

9月7日(水)AM

第A室 (301室)	第B室 (302室)	第C室 (303室)	第D室 (304室)
			<p>1D1</p> <p>マイクロ・ナノ</p> <p>松本潔(東京大学)</p> <p>1D1-2 10:15~ 脚の振動特性の違いを利用した電磁式マイクロ移動ロボットの機構と制御に関する研究 ○磯貝正弘(愛知工科大学)</p> <p>1D1-3 10:30~ フレームストラドリング高速視覚によるマイクロ流れ分布計測 ○小島基史(広島大) 高木健(広島大) 石井抱(広島大)</p> <p>1D1-4 10:45~ 蚊の観察に基づいた鋸歯状マイクロニードルの作製およびアンカー効果の検証 ○高柳弘輝(関西大学) 高沖穂(関西大学) 高橋智一(関西大学) 鈴木昌人(関西大学) 青柳誠司(関西大学) 神崎務(大日本除虫菊株式会社)</p> <p>1D1-5 11:00~ マイクロ吸盤集積ラバーシートの開発 ○真鍋諒一(岡山大) 鈴木康一(岡山大) 脇元修一(岡山大)</p> <p>1D1-6 11:15~ 生分解ナノメッシュカプセルを用いた3D細胞培養用スキャホールドの開発 ○種良典(東京大学) 池内真志(東京大学) 生田幸士(東京大学)</p> <p>1D1-7 11:30~ ロボット機構の運動学の視点によるタンパク質の内部運動特性の理解 ○有川敬輔(神工大)</p> <p>1D1-8 11:45~ 磁気駆動マイクロアクチュエータの水中3次元駆動 ○安井真人(大阪大学) 池内真志(東京大学) 生田幸士(東京大学)</p>

9月7日(水)AM

第E室 (305室)	第F室 (401室)	第G室 (402室)	第H室 (403室)
<p>1E1</p> <p>マニピュレーション</p> <p>渡辺哲陽(金沢大学)、相山康道(筑波大学)</p> <p>1E1-1 10:00~ 高速ビジュアルサーボを用いた多指ロボットハンドによる微小物体の3次元把持動作 黒島麻衣(日本女子大学/名古屋大学) 米山大揮(本田技研工業(株)) 山川雄司(東京大学) ○妹尾拓(東京大学) 並木明夫(千葉大学) 石川正俊(東京大学)</p> <p>1E1-2 10:15~ State Recognition of Deformable Objects using Shape Contexts Niklas Bergstrom (KTH) ○Yuji Yamakawa (Univ. of Tokyo) Taku Senoo (Univ. of Tokyo) Carl Henrik (KTH) Masatoshi Ishikawa (Univ. of Tokyo)</p> <p>1E1-3 10:30~ 双腕ロボットによる持ち替えを伴うピックアップドブレース ○原田研介(産総研) 辻徳生(九州大) 永田和之(産総研) 山野辺夏樹(産総研) 中村晃(産総研) 河井良浩(産総研)</p> <p>1E1-4 10:45~ キャスティング作業システムによる高所物体の回収動作 ○有隅仁(産総研) 武田行生(東工大) 中坊嘉宏(産総研)</p> <p>1E1-5 11:00~ ケーシングを利用したマニピュレータの構想とシステム設計 ○福井類(東大) 丹羽大和(東大) Weiwei Wan (Univ. of Tokyo) 進木裕大(東大) 下坂正倫(東大) 佐藤知正(東大) 門脇啓太(パナソニック(株))</p> <p>1E1-6 11:15~ 分散型エンドエフェクタの協調によるケーシングマニピュレーションの研究 福井類(東大) ○丹羽大和(東大) 門脇啓太(パナソニック) 下坂正倫(東大) 佐藤知正(東大)</p> <p>1E1-7 11:30~ 多指ハンドによる三次元ケーシングベースト把持 ○前田雄介(横国大) 小寺直樹(日立E&S)</p>		<p>1G1</p> <p>触覚ディスプレイ</p> <p>昆陽雅司(東北大学)</p> <p>1G1-1 10:00~ ヤコビ行列推定法による指先予測位置を用いた柔軟物体の力覚提示 ○芹川将人(芝浦工大) 足立吉隆(芝浦工大)</p> <p>1G1-2 10:15~ 冗長自由度を利用した二台の力覚提示デバイスの衝突回避 ○小澤仁寛(芝浦工大) 足立吉隆(芝浦工大) 小山博史(東大)</p> <p>1G1-3 10:30~ ハプティックインタフェースを用いた直線描画における操作条件の影響 ○松永和輝(横国大) 清政拓(横国大) 豊田希(横国大) 藪田哲郎(横国大)</p> <p>1G1-4 10:45~ 仮想環境下における人間の物体記憶および再現力 ○清政拓(横国大) 松永和輝(横国大) 豊田希(横国大) 藪田哲郎(横国大)</p> <p>1G1-5 11:00~ 三軸触覚センサ搭載ハンドによる粘土細工 ○藤中勇多(名大) 大岡昌博(名大)</p> <p>1G1-6 11:15~ 側面設置型多指ハプティックインターフェースの設計コンセプト ○青山尚史(岐阜大学) 川崎晴久(岐阜大学) 遠藤孝浩(岐阜大学) 中川志信(大阪芸術大学)</p> <p>1G1-7 11:30~ 二重共振型点字装置と疑似能動接触法の研究 ○江東真也(近畿大学大学院) 五百井清(近畿大学) 山路恵司(豊国)</p> <p>1G1-8 11:45~ 把持型デバイスを用いた振動による柔らかさ提示 ○鈴木隆裕(奈良先端科学技術大学院大学) 池田篤俊(奈良先端科学技術大学院大学) 高松淳(奈良先端科学技術大学院大学) 小笠原司(奈良先端科学技術大学院大学)</p>	<p>1H1</p> <p>福祉・パワーアシスト(生活支援)(1/3)</p> <p>田中孝之(北海道大学)</p> <p>1H1-1 10:00~ ERゲルを用いた大出力ニアアクチュエータの開発 ○高田悠大(富山県大) 小柳健一(富山県大) 柿沼康弘(慶應大) 安齊秀伸(藤倉化成) 桜井宏治(藤倉化成) 大島徹(富山県大)</p> <p>1H1-2 10:15~ ERゲルベルト伝達機構の高伝動容量化に関する研究 ○土肥雅喜(富山県立大学) 小柳健一(富山県立大学) 柿沼康弘(慶應大学) 安齊秀伸(藤倉化成(株)) 桜井宏治(藤倉化成(株)) 大島徹(富山県立大学)</p> <p>1H1-3 10:30~ 上向き収束など長時間同一作業支援のためのパワーアシストスーツの開発 ○佐野和男(和歌山大学大学院) 八木栄一(和歌山大学)</p> <p>1H1-4 10:45~ バイタルサインを使用した転倒検知 ○今井信之介(芝浦工業大学工学部電気工学科) 横田大輝(芝浦工業大学工学部電気工学科) 長谷川忠大(芝浦工業大学工学部電気工学科)</p> <p>1H1-5 11:00~ 機能的電気刺激を用いた麻痺肢の運動補助に関する研究 ○鈴木美奈子(電気通信大学) 森崇(電気通信大学) 静井章朗(電気通信大学) 加藤龍(電気通信大学) 横井浩史(電気通信大学)</p> <p>1H1-6 11:15~ 筋電義手感覚フィードバックにおける筋硬度による間欠筋電補償の有効性 ○粕谷昌宏(早大) 関雅俊(早大) 川村和也(早大) 藤江正克(早大)</p> <p>1H1-7 11:30~ 箸を用いた食事介助ロボットの実験・評価 ○山崎明(東海大) 増田良介(東海大)</p> <p>1H1-8 11:45~ 閉塞性睡眠時無呼吸症候群サポートロボットの開発 ○久場亮平(早稲田大学) 大谷昭子(早稲田大学) 可部明克(早稲田大学) 小山秀紀(早稲田大学)</p>

9月7日(水)AM

第I室 (404室)	第J室 (405室)	第K室 (406室)	第L室 (407室)
<p>1I1</p> <p>移動ロボット(1/5)</p> <p>坪内孝司(筑波大学)</p> <p>1I1-1 10:00~ 複数の足をもつスキッドステア車の傾きを低減する構造設計と制御 岡田徳次(新潟大学) ○手塚悟(新潟大学) 藤田隆義(新潟大学)</p> <p>1I1-2 10:15~ 二本足を含む仮想四節リンク機構の変形による乗り上げ動作 岡田徳次(新潟大学) ○杉森圭瑞夫(新潟大学) 手塚悟(新潟大学)</p> <p>1I1-3 10:30~ スキッドステア車に付けられた足のセンサ制御 岡田徳次(新潟大) ○佐々木雄介(新潟大)</p> <p>1I1-4 10:45~ 小型移動ロボットを用いたラットの社会性評価のための新たな実験系の構築 ○木下新一(早稲田大学) 文野翔吾(早稲田大学) 石青(早稲田大学) 今野紳一朗(早稲田大学) 石井裕之(早稲田大学) 高西淳夫(早稲田大学) 飯田成敏(早稲田大学) 木村裕(早稲田大学) 岡林誠士(早稲田大学)</p> <p>1I1-5 11:00~ 脚車輪ロボットRT-Moverシリーズの開発 ○近藤拓真(千葉工大) 中嶋秀朗(千葉工大)</p> <p>1I1-6 11:15~ 不整地移動ロボットRT-Moverの補助脚の提案 ○田中達也(千葉工大) 中嶋秀朗(千葉工大)</p> <p>1I1-7 11:30~ 四脚四輪ハイブリッド型移動ロボットの開発とZMPを規範とした動歩行のための一制御手法 ○鈴木章洋(横浜国立大学大学院) 藤本康孝(横浜国立大学大学院)</p>	<p>1J1</p> <p>ヒューマノイド(制御)</p> <p>梶田秀司(産総研)、橋本健二(早稲田大学)</p> <p>1J1-1 10:00~ 二脚ロボットの任意速度前後進制御のための力学変容 ○杉原知道(阪大)</p> <p>1J1-2 10:15~ 遊脚収縮運動を用いた点接触仮定に基づく3次元2足歩行 ○青山忠義(名古屋大) 陸士国(名古屋大) 関山浩介(名古屋大) 長谷川泰久(筑波大) 福田敏男(名古屋大)</p> <p>1J1-3 10:30~ 足の滑り動作を考慮したヒューマノイドの時変運動次元変化に対応した二足歩行動力学モデル ○前場友秀(岡山大) 見浪護(岡山大) 宋薇(岡山大) 矢納陽(岡山大)</p> <p>1J1-4 10:45~ 最適予見レギュレータの入力重み0とした極限を用いた二足歩行におけるオンライン着地位置・時刻最適化の実現 ○浦田順一(東大) 西脇光一(産総研) 中西雄飛(東大) 岡田慧(東大) 加賀美聡(産総研) 稲葉雅幸(東大)</p> <p>1J1-5 11:00~ ヒューマノイドにおける手先反力制御に基づく重量物の回転対応押し操作の制御法 ○野沢峻一(東大) 垣内洋平(東大) 岡田慧(東大) 稲葉雅幸(東大)</p> <p>1J1-6 11:15~ An investigation into limiting dynamic arm forces of a biped robot to keep the ZMP inside the support area and the effect of wrist torques on the ZMP ○Kirill Van Heerden(Yokohama National University) Atsuo Kawamura(Yokohama National University)</p> <p>1J1-7 11:30~ 将来にわたるZMP許容領域を考慮した歩行軌道生成法 ○西脇光一(産総研) 加賀美聡(産総研)</p> <p>1J1-8 11:45~ 前顔面内の外乱に対する人間の姿勢運動戦略に基づく人型ロボットのバランス制御 ○吉田祐貴(都市大) 竹内孝平(都市大) 佐藤大祐(都市大) 金宮好和(都市大)</p>	<p>1K1</p> <p>ヘリコプタ・飛行ロボット</p> <p>中西弘明(京都大学)</p> <p>1K1-6 11:15~ ヘリコプタのホバリング安定化制御 ○青木怜史(新潟大) 三村宣治(新潟大)</p> <p>1K1-7 11:30~ クアドロータヘリコプタに対する動的パラメータ表現にもとづく経路追従制御 ○坂本優和(熊大) 公文誠(熊大)</p> <p>1K1-8 11:45~ 4ロータヘリの横風安定装置に関する実験 ○宮田誠也(千葉工業大学) 鈴木貴登(千葉工業大学) 南方英明(千葉工業大学)</p>	

9月7日(水)AM

第N室 (502室)	第O室 (503室)	第P室 (504室)	第Q室 (505室)
<p>1N1</p> <p>人間行動分析とその応用</p> <p>市川純章(東京理科大学)、菅原雄介(東北大学)</p> <p>1N1-1 10:00~ 歩行パターンに基づいた人間識別 ○張天翔(農工大) ベンチャージェンチャン(農工大)</p> <p>1N1-2 10:15~ 人の歩行軌跡データを用いた歩行者群モデルのパラメータ同定と交差流制御への応用 ○山本江(東工大) 岡田昌史(東工大)</p> <p>1N1-3 10:30~ 人の動線計測による展示品の閲覧者モデル同定と快適空間設計 ○茂木祐一(東工大) 山本江(東工大) 岡田昌史(東工大)</p> <p>1N1-4 10:45~ 階層的キーポーズ分析に基づく距離画像を用いた武道動作の時間軸セグメンテーション ○宇野友季子(東大) Valibeik Salman(Univ. of Tokyo) 工藤俊亮(電通大) 佐藤啓宏(東大) 池内克史(東大)</p> <p>1N1-5 11:00~ 眼に迫る危険源に対する人間の回避動作に関する反応時間分布の推定とモデリング ○服部貴政(名大) 山田陽滋(名大) 森周司(九大) 岡本正吾(名大) 原進(名大)</p> <p>1N1-6 11:15~ 人間の回避動作特性を考慮した眼部へのロボット衝突シミュレータ ○砂田宏二(名古屋大) 山田陽滋(名古屋大) 服部貴政(名古屋大) 岡本正吾(名古屋大) 原進(名古屋大)</p> <p>1N1-7 11:30~ 人間の回避・軽減動作を考慮した鋭利物体の眼部衝突実験による重篤度調査 ○伊藤聡一郎(名大) 山田陽滋(名大) 服部貴政(名大) 岡本正吾(名大) 原進(名大)</p>	<p>1O1</p> <p>認識</p> <p>鈴木健嗣(筑波大学)</p> <p>1O1-1 10:00~ 推定位置向上に関する研究 ○宇佐美進一(新潟大) 三村宣治(新潟大)</p> <p>1O1-2 10:15~ 圧縮Gistランドマークの研究 ○近藤賢佑(福井大) 田中完爾(福井大) 池田剛一郎(福井大)</p> <p>1O1-3 10:30~ 頭部装着型全方位ステレオカメラによる人間行動観察システム ○矢口裕明(東大) 小島光晴(東大) アイザックアンソニー(東大) 吉海智晃(東大) 岡田慧(東大) 稲葉雅幸(東大)</p> <p>1O1-4 10:45~ FPGAによるステレオカメラの自動校正 ○西久保直輝(東工大) 岡雄平(東工大) 押田康太郎(東工大) 実吉敬二(東工大)</p> <p>1O1-5 11:00~ 距離画像を用いた空間のカテゴリ識別 ○マルチネス モソス オスカル(九大) 水谷仁(九大) 察現旭(九大) 倉爪亮(九大) 長谷川勉(九大)</p> <p>1O1-6 11:15~ 複数のマルチモーダルHDPを用いた複雑な概念構造の形成 ○中村友昭(電通大) 長井隆行(電通大) 岩橋直人(情報通信研究機構)</p> <p>1O1-7 11:30~ エージェント対話システムにおける仮説に基づくエージェント発話計画 ○曾根孝基(大阪大学) 武村紀子(大阪大学) 中村泰(大阪大学) 石黒浩(大阪大学)</p> <p>1O1-8 11:45~ 手首凹凸の計測による手形状識別 福井類(東京大学) ○渡邊匡彦(東京大学) 行田知晃(三菱電機) 下坂正倫(東京大学) 佐藤知正(東京大学)</p>	<p>1P1</p> <p>OS: 機構知</p> <p>武居直行(首都大学東京)、石橋良太(首都大学東京)</p> <p>1P1-1 10:00~ バックドライブ可能な把持力増大機構の開発 ○千葉剛樹(東工大) 高山俊男(東工大) 小俣透(東工大)</p> <p>1P1-2 10:15~ 手掌皺を有するTUAT/Karlsruhe humanoid handの開発 ○深谷直樹(都立産技高専) 和田博(ダブル技研) 遠山茂樹(農工大)</p> <p>1P1-3 10:30~ 釣り合い内力を考慮したSMAアクチュエータ制御法の検討 ○石橋良太(首都大学東京) 小田隆彦(首都大学東京) 田原健二(九州大学/理研) 木野仁(福岡工業大学) 児島晃(首都大学東京)</p> <p>1P1-4 10:45~ 円錐状受動ローラ付き歯車機構 "Roller Gear" ○多田隈理一郎(山形大学) 多田隈建二郎(大阪大学) 工藤雄士(山形大学) 大西祥太郎(山形大学) 井岡恭平(山形大学) 妻木勇一(山形大学)</p> <p>1P1-5 11:00~ 爆発的混合反応を活用した高圧気体発生機構 ○多田隈建二郎(大阪大学) 多田隈理一郎(山形大学) 緒方裕彦(大阪大学) 越智康平(大阪大学) 東森充(大阪大学) 金子真(大阪大学)</p> <p>1P1-6 11:15~ 互連溝付きばねによる高精度・広動作域を有するばね-パラレルメカニズム試作機の開発 ○小塚裕明(名工大) 荒田純平(名工大) 奥田憲司(ブラザー工業) 翁長明範(ブラザー工業) 大野元嗣(ブラザー工業) 佐野明人(名工大) 藤本英雄(名工大)</p> <p>1P1-7 11:30~ 低出力モータによるパンタグラフ式昇降機の可変重力補償機構 武居直行(首都大) ○小茂田洋輔(首都大) 池松貴史(首都大) 藤原弘俊(トヨタ) 藤本英雄(名工大)</p>	<p>1Q1</p> <p>IS: Robotics Research by Foreign Researchers in Japan(1/2)</p> <p>Yasuyoshi Yokokoji(Kobe University)、Akihiro Matsumoto(Toyo University)</p> <p>1Q1-1 10:00~ Learning Tool Affordances for Autonomous Robot Tool Manipulation ○Raghendra Jain(The Graduate University For Advance Studies) Tetsunari Inamura(The Graduate University For Advance Studies)</p> <p>1Q1-2 10:15~ Grasping Optimization by Employing Caging Primitives and Genetic Algorithm ○Weiwei Wan(The Univ. of Tokyo) Rui Fukui(The Univ. of Tokyo) Masamichi Shimosaka(The Univ. of Tokyo) Tomomasa Sato(The Univ. of Tokyo)</p> <p>1Q1-3 10:30~ Virtual Link for Manipulation Planning of Two Rope Knots ○Shangbin Shu(The University of Tokyo) Bjoern Rennhak(The University of Tokyo) Yoshihiro Sato(The University of Tokyo) Shunsuke Kudoh(The University of Electro-Communications) Jun Takamatsu(Nara Institute of Science and Technology) Katsushi Ikeuchi(The University of Tokyo)</p> <p>1Q1-4 10:45~ Analysis for Configuration Prediction of Redundant Manipulators based on Avoidance Manipulability ○Yang Hou(Okayama Univ.) Akira Yanou(Okayama Univ.) Mamoru Minami(Okayama Univ.) Yosuke Kobayashi(Okayama Univ.) Satoshi Okazaki(Okayama Univ.)</p> <p>1Q1-5 11:00~ Localization of Attentional Events and Things by Observing Face Pose Motion ○Potchchara Ratsamee(Osaka Univ.) Yasushi Mae(Osaka Univ.) Tomohiro Takubo(Osaka Univ.) Kenichi Ohara(Osaka Univ.) Tatsuo Arai(Osaka Univ.)</p> <p>1Q1-6 11:15~ Superpixel - Based Object Detection Using Local Feature Matching ○MIRIAM Lopez De La Calleja(UEC Tokyo) Muhammad Attamimi(UEC Tokyo) Takayuki Nagai(UEC Tokyo)</p> <p>1Q1-7 11:30~ Improved Statistical Model-Based Voice Activity Detection with Noise Reduction for the SIG-2 Humanoid Robot ○Ui-Hyun Kim(Kyoto University) Toru Takahashi(Kyoto University) Tetsuya Ogata(Kyoto University) Hiroshi G. Okuno(Kyoto University)</p>

9月7日(水)AM

併設行事

13:00-17:00 / 芝浦工業大学 L室
海外研究用ロボットチュートリアル

第A室 (301室)	第B室 (302室)	第C室 (303室)	第D室 (304室)
<p>1A2</p> <p>DS: GCOE認知脳理解に基づく未来工学創成</p> <p>長井志江(大阪大学)</p> <p>1A2-1 13:00~ GCOE「認知脳理解に基づく未来工学創成」の概要、これまでの成果と今後の展望 ○浅田稔(大阪大学) 石黒浩(大阪大学) 眞下節(大阪大学) 宇坂満里子(大阪大学)</p> <p>1A2-2 13:15~ 認知脳ロボティクスにおけるBMI・情動研究 ○山本知幸(阪大基礎工) 平田雅之(阪大医) 池田尊司(阪大人大科) 西尾修一(ATR) 松下光次郎(阪大医) Alimardani Maryam(Osaka Univ., ATR) 石黒浩(阪大基礎工, ATR)</p> <p>1A2-3 13:30~ 医療現場におけるアンドロイド研究・その可能性と課題 ○カ石武信(大阪大学工学研究科) 中江文(大阪大学付属病院) 吉川雄一郎(大阪大学基礎工学研究科) 中村泰(大阪大学基礎工学研究科) 松本吉央(産総研) 住谷昌彦(東京大学付属病院) 眞下節(大阪大学付属病院) 石黒浩(大阪大学基礎工学研究科)</p> <p>1A2-4 13:45~ ヒューマノイドの印象評価における個人差の影響 ○上出寛子(阪大) 前泰志(阪大) 川辺浩司((株)本田技術研究所) 重見聡史((株)本田技術研究所) 広瀬真人((株)本田技術研究所) 新井健生(阪大)</p> <p>1A2-5 14:00~ 筋骨格赤ちゃんロボット開発を通じた構成的発達研究の取り組み ○成岡健一(阪大院) 森山想一郎(阪大院) 細田耕(阪大院, JST)</p> <p>1A2-6 14:15~ モーショナーズの発生原理とその役割 ○長井志江(大阪大学)</p>	<p>1B2</p> <p>DS: NEDO戦略的先端ロボット要素技術開発プロジェクト(1/2)</p> <p>柳原好孝(東急建設)</p> <p>1B2-1 13:00~ 戦略的先端ロボット要素技術開発プロジェクトの成果概要 ○平井成興(千葉工大) 有木孝夫(NEDO)</p> <p>1B2-2 13:15~ コネクタケーブルを取り扱う生産用ロボットシステムの開発 ○白土浩司(三菱電機) 堂前幸康(三菱電機) 永谷達也(三菱電機) 北明靖雄(三菱電機) 原口林太郎(三菱電機) 奥田晴久(三菱電機) 野田哲男(三菱電機) 鷺見和彦(三菱電機) 松野隆幸(富山県立大学) 金子俊一(北海道大学) 福田敏男(名古屋大学)</p> <p>1B2-3 13:30~ 柔軟物を扱えるロボットビジョンシステムの開発 ○北明靖雄(三菱電機) 堂前幸康(三菱電機) 奥田晴久(三菱電機) 関真規人(三菱電機)</p> <p>1B2-4 13:45~ ロボットによるネジ締め作業における異常検出アルゴリズム ○松野隆幸(富山県立大学) 白土浩司(三菱電機株式会社) 黄剣(華中科技大学) 福田敏男(名大)</p> <p>1B2-5 14:00~ 精神的負担の少ない人間・ロボット協調型組立作業システムの構築とその評価 ○加藤龍(電気通信大学) 藤田真理奈(東京大学) 新井民夫(東京大学) 足立悟志(ファナック(株)) 森岡昌宏(ファナック(株)) 榊原伸介(ファナック(株))</p> <p>1B2-6 14:15~ 人間ロボット協調系によるセル生産組立の構築 ○新井民夫(東京大学) Jeffrey Too Chuan Tan(Univ. of Tokyo) 加藤龍(電気通信大) 足立悟志(ファナック) 森岡昌宏(ファナック) 榊原伸介(ファナック)</p> <p>1B2-7 14:30~ Interface for Human-Robot Collaboration in Assembly: Development of Information Support System for Cell Production ○Jeffrey Too Chuan Tan(Univ. of Tokyo) Tamio Arai(Univ. of Tokyo) Satoshi Adachi(FANUC Corp.) Masahiro Morioka(FANUC Corp.) Shinsuke Sakakibara(FANUC Corp.)</p> <p>1B2-8 14:45~ アーム搭載クローラロボットHELIOS IXの開発 ○上田紘司(東工大) Michele Guarnieri(HiBot Corp.) 伊能崇雄(E-N工房) Paulo Debenest(HiBot Corp.) 滝田謙介(日本工大) 程島竜一(埼玉大) 福島E. 文彦(東工大) 広瀬茂男(東工大)</p>		<p>1D2</p> <p>OS: 微細作業(1/2)</p> <p>新井史人(名古屋大学)</p> <p>1D2-1 13:00~ 【基調講演】超高速バイオセンブラ ○新井健生(阪大) 新井史人(名大) 大和雅之(東京女子医科大) 福田敏男(名大) 金子真(阪大)</p> <p>1D2-2 13:15~ 細胞の力学パラメータ高速連続計測のためのオンチッププローブの非接触精密駆動 ○佐久間臣耶(名大) 新井史人(名大)</p> <p>1D2-3 13:30~ 磁気駆動マイクロロボットの三次元加工による オンチップ高速細胞操作 ○萩原将也(名大) 川原知洋(名大) 飯島徹(室蘭工大) 益田泰輔(名大) 山西陽子(名大) 新井史人(名大)</p> <p>1D2-4 13:45~ 細胞から構築する生体ロボティクス ○株本憲一郎(農工大) 星野隆行(農工大) 森島圭祐(農工大)</p> <p>1D2-5 14:00~ 磁気アルキメデス細胞アセンブリ法による多層スフェロイドの形成 ○秋山佳丈(農工大) 森島圭祐(農工大)</p>

9月7日(水)PM1

第E室 (305室)	第F室 (401室)	第G室 (402室)	第H室 (403室)
<p>1E2</p> <p>ロボットアーム</p> <p>山本元司(九州大学)、八島真人(防衛大学)</p> <p>1E2-1 13:00~ ロボットアームの強度的危険性を回避するための動作計画法 ○山口良規(筑波大) 磯部大吾郎(筑波大)</p> <p>1E2-2 13:15~ アクチュエータ数を低減したメカニズムのタスクスペース設計における弾性関節の影響 ○鎌田翔一郎(名大) 金泳佑(名大) 大日方五郎(名大)</p> <p>1E2-3 13:30~ ロボットの軌道と非線形剛性の同時最適設計 ○シュミットニコラ(東工大) 岡田昌史(東工大)</p> <p>1E2-4 13:45~ 直接教示によるロボットの動作生成における環境変動に適應する位置・速度フィードバック則の構築 ○木原康之(京大) 横小路泰義(神戸大)</p> <p>1E2-5 14:00~ 直接教示されるロボット軌道のパラメータ空間表現によるロバスト性条件の導出 ○鈴木達也(神戸大) 木原康之(京大) 菅野貴皓(京大) 横小路泰義(神戸大) 津坂優子(パナソニック(株)) 札幌勇大(パナソニック(株)) 佐藤太一(パナソニック(株))</p> <p>1E2-6 14:15~ アーム型ロボットによるヨーヨー動作-ロングスリーパーの実現 根本琢磨(東電大) 佐久間智之(東電大) 吉岡達也(東電大) 仁田尚人(東電大) ○岩瀬将美(東電大)</p> <p>1E2-7 14:30~ 運動計測とフィンガ・アームロボットを用いたヨーヨーの制御 ○佐野嘉則(横国大) 堀貴之(横国大) 早川拓人(横国大) 藪田哲郎(横国大)</p>	<p>1F2</p> <p>DS: 人ロボット共生学(1/2)</p> <p>三宅なほみ(東京大学)</p> <p>1F2-1 13:00~ 人とロボットが学び合う協創社会へ向けて ○三宅なほみ(東大)</p> <p>1F2-2 13:15~ 対話行動認識プラットフォーム ○宮下敬宏(ATR) Jani Even(ATR) 塩見昌裕(ATR) 萩田紀博(ATR)</p> <p>1F2-3 13:30~ 模倣と同調動作に基づくロボット動作生成システムの提案 ○今井倫太(慶大) 金井祐輔(慶大)</p> <p>1F2-4 13:45~ 社会ロボットによる協調学習実験 ○小泉智史(ATR知能ロボティクス研究所) 神田崇行(ATR知能ロボティクス研究所) 嶋田倫博(大阪大学) 宮下敬宏(ATR知能ロボティクス研究所)</p> <p>1F2-5 14:00~ 協調文献読解を支援するロボット ○大島純(静岡大学) 大島律子(静岡大学) 三宅なほみ(東京大学)</p> <p>1F2-6 14:15~ 共同問題解決におけるロボットの“リボイス”の効果 ○白水始(中京大) 三宅なほみ(東大)</p> <p>1F2-7 14:30~ グループ会話において高齢者が均等に発言するように司会する会話支援ロボットの開発と評価 ○山口太一(東京大学) 太田順(東京大学) 大武美保子(東京大学)</p> <p>1F2-8 14:45~ 診察場面におけるアンドロイドに対する印象 ○吉川雅博(産総研) 住谷昌彦(東大病院) 松本吉央(産総研) 石黒浩(大阪大)</p>	<p>1G2</p> <p>OS: 屋外サービスロボット(清掃、農業、建設、搬送等)</p> <p>青山元(埼玉工業大学/富士重工業)</p> <p>1G2-1 13:00~ 自動車運搬船内用清掃ロボットの開発 ○石村左緒里(富士重工業) 青山元(富士重工業) 石川和良(富士重工業) 関淳也(富士重工業) 足立佳儀(富士重工業) 薩見雄一(富士重工業) 高橋朝美(富士重工業)</p> <p>1G2-2 13:15~ 土壌消毒ロボットシステムの実用化 ○足立佳儀(富士重工業) 青山元(埼玉大/富士重工業) 石川和良(富士重工業) 関淳也(富士重工業) 石村左緒里(富士重工業) 薩見雄一(富士重工業)</p> <p>1G2-3 13:30~ 屋外サービスロボットの油圧駆動システムの実用化 ○石川和良(埼玉大/富士重工) 青山元(埼玉大) 斎藤要(埼玉大) 石村左緒里(富士重工)</p> <p>1G2-4 13:45~ 空間移動ロボットの研究開発(第9報) ○岩田拓也(産総研) 松本治(産総研)</p> <p>1G2-5 14:00~ 天候外乱にロバストな位置姿勢センサシステムの開発計画 ○芦澤伶史(名城大学) 青木秀典(名城大学) 櫻井武司(名城大学) 都築駿一(名城大学) 山下道央(名城大学) 大道武生(名城大学)</p>	<p>1H2</p> <p>福祉・パワーアシスト(生活支援)(2/3)</p> <p>菊池武士(山形大学)、則次俊郎(岡山大学)</p> <p>1H2-1 13:00~ ベッドから車いすへの移乗を介助する移乗介助ロボットの開発 中野榮二(千葉工業大学) ○丸谷一真(千葉工業大学)</p> <p>1H2-2 13:15~ 重なったエアクッション内の圧力変化を利用した前腕支持型持ち上げ支援システム(FOLAS)の前後操作 ○野澤秀隆(山形大学大学院) 李秀雄(山形大学大学院) 井上健司(山形大学大学院)</p> <p>1H2-3 13:30~ 障害物衝突回避を考慮した全方向移動車椅子のためのパワーアシストシステムの構築 ○上野祐樹(豊橋技科大) 野田善之(豊橋技科大) 北川秀夫(岐阜高専) 柿原清章((株)ケーイーアール) 寺嶋一彦(豊橋技科大)</p> <p>1H2-4 13:45~ 危険回避アシストシステムを有する電動カーットの開発 ○佐藤晶則(電通大) 富沢智雄(電通大) 工藤俊亮(電通大) 末廣尚士(電通大)</p> <p>1H2-5 14:00~ 日常生活支援のための実用的ロボティッククワトロワの研究 ○遠藤玄(東工大院) 谷篤(ソニー(株)) 広瀬茂男(東工大院) 福島E. 文彦(東工大院) 入部正継(阪電通大) 田窪敏夫(女子医大)</p> <p>1H2-6 14:15~ ロボット技術の活用を目指した在宅介護サービスパッケージ創出実験 ○齋藤直樹(秋田県立大学) 佐藤知正(東大) 齋藤敬(秋田県立大学)</p> <p>1H2-7 14:30~ 生活支援型盲導犬ロボットプロトタイプ「プロキオン」の開発 ○佐野睦夫(阪工大) 宮脇健三郎(阪工大) 井上雄紀(阪工大) 西口敏司(阪工大) 橋本渉(阪工大)</p> <p>1H2-8 14:45~ 重度脳性まひ児の残存機能を利用した人・機械相互学習型電動車いすの開発 ○安藤健(阪大) 小島康史(早大) 関雅俊(早大) 川村和也(早大) 二瓶美里(東大) 佐藤春彦(北里大) 井上剛伸(国リハ研) 藤江正克(早大)</p>

9月7日(水)PM1

第I室 (404室)	第J室 (405室)	第K室 (406室)	第L室 (407室)
<p>112</p> <p>移動ロボット(2/5)</p> <p>平田泰久(東北大学)</p> <p>112-1 13:00~ 経路生成形レギュレータによる四輪車両の走行制御 ○榊海靖孝(室工大) 花島直彦(室工大) 高島昭彦(道工大) 山下光久(室工大)</p> <p>112-2 13:15~ ステアリングを有する3又移動機構の制御 ○竹田敏之(青山学院大) 藤代涉(青山学院大) 山口博明(青山学院大) 河上篤史(青山学院大)</p> <p>112-3 13:30~ 非ホロミック移動ロボットに対するフuzzyエネルギー切換え制御の初期値依存性 ○泉清高(佐賀大) 内田尚希(佐賀大) 辻村健(佐賀大) 渡辺桂吾(岡山大)</p> <p>112-4 13:45~ 重力と慣性力の釣り合いを利用した搬送作業の提案 ○池田毅(九州大) 南平紘一(九州大) 山本元司(九州大)</p> <p>112-5 14:00~ 小型移動ロボットによる台車を用いた大型物体の搬送 ○作山拓也(東京大学) 劉兆甲(東京大学) 太田順(東京大学)</p> <p>112-6 14:15~ 動的な障害物回避を可能とするネット状近接覚センサを用いた全方向自律移動ロボット ○曾根聡史(UEC) 長谷川浩章(UEC) 鈴木陽介(UEC) 多田隈建二郎(Osaka.Univ) 下条誠(UEC)</p>	<p>1J2</p> <p>ヒューマノイド(設計・制御)</p> <p>西脇光一(産総研)、杉原知道(大阪大学)</p> <p>1J2-1 13:00~ 爪先立ち期間を有するヒューマノイドの高速滑りターン ○三浦郁奈子(産総研) 森澤光晴(産総研) 金広文男(産総研) 金子健二(産総研) 梶田秀司(産総研) 横井一仁(産総研)</p> <p>1J2-2 13:15~ 人体運動シミュレータとしての2足ヒューマノイドロボットの開発 ○橋本健二(早大院) 竹崎裕記(早大院) 本橋弘光(早大院) 高本大己(早大院) 林憲玉(神奈川大) 高西淳夫(早大)</p> <p>1J2-3 13:30~ 人体運動シミュレータとしての2足ヒューマノイドロボットの開発 ○高本大己(早稲田大学大学院) 橋本健二(早稲田大学大学院) 近藤秀樹(早稲田大学大学院) 竹崎裕記(早稲田大学大学院) 高嶋孝倫(国立障害者リハビリテーションセンター) 林憲玉(神奈川大学工学部・早稲田大学ヒューマノイド研究所) 高西淳夫(早稲田大学理工学術院・早稲田大学ヒューマノイド研究所)</p> <p>1J2-4 13:45~ 二脚ロボットのための軟弱地面における動的沈下モデル ○小水内俊介(東北大) 近野敦(東北大) 安孫子聡子(東北大) 内山勝(東北大)</p> <p>1J2-5 14:00~ 不整地2足歩行ロボットのためのジャミング転移現象を利用した柔軟可変足底の開発 ○福岡泰宏(茨城大) 石島英紀(茨城大)</p> <p>1J2-6 14:15~ 着地衝撃吸収機能を有する腿駆動足首機構の設計と実現 ○伊藤佳人(東大) 浦田順一(東大) 中西雄飛(東大) 岡田慧(東大) 稲葉雅幸(東大)</p> <p>1J2-7 14:30~ 筋骨格等身大ヒューマノイドの骨盤冗長筋配置における設計法と評価 ○溝口弘悟(東大) 浅野悠紀(東大) 伊沢多聞(東大) 長田将彦(東大) 浦田順一(東大) 中西雄飛(東大) 岡田慧(東大) 稲葉雅幸(東大)</p> <p>1J2-8 14:45~ 広範な上肢運動に寄与する三角筋機能に着目した受動スライダ機構を有する腿駆動肩甲骨の設計 ○上月豊隆(東大) 溝口弘悟(東大) 浦田順一(東大) 中西雄飛(東大) 岡田慧(東大) 稲葉雅幸(東大)</p>	<p>1K2</p> <p>OS: 海洋ロボット(1/2)</p> <p>加藤直三(大阪大学)</p> <p>1K2-1 13:00~ 浮心移動機構を用いた小型水中ロボットへのフィードバック姿勢制御 ○上田智裕(立命館大学) 石津謙生(立命館大学) 坂上憲光(東海大学) 柴田瑞穂(近畿大学) 川村真夫(立命館大学)</p> <p>1K2-2 13:15~ 係留装置の点検作業を目的としたROVの鎖保持機構の提案 ○田中敏成(港湾空港技術研究所) 吉江宗生(港湾空港技術研究所) 平林文嗣(港湾空港技術研究所)</p> <p>1K2-3 13:30~ 水中クローラROV(Remotely Operated Vehicle)の開発と活用 ○井上朝哉(海洋研究開発機構) 大澤弘敬(海洋研究開発機構) 高木健(東京大学) 勝井辰博(神戸大学) 津久井慎吾(トビー工業) 新堀貴(広和)</p> <p>1K2-4 13:45~ 資源探査AUVのデザインコンセプトと開発状況 ○吉田弘(海洋研究開発機構) 百留忠洋(海洋研究開発機構) 石橋正二郎(海洋研究開発機構) 越智寛(海洋研究開発機構) 渡邊佳孝(海洋研究開発機構) 澤隆雄(海洋研究開発機構) 中野善之(海洋研究開発機構) 中谷武志(海洋研究開発機構) 大美賀忍(海洋研究開発機構) 菅澤誠(海洋研究開発機構) 松浦正己(海洋研究開発機構)</p> <p>1K2-5 14:00~ 資源探査AUVの航法システムデザイン ○渡邊佳孝(海洋機構) 吉田弘(海洋機構) 百留忠洋(海洋機構) 石橋正二郎(海洋機構) 越智寛(海洋機構) 菅澤誠(海洋機構) 中谷武志(海洋機構) 澤隆雄(海洋機構) 中野善之(海洋機構) 松浦正己(海洋機構) 大美賀忍(海洋機構)</p> <p>1K2-6 14:15~ 技術検証用海中探査機の開発 ○石橋正二郎(海洋研究開発機構) 吉田弘(海洋研究開発機構) 百留忠洋(海洋研究開発機構) 澤隆雄(海洋研究開発機構)</p> <p>1K2-7 14:30~ 自律型海中ロボット“MR-X1”の軌道追従制御 杉本涼(海洋大) ○清水悦郎(海洋大) 長山真理(海洋大) 石橋正二郎(JAMSTEC)</p>	<p>1L2</p> <p>海外研究用ロボットチュートリアル</p> <p>13:00~17:00</p>

9月7日(水)PM1

第N室 (502室)	第O室 (503室)	第P室 (504室)	第Q室 (505室)
<p>1N2</p> <p>人の運動計測と解析</p> <p>稲邑哲也(NII)</p> <p>1N2-1 13:00~ 蹴り力に応じたトレッドミル上における加速減速歩行時の運動解析 ○中島康貞(早大) 安藤健(阪大) 小林洋(早大) 藤江正克(早大)</p> <p>1N2-2 13:15~ 足底の足圧中心移動と足趾によるせん断応力計測のための靴底型センサデバイス ○畔本雅行(中央大学大学院) 土肥徹次(中央大学大学院)</p> <p>1N2-3 13:30~ GPS搬送波位相測位を用いた陸上競技者ピッチ・ストライド計測システムの開発 ○長嶋拓哉(福島大) 高橋隆行(福島大)</p> <p>1N2-4 13:45~ 三次元動作解析を用いた一流短距離走者のコーチング分析 ○長山真洋(福島大) 高橋隆行(福島大) 川本和久(福島大)</p> <p>1N2-5 14:00~ 動作の性別属性を交換する男女双方向スタイル変換フィルタとその評価 ○佐藤志保理(奈良先端大) 山口明彦(奈良先端大) 竹村憲太郎(奈良先端大) 高松淳(奈良先端大) 小笠原司(奈良先端大)</p> <p>1N2-6 14:15~ 人型ロボット制御のための押し動作における自己身体操作スキルの計測と解析 ○尾形邦裕(東大) 國吉康夫(東大) 甲野善紀(松茸館)</p> <p>1N2-7 14:30~ 人間の運動および生理指標の計測システムに関する研究 ○齋藤航平(早稲田大学) 鈴木悠人(早稲田大学) バルトロメアルカ(早稲田大学) 林ソウワ(早稲田大学) 伊藤加寿子(早稲田大学) 石井裕之(早稲田大学) セッササルパトーレ(早稲田大学) 植村宗則(九州大学) 富川盛雅(九州大学) 橋爪誠(九州大学) ゼッカマッシュリアーノ(早稲田大学) 高西淳夫(早稲田大学)</p> <p>1N2-8 14:45~ 3軸力センサを用いた噛みしめ力計測デバイスの研究 ○石井秀之(中央大学大学院) 土肥徹次(中央大学大学院)</p>	<p>1O2</p> <p>ロボットビジョン(物体認識・追跡)</p> <p>梅田和昇(中央大学)</p> <p>1O2-1 13:00~ 圧縮SLAMの研究 ○長坂智実(福井大) 田中完爾(福井大)</p> <p>1O2-2 13:15~ Haar-like特徴と候補領域検出を用いた仮名漢字領域検出アルゴリズムの開発 ○森川健一郎(成蹊大 大学院) 村松大吾(大阪大) 小方博之(成蹊大)</p> <p>1O2-3 13:30~ 投票とSIFTを用いたテンプレート更新型動物体追跡 ○田久保遠鴻(立命館大学) 平井慎一(立命館大学)</p> <p>1O2-4 13:45~ 水中画像における投票と領域抽出を用いたロバストな物体移動量計測 ○加藤禎章(立命館大学) 平井慎一(立命館大学)</p> <p>1O2-5 14:00~ 高精度な角度検出が可能な視覚マーカーと位置合せタスクへの応用 ○田中秀幸(産総研) 角保志(産総研) 松本吉央(産総研)</p> <p>1O2-6 14:15~ 情報構造化環境における日用品の追跡 長谷川勉(九大) ○蔡現旭(九大) Oscar Martinez Mozos(Kyushu Univ.) 辻徳生(九大) 諸岡健一(九大) 倉爪亮(九大)</p> <p>1O2-7 14:30~ 画像中の複数の特徴を用いた片付けロボットのための工具検出 ○木下和樹(筑波大) 油田信一(筑波大)</p> <p>1O2-8 14:45~ ロボットの遠隔操作のための広角カメラと全方位カメラによる広視野画像の取得 ○須田遠太郎(未来大) 鈴木昭二(未来大)</p>	<p>1P2</p> <p>OS: 柔軟物の力学的機能の活用と理解</p> <p>平井慎一(立命館大学)</p> <p>1P2-1 13:00~ フリーエッジFFPアクチュエータの信号タイミングの影響 ○西藤孝浩(関東学院大) 西田麻美(関東学院大)</p> <p>1P2-2 13:15~ 可塑性PVCゲルを用いた摩擦駆動型リアアクチュエータの開発 ○西浦嘉晃(関西大学) 高橋智一(関西大学) 鈴木昌人(関西大学) 青柳誠司(関西大学)</p> <p>1P2-3 13:30~ 三つ編みチューブ管内推進装置 ○堀智幸(東工大) 高山俊男(東工大) 小俣透(東工大)</p> <p>1P2-4 13:45~ 水平1関節モーター-ばね直列連成系における反動を利用した速度拡大効果の獲得と最適設計法 ○本堂貴敏(農工大) 水内郁夫(農工大)</p> <p>1P2-5 14:00~ ゴムを含む閉リンク機構を用いた瞬発力発生機構 ○石田祐太(筑波大学) 望山洋(筑波大学)</p> <p>1P2-6 14:15~ 二重燃り構造を考慮した電線の曲げ/ねじれ変形解析 ○森安竜大(阪大・工) 若松栄史(阪大・工) 森永英二(阪大・工) 荒井栄司(阪大・工) 島田茂樹(住友電工(株)) 真鍋賢(住友電工(株))</p> <p>1P2-7 14:30~ 線状物体操作のための把持点および軌道決定手法 ○松野竜幸(阪大・工) 若松栄史(阪大・工) 森永英二(阪大・工) 荒井栄司(阪大・工)</p> <p>1P2-8 14:45~ 並進関節による把持物体操作 ○中谷泰隆(立命館大学院) 平井慎一(立命館大学)</p>	<p>1Q2</p> <p>IS: Robotics Research by Foreign Researchers in Japan(2/2)</p> <p>Akihiro Matsumoto (Toyo University) , Yasuyoshi Yokokoji (Kobe University)</p> <p>1Q2-1 13:00~ Classification of Gesture Situation for Hand Gestures-based Remote Control of Mobile Robot ○Md. Hasanuzzaman (National Institute of Informatics) Tetsunari Inamura (National Institute of Informatics)</p> <p>1Q2-2 13:15~ Probabilistic Object Tracking in Indoor Environments ○Francois Chollet (Kyushu Univ.) Oscar Martinez Mozos (Kyushu Univ.) Tsutomu Hasegawa (Kyushu Univ.)</p> <p>1Q2-3 13:30~ Fast Incremental Probabilistic Surface Reconstruction for Robot Scene Understanding ○Louis-Kenzo Cahier (Kyoto University) Tetsuya Ogata (Kyoto University) Hiroshi G. Okuno (Kyoto University)</p> <p>1Q2-4 13:45~ GPS based autonomous point-to-point driving of all terrain demining vehicle Gryphon Jonas Baumann (ETH Zuerich) ○Alex Kaneko (Tokyo Institute of Technology) Edwardo Fukushima (Tokyo Institute of Technology)</p> <p>1Q2-5 14:00~ Trajectory correction algorithms for a 3D underwater vehicle using affine transformations ○Quang-Cuong Pham (University of Tokyo) Yoshihiko Nakamura (University of Tokyo)</p> <p>1Q2-6 14:15~ Terrestrial Gait Experiments for ePaddle Locomotion Mechanism ○Yi Sun (Ritsumeikan Univ.) Shugen Ma (Ritsumeikan Univ.)</p> <p>1Q2-7 14:30~ Development of Launcher Winch for Tethered Robot Locomotion in Extremely Rough Environments ○Ben Allan (Tokyo Institute of Technology) Se-geon Roh (Tokyo Institute of Technology) Shigeo Hirose (Tokyo Institute of Technology)</p>

9月7日(水)PM1

併設行事

13:00-17:00／芝浦工業大学 L室
海外研究用ロボットチュートリアル

9月7日(水)PM2

第A室 (301室)	第B室 (302室)	第C室 (303室)	第D室 (304室)
<p>1A3</p> <p>DS: 認知発達ロボティクス</p> <p>浅田稔(大阪大学)</p> <p>1A3-1 15:30~ 共創知能システムプロジェクトの成果と今後 ○浅田稔(大阪大学) 細田耕(大阪大学) 國吉康夫(東京大学) 石黒浩(大阪大学) 乾敏郎(京都大学)</p> <p>1A3-2 15:45~ 視覚の精緻化が導くミラーニューロンシステムの発達モデル ○河合祐司(阪大院) 長井志江(阪大院) 浅田稔(阪大院, JST ERATO)</p> <p>1A3-3 16:00~ 自らが導く複数の潜時の随伴性に基づき社会的に発達するロボット 住岡英信(チューリッヒ大学) ○吉川雄一郎(大阪大学) 森園真稚(大阪大学) 浅田稔(大阪大学)</p> <p>1A3-4 16:15~ 注視領域における時間的顕著性を用いた目標・経路指向動作の識別 ○福嶋雄基(阪大院) 長井志江(阪大院) 浅田稔(JST ERATO)</p> <p>1A3-5 16:30~ 踵接地及び爪先離地タイミングに基づく筋骨格ロボットの歩行安定化制御 ○本間敏行(阪大院) Tobias Lueddemann(TUM) 成岡健一(阪大院) 細田耕(阪大院, JST)</p> <p>1A3-6 16:45~ 神経力学モデルによる文字列からの言語構造の自己組織化とロボット運動感覚との統合 ○尾形哲也(京大) 日下航(京大) 奥乃博(京大)</p> <p>1A3-7 17:00~ 触覚神経系を伴う胎児モデルシミュレーションに現れる行動発達の順序性 ○森裕紀(科学技術振興機構(現:阪大)) 國吉康夫(東大)</p> <p>1A3-8 17:15~ 子供酷似型ロボットAffettoの小型で柔軟な上半身機構 ○石原尚(阪大院工学研究科) 浅田稔(阪大院工学研究科)</p>	<p>1B3</p> <p>DS: NEDO戦略的先端ロボット要素技術開発プロジェクト(2/2)</p> <p>野田哲男(三菱電機)</p> <p>1B3-1 15:30~ 次世代マニピュレータによる廃棄物分離選別システムの開発 ○後久卓哉(東急建設) 上野隆雄(東急建設) 中村聡(東急建設) 中村宗隆(東急建設) 遠藤健(東急建設) 井上大輔(東急建設) 柳原好孝(東急建設) 小俣貴之(日立建機) 石橋英人(日立建機) 富田邦嗣(日立建機)</p> <p>1B3-2 15:45~ 建設系産業廃棄物選別システムの精度検証と実用化に向けた課題 ○中村聡(東急建設) 上野隆雄(東急建設) 中村宗隆(東急建設) 後久卓哉(東急建設)</p> <p>1B3-3 16:00~ ステレオビジョンによる廃棄物の遠隔ハンドリング支援 ○井上大輔(東急建設) 遠藤健(東急建設) 中村聡(東急建設) 柳原好孝(東急建設) 後久卓哉(東急建設)</p> <p>1B3-4 16:15~ IRTによる建設現場周辺の安心安全システム ○後久卓哉(東急建設) 柳原好孝(東急建設) 高橋浩史(東急建設) 貞谷武志(東急建設)</p> <p>1B3-5 16:30~ コミュニケーションRTIによる在宅健康管理・支援システム ○戸田健吾(千葉工大fuRO) 藤岡睦久(千葉工大fuRO) 藤井敦啓(千葉工大) 大川茂樹(千葉工大) 篠原惇理(千葉工大fuRO) 田中真二(積水ハウス) 中村孝之(積水ハウス) 古田貴之(千葉工大fuRO)</p> <p>1B3-6 16:45~ 自律全方位移動ロボットの環境情報と自機形状を考慮した並進と回転の同時制御 ○萬礼応(慶大院) 鈴木崇文(慶大院) 松村哲哉(慶大院) 高橋正樹(慶應大)</p> <p>1B3-7 17:00~ RTモデルウェアを利用した異種ロボット間での粒子群最適化を用いた相互位置推定 桑原潤一郎(奈良先端大) 竹村憲太郎(奈良先端大) 末永剛(奈良先端大) ○高松淳(奈良先端大) 小笠原司(奈良先端大)</p>	<p>1C3</p> <p>教育用ロボット</p> <p>森下武志(桐蔭横浜大学)</p> <p>1C3-1 15:30~ 倒立振りを用いた制御工学実験用教材の作成 ○池田慶祐(千葉工業大学) 横沢和彦(千葉工業大学) 富山健(千葉工業大学)</p> <p>1C3-2 15:45~ 小型PC搭載型ライトレースロボットを用いたRTモデルウェア導入教育の試行 ○新井康允(信州大学) 河村隆(信州大学)</p> <p>1C3-3 16:00~ 中学理科を題材としたものづくり授業の策定 ○林和也(立命大) 野方誠(立命大)</p> <p>1C3-4 16:15~ サービスメカトロニクス・社会実装インターンの試行 ○多羅尾進(東京高専) 浅野敬一(東京高専) 青木宏之(東京高専) 北越大輔(東京高専) 佐藤知正(東京大学)</p> <p>1C3-5 16:30~ 精神疾患症状模倣ロボットの開発と評価 ○森田耕輔(東理大) 加藤尚樹(東理大) 橋本卓弥(東理大) 小林宏(東理大) 中根秀之(長崎大)</p> <p>1C3-6 16:45~ 歯科患者ロボット ○大久保則男(工学院大) 高信英明(工学院大) 鈴木健司(工学院大) 三浦宏文(工学院大) 森谷拓郎(工学院大) 横宏太郎(昭和大) 宮崎芳和(昭和大) 間所睦(昭和大) 丹澤豪(昭和大) 高本陽一(株式会社テムザック) 宮本賢一(株式会社テムザック) 高辻浩一(株式会社テムザック) 石井佑典(株式会社テムザック) 沖野晃久(オキノ工業株式会社) 高西淳夫(早稲田大)</p> <p>1C3-7 17:00~ 気道管理教育訓練用ヒューマノイドWKA-5の開発 ○徳本光宏(早稲田大学) 佐藤圭(早稲田大学) ノヨハ(早稲田大学) 海老原一樹(早稲田大学) 王春宝(早稲田大学) 石井裕之(早稲田大学) 高西淳夫(早稲田大学) 庄司聡(株式会社京都科学) 中江悠介(株式会社京都科学) 松岡紀之(株式会社京都科学) 畠和幸(株式会社京都科学)</p> <p>1C3-8 17:15~ 機械設計教育 ○青山元(富士重工業) 横田和隆(宇都宮大) 石川和良(富士重工業) 石村左緒里(富士重工業) 関淳也(富士重工業) 足立佳儀(富士重工業) 薩見雄一(富士重工業) 高橋朝美(富士重工業) 石丸雅二(日本工作機械工業会) 今井伸茂(富士重工業)</p>	<p>1D3</p> <p>OS: 微細作業(2/2)</p> <p>谷川民生(産総研)</p> <p>1D3-1 15:30~ 液相中の電子線励起化学成長法による細胞膜のナノ加工と導電性細胞インターフェースへの応用 ○星野隆行(農工大) 森島圭祐(農工大)</p> <p>1D3-2 15:45~ 昆虫群のリアルタイムマーキングシステム ○川原知洋(名大) 土畑重人(琉球大) 辻和希(琉球大) 新井史人(名大)</p> <p>1D3-3 16:00~ オンチップ微生物操作・計測のための3自由度双腕磁気駆動マイクロツール ○杉田真邦(名大) 川原知洋(名大) 萩原将也(名大) 山西陽子(名大 JSTさきがけ) 新井史人(名大 ソウル大)</p> <p>1D3-4 16:15~ オンチップ微細作業のための非接触駆動マイクロピペット ○市川明彦(名大) 新井史人(名大)</p>

第E室 (305室)	第F室 (401室)	第G室 (402室)	第H室 (403室)
<p>1E3</p> <p>ロボット機構</p> <p>小金澤鋼一(東海大学)、永田和之(産総研)</p> <p>1E3-1 15:30~ TCSを用いたリンク系における多軸回りの動揺抑制実験 ○近藤健介(筑波大院) 磯部大吾郎(筑波大)</p> <p>1E3-2 15:45~ 電気駆動と手動操作が切替可能な非産業用スタッククレーン 福井類(東京大学) ○上阪周平(東京大学) 佐藤知正(東京大学) 下坂正倫(東京大学)</p> <p>1E3-3 16:00~ 跳躍ロボットのための非円形歯車による非線形減速比の最適設計 ○岡田昌史(東工大) 竹田裕史(東工大)</p> <p>1E3-4 16:15~ ワイヤー・プーリ型デルタ機構 ○江口広聡(山形大学) 妻木勇一(山形大学) 多田隈理一郎(山形大学)</p> <p>1E3-5 16:30~ Expandable Convex Tape Arm の提案とその応用 ○桑原裕之(東工大) 広瀬茂男(東工大)</p> <p>1E3-6 16:45~ 手先のインピーダンス特性を制御可能なリア電磁アクチュエータ駆動型上肢ロボットの開発 ○仲田佳弘(大阪大) 井出充洋(大阪大) 中村泰(大阪大) 平田勝弘(大阪大) 石黒浩(大阪大)</p> <p>1E3-7 17:00~ マグネット結合モジュールマニピュレータの自律分散的制御システムに関する研究 ○松永剛裕(東京理科大) 木村真一(東京理科大)</p>	<p>1F3</p> <p>DS: 人口ロボット共生学(2/2)</p> <p>小泉智史(ATR)</p> <p>1F3-1 15:30~ 高齢者介護施設における子ぐま型ソーシャルロボットの影響度評価 ○雨宮智(株)富士通研究所 今井岳(株)富士通研究所 金岡利知(株)富士通研究所 渡辺一郎(株)富士通研究所 安川裕介(株)富士通研究所</p> <p>1F3-2 15:45~ マルチモーダル情報を用いた人物対話行動における応答時間分布抽出 木村綾平(阪大) ○武村紀子(阪大) 岩井儀雄(鳥取大) 佐藤宏介(阪大)</p> <p>1F3-3 16:00~ 実環境下での音源定位・音源検出の検討 ○高橋徹(京都大学) 中壘一博(東工大/HRI-JP) 石井カルロス寿憲(ATR-IRC) Even Jani(ATR-IRC) 奥乃博(京都大学)</p> <p>1F3-4 16:15~ ジェスチャーデータベース構築のための連続ウェーブレット変換に基づく類似動作分類 ○近藤豊(奈良先端大) 竹村憲太郎(奈良先端大) 高松淳(奈良先端大) 小笠原司(奈良先端大)</p>	<p>1G3</p> <p>OS: パーソナルモビリティロボット実証実験</p> <p>松本治(産総研)</p> <p>1G3-1 15:30~ つくばモビリティロボット実験特区について ○大久保剛史(つくば市役所)</p> <p>1G3-2 15:45~ 低炭素都市におけるパーソナルモビリティロボットの役割 ○松橋啓介(国立環境研究所)</p> <p>1G3-3 16:00~ つくばロボット特区における日立搭乗型移動支援ロボット実証実験の取り組み ○一野瀬亮子(株)日立製作所 山本健次郎(株)日立製作所 小野幸彦(株)日立製作所 原祥亮(株)日立製作所 大島章(株)日立製作所</p> <p>1G3-4 16:15~ つくばモビリティロボット実験特区での産総研の取り組み ○松本治(産総研) 横塚将志(産総研) 橋本尚久(産総研) 加藤晋(産総研) 堀内英一(産総研) 富田康治(産総研) 鈴木雄介(芝浦工大/産総研) 高橋佑介(東京理科大/産総研) 山下明宏(日立AD)</p> <p>1G3-5 16:30~ 搭乗型移動ロボットとしてのセグウェイの可能性 ○秋元大(セグウェイジャパン)</p> <p>1G3-6 16:45~ 立ち乗り型パーソナルモビリティ試乗体験の有無と市民意識の関係分析 李昂(中国都市計画設計研究院) 安藤良輔((公財)豊田都市交通研究所) 西堀泰英(中央復建コンサルタンツ(株)) ○加知範康((公財)豊田都市交通研究所)</p>	<p>1H3</p> <p>福祉・パワーアシスト(生活支援)(3/3)</p> <p>神永拓(東京大学)</p> <p>1H3-1 15:30~ SMA患者のための電動ストレッチャーの研究 ○黒木崇博(九州産業大学大学院)</p> <p>1H3-2 15:45~ アクティブギプスによる残存機能を利用した上肢動作支援制御 ○渡邊龍也(岐阜大) 米沢圭史(三重大) 坂本良太(三重大病院) 矢野賢一(三重大)</p> <p>1H3-3 16:00~ 矢状面における仮想バネ平衡位置予測に基づく上肢動作支援制御 ○中村博幸(三重大) 山根理(岐阜大) 坂本良太(三重大医附属病院) 矢野賢一(三重大) 堀畑聡(日大) 青木隆明(岐阜大医附属病院) 西本裕(岐阜大)</p> <p>1H3-4 16:15~ 最小限筋電センサによるアドミタンス制御を用いた上肢パワーアシスト装置の開発 ○島津翔太(前工大) 朱赤(前工大) 岡田有司(前工大) 吉岡将孝(前工大) 西川知宏(前工大) 鈴木俊活(前工大) 吉川裕一郎(前工大)</p> <p>1H3-5 16:30~ リアルタイム姿勢計測システムを用いた起立動作誘導ロボットの開発 ○松下詩穂(早大) 末益智志(パナソニック(株)) 藤江正克(早大)</p> <p>1H3-6 16:45~ シンプルかつ高感度なSensor-Motor Mechanismによる膝関節パワーアシストの実現 ○余永(鹿児島大) 松田純(鹿児島大) 吉松春樹(鹿児島大) 林良太(鹿児島大)</p> <p>1H3-7 17:00~ 前腕支援システムの運動時における装着性の改善 長谷川泰久(筑波大学大学院) ○田山宗徳(筑波大学大学院) 山海嘉之(筑波大学大学院)</p> <p>1H3-8 17:15~ 表面筋電位を用いた肘関節支援装置制御手法の提案 ○細田真一(岡山大学) 則次俊郎(岡山大学) 高岩昌弘(岡山大学) 佐々木大輔(岡山大学)</p>

9月7日(水)PM2

第I室 (404室)	第J室 (405室)	第K室 (406室)	第L室 (407室)
<p>1I3</p> <p>移動ロボット(3/5)</p> <p>竹岡年延 (成蹊大学)</p> <p>1I3-1 15:30~ アクティブマスタダンパによる低重心二輪 ビークルの車体傾斜抑制 ○佐郷幸法(豊橋技科大) 野田善之(豊橋技科大) 北川秀夫(岐阜高専) 柿原清章((株)ケーイーアール) 河村博年(シンフォニアテクノロジー(株)) 寺嶋一彦(豊橋技科大)</p> <p>1I3-2 15:45~ ヒト並みの運動性能を有する小型移動体 の実現 ○但馬竜介((株)豊田中央研究所) 廣瀬徳晃((株)豊田中央研究所) 鋤柄和俊((株)豊田中央研究所)</p> <p>1I3-3 16:00~ ヒト並みの運動性能を有する小型移動体 の実現 ○廣瀬徳晃((株)豊田中央研究所) 但馬竜介((株)豊田中央研究所) 鋤柄和俊((株)豊田中央研究所)</p> <p>1I3-4 16:15~ 段差走行する倒立振り子型ロボットの重み 付けを用いた制御方法 ○仲川雄大朗(広島大学) 高木健(広島大学) 石井抱(広島大学)</p> <p>1I3-5 16:30~ 2自由度振動系を利用した高速階段昇降 に関する研究 ○小林俊哉(千葉工大) 平野正光(千葉工大) 佐藤健二(千葉工大) 増田浩樹(千葉工大) 菊池耕生(千葉工大)</p> <p>1I3-6 16:45~ 一輪車ロボットのモデル検討および微分 幾何を用いた非線形制御方法 ○梅村聡(横浜国立大学大学院) 藤本康孝(横浜国立大学大学院)</p> <p>1I3-7 17:00~ マニピュレータのボディ押し付け動作を用 いたパートナーロボットと車いすによる協 調段差移動の実現 ○池田英俊(富山高専) 神田暉(富山高専) 山島信幸(富山高専) 佐藤圭祐(富山高専) 中野栄二(千葉工大)</p> <p>1I3-8 17:15~ A disturbance compensation method for pushing control of an inverted pendulum robot ○Luis Canete (Fukushima University) Takayuki Takahashi (Fukushima University)</p>	<p>1J3</p> <p>ヒューマノイド(インタラクション)(1/2)</p> <p>宮下敏宏(ATR)</p> <p>1J3-1 15:30~ ロボット動作振り付けソフトウェア Choreonoidによるコンテンツ制作実験 中岡慎一郎(産総研) 梶田秀司(産総研) 三浦郁奈子(産総研) 森澤光晴(産総研) ○横井一仁(産総研)</p> <p>1J3-2 15:45~ ヒューマノイドロボットの自然な歌唱動作生 成 ○梶田秀司(産総研) 中野倫靖(産総研) 後藤真孝(産総研) 松坂要佐(産総研) 中岡慎一郎(産総研) 横井一仁(産総研)</p> <p>1J3-3 16:00~ 対ロボットインタラクションにおける親密性 平衡モデルの適用 ○安本実加(大阪大学) 上出寛子(大阪大学) 前泰志(大阪大学) 川辺浩司((株)本田技術研究所) 重見聡史((株)本田技術研究所) 広瀬真人((株)本田技術研究所) 新井健生(大阪大学)</p> <p>1J3-4 16:15~ ヒューマノイドの一般的心理評価尺度の開 発 ○上出寛子(阪大) 前泰志(阪大) 川辺浩司((株)本田技術研究所) 重見聡史((株)本田技術研究所) 広瀬真人((株)本田技術研究所) 新井健生(阪大)</p> <p>1J3-5 16:30~ 感情表現を行動決定に用いたロボット制 御に向けて ○藤田恵(奈良女子大学大学院) 清水詩子(奈良女子大学) Chaoran Liu(ATR/IRC) Hiroshi Ishiguro(ATR/HIL) Norihiro Hagita(ATR/IRC)</p> <p>1J3-7 17:00~ 高い情動表出能力を有する2足ヒューマノ イドロボット頭部の開発 ○岸竜弘(早大) 遠藤信綱(早大) 大谷拓也(早大) Przemyslaw Kryczka(Waseda Univ.) 橋本健二(早大) 中田圭(早大) 高西淳夫(早大)</p>	<p>1K3</p> <p>OS: 海洋ロボット(2/2)</p> <p>田中敏成(港湾空港技術研究所)</p> <p>1K3-1 15:30~ 金属ベローズを用いた体積変化型浮力調 整装置の製作 ○渋谷恒司(龍谷大) 吉井星(龍谷大)</p> <p>1K3-2 15:45~ 遠隔操縦対応型水中バックホウの開発に ついて ○熊谷崇信(東亜建設工業株) 飯田宏(東亜建設工業株)</p> <p>1K3-3 16:00~ 流出重油・ガスの自動追跡システムと海洋 防災 ○加藤直三(大阪大学) 鈴木博善(大阪大学) 千賀英敏(大阪大学) 岡野泰則(大阪大学) 伴貴彦(大阪大学) 高木洋平(大阪大学) 吉江宗生(港空研) 田中敏成(港空研)</p> <p>1K3-4 16:15~ 無線センサノードによる海中定点観測支 援にむけて ○川端邦明(理研) 鈴木剛(東電大) 小林卓史(東電大) 武村史明(沖縄高専) 山城秀之(沖縄高専)</p> <p>1K3-5 16:30~ スラスト鉛直指向機構を用いた水中物体 の引き上げ ○武村史明(沖縄高専) 普天間翔汰(沖縄高専) 白久レイエス樹(沖縄高専) 相良慎一(九工大) 川端邦明(理研) 木村哲也(長岡技科大)</p> <p>1K3-6 16:45~ 干潟観測用アシストロボット ○茶園純一(九州職業能力開発大学校) 川崎廉人(九州職業能力開発大学校) 佐藤幸司(九州職業能力開発大学校) 岡田正之(九州職業能力開発大学校)</p>	<p>1L3</p> <p>海外研究用ロボットチュートリアル</p> <p>13:00~17:00</p>

第N室 (502室)	第O室 (503室)	第P室 (504室)	第Q室 (505室)
<p>1N3</p> <p>デジタルヒューマン</p> <p>堀俊夫(産総研)</p> <p>1N3-1 15:30~ 加速度同時計測システムと前腕インパクトを用いた空気膜構造遊具の動力学分析 ○所祐希(東理大 & 産総研) 西田佳史(産総研) 溝口博(東理大)</p> <p>1N3-2 15:45~ ウェアラブルセンサを用いた転倒検出と室内カメラによる姿勢推定の統合による転倒動力学データベースの開発 ○加唐寛征(東理大 & 産総研) 西田佳史(産総研) Yoon San Min(AIST) 宮崎祐介(金沢大学) 山中龍宏(緑園子どもクリニック) 溝口博(東理大 & 産総研)</p> <p>1N3-3 16:00~ 動作認知における指標抽出 ○金田さやか(大阪府立大学) 中西弘明(京大) 三嶋賢一(京大) 榎木哲夫(京大)</p> <p>1N3-4 16:15~ 筋骨格モーフィングによる個別人体モデルの構築 ○吉松昭洋(東大) 池上洋介(東大) 鮎澤光(東大) 中村仁彦(東大)</p> <p>1N3-5 16:30~ 個人の生体特性に基づく司法解剖時傷害プロセス鑑定支援システム 第4報 ○荻本晴樹(東京理科大 & 産総研) 高野太刀雄(産総研) 西田佳史(産総研) 小泉喜典(東京理科大 & 産総研) 宮崎祐介(金沢大) 岩瀬博太郎(千葉大) 山中龍宏(緑園子どもクリニック & 産総研) 溝口博(東京理科大 & 産総研)</p> <p>1N3-6 16:45~ 時空間テキストマイニング機能を持った事故情報共有システム ○石川朋弘(東京理科大) 北村光司(産総研) 西田佳史(産総研) 本村陽一(産総研) 山中龍宏(緑園子どもクリニック & 産総研) 溝口博(東京理科大 & 産総研)</p> <p>1N3-7 17:00~ 身体地図情報システムを用いた用いた不慮の事故の尤度計算 ○北村光司(産総研) 西田佳史(産総研) 山中龍宏(緑園子どもクリニック & 産総研)</p> <p>1N3-8 17:15~ ノーマル行動データの時空間重ね合わせ法を用いた不慮の事故予測システム ○小泉喜典(東京理大 & 産総研) 西田佳史(産総研) 宮崎祐介(金沢大) 本村陽一(産総研) 溝口博(東京理大 & 産総研)</p>	<p>1O3</p> <p>ロボットビジョン(3次元計測)</p> <p>森武俊(東京大学)</p> <p>1O3-1 15:30~ レーザーリフレクタンスを援用した3次元幾何モデルの彩色 ○大石修士(九州大) 倉爪亮(九州大) 岩下友美(九州大) 長谷川勉(九州大)</p> <p>1O3-2 15:45~ 群ロボットによる大規模構造物レーザ計測システム ○鄭龍振(九大) 倉爪亮(九大) 岩下友美(九大) 長谷川勉(九大)</p> <p>1O3-3 16:00~ マルチスリット光を用いた超小型距離画像センサの構築 ○岩崎一也(中央大) 寺林賢司(中央大) 梅田和昇(中央大)</p> <p>1O3-4 16:15~ 4台のKinectを搭載した全方向計測ロボットによる環境計測 ○鄭龍振(九大) 石橋正教(九大) 倉爪亮(九大) 岩下友美(九大) 長谷川勉(九大)</p> <p>1O3-5 16:30~ 照度に基づくアクティブ/パッシブステレオ統合による高精度距離計測と高齢者注意喚起ロボットへの応用 ○田崎豪((株)東芝研究開発センター) 山本大介((株)東芝研究開発センター) 土井美和子((株)東芝研究開発センター)</p> <p>1O3-6 16:45~ 三次元地図構築のためのカメラ画像列からの逐次的な平面復元 ○友納正裕(千葉工大)</p> <p>1O3-7 17:00~ 人間の視線安定化機構をエミュレートするロボットビジョン 溝淵泰大(立命大) ○下ノ村和弘(立命大)</p>	<p>1Q3</p> <p>IS: Robotics to Understand Human Motion and Human Motion Analysis to Control Robots Gentiane Venture(Tokyo University of Agriculture and Technology)</p> <p>1Q3-1 15:30~ Inverse Kinematics Solver for an Android Face using Neural Network ○Emarc Magtanong(Nara Institute of Science and Technology) Akihiko Yamaguchi(Nara Institute of Science and Technology) Kentaro Takemura(Nara Institute of Science and Technology) Jun Takamatsu(Nara Institute of Science and Technology) Tsukasa Ogasawara(Nara Institute of Science and Technology)</p> <p>1Q3-2 15:45~ Human Grasp and Manipulation postures patterns extraction ○Nicholas Melo(Kanazawa University) Tetsuyou Watanabe(Kanazawa University)</p> <p>1Q3-3 16:00~ Distributing Joint Torques to Muscle Forces for Robot Manipulator Control ○Haiwei Dong(JSPS & Kobe University) Zhiwei Luo(Kobe University) Akinori Nagano(Kobe University)</p> <p>1Q3-4 16:15~ Discontinuous and Multi-valued Nature of Optimum Reaching Trajectories ○Eimei Oyama(AIST) Arvin Agah(The University of Kansas)</p> <p>1Q3-5 16:30~ Stimulation studies of optimal reaching movement using motor synergies in human-like arm robot ○Kin Chung Denny Fu(Osaka University) Yutaka Nakamura(Osaka University) Tomoyuki Yamamoto(Osaka University) Hiroshi Ishiguro(Osaka University)</p> <p>1Q3-6 16:45~ Dance Motion Structure Detection through a Full Body Turning Motions Model for Japanese and Latin Dances ○Bjoern Rennhak(The University of Tokyo) Takaaki Shiratori(The Walt Disney Company) Shunsuke Kudoh(The University of Electro-Communications) Yoshihiro Sato(The University of Tokyo) Katsushi Ikeuchi(The University of Tokyo)</p> <p>1Q3-7 17:00~ Improving social telepresence by converting emotional voice to robot gesture ○Angelica Lim(Kyoto University Graduate School of Informatics) Tetsuya Ogata(Kyoto University Graduate School of Informatics) Hiroshi G. Okuno(Kyoto University Graduate School of Informatics)</p>	

9月7日(水)PM2

併設行事

13:00-17:00 / 芝浦工業大学 L室
海外研究用ロボットチュートリアル

9月8日(木)AM

第A室 (301室)	第B室 (302室)	第C室 (303室)	第D室 (304室)
<p>2A1 ロボット体験教室 (豊洲北小学校6年生)</p>	<p>2B1 DS: NEDO生活支援ロボット実用化プロジェクト(1/2) 真本敦史(NEDO)</p> <p>2B1-1 9:30~ 生活支援ロボットのリスクアセスメント雛形シートの作成 ○池田博康(安衛研) 岡部康平(安衛研) 齋藤剛(安衛研) 村上真之(安衛研) 芳司俊郎(安衛研)</p> <p>2B1-2 9:45~ 安全機能ハードウェアのSIL評価支援ソフトウェア ○丹羽邦幸(日本認証株式会社) 山田陽滋(名大)</p> <p>2B1-3 10:00~ 生活支援ロボットの安全性試験方法の開発 ○藤川達夫(日本自動車研究所) 小口誠(日本自動車研究所) 大場光太郎(産総研) 松本治(産総研) 加藤晋(産総研) 池田博康(労働安全衛生総合研究所) 村上真之(労働安全衛生総合研究所)</p> <p>2B1-4 10:15~ 装着型ロボットの安全性評価試験方法の開発 ○山田陽滋(名古屋大学) 本間敬子(産業技術総合研究所) 秋山靖博(名古屋大学) 岡本正吾(名古屋大学) 原進(名古屋大学)</p> <p>2B1-5 10:30~ 生活支援ロボット関連の法律と制度の調査 ○加藤雅弘((財)製造科学技術センター) 間野隆久((財)製造科学技術センター) 宮下朋子((財)製造科学技術センター) 濱田彰一((社)日本ロボット工業会) 松下俊夫((社)日本ロボット工業会) 三浦敏道((社)日本ロボット工業会)</p> <p>2B1-6 10:45~ 警備ロボットにおける安全技術 ○若林潔(総合警備保障(株)) 菅原雄介(総合警備保障(株)) 森利宏(北陽電機(株)) 嶋地直広(北陽電機(株)) 小山義郎(三菱電機特機システム(株)) 岡田隆光(三菱電機特機システム(株))</p> <p>2B1-7 11:00~ 装着型歩行補助ロボットのためのリスク分析と安全検証 ○鍋島厚太(CYBERDYNE(株)) 河本浩明(筑波大学) 山海嘉之(筑波大学)</p>	<p>2C1 OS: ロボット教育の論文化 琴坂信哉(埼玉大学)</p> <p>2C1-1 9:30~ ロボット教育の論文化と査読基準 ○琴坂信哉(埼玉大)</p> <p>2C1-2 9:45~ ロボットコンテスト、ロボット教室の論文化 ○松谷宏明(愛知県立名南工業高校)</p> <p>2C1-3 10:00~ RTコンポーネントを用いたジグソー法によるロボット工学の教育手法とその論文化に関する検討 ○林原靖男(千葉工大) 琴坂信哉(埼玉大) 三宅なほみ(東大) 佐藤知正(東大)</p> <p>2C1-4 10:15~ ロボットを題材とした教育論文の作成に関する一考察 ○前田貴信(佐世保工業高等専門学校)</p> <p>2C1-5 10:30~ ロボット教材と教育論文の形式 ○二井見博文(産業技術短大)</p> <p>2C1-6 10:45~ ロボット感動教育の活動財について ○河村隆(信州大) 村井健介(産総研)</p> <p>2C1-7 11:00~ 学譜: 新しい学びの過程と成果の共有に向けて ○三宅なほみ(東大)</p> <p>2C1-8 11:15~ 教育研究の一回性と一般化可能性 ○白水始(中大)</p>	<p>2D1 OS: バイオマニピュレーション(1/2) 森島圭祐(農工大)、福田敏男(名大)、中島正博(名大)</p> <p>2D1-1 9:30~ 【基調講演】持続する革新生体医学工学研究への道 ○生田幸士(東京大)</p> <p>2D1-3 10:00~ 蛍光スペクトル分布変化を用いた長寿命温度計測ゲルセンサ ○丸山尖峰(名大) 苅谷涼(名大) 益田泰輔(名大) 新井史人(名大)</p> <p>2D1-4 10:15~ 昆虫筋組織で駆動するマイクロポンプ ○富名腰敬(農工大) 清水恒志(農工大) 秋山佳文(農工大) 星野隆行(農工大) 岩淵寛久男(農工大) 森島圭祐(農工大)</p> <p>2D1-5 10:30~ 菌体のSurface swarmingを用いたマイクロギアの駆動 ○宮本達也(名大) 小嶋勝(名大) 中島正博(名大) 福田敏男(名大)</p> <p>2D1-6 10:45~ 昆虫筋細胞を駆動源とした室温環境駆動型マイクロポンプの作製 ○清水恒志(農工大) 秋山佳文(農工大) 星野隆行(農工大) 岩淵寛久男(農工大) 森島圭祐(農工大)</p> <p>2D1-7 11:00~ 光ピンセットにより作製した単一菌駆動マイクロピエゾの駆動評価 ○野川晃佑(名古屋大) 小嶋勝(名古屋大) 中島正博(名古屋大) 本間道夫(名古屋大) 新井史人(名古屋大) 福田敏男(名古屋大)</p> <p>2D1-8 11:15~ 誘電泳動による微生物マニピュレーション ○加野智慎(慶應大学) Ye Gu(Keio University) 稲葉知美(慶應大学) 三木則尚(慶應大学)</p>

9月8日(木)AM

第E室 (305室)	第F室 (401室)	第G室 (402室)	第H室 (403室)
<p>2E1</p> <p>OS: 建設・施工の無人化・情報化とロボット技術(1/2)</p> <p>内村裕(芝浦工業大学)</p> <p>2E1-2 9:45~ 建設・施工作業へのロボット技術の適用について ○油田信一(筑波大学)</p> <p>2E1-3 10:00~ 作業の無足場化を目指した壁面調査ロボットの実用化研究 ○上野隆雄(東急建設(株)) 遠藤健(東急建設(株)) 後久卓哉(東急建設(株)) 中村聡(東急建設(株))</p> <p>2E1-4 10:15~ ホイールローダ山祇4号による鉱山作業の自律化 ○小谷内範穂(産総研) 血田滋(産総研)</p> <p>2E1-5 10:30~ ホイールローダによる土砂のハンドリング ○大隅久(中央大学)</p> <p>2E1-6 10:45~ ホイールローダによる土砂の最適掘り取り軌道の提案 ○岡田直人(中央大) 大隅久(中央大) 血田滋(産総研)</p> <p>2E1-7 11:00~ 重機接触災害防止における無線ICタグの適用検討 ○蔡成浩(鹿島技術研究所)</p> <p>2E1-8 11:15~ 【招待講演】情報化施工の普及推進について ○山口崇(国土交通省) 宮武一郎(国土交通省) 山元弘(国土交通省)</p>	<p>2F1</p> <p>SS: 我が企業のRobotセッション(1/2)</p> <p>野田哲男(三菱電機)</p> <p>2F1-1 9:30~ 日立のロボット開発 ○山本健次郎(日立) 荒井雅嗣(日立) 一野瀬亮子(日立) 小野幸彦(日立)</p> <p>2F1-2 9:45~ 富士通のロボット開発 ○神田真司((株)富士通研究所) 安川裕介((株)富士通研究所) 永嶋史朗((株)富士通研究所) 村瀬有一((株)富士通研究所) 渡辺一郎((株)富士通研究所) 岡林桂樹((株)富士通研究所) 羽田芳朗((株)富士通研究所) 森田俊彦((株)富士通研究所)</p> <p>2F1-3 10:00~ 東芝のロボット開発紹介 ○十倉征司(株東芝) 山本大介(株東芝) 小川秀樹(株東芝) 土井美和子(株東芝)</p> <p>2F1-4 10:15~ 三菱電機のロボット事業紹介 ○武原純二(三菱電機) 藤島光城(三菱電機)</p> <p>2F1-5 10:30~ 東急建設における建設RTシステム事例紹介 ○柳原好孝(東急建設)</p> <p>2F1-6 10:45~ 建設機械はロボットだ ○深野亮(コマツ研究本部) 吉瀬裕(コマツ研究本部)</p> <p>2F1-7 11:00~ NTTデータのロボット技術への取組み ○風間博之(NTTデータ) 加賀谷豊明(NTTデータ)</p> <p>2F1-8 11:15~ 株式会社セック ロボット事業への取り組み ○長瀬雅之(株式会社セック) 杉山寿顕(株式会社セック)</p>	<p>2G1</p> <p>SS: 我が企業のRobotセッション(1/2)(各社相談窓口)</p> <p>日立、富士通研究所、東芝、三菱電機、東急建設、コマツ、NTTデータ、セック、ユンシン精機、不二越、ファナック、川田工業、安川電機、IHI、富士重工業、川崎重工</p> <p>会社紹介資料配付有り。</p>	<p>2H1</p> <p>OS: ヒューマンサポート・ロボティクス</p> <p>安藤健(阪大)、王碩玉(高知工大)、藤江正克(早大)</p> <p>2H1-1 9:30~ 胃X線検査用面積可変圧迫筒の開発 ○亀山真太郎(岡山大学) 鈴木康一(岡山大学) 脇元修一(岡山大学) 岡久雄(岡山大学) 澁谷光一(岡山大学) 鷺見和幸(倉敷成人病センター、岡山大) 米澤弥生(岡山大学)</p> <p>2H1-2 9:45~ 接触摺動洗浄機能を有する洗髪ロボットの開発 ○廣瀬俊典(パナソニック(株)) 藤岡総一郎(パナソニック(株)) 水野修(パナソニック(株)) 中村徹(パナソニック(株))</p> <p>2H1-3 10:00~ 振戦抑制ロボット肘装具のための食事動作評価手法の検討 ○関雅俊(早稲田大学) 松本有也(早稲田大学) 藤江正克(早稲田大学)</p> <p>2H1-4 10:15~ ロボットアームを用いた上肢運動療法支援に関する研究 ○坪井達哉(三重大学) 加藤典彦(三重大学) 松井博和(三重大学) 矢野賢一(三重大学)</p> <p>2H1-5 10:30~ 脳賦活性・運動制御性の到達水準同定に基づく患者内観推定手法 ○岩田浩康(早大) 菅野重樹(早大)</p> <p>2H1-6 10:45~ 装着者の体重を利用した空気式歩行支援シューズの開発 ○高岩昌弘(岡山大) 則次俊郎(岡山大) 絹田隆敏(岡山大) 佐々木大輔(岡山大)</p> <p>2H1-7 11:00~ 荷重変化を考慮した全方向移動型歩行訓練機の走行制御 ○譚仁鵬(高知工科大) 王碩玉(高知工科大) 姜銀来(高知工科大) 石田健司(高知大) 藤江正克(早大)</p> <p>2H1-8 11:15~ デジタル加速度制御法に基づく歩行支援機の運動制御 ○王義娜(高知工科大) 王碩玉(高知工科大) 譚仁鵬(高知工科大) 姜銀来(高知工科大) 石田健司(高知大) 藤江正克(早大)</p>

9月8日(木)AM

第N室 (502室)	第O室 (503室)	第P室 (504室)	第Q室 (505室)
<p>2N1</p> <p>OS: ロボティクス空間知能化</p> <p>佐々木毅(芝浦工業大学)</p> <p>2N1-1 9:30~ 可動物体を反映した環境地図とその経路計画への応用 ○廣井翔(中央大) 越智照通(中央大) 和田康介(中央大) 新妻実保子(中央大)</p> <p>2N1-2 9:45~ 超音波センサアレイを用いたナビゲーションシステム ○田畑克彦(岐阜県情報研、農工大BASE) 西田佳史(産総研) 岩井俊昭(農工大BASE)</p> <p>2N1-3 10:00~ 知的デバイスによる人間観測に基づくインテリジェントポスター ○佐々木毅(芝浦工大) 橋本秀紀(中央大)</p> <p>2N1-4 10:15~ ロボット技術を活用した近未来実現可能な次世代地域社会ネットワークモデルの紹介と県営住宅を用いた福祉支援者の支援を含む単居高齢世帯支援システム予備実験中間報告 津田祐也(桐蔭横浜大) 熊田明央(桐蔭横浜大) 高齢福祉課保健福祉局福祉・次世代育成部(神奈川県) 鈴木秀志(神奈川県議会議員) Emily Ra(McGill Univ.) ○森下武志(桐蔭横浜大)</p> <p>2N1-5 10:30~ 磁界共振結合を用いた位置センシングシステムにおける中継アンテナを用いた際の誤差原因に関する一考察 ○胡間遼(東京大学) 中村壮亮(東京大学) 鰐坂志門(東京大学) 久保田孝(東京大学) 橋本秀紀(中央大学)</p> <p>2N1-6 10:45~ 磁界共振結合による新構成の位置センサに関する基礎検討 ○中村壮亮(東京大学) 胡間遼(東京大学) 鰐坂志門(東京大学) 久保田孝(東京大学) 橋本秀紀(中央大学)</p> <p>2N1-7 11:00~ 電界共鳴結合を用いた人体センシングに関する検討 ○鰐坂志門(東京大学) 中村壮亮(東京大学) 胡間遼(東京大学) 久保田孝(東京大学) 橋本秀紀(中央大学)</p>	<p>2O1</p> <p>群知能ロボット</p> <p>太田順(東京大学)</p> <p>2O1-5 10:30~ 群知能ロボットの研究 ○飯田真澄(工学院大学) 高信英明(工学院大学) 鈴木健司(工学院大学) 三浦宏文(工学院大学) 大塚尚丸(工学院大学) 稲田喜信(東海大学)</p> <p>2O1-6 10:45~ 流体場の力学情報を活用した群ロボット ○藤原亮(東北大) 加納剛史(東北大) 石黒章夫(東北大/JST CREST)</p> <p>2O1-7 11:00~ ボトルネックの存在する混雑環境で形成される移動ロボット群渋滞を解決するための行動制御手法と環境ルール ○星野智史(東工大) 関宏也(東工大)</p> <p>2O1-8 11:15~ 大自由度二次元シート型ロボットの自律分散制御 ○渡辺裕喜(東北大) 加納剛史(東北大) 石黒章夫(東北大/JST CREST)</p>	<p>2P1</p> <p>筋骨格ロボット</p> <p>水内郁夫(東京農工大学)</p> <p>2P1-1 9:30~ 筋骨格ヒューマノイドにおける運動量最大化のための力積評価に基づく筋配置の決定方法 ○朝岡忠(農工大) 川村政貴(農工大) 熊倉翔平(農工大) 水内郁夫(農工大)</p> <p>2P1-2 9:45~ 機械的柔軟性とフィードフォワード反射モジュールを用いた筋骨格ヒューマノイドの捕球動作の実現 ○伊沢多聞(東大院) 中西雄飛(東大院) 黒飛朋子(東大院) 浅野悠紀(東大院) 岡田慧(東大院) 稲葉雅幸(東大院)</p> <p>2P1-3 10:00~ 人間の力強くないやかな動作を実現する面状筋駆動多節脊椎の開発 ○長田将彦(東大) 樋百合子(東大) 浦田順一(東大) 中西雄飛(東大) 岡田慧(東大) 稲葉雅幸(東大)</p> <p>2P1-4 10:15~ 膝蓋骨を有する腿駆動ヒューマノイドの膝関節の開発 ○浅野悠紀(東大) 溝口弘悟(東大) 浦田順一(東大) 伊沢多聞(東大) 中西雄飛(東大) 岡田慧(東大) 稲葉雅幸(東大)</p> <p>2P1-5 10:30~ 拘束下での筋骨格アームによるタスク制御に関する考察 ○小野寺健斗(山形大学) 内木歩(山形大学) 水戸部和久(山形大学) Capi Genci(Fuji Univ.)</p> <p>2P1-6 10:45~ 視覚による手先位置姿勢認識に基づく腿駆動操縦スーツ-ヒューマノイド間の筋運動指令入出力関係の修正獲得 ○黒飛朋子(東大) 中西雄飛(東大) 岡田慧(東大) 稲葉雅幸(東大)</p> <p>2P1-7 11:00~ 回転型部分開放関節を搭載した上肢帯ロボットの開発 ○管納史也(大阪大学) 池本周平(大阪大学) 細田耕(大阪大学)</p>	<p>2Q1</p> <p>IS: Advances in Open-source Robotics Tools(1/2)</p> <p>Rosen Diankov(The University of Tokyo)</p> <p>2Q1-1 9:30~ Open-source software in the RT-Middleware project ○Geoffrey Biggs(National Institute of Advanced Industrial Science and Technology) Noriaki Ando(National Institute of Advanced Industrial Science and Technology) Tetsuo Kotoku(National Institute of Advanced Industrial Science and Technology)</p> <p>2Q1-2 9:45~ Choreonoid as a Software Framework for Implementing Graphical Robotics Applications ○Shin'ichiro Nakaoka(AIST)</p> <p>2Q1-3 10:00~ Developing for the OpenRTM Based Software Controller(Example: Arm Control) ○Yuichiro Kawasumi(GRX) Hajime Saito(GRX) Noriaki Ando(AIST) Rosen Diankov(University of Tokyo)</p> <p>2Q1-4 10:15~ OpenHRP Made More Accessible ○Hajime Saito(GRX) Yuichiro Kawasumi(GRX) Kei Okada(Tokyo University)</p> <p>2Q1-5 10:30~ COLLADA: An Open Standard for Robot File Formats ○Rosen Diankov(University of Tokyo) Ryohei Ueda(University of Tokyo) Kei Okada(University of Tokyo) Hajime Saito(General Robotix Inc)</p>

9月8日(木)AM

併設行事

8:30-17:30/IHI豊洲ビル
IHIフォーラム、
東京都高齢者支援技術活用促進研究
会と産業化支援

8:50-10:10/芝浦工業大学 A室
ロボット体験教室
(豊洲北小学校6年生)

13:00-14:30/IHI豊洲ビル
特別セッション1:
産業・社会・教育のイノベーションを
推進するには

9月8日(木)PM

第A室 (301室)	第B室 (302室)	第C室 (303室)	第D室 (304室)
	<p>2B2</p> <p>DS: NEDO生活支援ロボット実用化プロジェクト(2/2)</p> <p>貞本敦史(NEDO)</p> <p>2B2-1 12:30~ 生活支援ロボット実用化プロジェクト ○青山元(富士重工業) 石川和良(富士重工業) 関淳也(富士重工業) 足立佳儀(富士重工業) 石村左緒里(富士重工業) 薩見雄一(富士重工業) 高橋朝美(富士重工業)</p> <p>2B2-2 12:45~ 生活支援ロボット実用化プロジェクト ーリ スクアセメントの開発成果ー ○青山元(富士重工業(株)) 石川和良(富士重工業(株)) 関淳也(富士重工業(株)) 足立佳儀(富士重工業(株)) 石村左緒里(富士重工業(株)) 薩見雄一(富士重工業(株)) 高橋朝美(富士重工業(株))</p> <p>2B2-3 13:00~ 生活支援ロボット実用化プロジェクト ー安 全技術の開発成果ー ○石川和良(富士重工業(株)) 青山元(富士重工業(株)) 関淳也(富士重工業(株)) 足立佳儀(富士重工業(株)) 石村左緒里(富士重工業(株)) 薩見雄一(富士重工業(株)) 高橋朝美(富士重工業(株))</p> <p>2B2-4 13:15~ 生活支援ロボット実用化プロジェクト 清掃 ロボット安全性検証試験 ○関淳也(富士重工業(株)) 青山元(富士重工業(株)) 石川和良(富士重工業(株)) 足立佳儀(富士重工業(株)) 石村左緒里(富士重工業(株)) 薩見雄一(富士重工業(株)) 高橋朝美(富士重工業(株))</p> <p>2B2-5 13:30~ 生活支援ロボット実用化プロジェクト 清掃 ロボット安全性検証試験 第2報(機械系) ○関淳也(富士重工業(株)) 青山元(富士重工業(株)) 石川和良(富士重工業(株)) 足立佳儀(富士重工業(株)) 石村左緒里(富士重工業(株)) 薩見雄一(富士重工業(株)) 高橋朝美(富士重工業(株))</p> <p>2B2-6 13:45~ 配送センター内高速ビークルシステムの 安全技術開発 辻本方則(ダイフク) 原義正(ダイフク) 辻本和史(ダイフク) 高川夏生(ダイフク) 渡邊義孝(ダイフク) ○嵯山利貞(ダイフク) 窪田耕児(ダイフク)</p> <p>2B2-7 14:00~ 搭乗型生活支援ロボットとしてのゴルフ カートにおける対人安全技術の開発 ○土肥正男(IDECC株) 岡田和也(IDECC株) 関野芳雄(IDECC株) 有山正彦(IDECC株) 栗山龍起(IDECC株)</p>	<p>2C2</p> <p>OS: ロボット感動教育</p> <p>河村隆(信州大学)</p> <p>2C2-1 12:30~ ロボットシステム実験・実習の取り組みに ついて ○磯貝正弘(愛知工科大学)</p> <p>2C2-2 12:45~ ロボカップジュニア理念実現のためのロ ボットスクール ○出村公成(金沢工業大学)</p> <p>2C2-3 13:00~ 魅力づくりをめざすものづくり教材の模擬 授業実践と評価 大島悠(桐蔭横浜大) ○森下武志(桐蔭横浜大)</p> <p>2C2-4 13:15~ 1 自由度グライド推進移動体“魚太郎IIIa 号機”を用いた高校生向けロボット教材の 開発 ○遠藤玄(東工大) 山田浩也(東工大) 広瀬茂男(東工大)</p> <p>2C2-5 13:30~ 高専ロボコン部におけるミニロボコン2011 について ○藤原晋也(熊本高専) 田中健太(熊本高専) 水永悠介(熊本高専) 松田隆真(熊本高専) 友田元貴(熊本高専) 藤井一光(熊本高専) 畑野利章(熊本高専) 滝康嘉(熊本高専) Robocon Club Y. KNCT(熊本高専)</p>	<p>2D2</p> <p>OS: バイオマニピュレーション(2/2)</p> <p>新井史人(名古屋大学)、丸山央峰(名古屋 大学)</p> <p>2D2-1 12:30~ 【基調講演】細胞を使ったバイオファブリ ケーション ○竹内昌治(東京大学)</p> <p>2D2-3 13:00~ 2本指マイクロハンドを用いた細胞の硬さ 計測 ○大原賢一(阪大) 川上大貴(阪大) 田窪朋仁(阪大) 前泰志(阪大) 谷川民生(阪大) 新井健生(阪大)</p> <p>2D2-4 13:15~ ハイブリッド顕微鏡内ナノマニピュレーシ ョンシステムによる線虫内部への蛍光ナノ ローブの局所導入 ○平野貴大(名古屋大学) 中島正博(名古屋大学) 小嶋勝(名古屋大学) 久本直毅(名古屋大学) 本間道夫(名古屋大学) 福田敏男(名古屋大学)</p> <p>2D2-5 13:30~ 幾何学的運動拘束を利用した高速・高精 度細胞マニピュレーション ○福井航(阪大) 金子真(阪大) 川原知洋(名大) 山西陽子(名大) 新井史人(名大)</p> <p>2D2-6 13:45~ 回転マイクロフィンガーの偏心補正の自動 化 ○井上健司(山形大学) 設楽乃莉子(山形大学) 李秀雄(山形大学)</p> <p>2D2-7 14:00~ 細胞ビルドアップ型ウェットナノロボティク スの機能創発 鈴木清史(農工大) 星野隆行(農工大) 富名腰敏(農工大) 秋山佳文(農工大) 岩淵喜久男(農工大) 辻村秀信(農工大) ○森島圭祐(農工大)</p> <p>2D2-8 14:15~ 昆虫搭載型トレハロースバイオ燃料電池 の開発 ○庄司親(農工大) 秋山佳文(農工大) 鈴木将登(農工大) 星野隆行(農工大) 中村暢文(農工大) 大野弘幸(農工大) 森島圭祐(農工大)</p>

9月8日(木)PM

第E室 (305室)	第F室 (401室)	第G室 (402室)	第H室 (403室)
<p>2E2</p> <p>OS: 建設・施工の無人化・情報化とロボット技術(2/2)</p> <p>油田信一(筑波大学)</p> <p>2E2-3 13:00~ 【招待講演】情報化施工の現状と建設ロボット開発の展望 ○建山和由(立命館大学)</p> <p>2E2-5 13:30~ 採石場における小割作業などの自動化に向けた取り組み ○坪内孝司(筑波大学) 皿田滋(筑波大学)</p> <p>2E2-6 13:45~ ロボットを用いた佐渡鶴子銀山坑道探査 ○久間英樹(松江高専) 野津拓馬(松江高専) 福岡久雄(松江高専) 廣瀬誠(松江高専)</p> <p>2E2-7 14:00~ 実験用配電作業ロボットによる電線皮剥き作業 ○片岡敬博(名城大学) 青山和樹(名城大学) 前川直毅(名城大学) 山本裕介(名城大学) 内藤雅之(名城大学) 辰野恭市(名城大学)</p> <p>2E2-8 14:15~ サフランめしべ収穫ロボットにおけるシステム構成の検討 ○藤ノ木裕一(成蹊大) 飯田啓介(成蹊大) 小方博之(成蹊大) 村松大吾(大阪大)</p>	<p>2F2</p> <p>SS: 我が企業のRobotセッション(2/2)</p> <p>大西献(三菱重工業)</p> <p>2F2-1 12:30~ 形状創成設計による最適設計法を用いた射出成形機の周辺機器(取出ロボット)の開発 ○大立泰治(ユースン精機)</p> <p>2F2-2 12:45~ NACHI ロボット -ものづくりの世界の発展に貢献する- ○渡邊直貴((株)不二越)</p> <p>2F2-3 13:00~ 知能化・高速化が進む産業用ロボット ○藤原伸介(ファナック(株))</p> <p>2F2-4 13:15~ 川田工業におけるロボット開発 ○金平徳之(川田工業株式会社)</p> <p>2F2-5 13:30~ 安川電機の次世代ロボットへの取り組み ○横山和彦(安川電機)</p> <p>2F2-6 13:45~ IHIにおけるロボティクス技術への取り組みと展開 ○曾根原光治((株)IHI) 村上弘記((株)IHI)</p> <p>2F2-7 14:00~ 富士重工業のロボット ○石村左緒里(富士重工業) 青山元(富士重工業) 石川和良(富士重工業) 関淳也(富士重工業) 薩見雄一(富士重工業) 足立佳儀(富士重工業) 高橋朝美(富士重工業) 西原逸夫(富士重工業) 高藤宏一(富士重工業) 伊澤祥一(富士重工業) 栗貞雄(富士重工業) 岩永隆弥(富士重工業) 荒井浩二(富士重工業)</p> <p>2F2-8 14:15~ カワサキRTの展開 ○小林政己(川崎重工)</p>	<p>2G2</p> <p>SS: 我が企業のRobotセッション(2/2)(各社相談窓口)</p> <p>日立、富士通研究所、東芝、三菱電機、東急建設、コマツ、NTTデータ、セック、ユースン精機、不二越、ファナック、川田工業、安川電機、IHI、富士重工業、川崎重工</p> <p>会社紹介資料配付有り。</p>	

9月8日(木)PM

第I室 (404室)	第J室 (405室)	第K室 (406室)	第L室 (407室)
<p>2I2</p> <p>移動ロボット(5/5)</p> <p>富沢哲雄(電気通信大学)</p> <p>2I2-1 12:30~ 2台の一輪把持型ロボットによる車両の操り ○米澤直晃(東北大) 小菅一弘(東北大) 平田泰久(東北大) 菅原雄介(東北大) 神林隆(IHI運搬機械(株)) 鈴木公基(IHI運搬機械(株)) 村上和則(IHI運搬機械(株)) 中村健一(IHI運搬機械(株))</p> <p>2I2-2 12:45~ 複数移動ロボットを用いた車両搬送システム iCART II ○柏崎耕志(東北大) 小菅一弘(東北大) 菅原雄介(東北大) 平田泰久(東北大) 神林隆(IHI運搬機械(株)) 鈴木公基(IHI運搬機械(株)) 村上和則(IHI運搬機械(株)) 中村健一(IHI運搬機械(株))</p> <p>2I2-3 13:00~ 人搭乗型車輪駆動ロボットの重心推定 ○尹英杰(トヨタテクニカルディベロップメント株式会社)</p> <p>2I2-4 13:15~ 5つの車軸と3つのステアリングを有する連結車両システムの制御 ○石田和之(青山学院大) 福田幸正(青山学院大) 山口博明(青山学院大) 河上篤史(青山学院大)</p> <p>2I2-5 13:30~ 移動ロボットのための画像に基づくファジィ軌道追従制御 ○加藤達也(岡山大) 渡辺桂吾(岡山大) 前山祥一(岡山大)</p> <p>2I2-6 13:45~ スプライン補間を用いた小型四輪ビークルの経路生成と誘導制御 ○鈴木智(信州大学) 石井崇大(信州大学) 岡田伸也(信州大学) 藤田将史(信州大学)</p> <p>2I2-7 14:00~ 大量の人移動計測データに基づく移動ロボットの回避経路計画 ○野口博史(東大) 山田隆基(東大) 森武俊(東大) 佐藤知正(東大)</p>	<p>2J2</p> <p>ロボット制御</p> <p>鈴木康一(岡山大学)、中嶋新一(新潟工科大)</p> <p>2J2-1 12:30~ モータによる摩擦低減機構を持つエアシリンダの位置制御 ○米田完(千葉工大) 渡邊靖之(千葉工大) 鶴岡将吾(千葉工大)</p> <p>2J2-2 12:45~ 反動零空間法に基づく冗長マニピュレータ先端の位置と力のハイブリッド制御法の提案 ○半田陽一(都市大) 原直行(都市大) 金宮好和(都市大)</p> <p>2J2-3 13:00~ 弾性関節を有するロボットハンドの関節角度推定 ○鶴沼晋作(芝浦工業大学) 島田明(芝浦工業大学)</p> <p>2J2-4 13:15~ 筋拮抗比を用いた空気圧ゴム人工筋の拮抗駆動制御 ○有賀陽平(阪大) 植村充典(阪大) 平井宏明(阪大) 宮崎文夫(阪大)</p> <p>2J2-5 13:30~ インピーダンス制御の接触安定性に関する考察 ○清水昌幸(静岡大学)</p> <p>2J2-6 13:45~ アドミタンス制御の内部位置制御におけるブロックベース・スライディングモード制御の有効性 ○菊植亮(九大) 水谷孝樹(ホンダエンジニアリング(株))</p> <p>2J2-7 14:00~ フィンガ・アーム個別型アドミタンス制御によるフィンガ・アームロボットの動作性能 堀貴之(横国大) ○佐藤邦彦(横国大) 佐野嘉則(横国大) 藪田哲郎(横国大)</p> <p>2J2-8 14:15~ オンラインシステム同定によるPID-ディジタル加速度制御併合制御系の性能向上 ○佐々木広人(北大) 江丸貴紀(北大) 星野洋平(北大) 小林幸徳(北大)</p>		<p>2L2</p> <p>センシング(2/2)</p> <p>橋本尚久(産総研)</p> <p>2L2-1 12:30~ 10μsの応答を実現するフォトダイオード型ネット状近接覚センサ ○長谷川浩章(電通大) 鈴木陽介(電通大) 明愛国(電通大) 下条誠(電通大)</p> <p>2L2-2 12:45~ 屋外環境を自律移動するロボットのための2.5次元地図の生成と評価 ○庄司和晃(山梨大学) 渡辺寛望(山梨大学) 小谷信司(山梨大学)</p> <p>2L2-3 13:00~ 3次元点群への円柱あてはめによる樹幹自動抽出 ○堀内英一(産総研)</p> <p>2L2-4 13:15~ ミラー付き測域センサによる垂直人輪郭を用いたオンライン人物姿勢識別 ○半田雅人(東大) 野口博史(東大) 下坂正倫(東大) 福井類(東大) 森武俊(東大) 佐藤知正(東大)</p> <p>2L2-5 13:30~ 測域センサと全方位カメラの情報統合による自己位置推定手法 ○神原利彦(八戸工業大学) 南亘(八戸工業大学)</p> <p>2L2-6 13:45~ 移動ロボットに搭載した測距センサを用いた円形物体判別による人検出 ○小林祐輔(山梨大学) 監物建秀(山梨大学) 渡辺寛望(山梨大学) 小谷信司(山梨大学)</p> <p>2L2-7 14:00~ 屋外環境における事前地図を持たない移動物体追跡 ○永田祐也(明治大) 三橋雅仁(明治大) 黒田洋司(明治大)</p>

9月8日(木)PM

第N室 (502室)	第O室 (503室)	第P室 (504室)	第Q室 (505室)
<p>2N2</p> <p>OS: 生活支援のための生活機能構成学</p> <p>森武俊(東京大学)</p> <p>2N2-1 12:30~ 高齢者と社会サービスのマッチングシステムに関する検討 ○満行泰河(東京大学) 坪内孝太(東京大学) 大和裕幸(東京大学)</p> <p>2N2-2 12:45~ 国際生活機能分類を用いた日常生活データ正準化に基づく地域コミュニティにおける生活機能構造理解 ○井上美喜子(産総研) 北村光司(産総研) 西田佳史(産総研)</p> <p>2N2-3 13:00~ 上肢に障がいのある人の生活を支援するロボットアームの評価手法の考察 ○伊祐根(産総研) 脇田優仁(産総研) 山野辺夏樹(産総研)</p> <p>2N2-4 13:15~ 生活機能構成のための生活データベース管理システムの提案 ○金一雄(産総研) 北村光司(産総研) 西田佳史(産総研)</p> <p>2N2-5 13:30~ 生活行動分析のためのICFに基づくアノテーションツールの開発 ○吉川雅博(産総研) 松本吉央(産総研)</p>	<p>2O2</p> <p>テレオペレーション</p> <p>横小路泰義(神戸大学)、妻木勇一(山形大学)</p> <p>2O2-1 12:30~ 単眼カメラのみによる生成俯瞰視点画像を利用した遠隔操作システムの開発 ○大槻正(茨城大) 城間直司(茨城大)</p> <p>2O2-2 12:45~ 位置姿勢センサを用いるロボットアーム動作教示のための逆運動学計算法 ○藤田裕季(福岡大) 千々岩朗(福岡大) 尾崎弘明(福岡大)</p> <p>2O2-3 13:00~ 変動時間遅れの下での波変数に基づくバイラテラルテレオペレーション制御の性能評価 ○菅野貴皓(京大) 武藤正吾(神戸大) 横小路泰義(神戸大)</p> <p>2O2-4 13:15~ 近接覚の遠隔呈示のための力覚インターフェース ○杉森雄平(富山高専) 佐藤圭祐(富山高専)</p> <p>2O2-5 13:30~ マスター・スレーブシステム操作者の把持力による外力推定方法の検討 ○岡本悠(東工大) 只野耕太郎(東工大) 川嶋健嗣(東工大)</p> <p>2O2-6 13:45~ アームレストジョイスティックの開発 ○石田悠朗(東工大) 萩原哲夫(東工大) 広瀬茂男(東工大)</p>	<p>2P2</p> <p>生物規範ロボット</p> <p>菊池耕生(千葉工業大学)</p> <p>2P2-1 12:30~ バタ規範型高出力関節機構による跳躍運動の実現 ○西田祐也(九工大) 園田隆(ふくおかIST) 石井和男(九工大)</p> <p>2P2-2 12:45~ 小型移動ロボットを用いた精神疾患モデル動物の開発 ○石井裕之(早稲田大学) 石青(早稲田大学) 文野翔吾(早稲田大学) 今野神一朗(早稲田大学) 木下新一(早稲田大学) 岡林誠士(早稲田大学) 飯田成敏(早稲田大学) 木村裕(早稲田大学) 田原優(早稲田大学) 柴田重信(早稲田大学) 高西淳夫(早稲田大学)</p> <p>2P2-3 13:00~ ロボットにおけるエクソスケルトンデザインの可能性の追求 ○安藤詩織(大阪芸術大学) 中川志信(大阪芸術大学)</p> <p>2P2-4 13:15~ 神経振動子を用いた蛇型ロボットの傾斜環境への適応制御 ○松尾貴之(北九州高専) 石井和男(九工大)</p> <p>2P2-5 13:30~ ネコ骨格ロボットのCPGネットワークによる連続ジャンプ動作トルク生成 ○野中摂護(佐賀大) 泉清高(佐賀大) 辻村健(佐賀大)</p> <p>2P2-6 13:45~ 障害物回避行動を通じた知的行動創発へのアプローチ ○吉原佑器(理研) 下田真吾(理研) 山本貴史(トヨタ自動車(株)) 前田岩夫(トヨタ自動車(株)) 木村英紀(理研)</p> <p>2P2-7 14:00~ トカゲ型ロボットとその応用 ○二井見博文(産業技術短大) 村井健介(産総研)</p>	<p>2Q2</p> <p>IS: Advances in Open-source Robotics Tools(2/2)</p> <p>Rosen Diankov(The University of Tokyo)</p> <p>2Q2-1 12:30~ Grasp Planning Toolbox in Choreonoid ○Tokuo Tsuji(Kyushu Univ.) Kensuke Harada(AIST) Natsuki Yamanobe(AIST) Kazuyuki Nagata(AIST) Akira Nakamura(AIST) Tsutomu Hasegawa(Kyushu Univ.)</p> <p>2Q2-2 12:45~ Manipulation Planning for the JSK Kitchen Assistant Robot Using OpenRAVE ○Rosen Diankov(University of Tokyo) Kenji Sato(University of Tokyo) Hiroaki Yaguchi(University of Tokyo) Kei Okada(University of Tokyo) Masayuki Inaba(University of Tokyo)</p> <p>2Q2-3 13:00~ Introducing OpenCV for Developers ○Eiichiro Momma(Nihon University) Takuya Minagawa(Vision & IT Lab)</p> <p>2Q2-4 13:15~ Developing Open Source Software for Human Robot Interaction ○Yosuke Matsusaka(AIST)</p> <p>2Q2-5 13:30~ SIGVerse - A Simulation Platform for Human-Robot Interaction ○Jeffrey Too Chuan Tan(National Institute of Informatics) Tetsunari Inamura(National Institute of Informatics)</p> <p>2Q2-6 13:45~ Introduction to Open Source Robot Audition Software HARK ○Kazuhiro Nakadai(HRI-JP/Tokyo Tech) Hiroshi G. Okuno(Kyoto Univ.) Toru Takahashi(Kyoto Univ.) Keisuke Nakamura(HRI-JP) Takami Yoshida(Tokyo Tech) Takeshi Mizumoto(Kyoto Univ.) Takuma Otsuka(Kyoto Univ.) Gohkan Ince(HRI-JP)</p>

9月8日(木)PM

併設行事

8:30-17:30/IHI豊洲ビル
IHIフォーラム、
東京都高齢者支援技術活用促進研究
会と産業化支援

8:50-10:10/芝浦工業大学 A室
ロボット体験教室
(豊洲北小学校6年生)

13:00-14:30/IHI豊洲ビル
特別セッション1:
産業・社会・教育のイノベーションを
推進するには

9月9日(金)AM

第A室 (301室)	第B室 (302室)	第C室 (303室)	第D室 (304室)
<p>3A1</p>	<p>3B1</p>	<p>3C1</p>	<p>3D1</p>
<p>OS: カーロボティクス 菅沼直樹(金沢大学)</p>	<p>DS: NEDO次世代ロボット知能化技術開発プロジェクト(1/3) 横小路泰義(神戸大学)</p>	<p>医療ロボット(1/2) 光石衛(東京大学)</p>	<p>OS: バイオマニピュレーション(3/3) 金子真(阪大)、テルセロカルロス(名大)</p>
<p>3A1-1 9:30~ 自動駐車システムにおける位置推定と駐車目標位置の自動補正手法の提案 ○大川一也(千葉大学) コエイ ロック エン(千葉大学)</p>	<p>3B1-1 9:30~ OpenRTM-aistを用いたリアルタイムシステムの構築手法 ○金広文男(産総研) 安藤慶昭(産総研) 中岡慎一郎(産総研) 原功(産総研)</p>	<p>3C1-1 9:30~ 空気圧アクチュエータによる超音波プローブの多方向走査機構の開発と三次元画像取得 ○齊藤俊(東京農工大) 吉田寿夫(東京農工大) 加藤俊和(東京農工大) 浦山泰寛(東京農工大) 菅野悠樹(東京農工大) 榊田晃司(東京農工大)</p>	<p>3D1-1 9:30~ 【基調講演】再生医療本格化のためのバイオマニピュレーション:細胞シート工学 ○大和雅之(東京女子医科大学)</p>
<p>3A1-2 9:45~ パーソナルモビリティによる動的屋外環境セマンティックマップの獲得と応用 ○畑尾直孝(産総研) 加賀美聡(産総研) 花井亮(東大) 山崎公俊(東大) 稲葉雅幸(東大)</p>	<p>3B1-2 9:45~ RTコンポーネントを容易に開発するためのフレームワーク ○小田桐康暎((株)セック) 中本啓之((株)セック) 西之原寛((株)セック)</p>	<p>3C1-2 9:45~ 音を用いた腹腔鏡下手術用力センサの小型化と分解能向上 ○香川裕介(東工大) 小俣透(東工大) 高山俊男(東工大)</p>	<p>3D1-3 10:00~ Study of Epoxy Resin as Vasculature Modeling Material for Tissue Respect Quantification in Endovascular Surgery Simulation ○Carlos Tercero(Nagoya Univ.) Seiichi Ikeda(Nagoya Univ.) Toshio Fukuda(Nagoya Univ.) Fumihito Arai(Nagoya Univ.) Makoto Negoro(Fujita Health Univ.) Ikuo Takahashi(Arjo Kosei Hospital)</p>
<p>3A1-3 10:00~ 環境情報および車両情報に基づく交通環境データベースの構造設計 ○橋本淳(東大) 高野渉(東大) 中村仁彦(東大) 松下晃洋(日産自動車)</p>	<p>3B1-3 10:00~ RTC-CANopenの研究・開発 ○座間勇輔(芝浦工大) 石田宏司(芝浦工大) 山口健太(芝浦工大) 田畑伸頼(芝浦工大) 水川真(芝浦工大) 安藤吉伸(芝浦工大) 吉見卓(芝浦工大)</p>	<p>3C1-3 10:00~ 高精度立体カム機構及び変形クラウンギア減速機構を用いた医療用小形多自由度マニピュレータの検討 ○藤森俊太(福島大学) 佐々木裕之(鶴岡高専) 高橋隆行(福島大学) 秦安延((株)アトム) 秦豪一((株)アトム) 伏見雅英((株)アトム) 高崎進(高崎技研) 関富勇治((株)松尾製作所)</p>	<p>3D1-4 10:15~ スタンプ力を考慮したマイクロコンタクトプリント ○田中信行(東京女子医大) 太田裕貴(東京女子医大) 大和雅之(東京女子医大) 岡野光夫(東京女子医大)</p>
<p>3A1-4 10:15~ 協調走行車いすの追従とフォーメーション制御 ○高橋佑介(東京理科大/産総研) 佐藤宏明(東京理科大/産総研) 伊丹誠(東京理科大) 鈴木雄介(芝浦工大/産総研) 富田康治(産総研) 松本治(産総研) 加藤晋(産総研)</p>	<p>3B1-4 10:15~ RTコンポーネント再利用性向上の研究(第3報) ○二宮恒樹(富士ソフト) 小島幸也(富士ソフト) 津幡善信(富士ソフト) 小笠原哲也(東京大学) 鈴木夢見子(産総研) 田中秀幸(産総研) 松本吉央(産総研) 平井成興(千葉工大)</p>	<p>3C1-4 10:15~ ローカル操作型マニピュレータのユーザインタフェース開発とin-vivo評価 ○橋田淳(阪工大) 申明奎(阪工大) 河合俊和(阪工大) 西澤祐史(京大再生研) 中村達雄(京大再生研)</p>	<p>3D1-5 10:30~ ステントグラフ分岐部へのガイドワイヤー挿入アシスト能動カテーテルの拍動血流負荷時の血流解析 ○小嶋真弘(名古屋大学) テルセロカルロス(名古屋大学) 池田誠一(名古屋大学) 福田敏男(名古屋大学) 新井史人(名古屋大学) 古森公浩(名古屋大学) 山本清人(名古屋大学)</p>
<p>3A1-5 10:30~ 衝突リスク感覚に基づく追突回避減速制御とドライバ行動への影響 平岡祥史(香川大) ○和田隆広(香川大) 堤成可(香川大) 土居俊一(香川大)</p>	<p>3B1-5 10:30~ 画面遷移型2層化RTCによる再利用性、実装容易性の向上 ○米澤浩(IDEC(株)) 濱田航一(IDEC(株)) 善波学(IDEC(株))</p>	<p>3C1-5 10:30~ ローカル操作型手術支援マニピュレータにおける鉗子のPivot運動制御システムの開発 ○西尾建佑(阪工大) 橋田淳(阪工大) 河合俊和(阪工大)</p>	<p>3D1-6 10:45~ 器官外植型バイオニックシミュレータ OBiS ○大脇浩史(名大) 益田泰輔(名大) 川原知洋(名大) 宮坂恒太(東北大) 小椋利彦(東北大) 新井史人(名大)</p>
<p>3A1-6 10:45~ 車載インタフェースロボットが運転者に与える影響 ○田中祐美(信州大) 橋本稔(信州大)</p>	<p>3B1-6 10:45~ オフィスビル移動ロボットの知能化 ○石川和良(富士重工業) 青山元(富士重工業) 関淳也(富士重工業) 石村左緒里(富士重工業) 足立佳儀(富士重工業) 薩見雄一(富士重工業) 高橋朝美(富士重工業)</p>	<p>3C1-6 10:45~ 手術支援マニピュレータにおける既存鉗子ワイヤ駆動システムと着脱機構 ○申明奎(阪工大) 河合俊和(阪工大) 中島徳士(元 阪工大) 西澤祐史(京大) 中村達雄(京大)</p>	<p>3D1-7 10:45~ 超音波診断装置による肝臓領域の自動走査制御系の構築の試み ○石井隆史(早大) 中橋龍(早大) 小川宏治(日立アロカメディカル) 斎藤明子(東京女子医大) 菅原基晃(姫路獨協大) 仁木清美(東京都市大) 高西淳夫(早大)</p>
<p>3A1-7 11:00~ 画像情報を用いた走行可能領域検出と自動走行 中島正陽(大阪市立大学大学院) ○瀧山武(大阪市立大学)</p>	<p>3B1-7 11:00~ 知能モジュールの有効性検証 ○石川和良(富士重工業) 青山元(富士重工業) 関淳也(富士重工業) 石村左緒里(富士重工業) 足立佳儀(富士重工業) 薩見雄一(富士重工業) 高橋朝美(富士重工業)</p>	<p>3C1-7 11:00~ 超音波診断装置による肝臓領域の自動走査制御系の構築の試み ○石井隆史(早大) 中橋龍(早大) 小川宏治(日立アロカメディカル) 斎藤明子(東京女子医大) 菅原基晃(姫路獨協大) 仁木清美(東京都市大) 高西淳夫(早大)</p>	<p>3D1-8 11:15~ 頸部血流計測ロボットシステムWTA-2Rの開発 ○中橋龍(早大) 高西淳夫(早大) 小川宏治(日立アロカメディカル) 菅原基晃(姫路獨協大) 仁木清美(東京都市大)</p>

9月9日(金)AM

第E室 (305室)	第F室 (401室)	第G室 (402室)	第H室 (403室)
<p>3E1</p> <p>ロボットハンド(1/2)</p> <p>余永(鹿児島大学)</p> <p>3E1-1 9:30~ 超音波モータを指に持つロボットハンド 西堀賢司(大同大) 近藤節哉(大信精機) ○杉山卓也(大同大院)</p> <p>3E1-2 9:45~ 空気圧アクチュエータによる指先剛性制御 ○岩城匡広(筑波大) 長谷川泰久(筑波大) 山海嘉之(筑波大)</p> <p>3E1-3 10:00~ 人の指関節機構を規範とした電動義手の 試作開発と拮抗制御アルゴリズムの検討 ○野村方哉(サカモト有限会社) 益原絆(サカモト有限会社) 西本澄(広島工業大学)</p> <p>3E1-4 10:15~ 二次元複数対象物把握系の安定性解析 ○林和成(岐阜大) 山田貴孝(岐阜大) 山本秀彦(岐阜大)</p> <p>3E1-5 10:30~ 柔軟指の初期滑りの計測 ○小野田裕亮(立命館大学大学院) Anh Van Ho(Ritsumeikan Univ.) 平井慎一(立命館大学大学院)</p> <p>3E1-6 10:45~ Shape Deposition Manufacturing 法を用いた 内骨格型ロボットハンドの指モジュール の開発 ○盧俊榮(東北大学) 小菅一弘(東北大学)</p> <p>3E1-7 11:00~ 把持計画のための対象物二次曲面近似 のグラフ表現 ○辻徳生(九州大) 原田研介(産総研) 山野辺夏樹(産総研) 永田和之(産総研) 中村晃(産総研) 長谷川勉(九州大)</p> <p>3E1-8 11:15~ From Tactile Data to Image Processing, and Application in Robotic In-Hand Manipulation ○Anh Van Ho(Ritsumeikan Univ.) Tatsuya Nagatani(Mitsubishi Electric) Akio Noda(Mitsubishi Electric) Shinichi Hirai(Ritsumeikan Univ.)</p>		<p>3G1</p> <p>OS: 作業をするロボット</p> <p>辰野恭市(名城大学)</p> <p>3G1-1 9:30~ ロボットアームによる精密仕上げ加工技術 の研究 ○林浩一郎((株)IHI) 西嶋和之((株)IHI) 曾根原光治((株)IHI) 村上弘記((株)IHI)</p> <p>3G1-2 9:45~ 刈払ロボットの開発 ○滝田好宏(防衛大) 伊達央(防衛大) ブイクワンズ(防衛大)</p> <p>3G1-3 10:00~ 手渡しの際の受け手の心地よさを考慮し た日用品の把持 ○山野辺夏樹(産総研) 久場景太郎(東大) 原辰徳(東大) 浅間一(東大) 新井民夫(東大) 永田和之(産総研) 原田研介(産総研) 中村晃(産総研) 河井良浩(産総研) 辻徳生(九大)</p> <p>3G1-4 10:15~ ロボットアームによる飲み物注ぎ動作に関 する研究 ○千葉翔太(芝浦工業大学) 吉見卓(芝浦工業大学) 水川真(芝浦工業大学) 安藤吉伸(芝浦工業大学)</p>	<p>3H1</p> <p>福祉・パワーアシスト(リハビリ)</p> <p>藤江正克(早稲田大学)、野方誠(立命館 大学)</p> <p>3H1-1 9:30~ VR自転車のための円筒型MR流体ブレー キの開発および特性評価 ○小林慧吾(山形大) 菊池武士(山形大) 黒木晃彦(山形大)</p> <p>3H1-2 9:45~ 手指リハビリテーション支援装置の随意制 御のための表面筋電位を用いた動作意図 の推定に関する研究 ○中川慎也(電通大) 關達也(電通大) 加藤龍(電通大) 横井浩史(電通大) 山村修(福井大)</p> <p>3H1-3 10:00~ 足首関節回転軸変位制御可能な スチュ ewartプラットフォーム型下肢アシスト装置 の開発 ○丁明(東京理科大学) 小野寺貴之(東京理科大学) 飯田智裕(東京理科大学) 竹村裕(東京理科大学) 溝口博(東京理科大学)</p> <p>3H1-4 10:15~ ハプティックデバイスをを用いた脳卒中患者 の上肢運動機能の把握 ○李虎奎(福まち研) 高橋良至(東洋大) 三好扶(岩手大) 鈴木禎(東京通信病院) 寺田尚史(三菱プレシジョン) 井上薫(首都大) 伊藤祐子(首都大) 池田由美(首都大) 米田隆志(芝浦工大)</p> <p>3H1-5 10:30~ 歩行訓練用トレッドミルシステムの開発 ○橋本智己(埼玉大) 高倉保幸(埼玉大) 浜田利満(筑波学院大) 赤澤とし子(北里大) 山本満(埼玉医科大学総合医療センター)</p> <p>3H1-6 10:45~ インテリジェント制御型歩行車(i-Walker)の ための脚位置センサシステムの開発 ○菊池武士(山形大) 田中利昌(山形大) 小林慧吾(山形大) 安齋健一(山形大)</p> <p>3H1-7 11:00~ 自力簡易装着を実現する伸展運動支援機 構の開発 ○酒井康行(電通大) 加藤龍(電通大) 横井浩史(電通大)</p>

9月9日(金)AM			
第I室(404室)	第J室(405室)	第K室(406室)	第L室(407室)
<p>3I1</p> <p>自己位置推定(1/2)</p> <p>実吉敬二(東工大)、友納正裕(千葉工大)</p> <p>3I1-1 9:30~ 最適化計算を用いたオンライン自己位置推定と地図構築 ○岡田和晃(横浜国立大学) 藤本康孝(横浜国立大学)</p> <p>3I1-2 9:45~ 室内における壁を利用した自己位置推定手法 古賀勇多(九工大) ○大橋健(九工大)</p> <p>3I1-3 10:00~ 床点群模様を利用した移動ロボット位置検出(その1) ○深瀬勇太郎(清水建設(株)) 竹本喜昭(清水建設(株)) 土井貴行(東京理科大学) 河野正貴(東京理科大学) 木村真一(東京理科大学)</p> <p>3I1-4 10:15~ 床点群模様を利用した移動ロボット位置検出(その2) ○土井貴行(東京理科大学) 深瀬勇太郎(清水建設(株)) 竹本喜昭(清水建設(株)) 河野正貴(東京理科大学) 木村真一(東京理科大学)</p> <p>3I1-5 10:30~ An Incremental SLAM Method Using Range Finder in Highly Dynamic Environment ○Gangchen Hua(Tokyo Inst. of Tech.) Osamu Hasegawa(Tokyo Inst. of Tech.)</p> <p>3I1-6 10:45~ セグメントマップを用いたSLAMにおけるパラメータの最適化 ○金谷栄則(北大) 江丸貴紀(北大) 星野洋平(北大) 小林幸徳(北大)</p> <p>3I1-7 11:00~ 群情報に基づいたランドマークの確率的自己位置推定と自己位置較正法に関する研究 ○北住祐一(九工大) 石井和男(九工大)</p>	<p>3J1</p> <p>2足歩行</p> <p>小澤隆太(立命館大学)、池俣吉人(筑波大学)</p> <p>3J1-1 9:30~ イナーターを有する平面足受動歩行機の設計と実験 ○花澤雄太(東工大) 須田祐幸(東工大) 山北昌毅(東工大)</p> <p>3J1-2 9:45~ イナーターを有する受動歩行を規範とした歩行実験 ○須田祐幸(東工大) 花澤雄太(東工大) 山北昌毅(東工大)</p> <p>3J1-3 10:00~ 受動性に基づく二足歩行ロボットの対称型バランス制御 ○小澤隆太(立命館大学) 石崎順也(立命館大学)</p> <p>3J1-4 10:15~ 足首に機械的インピーダンスを有する2足ロボットの歩行解析 ○花澤雄太(東工大) 山北昌毅(東工大)</p> <p>3J1-5 10:30~ 粘弾性脚を持つリムレスホイールの受動歩行 浅野文彦(北陸先端大) ○河本隼治(北陸先端大)</p> <p>3J1-6 10:45~ 劣駆動2脚歩容における衝突姿勢と安定性の関係について ○浅野文彦(北陸先端大) 原田祐志(広島大)</p> <p>3J1-7 11:00~ モデル予測制御を用いたパラメータ励振歩行における歩き出しの実現 ○有馬俊介(名古屋大学) 原田祐志(広島大学) 田地宏一(名古屋大学) 宇野洋二(名古屋大学)</p> <p>3J1-8 11:15~ 自動振動を用いた2足歩行ロボットの研究 ○番場善孝(千葉工大) 太田祐介(千葉工大)</p>	<p>3K1</p> <p>OS: 超環境アクチュエータ</p> <p>古谷克司(豊田工業大学)、鈴木康一(岡山大学)</p> <p>3K1-1 9:30~ 月惑星探査を目指した真空中で動作可能なソレノイド式岩石表面破砕機 ○古谷克司(豊田工大) 上石尚志(豊田工大) 久保田孝(JAXA) 大槻真嗣(JAXA) 大竹真紀子(JAXA) 佐伯和人(JAXA) 大嶽久志(JAXA) 本田親寿(会津大) 杉原孝充(海洋研究開発機構) 諸田智克(JAXA)</p> <p>3K1-2 9:45~ 円環振動子を用いた多自由度回転・リニア超音波モータの検討 ○蘆波(室工大) 青柳学(室工大) 田村英樹(東北工大) 高野剛浩(東北工大)</p> <p>3K1-3 10:00~ 電磁・圧電ハイブリッドアクチュエータシステムの研究(2) ○桶谷涼太(室工大) 青柳学(室工大) 高野剛浩(東北工大) 田村英樹(東北工大)</p> <p>3K1-4 10:15~ 高温環境における ECF アクチュエータの可能性 ○殿祥仁(東工大) 横田真一(東工大) 吉田和弘(東工大) 増田弘樹(東工大) 枝村一弥(新技術マネージメント)</p> <p>3K1-5 10:30~ 高温環境での利用を考慮したリニアガイドレスSAWモータの試作 ○黒澤美(東工大) 上原弘高(東工大)</p> <p>3K1-6 10:45~ 作動流体の相変化を利用した高温環境用アクチュエータ 鈴木康一(岡山大学) ○松岡大樹(岡山大学) 山田嘉昭(岡山大学)</p> <p>3K1-7 11:00~ ボルト締めランジュバン型振動子を用いた極低温用超音波モータの温度特性評価 ○山口大介(岡山大) 神田岳文(岡山大) 鈴木康一(岡山大)</p> <p>3K1-8 11:15~ 低温環境用圧電アクチュエータの検討 ○神田岳文(岡山大) 山口大介(岡山大) 鈴木康一(岡山大) 黒田雅貴(岡山大)</p>	<p>3L1</p> <p>OS: ハプティクス</p> <p>桂誠一郎(慶應義塾大学)、横倉勇希(慶應義塾大学)</p> <p>3L1-1 9:30~ 1自由度操作による6自由度遠隔組立作業 ○原章敏(中大) 天内勇樹(中大) 川原田寛(中大) 平岡弘之(中大)</p> <p>3L1-2 9:45~ 異構造マスター・スレーブシステムにおけるモード空間オブザーバを用いた非干渉バイラテラル制御 ○矢島俊介(慶應大学) 桂誠一郎(慶應大学)</p> <p>3L1-3 10:00~ High Feedback Force Sensation in Bilateral Ball-Screw System Based on FPGA with a Novel Velocity Estimation Method ○Manuel Nandayapa(Nagaoka University of Technology) Chowarit Mitsantisuk(Nagaoka University of Technology) Kiyoshi Ohishi(Nagaoka University of Technology)</p> <p>3L1-4 10:15~ 触覚通信におけるリアルタイム性を考慮した送信手法 ○鈴木希(慶應義塾大学) 桂誠一郎(慶應義塾大学)</p> <p>3L1-5 10:30~ 硬軟感提示のための接触面積制御における遅れが粘性知覚に及ぼす影響 ○木村文信(東大) 山本晃生(東大)</p> <p>3L1-6 10:45~ MR流体により生体軟組織切断感覚を提示するハプティックインタフェースの開発 ○辻田哲平(東北大) 佐瀬一弥(東北大) 小原学(東北大) 近野敦(東北大) 中山雅野(東北大) 阿部幸勇(東北大) 内山勝(東北大)</p> <p>3L1-7 11:00~ 実世界ハプティクスのための焼き鈍し法を用いた摩擦パラメータの決定 ○下市拓真(慶應義塾大学) 桂誠一郎(慶應義塾大学)</p> <p>3L1-8 11:15~ モーションデータベース構築のための動作の要素抽出・検索手法 ○大西祥裕(慶應義塾大学) 桂誠一郎(慶應義塾大学)</p>

9月9日(金)AM

第N室 (502室)	第O室 (503室)	第P室 (504室)	第Q室 (505室)
<p>3N1</p> <p>OS: 空間知</p> <p>和田一義(首都大学東京)</p> <p>3N1-1 9:30~ ロボットを用いた高齢者のための見守り支援システム ○柴野友美(首都大学東京) 青木広貴(首都大学東京) 何宜欣(首都大学東京) 下川原(佐藤)英理(首都大学東京) 山口亨(首都大学東京)</p> <p>3N1-2 9:45~ 分散的ランドマーク環境における適応リズムによる移動ロボットの誤差低減 ○小鷹研理(早稲田大学) 尾形哲也(京都大学) 菅野重樹(早稲田大学)</p> <p>3N1-3 10:00~ Elderly-Assistance Robotic System ○Yihsin Ho(TMU) Tomomi Shibano(TMU) Eri Shimokawara(TMU) Toru Yamaguchi(TMU)</p> <p>3N1-4 10:15~ RTミドルウェアに対応した家電制御用電源タップ型デバイス“RTタップ”の開発 ○田中溪介(首都大) 和田一義(首都大)</p> <p>3N1-5 10:30~ 神経力学モデルによる身体図式に基づく空間地図の獲得 ○信田春満(京大大学院) 西出俊(京大大学院) 尾形哲也(京大大学院) 奥乃博(京大大学院)</p> <p>3N1-6 10:45~ 距離画像センサによる3次元自己位置推定 ○成田翔(首都大学東京) 久保田直行(首都大学東京) 戸田雄一郎(首都大学東京)</p> <p>3N1-7 11:00~ 空間知ミドルウェアの開発 ○石黒佑樹(芝浦工大) 前田佳男(芝浦工大) 坂本武志(芝浦工大) 水川真(芝浦工大) 吉見卓(芝浦工大) 安藤吉伸(芝浦工大)</p> <p>3N1-8 11:15~ 空間知を利用した物品管理サービスに関する研究 ○沼田裕介(芝浦工大) 藤田貴弘(芝浦工大) 吉見卓(芝浦工大) 水川真(芝浦工大) 安藤吉伸(芝浦工大)</p>	<p>3O1</p> <p>ヒューマン・マシン・インタフェース</p> <p>港隆史(ATR)</p> <p>3O1-1 9:30~ ウェアラブルインターフェースのためのアクティブ骨導音センシング 伊藤晃大(奈良先端大) 竹村憲太郎(奈良先端大) ○高松淳(奈良先端大) 小笠原司(奈良先端大)</p> <p>3O1-2 9:45~ 肢体不自由者のための視線による日本語入力システムの継続利用評価 ○大木一浩(山梨大学) 渡辺寛望(山梨大学) 小谷信司(山梨大学)</p> <p>3O1-3 10:00~ 運動および運動想起時の脳波を用いたリアルタイムBMI制御システムの構築 ○吉岡将孝(前工大) 吉川裕一郎(前工大) 島津翔太(前工大) 西川知宏(前工大) 今村一之(前工大) 王鋒(前工大) 朱赤(前工大)</p> <p>3O1-4 10:15~ 筋電位の電気力学的遅延を用いた零位相追従型マンマシンインタフェースの開発 林真道(東電大) 小暮浩史(東電大) ○岩瀬将美(東電大)</p> <p>3O1-5 10:30~ 硬膜下電位からのサル捕食運動中の状態判別とロボットアーム動作決定 ○佐藤圭太(電通大) 森下壮一郎(東大・電通大) 西村幸男(生理研・JST・総研大) 渡辺秀典(生理研) 加藤龍(電通大・東大) 南部篤(生理研・総研大) 伊佐正(生理研・総研大) 横井浩史(電通大・東大)</p> <p>3O1-6 10:45~ 連想運動生成に基づく身体動作による人型ロボット制御 ○若林昭徳(名工大) 本村聡奈(名工大) 加藤昇平(名工大)</p> <p>3O1-7 11:00~ ジェスチャによる移動ロボットへの動作目標指示と誤差修正 ○表允哲(九大) 長谷川勉(九大) 辻徳生(九大) 諸岡健一(九大) 倉爪亮(九大)</p>	<p>3P1</p> <p>OS: ロボットにおける生体運動制御</p> <p>呉世訓(東京大学)</p> <p>3P1-1 9:30~ コンタクトタスクに適應できるヒト上肢の機構的特性 ○池本美香(阪電通大) 藤川智彦(阪電通大)</p> <p>3P1-2 9:45~ 踵着床における大腿部の拮抗二関節筋ペアの機能 ○万野真伸(大電通大) 村岡利英(皇ヶ丘病院) 橋本不二雄(大電通大) 藤川智彦(大電通大)</p> <p>3P1-3 10:00~ 球関節を有する腿駆動多自由度ロボットの筋張力弾性制御による環境接触行動 ○白井拓磨(東大) 中西雄飛(東大) 岡田慧(東大) 稲葉雅幸(東大)</p> <p>3P1-4 10:15~ 2関節駆動メカニズムに基づく角度剛性制御 ○辻俊明(埼玉大) 横尾知典(埼玉大)</p> <p>3P1-5 10:30~ Development of Biarticular Manipulator using Spiral Motors ○Ahmad Zaki Shukor(Yokohama National University) Yasutaka Fujimoto(Yokohama National University)</p> <p>3P1-6 10:45~ 二関節筋と筋粘弾性を用いた反力方向制御の実証 ○木村康人(東大) 呉世訓(東大) 堀洋一(東大)</p> <p>3P1-7 11:00~ 立ち上がり動作における大腿直筋の平行リンク機能 ○小出卓哉(阪電通大) 阿部友和(星城大) 藤川智彦(阪電通大)</p>	<p>3Q1</p> <p>IS: Assistive Robotics</p> <p>Tomohiro Shibata(Nara Institute of Science and Technology)</p> <p>3Q1-1 9:30~ Design and development of a three finger hand exoskeleton Felix Orlando(IIT Kanpur, INDIA) ○Ashish Dutta(IIT Kanpur, INDIA) Anupam Saxena(IIT Kanpur, INDIA) Laxmidhar Behera(IIT Kanpur, INDIA) Tomohiro Shibata(NAIST) Tomoya Tamei(NAIST)</p> <p>3Q1-2 9:45~ Learning a Stylistic Model of Myoelectric Signals for User-Adaptive EMG-based Robotic Control ○Takamitsu Matsubara(NAIST, ATR-CNS) Sang-Ho Hyon(Ritsumeikan univ, ATR-CNS) Jun Morimoto(ATR-CNS)</p> <p>3Q1-3 10:00~ Reinforcement Learning of Clothing Assistance with a Dual-arm Robot ○Tomoya Tamei(NAIST) Takamitsu Matsubara(NAIST) Akshara Rai(IITK) Tomohiro Shibata(NAIST)</p> <p>3Q1-4 10:15~ Development of Adaptive Robotic Trainer for Novices of Darts Throwing ○Chihiro Obayashi(NAIST) Tomoya Tamei(NAIST) Tomohiro Shibata(NAIST)</p> <p>3Q1-5 10:30~ Development of a Pneumatically Driven MRI-compatible Haptic Device ○Jun Ueda(Georgia Tech) Melih Turkseven(Georgia Tech)</p>

9月9日(金)AM

併設行事

8:30-17:30/IHI豊洲ビル
IHIフォーラム、
東京都高齢者支援技術活用促進研究
会と産業化支援

14:00-16:00/芝浦工業大学 O室
ロボット体験教室
(深川第五中学校1年生)

15:00-17:00/芝浦工業大学 J室
特別セッション2:
有本卓 元RSJ会長から若手研究者へ
のメッセージ
※詳細は「xxi」ページをご覧ください。

15:00-17:00/芝浦工業大学 D室
チュートリアル:
インターネットを利用したロボット
サービス基盤としてのRSNP講習会5
※詳細は「xxii」ページをご覧ください。

9月9日(金)PM1

第A室 (301室)	第B室 (302室)	第C室 (303室)	第D室 (304室)
<p>3A2</p> <p>OS: ロボット聴覚(1/2)</p> <p>中臺一博(HRI-JP)</p> <p>3A2-1 12:30~ テルミン演奏ロボットのためのUnscented Kalman Filterによる適応的音高制御 ○水本武志(京大) 尾形哲也(京大) 奥乃博(京大)</p> <p>3A2-2 12:45~ パーティクルフィルタを用いたギター演奏の視聴覚統合ビートトラックリング ○糸原達彦(京都大学) 大塚琢馬(京都大学) 水本武志(京都大学) 尾形哲也(京都大学) 奥乃博(京都大学)</p> <p>3A2-3 13:00~ 会話中のバラ言語に着目した会話ロボットの精神リズム同調モデル ○宮越喜浩(名工大) 林貴宣(名工大) 加藤昇平(名工大)</p> <p>3A2-4 13:15~ 調波・非調波音源モデルを用いたマイク数以上の音源分離 ○平澤恭治(京大) 安良岡直希(京大) 高橋徹(京大) 尾形哲也(京大) 奥乃博(京大)</p> <p>3A2-5 13:30~ ノンパラメトリックベイズによる時間周波数領域における音声信号のブラインド音源分離 ○柳楽浩平(京大) 高橋徹(京大) 尾形哲也(京大) 奥乃博(京大)</p>	<p>3B2</p> <p>DS: NEDO次世代ロボット知能化技術開発プロジェクト(2/3)</p> <p>田村雄介(東京大学)</p> <p>3B2-1 12:30~ 物体形状に依存せず高速なバラ積み物体の取り出し方法 ○堂前幸康(三菱電機㈱先端技術総合研究所) 奥田晴久(三菱電機㈱先端技術総合研究所) 北明靖雄(三菱電機㈱先端技術総合研究所) 永谷達也(三菱電機㈱先端技術総合研究所) 野田哲男(三菱電機㈱先端技術総合研究所)</p> <p>3B2-2 12:45~ ロボットによるバラ積み部品供給 ○野田哲男(三菱電機(株)・先端技術総合研究所) 堂前幸康(三菱電機(株)・先端技術総合研究所) 永谷達也(三菱電機(株)・先端技術総合研究所) 長野陽(三菱電機(株)・先端技術総合研究所) 田中健一(三菱電機(株)・先端技術総合研究所)</p> <p>3B2-3 13:00~ ロボットセル生産のためのロバスト把持戦略を用いた三次元形状物体を含む多形状物体の組立作業 ○土橋宏規(京大) 平岡集一(神戸大) 横小路泰義(神戸大) 野田哲男(三菱電機(株)) 長野陽(三菱電機(株)) 永谷達也(三菱電機(株)) 奥田晴久(三菱電機(株)) 田中健一(三菱電機(株))</p> <p>3B2-4 13:15~ 視覚認識に基づく自律移動知能モジュールの開発(1) ○中尾学(富士通) 深貝卓也(富士通) 陳彬(富士通) 神田真司(富士通)</p> <p>3B2-5 13:30~ 視覚認識に基づく自律移動知能モジュールの開発(2) ○陳彬(富士通株式会社) 中尾学(富士通株式会社) 深貝卓也(富士通株式会社) 神田真司(富士通株式会社)</p> <p>3B2-6 13:45~ 視覚認識に基づく自律移動知能モジュールの開発(3) ○深貝卓也(富士通) 陳彬(富士通) 中尾学(富士通) 神田真司(富士通) 三浦純(豊橋技科大)</p> <p>3B2-7 14:00~ 共通カメラインタフェースの提案 ○大原賢一(阪大) 川端聡(産総研) 河井良浩(産総研)</p>	<p>3C2</p> <p>医療ロボット(2/2)</p> <p>川嶋健嗣(東工大)、佐久間一郎(東大)</p> <p>3C2-1 12:30~ 非侵襲超音波診断・治療統合のための先端制御機構 ○小泉憲裕(東大) 徐俊浩(東大) 舟本貴一(東大) 野宮明(東大) 霞仲潔(東大) 杉田直彦(東大) 本間之夫(東大) 松本洋一郎(東大) 光石衛(東大)</p> <p>3C2-2 12:45~ 遠隔手術システムにおける安全性向上のための力覚予測提示に関する研究 ○羽二生拓人(東大大学院) 杉田直彦(東大) 光石衛(東大)</p> <p>3C2-3 13:00~ 軟組織動的モデルを用いた手術シミュレーションの検証実験 ○陳曉帥(東北大学 大学院工学研究科) 中山雅野(東北大学 大学院工学研究科) 辻田哲平(東北大学 大学院工学研究科) 近野敦(東北大学 大学院工学研究科) 内山勝(東北大学 大学院工学研究科)</p> <p>3C2-4 13:15~ ロボットの協調動作による超音波診断支援システムにおける操作性の向上 ○浦山泰寛(東京農工大) 高地悠貴(東京農工大) 齊藤俊(東京農工大) 田口侑人(東京農工大) 入澤佐智恵(東京農工大) 榊田晃司(東京農工大)</p> <p>3C2-5 13:30~ 片麻痺指リハビリ装置における伸張反射を促す指根元タッピング機能の向上 余永(鹿児島大) ○前田克也(鹿児島大) 岩下説志(鹿児島大) 川平和美(鹿児島大) 林良太(鹿児島大)</p> <p>3C2-6 13:45~ 空圧駆動柔軟デバイスを用いた可変剛性型大腸内視鏡の開発 ○脇元修一(岡山大) 熊谷一星(岡山大) 鈴森康一(岡山大)</p>	<p>3D2</p> <p>OS: インターネットとロボットサービス〜クラウド時代のロボットサービスとRSiの取り組み〜</p> <p>岡林桂樹(㈱富士通研究所)、成田雅彦(産技大)</p> <p>3D2-1 12:30~ クラウド時代のロボットサービスとRSiの取り組み ○成田雅彦(産技大)</p> <p>3D2-2 12:45~ RSNPを利用したコンテスト情報提供システムの実現 ○鈴木昭二(未来大)</p> <p>3D2-3 13:00~ クラウド環境への適用を前提としたロボットサービスに関する一検討 ○中川幸子(産技大) 大山直人(産技大) 阪口和明(産技大) 中山央士(産技大) 五十嵐登(産技大) 角田龍太(産技大) 清水将吾(産技大) 成田雅彦(産技大) 加藤由花(産技大)</p> <p>3D2-4 13:15~ 高齢者はBabyloidに語りかけたか ○加納政芳(中京大) 種田行男(中京大) 清水太郎(NAGAKUTE-M) 岸太一(東邦大) 井原一成(東邦大) 清水優(中京大) 中村剛士(名工大)</p> <p>3D2-5 13:30~ RSNPを用いた遠隔コラボレーションロボットの検討 ○松日樂信人(芝浦工大) 山口陽之(芝浦工大) 成田雅彦(産技大) 加藤由花(産技大) 土屋陽介(産技大)</p> <p>3D2-6 13:45~ RSNPを利用した屋内実空間情報システムの開発 ○山岡久俊((株)富士通研究所) 藤本純也((株)富士通研究所) 前田一穂((株)富士通研究所) 植木美和((株)富士通研究所) 羽田芳朗((株)富士通研究所) 岡林桂樹((株)富士通研究所)</p> <p>3D2-7 14:00~ クラウドとロボットサービス ○村川賢彦(富士通研) 日浦亮太(三菱重工) 蔵田英之(日本気象協会) 中本啓之(セック) 包原孝英(安川電機)</p>

9月9日(金)PM1			
第E室 (305室)	第F室 (401室)	第G室 (402室)	第H室 (403室)
<p>3E2</p> <p>ロボットハンド(2/2)</p> <p>原田研介(産総研)、前田雄介(横浜国立大)</p> <p>3E2-1 12:30～ ネット状近接センサのみを用いたロボットハンドによる物体探索と把持 ○叶沙(電通大) 鈴木健治(電通大) 向山由宇(電通大) 鈴木陽介(電通大) 石川正俊(東大) 下条誠(電通大)</p> <p>3E2-2 12:45～ ロボットハンドによる塑性加工を活用した物体整形のための動作生成 ○杉本浩一(金沢大学大学院) 渡辺哲陽(金沢大学)</p> <p>3E2-3 13:00～ 指先捻転機構を持つ3指ハンドによる把持物体の持ち替え動作 丸田圭悟((株)川崎重工) ○田原健二(九大) 山本元司(九大)</p> <p>3E2-4 13:15～ ロボットグラスピングシステムに関する研究 ○柴田亨(東北大) 小菅一弘(東北大)</p> <p>3E2-5 13:30～ 把持物体のオンライン位置姿勢情報欠損にロバストな動的物体操作手法 ○河村晃宏(九大) 田原健二(九大) 倉爪亮(九大) 長谷川勉(九大)</p> <p>3E2-6 13:45～ 汎化学習による円柱形物体の姿勢を考慮した操り運指軌道制御 ○小島康平(早稲田大学) 菅岩泰亮(早稲田大学) 加納弘之(早稲田大学) 有江浩明(理研) 岩田浩康(早稲田大学高等研究所) 菅野重樹(早稲田大学)</p> <p>3E2-7 14:00～ 円柱形道具の精密操作のための把持・操り制御 ○高橋城志(早稲田大学) 菅岩泰亮(早稲田大学) 加納弘之(早稲田大学) 岩田浩康(早稲田大学) 菅野重樹(早稲田大学)</p>	<p>3F2</p> <p>SS: 産学連携セッション</p> <p>RSJ産学連携委員会</p> <p>3F2-1 12:30～ 産業構造とロボット産業の方向性 ○北島明文(経済産業省製造産業局産業機械課)</p> <p>3F2-2 12:50～ 産業用ロボットの市場状況 ○矢内重章(日本ロボット工業会) 富士原寛(日本ロボット工業会)</p> <p>3F2-3 13:10～ 製造業のグローバル競争と産業用ロボット ○三治信一郎(三菱総合研究所産業戦略グループ)</p> <p>3F2-4 13:25～ 製造業の競争力強化のためのFA機器の活用動向 ○瀬川友史(三菱総合研究所戦略・マネジメントグループ)</p> <p>3F2-5 13:40～ ロボット産業の社会課題と技術課題 ○小平紀生(日本ロボット学会産学連携委員会、三菱電機)</p> <p>3F2-6 14:00～ 日本ロボット学会誌とIEEE/T-ROにおける研究者ネットワークの比較及び日本出身研究者の探るべき研究戦略 ○内藤理(東京大学) 佐藤啓宏(東京大学) 工藤俊亮(電気通信大学) 池内克史(東京大学)</p> <p>3F2-7 14:15～ パネルディスカッション「ロボット産業を日本の製造業賦活の原動力に」 ○各講演者によるパネルディスカッション(40分程度を予定)</p>	<p>3G2</p> <p>サービスロボット</p> <p>浅間一(東京大学)</p> <p>3G2-1 12:30～ ガイドロボットのための情報投影提示インタフェースの検討 ○佐々井拓也(電機大) 竹村大輔(電機大) 古川大介(電機大) 中村明生(電機大)</p> <p>3G2-2 12:45～ 自律移動型スポット空調用ロボットの研究開発 ○村木太郎(早稲田大学) 齋藤潔(早稲田大学)</p> <p>3G2-3 13:00～ 小型清掃ロボットの中規模オフィスビルへの導入 ○藤見雄一(富士重工業) 青山元(埼玉大/富士重工業) 石川和良(富士重工業) 関淳也(富士重工業) 足立佳織(富士重工業) 石村左緒里(富士重工業) 高橋朝美(富士重工業)</p> <p>3G2-4 13:15～ ロボットのエレベータ乗降の検査指針 ○青山元(埼玉大/富士重工業) 石川和良(富士重工業) 矢内重章((社)日本ロボット工業会) 濱田彰一((社)日本ロボット工業会) 向殿政男(明治大)</p> <p>3G2-5 13:30～ 移動ロボット減速時におけるロボットアバタを用いた動作予告法の実装と評価 ○中山貴之(大阪工大) 廣井富(大阪工大) 伊藤彰則(東北大)</p> <p>3G2-6 13:45～ サービスロボットにおけるユーザへのフィードバックを含むGUIを用いた簡易・認識システム ○陳聘(東大) 垣内洋平(東大) 岡田慧(東大) 稲葉雅幸(東大)</p> <p>3G2-7 14:00～ 視覚情報支援のための自律移動投影ロボット行動モデル ○塩谷朋之(立命館大) 前川晃祐(立命館大) 李周浩(立命館大)</p>	<p>3H2</p> <p>OS: 人間機械協調(1/2)</p> <p>辻俊明(埼玉大学)</p> <p>3H2-1 12:30～ 文楽人形の動きから最適なロボットモーションデザイン ○清原さおり(大阪芸術大学) 中川志信(大阪芸術大学)</p> <p>3H2-2 12:45～ 対話型遺伝的アルゴリズムを用いたロボットの感情表現デザイン支援 ○西村工(首都大学東京) 久保田直行(首都大学東京) 成田翔(首都大学東京)</p> <p>3H2-3 13:00～ 監視サービスの自動化と監視員のオペレーションの課題 ○魚住光成(三菱電機(株)) 山田耕一(三菱電機(株)) 浅間一(東大) 高草木薫(旭川医科大学)</p> <p>3H2-4 13:15～ 視覚と触覚の融合による幾何データの計測 ○土性勇介(名大) 猪飼拓哉(名大) Sukarnur Abdullah(Nagoya Univ.) Hanafiah Yussuf(UiTM) 大岡昌博(名大)</p> <p>3H2-5 13:30～ 視覚と触覚を通じた指示によるロボットの行動制御 ○猪飼拓哉(名大) 土性勇介(名大) Sukarnur Abdullah(Nagoya Univ.) 大岡昌博(名大)</p> <p>3H2-6 13:45～ 全方向移動支援ロボットの開発(第3報) ○鈴木俊活(前橋工大) 朱赤(前橋工大) 小田真史(前橋工大) 吉岡将孝(前橋工大) 島津翔太(前橋工大) 西川友宏(前橋工大) 吉川裕一郎(前橋工大)</p> <p>3H2-7 14:00～ 操作性の低いデバイスを利用する電動車椅子の安全性と移動の効率性を考慮した行動制御手法 ○石原悠(慶大院) 高橋正樹(慶大院)</p> <p>3H2-8 14:15～ Fall prevention with a robot shoes system ○Hiroshi Onodera(CREST, JST, National Nishitaga Hospital) Takeshi Yamaguchi(Tohoku Univ.) Kazumasa Nagamori(Tohoku Univ.) Masaru Yano(Tohoku Univ.) Shinya Fukuzawa(Tohoku Univ.) Yasuhisa Hirata(Tohoku Univ.) Kazuo Hokkirigawa(Tohoku Univ.)</p>

9月9日(金)PM1			
第I室(404室)	第J室(405室)	第K室(406室)	第L室(407室)
<p>3I2</p> <p>自己位置推定(2/2)</p> <p>倉林大輔(東工大)、石井和男(九工大)</p> <p>3I2-1 12:30~ 自律移動ロボットのセンサフュージョンにおける簡便なエラー検出アルゴリズムの提案と考察 ○伊達央(防衛大) 滝田好宏(防衛大) 大川真弥(防衛大)</p> <p>3I2-2 12:45~ キッドナップ問題に対応した自律移動ロボットのベイズ推定に基づく自己位置推定 ○監物建秀(山梨大学) 小林祐輔(山梨大学) 渡辺寛望(山梨大学) 小谷信司(山梨大学)</p> <p>3I2-3 13:00~ ステレオカメラを用いた自律走行 ○岡雄平(東工大) 岩田啓明(東工大) 実久保直輝(東工大) 西吉敏二(東工大)</p> <p>3I2-4 13:15~ 特徴点のクラスタリングを用いた動的環境に頑健なカメラ位置姿勢推定 ○福間健太(奈良先端科学技術大学院大学) 竹村憲太郎(奈良先端科学技術大学院大学) 高松淳(奈良先端科学技術大学院大学) 小笠原司(奈良先端科学技術大学院大学)</p> <p>3I2-5 13:30~ 全方位画像列からの平行線による拘束条件を利用したカメラ運動推定 ○川西亮輔(静岡大) 山下淳(静岡大) 金子透(静岡大)</p> <p>3I2-6 13:45~ マルチパス判別を複合したタイトカップリングGPS/INS複合航法による移動体位置推定 ○鈴木太郎(早大) 北村光教(早大) 天野嘉春(早大) 橋詰匠(早大)</p> <p>3I2-7 14:00~ Augmented Kalman Filterと識別訓練法を用いた屋外環境における逐次的運動モデルパラメータ推定 ○藤井悠人(明治大) 黒田洋司(明治大)</p> <p>3I2-8 14:15~ 市街地図と事前知識を利用した道路境界認識と自己位置推定 ○入江清(千葉工大) 友納正裕(千葉工大)</p>	<p>3J2</p> <p>生物形ロボットの歩行と運動</p> <p>浅野文彦(北陸先端科学技術大学院大学)</p> <p>3J2-1 12:30~ CPGが出力する歩行パターンの最適化:位相に沿って経路積分を行う強化学習手法 ○杉本徳和(情報通信研究機構) 森本淳(ATR)</p> <p>3J2-2 12:45~ 位相リセットを有する非線形振動子に駆動される4脚ロボットの歩容遷移に現れるヒステリシスの実験的検証 ○片山泰貴(京都大学) 青井伸也(京都大学) 藤木聡一朗(京都大学) 山下剛史(京都大学) 幸田武久(京都大学) 泉田啓(京都大学) 土屋和雄(同志社大学)</p> <p>3J2-3 13:00~ スプリットベルト・トレッドミルにおける2脚ロボットの位相リセットを有する非線形振動子を用いた適応的歩行生成 ○藤木聡一朗(京都大学) 青井伸也(京都大学) 山下剛史(京都大学) 幸田武久(京都大学) 泉田啓(京都大学) 土屋和雄(同志社大学)</p> <p>3J2-4 13:15~ 経由点表現を用いたヒューマノイドロボットのボールキック動作の生成 ○Chang Hyun Sung(Nagoya Univ.) 香川高弘(名大) 田地宏一(名大) 宇野洋二(名大)</p> <p>3J2-5 13:30~ 一脚ロボットの運動量に基づいた軌道生成と制御 ○河崎孝夫(豊田工大) ウグルバルカン(豊田工大) 成清辰生(豊田工大) 川西通裕(豊田工大)</p> <p>3J2-6 13:45~ 小型二足ロボットによるスケート運動の実現 ○佐野弘明(横浜国立大学) 北川智之(横浜国立大学) 大矢徹二(横浜国立大学) 杉内肇(横浜国立大学)</p> <p>3J2-7 14:00~ 能動足首搭載型4足歩行ロボットTITAN XIIの開発 ○小松洋音(東工大) 程島竜一(埼玉大) 広瀬茂男(東工大)</p> <p>3J2-8 14:15~ Stable Dynamic Walking of a Quadruped Robot Using Phase Modulations Based on Leg Loading/Unloading against Lateral Perturbations Christophe Maufroy(Univ. of Jena) ○Hiroshi Kimura(Kyoto Inst. of Tech.) Tomohiro Nishikawa(Takemoto Denki Co.)</p>	<p>3K2</p> <p>アクチュエータ(1/2)</p> <p>福島 E. 文彦(東工大)、石井裕之(早稲田大学)</p> <p>3K2-1 12:30~ 2次元PSDを用いた球面超音波モータの位置制御 ○藤澤一貴(首都大) 武居直行(首都大) 小原智裕(首都大) 遠山茂樹(農工大)</p> <p>3K2-2 12:45~ 非磁性体金属を用いた粘性の力覚を提示する装置の研究 ○一松涼平(立命大) 野方誠(立命大)</p> <p>3K2-3 13:00~ ソフトロボットに向けたFFPアクチュエータ ○小川雄太(関東学院大学) 田中貴元(関東学院大学) 深澤航(関東学院大学) 西田麻美(関東学院大学)</p> <p>3K2-4 13:15~ 柔軟素材を用いた変形可能なモータの開発 ○金亨柱(早大) 前田真吾(芝浦工大) 山口友之(早大) 中村真吾(早大) 橋本周司(早大)</p> <p>3K2-5 13:30~ 化学ロボットの設計と機能制御 ○前田真吾(芝浦工大) 原雄介(産総研) 橋本周司(早大)</p> <p>3K2-6 13:45~ 無拘束ロボット駆動回路 ○泉沢和宏(立命館大) 巽正之(立命館大) 平井慎一(立命館大)</p> <p>3K2-7 14:00~ 実時間プロセスッサRMT搭載モータドライバモジュールの開発およびモータの制御 ○中岡卓也(東大) 浦田順一(東大) 伊東信之(東大) 中西雄飛(東大) 岡田慧(東大) 稲葉雅幸(東大) 山崎信行(慶大)</p> <p>3K2-8 14:15~ ヒューマノイドのためのモジュール化された多機能小型モータコントローラの開発 ○大谷拓也(早大院) クリチュカブシエミスワフ(早大院) 遠藤信綱(早大院) 岸竜弘(早大院) 橋本健二(早大院) 高西淳夫(早大)</p>	<p>3L2</p> <p>触覚センシング</p> <p>下条誠(電気通信大学)</p> <p>3L2-1 12:30~ 3Dプリンタと光センサを用いた小型2軸力覚センサの開発 ○中橋龍(早大) 高西淳夫(早大) 小川宏治(日立アロカメディカル) 菅原基晃(姫路獨協大) 仁木清美(京都市大)</p> <p>3L2-2 12:45~ フレキシブル基板に埋め込まれた小型・柔軟触覚センサ ○大村吉幸(東大) 齋坂隆志(東大) 長久保昌彦(産総研) 國吉康夫(東大) 尾崎和行(日本メトロン)</p> <p>3L2-3 13:00~ 皮膚の変形に追従する高密度触覚センサグループの開発 ○齋坂隆志(東大) 大村吉幸(東大) 長久保昌彦(東大) 國吉康夫(東大) 尾崎和行(日本メトロン)</p> <p>3L2-4 13:15~ 有機強誘電体触覚センサの圧電特性 ○竹中慎(香川産技セ) 高嶋一登(九工大・理研) 堀江聡(神戸大) 向井利春(理研) 石田謙司(神戸大) 上田裕清(神戸大)</p> <p>3L2-5 13:30~ 三軸触覚センサ搭載ロボットによる物体の重心位置計測 ○遠藤大介(名大) アブドゥラフスカルノ(名大) ユーソフハナフィア(UiTM) 大岡昌博(名大)</p> <p>3L2-6 13:45~ 葡萄園除草ロボットのための葡萄樹の視覚認識能力を考慮したロボスタ触覚認識の評価 ○井川久(北大) 田中孝之(北大) 金子俊一(北大) 多田達実(道総研) 鈴木慎一(道総研) 大村功(道総研)</p> <p>3L2-7 14:00~ ヒト規範触覚センサの実現に向けた確率共鳴強度の最適化 ○小山渚(大阪大学) 池本周平(大阪大学) 細田耕(大阪大学)</p> <p>3L2-8 14:15~ 握りやすさの力学的解析 ○小川靖正(新潟大) 三村宣治(新潟大)</p>

9月9日(金)PM1

第N室 (502室)	第O室 (503室)	第P室 (504室)	第Q室 (505室)
<p>3N2</p> <p>家庭用ロボット</p> <p>中内靖(筑波大)、溝口博(東京理科大)</p> <p>3N2-1 12:30~ 加速度センサと床上レーザレンジファインダを用いた移動物体の位置同定 ○森達則(九州大) 田中真英(九州大) 辻徳生(九州大) 長谷川勉(九州大) 諸岡健一(九州大) 倉爪亮(九州大)</p> <p>3N2-2 12:45~ アームの可動領域とロボットの移動を考慮したモバイルマニピュレーションのための把持位置決定 ○伊東慶輔(電通大) 中村友昭(電通大) 長井隆行(電通大)</p> <p>3N2-3 13:00~ 推定した子供の状態に基づいて行動を選択する遊び相手ロボット ○阿部香澄(電通大) 岩崎安希子(電通大) 中村友昭(電通大) 長井隆行(電通大) 横山綺美(玉川大) 下斗米貴之(玉川大) 岡田浩之(玉川大) 大森隆司(玉川大)</p> <p>3N2-4 13:15~ 服薬支援システムにおけるモダリティの及ぼす印象評価に関する研究 ○上瀬雄太(筑波大) 鈴木拓央(筑波大) 中内靖(筑波大)</p>	<p>3O2</p> <p>コミュニケーションインタフェースロボット</p> <p>高松淳(奈良先端大)、中田亨(産総研)</p> <p>3O2-1 12:30~ 対話データの再帰結合神経回路による学習と相槌タイミング予測 ○佐野正太郎(京都大学大学院) 西出俊(京都大学大学院) 奥乃博(京都大学大学院) 尾形哲也(京都大学大学院)</p> <p>3O2-2 12:45~ 自閉症セラピー用のコミュニケーションロボット設計 ○Jaeryoung Lee (Nagoya Univ.) 竹橋洋毅(名大) 大日方五郎(名大)</p> <p>3O2-3 13:00~ 20自由度ミニチュアヒューマノイドMH-20の設計 ○小野史暁(山形大) 妻木勇一(山形大)</p> <p>3O2-4 13:15~ 携帯型遠隔操作アンドロイド「エルフォイド」の研究開発 ○港隆史(ATR) 西尾修一(ATR) 小川浩平(ATR) 石黒浩(ATR)</p>	<p>3P2</p> <p>学習・適応制御</p> <p>岡田昌史(東京工業大学)</p> <p>3P2-1 12:30~ SOINNIによる発達的人工脳とロボティクス ○長谷川修(東工大)</p> <p>3P2-2 12:45~ 小脳モデルを用いたSmith Predictorの構成法と小型ヒューマノイドロボットの腕到達運動への応用 ○山崎匡(理研 脳センター)</p> <p>3P2-3 13:00~ 情報統合ニューラルネットの特徴抽出を利用したヒューマノイドロボットのリーチング動作 ○杉村僚介(名大) 香川高弘(名大) 田地宏一(名大) 宇野洋二(名大)</p> <p>3P2-4 13:15~ 物体軌道の適応予測 ○鏡達也(山形大学) 村松統一(山形大学)</p> <p>3P2-5 13:30~ 学習要求度推定に基づく強化学習メタパラメータ学習率の自動調節による動的環境への適応 ○三村明寛(名工大) 加藤昇平(名工大)</p> <p>3P2-6 13:45~ 段階的学習による強化学習の効率化 ○程原教文(早大) 村上裕一(早大) 中村真吾(早大) 橋本周司(早大)</p> <p>3P2-7 14:00~ 強化学習による多脚ロボットの歩容獲得及び生物身体構造の解明 ○大矢徹二(横国大) 坂井直樹(横国大) 藪田哲郎(横国大)</p> <p>3P2-8 14:15~ 強化学習を用いた大車輪ロボットの行動獲得と学習の汎化性の関連 ○横山智宏(横浜国立大学) 坂井直樹(横浜国立大学) 藪田哲郎(横浜国立大学)</p>	<p>3Q2</p> <p>IS: Humanoids</p> <p>Sebastien Lengagne (CNRS-AIST JRL, UMI3218/CRT), Eiichi Yoshida (CNRS-AIST JRL, UMI3218/CRT)</p> <p>3Q2-1 12:30~ Fast Replanning for Humanoid Robot Leo Baudouin (LAAS CNRS) Nicolas Perrin (LAAS CNRS) Thomas Moulard (LAAS CNRS) Olivier Stasse (JRL, CNRS/AIST UMI3218/CRT) ○Eiichi Yoshida (JRL, CNRS/AIST UMI3218/CRT)</p> <p>3Q2-2 12:45~ Brain-Computer Interface Paradigms to Steer a Humanoid Robot ○Pierre Gergondet (CNRS-AIST Joint Robotics Laboratory (JRL), UMI3218/CRT) Sebastien Druon (CNRS-AIST Joint Robotics Laboratory (JRL), UMI3218/CRT) Abderrahmane Kheddar (CNRS-AIST Joint Robotics Laboratory (JRL), UMI3218/CRT)</p> <p>3Q2-3 13:00~ Unified Multi-task Inverse Kinematics for Humanoid Robots ○Przemyslaw Kryczka (Waseda Univ.) Kenji Hashimoto (Waseda Univ.) Hideki Kondo (Waseda Univ.) Aiman Omar (Waseda Univ.) Hun-ok Lim (Kanagawa Univ. / Waseda Univ.) Atsuo Takanishi (Waseda Univ.)</p> <p>3Q2-4 13:15~ Programming Humanoid Motion to Reproduce Human Leg Injuries and Diseases. Sebastien Lengagne (CNRS-AIST (JRL)) Abderrahmane Kheddar (CNRS-AIST (JRL)) Sebastien Druon (CNRS-UM2 (LIRMM)) ○Eiichi Yoshida (CNRS-AIST (JRL))</p>

9月9日(金)PM1

併設行事

8:30-17:30/IHI豊洲ビル
IHIフォーラム、
東京都高齢者支援技術活用促進研究
会と産業化支援

14:00-16:00/芝浦工業大学 O室
ロボット体験教室
(深川第五中学校1年生)

15:00-17:00/芝浦工業大学 J室
特別セッション2:
有本卓 元RSJ会長から若手研究者へ
のメッセージ
※詳細は「xxi」ページをご覧ください。

15:00-17:00/芝浦工業大学 D室
チュートリアル:
インターネットを利用したロボット
サービス基盤としてのRSNP講習会5
※詳細は「xxii」ページをご覧ください。

9月9日(金)PM2

第A室 (301室)	第B室 (302室)	第C室 (303室)	第D室 (304室)
<p>3A3</p> <p>OS: ロボット聴覚(2/2)</p> <p>高橋徹(京都大学)</p> <p>3A3-1 15:00~ ロボットを対象にした複数同時発話にロバストな音源定位の検討 ○中村圭佑(HRI-JP) 中臺一博(HRI-JP) Gokhan Ince(HRI-JP)</p> <p>3A3-2 15:15~ MUSIC法を用いた音源定位のベイス拡張 ○大塚琢馬(京大) 中臺一博(HRI-JP) 尾形哲也(京大) 奥乃博(京大)</p> <p>3A3-3 15:30~ SLAMとビームフォーミングによる非同期分散マイクロホンアレイのキャリブレーション ○三浦弘樹(東京工業大学) 吉田尚水(東京工業大学) 中村圭佑((株)ホンダ・リサーチ・インスティテュート・ジャパン) 中臺一博((株)ホンダ・リサーチ・インスティテュート・ジャパン)</p> <p>3A3-4 15:45~ ロボットのための情報量レベルに基づくアクティブ視聴覚統合の検討 ○吉田尚水(東工大) 中村圭佑(HRI-JP) 中臺一博(HRI-JP)</p> <p>3A3-5 16:00~ バイノーラル聴覚ロボットを用いた頭部回転による音源の位置推定 ○魚住守治(熊大) 公文誠(熊大)</p>	<p>3B3</p> <p>DS: NEDO次世代ロボット知能化技術開発プロジェクト(3/3)</p> <p>平井成興(千葉工業大学)</p> <p>3B3-1 15:00~ 物体マニピュレーションのためのタスクプランニング ○林久志((株)東芝) 足立勝((株)安川電機) 横山和彦((株)安川電機) 小川秀樹((株)東芝) 松日楽信人(芝浦工業大学)</p> <p>3B3-2 15:15~ 人物シルエットの重なりを考慮したテンプレートを用いた人物発見・追跡RTCの改良 ○佐竹純二(豊技大) 三浦純(豊技大)</p> <p>3B3-3 15:30~ 施設内生活支援ロボット知能の研究開発 ○足立勝((株)安川電機) 横山和彦((株)安川電機) 辻徳生(九大) 長谷川勉(九大) 大橋健(九工大) 林久志((株)東芝) 田村雄介(東大) 山口亨(首都大) 川端聡(産総研) 松坂要佐(産総研)</p> <p>3B3-4 15:45~ 知能化環境におけるオブジェクトの位置データ解釈とロボットへの安全情報の提供 ○田村雄介(東大) 寺田善貴(東大) 濱崎峻資(東大) 森下壮一郎(東大/電通大) 岡本浩幸(ライテックス) 浅間一(東大)</p>	<p>3C3</p> <p>DS: GCOE 情報通信による医工融合イノベーション創生の関連研究</p> <p>河村篤男(横浜国立大学)</p> <p>3C3-1 15:00~ 【招待講演】横浜国立大学医工融合GCOEプログラムの進捗 ○塩見正(横浜国大) 河野隆二(横浜国大)</p> <p>3C3-2 15:15~ 快適未来社会を育むモーションテクノロジーの創生 — ヒューマンライク・モーション実現のための制御 黄塚森(横浜国立大学) 笹原健太(横浜国立大学) 剣持拓哉(横浜国立大学) ○元井直樹(横浜国立大学) 河村篤男(横浜国立大学)</p> <p>3C3-3 15:30~ ビューベースト教示再生による物体ハンドリング ○前田雄介(横国大) 森山祐樹(横国大) 渡邊匠(セイコーエプソン) 細藤嘉人(横国大)</p> <p>3C3-4 15:45~ 知能化空間のための動画像による複数フレーム対応点探索手法 ○染谷直希(横浜国立大学) 濱上知樹(横浜国立大学)</p> <p>3C3-5 16:00~ ヒトの筋骨格構造を模した2足ロボットのためのダイレクトドライブモータの運動制御 ○藤本康孝(横浜国大)</p> <p>3C3-6 16:15~ ハプティックシステムを用いた医工連携生体実験 ○下野誠通(横浜国大) 横山和秀(横浜市大) 乾谷徹(三菱プレジジョン(株)) 長坂学(三菱プレジジョン(株)) 緒方正人(三菱プレジジョン(株)) 窪田吉信(横浜市大) 河村篤男(横浜国大)</p>	<p>3D3</p> <p>インターネットを利用したサービス基盤としてのRSNP講習会5</p> <p>詳細は「xxii」ページをご覧ください。</p>

9月9日(金)PM2

第E室 (305室)	第F室 (401室)	第G室 (402室)	第H室 (403室)
<p>3E3</p> <p>産業応用</p> <p>横山和彦(安川電機)</p> <p>3E3-1 15:00~ 力覚信号の時刻歴を用いたロボットによる ピン挿入作業 ○本山瞭(関西大学) 高橋智一(関西大学) 鈴木昌人(関西大学) 青柳誠司(関西大学)</p> <p>3E3-2 15:15~ ロボットによる液体入り容器の運搬制御に 関する研究 ○平野直哉(横国大院) 横井省吾(横国大院) 枝広大毅(横国大) 杉内肇(横国大院)</p> <p>3E3-3 15:30~ ロボットによる伝統工芸「絞り」における括 り作業の高効率化 西堀賢司(大同大) 平田義晴(大同大院) ○兵藤彰洋(大同大院)</p> <p>3E3-4 15:45~ ロボットによる全自動豚肋骨除去装置の 開発 余永(鹿児島大学) ○谷口康太郎(鹿児島大学) 藤木勇輔(鹿児島大学) 豊岡誠也(鹿児島大学) 福別府弘(マトヤ技研工業(株)) 益留福一(マトヤ技研工業(株))</p> <p>3E3-5 16:00~ 小型部品ハンドリングデバイスの開発 第 5報:多種小型部品のハンドリングの評価 ○山口賢悟(東北大) 海隅垂矢(東北大) 平田泰久(東北大) 小菅一弘(東北大)</p> <p>3E3-6 16:15~ 環境・作業情報構造化を用いた仕上げロ ボットの作業動作プログラム自動生成シス テム ○藤井孟(芝浦工大) 下山翔平(芝浦工大) 吉見卓(芝浦工大) 水川真(芝浦工大) 安藤吉伸(芝浦工大) 藤井正和((株)IHI) 村上弘記((株)IHI)</p> <p>3E3-7 16:30~ 卓上グラインダを用いた面取り作業におけ るロボットアームの力制御/パラメータ取得 ○下山翔平(芝浦工大) 藤井孟(芝浦工大) 吉見卓(芝浦工大) 水川真(芝浦工大) 安藤吉伸(芝浦工大) 藤井正和((株)IHI) 村上弘記((株)IHI)</p>			<p>3H3</p> <p>OS: 人間機械協調(2/2)</p> <p>平田泰久(東北大)</p> <p>3H3-1 15:00~ 人間とロボットとの協調移動制御 市川健太郎(トヨタ自動車) 菅岩泰亮(早稲田大学) ○野口博史(早稲田大学) 長嶺伸治(早稲田大学) 前代アト夢(早稲田大学) 加納弘之(早稲田大学) 岩田浩康(早稲田大学) 金道敏樹(トヨタ自動車) 菅野重樹(早稲田大学)</p> <p>3H3-2 15:15~ 人間とロボットとの協調移動制御 市川健太郎(トヨタ自動車) 菅岩泰亮(早稲田大学) ○高橋城志(早稲田大学) 長嶺伸治(早稲田大学) 前代アト夢(早稲田大学) 加納弘之(早稲田大学) 野口博史(早稲田大学) 岩田浩康(早稲田大学) 金道敏樹(トヨタ自動車) 菅野重樹(早稲田大学)</p> <p>3H3-3 15:30~ 能率的人間機械協調のための触覚入力 方式の検証 ○辻俊明(埼玉大学)</p> <p>3H3-4 15:45~ セミアクティブアシスト機構とエネルギー制御 によるパワーアシストとスキルアシスト ○日下聖(北大) 田中孝之(北大) 金子俊一(北大) 梶原秀一(釧路高専)</p> <p>3H3-5 16:00~ 生産現場における人間協調・共存型作業 支援/パートナーロボット-PaDY ○田中泰史(東北大) 衣川潤(東北大) 川合雄太(JR東海) 菅原雄介(東北大) 小菅一弘(東北大)</p> <p>3H3-6 16:15~ 人間共存型作業補助アームPAS-Armの 開発 ○樋口峰夫(三菱電機(株))</p>

9月9日(金)PM2

第I室 (404室)	第J室 (405室)	第K室 (406室)	第L室 (407室)
<p>3I3</p> <p>経路計画</p> <p>小笠原司(奈良先端科学技術大学院大)</p> <p>3I3-1 15:00~ 複数の自律移動ロボットによるソートダンスのデモンストレーション ○識名拓(筑波大) 油田信一(筑波大)</p> <p>3I3-2 15:15~ パーソナルモビリティビークルにおける多人数回避経路計画 ○藤井亮輔(豊田中研) 田口峻(豊田中研) 田中稔(豊田中研) 久保田文子(豊田中研)</p> <p>3I3-3 15:30~ 多様体を応用したロボットの障害物回避経路生成に関する研究 ○鶴澤寧大(工学院大学) 横山修一(工学院大学)</p> <p>3I3-4 15:45~ 方位依存相互作用を用いた振動子網による自律移動体群誘導における停留回避 橋本純香(安川電機) ○倉林大輔(東工大) 森山拓郎(東工大)</p> <p>3I3-5 16:00~ 加速度の制限を考慮したリアルタイム軌道生成 ○田淵一真((株)安川電機) 柳紳一郎((株)安川電機) 大場秀典((株)安川電機)</p> <p>3I3-6 16:15~ OPFSアルゴリズムを用いた10自由度双腕ロボットの動作計画 ○佐藤圭祐(富山高専) 浅岡匠己(富山高専) 池田英俊(富山高専)</p> <p>3I3-7 16:30~ 準静的な力制約を考慮するCBIRRTを用いた双腕ロボットによる箱の持ち上げ作業の実現 ○羽鳥裕樹(都市大) 加藤龍一(都市大) 佐藤大祐(都市大) 金宮好和(都市大)</p>	<p>3J3</p> <p>特別セッション2: 有本卓 元RSJ会長から若手研究者へのメッセージ</p> <p>吉見卓(芝浦工業大学)</p> <p>詳細は「xxi」ページをご覧ください。</p>	<p>3K3</p> <p>アクチュエータ(2/2)</p> <p>前田真吾(芝浦工業大学)</p> <p>3K3-1 15:00~ 静油圧アクチュエータの固体摩擦を最小化する粘性型スクリーポンプの開発 ○神永拓(東大) 田中宏和(東大) 安田和樹(東大) 中村仁彦(東大)</p> <p>3K3-2 15:15~ 柔軟な円筒胴体の外部磁場による狭い空間移動 ○野方誠(立命大) 佐藤貴大(立命大)</p> <p>3K3-3 15:30~ 巻線切替機能を有する三相同期モータの開発 ○中村翔太(東京工業大学) 福島E. 文彦(東京工業大学)</p> <p>3K3-4 15:45~ 積層型微細静電アクチュエータの自動折込機の開発 ○松原吉彦(東工大) 実吉敬二(東工大)</p> <p>3K3-5 16:00~ 埋め込み磁石型スパイラルモータのダイレクトドライブ実験およびゼロパワー制御の検討 ○末永翼(横浜国立大学大学院) 藤本康孝(横浜国立大学大学院)</p> <p>3K3-6 16:15~ ヒューマノイド用柔軟アクチュエータの開発 ○追塩拓也(早稲田大学大学院) 江口晃一(早稲田大学大学院) 山北高之(早稲田大学大学院) 石井裕之(早稲田大学理工学術院) 高西淳夫(早稲田大学理工学術院・早大ヒューマノイド研究所)</p> <p>3K3-7 16:30~ 化学反応ネットワークによって蠕動する機能性ゲル ○三ヶ野原崇士(早大) 前田真吾(芝浦工大) 橋本周司(早大)</p> <p>3K3-8 16:45~ 両端固定型ラバーレス人工筋肉の力学モデル ○佐藤隆智(秋田県大) 齋藤直樹(秋田県大) 小笠原隆倫(秋田県大) 佐藤俊之(秋田県大)</p>	

9月9日(金)PM2

第N室 (502室)	第O室 (503室)	第P室 (504室)	第Q室 (505室)
<p>3N3</p> <p>OS: 人間生活支援ロボティクス</p> <p>関弘和(千葉工業大学)</p> <p>3N3-1 15:00~ パワーアシスト車椅子のための視覚フィードバックによるドア開閉支援機能の検討 ○本九町智大(千歳科学技術大学) 小田尚樹(千歳科学技術大学)</p> <p>3N3-2 15:15~ 最適速度パターンを用いたハンドル型電動車いすの回生ブレーキ制御 ○赤坂翔太(千葉工業大学) 関弘和(千葉工業大学)</p> <p>3N3-3 15:30~ 柔軟な足裏素材による空気圧式坂道歩行補助シューズ ○神野達哉(千葉工大) 南方英明(千葉工大)</p> <p>3N3-4 15:45~ 前腕部動作高精度識別のための判別分析を用いた筋電位最適測定位置推定 ○谷口悠(千葉工大) 木曾淳(千葉工大) 関弘和(千葉工大)</p>	<p>3O3</p> <p>ロボット体験教室 (深川第五中学校1年生)</p>	<p>3P3</p> <p>運動学習</p> <p>森本淳(ATR)</p> <p>3P3-1 15:00~ 共振に基づいた多関節跳躍ロボットのパラメータ運動調節法 ○植村充典(大阪大学) 松阪憲人(立命) 川村貞夫(立命) 平井宏明(大阪大学) 宮崎文夫(大阪大学)</p> <p>3P3-2 15:15~ 自動駐車用離散的動作モデルにおける動作時間の最適化と離散化問題への対処 ○山崎俊祐(千葉大学大学院) 大川一也(千葉大学大学院) 加藤秀雄(千葉大学大学院) 樋口静一(千葉大学大学院)</p> <p>3P3-3 15:30~ 教示データに対する重み付けによる動作の学習 ○中村泰(阪大) 横川智史(新日鉄ソリューションズ) 山本知幸(阪大) 津坂優子(パナソニック) 佐藤太一(パナソニック) 札幌勇大(パナソニック) 石黒浩(阪大)</p> <p>3P3-4 15:45~ A Learning Framework for Motor Skills with Non-Rigid Materials Based on Reinforcement Learning Daisuke Shinohara (NAIST) ○Takamitsu Matsubara (NAIST) Masatsugu Kidode (NAIST)</p> <p>3P3-5 16:00~ 劣勾配を用いた劣勾配ロボットの高度タスク学習法 ○清水暁礼(横浜国立大学) 藤本康孝(横浜国立大学)</p> <p>3P3-6 16:15~ 参照点に依存したトラジェクトリHMMによる動作生成 ○杉浦孔明(情報通信研究機構) 岩橋直人(情報通信研究機構) 柏岡秀紀(情報通信研究機構)</p> <p>3P3-7 16:30~ Tacit learningの理論的解析 ○下田真吾(理研) 吉原佑器(理研) 山本真志(トヨタ自動車(株)) 前田岩夫(トヨタ自動車(株)) 木村英紀(理研)</p> <p>3P3-8 16:45~ 多様な身体運動と言語を結ぶロボットの統計的情報処理 ○高野渉(東大) 鮎澤光(東大) 濱野聖也(東大) 梅澤慶介(東大) 中村仁彦(東大)</p>	

9月9日(金)PM2

併設行事

8:30-17:30/IHI豊洲ビル
IHIフォーラム、
東京都高齢者支援技術活用促進研究
会と産業化支援

14:00-16:00/芝浦工業大学 O室
ロボット体験教室
(深川第五中学校1年生)

15:00-17:00/芝浦工業大学 J室
特別セッション2:
有本卓 元RSJ会長から若手研究者へ
のメッセージ
※詳細は「xxi」ページをご覧ください。

15:00-17:00/芝浦工業大学 D室
チュートリアル:
インターネットを利用したロボット
サービス基盤としてのRSNP講習会5
※詳細は「xxii」ページをご覧ください。