチ・インスティテュート・ジャパン 中村 圭佑, 水本 武志, 東工大/ホンダ・リサーチ・インスティテュート・ジャパン 中臺 一博</p>	<p>1F2</p> <p>医用工学と障害者支援 (2)</p> <p>13:00-14:30</p> <p>京相 雅樹 (東京都市大)</p> <p>1F2-1 Kinect を利用したロボットアームの制御 東海大 ○市村 昂平, 曲谷 一成, 岩城 智大</p> <p>1F2-2 EMGを用いた頸部による音声認識 東海大 ○岩崎 一将, 田中 絹也, 曲谷 一成</p> <p>1F2-3 呼吸ガス分析システムの開発に向けた基礎研究 東海大 ○狩野 早紀, 早稲田大 永岡 隆, 日本光電 小林 尚史, 倉橋 宗重, 東京工大 武田 朴, 東海大 小熊 剛, 辻 千鶴子, 青木 琢也, 浦野 哲哉, 浅野 浩一郎, 阿部 直, 曲谷 一成</p> <p>1F2-4 白杖による盲人誘導インターフェイスの開発 日本工大 ○松岡 悠介, 滝田 謙介</p> <p>1F2-5 圧縮音源 (MP3) と非圧縮音源 (WAVE) が人の脳波に与える影響の解析 東海大 ○山口 大貴, 清崎 陸, 曲谷 一成</p>	<p>1G2</p> <p>自動化システム・FA システムの技術および一般 (2)</p> <p>13:00-14:30</p> <p>三好 孝典 (豊橋技科大) 菅原 雄介 (国土館大)</p> <p>1G2-1 取鍋初期位置を考慮した低位置注湯動作の軌道生成と液体落下位置制御 豊橋技科大 ○伊藤 敦, 田崎 良佑, 新東工業 鈴木 薪雄, 豊橋技科大 寺嶋 一彦</p> <p>1G2-2 連続铸造における铸造順決定支援ツールの開発 神戸製鋼所 ○福田 啓一, 檜崎 博司, 鎌田 卓</p> <p>1G2-3 タイヤ特性を利用した車両運用計画の自動作成 兵庫県立大 ○市場 孝典, 中谷 真太郎, 佐藤 孝雄, 荒木 望, 小西 康夫</p> <p>1G2-4 計量コンベアの動的挙動と制御 小山高専 ○大塚 健太, 山崎 敬則, 東大 山川 雄司</p> <p>1G2-5 高精度な姿勢検出が可能な視覚マーカを用いた物体のハンドリング 産総研 ○阪口 健, 田中 秀幸, 関山 守, 谷川 民生</p> <p>1G2-6 精密仕上げロボットシステムの実用化 IHI ○林 浩一郎, 三上 知三, 柴崎 暢宏, 曾根原 光治, 上野 光, 村上 弘記</p>	<p>1H2</p> <p>あなたは受動的ロコモーションから何を学びますか? (2)</p> <p>13:00-14:30</p> <p>藤本 健治 (京大)</p> <p>1H2-1 脚に動吸振器を持つ2脚歩行ロボットの高速かつロバストな平地歩容生成 北陸先端大 ○阿久津 行裕, 浅野 文彦, 立命館大 徳田 功</p> <p>1H2-2 パラメータ励振歩行に対する遅延フィードバック制御の適用に関する一考察 名古屋大 ○浅香 甫, 広島大 原田 祐志, 名古屋大 田地 宏一</p> <p>1H2-3 抑制足形状による受動歩行ロボットの安定性の解析はこだて未来大 ○大御堂 尊, 菅原 学, 玉川 佳奈, 高田 樹, 本田技研 力石 直也, 福岡工大 兵頭 和幸, はこだて未来大 三上 貞芳</p> <p>1H2-4 抑制足形状を用いた膝付2脚受動歩行機による3次元歩行の安定化 はこだて未来大 ○菅原 学, 大御堂 尊, 本田技研 力石 直也, 福岡工大 兵頭 和幸, はこだて未来大 三上 貞芳</p> <p>1H2-5 膝の伸縮による3次元2足歩行の創発 岡山理科大 ○伊藤 崇志, 衣笠 哲也, 吉田 浩治, 藤本 真作, 大阪電通大 入部 正継</p>

※ Keynote[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間, 1講演分=15分)

第I室 (501)	第J室 (502)	第K室 (503)	第L室 (504)
<p>1I2</p> <p>触覚・力覚(1)</p> <p>13:00-14:30</p> <p>梶本 裕之(電通大)</p> <p>1I2-1 ポーラスソフトマテリアルの手触り 山形大 ○高橋 央, 鈴木 誠, イノアックコーポレーション 今井 由美, 山形大 野々村 美宗</p> <p>1I2-2 反射音を用いた鉗子型触覚センサのしこり検出に向けた改良 名工大 ○福田 智弘, 田中 由浩, 名古屋大 藤原 道隆, 名工大 佐野 明人</p> <p>1I2-3 生体内組織形成術による再生血管の物性評価用触覚プローブの開発 日本大 ○石井 和也, 春田 峰雪, 国立循環器病センター 中山 泰秀, 日本大 尾股 定夫</p> <p>1I2-4 触覚センサを用いた軟組織の物性評価法に関する基礎的研究 日本大 ○遠藤 湧紀, 春田 峰雪, 尾股 定夫</p> <p>1I2-5 集束超音波と変位測定と同軸化による非接触表面硬さ分布計測の高精度化 東京大 ○藤原 正浩, 篠田 裕之</p> <p>1I2-6 超音波式ネット状センサが検出可能な対象物情報について 電通大 ○有田 輝, 鈴木 陽介, 日本精工 勅使河原 誠一, 飛田 和輝, 電通大 下条 誠</p>	<p>1J2</p> <p>ヒューマン・ロボット・インタラクション(2)</p> <p>13:00-14:30</p> <p>中内 靖(筑波大) 長谷川 泰久(筑波大)</p> <p>1J2-1 <i>Keynote</i>[2] 擬人化現象を考慮した人-ロボット間のインタラクション設計 筑波大 ○大澤 博隆</p> <p>1J2-2 人とロボットのフィジカルコミュニケーション:手をつないで一緒に散歩するロボットの実現 電通大 ○日永田 智絵, アッタ ミミ ムハンマド, 長井 隆行, 玉川大 下斗米 貴之, 大森 隆司</p> <p>1J2-3 行動特性を考慮した犬の愛着行動の人・ロボットコミュニケーションへの適用 中央大 ○沼宮内 隆一, 新妻 実保子</p> <p>1J2-4 テレビ視聴中の人に集中低下状態を推定し,ながら運動を働きかけるシステム 大阪工大 ○松尾 真吾, 大須賀 美恵子</p> <p>1J2-5 マルチモーダル情報を用いた未知語を含む発話のドメイン選択 早稲田大 ○高橋 裕己, 早稲田大/HRI-JP 中野 幹生, 京都大 岩橋 直人, 京都工芸繊維大 左祥, HRI-JP 船越 孝太郎, 京都工芸繊維大 岡 夏樹, 早稲田大 菅野 重樹</p>	<p>1K2</p> <p>ホームロボット&システム(2)</p> <p>13:00-14:30</p> <p>富沢 哲雄(電通大) 三浦 純(豊橋技科大)</p> <p>1K2-1 <i>Keynote</i>[2] 人とロボットの社会的関係に対する心理的評価 大阪大 ○上出 寛子</p> <p>1K2-2 ロボットアームによる洗濯物の分離及び頂点検出に関する研究 芝浦工大 ○大島 智也, 吉見 卓, 安藤 吉伸, 水川 真</p> <p>1K2-3 把持方法に基づく把持情報の抽出と把持動作の実現 電通大 ○諏訪野 正平, 富沢 哲雄, 工藤 俊亮, 末廣 尚士</p> <p>1K2-4 双腕ロボットにより布袋へ物を入れるための開口操作と視覚状態認識 東京大 ○三宅 健司, 長濱 虎太郎, 矢口 裕明, 岡田 慧, 稲葉 雅幸</p> <p>1K2-5 付き添いロボットのためのカメラとレーザー距離センサを用いた人物発見・追跡 豊橋技科大 ○小出 健司, Igi Ardiyanto, 三浦 純</p>	<p>1L2</p> <p>エージェント・シンセシス・エンジニアリングの設計・応用(2)</p> <p>13:00-14:30</p> <p>羽倉 淳(岩手県立大)</p> <p>1L2-1 情報伝播における人の振る舞いに由来する伝播遅れの影響 北海道大 ○小松 琢也, 山本 雅人, 北海道情報大 古川 正志</p> <p>1L2-2 RBMによる音楽信号の特徴抽出と自動音楽生成システム 北海道工大 ○丹羽 孔明, 神奈川大 湯川 恵子, 北海道工大 木下 正博, 三田村 保, 会津大 成瀬 継太郎, 北海道工大 川上 敬</p> <p>1L2-3 演奏におけるビブラートが印象に与える影響の調査 会津大 ○深谷 友祐, 成瀬 継太郎</p> <p>1L2-4 函館歴史資料の Linked Open Data 化 はこだて未来大 ○奥野 拓, 高橋 正輝, 山田 亜美</p> <p>1L2-5 進化計算と局所探索の組み合わせによるジョブショップスケジューリング問題の解法 北海道大 ○横山 想一郎, 山本 雅人, 北海道情報大 古川 正志</p>

※ Keynote[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間, 1 講演分=15 分)

12月18日(水) 第2スロット

第M室(505)			
<p style="text-align: center;">1M2</p> <p style="text-align: center;">インテリジェントビークルのためのセンシングと制御(2)</p> <p style="text-align: center;">13:00-14:30</p> <p style="text-align: center;">菅沼 直樹(金沢大) 金子 哲也(大阪産業大)</p> <p>1M2-1 自動車運転時のオブティカル・フロー・シミュレーション デンスー ○伊能 寛, 神戸大 深尾 隆則</p> <p>1M2-2 ステレオビジョンを用いた低背物を含む障害物検出 岡山県立大 ○松井 俊樹, 金沢大 菅沼 直樹</p> <p>1M2-3 グループを構成する複数人物のレーザベース追跡 同志社大 ○西尾 梓, 橋本 雅文, 高橋 和彦</p> <p>1M2-4 屋外におけるマルチ移動ロボットによるレーザベースな移動物体大きさ・姿勢推定法 同志社大 ○泉 竜之輔, 橋本 雅文, 高橋 和彦</p> <p>1M2-5 宇宙用ハイパースペクトルカメラ HSC の開発と次世代イメージング 北海道工大 ○佐鳥 新, 伊藤 那知, 東京大 青柳 賢英, 北海道衛星 竹内 佑介, 北海道工大 三橋 龍一, 佐々木 正巳</p> <p>1M2-6 FTIR 原理を用いたフロントガラス表面上に発生する結露の検出 早稲田大 ○青木 敬太, 久保田 拓也, 渡辺 亮</p>			

※ Keynote[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間. 1 講演分=15 分)

12月18日(水) 第3スロット

第A室(301)	第B室(レセプション)	第C室(401)	第D室(402)
<p>1A3</p> <p>つくばチャレンジ 2013:リアルワールド口 ロボットチャレンジ (RWRC)の第2ステー ジ(3)</p> <p>14:45-16:15</p> <p>中後 大輔(関西学院大) 竹内 栄二郎(東北大) 吉留 忠史(神奈川工大)</p> <p>1A3-1 電動車椅子ベースの搭乗 型車両への組み込み PCの搭載 と自律走行機能の実装 筑波大 ○原 祥亮, Doog 大島 章, 筑波大 川本 駿, 渡辺 敦志, 坪内 孝司</p> <p>1A3-2 つくばチャレンジ 2013 におけるロボットリモート監視 システムの開発 金沢工大 ○市野 陽太, 出村 公 成</p> <p>1A3-3 公共空間で活動する自 立移動ロボットの開発 関西学院大 ○村松 聡, 電通大 松田 啓明, 関西学院大 仲本 慎 平, 益重 拓馬, 中後 大輔, 摂 南大 横田 祥, 産業技術大 橋本 洋志, 電通大 末廣 尚士</p> <p>1A3-4 移動ロボットを用いた 迷子探知システムの開発 筑波大 ○吉田 森彦, 松本 祥, 高木 勇武, 山田 大地, 大矢 晃 久</p> <p>1A3-5 つくばチャレンジ 2013 に向けた東北大学田所研究室の 自律移動ロボットの開発 東北大 ○荒川 尚吾, 菅原 直樹, 矢野 浩史, 竹内 栄二郎, 大野 和則, 田所 諭</p> <p>1A3-6 神奈川工科大学による屋 外自立走行ロボットの開発(そ の2) 神奈川工大 ○吉留 忠史, 鈴木 快旺, 桑江 ルッカス 哲也, 河 原崎 徳之</p>	<p>1B3</p> <p>RTミドルウェアコン テスト 2013(3)</p> <p>14:45-16:15</p> <p>本田 幸夫(アルポット) 菅原 淳(NEDO) 大道 武生(名城大)</p> <p>1B3-1 マルチメディア向けグラ フィカル統合開発環境「Max」 とRTCを繋ぐブリッジプラグ インの開発 早稲田大 ○佐々木 一磨, 寺田 翔太, 有江 浩明, 野田 邦昭, 菅 佑樹, 尾形 哲也</p> <p>1B3-2 自律・遠隔操作可能な追 尾カメラ 芝浦工大 ○石田 真一, 荻谷 浩史, 生田目 祥吾, 松日楽 信 人</p> <p>1B3-3 RTM on Android を用 いた Android 用マルチセンサ コンポーネント群 芝浦工大 ○立川 将, 大野 祥 平, 佐々木 毅</p> <p>1B3-4 メディアアートへのRT ミドルウェアを用いた開発手法 の提案 芝浦工大 ○土屋 彩茜, 立川 将, 佐々木 毅</p> <p>1B3-5 動的システム変更を実現 するRTCセットの開発 芝浦工大 田畑 伸頼, ○藤岡 峻, 水川 真</p> <p>1B3-6 小型移動体のSLAM 検 証を行う環境を整える6自由度 マニピュレータ 筑波大/産総研 ○村上 青児, 産 総研 原 功, 安藤 慶昭, 関山 守, 谷川 民生, 神徳 徹雄</p>	<p>1C3</p> <p>レスキュー工学(3)</p> <p>14:45-16:15</p> <p>三輪 昌史(徳島大)</p> <p>1C3-1 災害対応ロボット用移動 カメラアームシステムの開発 千葉工大 ○大和 秀彰, 戸田 健 吾, 清水 正晴, 小太刀 崇, 吉 田 智章, 西村 健志, 古田 貴之</p> <p>1C3-2 鉛直降下型能動スコープ カメラの接触状態が運動に及ぼ す影響の評価 東北大 ○福田 潤一, 昆陽 雅 司, 田所 諭</p> <p>1C3-3 カメラの回転落下による広 域3次元地図生成(第2報) 立命館大 ○奥野 修平, 李 周浩</p> <p>1C3-4 犬の歩容の特徴に着目し た速度推定の精度評価 東北大 ○坂口 尚己, 大野 和 則, 竹内 栄二郎, 田所 諭</p> <p>1C3-5 長期運用可能な投下型 ポータブル観測デバイスの開発 とフィールド試験 東北大 ○谷島 諒丞, 榎本 裕次 郎, 皆本 岳, 秋山 健, 山内 元 貴, 永谷 圭司, 吉田 和哉</p> <p>1C3-6 ファジィ推論における要 救助者発見システムの提案 埼玉工大 ○趙 高舉, 岡本 良 介, 橋本 智己</p>	<p>1D3</p> <p>レスキューを題材にし たロボットコンテスト (2)</p> <p>14:45-16:15</p> <p>土井 智晴(大阪府立高専)</p> <p>1D3-1 探査機開発とレスキュー ロボットコンテスト 金沢工大 ○水原 普賢</p> <p>1D3-2 RoboCup Japan Open レスキュー実機リーグ におけるフィールドの定式化 新潟工大 ○小林 仁, 新潟工科 大 大金 一二, 長岡技科大 木 村 哲也</p> <p>1D3-3 競技形式による受動サ ブローラを有するクローラ型 移動ロボットの評価と改善 愛知工大 ○浅井 友将, 松原 秀 彦, 鈴木 壮一郎, 長谷川 慧, 奥 川 雅之</p> <p>1D3-4 レスキューロボットコ ンテスト・シーズジャンボリー 2013 in KOBE の実施報告 広島工大 ○森 崇大, 尾坂 甚伍, 小林 裕輔, 近村 慎, 入江 哲也, 府大高専 大阪府立大高専 福祉 科学研究会, 広島工大 広工大 レスコンチーム, レスコンシー ズ実行委員会 レスコンシー ズ実行委員会, 広島工大 寺西 大, 府大高専 土井 智晴, 愛知工大 奥川 雅之</p> <p>1D3-5 レスキューロボットコ ンテストシーズのための機材開 発 こども未来館/丹青社 ○岩熊 孝幸, タカラトミー 金澤 拓也, 埼玉大 野村 泰朗, 広島工大 白 上 敬一, 奥川 雅之</p> <p>1D3-6 レスキューロボット作 りを通じた教科融合型STEM 教育カリキュラムの開発 埼玉大 ○野村 泰朗</p>

※ Keynote[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間, 1 講演分=15 分)

第E室(403)	第F室(404)	第G室(405)	第H室(406)
<p>1E3</p> <p>移動ロボット機構(1)</p> <p>14:45-16:15</p> <p>多田隈 建二郎(大阪大) 永谷 圭司(東北大)</p> <p>1E3-1 慣性力を生かした四脚歩行ロボットの開発 東工大 ○季 成, 実吉 敬二</p> <p>1E3-2 下水管(100A管)内における100[m]以上の長距離走行・検査が可能な蠕動運動型ロボットの開発 中央大 ○田中 友也, 針谷 健介, 内山 光一, 中村 太郎</p> <p>1E3-3 自在な羽ばたき動作を実現できる羽ばたき飛行ロボットの開発 九州工大 ○岩崎 卓真, 大竹 博, 電通大 田中 一男</p> <p>1E3-4 トーラスクローラー型移動ロボットの無限回転機構に関する研究 八戸工大 ○佐藤 功規, 石田 裕, 笹森 奎祐, 藤澤 隆介</p> <p>1E3-5 火山斜面の転がりを利用した移動探査ロボットの開発 東北大 ○秋山 健, 多田隈 建二郎, 永谷 圭司, 吉田 和哉</p> <p>1E3-6 高い障害物走破性能を持つ移動ロボットのための脚の性質を有する車輪形状 未来大 ○長村 勝也, 三上 貞芳</p>	<p>1F3</p> <p>医用工学と障害者支援(3)</p> <p>14:45-16:15</p> <p>曲谷 一成(東海大)</p> <p>1F3-1 規格化ヒストグラムを用いたがん診断法の研究 東京工大 ○塚原 慧, 高巢 寛徳, 石川 和花, 日向 奈恵, 武田 朴, 加藤 洋</p> <p>1F3-2 代替感覚提示による対麻痺者のための立位安定化法 茨城大 ○泉 大船, 酒井 千明, 中嶋 将仁, 若狭谷 良行, 近藤 良, 岡田 養二</p> <p>1F3-3 オプティカルフローを用いた表層筋と深層筋の活動の識別 はこだて未来大 ○小塩 俊貴, 櫻沢 繁, 熊本大 戸田 真志, 金沢大 秋田 純一, 京都大 近藤 一晃, 中村 裕一</p> <p>1F3-4 多点筋電計測による筋疲労の可視化 はこだて未来大 ○樋山 貴洋, 櫻沢 繁, 熊本大 戸田 真志, 金沢大 秋田 純一, 京都大 近藤 一晃, 中村 裕一</p>	<p>1G3</p> <p>循環産業創成を目指した自律型セル生産ロボットシステム(1)</p> <p>14:45-16:15</p> <p>榎木 哲夫(京大) 横小路 泰義(神戸大) 野田 哲男(三菱電機)</p> <p>1G3-1 多種類部品に対応した組立ロボットシステム 川崎重工 掃部 雅幸, 高山 裕規, ○本間 敏行, 木下 博貴, 赤松 政彦, 川上 良裕</p> <p>1G3-2 ロボットセル生産システムの多段階レイアウト最適設計法 京大 ○白 暁博, 山田 崇恭, 泉井 一浩, 西脇 眞二, 三菱電機 野田 哲男, 永谷 達也</p> <p>1G3-3 独立したコントローラを持つ複数のコマンド型マニピュレータの衝突回避手法 筑波大 ○相山 康道, 周 嘉寧, Ahmad Yasser Afaghani</p> <p>1G3-4 パラ積み部品のマニピュレーション計画とシステム設計 三菱電機 ○野田 哲男, 長野 陽, 永谷 達也, 神戸大 神岡 渉, 横小路 泰義, 立命館大 土橋 宏規</p> <p>1G3-5 ハンドとワーク間の各面接触空間を利用した把持計画の検討 三菱電機 ○永谷 達也, 野田 哲男, 長野 陽</p> <p>1G3-6 支持面上におけるロボットハンドによる安定した把持操作の実現に向けた対象物体の安定姿勢への遷移計画 神戸大 ○羽根 幹人, 神岡 渉, 横小路 泰義, 立命館大 土橋 宏規, 三菱電機 野田 哲男, 長野 陽, 永谷 達也</p>	<p>1H3</p> <p>あなたは受動的ロコモーションから何を学びますか?(3)</p> <p>14:45-16:15</p> <p>浅野 文彦(北陸先端大)</p> <p>1H3-1 路面環境推定に基づく伸縮脚受動歩行機を用いた適応歩行制御 和歌山大 ○岩尾 拓海, 徳田 献一, 大阪電通大 入部 正継, 大阪大 大須賀 公一</p> <p>1H3-2 受動的動歩行の性質を利用した脚歩行ロボットの設計手法 大阪電通大 入部 正継, ○浦 大介, 衣笠 哲也, 大阪大 大須賀 公一</p> <p>1H3-3 牽引を併用した完全受動走行の走行性能向上 名工大 ○馬場 文哉, 帝京大 池俣 吉人, 名工大 佐野 明人</p> <p>1H3-4 受動的なヒト足機構と骨盤回旋機構の統合 名工大 ○渡辺 啓仁, 俵 慎太郎, 佐野 明人, 帝京大 池俣 吉人</p> <p>1H3-5 受動的な骨盤回旋機構の動特性設計 名工大 ○俵 慎太郎, 渡辺 啓仁, 帝京大 池俣 吉人, 名工大 佐野 明人</p>

※ Keynote[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間, 1 講演分=15 分)

第I室 (501)	第J室 (502)	第K室 (503)	第L室 (504)
1I3	1J3	1K3	1L3
触覚・力覚(2)	ヒューマン・ロボット・ インタラクシオン(3)	ホームロボット&シス テム(3)	エージェント・シンセ シス・エンジニアリング の設計・応用(3)
14:45-16:15	14:45-16:15	14:45-16:15	14:45-16:15
嵯峨 智(筑波大)	平田 泰久(東北大) 長谷川 泰久(筑波大)	吉見 卓(芝浦工大) 上出 寛子(大阪大)	成瀬 継太郎(会津大)
<p>1I3-1 爪に伝わる振動に基づく、物を介して触れた際の感覚評価の可能性 名工大 ○玉田 真, 田中 由浩, 佐野 明人</p> <p>1I3-2 水認知過程におけるマイククロスリップ現象 山形大 齊藤 里奈, 慶應義塾大 前野 隆司, 山形大 ○野々村 美宗</p> <p>1I3-3 マイスナー小体の発生過程についての考察(第2報) 名工大 ○Pham Quang Trung, 星 貴之, 田中 由浩, 佐野 明人</p> <p>1I3-4 マイスナー小体の空間配置についての考察(第2報) 名工大 ○星 貴之, Pham Quang Trung, 田中 由浩, 佐野 明人</p> <p>1I3-5 静電力覚提示のための力方向検出機能付きグローブ型提示子の開発 東京大 ○中村 琢, 山本 晃生</p> <p>1I3-6 フィルム状電気触覚ディスプレイにおける圧力分布計測を用いたフィードバック 電通大 ○武井 聖也, 渡辺 亮, 岡崎 龍太, 電通大/さきかけ 梶本 裕之</p>	<p>1J3-1 ブレーキ制御による足こぎ車椅子の操舵ハンドルアシスト 東北大 ○平田 泰久, 小菅 一弘, ベルサイユ大 Monacelli, Eric</p> <p>1J3-2 リズム歩行アシスト装置の腰軌道分析に基づくリハビリテーション効果の検証 東工大 ○河野 大器, 太田 玲央, 小川 健一朗, 日産厚生会玉川病院 和田 義明, 東工大 三宅 美博</p> <p>1J3-3 3次元内での運動を可能とする装着型歩行支援システムの機構設計 東北大 ○渡辺 翔太, 皆川 新太, 鈴木 慎治, 平田 泰久, 小菅 一弘</p> <p>1J3-4 四足歩行ロボットにおける倒立振りモデルに基づく旋回動作の実現 金沢工大 ○窪 篤志, 市川 智章, 小暮 潔</p> <p>1J3-5 把持支援機器の容易な着脱を目的とした薄型能動装着機構の提案 筑波大 長谷川 泰久, ○鈴木 豪志, 長谷川 誉晃</p>	<p>1K3-1 オンライン動作教示学習に基づく高次行動計画の生成と家事支援サービスロボットへの適用 東京大 ○三喜田 浩行, 垣内 洋平, 岡田 慧, 稲葉 雅幸</p> <p>1K3-2 曖昧性や身体的制約をベイジアンネットワークで統合するコミュニケーション 電通大 ○Bui Thanh Tung, Muhammad Attamimi, 中村 友昭, 長井 隆行, 国立情報研 稲邑 哲也</p> <p>1K3-3 双腕多指口ロボットによる紐の縛り付け作業の実現 電通大 ○五味 知之, 片野 良太, 富沢 哲雄, 工藤 俊亮, 末廣 尚士</p> <p>1K3-4 遠隔訪問ロボットの首振り動作の導入 名城大 ○田中 亮次, 江本 健吾, 鈴木 啓竜, システム東海 福田 皇久, アルハワイン大 アティフ オスマン, 名城大 辰野 恭市, 柴田 有加</p> <p>1K3-5 幼児の感性と創造性を育むバルーン歩行ロボット~移動機構設計と性能評価について~ 関東学院大 ○今村 厚志, 白居 佑樹, 上澤 秀仁, 西田 麻美</p>	<p>1L3-1 進化計算手法を用いたロボットの制御系学習に関する研究(第一報) 日本工大 仲村 知晃, 谷 子曦, ○滝田 謙介</p> <p>1L3-2 確率的サンプリング手法とサポートベクターマシンによる経路計画 豊田工大 ○米陀 佳祐, Quoc Huy Do, 三田 誠一</p> <p>1L3-3 物理モデリングによる犬モデルの自律遊泳動作獲得に関する研究 北見工大 ○三串 邦明, 渡辺 美知子, 鈴木 育男, 岩館 健司</p> <p>1L3-4 不整地における4脚步行仮想生物の歩行動作の獲得 北見工大 ○白石 陽介, 渡辺 美知子, 鈴木 育男, 岩館 健司</p> <p>1L3-5 巡回セールスマン問題向け並列粒子群最適化の提案 北海道大 ○本庄 将也, 山本 雅人</p>

※ Keynote[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間, 1講演分=15分)

<p>第M室(505)</p>			
<p>1M3</p> <p>人間機械共存システム の操作支援制御技術(1)</p> <p>14:45-16:15</p> <p>内山 直樹(豊橋技科大) 森 貴彦(岐阜高専) 野田 善之(山梨大)</p> <p>1M3-1 天井クレーンパワーア シストシステムのための操作力 推定手法の構築 豊橋技科大 ○勝田 雄佑, 三好 孝典, 寺嶋 一彦</p> <p>1M3-2 振動要素を含む搬送シ ステムの位置決め精度と振動抑 制を考慮した操作支援システム 山梨大 ○岩井 翔吾, 野田 善之</p> <p>1M3-3 MPC を用いたオンラ イン動作予測に基づくパワーア シストシステム 岐阜高専 ○森 貴彦</p> <p>1M3-4 ジョイスティックの動的 操作制限に基づく平面内3自 由度搬送機械の操作支援システ ム 山梨大 ○久根口 智也, 野田 善 之</p> <p>1M3-5 直動シリンダを用いた 5自由度ワイヤ懸架式パワーア シストシステムにおける搬送物 の重心推定 豊橋技科大 ○永井 駿介, 三好 孝典, 寺嶋 一彦</p>			

※ Keynote[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間. 1講演分=15分)

12月18日(水) 第4スロット

第A室(301)	第B室(レセプション)	第C室(401)	第D室(402)
<p>1A4</p> <p>つくばチャレンジ 2013:リアルワールドロ ボットチャレンジ (RWRC)の第2ステー ジ(4)</p> <p>16:30-18:15</p> <p>佐野 睦夫(大阪工大) 多羅尾 進(東京高専) 富沢 哲雄(電通大)</p> <p>1A4-1 随伴型ロボットによる 生活環境ログ獲得と行動支援 大阪工大 ○神戸 貴宏, 佐橋 亮 介, 佐野 睦夫, 宮脇 健三郎, 井 上 雄紀</p> <p>1A4-2 人の探索機能を備えた自 律移動ロボット高尾3号の開発 東京高専 多羅尾 進, 佐々木 理, 石塚 裕澄, ○山川 史, 多田 昂 介, ゴバック ズン, 上木 瞭太 郎, 青木 宏之</p> <p>1A4-3 3次元LIDARを用い た2次元環境地図の作成手法 とそれを利用したナビゲーション 東京理科大, 産総研 ○江川 拓 良, 鮫島 一平, 仁瓶 雄真, 産 総研, JST Simon Thompson, 畑尾 直孝, 産総研 梶澤 光隆, 産総研, JST, 東京理科大, 奈良 先端大 加賀美 聡, 東京理科大, 産総研 竹村 裕, 溝口 博</p> <p>1A4-4 2013年度芝浦工業大学 ロボティクス研究室における屋 外用自律移動ロボットの開発 芝浦工大 ○安藤 吉伸, 志村 皇 洋, 吉見 卓, 水川 真</p> <p>1A4-5 効率的に市街地を巡回 走行して対象人物を探索するシ ステムの開発 電通大 ○町田 英嗣, 赤松 駿 一, 今田 光, 園部 雄万, 宇土 沢 直幾, 富沢 哲雄</p> <p>1A4-6 クローラ型移動ロボッ トを用いた東北大学永谷研のつ くばチャレンジへの取り組み 東北大 ○幸村 貴臣, 山内 元 貴, 都築 遼平, 永谷 圭司</p> <p>1A4-7 つくばチャレンジ2013 のための屋外自律移動ロボットの 開発 成蹊大 ○竹重 直紀, 竹岡 年 延, 橋本 康宏, 星 翼, 岡本 望, 鳥毛 明</p>	<p>1B4</p> <p>RTミドルウェアコン テスト2013(4)</p> <p>16:30-18:00</p> <p>成田 雅彦(産業技術大) 高倉 広義(サンリットオー トメイション)</p> <p>1B4-1 WEBサービスを利用し た対話支援RTC群の開発 玉川大 ○下斗米 貴之, 岡田 浩 之</p> <p>1B4-2 karto ライブラリを用い た自律地図作成システム 玉川大 ○林 優介, 下斗米 貴 之, 岡田 浩之</p> <p>1B4-3 屋内環境における活動支 援を目的とした小型サービスロ ボットの開発 電通大 ○二瓶 陽介, 松田 啓 明, 平井 雅尊, 末廣 尚士</p> <p>1B4-4 自動アングル機能を有し たロボットカメラ 芝浦工大 ○生田目 祥吾, 石田 真一, 松日 崇 信人</p> <p>1B4-5 移動ロボット知覚制御用 RTC群の開発と学生実験での 利用 電通大 Attamimi Muham- mad, 中村 友昭, ○長井 隆行</p> <p>※講演終了後に 最終審査, 表彰式 を行います。</p>	<p>1C4</p> <p>災害探査活動支援用モ バイルロボット群の半自 律化とインターネット遠 隔制御(1)</p> <p>16:30-18:00</p> <p>根 和幸(京大) 大坪 義一(近畿大) 前田 弘文(弓削商船)</p> <p>1C4-1 <i>Keynote[1]</i> レスキュー ロボットの半自律化への方向性 神戸高専 ○小林 滋</p> <p>1C4-2 災害探査活動支援用モバ イルロボット群制御のためのモ ジュール化構想 弓削商船 ○藤田 和友, 神戸高 専 小林 滋, 国際レスキューシ ステム研究機構 高森 年, 弓削 商船 前田 弘文</p> <p>1C4-3 未知障害物のある環境に おける複数ロボットによる移動 体の協調追いつみ 京都大 ○吉本 昌弘, 根 和幸, 松野 文俊</p> <p>1C4-4 移動探査ロボット UMRS2009のRTミドル ウェア化 近畿大 ○東村 拓, 大坪 義一, 国際レスキューシステム研究 機構 小林 滋, 高森 年, 弓削 商船高専 前田 弘文</p> <p>1C4-5 レスキューロボット UMRS2010のコンポーネン ト化 神戸高専 ○尾中 哲哉, 曾我 慎, 黒住 亮太, 弓削商船高専 前田 弘文, 神戸高専 小林 滋, 近畿 大 大坪 義一, 国際レスキュー システム研究機構 高森 年</p>	<p>1D4</p> <p>レスキューを題材にし たロボットコンテスト (3)</p> <p>16:30-18:00</p> <p>奥川 雅之(愛知工大)</p> <p>1D4-1 第13回レスキューロ ボットコンテストの総括 府大高専 ○土井 智晴, 愛知工 大 奥川 雅之, 岡山県大 山内 仁, 広島工大 宗澤 良臣, 神戸 大 横小路 義泰, RRC13 レス キューロボットコンテスト実行 委員会</p> <p>1D4-2 第13回レスキューロ ボットコンテストにおける計算 機システムと競技分析 大阪電通大 ○小枝 正直, 大阪 府立大 小島 篤博, 岡山県立大 山内 仁, レスキューロボット コンテスト実行委員会 榎永 沙 織</p> <p>1D4-3 レスキューロボットコ ンテストに用いるダメージ計測 用ダミーの性能評価と改良 福山大 ○伍賀 正典, 沖 俊任, 藤井 博晃, 石川高専 藤岡 順, 大阪大 松下 雄貴, 星翔高 立花 勢司</p> <p>1D4-4 第13回レスキューロ ボットコンテストにおける無線 LANおよび無線通信システム の管制 徳島大 ○三輪 昌史, 産技短 二 井見 博文, レスキューロボッ ト実行委員会</p> <p>1D4-5 第13回レスキューロ ボットコンテストにおける神戸 大学「六甲おろし」の取り組み 神戸大 ○長谷川 正悟, 足立 秀 昭, 渡邊 嵩智, 炭谷 直史, 中 辻 秀憲, 義澤 康男</p> <p>1D4-6 ヒト型レスキューロボッ トコンテスト2013とタスク追 加の検討 産技短 ○二井見 博文, ヒト型 レスキューロボットコンテスト 実行委員会 佐竹 洋輔, 立花 勢 司, 大阪電通大 小枝 正直, 升 谷 保博</p>

※ Keynote[1],[2] はキーンノート講演 ([] 内の数値は講演時間, 1講演分=15分)

第E室(403)	第F室(404)	第G室(405)	第H室(406)
1E4	1F4	1G4	1H4
移動ロボット機構(2)	医用工学と障害者支援 (4)	循環産業創成を目指した自律型セル生産ロボットシステム(2)	あなたは受動的ロコモーションから何を学びますか?(4)
16:30-18:00	16:30-18:00	16:30-18:30	16:30-18:00
多田隈 建二郎(大阪大) 永谷 圭司(東北大)	武田 朴(東京工科大)	榎木 哲夫(京大) 横小路 泰義(神戸大) 野田 哲男(三菱電機)	大須賀 公一(大阪大) 藤本 健治(京大) 浅野 文彦(北陸先端大)
1E4-1 二関節筋を用いた四足歩行ロボットの研究 金沢工大 ○今津 芳満	1F4-1 2個の微小モータを用いたロールベルト型点字セルの開発 近畿大 ○大西 史朗, 五百井 清, 豊國 山路 恵司	1G4-1 N本平行円柱スティック型ハンドによる三次元形状部品に対する押し操作のロバスト性評価 神戸大 ○神岡 渉, 横小路 泰義, 立命館大 土橋 宏規, 三菱電機 野田 哲男, 長野 陽, 永谷 達也	1H4-1 <i>Keynote[1]</i> 受動歩行とヒト二足歩行 大阪大 ○細田 耕
1E4-2 多脚全方位車輪型レスキューロボットの移動方式の検討と不整地での検証実験 はこだて未来大 ○藤谷 剛, 三上 貞芳, 函館高専 中村 尚彦, 浜 克己	1F4-2 要介護者を支援するライフサポートシステム REACH 日本大 ○遠藤 麻衣, 遠藤 史, 柿崎 隆夫	1G4-2 産業用マニピュレータでのネジ締め作業の異常検出における機械学習の機能検証 岡山大 ○松野 隆幸, 福田 敏男	1H4-2 パネルディスカッション: フットについて熱く語ろう!
1E4-3 全方位対称型脚機構を用いた脚移動ロボットによる不整地移動に関する研究 はこだて未来大 ○池田 和則, 三上 貞芳	1F4-3 非線形回路を用いた神経インパルスの計測 東京都市大 ○武田 昂大, 野村 尚彦, 島谷 祐一, 京相 雅樹	1G4-3 産業用ロボットの力覚制御動作プログラミングにおける作業戦略の検討 京都市大 ○後藤 歩, 堀口 由貴男, 中西 弘明, 榎木 哲夫, 三菱電機 野田 哲男, 永谷 達也	
1E4-4 二重螺旋移動機構における直動式脚機構の設計と動作シミュレーション 室蘭工大 ○濱浦 大樹, 花島 直彦, 劉 群坡, 呼和 満達, 物井 佑樹	1F4-4 独立成分分析による非接触心電データからの生体情報抽出 東京都市大 ○島 大輝, 島谷 祐一, 京相 雅樹	1G4-4 インパクト駆動と視覚情報を用いた高精度ロボット運動制御 立命館大 ○立花 京, 山手 創一郎, 河村 晃宏, 川村 貞夫	
1E4-5 省自由度設計を導入した閉リンク型脚車輪ロボットの開発 東海大 ○Azlizan, Nurul Iz-zati, 稲垣 克彦	1F4-5 災害救助支援を目的とした、位置・方位情報に基づく小動物の目的地自動誘導技術の研究 東京都市大 ○長利 文恵, 橋本 純佳, 遠藤 佑太, 京相 雅樹, 島谷 祐一	1G4-5 部分的適応制御による多関節ロボットの軌道追従制御 大阪大 ○植村 充典, 前田 大輔, 平井 宏明, 宮崎 文夫	
		1G4-6 配膳作業のロボット化を実現する高機能ハンド 川崎重工業 ○掃部 雅幸, 高山 裕規, 本間 敏行, 川上 良裕	
		1G4-7 ソフトフィンガ型把持の安定性解析 産総研 ○原田 研介, 九州大 辻 徳生, 宇都 宗一郎, 産総研 山野辺 夏樹, 永田 和之	
		1G4-8 アライメントと把持のロバスト性に基づく組立作業用汎用ハンドの機構と把持戦略の総合的評価 立命館大 ○土橋 宏規, 神戸大 神岡 渉, 横小路 泰義, 三菱電機 野田 哲男, 長野 陽, 永谷 達也	

※ Keynote[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間, 1 講演分=15 分)

第I室 (501)	第J室 (502)	第K室 (503)	第L室 (504)
<p>1I4</p> <p>触覚・力覚(3)</p> <p>16:30-18:15</p> <p>田中 由浩(名工大)</p> <p>1I4-1 振動刺激を用いた空中に浮かぶ表面形状の呈示 東北大○伊藤 純平, キム スンファン, 永谷 直久, 昆陽 雅司, 田所 諭</p> <p>1I4-2 なぞり動作時に知覚するしこり感の生成手法の検討 東京大○木村 文信, 山本 晃生</p> <p>1I4-3 力覚拡張呈示を用いたなぞり感呈示 広島大○清岡 雅弘, 辻 敏夫, 栗田 雄一</p> <p>1I4-4 垂直方向の振動と水平方向の皮膚変形による摩擦感呈示 電通大○西村 奈令大, PER-CRO lab Leonardis Daniel, Solazzi Massmiliano, Frisoli Antonio, 電通大/さきがけ 梶本 裕之</p> <p>1I4-5 エッジ刺激法による剛体平面上での精細触覚パターン提示 東京大○櫻井 達馬, 篠田 裕之</p> <p>1I4-6 ブラインドタッチ可能な非接触タッチスクリーン 東京大○吉野 数馬, 篠田 裕之</p> <p>1I4-7 クリック感に関する一考察 筑波大○峰岸 裕一, 望山 洋, 名工大 藤本 英雄</p>	<p>1J4</p> <p>スポーツ応用システム(1)</p> <p>16:30-18:00</p> <p>池田 篤俊(奈良先端大) 吉武 康栄(鹿屋体育大)</p> <p>1J4-1 アーチェリーロボットの開発 電通大○篠崎 高彰, 金森 哉史, 大川 恭平, 宮崎 武</p> <p>1J4-2 デジタル・スポーツ創成のためのカメラ内蔵ボール 電通大○小池 英樹, カーネギーメロン大 木谷 クリス 真実, 電通大 堀田 高大</p> <p>1J4-3 タッチパネルを用いた指先によるなぞり動作の計測 首都大東京○石橋 良太, 大同大 橋口 宏衛, ジョージア工科大/東工大 篠原 稔</p> <p>1J4-4 自転車ベタリング技術向上のためのタイミング情報提示システム 中央大○田村 雄介, 大隅 久</p> <p>1J4-5 スキーの加重中心可聴化装置の試作と試用 東工大/さきがけ○長谷川 晶一, 東工大 大脇 遼, 三武 裕玄</p> <p>1J4-6 国立スポーツ科学センターにおける運動計測 国立スポーツ科学センター○桜井 義久, 藤田 善也, 石毛 勇介, 平野 裕一</p>	<p>1K4</p> <p>空間知</p> <p>16:30-18:00</p> <p>和田 一義(首都大) 新妻 実保子(中央大)</p> <p>1K4-1 Keynote[1] 空間知におけるソフトウェアモジュールの共通化と目的に応じた多彩なロボットの開発 首都大東京○山口 亨, 芝浦工大 松日榮 信人, 首都大東京 下川原 英理, 藤本 泰成</p> <p>1K4-2 知的空間における機器群へのタスク割当の一手法 創価大○宮崎 孝一, 近 哲也, 渡辺 一弘</p> <p>1K4-3 GMM 前景分離を用いた口バスタな指先動作検出による空間ジェスチャーインターフェイス 首都大東京○松井 翔太, 山下 祥宏, 山口 亨, 西谷 隆夫</p> <p>1K4-4 対話ロボットのための話題の切り替わりと盛り上がりに関する会話ログの解析 首都大東京○熊沢 陽実, 野村 駿, トヨタ自動車 李 海妍, 首都大東京 下川原 英理, 山口 亨</p> <p>1K4-5 ジェスチャー認識と発話を用いた人とロボットの円滑なインタラクションの実現 首都大東京○山口 陽平, 田中航平, 金子 哲也, 藤本 泰成, 山口 亨</p> <p>1K4-6 無線 LAN の信号強度計測を利用した室内環境の状態変化検知手法の検討 甲南大○梅谷 智弘, 田村 祐一</p>	<p>1L4</p> <p>スワームロボティクス(1)</p> <p>16:30-18:00</p> <p>大倉 和博(広島大)</p> <p>1L4-1 Keynote[2] ミツパチ8の字ダンスのエラーによる効果 徳島文理大○伊藤 悦朗</p> <p>1L4-2 Keynote[2] シロアリ社会における繁殖の組織化と労働の自己組織化 京都大○松浦 健二</p>

※ Keynote[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間, 1 講演分=15 分)

<p>第M室(505)</p>			
<p>1M4</p> <p>人間機械共存システムの 操作支援制御技術(2)</p> <p>16:30-18:00</p> <p>三好孝典(豊橋技科大) 小柳健一(富山県立大) 小林裕之(大阪工大)</p> <p>1M4-1 ER 流体ブレーキを用いた受動的 速度制御におけるスライディングモード制御の有効性の検討 富山県立大 ○山本 湧太, 小柳健一, 本吉 達郎, 大島 徹</p> <p>1M4-2 視覚情報操作による人間の動特性補償に関する研究 大阪工大 ○布施 圭祐, 小林裕之</p> <p>1M4-3 2足運搬ロボットの設計と制御 豊橋技科大 ○栗田 大, 佐野 滋則, 内山 直樹, 今仙技術研究所 鈴木 光久</p> <p>1M4-4 免荷装置付き移動式歩行訓練器の体重免荷制御システムの構築 豊橋技科大 ○松尾 一博, 田崎良佑, 岐阜工業高専 北川 秀夫, 医療法人さわらび会 山本 孝之, 榊原 利夫, 豊橋技科大 寺嶋 一彦</p> <p>1M4-5 2足ロボットの不整地歩行のためのバネ機構を有する足の実験検証 豊橋技科大 ○間宮 祥太郎, 佐野 滋則, 内山 直樹</p>			

※ Keynote[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間, 1講演分=15分)

第A室(301)	第B室(レセプション)	第C室(401)	第D室(402)
2A1	2B1	2C1	2D1
横断的なIT技術とロボティクス技術の融合	天体観測技術(1)	災害探査活動支援用モバイルロボット群の半自律化とインターネット遠隔制御(2)	消防防災とシステムインテグレーション(1)
9:30-11:00	9:30-11:15	9:30-11:00	9:30-11:00
小澤 誠一(神戸大)	栗田 光樹夫(京大) 遠藤 玄(東工大) 木野 勝(京大)	大坪 義一(近畿大) 前田 弘文(弓削商船) 小林 滋(神戸市立高専)	程島 竜一(埼玉大)
2A1-1 <i>Keynote[1]</i> 神戸大学におけるIT技術とロボティクス技術の融合研究 神戸大 ○吉本 雅彦	2B1-1 <i>Keynote[2]</i> 天文観測における補償光学技術 天文台 ○高見 英樹, 早野 裕, 大屋 真	2C1-1 遠隔協調作業を目的とした共通マニピュレータの研究開発 弓削商船 ○前田 弘文, 藤田 和友, 伊藤 嘉基, 神戸高専 小林 滋, 国際レスキューシステム研究機構 高森 年	2D1-1 車輪型階段昇降機構の改良 明石高専 ○岩野 優樹, 平嶋 洋大, 大阪大 大須賀 公一, 消防研究センター 天野 久徳
2A1-2 電磁超音波探触子による配管厚さ寸法計測の性能評価 神戸大 小島 史男, ○中本 裕之, 田端 大樹	2B1-2 次世代30m超大型望遠鏡の多天体補償光学系 東北大 ○秋山 正幸, 天文台 大屋 真, 東北大 大野 良人	2C1-2 波変数に基づく移動ロボットに搭載されたマニピュレータのバイラテラル制御 神戸大 ○濱屋 政志, 横小路 泰義	2D1-2 積層構造を用いた胴体による柔軟全周囲クローラ 松江高専 ○土師 貴史, 岡山理科大 衣笠 哲也, 吉田 浩治, 鹿兒島大 林 良太, 大阪電通大 入部 正継, 和歌山大 徳田 献一, 消防研究センター 天野 久徳
2A1-3 ロバストな瞬時心拍抽出機能を有する低消費電力ウェアラブルヘルスケアシステム 神戸大 ○和泉 慎太郎, 中野 将尚, 山下 顕, 川口 博, 吉本 雅彦	2B1-3 補償光学装置の制御系設計 大阪電通大 ○入部 正継, 西田 秀哉, 三好 祐希, 京大 松尾 太郎, 木野 勝, 夏目 典明, 長田 哲也, 大阪大 大須賀 公一	2C1-3 過去画像履歴を用いた移動マニピュレータの遠隔操作システム 京大 ○村田 諒介, NEC 水本 尚志, 京大 根 和幸, 松野 文俊	2D1-3 車輪下の砂粒子挙動を3次元的に可視化する 岡山理科大 ○衣笠 哲也, 桑木 賢也, The University of Birmingham Leadbeater, Thomas W., Gargiuli, Joseph, Parker, David J., The University of Surrey Seville, Jonathan P. K., 岡山理科大 吉田 浩治, 消防研究センター 天野 久徳
2A1-4 高難度作品の実現を目指した折り紙ロボットの直接教示の容易性と教示データの再現性の検証 神戸大 ○若山 光男, 宮本 喬行, 京都大 木原 康之, 神戸大 横小路 泰義	2B1-4 天体観測のための補償光学システム開発 大阪電通大 入部 正継, ○西田 秀哉, 三好 祐希, 京大 松尾 太郎, 木野 勝, 夏目 典明, 栗田 光樹夫, 長田 哲也, 岡山理科大 衣笠 哲也, 大阪大 大須賀 公一	2C1-4 レスキューロボットUMRS2010の不整地走行系に関する試作 神戸高専 ○小泉 勇太, 小林 滋, 黒住 亮太, 国際レスキューシステム研究機構 高森 年	2D1-4 消防防災用ロボットベースFRIGOによる資機材搬送支援システム 埼玉大 ○程島 竜一, 消防研 天野 久徳
2A1-5 自己位置同定の信頼性を考慮したUGVの制御 神戸大 ○八田 雅之, 深尾 隆則, ヤマハ発動機 石山 健二, 北海道農業研究センター 村上 則幸	2B1-5 南極内陸の極限環境における望遠鏡技術 東北大 ○市川 隆	2C1-5 発光マーカーを用いた単眼カメラによる位置情報取得に関する研究 神戸高専 ○國原 一真, ITTC 辻井 祐, 神戸高専 小林 滋, 国際レスキューシステム研究機構 高森 年	2D1-5 Wi-Fi電波強度を用いたナインベイズによる屋内場所検知 富士通研究所 ○陳 彬, 羽田 芳朗, 神田 真司, 安川 裕介
2A1-6 アクチュエータ特性を考慮したティルトロータ型UAVのホバリング制御 神戸大 ○井上 直己, 浦久保 孝光, 深尾 隆則	2B1-6 南極10mテラヘルツ望遠鏡開発の概要 筑波大 ○今田 大皓, 中井 直正, 瀬田 益道, 永井 誠, 宮本 祐介, 石井 峻, 荒井 均, 長崎 岳人, 新田 冬夢, 小野寺 唯, 川崎 将平, 菅谷 元典, 北本 翔子, 小林 和貴, 南極天文コンソーシアム 他		

※ Keynote[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間, 1講演分=15分)

第E室(403)	第F室(404)	第G室(405)	第H室(406)
2E1	2F1	2G1	2H1
移動ロボットの制御と 実装(1)	グリーンイノベーション システム	次世代ロボット共通ブ ラットフォーム技術(1)	バイオミメティック知 能とロボット(1)
9:30-11:00	9:30-11:00	9:30-11:00	9:30-11:00
竹田 年延(成蹊大) 友國 伸保(近畿大)	遠藤 央(日本大)	松日楽 信人(芝浦工大) 大山 英明(産総研)	渡辺 桂吾(岡山大) 前田 裕(関西大) 永田 寅臣(山口東京理 科大)
2E1-1 模型船舶の直線経路追従 制御 早稲田大○鈴木 雅人, 渡辺 亮	2F1-1 再生可能エネルギー駆動型 湖水環境モニタリングシステム の研究 日本大○澤田 卓也, 荒川 宗 久, 遠藤 央, 柿崎 隆夫	2G1-1 <i>Keynote[2]</i> モーション センサー最新事情 Natural Software ○中村 薫	2H1-1 螺旋尺取り方式を用いて 移動するヘビ型ロボットの提案 岡山大○斉 偉, 亀川 哲志, 五 福 明夫
2E1-2 平行二輪倒立振り型パー ソナルモビリティにおける搭乗 過程を考慮したノミナルモデル の選定 愛知工大○内村 隆寛, 奥川 雅 之	2F1-2 ランキンサイクルを用い た海洋温度差発電シミュレータ の Web アプリケーション開発 佐賀大○原口 利樹, 松田 吉 隆, 杉 剛直, 後藤 聡, 有明工 業高専 江頭 成人	2G1-2 距離画像を用いた多地 点映像合成機能を持つビデオ通 話システム 産総研○大山 英明, 戸田 賢 二, 東工大 森川 治	2H1-2 接触検知機能を持つヘ ビ型ロボットの拡張反側抑制を 用いた障害物利用推進 岡山大○黒木 亮磨, 亀川 哲 志, 五福 明夫
2E1-3 ガルマ型二輪移動ロボ ットの本体姿勢角推定問題 愛知工大○北川 翔也, 奥川 雅 之, 岐阜工業高専 小林 義光	2F1-3 電気二重層キャパシタを 用いた自動二輪車におけるバッ テリーの長寿命化 和歌山大○山田 哲也, 鈴木 新	2G1-3 三次元物理演算シミュ レータ Go Simulation!につい て テクノロード○杉浦 登	2H1-3 接地情報を用いたヘビ 型ロボットの段差昇降制御 電通大 田中 基康, ○中島 瑞, 田中 一男
2E1-4 移動型ロボットの段差乗 り越えの基礎検討 早稲田大○柯 強, 楊 俊傑, 岩 田 浩康, 菅野 重樹	2F1-4 エネルギー源の相互作用 を考慮した油圧ロボットのモデ リング 信州大○酒井 悟	2G1-4 動作行動開発のための物 理エンジン Springhead の紹介 東工大/さきかけ○長谷川 晶 一, 東工大 三武 裕玄, 名古屋 大 田崎 勇一	2H1-4 鳥の羽ばたき動作を規 範とした多関節羽ばたきロボッ トの開発 九州工大○古谷 亮, 大竹 博, 電通大 田中 一男
2E1-5 NE安定余裕を指標とし た操縦型歩行制御による4脚歩 行ロボットの斜面全方位静歩行 岡山大○田邊 義晴, 亀川 哲 志, 五福 明夫	2F1-5 リークを考慮した液圧シ ミュレータの開発 名城大○伊藤 優吾	2G1-5 ヒューマノイドオープン プラットフォーム『DARwIn- OP』の紹介 杉浦機械設計事務所○杉浦 富 夫	2H1-5 X4-Flyer のためのキノ ダイナミック動作計画における GA を用いたゲイン最適化 岡山大○本仲 君子, 渡辺 桂 吾, 前山 祥一
2E1-6 柔軟な全身接触力制御に よる4脚歩行ロボットの不整地 転倒回避 立命館大○西 拓紀, 鳥居 裕 貴, 玄 相昊			2H1-6 並行プロセスの離散事象 ネットモデルに基づく分散協調 ロボットシステムのコントロー ラ設計 長崎総合科学大○安田 元一

※ Keynote[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間, 1 講演分=15 分)

第I室 (501)	第J室 (502)	第K室 (503)	第L室 (504)
2I1	2J1	2K1	2L1
VRと身体認知・行動計測 (1)	スポーツ応用システム (2)	知覚と運動のスケラブル知能	スワームロボティクス (2)
9:30-11:00	9:30-11:00	9:30-11:00	9:30-11:00
山本 晃生 (東大)	池田 篤俊 (奈良先端大) 吉武 康栄 (鹿屋体育大)	高野 渉 (東大) 小林 祐一 (静岡大)	松村 嘉之 (信州大) 山田 和明 (東洋大)
<p>2I1-1 障害児のための全方向移動機器の開発 滋賀県立大 ○塚本 卓也, 安田 寿彦, 西岡 靖貴, 町田 康輔, びわこ学園 高塩 純一, 口分田 政夫</p> <p>2I1-2 障害児のための電動移動支援機器の研究 滋賀県立大 ○沼田 晋, 安田 寿彦, 西岡 靖貴, びわこ学園 高塩 純一, 口分田 政夫</p> <p>2I1-3 アリ搭乗型ロボット AN-TAM の開発と性能評価 八戸工大 ○清藤 守, 木村 飛鳥, 小泉 安史, 藤澤 隆介</p> <p>2I1-4 金型磨きにおける技能者と初心者の作業特性 近畿大 ○児玉 謙介, 神橋 清訓, 五百井 清, 大坪 義一</p> <p>2I1-5 VR 技術を用いた運動学習評価システムの試作 名工大 坂口 正道, ○西和田 昌恭, 青山 真士</p> <p>2I1-6 ベダリング運動を用いた人体下肢のインピーダンス調整機能の評価 東北大 ○瀬戸 文美, 渡邊 高広, 永谷 直久, 昆陽 雅司, 田所 諭</p>	<p>2J1-1 古典舞踊動作の優美さ特徴 奈良高専 ○上田 悦子, 後藤 毅朗, 田中 隆寛, 西 諒一郎</p> <p>2J1-2 筋骨格モデルを利用した手先筋活性度コンプライアンスの評価 広島大 ○櫻田 浩平, 辻 敏夫, 栗田 雄一</p> <p>2J1-3 手指の筋腱複合体のもつ弾性特性の計測 佐世保高専 ○川淵 雄貴, 楨田 諭, 縄田 亮太</p> <p>2J1-4 スポーツ応用に向けた指腹部の変形に基づく指先力推定 奈良先端大 ○池田 篤俊, 小林 哲也, 高松 淳, 小笠原 司</p> <p>2J1-5 外的なランダム負荷を用いた筋力トレーニングの可能性 鹿屋体育大 ○吉武 康栄, 奈良先端大 池田 篤俊, ジョージア工科大 篠原 稔</p> <p>2J1-6 体外離脱視点によるスポーツトレーニング支援 東京大 ○暦本 純一</p>	<p>2K1-1 無人車両の走行経験を利用した LRF 情報にもとづく走行可能性推定 静岡大 ○近藤 正人, 須永 賢治, 深澤 友輔, 小林 祐一, 金子 透, ヤマハ発動機 平松 裕二, 藤井 北斗, 神谷 剛志</p> <p>2K1-2 食事行動予測に基づく食事情報記録支援と対話ロボットを利用したセルフモニタリング 奈良先端大 ○石黒 景亮, 神原 誠之, 奈良先端大 / ATR 知能ロボティクス研究所 萩田 紀博</p> <p>2K1-3 記憶と環境適応を両立するヒューマノイドロボットの全身運動生成 a 東京大 ○高野 渉, 中村 仁彦</p> <p>2K1-4 触覚情報に基づく能動的な物体識別のための探索運動プリミティブ学習 奈良先端大 ○田中 大介, 一圓 健太郎, 松原 崇充, 杉本 謙二</p> <p>2K1-5 神経回路モデルを用いた道具身体化による道具機能と動作の獲得 早稲田大 ○高橋 城志, Tjandra Hadi, 京都大 山口 雄紀, 早稲田大 菅 佑樹, 菅野 重樹, 尾形 哲也</p>	<p>2L1-1 介場の相互作用を前提として環境構築型ロボット群の開発 八戸工大 ○佐藤 僚太, 岡崎 慎也, 小田桐 憂幸, 藤澤 隆介</p> <p>2L1-2 休息を始める探索アリの割合がコロニーの生存性に与える影響の考察 京都大 ○小川 雄一, ローザンヌ大 土畑 重人, 京都大 松野 文俊</p> <p>2L1-3 3次元大規模群れの可視化ソフトウェアの開発 会津大 ○赤間 裕平, 成瀬 継太郎</p> <p>2L1-4 物理的制約下におけるフォーメーション形成に関する研究 北海道工大 ○松本 泰明, 竹沢 恵, 木下 正博, 三田村 保, 川上 敬</p> <p>2L1-5 行動連鎖の概念に基づくロボティクスワームの群れ行動解析 広島大 ○和田 七海, 保田 俊行, 大倉 和博</p> <p>2L1-6 自律エージェントの運搬行動により形成されるクラスターのパターン形成 大阪大 ○田原 孝将, 末岡 裕一郎, 石川 将人, 杉本 靖博, 大須賀 公一</p>

※ Keynote[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間, 1 講演分=15 分)

12月19日(木) 第1スロット

<p>第M室(505)</p>			
<p style="text-align: center;">2M1</p> <p style="text-align: center;">空間知能化とアプリ ケーション(1)</p> <p style="text-align: center;">9:30-11:00</p> <p style="text-align: center;">森岡 一幸(明治大) 佐々木 毅(芝浦工大)</p> <p>2M1-1 大電力無線電力伝送・位置センシングの同時実現における諸問題の特定と解決方法の提案 中央大 ○加納 安曇, 勝又 雅仁, 中村 壮亮, 橋本 秀紀</p> <p>2M1-2 超小型パーソナルビークルを対象とした乗り継ぎによる電力管理システムの提案 中央大 ○今西 淳一, 新井 雅海, 鈴木 泰斗, 中村 壮亮, 橋本 秀紀</p> <p>2M1-3 フェーズドアレイによる二次元導波路上での高効率ワイヤレス給電 東京大 ○野田 聡人, 篠田 裕之</p> <p>2M1-4 二層式平面導波路による広帯域無線通信 東京大 ○工藤 佑太, 野田 聡人, 篠田 裕之</p> <p>2M1-5 薄型・安価な圧力分布センサ実現のための高分解能な感圧スイッチアレイ構造の試作 東京大 下坂 正倫, ○砂川 拓哉, 福井 類</p>			

※ Keynote[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間. 1 講演分=15 分)

12月19日(木) 第2スロット

第A室(301)	第B室(レセプション)	第C室(401)	第D室(402)
<p>2A2</p> <p>ビジョンシステムとビジョン応用システム(1)</p> <p>11:15-12:45</p> <p>小川原 光一(和歌山大) 鏡 慎吾(東北大)</p> <p>2A2-1 虹彩のモデルベース追跡による角膜表面反射画像展開 東海大 ○竹村 憲太郎</p> <p>2A2-2 ネットワーク化高速ビジョンシステムによる移動体の周辺環境認識 東京大 ○野田 聡人, 平野 正浩, 山川 雄司, 東京大 石川 正俊</p> <p>2A2-3 カメラを用いた変位計測と振動モード解析に基づく鋼構造物の劣化部位推定 九州大 ○辻 徳生, 東電設計 中村 秀治, 広島大 藤井 堅, 三菱重工鉄構エンジニアリング 由良 慎弥</p> <p>2A2-4 接触近接複合センシングによるロボットハンドの把持制御 立命館大 ○中島 弘登, 下ノ村 和弘</p> <p>2A2-5 放送用カメラの動きをリアルタイムに計測するハイブリッドセンサー(M-PIV)の高精度化 NHK エンジニアリングシステム ○加藤 大一郎, 武藤 一利, NHK 技研 三ッ峰 秀樹, ライテックス 岡本 浩幸, Alessandro Moro, 多摩川精機 関 敏一, 水上 慎太郎</p>	<p>2B2</p> <p>天体観測技術(2)</p> <p>11:30-13:15</p> <p>入部 正継(大阪電通大) 栗田 光樹夫(京大) 松尾 太郎(京大)</p> <p>2B2-1 <i>Keynote[2]</i> 超大型望遠鏡 TMT 計画の概要 天文台 ○家 正則, 白田 知史, 山下 卓也, TMT 推進室, TMT Gary Sanders, Larry Stepp, Others</p> <p>2B2-2 <i>Keynote[2]</i> 東京大学アタカマ天文台プロジェクト 東京大 吉井 謙, 土居 守, 河野 孝太郎, 川良 公明, 田中 培生, 宮田 隆志, 本原 顕太郎, 田辺 俊彦, ○峰崎 岳夫, 酒向 重行, 諸隈 智貴, 田村 陽一, 青木 勉, 征矢野 隆夫, 樽沢 賢一, 加藤 夏子, 小西 真広, 上塚 貴史, 高橋 英則, カトリカ大 越田 進太郎, 鹿児島大 半田 利弘</p> <p>2B2-3 宇宙遠赤外線干渉計 FITE の開発 大阪大 ○芝井 広, 山本 広大, 佐々木 彩奈, 秋山 直輝, 寺農 篤, 住 貴宏, 深川 美里, 會見 有香子, 桑田 嘉大, 小西 美穂子, JAXA 宇宙科学研究所 成田 正直, 土居 明広, 天文台 河野 裕介</p> <p>2B2-4 岡山 3.8m 望遠鏡の分割主鏡制御 京大 ○木野 勝, 長友 竣, 京大他 岡山 3.8m 望遠鏡計画グループ</p> <p>2B2-5 魚眼ステレオカメラを用いたオーロラの3次元計測と可視化 東京大 ○久保 堯之, 山下 淳, 東工大 田中 正行, 国立極地研究所 片岡 龍峰, 名古屋大 三好 由純, 東工大 奥富 正敏, 浅間 一</p>	<p>2C2</p> <p>多指ハンドとインテリジェント物体操作(1)</p> <p>11:15-13:00</p> <p>毛利 哲也(岐阜大) 上木 諭(豊田高専)</p> <p>2C2-1 馴染み把持機能を有する劣駆動型ギア駆動ロボット指の開発 立命館大 ○三嶋 裕貴, 小澤 隆太</p> <p>2C2-2 高速・高トルク駆動が可能なロボットフィンガーの研究 神戸高専 ○岩本 昌大, 中辻 武, 東海理化 武縄 悟</p> <p>2C2-3 人の手の内在筋の機能理解とそれに基づくロボット指の開発 神戸大 ○木下 智裕, Vincent, Carole, 横小路 泰義</p> <p>2C2-4 圧力センサを内蔵する柔軟な皮膚を有する内骨格型多機能指モジュール 東北大 ○原 康介, 東北大 衣川 潤, 小菅 一弘</p> <p>2C2-5 折り紙構造を持つ統合型ロボットハンドに関する研究 東北大 ○盧 俊榮, 衣川 潤, 小菅 一弘</p> <p>2C2-6 ハイパーマジシャン 大阪大 ○是竹 竜馬, 多田 隈 建二郎, 東森 充, 金子 真</p> <p>2C2-7 遠隔操作人間型ロボットハンド 岐阜大 ○毛利 哲也, 川崎 晴久, 本田 裕哉</p>	<p>2D2</p> <p>消防防災とシステムインテグレーション(2)</p> <p>11:15-12:45</p> <p>衣笠 哲也(岡山理科大) 徳田 献一(和歌山大)</p> <p>2D2-1 移動機構を持つ冗長マニピュレータを用いた表面検査のための軌道計画 名古屋大 ○大須賀 悠輔, 舟洞 佑記, 愛知工大 道木 加絵, 名古屋大 道木 慎二</p> <p>2D2-2 不確かな環境におけるマルチロボットの観測行動と物資輸送の計画 名古屋大 ○磯部 芳朗, 田崎 勇一, 鈴木 達也</p> <p>2D2-3 レスキューロボットののための ROS と V-REP を利用したシミュレーション環境の構築 岡山大 ○後藤 隆浩, 亀川 哲志, 五福 明夫</p> <p>2D2-4 可撓性シャフトで複数の駆動輪を連結した小型探査用ロボットの改良 鹿児島大 ○二町 健太, 林 良太, 余 永, 岡山理科大 衣笠 哲也, 消防庁消防研究センター 天野 久徳</p> <p>2D2-5 暴風雨下での運用を目的とした脚ロボットシステム 和歌山大 徳田 献一, ○小野 雅一</p> <p>2D2-6 ICT 技術を活用したレスキューベストの開発 府大高専 ○土井 智晴, 愛知工大 奥川 雅之, 岡山県大 山内 仁, 広島工大 宗澤 良臣, 近畿大 大坪 義一, 神戸高専 小林 滋, 岡山理大 衣笠 哲也, 長岡技科大 山中 恵介, 府大高専 蓬臺 優堯</p>

※ Keynote[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間, 1 講演分=15 分)

第E室(403)	第F室(404)	第G室(405)	第H室(406)
2E2	2F2	2G2	2H2
移動ロボットの制御と 実装(2)	ナノ・マイクロシステ ムとその応用 –超高速 バイオアセンブラ, シス テム細胞工学, ナノ・マ イクロロボット–(1)	次世代ロボット共通プ ラットフォーム技術(2)	バイオメテック知 能とロボット(2)
11:15-12:45	11:15-12:45	11:15-12:45	11:15-13:00
竹田 年延(成蹊大) 伊達 央(防衛大)	新井 健生(大阪大) 福田 敏男(名大) 小嶋 勝(大阪大)	松日楽 信人(芝浦工大) 大山 英明(産総研)	渡辺 桂吾(岡山大) 前田 裕(関西大) 永田 寅臣(山口東京理 科大)
2E2-1 配管検査ロボットのた めのモジュール化 弓削商船 ○藤田 和友, 伊藤 嘉 基, 前田 弘文	2F2-1 赤血球の回復特性を利用 した血漿分離 大阪大 ○門澤 拓海, Chia- Hung Dylan Tsai, 佐久間 臣 耶, 名古屋大 新井 史人, 大阪 大 金子 真	2G2-1 <i>Keynote[2]</i> ROS の展 開と我が国のロボットプラット フォーム戦略 産業技術大 ○成田 雅彦, 中川 幸子, 加藤 由花	2H2-1 産業用ロボットのた めのロボット言語を用いないCAM システム 山口東京理科大 ○中村 航輔, 永田 寅臣, 大塚 章正, 岡山大 渡辺 桂吾
2E2-2 2自由度振動系一脚ジャン ピングロボットの跳躍高さ向 上のための入力パターン検討 岡山大 ○松本 宗馬, 五福 明 夫, 亀川 哲志	2F2-2 直接外部駆動メカニズム によるオンチップ細胞計測 名古屋大 ○垣尾 翼, Turan, Bi- lal, 大阪大 佐久間 臣耶, 名古 屋大 新井 史人	2G2-2 <i>Keynote[2]</i> RoboCup@Home にお けるソフトウェアプラット フォーム 玉川大 ○岡田 浩之, 国立情報 研 稲邑 哲也, 東京大 Jeffrey Tan, 国立情報研 萩原 良信, 情報通信研究機構 杉浦 孔明, 電通大 長井 隆行, 横山 裕樹, 玉川大 下斗米 貴之	2H2-2 カメラ動作を備えたキャ リブレーションフリーロボット システム 関西大 ○横田 崇博, 前田 裕, 伊藤 秀隆
2E2-3 操作楕円体を基準とし た移動ロボットの操作インタフ ェース 大阪市立大 ○平川 直人, 田窪 朋仁, 上野 敦志	2F2-3 微小力センサ搭載型マイ クロハンドによる自動細胞剛性 計測 大阪大 ○藪垣 博之, 名城大 大 原 賢一, 大阪大 小嶋 勝, 洞出 光洋, 神山 和人, 境 慎司, 北 九州市立大 木原 隆典, 大阪大 前 泰志, 産総研 谷川 民生, 大 阪大 新井 健生	2G2-3 社会的知能発生学シミュ レータ SIGVerse の共通プラッ トフォーム化 国立情報研/総合研究大 稲邑 哲也, 国立情報研 ○萩原 良信	2H2-3 二関節ロボットアーム のオープンループ制御 金沢工大 ○一条 祐輔, 河合 宏 之, 早稲田大 村尾 俊幸, 金沢 工大 鈴木 亮一
2E2-4 ロータリエンコーダの みを用いた移動ロボット組込み モータの逆起電力係数推定手法 筑波大 ○渡辺 敦志, 大矢 晃久	2F2-4 World-to-Chip Inter- face を有するマイクロチップ とピペットによる局所環境制御 名古屋大 ○野川 晃佑, 新井 史 人	2G2-4 YARP (Yet Another Robot Platform) によるお手 軽アプリケーション間通信 金沢大 ○渡辺 哲陽	2H2-4 多関節ロボットアーム の最適な関節数, リンク長, 軌 道に関する研究 早稲田大 ○金 亨俊, 山川 宏
2E2-5 ネット状近接覚センサを 用いた群ロボットの自律分散制 御の研究 電通大 ○金 彰海, 鈴木 陽介, 明 愛国, 下条 誠	2F2-5 感熱応答性ゲルを用いた マイクロマニピュレーション技 術による細胞アセンブリ 名古屋大 ○竹内 大, 中島 正 博, 名城大 福田 敏男		2H2-5 ヒトの関節間協調に着目 した UCM 参照フィードバック 制御法 名古屋大 ○磯部 祐真, 名古屋 大, 日本学術振興会 東郷 俊太, 名古屋大 香川 高弘, 宇野 洋二
2E2-6 屋外移動ロボットの高信 頼アーキテクチャの研究 名城大 ○芦澤 怜史, 山下 道 央, 広瀬 将司, 大道 武生			2H2-6 等身大筋骨格ヒューマノ イド隼志郎における筋長重心ヤ コピアンに基づくバランス動作 東京大 ○中島 慎介, 浅野 悠 紀, 白井 拓磨, 中西 雄飛, 岡 田 慧, 稲葉 雅幸
			2H2-7 バイノーラル聴覚ロボッ トでの特徴量マッチングに基づ く音源定位における規範データ の不確かさに関する考察 熊本大 ○木元 大輔, 尾堂 航, 公文 誠, バージニア工科大 古 川 知成

※ Keynote[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間, 1 講演分=15 分)

第I室 (501)	第J室 (502)	第K室 (503)	第L室 (504)
<p>2I2</p> <p>VRと身体認知・行動計測 (2)</p> <p>11:15-12:45</p> <p>永谷直久 (八戸工業大学)</p> <p>2I2-1 行動主体性がヒトの身体所有感に及ぼす影響 東京大 ○原 正之, 難波江 裕之, 山本 晃生, 樋口 俊郎</p> <p>2I2-2 マスタスレーブシステム導入によるRHI効果向上についての報告 九州大 荒田 純平, 名工大 ○服部 将士, 市川 翔平, 坂口 正道, 九州大 橋爪 誠</p> <p>2I2-3 姿勢勢の変化に基づく体性感覚がラバーハンド錯覚に与える影響 東京大 ○辻 琢真, 山川 博司, 山下 淳, 旭川医科大 高草木 薫, 慶應義塾大 前田 貴記, 加藤 元一郎, 東京大 岡 敬之, 浅間 一</p> <p>2I2-4 シフトレバー位置の最適化に関する研究 芝浦工大 ○藤倉 審典, 足立 吉隆, スズキ 楽松 武, 木田 正吾, 堀田 英則</p> <p>2I2-5 ステアリング操作時の左右の手の操作力および把持力に関する検討 名工大 ○橋本 壮, 田中 由浩, 佐野 明人</p> <p>2I2-6 頸部への温度提示による温熱的快適感の変化に関する研究 名工大 ○坂口 正道, 今井 和紀, 早川 恭平</p>	<p>2J2</p> <p>ユニバーサルデザインを考慮したシステム (1)</p> <p>11:15-12:45</p> <p>田中 孝之 (北大) 河原崎 徳之 (神奈川工科大)</p> <p>2J2-1 刺激時間が感受強度に与える影響に関する研究 近大高専 浅川 貴史, ○宮田 悟, 森脇 隆司, 神奈川工科大 河原崎 徳之</p> <p>2J2-2 走行リピート機能を有する電動車いすに関する研究 近大高専 ○浅川 貴史, 森脇 隆司, 宮田 悟</p> <p>2J2-3 ジェスチャと指の数をを用いたロボットアームの操作システム 神奈川工科大 ○河原崎 徳之, 岡田 龍治, 吉留 忠史</p> <p>2J2-4 LRSおよび全方位温度計測システムを用いた人追従 神奈川工大 ○吉留 忠史, 遠藤 巧, 河原崎 徳之</p>	<p>2K2</p> <p>測域センサを用いた計測と環境認識 (1)</p> <p>11:15-12:45</p> <p>大矢 晃久 (筑波大) 前山 祥一 (岡山大) 富沢 哲雄 (電通大)</p> <p>2K2-1 鉛直面スキャンを用いたクローラ型ロボットの階段昇降の自動化 岡山大 ○川井 侑哉, 前山 祥一, 渡辺 桂吾</p> <p>2K2-2 センシング歩行器の開発とオンライン歩幅推定 名古屋大 ○加藤 高之, 香川 高弘, 宇野 洋二</p> <p>2K2-3 三次元レーザーキャナを用いたインテリジェント自動ドア 電通大 ○西田 大樹, 北陽電機 高井 和夫, 百鳥 達裕, 浅田 規裕, 森 利宏, 電通大 工藤 俊亮, 末廣 尚士, 富沢 哲雄</p> <p>2K2-4 視覚による道認識と路面形状検出による移動ロボットの道なり走行 明治大 ○小堀 祥, 森岡 一幸</p>	<p>2L2</p> <p>スワームロボティクス (3)</p> <p>11:15-12:45</p> <p>成瀬 継太郎 (会津大) 保田 俊行 (広島大) 藤澤 隆介 (八戸工大)</p> <p>2L2-1 電波強度とスリープソートに基づく移動優先度制御を用いた小型自律ロボット群による物理的ネットワーク構築 電通大 ○建部 尚紀, 情報通信研究機構 加川 敏規, 電通大 服部 聖彦</p> <p>2L2-2 自律ロボットによる大規模移動体の harnessing 制御 大阪大 ○末岡 裕一郎, 石川 将人, 杉本 靖博, 大須賀 公一</p> <p>2L2-3 マルチエージェント強化学習における学習速度向上のためのルール伝播方法の検討 東洋大 ○渡辺 智美, 豊島 一樹, 山田 和明, 松元 明弘</p> <p>2L2-4 スワームロボティクスのための進化計算用グリッドサービスの構築 信州大 ○杉山 聖貴, 松村 嘉之, 広島大 保田 俊行, 大倉 和博</p> <p>2L2-5 局所情報に基づく障害物回避を伴うモバイルロボットのフォーメーション制御 首都大東京 ○孫 方舸, 小口 俊樹</p> <p>2L2-6 雑音推定型 PHD パーティクルフィルタを用いたレーダによる複数目標追尾 九州大 ○石橋 正教, 岩下 友美, 倉爪 亮</p>

※ Keynote[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間, 1 講演分=15 分)

12月19日(木) 第2スロット

第M室(505)			
<p style="text-align: center;">2M2</p> <p style="text-align: center;">空間知能化とアプリ ケーション(2)</p> <p style="text-align: center;">11:15-12:45</p> <p style="text-align: center;">李 周浩(立命館大) 梅田 和昇(中央大) 下坂 正倫(東大)</p> <p>2M2-1 入院患者のベッド上における姿勢危険度の推定 鳥取大 ○安藤 泰正, 榎田 大輔, 北村 章, 深田 美香</p> <p>2M2-2 空間知能化技術を活用した服薬管理支援システムの実証実験 横浜国立大 ○鈴木 拓央, 筑波大 中内 靖</p> <p>2M2-3 ワゴンを利用した生活環境中の日用品運搬システムの開発 九州大 ○中島 洸平, 熊本高専 長谷川 勉, 九州大 辻 徳生, 諸岡 健一, 倉爪 亮</p> <p>2M2-4 人の活動領域を考慮した自律移動ロボットの障害物回避 中央大 ○水野 正隆, 新妻 実保子</p> <p>2M2-5 知能化空間のための顔方向を合図としたジェスチャによる機器操作 芝浦工大 齊藤 文哉, ○佐々木 毅</p> <p>2M2-6 人物追従ロボットを用いたモバイルインテリジェントスペースシステム 明治大 ○笹淵 弘輝, 森岡 一幸</p>			

※ Keynote[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間, 1 講演分=15 分)

12月19日(木) 第3スロット

第A室(301)	第B室(レセプション)	第C室(401)	第D室(402)
2A3	2B3	2C3	2D3
ビジョンシステムとビジョン応用システム(2)	ロボット・セラピー・システム	多指ハンドとインテリジェント物体操作(2)	消防防災とシステムインテグレーション(3)
13:45-15:15	13:45-15:30	13:45-15:15	13:45-15:15
下ノ村 和弘(立命館大) 竹村 憲太郎(東海大)	木村 龍平(帝京科学大) 香川 美仁(拓殖大)	毛利 哲也(岐阜大) 上木 諭(豊田高専)	天野 久徳(消防庁) 佐伯 一夢(消防研究センター)
2A3-1 局所不変特徴量を利用した visual SLAM 大阪市立大 ○西辻 堅登, 今津 篤志	2B3-1 <i>Keynote</i> [2] 上肢リハビリ支援ロボット PLEMO、EMUL、セラフィの研究開発、及び世界的研究開発動向 福井工大 ○古荘 純次, 原口 真	2C3-1 非破壊センシングロボット指の開発 金沢大 ○藤平 祥孝, 渡辺 哲陽, 足立 良太, 丸山 量志, 内田 真裕	2D3-1 <i>Keynote</i> [2] 有風下で火災域風下に発生する火災旋風 消防研 ○篠原 雅彦
2A3-2 カメラを用いた屋内用3次元位置計測システムの開発 岡山大 ○山田 裕也, 渡辺 桂吾, 永井 伊作	2B3-2 下肢リハビリテーションへの動物型ロボットの応用 帝京科学大 ○桑田 貴大, 帝京短大 大久保 英一, 帝京科学大 木村 龍平, 所沢ロイヤル病院 加藤 範子, 帝京科学大 永沼 充	2C3-2 ネット状近接覚センサを有するロボットハンドシステムにおける視覚センサ情報の利用に関する検討 電通大 ○鈴木 陽介, 瀬戸川 将夫, 小山 佳祐, 明 愛国, 下条 誠	2D3-2 災害監視を目的とした屋外型飛行船ロボットの縦系制御 消防研 ○佐伯 一夢, 神戸大 深尾 隆則, 浦久保 孝光, 消防研究センター 新井場 公德, 天野 久徳
2A3-3 姿勢の曖昧性を解決する視覚マーカの開発 産総研 ○田中 秀幸, 角 保志, 松本 吉央	2B3-3 コミュニケーションロボット「OriHime」のRARへの導入 帝京短期大 ○大久保 英一, オリイ研究所 吉藤 健太郎, 拓殖大 香川 美仁, 筑波学院大 浜田 利満, 帝京科学大 永沼 充	2C3-3 触覚・近接覚を搭載したロボットハンドの開発 電通大 ○小山 佳祐, 鈴木 陽介, 明 愛国, 下条 誠	2D3-3 ステレオビジョンによる位置姿勢計測技術の研究開発 産総研 ○森川 泰, 消防研 佐伯 一夢, 新井場 公德, 天野 久徳, 産総研 松本 治, 神村 明哉
2A3-4 小型・高速3次元センシングシステムを用いた高解像度形状復元 東京大 ○野口 翔平, 渡辺 義浩, 石川 正俊	2B3-4 VR ルームの構想 埼玉工大 ○橋本 智己, 筑波学院大 浜田 利満, 北里大 赤澤 とし子	2C3-4 柔軟物のねじりを利用した多指ハンドによる軸対象物の回転制御 東京大 ○金 賢悟, 山川 雄司, 妹尾 拓, 石川 正俊	2D3-4 一般化 Rodrigues パラメータの Kinematic 方程式の時間積分誤差 京都大 ○中西 弘明, 大阪府立大 金田 さやか, 京都大 榎木 哲夫
2A3-5 幾何モデルの表面勾配を事前知識として利用したステレオ計測と位置推定の統合に基づく剛体の3次元運動追跡 和歌山大 ○横山 翔太, 小川 原光一	2B3-5 軽度認知症を有する高齢者を対象としたロボット介在活動の効果の検討 拓殖大 ○香川 美仁, 西川 佳男, 筑波学院大 浜田 利満	2C3-5 近接センサによる滑り検知機能を有したロボットハンドの運搬動作における把持力制御 金沢工大 ○葛原 卓, 鈴木 亮一, 小林 伸明	2D3-5 UAV を応用した物資運搬用空中台車 徳島大 ○三輪 昌史
2A3-6 スーパーピクセルによる欠損補完を利用した三次元モデルの密な三次元再構成 神戸大 ○吉田 武史, 深尾 隆則, パスコ 嶋田 忠男	2B3-6 ロボット・セラピーにおける高齢者の反応に関する研究 筑波学院大 ○浜田 利満, 受川 文音, 愛国学園大 渡邊 瑞恵, 拓殖大 香川 美仁, 帝京科学大 永沼 充, パストーン浅間台 米岡 利彦	2C3-6 遠隔操作型触診用ロボットのための触診診断支援情報システム 豊田高専 ○上木 諭, 岐阜大 毛利 哲也, 川 晴久	

※ Keynote[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間, 1 講演分=15 分)

第E室(403)	第F室(404)	第G室(405)	第H室(406)
2E3	2F3	2G3	2H3
移動ロボットのナビ ゲーション	ナノ・マイクロシステ ムとその応用 –超高速 バイオアセンブラ, シス テム細胞工学, ナノ・マ イクロロボット– (2)	産業機器オープンネッ トワークインタフェース ORiN	宇宙工学/スペースフ ライト学
13:45-15:15	13:45-15:15	13:45-15:15	13:45-15:15
富沢 哲雄 (電通大) 竹内 栄二郎 (東北大)	新井 健生 (大阪大) 新井 史人 (名大) 福田 敏男 (名大)	榊原 聡 (デンソー) 犬飼 利宏 (デンソー)	市川 勉 (JAXA)
2E3-1 人間-マニピュレータ協 調作業におけるリアルタイム衝 突回避のための3次元計測 東北大 ○古澤 良和, 荒井 翔 悟, 橋本 浩一	2F3-1 スタンプ位置補正による マルチプルマイクロコンタクト プリンティング 東京女子医大 ○田中 信行, 太 田 裕貴, 福守 一浩, 大和 雅之, 岡野 光夫	2G3-1 <i>Keynote[1]</i> ORiN の 活動状況と今後の方向性 デンソー ○榊原 聡	2H3-1 手首コンプライアンス を有する宇宙ロボットにおける 反発係数制御の実験的検証 東北大 ○藤井 祐輔, 平野 大 地, 永岡 健司, 吉田 和哉
2E3-2 動的環境におけるRRT* を用いた経路再計画 宮崎大 ○横道 政裕, 松川 翔 太, 甲斐 崇浩	2F3-2 高速チューブ状組織構築 のための円形断面機構 大阪大 ○多田隈 建二郎, 近藤 恵太, 東森 充, 金子 真	2G3-2 ロボット・設備のモニタ リングへのORiN活用 ケー・ティール・システム ○近藤 知明	2H3-2 RC モデルを用いた多 自由度航空機ハイブリッドモー ションシミュレーション 東北大 ○塚辺 直希, 猪股 尚 広, 姜 欣, 辻田 哲平, 安孫子 聡子, 柿崎 広平, 中嶋 亮太, 野 口 大樹, 千崎 貴大, 内山 勝, 沼田 大樹, 浅井 圭介
2E3-3 地図情報を用いた移動経 路の環境情報設定手法の提案 芝浦工大 ○藤岡 峻, 水川 真, 吉見 卓, 安藤 吉伸, 油田 信一	2F3-3 二本指マイクロハンド の操作を目的としたパラレルリ ンク型ハプティックインターフ ェースの開発 大阪大 ○神山 和人, 小嶋 勝, 洞出 光洋, 前 泰志, 新井 健生	2G3-3 仮想メカを使用した制 御ソフトウェア検証へのORi N活用 デジタルプロセス ○原 弦太郎, 川人 昌明, 船木 滋夫, 手嶋 撰	2H3-3 月惑星探査ローバの車 輪が軟弱地盤走行時に描く走行 跡を利用したスリップ率推定法 の提案 信州大 ○松本 紗歩, 飯塚 浩二 郎, 大日本スクリーン 新井 康 允, 信州大 河村 隆, 鈴木 智, JAXA 久保田 孝
2E3-4 超音波フェーズドアレイ と1D通信を用いた位置計測シ ステム 岐阜県情報技術研究所, 東京農 工大 BASE ○田畑 克彦, 岐阜 県情報技術研究所 久富 茂樹, 東京農工大 BASE 岩井 俊昭, 岐阜県情報技術研究所 遠藤 善 道, 産総研 西田 佳史	2F3-4 シグナル分子濃度を動的 に制御するマイクロ流体細胞培 養システムの開発 東京大 ○大久保 智樹, 木下 晴 之, 東海大 木村 啓志, 東京大 黒田 真也, 藤井 輝夫	2G3-4 産業ロボット用オーブ ンソースコントローラ的设计と 開発 東京大 岡田 慧, 植田 亮平, 村 瀬 和都, 垣内 洋平, 稲葉 雅幸, デンソー ○犬飼 利宏	2H3-4 低推力宇宙機の平均的 な軌道変化の推定 九州大 ○坂東 麻衣, 伊達 直 輝, 外本 伸治
2E3-5 水中における自己位置推 定システムの開発 函館高専 ○吉崎 敏也, 浜 克 己, 中村 尚彦, 宮武 誠, 北大 水産学部 山下 成治, はこだて 未来大 鈴木 昭二, 北海道工業 技術センター 村田 政隆, 松村 一弘	2F3-5 昆虫筋細胞バイオアク チュエータを用いた大気中環境 下でのマイクロ歩行ロボットの 創製 大阪大 ○川崎 恭平, 秋山 佳丈, 東京農工大 岩淵 喜久男, 大阪 大 森島 圭祐	2G3-5 ロボットコントローラ内 蔵・ソフトウェア・ビジョン・ システム デンソー ○岩田 将	2H3-5 静止トランスファ軌道 への相乗り打上げによる小型探 査機を用いた深宇宙探査の可能 性について JAXA ○池永 敏憲, 歌島 昌 由, 石井 信明, 吉川 真, 平岩 徹夫, 野田 篤司
2E3-6 計測範囲外の動的障害物 に対する衝突リスクを軽減する ための観測動作を含む経路計画 東北大 ○菅原 直樹, 竹内 栄二 朗, 大野 和則, 田所 諭		2G3-6 ORiN を活用した教育 用ロボット VE026A 開発 デンソー ○金田 基希, 由井 大 介	2H3-6 惑星探査機の軌道推定 に関する一考察 JAXA ○市川 勉

※ Keynote[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間, 1 講演分=15 分)

第I室 (501)	第J室 (502)	第K室 (503)	第L室 (504)
2I3	2J3	2K3	2L3
触覚・力覚 (4)	ユニバーサルデザイン を考慮したシステム (2)	測域センサを用いた計 測と環境認識 (2)	ソフトメカニズム
13:45-15:15	13:45-15:15	13:45-15:15	13:45-15:30
望山 洋 (筑波大)	吉留 忠史 (神奈川工科大) 松日楽 信人 (芝浦工大)	大矢 晃久 (筑波大) 前山 祥一 (岡山大) 大野 和則 (東北大)	則次 俊郎 (津山高専) 鈴森 康一 (岡山大)
2I3-1 振動パターンと視覚情報の同時呈示による Cutaneous Rabbit Illusion 効果の向上 香川大 ○朱 広毅, 澤田 秀之	2J3-1 作業者に対する情報提示の効果の評価 三菱電機 ○魚住 光成, 山田 耕一, 村井 秀聡, 東京大 浅間 一, 旭川医科大 高草木 薫	2K3-1 ステレオ画像の効率的なマッチング法の研究 東工大 ○山田 祥太, 実吉 敬二	2L3-1 微小物体把持用空気圧駆動マイクログリッパー 岡山大 ○山本 陽太, 脇元 修一, 鈴森 康一, 入部 玄太郎, 金子 智之
2I3-2 錯触覚を用いた把持動作による硬軟感知覚時における視覚刺激の影響 電通大 ○岸野 博明, 木村 堯, 野嶋 琢也	2J3-2 ヒトを活動的にする移動支援ロボット 豊田中研 ○小山 渚, 但馬 竜介, 田中 稔, 廣瀬 徳晃, 鋤柄 和俊	2K3-2 対応不明のポイントクラウド照合 九州工大 ○西田 健, 黒木 秀一	2L3-2 拮抗駆動方式による屈曲型プラスチックフィルムアクチュエータの基礎特性 滋賀県立大 ○長尾 和幸, 西岡 靖貴, 安田 寿彦
2I3-3 左右の手で知覚される触感の相互作用に関する基礎検討 名工大 ○橋本 真佳, 田中 由浩, 佐野 明人	2J3-3 日常生活における利用をめざした定常視覚誘発電位を用いたインタフェース 大阪工大 ○棒谷 英法, 大須賀 美恵子	2K3-3 深さ情報付き法線球を用いた点群の位置合わせ 明治大 ○清水 尚吾, 黒田 洋司	2L3-3 生体模倣ロボット機構実現に向けた多繊維構造マッキベン人工筋 岡山大 ○高岡 真幸, 鈴森 康一, 脇元 修一, サムスン日本研究所 飯嶋 一雄, 徳宮 孝弘
2I3-4 杖を把持した手掌部への振動重畳による打撃対象の距離錯誤 電通大 ○岡崎 龍太, 電通大/さきがけ 梶本 裕之	2J3-4 環境デザインを利用した移動ロボットの巡回動作 芝浦工大 ○生田目 祥吾, 松日楽 信人	2K3-4 インターバル3次元計測からの環境変化の検出 奈良先端大 ○田辺 雅人, 東海大 竹村 憲太郎, 奈良先端大 吉川 雅博, 高松 淳, 小笠原 司	2L3-4 装着型肘用訓練装置のための空気圧ゴム人工筋による反力呈示機構 岡山大 ○馬場 優作, 佐々木 大輔, 津山工業高専 則次 俊郎, 岡山大 高岩 昌弘
2I3-5 素材を粗くしたり滑らかにしたりする振動触刺激法 名古屋大 ○浅野 修平, 岡本 正吾, 山田 陽滋	2J3-5 Vibration Alert Interface を用いた距離情報の感覚代行における移動速度の影響 北海道大 ○三瓶 佑希, 田中 孝之, 理研 森 友揮	2K3-5 UAV による配管・煙突空撮支援のための測域センサによる円柱状構造物の認識 東北大 ○戸塚 雄介, 柳村 一成, 大野 和則, 岡田 佳都, 田所 諭	2L3-5 バイアス付加型2方向湾曲ラバーアクチュエータの変位特性 岡山大 ○吉岡 諒, 脇元 修一, 鈴森 康一
2I3-6 ER ゲルを用いた VR スーツの開発 富山県立大 ○金森 元成, 小柳 健一, 慶應義塾大 柿沼 康弘, 藤倉化成 桜井 宏治, 安齊 秀伸, 富山県立大 本吉 達郎, 大島 徹		2K3-6 赤外線測距センサアレイを用いた自動車追従走行のための車両相対位置・姿勢推定装置の開発 東京大 福井 類, ○大野 泰典, 草加 浩平, 長藤 圭介, 濱口 哲也, 中尾 政之	2L3-6 マイクロハイドローリクスに基づくソフトアクチュエータの開発 東京大 ○大寺 貴裕, 木下 晴之, 大島 まり, 藤井 輝夫
			2L3-7 曲管に対応した管内挿入型蠕動運動ポンプの開発 中央大 ○伴 遼介, 木村 義規, 中村 太郎

※ Keynote[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間, 1 講演分=15 分)

<p>第M室(505)</p>			
<p style="text-align: center;">2M3</p> <p style="text-align: center;">空間知能化とアプリ ケーション(3)</p> <p style="text-align: center;">13:45-15:30</p> <p style="text-align: center;">新妻 実保子(中央大) 前 泰志(大阪大)</p> <p>2M3-1 赤外線センサアレイを用いた線形回帰に基づく屋内人数分布推定システムの研究 東京大 下坂 正倫, 〇子安 秀昇, 荻原 正紀, 砂川 拓哉, 小田嶋 成幸, 福井 類, 佐藤 知正</p> <p>2M3-2 アクティブRFIDタグと床上レーザレンジファインダを用いた複数人物の追跡 九州大 〇日下 和也, 表 允哲, 熊本高専 長谷川 勉, 九州大 辻 徳生, 倉爪 亮, 諸岡 健一</p> <p>2M3-3 ジャイロ効果を用いた吊り下げ型環境測定装置の開発 日本工大 〇寺内 響一, 滝田 謙介</p> <p>2M3-4 高速RGB-Dセンサを用いた三次元地図生成 中央大 〇野崎 慎太, 内田 裕己, 増山 岳人, 梅田 和昇</p> <p>2M3-5 学習に異なるRGB-Dセンサを用いた際のRHF手法の性能評価 奈良先端大/産総研 〇豊吉 政彦, 産総研 山崎 俊太郎, 産総研/JST/奈良先端大 加賀美 聡, 奈良先端大 小笠原 司</p> <p>2M3-6 再構成可能な知能化空間におけるMobile Moduleの移動時間を考慮した経路計画 立命館大 〇布垣 俊武, 朴 鍾承, 李 周浩</p> <p>2M3-7 立体音響を用いた身体形状認識の制御に関する基礎検討 中央大 〇昆野 友樹, 斎藤 美菜代, 中村 壮亮, 橋本 秀紀</p>			

※ Keynote[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間. 1講演分=15分)

第A室(301)	第B室(レセプション)	第C室(401)	第D室(402)
<p>3A1</p> <p>東京電力福島第一原子力発電所の廃炉に向けた研究開発計画と基盤研究に関するワークショップ</p> <p>9:30-11:00</p>	<p>3B1</p> <p>共創システム(1)</p> <p>9:30-11:00</p> <p>野澤 孝之(東北大) 山本 知仁(金工大)</p> <p>3B1-1 <i>Keynote[2]</i> 自閉症圏を宙吊りにする他者：宙吊りにされる選択公理 神戸大 ○郡司 ペギオ幸夫, 都丸 武則</p> <p>3B1-2 伝書鳩の集団帰巢行動の力学モデルとリアブノフ指数による解析 早稲田大 ○白石 允梓, 相澤 洋二</p> <p>3B1-3 生命システムにおける要素間相互作用と観測に基づく要素の自律性 東工大 ○小川 健一朗, 三宅 美博</p> <p>3B1-4 川魚にみる中規模な群れの内的構造 筑波大 ○新里 高行, 村上 久, 郡司 幸夫</p> <p>3B1-5 部分に基づく最適ランダムウォークの出現 神戸大 ○崎山 朋子, 郡司 幸夫</p>	<p>3C1</p> <p>人と機械システムとしての医療・福祉工学(1)</p> <p>9:30-11:00</p> <p>藤澤 正一郎(徳島大) 山本 透(広島大)</p> <p>3C1-1 眠りを誘導する機械的環境の研究 東工大 ○木村 仁, リンナイ 倉元 昭季, 東工大 乾 祐馬, 伊能 教夫</p> <p>3C1-2 柔軟面状触覚センサを用いた心拍の計測 理研 ○松尾 一矢, 東海ゴム 加藤 陽, 清水 厚輝, 郭 士傑, 理研 向井 利春</p> <p>3C1-3 空気圧ゴム人工筋肉を用いた歩行アシスト装置の軽量化を考慮した機構の開発 中央大 ○河村 拓磨, 野間 鞠依, 中村 太郎</p> <p>3C1-4 上肢リハビリ支援システム「SEMUL」を用いた脳卒中患者用リーチング訓練ソフトの開発 富山県立大 ○畑 昂佑, 小柳 健一, 本吉 達郎, 大島 徹</p> <p>3C1-5 視覚障害者のための交差点周辺における移動支援機器間の連続性に関する研究 徳島大 ○廣野 恭平, 佐藤 克也, 伊藤 伸一, 藤澤 正一郎</p> <p>3C1-6 横断歩道口用発光ブロックの認識に関する研究 徳島大 ○志賀 大輔, 藤澤 正一郎, 佐藤 克也, 伊藤 伸一, キクテック 池田 典弘, 成蹊大 稲垣 具志, 社会福祉法人視覚障害者支援総合センター 高橋 和哉, キクテック 木村 有希</p>	<p>3D1</p> <p>メカトロ教育のシステムと要素技術(1)</p> <p>9:30-11:00</p> <p>河村 隆(信州大) 川谷 亮治(福井大)</p> <p>3D1-1 オープンキャンパスにおけるロボットプログラミング 長岡高専 ○佐藤 拓史</p> <p>3D1-2 マイコン制御ミニ扇風機教材の開発と教育実践 テクノ・シュタット ○滝 康嘉</p> <p>3D1-3 高等学校教育課程における物理学習に関するRT教材の開発 大阪電通大 ○小川 勝史, 田中 宏明, 鄭 聖熹</p> <p>3D1-4 小学校における生活に役立っている計測制御技術の学習活動の考え方と教材の開発 埼玉大 ○野村 泰朗, 所沢南小 佐藤 佳岳</p> <p>3D1-5 <i>Keynote[2]</i> ディスカッション『メカトロ・ロボット教育』研究の現状と未来 モデレータ：埼玉大 琴坂 信哉</p>

※ Keynote[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間, 1 講演分=15 分)

第E室(403)	第F室(404)	第G室(405)	第H室(406)
3E1	3F1	3G1	3H1
機構知(1)	実学としての医工融合 研究と医工ものづくりシ ステム(1)	RTシステムとオープ ン化	受動歩行の新展開(1)
9:30-11:00	9:30-11:00	9:30-11:00	9:30-11:00
武居 直行(首都大) 石橋 良太(首都大) 望山 洋(筑波大)	藤江 正克(早稲田大) 岩田 浩康(早稲田大)	植木 美和(富士通研) 松日榮 信人(芝浦工大) 原 功(産総研)	原田 祐志(広島大) 佐藤 訓志(広島大)
3E1-1 振動モータの慣性力を利用したひれ付き小型水中移動機 首都大東京 ○長澤 三喜郎, 武居 直行	3F1-1 関節機能障害を模擬する装着型ダミージョイント 名古屋大 ○石川 俊, 岡本 正吾, 名古屋大 常葉大 磯貝 香, 名古屋大 秋山 靖博, 柳原 南欧美, 山田 陽滋	3G1-1 RT ミドルウェアサマーカーンプ 2013 の開催報告 名城大 ○大原 賢一, 産総研 安藤 慶昭, 原 功, SSR 菅 佑樹, 前川製作所 山下 智輝, 産総研 谷川 民生, 千葉工大 平井 成興	3H1-1 <i>Keynote</i> [2] 義足用多リンク式安全膝継手「Swan」と受動歩行ロボット・歩行支援機「ACSIVE」の開発 今仙技研 ○鈴木 光久
3E1-2 多脚ロボットと路面環境の相互作用を利用したロボット-路面環境モデル推定システム 和歌山大 ○宮本 将伸, 徳田 献一	3F1-2 ふるえ抑制ロボットにおける効果的にふるえを抑制可能なフレーム形状の工学的検討 早稲田大 ○松本 侑也, 陳 瑋煒, 雨宮 元之, 金石 大佑, 中島 康貴, 菊池製作所 早稲田大 關 雅俊, パナソニック 早稲田大 安藤 健, 早稲田大 小林 洋, 横浜市総合リハビリテーションセンター 飯島 浩, 順天堂大 長岡 正範, 早稲田大 藤江 正克	3G1-2 RT システムの再利用性を高めるためのオープンフレームワークの開発 早稲田大 ○菅 佑樹, 尾形 哲也	3H1-2 大腿義足熟練者と健常者の平地歩行における遊脚期の全身慣性利用度の比較 富山大 ○関本 昌紘, 井上 統博, 立命館大 和田 隆広, 有本 卓
3E1-3 シューティングマニピュレータによる10メートル射程実験 筑波大 ○中嶋 拓人, 畠山 友史, 望山 洋	3F1-3 ロボットによる移乗作業における抱きかかえ開始時の接触を利用した被介護者の位置推定 理研 ○森 友揮, 三重大 池浦 良淳, 理研 丁明	3G1-3 ART-Linux を用いたPC間データ通信の実時間化の検討 静岡大 ○清水 昌幸, 産総研 石綿 陽一, 尹 祐根, 加賀美 聡	3H1-3 受動歩行から見たヒト歩行の3特性の関係性 名工大 ○山本 朋典, 池俣 吉人, 佐野 明人
3E1-4 連続体ロボットの機構知 筑波大 ○望山 洋	3F1-4 重心偏在を体性感覚で感知させるBF型重心バランス訓練システムの開発 早稲田大 ○岩田 浩康, 佐藤 勇起, 安田 和弘	3G1-4 ROS を用いた小型ヒューマノイドロボットのタスク記述システム 奈良先端大 ○小原 和馬, 竹森 有祐, 仲田 昌司, 大津 淳, 南秀和, 山口 明彦, 神原 誠之, 高松 淳, 小笠原 司	3H1-4 最も簡単なヒト歩行モデルによる自由歩行の再現 帝京大 ○池俣 吉人, 佐野 明人
	3F1-5 装着容易性と刺激識別性を両立可能な知覚共感ウェアの設計 早稲田大 ○岩田 浩康, 安田 和弘, 佐藤 勇起	3G1-5 RT ミドルウェアをベースとした視覚研究用プラットフォームの開発 電通大 ○皆川 保裕, 占部 一輝, 佐藤 俊治, セック 知久 健, 川口 仁, 長瀬 雅之	3H1-5 受動歩行を利用した情報科学教育への応用 福岡工大 ○兵頭 和幸
	3F1-6 サービスロボットビジネスを開拓するロボットシステムインテグレーター 東京女子医大・早稲田大共同 ○大津 良司, 伊関 洋	3G1-6 「21世紀ロボット技術戦略」を振り返って 千葉工大 ○平井 成興	

※ Keynote[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間, 1 講演分=15 分)

第I室 (501)	第J室 (502)	第K室 (503)	第L室 (504)
3I1	3J1	3K1	3L1
触覚・力覚 (5)	身体動作を支援する計測・制御・システム (1)	行動理解・動作認識・人体モーション計測 (1)	作業をするロボット (1)
9:30-11:00	9:30-11:00	9:30-11:00	9:30-11:00
岡本 正吾 (名大)	徳安 達士 (福岡工大) 森 貴彦 (岐阜高専)	森 武俊 (東大) 小川原 光一 (和歌山大)	辰野 恭市 (名城大)
<p>3I1-1 熱放射を利用した力覚ディスプレイの提案 筑波大 ○嵯峨 智</p> <p>3I1-2 頸部への温度提示による温熱的快適感可変システムの開発 名工大 ○今井 和紀, 早川 恭平, 坂口 正道</p> <p>3I1-3 温度刺激点間における相互温度参照現象 電通大 ○渡辺 亮, 岡崎 龍太, 梶本 裕之</p> <p>3I1-4 足底皮膚のずれ刺激に対する感覚閾値に関する部位依存性 産総研 / 長岡技科大 ○近井 学, 産総研 井野 秀一, 篤友会リハビリテーションクリニック 高橋 紀代, 昭和伊南総合病院 大西 忠輔, 飛鳥電機製作所 吉村 眞一, 昭和大 佐藤 満, 九州工大 和田 親宗, 独立行政法人国立特別支援教育総合研究所 土井 幸輝, 東京国際大 布川 清彦</p> <p>3I1-5 無動力歩行支援機が歩行感覚へ与える影響 名工大 ○佐野 明人, 今仙技術研究所 鈴木 光久</p> <p>3I1-6 下肢への振動呈示による歩行サポートに関する研究 東北大 ○大竹 達也, ポルクスロベ・ベン, 永谷 直久, 昆陽 雅司, 田所 諭</p>	<p>3J1-1 マハラノピス汎距離を用いた近赤外分光法による左右肘関節の等尺性屈曲運動の識別 和歌山大 ○野久保 亮作, 八木 栄一</p> <p>3J1-2 拮抗二関節筋を応用した下肢補助装置 金沢工大 ○竹中 秀聡</p> <p>3J1-3 パワーアシスト装置を構成するアーム部リンク機構の最適化 富山県立大 ○石崎 皓大, 小柳 健一, 本吉 達郎, 大島 徹</p> <p>3J1-4 直動機構を使った立ち上り支援機構の設計 芝浦工大/大河原テクノス ○大河原 孝, 芝浦工大 松日楽 信人, 中西 直也</p> <p>3J1-5 直線描画時における視覚提示によるパフォーマンス制御 金沢大 ○長崎 修司, 渡辺 哲陽</p>	<p>3K1-1 特異値分解に基づく健常者と大腿切断者の歩行運動に関する比較検証 首都大東京 ○林 祐一郎, 同志社大 辻内 伸好, 小泉 孝之, 川村義肢 松田 靖史</p> <p>3K1-2 足部装着型センサシステムによる歩行状態計測 立命館大 ○中野 洋輔, 小澤 隆太</p> <p>3K1-3 Kinect を用いた高齢者の歩行能力推定システムの提案 筑波大 ○佐島 優, 長谷川 孔明, 中内 靖</p> <p>3K1-4 高齢者向け体操指導ロボットの動作パラメータとのDPマッチングによる運動評価手法 室蘭工大 ○平野 正隆, 花島 直彦, 瓜田 圭吾, 橋 裕介, 製鉄記念室蘭病院 村岡 洋平, 大島 誠</p> <p>3K1-5 状態パラメータ化とAuxiliary Particle Filterに基づくユーザ意図の推定 金沢大 ○古屋 佐和子, 渡辺 哲陽</p> <p>3K1-6 机上作業動作における手先と物体の関係性に着目した把持対象物の推定アルゴリズム 電通大 ○寺倉 佑樹, 冨沢 哲雄, 工藤 俊亮, 末廣 尚士</p>	<p>3L1-1 伐倒マニピュレータ天竜TENRYU号機の開発 早稲田大 ○松尾 雄希, 白井 裕子, 菅野 重樹</p> <p>3L1-2 天竜 TENRYU と異TATSUMIによる伐倒作業の高度化への試み 早稲田大 ○白井 裕子, 松尾 雄希, 飯塚 隆真, 遠藤 寛士, 菅野 重樹</p> <p>3L1-3 伐倒ポータブルマニピュレータ異 TATSUMI の鋸断軌道の生成 早稲田大 ○飯塚 隆真, 白井 裕子, 菅野 重樹</p> <p>3L1-4 アスバラガス収穫ロボットの圃場における走行制御および収穫動作の実験 室蘭工大, CSソリューション ○綾村 本忠, 室蘭工大 楊 波, 花島 直彦</p> <p>3L1-5 高度かつ汎用的な計測を可能とする移動型フィールドサーバの開発 東工大 ○伊藤 祐太, 農業・食品産業技術総合研究機構 中央農業総合研究センター 深津 時広, サステイナブルロボティクス 桑原 裕之, 東工大 遠藤 玄, 福島 E. 文彦</p> <p>3L1-6 林地内走破を実現する移動機構の研究 早稲田大 ○遠藤 寛士, 白井 裕子, 菅野 重樹</p>

※ Keynote[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間, 1 講演分=15 分)

12月20日(金) 第1スロット

第M室(505)			
<p style="text-align: center;">3M1</p> <p>快適生活空間の創出～ ヒューマンファクタを考 慮した技術を用いて～ (1)</p> <p style="text-align: center;">9:30-11:00</p> <p>中後 大輔 (関西学院大) 横田 祥 (摂南大) 中茎 隆 (九工大)</p> <p>3M1-1 <i>Keynote</i>[1] 快適生活空間の基盤技術の展望 産業技術大 ○橋本 洋志, 東京電機大学 鈴木 聡, 九州工大 中茎 隆, 関西学院大 中後 大輔, 摂南大 横田 祥</p> <p>3M1-2 起立/着座支援とリハビリ機能を有する歩行器の研究 関西学院大 ○山田 貴博, 中後 大輔, 摂南大 横田 祥, 産業技術大 橋本 洋志</p> <p>3M1-3 ビデオ解析によるリハビリテーション中の歩行動作評価システム 山梨大 ○牧野 浩二, 伊藤 紀貴, 市立甲府病院 大森 英功, 中村 祐敬, 山梨大 寺田 英嗣</p> <p>3M1-4 歩行時の重心動揺を用いた SOM による歩行分析 山梨大 ○伊藤 紀貴, 牧野 浩二, 市立甲府病院 中村 祐敬, 大森 英功, 山梨大 寺田 英嗣</p> <p>3M1-5 人間の歩行特性を考慮した移動ロボット誘導法 関西学院大 ○仲本 慎平, 村松 聡, 中後 大輔, 摂南大 横田 祥, 産業技術大 橋本 洋志</p>			

※ Keynote[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間, 1 講演分=15 分)

12月20日(金) 第2スロット

第A室(301)	第B室(レセプション)	第C室(401)	第D室(402)
<p>3A2</p> <p>東京電力福島第一原子力発電所の廃炉に向けた研究開発計画と基盤研究に関するワークショップ</p> <p>11:15-12:45</p>	<p>3B2</p> <p>共創システム(2)</p> <p>11:15-12:45</p> <p>森川 治(東工大) 澤 宏司(日本女子大附高)</p> <p>3B2-1 身体が創り出すソフトインタフェース 早稲田大 ○板井 志郎, 安井 丈人, 三輪 敬之</p> <p>3B2-2 共創表現メディアに関する研究 早稲田大 ○西出 篤史, 宮崎 義之, 板井 志郎, 東洋英和女学院 西 洋子, 早稲田大 三輪 敬之</p> <p>3B2-3 音声駆動型身体的引き込みキャラクタシステムにおける音声認識による動作・情動表現提示の評価 岡山県立大 ○藤井 亮, 四方 拓, 服部 憲治, 渡辺 富夫, 石井 裕</p> <p>3B2-4 対戦型テーブルゲームにおける音声駆動型身体的引き込みチェアシステムの評価 岡山県立大 ○立石 侑麻, 渡辺 富夫, 石井 裕</p> <p>3B2-5 霧ディスプレイによる共創表現空間のデザイン手法 早稲田大 ○須藤 和敬, 金指 学, 板井 志郎, 三輪 敬之</p> <p>3B2-6 自然な ICT 利用のための日用品型インタフェース awareMaterial の開発 創価大 ○斎藤 賢太, 近 哲也, 崔 龍雲</p>	<p>3C2</p> <p>人と機械システムとしての医療・福祉工学(2)</p> <p>11:15-13:00</p> <p>藤澤 正一郎(徳島大) 山本 透(広島大)</p> <p>3C2-1 スプーンの動作検知機能を有する食事支援システムの開発研究 金沢工大 ○荻野 浩二, 鈴木 亮一, 小林 伸明, 山口大 田中 幹也</p> <p>3C2-2 箸型食事支援ロボットの食品把持反力提示部の改良 函館高専 澤谷 知輝, 中村 尚彦, ○青木 圭, 浜 克己</p> <p>3C2-3 モーションセンサによる支持基底面内での重心位置推定と転倒予測への応用 室蘭工大 ○瓜田 圭吾, 花島 直彦, 平野 正隆, 高橋 裕介, 製鉄記念室蘭病院 村岡 洋平, 大島 誠</p> <p>3C2-4 アクチュエータの性能限界を考慮したロボットのインピーダンス特性の解析 立命館大 ○土橋 宏規, 永井 清</p> <p>3C2-5 進化型計算と TOC 理論による最適工程設計 鳥取大 ○平本 竜一, 北村 章, 京都学園大 大田 住吉</p> <p>3C2-6 <i>Keynote[2]</i> 福祉・医療分野等における介護・看護作業の問題と解決 森ノ宮医療大 ○上田 喜敏, 徳島大 藤澤 正一郎</p>	<p>3D2</p> <p>メカトロ教育のシステムと要素技術(2)</p> <p>11:15-12:45</p> <p>稲垣 克彦(東海大) 琴坂 信哉(埼玉大)</p> <p>3D2-1 射的をテーマとしたロボット教育教材の開発 電通大 ○松田 啓明, 林 直宏, 富沢 哲雄, 工藤 俊亮, 末廣 尚士</p> <p>3D2-2 ロボット制御システム学習環境の開発(第5報) 神奈工大 ○兵頭 和人, 近藤科学 登坂 博和, 工工 矢田 孝志</p> <p>3D2-3 PI 制御による DC モータの速度制御実験によるメカトロニクス教育 山口東京理科大 ○大塚 章正, 永田 寅臣</p> <p>3D2-4 TK400 toolbox とその適用例の紹介 福井大 ○川谷 亮治, 飯田 OIDE 長姫高 高田 直人</p>

※ Keynote[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間, 1 講演分=15 分)

第E室(403)	第F室(404)	第G室(405)	第H室(406)
3E2	3F2	3G2	3H2
機構知(2)	実学としての医工融合 研究と医工ものづくりシ ステム(2)	サービスロボットの安 全化と関連安全技術者の 育成	受動歩行の新展開(2)
11:15-12:45	11:15-12:45	11:15-12:45	11:15-12:45
武居 直行(首都大) 石橋 良太(首都大) 望山 洋(筑波大)	木口 量夫(九州大) 小林 洋(早稲田大)	黒住 亮太(神戸市立高専)	兵頭 和幸(福岡工大) 池俣 吉人(帝京大)
3E2-1 2本ワイヤを用いた3自 由度非完全拘束型パラレルワイ ヤロボットの姿勢制御(第一報) 福岡工大 木野 仁, ○吉武 翼, 越智 裕章	3F2-1 反射型パルスオキシメー タにおける脈波信号処理アルゴ リズムの研究 和歌山大 ○西山 雅人, 鈴木 新, 金井病院 劉 和輝, 金井 伸行	3G2-1 超音波を用いた介護支 援ロボットの安全対策 理研 ○中島 弘道, 向井 利春	3H2-1 4脚受動的動歩行ロボッ トの胴体構造に関する解析 大阪大 ○紀藤 優治, 末岡 裕一 郎, 中西 大輔, 杉本 靖博, 石 川 将人, 大須賀 公一
3E2-2 ヤコビ行列を用いた剛性 調節機構を有する SMA 駆動ロ ボットアーム 首都大東京 石橋 良太, ○小田 隆彦, 九州大 田原 健二, 福岡 工大 木野 仁, 首都大東京 児島 晃	3F2-2 血圧推定のための加速度 脈波の分類法 和歌山大 ○西野 佳祐, 鈴木 新, 金井病院 劉 和輝, 金井 伸行	3G2-2 チューブ内超音波伝搬 を利用した安全確認型接触検出 大阪通大 鄭 聖熹, ○神埜 熒 太	3H2-2 揺動質量の能動的上下 動による2足歩行ロボットの不 整地に対する踏破性能向上 東工大 ○林 映光, 山北 昌毅, 九州工大 花澤 雄太, 北陸先端 大 浅野 文彦
3E2-3 無段変速機構を用いた2 リンク平面マニピュレータの開 発 九州大 ○岡田 共史, 田原 健二	3F2-3 位相シフト法を用いた流 量計の開発に関する基礎的研究 日本大 ○藤原 克樹, 春田 峰 雪, 尾股 定夫	3G2-3 漆をベースとした電子 回路構築のための基礎実験 筑波大 ○橋本 悠希	3H2-3 経路積分確率最適制御 に基づく不整地歩行のための軌 道生成について 広島大 ○佐藤 訓志, 佐伯 正美
3E2-4 3自由度を有する省エ ネルギー・高速ピックアンドプ レースロボット 九州大 荒田 純平, ○住田 純 也, 坂口 正道	3F2-4 確率的パターンマッチン グに基づく血流量計測のための 血管分岐位置同定システム 早稲田大 岩田 浩康, ○アブド ル リフキ, 菅野 重樹	3G2-4 機能安全を目的とした 適応学習を用いた電動車いす操 縦支援システムの開発 神戸高専 ○曾我 慎, 尾中 哲 哉, 黒住 亮太	3H2-4 協調腕振り運動を利用 したリミットサイクル歩行の高 速化 九州工大 ○花澤 雄太
3E2-5 Keynote[1] トルク増大 機構の分類整理: ロボット機構 設計の体系化に向けて 東工大 ○小俣 透, 高山 俊男	3F2-5 造精機能評価用センサの 開発に関する基礎的研究 日本大 ○川瀬 駿佑, 春田 峰雪, 国際医療福祉大 菅藤 哲, 岩本 晃明, 日本大 尾股 定夫	3G2-6 単孔式手術支援ロボット 操作者の瞳孔位置に基づいた内 視鏡マニピュレータ操作システ ムの開発 早稲田大 ○曹 暘, 三浦 智, 劉 銓樞, 西尾 祐也, 是枝 祐太, 小 林 洋, 千葉大 川村 和也, 早稲 田大 藤江 正克	3H2-5 直動脚をもつリムレス ホイールの安定解析 広島大 ○原田 祐志, 北陸先端 大 浅野 文彦, 広島大 池田 隆

※ Keynote[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間, 1 講演分=15 分)

第I室 (501)	第J室 (502)	第K室 (503)	第L室 (504)
3I2	3J2	3K2	3L2
触覚・力覚 (6)	身体動作を支援する計測・制御・システム (2)	行動理解・動作認識・人体モーション計測 (2)	作業をするロボット (2)
11:15-13:15	11:15-12:45	11:15-12:45	11:15-13:00
佐野 明人 (名工大)	徳安 達士 (福岡工大) 池田 毅 (九州大)	森 武俊 (東大) 門根 秀樹 (筑波大)	辰野 恭市 (名城大)
<p>3I2-1 硬軟感ディスプレイの小型化に向けた弾性リンク機構の検討 東京大 北澤 俊樹, ○木村 文信, 山本 晃生</p> <p>3I2-2 空中超音波触覚提示における駆動電圧パルス幅制御による可聴音の抑制 東京大 ○吉岡 基, 長谷川 圭介, 篠田 裕之</p> <p>3I2-3 空中超音波焦点形成による非接触触覚提示における反射壁を用いた気流の抑制 東京大 ○長谷川 圭介, 篠田 裕之</p> <p>3I2-4 1自由度ハプティックデバイスをを用いた6自由度遠隔組立作業 中央大 ○鎌田 涼也, 田村 亮佑, 新津 哲, 篠木 慎司, 島野 諒, 川原田 寛, 平岡 弘之</p> <p>3I2-5 <i>Keynote[2]</i> 触覚・力覚研究の今後目指すべき姿 名工大 ○佐野 明人, 電通大 梶本 裕之, 名工大 田中 由浩</p> <p>3I2-6 <i>Keynote[2]</i> パネルディスプレイ：触覚・力覚研究の今後目指すべき姿 ゲストパネリスト：京都大 明和政子</p>	<p>3J2-1 歩行時の下肢動作データを用いた歩きやすさの評価と歩行特性に関する研究 福岡工大 ○早間 祐太, 秋吉 祐輔, 徳安 達士, 松本 慎平, 大分高専 田中 孝典</p> <p>3J2-2 力学解析に基づくヒトの歩行動作における筋協調解析 大阪大 ○富永 健太, 宇野 かなな, 植村 充典, 平井 宏明, 宮崎 文夫</p> <p>3J2-3 筋活動電位の周波数分析に基づく筋疲労の推定 鳥取大 ○青木 隆尚, 櫛田 大輔, 北村 章</p> <p>3J2-4 臥位から歩行を可能にする自立支援サポートシステムの開発 東京理科大 ○原田 祐維, 小林 宏</p> <p>3J2-5 上肢リーチングタスク中の筋シナジー解析と手先剛性に関する考察 大阪大 ○宇野 かなな, 奥 貴紀, 植村 充典, 平井 宏明, 宮崎 文夫</p>	<p>3K2-1 多次元時系列データを用いた人の動作の高速リズム認識 筑波大/産総研 ○米倉 健太, 横井 一仁</p> <p>3K2-2 バイオロジカルモーション映像を用いた複数対象物の動作認識パラメータの分析 東京工科大 ○清水 友樹, 渡邊 紀文, 山野美容芸術短期大 美容総合学科 久保村 千明, 東京工科大 亀田 弘之</p> <p>3K2-3 差分ステレオと進行方向を考慮したパーティクルフィルタによる人物追跡 中央大 ○川下 雄大, 柴田 雅聡, 増山 岳人, 梅田 和昇</p> <p>3K2-4 画像の輝度平均情報を用いた高速な運動計測 電通大 ○関口 和人, 野嶋 琢也</p> <p>3K2-5 人間行動と環境情報の同時計測のための全身装着型モーションセンサシステム 東京大 ○矢口 裕明, 浅野 悠紀, 稲葉 雅幸</p> <p>3K2-6 距離センサと高速カメラを併用した逐次推定に基づく高速な人体運動のマーカレスモーションキャプチャ 和歌山大 ○若松 貴裕, 小川原 光一</p>	<p>3L2-1 配電作業ロボットのマニュアル操作のためのマスターアームの方式の提案 名城大 ○鈴木 啓竜, 江本 健吾, 柴田 将志, 飛田 稔, 辰野 恭市</p> <p>3L2-2 放射性物質の除染を目的とした路面洗浄システム 日本大 ○遠藤 央, 柿崎 隆夫</p> <p>3L2-3 身体表面の接触点における静止・動摩擦力を考慮したロボットの全腕マニピュレーション 北陸先端大 ○田村 和希, 浅野 文彦</p> <p>3L2-4 ロボットによる最密充填詰込のための手順計画について 産総研 ○音田 弘, 吉見 隆, 山野辺 夏樹, 永田 和之, 中村 晃, 北垣 高成, 河井 良浩, 原田 研介</p> <p>3L2-5 ロボットアームを用いたなぞり作業による線状柔軟物の組付作業 東北大 ○長岡 雄輝, 姜 欣, 辻田 哲平, 安孫子 聡子, 内山 勝</p> <p>3L2-6 画像情報を用いた折り紙作業の実現 電通大 ○坂井 昭文, 富沢 哲雄, 工藤 俊亮, 末廣 尚士</p> <p>3L2-7 環境変動に応じた遠隔指示軌道の切り換えによる口バラストかつ効率的な組み立て作業の実現 神戸大 ○寺中 雄哉, 木原 康之, 横小路 泰義</p>

※ Keynote[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間, 1 講演分=15 分)

12月20日（金） 第2スロット

<p>第M室 (505)</p>			
<p style="text-align: center;">3M2</p> <p>快適生活空間の創出～ ヒューマンファクタを考 慮した技術を用いて～ (2)</p> <p style="text-align: center;">11:15-12:45</p> <p>橋本 洋志 (産業技術大) 中後 大輔 (関西学院大) 三橋 郁 (東京工科大)</p> <p>3M2-1 首の表面筋電位を利用し た脊髄損傷患者のためのヒュー マンインタフェースの検討 工学院大 ○白石 諒平, 中茎 隆, 法政大 石井 千春</p> <p>3M2-2 座位保持を目的とした 車椅子の座面・背もたれ調整装 置 関西学院大 ○塩谷 健仁, 中後 大輔, 摂南大 横田 祥, 産業技 術大 橋本 洋志</p> <p>3M2-3 手網型入力装置による 協調型知的電動車いす 中央大 ○坂巻 草太, 新妻 実保 子</p> <p>3M2-4 軽量な受動車両杖装置 を用いた視覚障がい者の階段歩 行誘導に関する研究 大阪市立大 ○今津 篤志, 大阪 市立 西辻 堅登</p> <p>3M2-5 モビリティ乗車時にお ける速度に対する心理測定曲線 の導出 摂南大 ○横田 祥, 関西学院大 中後 大輔, 橋本 洋志, 理研 川 端 邦明</p>			

※ Keynote[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間, 1 講演分=15 分)

第A室(301)	第B室(レセプション)	第C室(401)	第D室(402)
<p style="text-align: center;">3A3</p> <p style="text-align: center;">遠隔操縦ロボットシステム(1)</p> <p style="text-align: center;">13:45-15:15</p> <p style="text-align: center;">奥川 雅之(愛知工大) 片山 雄二(サンリツオートメイション)</p> <p>3A3-1 遠隔操作シミュレータを用いた無人化重機作業の時間効率性に関する基礎分析 早稲田大 ○亀崎 允啓, 楊 俊傑, 岩田 浩康, 菅野 重樹</p> <p>3A3-2 遠隔移動ロボットの協調ナビゲーションにおける操作者の意図を反映した柔軟な走行経路生成 明治大 ○早田 恭祐, 森岡 一幸</p> <p>3A3-3 タワークレーン操作時の操作情報取得過程について 東京理科大 ○布施 佑真, 古閑 誠章, 橋本 翔太, 鳴海 智博, 清水建設技術研究所 深瀬 勇太郎, 東京理科大 木村 真一</p> <p>3A3-4 可変スケール型バイラテラルテレオペレーションシステム制御器の保守性低減手法に関する研究 神戸大 ○山根 孝規, 京都大 菅野 貴皓, 神戸大 横小路 泰義</p> <p>3A3-5 絶対座標の情報を与えたマーカーを基準とする3次元空間の再構成 サンリツオートメイション ○佐藤 大, 片山 雄二</p> <p>3A3-6 RSNP を用いた複数の移動ロボットの遠隔操作における自動追従監視機能の開発 芝浦工大 ○石田 真一, 荻谷 浩史, 生田目 祥吾, 松日楽 信人</p>	<p style="text-align: center;">3B3</p> <p style="text-align: center;">共創システム(3)</p> <p style="text-align: center;">13:45-15:15</p> <p style="text-align: center;">小川 健一朗(東工大) 緒方 大樹(東大/東工大)</p> <p>3B3-1 数学・概念・共創 日本女子大附高 ○澤 宏司</p> <p>3B3-2 カニツツアの三角形における主観的輪郭の起源 神戸大 ○佐々木 愛里, 崎山 朋子, 郡司 ペギオ-幸夫</p> <p>3B3-3 顔認知における”もの”と”こと” 神戸大 ○谷 伊織, 郡司 ペギオ-幸夫</p> <p>3B3-4 脳が作る「彼女」たち 神戸大 ○松井 哲也, 郡司 幸夫</p> <p>3B3-5 マカクザル下側頭葉皮質視覚情報処理における整流作用: 順列局所伝達エントロピー解析 神戸大 ○藤木 裕也, 春名 太一, 川崎 圭祐, 豊橋技科大 澤畑 博人, 情報通信研究機構 鈴木 隆文, 新潟大 長谷川 功</p> <p>3B3-6 自律分散ロボットにおける部分の擾乱解消と全体の運動との関係 はこだて未来大 ○吉田 彩乃, 櫻沢 繁</p>	<p style="text-align: center;">3C3</p> <p style="text-align: center;">人と機械システムとしての医療・福祉工学(3)</p> <p style="text-align: center;">13:45-15:15</p> <p style="text-align: center;">藤澤 正一郎(徳島大) 山本 透(広島大)</p> <p>3C3-1 ベッドから車いす等への柔軟な多脚式移乗支援装置の開発 神戸高専 ○福田 謙一, 黒住 亮太</p> <p>3C3-2 適応学習制御による立ち上がりおよび歩行支援・リハビリ・トレーニング座椅子の開発 神戸高専 ○的崎 託也, 黒住 亮太, 中辻 武</p> <p>3C3-3 立体視知覚機能検査訓練システムの試作 鹿児島大 ○グエン クアン ティン, 林 良太, 緒方 敦子, 余 永, 下堂 蘭 恵, 川平 和美</p> <p>3C3-4 内外反変形をダイナミックに矯正可能な装具の開発 徳島大 ○石原 康行, 藤澤 正一郎, 佐藤 克也, 伊藤 伸一</p> <p>3C3-5 大腿義足用膝継手における膝伸展機能の発現角度が階段昇段動作に与える影響 香川大 ○原田 龍一, 井上 恒, 立命館大 和田 隆広, 香川大 鈴木 桂輔, 立和名 慎一</p> <p>3C3-6 アクティブキャストを用いた簡易電動車いすに関する研究 東京農工大 ○田中 彬, 宗方 宥, 和田 正義</p>	<p style="text-align: center;">3D3</p> <p style="text-align: center;">軽劣化システム(1)</p> <p style="text-align: center;">13:45-15:15</p> <p style="text-align: center;">田中 孝之(北大) 奈良 博之(北大)</p> <p>3D3-1 腰補助用マッスルスーツの機構改良 東京理科大 ○梅原 英之, 村松 慶紀, 須賀 裕文, 中村 裕紀, 森下 光, 小林 宏</p> <p>3D3-2 押す引く動作時の下肢補助マッスルスーツの開発 東京理科大 ○須賀 裕文, 小林 宏</p> <p>3D3-3 持ち上げ初期動作アシストのための床反力計測値を用いた関節トルク推定 和歌山大 ○畑中 貴登, 八木 栄一, 佐藤 元伸, 和歌山工業高専 佐野 和男</p> <p>3D3-4 筋力補助スーツのための適用作業分析手法の検討 道総研 ○吉成 哲, 北海道大 田中 孝之, 瀧澤 一騎, 奈良 博之, スマートサポート 鈴木 善人, 道総研 前田 大輔, 中島 康博, 桑野 晃希</p> <p>3D3-5 動作認識・解析に基づくスマートスーツの補助力最適化 北海道大 ○玉井 伸幸, 田中 孝之, 奈良 博之, 日下 聖, 金子 俊一</p> <p>3D3-6 動作と表皮形状計測に基づく腰椎形状と姿勢の推定 北海道大 ○土谷 圭央, 松尾 祥和, 田中 孝之</p>

※ Keynote[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間, 1 講演分=15 分)

第E室(403)	第F室(404)	第G室(405)	第H室(406)
<p>3E3</p> <p>移動ロボットの環境認識と自己位置推定</p> <p>13:45-15:45</p> <p>竹内 栄二郎 (東北大) 森岡 一幸 (明治大)</p> <p>3E3-1 GPS及び連続画像を用いた場所認識による自己位置推定 明治大 ○齊藤 隆仁, 黒田 洋司</p> <p>3E3-2 航空測量地図を用いたGNSSの可視性判別に基づく移動体の位置推定 東北大 ○荒川 尚吾, 竹内 栄二郎, 大野 和則, 田所 諭</p> <p>3E3-3 屋内環境における壁面情報を用いた全方位カメラ搭載の移動ロボットの自己位置推定 北海道大 ○高橋 大空, 高氏 秀則, 金子 俊一</p> <p>3E3-4 高さ別占有格子地図の適応的選択に基づく移動ロボットの自己位置推定 明治大 ○志村 佳紀, 森岡 一幸</p> <p>3E3-5 メトリック-トポロジカルマップによる自律移動ロボットの能動的な位置推定 名古屋大 ○長澤 哲弥, 田崎 勇一, 鈴木 達也</p> <p>3E3-6 車両連結ロボットの関節角度情報を用いた3次元地形推定 岡山大 ○井上 琢士, 亀川 哲志, 五福 明夫</p> <p>3E3-7 レーザースキャン結果に応じた動的グラフ探索に基づくGraph SLAMを利用した環境地図生成システム 明治大 ○伊藤 太一, 森岡 一幸</p> <p>3E3-8 RGB-D センサを用いた単調な環境における消失点マッチングによるボクセル地図生成 東京大 ○池 勇勲, 山下 淳, 浅間 一</p>	<p>3F3</p> <p>次世代医療福祉システム(1)</p> <p>13:45-15:15</p> <p>木口 量夫 (九州大) 光石 衛 (東大)</p> <p>3F3-1 柔軟メカニズムを用いた多自由度屈曲鉗子 九州大 荒田 純平, ○小木曾 真也, 坂口 正道, 橋爪 誠</p> <p>3F3-2 脳腫瘍摘出手術用ロボットにおける把持力提示システムの評価 金沢大 ○羽生 拓也, 藤平 祥孝, 叶田 祐介, 米山 猛, 渡辺 哲陽, 香川 博之</p> <p>3F3-3 促通反復療法に基づく片麻痺前腕機能回復訓練装置を用いたリハビリ訓練効果の評価 鹿児島大 余 永, ○仲西 洋介, 下堂 蘭 恵, 林 良太, 川平 和美</p> <p>3F3-4 促通反復療法に基づく片麻痺拇指機能回復訓練装置の研究 鹿児島大 余 永, ○長尾 共雄, 川平 和美, 下堂 蘭 恵, 林 良太</p>		<p>3H3</p> <p>ヒューマノイド</p> <p>13:45-15:15</p> <p>玄 相昊 (立命館大) 岩田 浩康 (早稲田大)</p> <p>3H3-1 アーチ構造を持つ二足歩行ロボットの足部開発 立命館大 ○山口 幸平, 小澤 隆太</p> <p>3H3-2 最適化手法に基づくヒューマノイドロボットの全身運動の総合 名古屋大 ○ ChangHyun Sung, 香川 高弘, 宇野 洋二</p> <p>3H3-3 MT システムを用いた時系列加速度センサによる歩行動作推定法 和歌山大 ○坂東 悠平, 鈴木 新</p> <p>3H3-4 機械学習を用いた接触状態推定と評価に基づく操り動作計画手法の提案 早稲田大 小島 康平, ○佐藤 高志, 有江 浩明, Schmitz Alexander, 岩田 浩康, 菅野 重樹</p> <p>3H3-5 関節可動範囲を考慮した冗長自由度マニピュレータのC空間上での経路計画 愛知工大 道木 加絵, ○近藤 聡士, 道木 慎二, 舟洞 佑記</p> <p>3H3-6 人間型バイオリン演奏ロボットによる楽曲演奏のための動作計画アルゴリズムの構築 龍谷大 ○荒谷 貴夫, 渋谷 恒司</p>

※ Keynote[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間, 1 講演分=15 分)

第I室 (501)	第J室 (502)	第K室 (503)	第L室 (504)
<p style="text-align: center;">3I3</p> <p>人工筋肉を目指したソフトアクチュエータ・センサ (1)</p> <p style="text-align: center;">13:45-15:15</p> <p>高木 賢太郎 (名大) 釜道 紀浩 (東京電機大) 菊地 邦友 (和歌山大)</p> <p>3I3-1 積層型静電アクチュエータのパネ特性のシミュレーション 東工大 ○奥村 建彦, 実吉 敬二</p> <p>3I3-2 チタン酸バリウム粒子を分散させた誘電エラストマーアクチュエータ用環動高分子の電気機械的特性評価 和歌山大 ○砂原 時春, 土谷 茂樹, 菊地 邦友, 幹 浩文</p> <p>3I3-3 IPMC を用いた関節運動用スマートテキスタイルの開発 鈴鹿医療科学大 ○中村 太郎, 伊原 正, 産総研 安積 欣志</p> <p>3I3-4 イオン液体を含有したフレミオンベースのIPMCの電気機械特性に与える電極めっき回数の影響 和歌山大 ○金 壯憲, 菊地 邦友, 幹 浩文, 土谷 茂樹</p> <p>3I3-5 微細パターンを有するイオン導電性高分子アクチュエータの作製精度向上と特性評価 和歌山大 ○谷口 智久, 菊地 邦友, 幹 浩文, 土谷 茂樹</p> <p>3I3-6 高分子電解質膜 IPMC を用いた人工声帯 鈴鹿医療科学大 ○伊原 正, 中村 太郎, 産総研 安積 欣志</p>	<p style="text-align: center;">3J3</p> <p>身体動作を支援する計測・制御・システム (3)</p> <p style="text-align: center;">13:45-15:15</p> <p>徳安 達士 (福岡工大) 林 喜章 (佐賀大)</p> <p>3J3-1 競技自転車機の器材設定支援システムに関する研究 福岡工大 ○串崎 将麻, 徳安 達士, 松本 慎平, 岡山大 北脇 知己</p> <p>3J3-2 筋シナジー制御法による筋骨格型ロボットの平衡点制御 大阪大 ○奥 貴紀, 植村 充典, 平井 宏明, 大阪大 宮崎 文夫</p> <p>3J3-3 マハラノビス汎距離を用いた脳波による肘と肩関節の屈曲伸張運動の識別 和歌山大 ○田中 慎也, 八木 栄一</p> <p>3J3-4 視覚 - 運動特性を考慮した目標値提示による人の発生力制御 東工大 ○竹田 裕史, 岡田 昌史</p> <p>3J3-5 ファントムセンセーションによる移動触覚刺激を用いた巧緻動作訓練装置の開発 大阪工大 ○湯口 翔平, 大須賀 美恵子</p>	<p style="text-align: center;">3K3</p> <p>人間協調・共存型ロボット (1)</p> <p style="text-align: center;">13:45-15:15</p> <p>神代 充 (富山大)</p> <p>3K3-1 <i>Keynote</i>[1] 人がつながる技術 ―コミュニケーションのエッセンス― 岡山県立大 ○渡辺 富夫</p> <p>3K3-2 Kinect を用いたフリック動作によるロボット操作に関する研究 愛媛大 ○山本 智規, 柴田 諭, 神代 充, 小川 直人</p> <p>3K3-3 自律移動型電動カートの心理的に好ましい速度調整 愛媛大 ○柴田 諭, 山本 智規</p> <p>3K3-4 レーザーポインタを用いた首振り指示に基づく移動ロボットの操作 愛媛大 ○柴田 諭, 山本 智規</p> <p>3K3-5 ロボコミュニケーションのための行動分析システムの検討 福山大 ○岩本 展幸, 沖 俊任, 香川 直己, 青木 美保, 青野 篤子, 脇 忠幸, 三宅 正太郎</p> <p>3K3-6 音声命令と行動予測に基づく文脈を考慮したロボットの行動決定 電通大 ○Attamimi Muhammad, 長井 隆行, 京都大 岩橋 直人, 奥乃 博</p>	

※ Keynote[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間, 1 講演分=15 分)

<p>第M室(505)</p>			
<p style="text-align: center;">3M3</p> <p>快適生活空間の創出～ ヒューマンファクタを考 慮した技術を用いて～ (3)</p> <p style="text-align: center;">13:45-15:30</p> <p>横田 祥 (摂南大) 今津 篤志 (大阪市立大) 牧野 浩二 (山梨大)</p> <p>3M3-1 身体動作に基づく目的 買い・非目的買い判別の考察 産業技術大 ○小林 弘一, 徳留 里美, 村松 伸也, 中島 瑞季, 橋 本 洋志</p> <p>3M3-2 手動作解析のための柔 軟な構造を有する手モデルの構 築 都立産技研セ ○佐々木 智典, 産業技術大 橋本 洋志</p> <p>3M3-3 3次元 Direct Drawing による描画手法の機能性評価 東京工科大 ○三橋 郁, 青野 健 太, 谷口 翔理, 大山 恭弘</p> <p>3M3-4 タイピング特性を考慮 した文字表示方法に関する検討 兵庫県立大 ○松谷 一志, 中谷 真太朗, 荒木 望, 黒田 雅治, 兵 庫県立工業技術センター 才木 常正</p> <p>3M3-5 ピクトサインの見えの 変化に頑健な自律移動ロボッ トの画像認識手法の提案 関西学院大 ○中島 関己, 村松 聡, 中後 大輔, 摂南大 横田 祥, 産業技術大 橋本 洋志</p> <p>3M3-6 実空間にオブジェクト を表示する簡易型3D電子黒 板の開発 東海大 ○山口 梢, 稲垣 克彦</p>			

※ Keynote[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間, 1 講演分=15 分)

第A室(301)	第B室(レセプション)	第C室(401)	第D室(402)
<p>3A4</p> <p>遠隔操縦ロボットシステム(2)</p> <p>15:30-17:00</p> <p>奥川 雅之(愛知工大) 片山 雄二(サンリツオートメイション)</p> <p>3A4-1 遠隔操作ロボットシステムのための複数カメラを用いた半隠消映像の生成 東京大 ○杉本 和也, 藤井 浩光, 佐藤 貴亮, 山下 淳, 淺間 一</p> <p>3A4-2 マルチタッチ入力パネルを用いた建設機械の遠隔操作検証用スケールモデルシステムの構築 東京大 福井 類, ○安住 仁史, 草加 浩平, 長藤 圭介, 濱口 哲也, 中尾 政之</p> <p>3A4-3 受動サブローラを有するクローラ型移動ロボットを想定したワーニングシステムの評価 愛知工大 ○長谷川 慧, 鈴木 壮一郎, 奥川 雅之</p> <p>3A4-4 企業内ネットワーク経由の遠隔操作システム サンリツオートメイション ○片山 雄二</p> <p>3A4-5 飛行型レスキューロボットにおけるFPV操縦 徳島大 ○茶谷 直希, 植村 慎司, 三輪 昌史</p> <p>3A4-6 サービスロボットのための遠隔操作システムの開発 電通大 ○嶋原 宏明, 藤岡 直幹, 安東 裕司, 日永田 智絵, Muhammad, Attamimi, 長井 隆行, 玉川大 岩崎 安希子, 下 斗米 貴之, 大森 隆司</p>	<p>3B4</p> <p>共創システム(4)</p> <p>15:30-17:30</p> <p>山本 倫也(関西学院大) 板井 志郎(早稲田大)</p> <p>3B4-1 人間を内側から支援する共創システム 東工大 ○三宅 美博</p> <p>3B4-2 実社会における身体動作同調の指標と計測手法の提案 東京大/東工大 ○緒方 大樹, 東工大 肥後 直樹, 東北大/東工大 野澤 孝之, 東工大 小野 永輔, 日立製作所 矢野 和男, 荒宏視, 東工大 三宅 美博</p> <p>3B4-3 超小型NIRSを用いた集団コミュニケーション時の脳活動同調の計測 東北大 ○野澤 孝之, 川島 隆太</p> <p>3B4-4 社会的関係の概念化発達新潟大 ○西山 雄大, 加藤 君子, 長澤 正樹, 川崎 圭祐, 長谷川 功</p> <p>3B4-5 身体に定位可能な音空間表現システムの開発 早稲田大 ○鈴木 優太, 栗栖 広明, 三輪 敬之</p> <p>3B4-6 映像フェデレーションのためのビデオカメラの試作 東工大 ○森川 治, 産総研 戸田 賢二, 大山 英明, 大阪大 前迫 孝憲</p> <p>3B4-7 グループコミュニケーションにおけるなりきり支援のための自分ロボットの開発 関西学院大 ○辰巳 貴則, 鐘ヶ江 宏樹, 山本 倫也, 渡辺 富夫</p> <p>3B4-8 ポーズ前後の発話長の関係に基づくポーズ長生成モデルとその評価 金沢工大 ○山本 知仁, 東工大 鴨井 一人, 三宅 美博</p>		<p>3D4</p> <p>軽劣化システム(2)</p> <p>15:30-17:30</p> <p>吉成 哲(道総研) 諸麦 俊司(長崎大)</p> <p>3D4-1 受動的脚部負荷軽減装置の開発 東京理科大 ○富松 熱志, 石毛 貴大, 小林 宏</p> <p>3D4-2 歩行時の股関節角度とフットスイッチを用いた電動パワーアシスト制御の提案 和歌山大 ○木村 太郎, 八木 栄一, 和歌山工業高専 佐野 和男, 和歌山大 佐藤 元伸</p> <p>3D4-3 パワーアシスト制御のための倒立振り子モデルを用いた歩行時の支持脚動作分析 和歌山大 ○古野 孝久, 八木 栄一, 和歌山工業高専 佐野 和男, 和歌山大 佐藤 元伸</p> <p>3D4-4 階段上り動作支援のための人体モデルと関節角度および床反力を用いた空気圧式パワーアシスト制御 和歌山大 ○山崎 元氣, 八木 栄一, 佐藤 元伸, 和歌山工業高専 佐野 和男</p> <p>3D4-5 歩行動作を支援するための人体モデルと関節角度による動的計算を用いた空気圧式パワーアシスト制御 和歌山大 ○生熊 嶺, 八木 栄一, 佐藤 元伸, 和歌山工業高専 佐野 和男</p> <p>3D4-6 パワーアシスト制御のための歩行時の遊脚動作の分析 和歌山大 ○黒須 祐輝, 八木 栄一, 和歌山工業高専 佐野 和男, 和歌山大 佐藤 元伸</p> <p>3D4-7 複数周波数成分を有する周期運動のための拡張型周期入力制御の開発 北海道大 ○吉藤 拓土, 田中 孝之, 日下 聖</p> <p>3D4-8 かんきつ類収穫支援ロボットの開発 松江高専 ○藤岡 美博, 齊藤 陽平, 大阪電通大 入部 正継</p>

※ Keynote[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間, 1 講演分=15 分)

第 E 室 (403)	第 F 室 (404)	第 G 室 (405)	第 H 室 (406)
	<p style="text-align: center;">3F4</p> <p style="text-align: center;">次世代医療福祉システム (2)</p> <p style="text-align: center;">15:30-17:00</p> <p style="text-align: center;">木口 量夫 (九州大) 光石 衛 (東大)</p> <p>3F4-1 振戦の合成速度に着目した不随意挙動減衰フィルタの筆記支援への適用 三重大 ○樋口 慶二, 三重大病院 坂本 良太, 三重大 矢野 賢一</p> <p>3F4-2 手動作支援を目的としたBMIの開発 函館高専 ○三嶋 拓, 浜 克己, 鈴木 学</p> <p>3F4-3 脳波信号を用いた人工ニューラルネットワークによる上腕の動作推定 佐賀大 ○山口 翔, 寺本 顕武, 林 喜章, 木口 量夫</p> <p>3F4-4 新しい情報移送保存方式を用いたセキュアな遠隔医療モバイルインターネットシステム 東京医療保健大 ○佐藤 均, 徳島大 仁木 登, 国立がんセンター 森山 紀之</p>		

※ Keynote[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間, 1 講演分=15 分)

第I室 (501)	第J室 (502)	第K室 (503)	第L室 (504)
<p style="text-align: center;">3I4</p> <p style="text-align: center;">人工筋肉を目指したソフトアクチュエータ・センサ (2)</p> <p style="text-align: center;">15:30-17:00</p> <p style="text-align: center;">安積 欣志 (産総研) 釜道 紀浩 (東京電機大) 菊地 邦友 (和歌山大)</p> <p>3I4-1 ナノシート液晶を用いたゲル状アクチュエータの熱特性の基本研究 福岡工大 木野 仁, ○サンレットフウン ナッタワウト, 宮元 展義, 藤岡 寛之, 吉武 翼, 池田 正吾</p> <p>3I4-2 電熱線埋め込み型形状記憶ポリマーシートを用いた関節剛性制御に関する研究 九州工大 ○森本 尚祐, 高嶋 一登, 理研 向井 利春</p> <p>3I4-3 形状記憶ポリマーの温度による剛性変化を利用した力覚センサに関する研究 九州工大 ○神園 大樹, 高嶋 一登, 理研 向井 利春</p> <p>3I4-4 電熱線埋め込み型形状記憶ポリマーシートを用いた空気圧ゴム人工筋の動作特性の評価 九州工大 ○杉谷 和洪, 高嶋 一登, 津山高専 則次 俊郎, 理研 向井 利春</p> <p>3I4-5 引張り型 PVC ゲルアクチュエータの構成 信州大 李 毅, ○橋本 稔</p>	<p style="text-align: center;">3J4</p> <p style="text-align: center;">フレキシブル・メカニズム/ オブジェクト</p> <p style="text-align: center;">15:30-17:00</p> <p style="text-align: center;">森田 良文 (名工大) 原 進 (名大) 川福 基裕 (大同大)</p> <p>3J4-1 <i>Keynote[2]</i> ソフトコンピューティングを活用した柔軟構造物の振動制御 旭川高専 ○阿部 晶</p> <p>3J4-2 柔軟デュアルマニピュレータのフィードフォワード制御 旭川高専 ○橋本 光太郎, 阿部 晶</p> <p>3J4-3 搬送対象の転倒を考慮した複数機械システムの連結のための制御系設計法 名古屋大 ○吉浦 隆仁, 原 進, 名工大工学研究科 森田 良文, 佐藤 徳孝, 名古屋大 山田 陽滋</p> <p>3J4-4 目標トルクを考慮した前置補償器の設計 大同大 ○川福 基裕</p> <p>3J4-5 柔・剛 2 層プレートによる非把持マニピュレーションの実験的考察 大阪大 ○社本 大, 東森 充, 金子 真</p>	<p style="text-align: center;">3K4</p> <p style="text-align: center;">人間協調・共存型ロボット (2)</p> <p style="text-align: center;">15:30-17:15</p> <p style="text-align: center;">柴田 論 (愛媛大)</p> <p>3K4-1 距離画像と色彩画像を併用した 3 次元空間モデルの生成手法 岡山県立大 ○森若 直也, 富山大 神代 充, 岡山県立大 情報工学部 山内 仁, 滝本 裕則</p> <p>3K4-2 コーナー特徴による 3 次元環境モデルとの比較に基づくロケーションシステムの開発 岡山県立大 ○香山 沙織, 富山大 神代 充, 岡山県立大 山内 仁, 滝本 裕則, 工学基礎 亀田 昌宏</p> <p>3K4-3 接近する人間に握手要求動作を生成する握手ロボットシステム 岡山県立大 ○太田 俊介, 時枝 和平, 富山大 神代 充, 岡山県立大 渡辺 富夫</p> <p>3K4-4 協調マニピュレーションタスクにおける制御器のモジュラリティ評価 富山大 ○黒田 裕介, 梅村 勇哉, 池本 有助, 笹木 亮, 神代 充</p> <p>3K4-5 動作解析に基づく人間共存型ロボットと人間との協調作業時の機械的危険源への暴露頻度評価 埼玉大 ○陳 蓉, 程島 竜一, 琴坂 信哉</p> <p>3K4-6 女性ガンサーの動力学モデルに基づく社交ダンスロボットのステップ遷移推定 東北大 ○芦澤 智春, 衣川 潤, 王 鴻博, 小菅 一弘</p> <p>3K4-7 筋骨格システムの剛性制御に関する一考察 和歌山 ○小島 壮基, 和歌山大 丸 典明</p>	

※ Keynote[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間, 1 講演分=15 分)

12月18日(金) 第4スロット

第M室(505)			

※ Keynote[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間. 1 講演分=15 分)