

# Robotics & Mechatronics

ロボティクス・メカトロニクス部門ニュースレター No.36

October, 2005



日本機械学会  
ロボティクス・メカトロニクス部門



## 特集：ロボティクス・メカトロニクス講演会 2005 における優秀講演のノミネーション ROBOMECH2005 実行委員長 田所 諭 (東北大学) ROBOMECH2005 プログラム委員長 坪内孝司 (筑波大学)

去る6月9日～11日にかけて、兵庫県神戸市にてロボティクス・メカトロニクス講演会を開催いたしました。今会期は、愛知万博におけるプロトタイプロボットの展示週間と重なり、例年本講演会にご参加される研究者の多くの方々が万博会場に詰めなければならなかったという条件下にもかかわらず、ポスター講演876件、参加者総数1220名を数え、過去最多となりました。9日には5件の講習会・座談会・ワークショップを開催し、熱心な討論が繰り広げられました。10、11日のポスター講演でも、例年にも増して熱気あふれる討論がなされました。今回は「生活を支援するロボ・メカ技術のメガインテグレーション」をテーマに、「医工連携」テーマの重点化、国際参加者の勧誘、文部科学省大大特プロジェクトによるレスキューロボット展示・デモの併催、愛知万博出展者の特別ポスター展示、高校生や高専生の見学参加の勧誘など、新しい試みをいたしました。本講演会が無事に成功裏に終了できましたことは、なによりも本会にご参加いただき、また熱心にご発表いただいた皆様の賜物と信じているところであります。実行委員会・プログラム委員会を代表して改めて御礼を申し上げます。

さて、2000年のROBOMECHより恒例の、優秀講演のノミネーションについて集計がまとまりましたので、ここにノミネートされた優秀講演110

件の講演番号、講演題目、著者を発表いたします。これら優秀講演は、次項に示す要項のと通りの表彰・推薦対象となります。ノミネートされた皆様には心よりお慶び申し上げます。ロボ・メカ分野のますますの発展に寄与いただけることを大いに期待しております。また、今回選に漏れた方々のご発表も決して引けをとるものではありませんでした。是非来年もチャレンジいただきたく存じます。

最後に、ご参加、ご発表いただいた皆様、また厳しい経済状況にもかかわらず、展示をいただきました企業の方々、講演会を支えていただきましたセッションオーガナイザー、各種委員会の皆様にご心よりお礼を申し上げます。ご挨拶とさせていただきます。

### ROBOMECH2005 優秀講演ノミネーション要項

#### (1) 目的及び概要

ロボティクス・メカトロニクス講演会におけるポスター講演に対して、日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス部門において選出されるROBOMECH表彰等の選考過程を明確化するとともに、ポスター講演の特徴を生かした優れた発表をエンカレッジするために行なう。

予稿原稿投稿時に、本ノミネーションの評価対象となることを希望された講演において、当日実際に発

表が行なわれた講演のなかから、約110～120件程度を選出する。ここでノミネートされた優秀講演は、

- 部門一般表彰 (ベストプレゼンテーション表彰、およびROBOMECH表彰)
- 日本機械学会フェロー賞 (若手優秀講演、学生員および准員が対象)

の選考対象となり、また、

- 部門欧文誌 (Journal of Robotics and Mechatronics) 特集号への推薦対象となる。

#### (2) 選考の方法

評価対象論文1件に対して2人の評価委員による評価とする。評価委員は、割り当てられた講演10件～20件をすべて聴講し、そのなかから優秀講演として相応しいと考えられる講演を、聴講した件数の2割程度を推薦する。ただし評価する項目は次項に掲げるものとし、推薦する講演には、各評価項目(講演内容に関して4項目、発表に関して4項目)に対して「5点(優れている)、4点(良い)、3点(普通)」の評価点をつける。2名の評価委員のうち少なくとも1名が推薦し、その評価委員の評点の平均点が概ね4点以上のものを優秀講演としてノミネートした。

#### (3) 評価項目

##### 1. 講演内容に関する評価項目

- 新規性 (テーマの斬新さ、着眼点の独創性など)
- 結果の有用性 (実験結果の有用

性，統計的処理手法など)

- **実用性，産業界への貢献** (実用性，製品化への可能性など)
- **ロボ・メカ技術への貢献** (総合評価)
- 2. **発表に関する評価項目**
- **ポスターなどの工夫** (ポスターのコンテンツ，デザインなど)
- **発表の明確さ** (発表態度，説明の的確さなど)

**優秀講演ノミネーションの選考結果  
(記載は講演番号順)**

- [1A1-N-048] 重量物搬送用脚式移動ロボットに関する研究：黒井 聖史 (香川大)，石原 秀則 (香川大)
- [1A1-N-062] レーザー走査による立体視ディスプレイ：北川 広明 (東大)，實國 幸夫 (東大)，下山 勲 (東大)，松本 潔 (東大)，星野一憲 (東大)
- [1A1-N-068] ミミズを模倣したぜん動運動型ロボットの開発 (移動様式の比較に関する検討)：中村 太郎 (中央大)，岩永 智秀 (中央大院)，加藤 隆士 (中央大院)
- [1A1-N-074] 非線形バネSATを用いた関節剛性，トルクおよび位置制御：白井 達也 (鈴鹿高専)，伊藤 敬宏 (三重大)，田中 駿一 (鈴鹿高専)，富岡 巧 (鈴鹿高専)
- [1A1-N-095] 低プライバシ侵害性の行動観察システム (超音波タグ・レーダ統合システムによる人とモノの位置計測)：村上 真一 (東京理科大)，西田 佳史 (産総研)，堀 俊夫 (産総研)，溝口 博 (東京理科大)
- [1A1-N-099] 身体運動時生理特性推定を目的とした筋骨格/人工筋/循環器の統合モデル：仁田原 千尋 (奈良先端大)，上田 淳 (奈良先端大)，松本 吉央 (奈良先端大)，小笠原司 (奈良先端大)
- [1A1-N-102] Design and use of distributed optical torque sensors for anthropomorphic robot arm: Dzmitry Tsetserukou (Univ. of Tokyo), Riichiro Tadakuma (Univ. of Tokyo), Hiroyuki Kajimoto (Univ. of Tokyo), Susumu Tachi (Univ. of Tokyo)
- [1A1-N-109] 片持ち梁式触覚センサの応答特性：菊植 亮 (名工大)，佐野 明人 (名工大)，望山 洋 (名工

大)，武居 直行 (名工大)，藤本 英雄 (名工大)，加藤 健太郎 (名工大)，青柳 弘之 (名工大)，三澤 輝夫 (名工大)

- [1A1-N-110] ニューラルネットによる表面痛のモデリング：松永 信智 (熊本大)，黒木 麻予 (熊本大)，川路 茂保 (熊本大)
- [1A1-N-111] 機能的触覚解析のための触覚イメージ計測装置：多田 充徳 (産総研)，金出 武雄 (産総研)
- [1A1-S-001] 蚕の営繭行動を模倣した繊維による自由曲面形成に関する研究：橋 典秀 (信州大)，篠宮 直行 (信州大)，河村 隆 (信州大)
- [1A1-S-035] 走行面の視覚追跡によるクローラ型移動ロボットの制御：永井 伊作 (岡山大)，田中 豊 (岡山大)
- [1A1-S-039] 全方位ステレオを備えた移動ロボットによる三次元室内環境モデリング：池田 俊 (大阪大)，三浦 純 (大阪大)，白井 良明 (大阪大)
- [1A1-S-042] 2足歩行ロボットの膝関節伸展歩容：山下 将弘 (九州大)，倉爪 亮 (九州大)，米田 完 (東工大)，長谷川 勉 (九州大)
- [1A1-S-043] 拮抗型空気圧人工筋を持つ3次元2足ロボットの試作と歩行の実現：石川 政行 (阪大)，田熊 隆史 (阪大)，細田 耕 (阪大)，浅田 稔 (阪大)
- [1A1-S-045] 二足歩行ロボットのための重心補正機能を有する二重球面股関節の設計：小鹿 幸司 (東工大)，岡田 昌史 (東工大)，岩附 信行 (東工大)
- [1A1-S-057] 宇宙ステーション搭載型マニピュレータの動力学シミュレーションと冗長性を用いた操作性向上：吉田 和哉 (東北大)，佐藤 洋一郎 (東北大)，庄子 佳央里 (東北大)，安孫子 聡子 (東北大)
- [1A1-S-067] ハイブリッドシステムモデルに基づく運転行動解析 (データクラスタリングによるアプローチ)：山田 晋 (名大)，鈴木 達也 (名大)，早川 聡一郎 (豊田工業大)，土田 縫夫 (豊田工業大)，津田 太司 (トヨタ自動車)，藤波 宏明 (トヨタ自動車)
- [1A1-S-073] 可変翼車輪を用いた水中

移動ロボットの可能性の検討：岡田 宏直 (龍谷大)，石岡 達徳 (龍谷大)，佐々木 厚丞 (龍谷大)，岩本 太郎 (龍谷大)，渋谷 恒司 (龍谷大)

- [1A1-S-094] 高圧油圧アクチュエータを用いたジャッキアップレスキューロボットの研究 (第2報：走行性能向上とフィールド試験)：田中 淳一 (岡山大)，盛 真唯子 (岡山大)，鈴森 康一 (岡山大)，神田 岳文 (岡山大)
- [1P1-N-034] 走査型非接触インピーダンスセンシング：川原 知洋 (広島大)，金子 真 (広島大)
- [1P1-N-042] 2次元走査型超音波触覚ディスプレイ：岩本 貴之 (東大)，篠田 裕之 (東大)
- [1P1-N-046] 移動型遠隔操作アームによる地雷探査除去支援システムの開発 (システムの統合と国内評価試験)：福島 E.文彦 (東工大)，デベネスト パウロ (東工大)，東條 佑紀 (東工大)，フレーゼ マーク (東工大)，滝田 謙介 (東工大)，ラドイッチ ヘルムツツ (東工大)，降旗 直太 (東工大)，津久井 慎吾 (トピー工業)，玉田 守 (東工大)，三浦 有信 (ヤマテ)，広瀬 茂男 (東工大)
- [1P1-N-050] ソフトインターフェースを介した動的制御のモデル化と安定性解析：柴田 瑞穂 (立命館大)，平井 慎一 (立命館大)
- [1P1-N-056] 人間-機械共働型ロボットシステムのためのモード切り換え制御手法：原 進 (豊田工大)
- [1P1-N-057] ダンスパートナロボットシステム-MS DanceR- (第5報：隠れマルコフモデルを用いたダンスステップの推定と複数のユーザへの適用)：竹田 貴博 (東北大)，小菅 一弘 (東北大)，平田 泰久 (東北大，科技構さきがけ)
- [1P1-N-077] ステアリング動作における人間の手先インピーダンス特性の解析：神田 龍馬 (広島大)，田中 良幸 (広島大)，山田 直樹 (マツダ(株))，福庭 一志 (マツダ(株))，正守 一郎 (マツダ(株))，辻 敏夫 (広島大)
- [1P1-N-091] 棒状物体の 2-step 把握戦略：木村 麻伊子 (広島大)，東

森 充 (広島大), 石井 抱 (広島大), 金子 真 (広島大)

**[1P1-N-102]** 接触面温度予測に基づく物体温度触感の提示 (個人差を考慮した提示手法): 山本 晃生 (東大), 山本 弘明 (東大), 樋口 俊郎 (東大)

**[1P1-N-103]** 高密度ピンアレイによる触覚呈示の可能性: 仲谷 正史 (東大), 梶本 裕之 (東大), 川上 直樹 (東大), 舘 暲 (東大)

**[1P1-N-127]** User Adaptive Loose Guide Method for an Omnidirectional Passive Walking Aid System: Naemeh Nejatbakhsh (Tohoku Univ.), Kazuhiro Kosuge (Tohoku Univ.)

**[1P1-S-005]** 制御系と機構系間の相互作用を活用した学習の高効率化 (へび型ロボットを用いた事例研究): 長谷川 貴巨 (名大), 川勝 年洋 (東北大), 石黒 章夫 (名大)

**[1P1-S-007]** 連想記憶ダイナミクスのアトラクタ分岐によるシンボル創発とそれを用いた記憶システム: 門根 秀樹 (東大), 中村 仁彦 (東大)

**[1P1-S-018]** 行動戦略およびセンシング戦略の並列的決定による超音波センサ移動ロボットの速度制御: 江丸 貴紀 (電通大), 田中 一男 (電通大), 土谷 武士 (道工大)

**[1P1-S-023]** 基礎から応用へものづくりを継続的に行う教育プログラム (桐蔭横浜大学の取り組み): 林原 靖男 (桐蔭横浜大), 安居院 猛 (桐蔭横浜大), 伊藤 高廣 (桐蔭横浜大), 大幅 元吉 (桐蔭横浜大), 小柳 栄次 (桐蔭横浜大), 関根 註明 (桐蔭横浜大), 竹内 正顯 (桐蔭横浜大), 工藤 成史 (桐蔭横浜大)

**[1P1-S-028]** ボルト組付けタスクスキル: 尹 祐根 (産総研), 末廣 尚士 (産総研), 音田 弘 (産総研), 北垣 高成 (産総研)

**[1P1-S-035]** 脚式ロボットのナビゲーションのための画像レイアウトを利用した環境認識: 内本 友洋 (未来大), 鈴木 昭二 (未来大)

**[1P1-S-041]** 2足歩行ロボットの不整

地適応能力向上を図った足部機構の開発: 橋本 健二 (早大院), 細島 拓也 (早大院), 菅原 雄介 (早大院), 御厨 裕 (早大院), 砂塚 裕之 (早大院), 川瀬 正幹 (早大院), 林 憲玉 (神大), 高西 淳夫 (早大)

**[1P1-S-056]** 加速度指令型遠隔操作における予測運動表示: 横浜 真誠 (弘前大学), 駒井 稔久 (弘前大学), 妻木 勇一 (弘前大学)

**[1P1-S-057]** CMGを用いた気球搭載望遠鏡のポインティング制御: 吉田 和哉 (東北大), 川崎 公平 (東北大), 荘司 泰弘 (東北大), 島崎 準一 (東北大), 宋 碩昊 (東北大), オルソン ヘンリック (東北大), 田口 真 (国立極地研究所)

**[1P1-S-073]** 有線式レスキューロボットののためのリール機構を搭載した半球殻車輪移動体の開発: 新井 雅之 (東工大), 田中 良典 (東工大), 広瀬 茂男 (東工大)

**[1P1-S-081]** 電界共役流体 (ECF) を利用したマイクロジャイロの開発: 横田 眞一 (東工大), 西澤 竜太 (東工大), 竹村 研治郎 (東工大), 枝村 一弥 (新技術マネージメント)

**[1P2-N-037]** 受容器の時間的応答特性を利用する吸引圧触覚ディスプレイ: 牧野 泰才 (東大), 篠田 裕之 (東大)

**[1P2-N-044]** 安全運転のための実時間歩行者検出: 鈴木 秀和 (福井高専), 見浪 護 (福井大), 前 泰志 (福井大)

**[1P2-N-049]** 空気圧ソフトアクチュエータを用いた装着型腕部支援装置“ASSIST”の開発: 佐々木 大輔 (岡山大), 則次 俊郎 (岡山大), 高岩 昌弘 (岡山大), 片岡 佑介 (岡山大)

**[1P2-N-064]** 位置決め作業における可変インピーダンス制御手法: 武居 直行 (名工大), 澤田 英明 (名工大), 菊植 亮 (名工大), 佐野 明人 (名工大), 望山 洋 (名工大), 藤本 英雄 (名工大)

**[1P2-N-065]** 人とベッドの協調搬送システムにおける走行安定性: 初雁 卓郎 (パラマウントベッド), 数野 裕樹 (パラマウントベッド), 下川

真人 (パラマウントベッド), 三宅 徳久 (パラマウントベッド)

**[1P2-N-069]** LED制御装置いろは姫を活用した小学校におけるメカトロニクス教育: 水谷 好成 (宮城教育大学), 岩本 正敏 (東北学院大学)

**[1P2-N-074]** 眼剛性計測へのチャレンジ: 飯田 義親 (広島大学), 徳田 寛一 (広島大学), 川原 知洋 (広島大学), 金子 真 (広島大学), 三嶋 弘 (広島大学), 塚本 秀利 (広島大学), 杉本 栄一郎 (広島大学)

**[1P2-N-090]** 100gの指関節による指先力100Nの実現: 高木 健 (東工大), 小俣 透 (東工大), 土屋 敏男 (小野電機製作所)

**[1P2-N-094]** 単眼カメラによる顔トラッキング: 佐々尾 直樹 (奈良先端大), 松本 吉央 (奈良先端大), 小笠原 司 (奈良先端大)

**[1P2-N-102]** 柔軟指先による把握物体のエッジ方向計測の性能評価: 村上 剛司 (九州大), 木下 佑輔 (九州大), 長谷川 勉 (九州大)

**[1P2-N-106]** カーボンマイクロコイルを用いた触覚センサの機械-電気変換メカニズム: 本間 将人 (慶大), 昆陽 雅司 (慶大), 前野 隆司 (慶大), 森田 宏 (慶大院), 河邊 憲次 (CMC 技術開発), 元島 栖二 (岐阜大)

**[1P2-N-111]** 脊椎強度評価用6軸材料試験機の開発: 増田 峰知 (三重科振セ), 藤原 基芳 (三重科振セ), 稲葉 忠司 (三重大工), 加藤 貴也 (三重大工), 笠井 裕一 (三重大医), 伊藤 悟 (扶桑工機(株))

**[1P2-N-122]** 箸を用いた食事介助ロボットによる環境支援システム: 阿部 昌弘 (東海大), 増田 良介 (東海大)

**[1P2-N-127]** 光弾性効果を利用した個人対応型精密脳血管モデルによる3次元応力解析: 池田 誠一 (名大), 新井 史人 (名大), 福田 敏男 (名大), 金 垠憲 (名大), 根来 眞 (藤田保健衛生大), 高橋 郁夫 (安城更正病院)

**[1P2-S-005]** 実時間可変弾性要素の開発 (関節の位置と剛性の独立制御を目指して): 梅舘 拓也 (名大), 岸 弘朗 (名大), 山田 康武 (名大), 石黒 章夫 (名大)

## ロボメカ部門関係アドレス

■部門ホームページ URL

<http://www.jsme.or.jp/rmd/>

■部門広報委員会

メールアドレス [rmd@jsme.or.jp](mailto:rmd@jsme.or.jp)

**[1P2-S-015]** 環境埋め込み情報およびレンジセンサ情報を利用した屋外環境下での自己位置推定：川端 邦明（理研），伊東 大輔（明治大），羽田 靖史（理研），中後 大輔（埼玉大），嘉悦 早人（理研），浅間 一（東大）

**[1P2-S-017]** 脚車輪型移動装置 ZeroCarrier の基本評価：袁 建軍（東工大），広瀬 茂男（東工大）

**[1P2-S-030]** Designing An Algorithm for Testing Object Caging Condition by Multiple Mobile Robots: Zhidong Wang (Tohoku Univ.), Yasuhisa Hirata (Tohoku Univ.), Kazuhiro Kosuge (Tohoku Univ.)

**[1P2-S-040]** 受動歩行の安定メカニズムの構造に基づいた歩行（大域的安定化法と実験的検証）：池俣 吉人（名工大），佐野 明人（名工大），藤本 英雄（名工大）

**[1P2-S-049]** マルチロコモーションロボットによるブラキエーション運動制御（エネルギーに基づく Swing-back 制御）：梶間 日出輝（名大），土井 将弘（名大），長谷川 泰久（筑波大），福田 敏男（名大）

**[1P2-S-053]** 宇宙用4足歩行ロボットの地上実験（足先画像フィードバックによる自動歩行実験）：上野 浩史（宇宙航空研究開発機構），稲葉 一幸（宇宙航空研究開発機構），小田 光茂（宇宙航空研究開発機構），鈴木 悟史（エイイーエス）

**[1P2-S-055]** 双腕宇宙ロボットによる軌道上作業シミュレータの開発：鳥谷 昭之（東北大），山崎 峻一（東北大），伊勢 紘人（東北大），佐藤 大祐（東北大），内山 勝（東北大）

**[1P2-S-059]** 航空機模型を使った飛行実験における計測技術：生沼 秀司（宇宙航空研究開発機構），長井 健一郎（宇宙航空研究開発機構），石井 達哉（宇宙航空研究開発機構），武田 克己（航空宇宙技術振興財団），山本 政宏（関東学院大），東郷 道太（関東学院大），蟹沢 一樹（関東学院大），中谷 綾子（関東学院大）

**[1P2-S-081]** 空気圧バルーンを用いた腱駆動システムの開発：永瀬 純也（秋田県大院），嵯峨 宣彦（秋田県大），栗野 克行（秋田県大院），永田 新（秋田工技セ），高梨 宏之

（秋田県立大）

**[2A1-N-034]** 舟状骨骨折整復支援ロボティックシステムのレジストレーションに関する研究：割澤 伸一（東大），倉橋 雄己（東大），西田 武史（東大），橋詰 博行（岡山大学），渡邊 益宣（岡山大学），光石 衛（東大）

**[2A1-N-043]** 動き情報の利用による共同注意学習の高速化：長井 志江（情報通信研究機構）

**[2A1-N-064]** 確率的表現に基づくロボットとの対話行動のための空間情報と文脈の記憶管理システム：川路 友博（東大），稲岳 哲也（東大），岡田 慧（東大），稲葉 雅幸（東大）

**[2A1-N-072]** RTコンポーネントによるシステム構築法（RTミドルウェアの基本機能に関する研究開発（その14））：安藤 慶昭（産総研），末廣 尚士（産総研），北垣 高成（産総研），神徳 徹雄（産総研），尹 祐根（産総研）

**[2A1-N-078]** 磁気駆動マイクロデバイスをを用いたマイクロチップ内微小粒子操作：丸山 央峰（名大），新井 史人（名大），福田 敏男（名大）

**[2A1-N-079]** 熱可逆性ハイドロゲルおよびレーザマイクロマニピュレーションを用いた細胞の位置操作・固定：新井 史人（名大），エン チン エイク（名大），福田 敏男（名大）

**[2A1-N-114]** 腹腔鏡下手術支援用ロボット鉗子システムの開発：神野 誠（(株)東芝），松日楽 信人（(株)東芝），宮川 豊美（(株)東芝），砂 押 貴光（(株)東芝），羽藤 武宏（(株)東芝），森川 康英（慶應大），小澤 壯治（慶應大），北島 政樹（慶應大）

**[2A1-N-117]** 遠隔深部腹腔内手術用ハイパーフィンガーの多機能化とトータルシステムの開発：生田 幸士（名大），河合 正也（名大），福田 桂一郎（名大），高野 博之（名大），長谷川 誠（名大），森島 昭男（中京大）

**[2A1-N-118]** Open MRI 下胎児手術支援システムの開発（第一報：微細マニピュレータと鉗子ナビゲーション）：原田 香奈子（早大），岩瀬 健太郎（早大），坪内 広太（早

大），千葉 敏雄（国立成育医療センター），岸 宏亮（早大，日立），藤江 正克（早大）

**[2A1-N-121]** 肝臓の力学的特性を規範とした針の先端の位置制御：小林 洋（早大），岡本 淳（早大），藤江 正克（早大）

**[2A1-N-131]** 低侵襲手術用液圧駆動脳へラマニピュレータ（一多関節化とモデル化）：岡安 はる奈（早大），岡本 淳（早大），伊関 洋（女子医），藤江 正克（早大）

**[2A1-S-030]** ロボット研究開発用クローラ移動機構ユニットの開発：天野 久徳（消防研）

**[2A1-S-031]** 実用的3次元素状能動体 ACM-R4の開発：山田 浩也（東工大），広瀬 茂男（東工大）

**[2A1-S-033]** 1モータ2リンク機構ロボットのダイナミックな移動の制御（シミュレータ構築とその上で設計した制御器による実機の制御）：竹 囿 年延（筑波大），油田 信一（筑波大）

**[2A1-S-036]** カメラ・プロジェクター体型移動ロボットによる視野共有型遠隔コラボレーションシステム：町野 保（NTT），南條 義人（NTT），柳原 義正（NTT），河田 博昭（NTT），岩城 敏（NTT），竹野内 紋子（NTT），下倉 健一郎（NTT）

**[2A1-S-037]** 論理センサネットワークを利用したロボットプラットフォームの開発（第1報）：手塚 博久（NTT），南條 義人（NTT），岩城 敏（NTT），片渕 典史（NTT），中村 幸博（NTT），町野 保（NTT），中山 丈二（NTT），松村 成宗（NTT），下倉 健一郎（NTT）

**[2A1-S-047]** 操作力多面体に基づく力方向操作性と安定性を考慮した力作業姿勢制御：梶尾 祐介（早大），岩田 浩康（早大），徳舛 佳洋（早大），菅野 重樹（早大）

**[2A1-S-073]** ファイバースコープのための振動駆動型繊毛移動機構の開発：新妻 翔（神戸大），武村 史朗（IRS），田所 諭（神戸大）

**[2P1-N-027]** 曲面画像表示によるロボットの顔表情表出：橋本 稔（信州大），師岡 大介（信州大）

**[2P1-N-064]** モジュール型ヒューマノイドロボットの再構成機構の設計と

実装：平 哲也（慶應大），鎌田 展秀（慶應大），山崎 信行（慶應大）  
**[2P1-N-077]** 弾性表面波デバイスによる液滴の搬送，混合，霧化：山本 晃生（東大），西村 壮礼（東大），塚田 修大（東大），樋口 俊郎（東大）  
**[2P1-N-079]** 光ピンセットによる微粒子の3次元6自由度操作：新井 史人（名大），遠藤 稔明（名大），山内 龍次（名大），福田 敏男（名大）  
**[2P1-N-081]** SU-8マイクロ電極による昆虫筋電位計測：桑名 芳彦（生物研）  
**[2P1-N-090]** ハイブリッドマイクロ構造のための超高分解能自由液面型マイクロ光造形法の開発：小林 謙吾（名大），生田 幸士（名大）  
**[2P1-N-092]** 培養心筋細胞を駆動源とするバイオマイクロアクチュエータを用いたBioMEMSデバイスの創成（心筋細胞シートを用いた超微量マイクロポンプの実現）：森島 圭祐（東京農工大），田中 陽（東大），清水 達也（東京女子医大），大和 雅之（東京女子医大），菊池 明彦（東京女子医大），岡野 光夫（東京女子医大），北森 武彦（東大）  
**[2P1-N-102]** 全身分布触覚センサネットワークに基づく触行動特徴抽出：野田 智之（阪大），宮下 敬宏（ATRロボ研），石黒 浩（阪大，ATRロボ研），小暮 潔（ATRロボ研），萩田 紀博（ATRロボ研）  
**[2P1-N-103]** 触覚情報処理用 Mixed Signal LSI の開発：岩下 貴司（東大），下条 誠（電通大），石川 正俊（東大）  
**[2P1-N-107]** 圧覚と衝撃センサを用いたロボットの皮膚センサによる刺激の認識：福嶋 政徳（東海大），増田 良介（東海大）  
**[2P1-N-111]** 2次元距離場を用いた3次元臓器モデルと内視鏡画像の高速な位置合わせ：岩下 友美（九州大），倉爪 亮（九州大），原 健二（九州大），小西 晃造（九州大），中本 将彦（九州大），橋爪 誠（九州大），長谷川 勉（九州大）  
**[2P1-N-115]** 内視鏡手術シミュレータのための基礎データ取得：木口 量夫（佐賀大），清水 聡（佐賀大），山本 元司（九州大），長谷川 勉（九州大），倉爪 亮（九州大），小

西 晃造（九州大），掛地 吉弘（九州大），橋爪 誠（九州大）  
**[2P1-N-125]** MRI対応保持ロボットの開発：大浦 光宏（早大），小林 洋（早大），岡本 淳（早大），藤江 正克（早大）  
**[2P1-N-127]** 超音波診断の技能の技術化に関する研究（第2報：要求機能の分解と再構築）：小泉 憲裕（東大），割澤 伸一（東大），橋詰 博行（岡山大），光石 衛（東大）  
**[2P1-S-005]** 分散モニタリングを実現するためのインターネットを活用したエージェントシステム：深津 時広（中央農研），平藤 雅之（中央農研），木浦 卓治（中央農研）  
**[2P1-S-020]** 段差適応型ホロノミック全方向移動ロボットの開発（第9報：段差乗り越え走行を考慮した車輪制御速度決定手法の開発）：中後 大輔（埼玉大），川端 邦明（理研），嘉悦 早人（理研），浅間 一（東大），三島 健稔（埼玉大）  
**[2P1-S-041]** ねじりコイルばねを用いた生物型4足走行ロボット「龍馬」によるトロット歩行：角前 和仁（龍谷大），徳山 善之（龍谷大），渋谷 恒司（龍谷大），堤 一義（龍谷大），岩本 太郎（龍谷大）  
**[2P1-S-045]** 上半身駆動型準受動歩行ロボットの登坂実験：宝田 恵太郎（東洋大），秋元 俊成（東洋大），松元 明弘（東洋大），松下 光次郎（東大），横井 浩史（東大），新井 民夫（東大）  
**[2P1-S-053]** 可変形状トラスを用いた可動型屋根構造に関する研究（第5報、可動型大型モニュメントへの適用とその特徴）：井上 文宏（大林組），栗田 康平（大林組），諸戸 竜一（大林組），内海 良和（大林組），古屋 則之（大林組），竹内 千秋（電通）  
**[2P1-S-056]** 4足歩行型法面作業ロボットTITAN XIの開発（第6報：ロボットの作業環境地図の生成とその利用）：土居 隆宏（中京大），程島 竜一（東工大），福田 靖（玉川大），広瀬 茂男（東工大），岡本 俊仁（大昌建設），森 純一（大昌建設）  
**[2P1-S-058]** ロックネット登攀ロボットの開発（登攀動作の最適化と高速化）：梶原 秀一（釧路高専），荒

井 誠（釧路高専），野口 孝文（釧路高専），中村 隆（釧路高専）  
**[ALL-N-004]** 腕脚統合型ロボット「ASTERISK」の開発：田窪 朋仁（大阪大），新井 健生（大阪大），井上 健司（大阪大），梅谷 智弘（大阪大），林原 靖男（桐蔭横浜大），小柳 栄次（桐蔭横浜大）  
**[ALL-N-007]** 人間共生ロボット“EMIEW”の開発：細田 祐司（日立機械研究所），堀内 敏彦（日立機械研究所），柄川 索（日立機械研究所），玉本 淳一（日立機械研究所），戸上 真人（日立機械研究所）  
**[ALL-N-015]** 人とのインタラクションにおける高性能聴覚機能ロボットの研究開発（聞き分けアプリ君の開発）：松日楽 信人（(株)東芝），小川 秀樹（(株)東芝），鈴木 薫（(株)東芝），廣川 潤子（(株)東芝），古賀 敏之（(株)東芝）  
**[ALL-N-018]** 探査型ヒューマノイドロボットHRP-2 No.10：横井 一仁（産総研），リョー スイエン（筑波大／産総研），有隅 仁（産総研），吉田 英一（産総研），スターセ オリヴィエ（CNRS／産総研），河井 良浩（産総研），梶田 秀司（産総研），金広 文男（産総研），原田 研介（産総研）  
**[ALL-N-021]** 超多自由度可変柔軟脊椎筋骨格型ヒューマノイド「小太郎」開発概要（愛知万博速報）：水内 郁夫（東大），吉海 智晃（東大），袖山 慶直（東大），中西雄飛（東大），宮寺 明彦（東大），山本 泰地（東大），ニエメラ トゥオマス（東大），安達 隆介（東大），林 摩梨花（東大），稲葉 雅幸（東大）

日本機械学会  
 ロボティクス・メカトロニクス部門  
 ニュースレターNo. 36 (2005.10発行)  
 編集 第83期広報委員会  
 委員長 酒本 晋太郎  
 (新菱冷熱工業(株))  
 副委員長 内田 康之 (防衛庁)  
 幹事 市川 純章  
 (諏訪東京理科大学)  
 委員 山下 淳 (静岡大学)  
 委員 中村 明生 (東京電機大学)  
 委員 金森 哉吏 (電気通信大学)  
 委員 安藤 吉伸 (芝浦工業大学)