ROBOMEC 2011 講演題目一覧

1A1　5 月 27 日　9：30－11：00

農業用ロボット・メカトロニクス

1A1-A01 大規模生産施設におけるトマト収穫ロボットの研究 エンドエフェクタの改良 堀家 龍一（岡山大）門田 光司（岡山大）難波 和彦（岡山大）山本 親史（岡山大）

1A1-A02 太陽光利用型知的植物工場におけるマルチオペレーションロボットの開発　有馬 誠一（愛媛大）上加 裕子（愛媛大）神村 泰地（愛媛大）仁科 弘重（愛媛大）羽藤 堅治(愛媛大）高山 弘太郎（愛媛大）

1A1-A03 果実の着果状態に着目したいちご収穫ロボットの収穫難易度判定方法の検証 菅原 英剛（早大）中尾 真梨子（早大）菅野 重樹（早大）山下 智輝（前川製作所）田中 基雅（前川製作所）山本 聡史（生研センター）林 茂彦（生研センター）齋藤 貞文（生研センター)

1A1-A04 e-Neco Green House における温度管理システムの研究開発　吉開 秀悟（北九州高専）船津 勝也（北九州高専）今 輝幸（北九州高専）滝本 隆（北九州高専）久池井 茂(北九州高専)

1A1-A05 昼夜使用可能なアスパラガス収穫ロボット用センサ装置の開発　田口 喜祥（長崎工技セ）酒井 寿美雄（協和機電)

1A1-A06 小ギクの開花程度選別装置における判定パラメータの自動獲得に関する検討 濱田 敏弘（香川産技）福本 靖彦（香川産技）仲 照史（奈良農総セ）陶山 純（みのる産業）山本 明（みのる産業)

1A1-A07 画像処理によるサフランめしべ自動収穫システムの検討　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（成蹊大)

1A1-A08 ナシ計数のための形状的特徴を用いた果実検出手法の研究　村上 則幸（北農研）吉田 睦（ヤマハ発動機）石山 健二（ヤマハ発動機）塩澤 秀門（神戸大）吉田 武史（神戸大）深尾 隆則（神戸大)

1A1-B01 RFID を用いたバラ鉢苗群の位置モニタリング　鈴本 和生（東大）酒造 正樹（東大）曽根 廣尚（オネスト）山田 一郎（東大)

1A1-B02 果樹園ＵＧＶの全方位カメラの画像に基づく適応制御　開田 宏介（神戸大）永田 純平（神戸大）倉鋪 圭太（神戸大）深尾 隆則（神戸大）石山 健二（ヤマハ発動機）神谷 剛志（ヤマハ発動機）村上 則幸（北農研)

1A1-B03 水田用小型除草ロボット（アイガモロボット）の開発 自律走行システムの開発 光井 輝彰（岐阜県情報技術研究所）平湯 秀和（岐阜県情報技術研究所）田畑 克彦（岐阜県情報技術研究所）飯田 佳弘（岐阜県情報技術研究所)

1A1-B04 農業用薬液注入ロボットの実用化　青山 元（埼玉工大）石川 和良（富士重工）関 淳也（富士重工）足立 佳儀（富士重工）石村 左緒里（富士重工）薩見 雄一（富士重工）高橋 朝美（富士重工)

1A1-B05 法面集草・梱包ロボットの開発 実証機の試作 土肥 誠（島根大）尾崎 由佳（島根大）香出 聡一郎（国交省)

1A1-B06 局所耕うん栽培を実践する脚式ロボットの開発 栽培計画と接地位置を考慮した移動シミュレーション 樹野 淳也（近畿大）麻郷地 宏史（近畿大）稲垣 克彦（東海大）田島 淳（東農大）

1A1-B07 超音波エコー動画像を利用した肉牛の脂肪交雑値推定　福田 修（産総研）鍋岡 奈津子（産総研）宮島 恒晴（佐賀畜試）

建設・解体ロボット・メカトロニクス

1A1-B09 超高層建設における高出力吊荷回転制御装置の開発　井上 文宏（大林組）小泉 達也（大林組）小野 佳之（大林組）

1A1-B10 三次元形状計測装置による建設構造物の出来形計測 リアルタイム照合の実現と道路トンネル工事への適用 遠藤 健（東急建設）倉爪 亮（九大）古賀 祐一郎（九大）池野谷 尚史（東急建設）

1A1-C01 自昇降式コンクリート柱補修装置の開発　中村 聡（東急建設）伊藤 正憲（東急建設）

1A1-C02 ホイールローダの掬い取り動作時における土砂反力推定　不二原 拓也（中央大）岡田 直人（中央大）大隅 久（中央大）皿田 滋（産総研）

1A1-C03 建機マニピュレータの手先外力ベクトル計測 内在誤差範囲推定に基づく相対的計測精度向上 亀崎 允啓（早大）中村 皓佑（早大）橋本 諭（早大）岩田 浩康（早大）菅野 重樹（早大）

1A1-C04 油圧ショベルに適した異構造マスタ・スレーブ操作方式の研究　吉灘 裕（コマツ）岡村 健治（コマツ）横田 眞一（東工大）

1A1-C05 動画像処理による鉱山小割室における小割対象岩石詰まりの検出　川部 彰吾（筑波大）坪内 孝司（筑波大）皿田 滋（産総研）

清掃ロボット

1A1-C08 トイレ用小型清掃ロボットの実用化　青山 元（埼玉工大）石川 和良（富士重工）関 淳也（富士重工）足立 佳儀（富士重工）石村 左緒里（富士重工）薩見 雄一（富士重工）高橋 朝美（富士重工）

1A1-C09 専用部小型清掃ロボットの実用化　青山 元（埼玉工大）石川 和良（富士重工）関 淳也（富士重工）足立 佳儀（富士重工）石村 左緒里（富士重工）薩見 雄一（富士重工）高橋 朝美（富士重工）

1A1-C10 小型掃除ロボットの開発 第２報：障害物に沿う走行の実現 藤本 祥語（岡山大）永井 伊作（岡山大）渡辺 桂吾（岡山大）

1A1-D01 階段清掃ロボットにおける移動機構の検討　角道 貴久（岡山大）渡辺 桂吾（岡山大）永井 伊作（岡山大）

1A1-D02 汚れ検出センサを用いた窓ガラス清掃ロボットによる清掃品質向上　香月 良夫（九大）池田 毅（九大）山本 元司（九大）

1A1-D03 自動車運搬船清掃ロボットの開発　青山 元（埼玉工大）石川 和良（富士重工）関 淳也（富士重工）足立 佳儀（富士重工）石村 左緒里（富士重工）薩見 雄一（富士重工）高橋 朝美（富士重工）

作業をするロボット

1A1-D05 模擬実験用配電作業ロボットシステムによる基本作業の性能検証 碍子のナットの着脱 青山 和樹（名城大）片岡 敬博（名城大）前川 直毅（名城大）山本 裕介（名城大）辰野 恭市（名城大）

1A1-D06 磁気浮上ロボットと産業用ロボットとの協調作業に向けた実験システムの構築 津田 尚明（和歌山高専）多羅尾 進（東京高専）Mehrtash Moein（Univ. of Waterloo）Khamesee Behrad (Univ. of Waterloo)

1A1-D07 伝統工芸「絞り」における括り作業のキャップ型絞り具を用いた自動化 西堀 賢司（大同大）兵藤 彰洋（大同大）平田 義晴（大同大）

1A1-D08 金型研磨ロボットの研究 一定圧力下における平面研磨実験 一色 俊佑（龍谷大）渋谷 恒司（龍谷大）松野 行秀（松野金型）丸山 信哉（松野金型）山田 忠義（ヤマダ技研）松下 俊（XEBEC）河内 弘茂（河内事務所）

1A1-D09 移動マニピュレータを用いた書籍整理システム 石田 浩基（立命館大）杉山 正治（立命館大）吉川 恒夫（立命館大）

1A1-D10 小型打音検査ロボットの開発 山口 友之（早大）菅原 芳晴（早大）有賀 杏奈(早大）橋本 周司（早大）

1A1-E01 電子コネクタ組み立てシステムの力覚センサを用いたエラーリカバリ手法 松野 隆幸（富山県立大）佐々木 裕宣（名大）孫 柏青（沉陽工業大）福田 敏男（名大）

1A1-E02 産業用ロボットを用いたビューベースト教示再生： 押し操作への適用 森山 祐樹（横国大）前田 雄介（横国大）

1A1-E03 小型部品ハンドリングデバイスの開発 第３報：歯車組立て作業のためのデバイス設計 山口 賢悟（東北大）海隅 亜矢（東北大）平田 泰久（東北大）小菅 一弘（東北大）

1A1-E04 小型部品ハンドリングデバイスの開発 第 4 報：双腕マニピュレータによる小型部品の組み付け 海隅 亜矢（東北大）山口 賢悟（東北大）平田 泰久（東北大）小菅 一弘(東北大)

1A1-E05 6-DOF Target Posture of Small Objects for Grasping Task by 7-DOF Dual Arm Robot ルヒザン リザ（Chiba Univ.）野波 健蔵（Chiba Univ.）

1A1-E06 レーザー距離計を用いたアームとワークの相対取り付け位置キャリブレーション 加藤 弘（筑波大）相山 康道（筑波大）

1A1-E07 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考察と直接教示法の有効性の検討 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）札場 勇大（パナソニック）佐藤 太一（パナソニック）

1A1-E08 非線形最小二乗法を用いた逆運動学の数値的解法 鳥谷 俊介（千葉大）ルヒザン リザ（千葉大）齊木 広太朗（千葉大）木嶋 健太（千葉大）野波 健蔵（千葉大）

生産システム・生産機器メカトロニクス

1A1-E09 並行プロセスモデルに基づくロボットシステムのリアルタイムマルチタスク制御 安田 元一（長崎総合科学大）

1A1-E10 移動体把持ロボットに向けた状態推定手法による予測技術の開発 江本 周平

(IHI) 藤井 正和 (IHI) 曽根原 光治 (IHI)

1A1-F01 工作機械送り駆動系の輪郭制御による省エネルギー効果の実験的検証　小河 裕樹 (豊橋技科大) 内山 直樹 (豊橋技科大) 佐野 滋則 (豊橋技科大)

1A1-F02 外乱オブザーバ併用型 PFC によるテーブル駆動システムの位置決め制御　金子 高太郎 (秋田県立大) 佐藤 俊之 (秋田県立大) 齋藤 直樹 (秋田県立大)

1A1-F03 事象駆動系の分散型故障診断法における Bayesian Network の構築法 KL 情報量を用いたアークの重要度評価手法 山口 拓真 (名大) 稲垣 伸吉 (名大) 鈴木 達也 (名大)

1A1-F04 プレスキャスティングにおける上昇流動液体の飛跳ね挙動のモデリングと空気巻き込み抑制を考慮したプレス速度設計　杉浦 孝典 (豊橋技科大) 田崎 良佑 (豊橋技科大) 三好 孝典 (豊橋技科大) 寺嶋 一彦 (豊橋技科大)

1A1-F05 溶接ビード研削をロボット化するための能動工具ホルダーの開発 非線形力フィードバックを用いた剛性制御 中嶋 新一 (新潟工科大) 木伏 宏達 (新潟工科大)

1A1-F06 異形断面形状の絞りスピニング加工法の開発　杉田 栄彦 (筑波大) 荒井 裕彦 (産総研)

1A1-F07 加工ローラの協調制御による管のスピニング加工の高速化に関する研究　田村 祥央 (筑波大) 荒井 裕彦 (産総研)

1A1-F08 ステッピングモータによる紙テープ送りプロセスのセンサレス位置決め・振動抑制制御　吉田 貴裕 (豊橋技科大) 野田 善之 (豊橋技科大) 三好 孝典 (豊橋技科大) 寺嶋 一彦 (豊橋技科大) 西田 真幸 (東京ウェルズ) 菅沼 直彦 (東京ウェルズ)

1A1-F09 電子天秤を用いた高速秤量の基礎研究　山崎敬則(小山高専) 山川雄司(東大)

エコメカトロニクス

1A1-F10 ロングオーバーラップ水圧サーボ弁の開発　神谷 祐樹 (名城大) 渡辺 聖也 (名城大) 青木 秀典 (名城大) 大道 武生 (名城大)

1A1-G01 シンプルな非集光型発電システムのメカトロニクスへの応用　村岡 真澄 (東海大) 増田 良介 (東海大)

1A1-G02 高効率エンジン発電システムの研究開発 ICELG の力学特性の解析評価 武田 佑太 (名城大) 石川 広基 (名城大) 大道 武生 (名城大)

1A1-G03 高効率エンジン発電システムの研究開発 クランク型システムの動力学シミュレータの開発 石川 広基 (名城大) 武田 佑太 (名城大) 大道 武生 (名城大)

1A1-G04 実用型小型一人乗り燃料電池自動車 (micro FCV) における動力機構設計および燃料電池実験　滑川 貴隆 (神奈川工大) 山口 悟 (神奈川工大) 山崎 翼 (神奈川工大) 中島 僚 (神奈川工大) 高橋 良彦 (神奈川工大)

1A1-G05 実用型小型一人乗り燃料電池自動車 (micro FCV) の状態測定および制御回路の検討　山崎 翼 (神奈川工大) 滑川 貴隆 (神奈川工大) 山口 悟 (神奈川工大) 中島 僚 (神奈川工大) 高橋 良彦 (神奈川工大)

1A1-G06 実用型小型一人乗り燃料電池自動車 (micro FCV) における登坂路走行および加速走行実験　山口 悟 (神奈川工大) 山崎 翼 (神奈川工大) 滑川 貴隆 (神奈川工大) 中島 僚 (神奈川工大) 高橋 良彦 (神奈川工大)

1A1-G07 ソーラー発電能力を有する水中移動ロボットの開発　水玉 雄一郎 (富山大) 池

本 有助（富山大）笹木 亮（富山大）小原 治樹（富山大）

1A1-G08 超磁歪材料を用いた発電システムの試作　松井 暁（東海大）山本 佳男（東海大）松井 康浩（湘南メタルテック）

次世代ロボット知能化技術開発プロジェクト

1A1-H03 RTC-CANopen におけるファームウェアデータベースの開発　田畑 伸頼（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）

1A1-H04 RTC-CANopen を適用したリファレンスロボットの開発（第 2 報）　山口 健太（芝浦工大）藤田 恒彦（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）

1A1-H05 モデルベース設計を適用した移動知能ロボットの機能実現　安田 瑛（芝浦工大）鷹栖 尭大（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）

1A1-H06 形状を考慮したポテンシャル法による障害物回避アルゴリズム 第 2 報：実験による検証 伊藤 聡一郎（千葉工大）林 達也（千葉工大）清水 正晴（千葉工大）大和 秀彰（千葉工大）入江 清（千葉工大）古田 貴之（千葉工大）林原 靖男（千葉工大）

1A1-H07 オフィスビル移動ロボットの知能化　青山 元（埼玉工大）石川 和良（富士重工）関 淳也（富士重工）足立 佳儀（富士重工）石村 左緒里（富士重工）薩見 雄一（富士重工）高橋 朝美（富士重工）

1A1-H08 3 次元距離センサを用いた局所地図生成と RT コンポーネント化　後藤 拓喜（豊橋技科大）知久 健（豊橋技科大）北島 健太（豊橋技科大）三浦 純（豊橋技科大）佐竹 純二（豊橋技科大）

1A1-H09 未知環境下での手探り動作による把持目標への手先アプローチ手法　木村 真也（筑波大）相山 康道（筑波大）長瀬 和行（筑波大）

1A1-H10 視覚からの仮想反力を用いたインピーダンス制御による把持目標への手先アプローチ手法　長瀬 和行（筑波大）相山 康道（筑波大）木村 真也（筑波大）

1A1-H11 実時間自己／他者運動分離認識 RTC を用いたヒューマノイドの近傍移動物体軌跡推定・追従行動の実現　秋元 貴博（東大）後藤 健文（東大）小島 光晴（東大）吉海 智晃（東大）稲葉 雅幸（東大）

1A1-H12 動作計画 RT コンポーネントの開発と双腕ロボットでの利用　花井 亮（東大）稲葉 雅幸（東大）

1A1-H13 作業計画モジュールにおけるアプリケーション記述支援機能　大橋 健（九工大）

1A1-H14 作業移動ロボットの再利用性を考慮に入れたコンポーネント構造の検討　岩根 享平（阪大）大原 賢一（阪大）田窪 朋仁（阪大）前 泰志（阪大）新井 健生（阪大）

1A1-H15 RT コンポーネント開発へのテスト駆動開発手法の導入　小田桐 康暁（セック）中本 啓之（セック）西之原 寛（セック）

ロボットハンドの機構と把持戦略

1A1-I01 オブジェクトピッキングのための物体配置モデル　永田 和之（産総研）原田 研介（産総研）辻 徳生（産総研）山野辺 夏樹（産総研）中村 晃（産総研）

1A1-I02 流動体を用いた受動変形柔軟ハンドによる接触圧評価　山本 元司（九大）佐藤 雅紀（九大）寺脇 正樹（東海ゴム）

1A1-I03 6 軸力覚センサによる滑り検出に基づくユニバーサルロボットハンド II の抗滑り制御　福井 航（神戸大）丸田 周平（神戸大）小林 太（神戸大）小島 史男（神戸大）中本 裕之（兵工技セ）前田 正（前田精密）貴田 恭旭（ビー・エル・オートテック）笹部 和宏（関西電力）今村 信昭（広島国際大）白沢 秀則（近畿高エネ研）

1A1-I04 特異姿勢を利用した高精度ハンドリング機構　田澤 秀博（筑波大）相山 康道（筑波大）

1A1-I05 形態可変型ロボットハンドの把持　安藤 啓太（神奈川大）近藤 謙次（神奈川大）蓮井 慧（神奈川大）西川 昌宏（神奈川大）江上 正（神奈川大）

1A1-I06 ワイヤ型空気圧ゴム人工筋肉内蔵型ロボットハンドの開発　木村 大和人（中央大）中村 太郎（中央大）

1A1-I07 人間の関節を模したロボットハンドの開発 RC サーボを用いたワイヤ駆動による指関節多リンク制御 柳川 隆司（広島工大）西本 光彦（広島工大）山中 聡（広島工大）西本 澄（広島工大）

1A1-I08 対象物の運動情報を入力とした多指ハンドの教示システムにおけるフィードバック制御　金 小靖（千葉大）並木 明夫（千葉大）

1A1-I09 把持力安定化手法を用いたロボットハンド遠隔把持操作　小林 太（神戸大）前元 大輔（神戸大）福井 航（神戸大）小島 史男（神戸大）中本 裕之（兵工技セ）前田 正（前田精密）笹部 和宏（関西電力）今村 信昭（広島国際大）白沢 秀則（近畿高エネ研）

1A1-I10 紐捩り駆動機構と連結関節を供えた指機構の機構解析と力制御　園田 隆（ふくおか IST）ゴドレール イヴァン（北九大）

1A1-J01 断面変形ばねと定トルクロボット関節機構の提案　石垣 光暁（秋田県立大）齋藤 直樹（秋田県立大）佐藤 俊之（秋田県立大）

1A1-J02 ネット状近接覚センサを用いた物体姿勢検出手法による把持動作　鈴木 健治（電通大）叶 沙（電通大）長谷川 浩章（電通大）鈴木 陽介（電通大）明 愛国（電通大）石川 正俊（東大）下条 誠（電通大）

1A1-J03 外界センサレス動的物体操作手法の実験的検証　河村 晃宏（九大）田原 健二（九大）丸田 圭悟（九大）倉爪 亮（九大）長谷川 勉（九大）

1A1-J04 斜旋回送りねじを用いた負荷感応無段変速機の開発　高木 健（広島大）山崎 透（広島大）石井 抱（広島大）

1A1-J05 多様な工具を使用可能な平行ハンドの開発　赤池 貴裕（山形大）佐々木 裕介（セントラル自動車）澤里 尚輝（矢崎化工）傳 和朗（小松製作所）妻木 勇一（山形大）

1A1-J06 ハンドより大きな球体を上から把持する際の接触力の大きさと方向に関する研究 山辺 安旦（農工大）水内 郁夫（農工大）

1A1-J07 全方向駆動ローラ付指機構 駆動ユニットの試作と基本動作実験 多田隈 建二郎（阪大）福田 拓人（阪大）東森 充（阪大）金子 真（阪大）

1A1-J08 全方向包み込み式なじみグリッパ機構 発核の位置と数による全体固化時間の変化 多田隈 建二郎（阪大）田中 大貴（阪大）福田 拓人（阪大）東森 充（阪大）金子 真（阪大）

1A1-J09 全方向包み込み式グリッパ機構による複数物体の連続把持動作　福田 拓人（阪大）多田隈 建二郎（阪大）田中 大貴（阪大）欧陽 亦璟（阪大）東森 充（阪大）金子 真

(阪大)

1A1-J10 高把持力を有する筋電義手の研究開発　川崎 晴久（岐阜大）原 達矢（岐阜大）毛利 哲也（岐阜大）中川 志信（大阪芸大）内田 佳伯（タナック）

1A1-J11 ロボットハンド用アンプ内蔵型トルクセンサ　毛利 哲也（岐阜大）川崎 晴久(岐阜大）浅野 耕一（岐阜大）纐纈 和美（テック技販）

複数ロボットの協調制御

1A1-K01 環境を利用した二次元ケージングマニピュレーションの実現　浅村 知洋（横国大）前田 雄介（横国大）

1A1-K02 袋路を含む未知環境下での群ロボットの分散的移動手法　西村 康弘（北陸先端大）李 根浩（北陸先端大）丁 洛榮（北陸先端大）

マルチエージェント・モジュラーロボット

1A1-K04 流体力学的相互作用を活用した群ロボットの自発的群れ形成　藤原 亮（東北大）加納 剛史（東北大）石黒 章夫（東北大）

1A1-K05 粘菌振動子をモチーフにした流体駆動型ロボットが示す多様な時空間振動パターン　出井 遼（東北大）梅舘 拓也（東北大/JST CREST）石黒 章夫（東北大/JST CREST）

1A1-K06 イベント空間における人の群のモデル化と空間設計　茂木 祐一（東工大）岡田 昌史（東工大）

1A1-K07 交差流の粒子モデル化と時間･空間周波数に基づく歩行者群制御　山本 江（東工大）岡田 昌史（東工大）

動作計画と制御の新展開

1A1-K09 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 慣性項の導入 山口 良規（筑波大）磯部 大吾郎（筑波大）

1A1-K10 ロボットマニピュレータの手先操作力解析　山口 紘輝（東海大）甲斐 義弘（東海大）

1A1-K11 仮想斥力を用いたロボットマニピュレータの自動動作生成手法　菅沼 直孝（東芝）松崎 謙司（東芝）島村 光明（東芝）

1A1-K12 慣性航法を用いたマニピュレータの手先操作に関する研究 画像情報とのデータ統合 大島 康太（富山県立大）松野 隆幸（富山県立大）大島 徹（富山県立大）小柳 健一(富山県立大）本吉 達郎（富山県立大）

1A1-K13 On the Stable Caging of Convex Objects with Least Fingers and Boundary Clouds　Wan Weiwei (Univ. of Tokyo) 福井 類 (Univ. of Tokyo) 森 武俊 (Univ. of Tokyo) 佐藤 知正 (Univ. of Tokyo)

1A1-K14 整数逆運動学の運動学再現性と離散化に関する調査　東條 統（桐蔭横浜大）松下 幸平（桐蔭横浜大）森下 武志（桐蔭横浜大）

1A1-K15 積分型ソナーリングを用いたロバストな経路生成法の提案　佐藤 宏樹（北大）

江丸 貴紀（北大）星野 洋平（北大）小林 幸徳（北大）

1A1-K16 測域センサの反射点群が与えられた室内環境における移動ロボットの経路計画システム　木村 剛実（筑波大）阪東 茂（筑波大）油田 信一（筑波大）

1A1-L01 ロボットによる液体入り容器の運搬制御に関する研究 Receding Horizon 制御と波抑制軌道の適用 平野 直哉（横国大）横井 省吾（横国大）杉内 肇（横国大）

1A1-L02 床反力計測に基づく力学同定を用いた産業用ロボットの IDCS 制御　青木 健悟（農工大）ベンチャー ジェンチャン（農工大）田川 泰敬（農工大）

1A1-L03 トルクキャンセリングシステムのロボットへの搭載に向けた動揺抑制実験　中山 文平（筑波大）近藤 健介（筑波大）松井 康将（筑波大）磯部 大吾郎（筑波大）

1A1-L04 構造可変型ロボットに対するマルチレートサンプリング制御　川北 将大（三重大）弓場井 一裕（三重大）平井 淳之（三重大）

1A1-L05 トルク飽和後に指数収束する多リンク機構のための手先位置･姿勢制御　菊植 亮（九大）那波 修（九大）小渕 拓海（九大）山本 元司（九大）

1A1-L06 周期入力制御系の強制引き込み現象を利用した人とホッピングロボットの同期跳躍制御　梶原 秀一（釧路高専）

1A1-L07 冗長自由度による関節可動範囲の最大許容 視覚サーボへの応用と実験検証 伊藤 正英（成蹊大）柴田 昌明（成蹊大）

1A1-L08 交差点における環境認識と最適行動計画　斉藤 哲平（明治大）時田 充基（明治大）黒田 洋司（明治大）

1A1-L09 準最適運動計画のための機械モデルに応じた位相空間分割手法　山崎 翔太（早大）金 天海（HRI-JP）辻野 広司（HRI-JP）菅野 重樹（早大）

1A1-L10 複雑な形状の部品に対する接触状態遷移グラフ　原田 研介（産総研）音田 弘（産総研）山野辺 夏樹（産総研）吉田 英一（産総研）辻 徳生（産総研）永田 和之（産総研）河井 良浩（産総研）

1A1-L11 構造可変型ロボットの固着故障に対する耐故障制御系の構築　荻田 拓（三重大）弓場井 一裕（三重大）平井 淳之（三重大）

進化・学習とロボティクス

1A1-M01 仮想物理環境におけるバッタモデルの跳躍行動の獲得　梅村 裕太（北大）鈴木 育男（北大）山本 雅人（北大）古川 正志（北大）

1A1-M02 スワームロボットシステムの群挙動の解析 複雑ネットワークに基づくアプローチ 森下 力（広島大）保田 俊行（広島大）大倉 和博（広島大）

1A1-M03 高次元空間における行動生成のための大域的・局所的最適制御法　関口 拓生（農工大）小林 祐一（農工大）

1A1-M04 群ロボットによる動的平面被覆における結合度と安定性　佐藤 竜矢（会津大）成瀬 継太郎（会津大）

1A1-M05 ロボカップサッカーシミュレーションへの支配タイプの導入　小林 佑輔（北大）川村 秀憲（北大）鈴木 恵二（北大）

1A1-M06 強化学習を用いた大車輪ロボットの学習の汎化性に関する考察　横山 智宏（横

国大）坂井 直樹（横国大）豊田 希（横国大）藪田 哲郎（横国大）

1A1-M07 形態と知能の調和を考慮した進化ロボットシステムに関する研究 距離測定機能発現メカニズムの解明 関野 時隆（千葉工大）羽根井 瑞貴（千葉工大）柴野 大輔（千葉工大）川村 裕一（千葉工大）小林 真輝（千葉工大）藤井 恵祐（千葉工大）菊池 耕生（千葉工大）

1A1-M08 形態と知能の調和を考慮した進化ロボットシステムに関する研究 視覚の空間分解能と時間分解能が形態に及ぼす影響の解明 羽根井 瑞貴（千葉工大）関野 時隆（千葉工大）川村 裕一（千葉工大）柴野 大輔（千葉工大）小林 真輝（千葉工大）藤井 恵祐（千葉工大）菊池 耕生（千葉工大）

1A1-M09 様々な形態的特徴を持つ人工生物に対する自律行動アニメーション生成 岩館 健司（北大）鈴木 育男（北大）山本 雅人（北大）古川 正志（北大）

1A1-M10 メタ学習を導入した強化学習法 BRL による自律移動ロボット群の周回行動の獲得 和田 基宏（広島大）荒木 宏祐（広島大）保田 俊行（広島大）大倉 和博（広島大）

1A1-M11 仮想流体環境が人工生物の行動知能創発に及ぼす影響 中村 啓太（北大）鈴木 育男（北大）山本 雅人（北大）古川 正志（北大）

1A1-M12 CUDA 環境における steady-state GA の実装 大礒 正嗣（広島大）松村 嘉之(信州大）保田 俊行（広島大）大倉 和博（広島大）

1A1-M13 確率的巡回セールスマン問題への局所最適化法適用に関する研究 稲葉 渉太(北海道工大）古川 正志（北大）湯川 恵子（北海道工大）木下 正博（北海道工大）川上 敬(北海道工大）

1A1-M14 連続な状態行動空間における強化学習 シグモイド型ネットワークと CMAC を用いた行動価値関数の記述方法 山田 和明（東洋大）

1A1-M15 A Study on Falling Cat Landing Problem Using Physics Modeling Xu Zhuoran (Hokkaido Univ.) 鈴木 育男（Hokkaido Univ.）山本 雅人（Hokkaido Univ.）古川 正志（Hokkaido Univ.）

1A1-M16 特性値を用いたネットワークの再構築に関する研究 北見 慶（北海道工大）湯川 恵子（北海道工大）川上 敬（北海道工大）北守 一隆（北海道工大）

1A1-O01 複合型タスクに対する多自由度ロボットの自律移動行動の形成 米陀 佳祐（北大）鈴木 育男（北大）山本 雅人（北大）古川 正志（北大）

1A1-O02 ロボットの運動学習における認知バイアスの効果 Loosely Symmetric モデルの Q 学習への適用 浦上 大輔（東京工科大）アルスビヒーン ヒシャム（東京工科大）高橋 達二（電機大）関口 暁宣（東京工科大）松尾 芳樹（東京工科大）

1A1-O03 Utilizing Dynamics and Reward Models in Learning Strategy Fusion 山口 明彦（NAIST）高松 淳（NAIST）小笠原 司（NAIST）

1A1-O04 シェイピングを適用した協調箱押しタスクにおける強化学習ロボット群の協調行動の解析 宗近 公紀（広島大）保田 俊行（広島大）大倉 和博（広島大）

1A1-O05 マルチエージェント概念を用いた運動学計算システム構築ツールの開発 相田 俊（九工大）林 朗弘（九工大）原槙 真也（有明高専）佐竹 利文（旭川高専）

1A1-O06 3 次元バランシング問題における複数ロボットの協調行動獲得に関する研究 畑中 祥平（北海道工大）湯川 恵子（北海道工大）木下 正博（北海道工大）川上 敬（北海道工大）

1A1-O07 局所線形埋め込みを用いたロボット動作のための視覚特徴空間の生成 松井 良

介（農工大）染井 貴之（農工大）小林 祐一（農工大/理研 RTC）

1A1-O08 多様性のある人工生物の形態創発に関する研究　萬谷 和之（北大）鈴木 育男（北大）山本 雅人（北大）古川 正志（北大）

1A1-O09 教示データからの特徴空間の構成にもとづく力覚情報を用いた抱え上げ行動の生成　小林 祐一（農工大/理研 RTC）坪田 真延（農工大）

1A1-O10 マルチロボットシステムにおける頑健性向上のための知識の獲得・利用法の構築 坂ノ上 隼紀（広島大）保田 俊行（広島大）大倉 和博（広島大）

1A1-O11 任意の動作を女性らしく変化させるスタイル変換フィルタ　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）

1A1-O12 ヤモリ型 4 脚ロボットの強化学習に基づく運動獲得　狩谷 昌史（龍谷大）中西 恒平（龍谷大）中西 智士（龍谷大）堤 一義（龍谷大）

1A1-O13 弾性バネによって運動する人工生物の遊泳行動獲得　福本 晃宏（北大）鈴木 育男（北大）山本 雅人（北大）古川 正志（北大）

1A1-O14 干潟走行用モバイルローバの開発　渡辺 諒（信州大）飯塚 浩二郎（信州大）藤原 大佑（信州大）松村 嘉之（信州大）森山 徹（信州大）久保田 孝（JAXA）

1A1-O15 シミュレーションロボットにおける身体拡張と学習に関する研究　山内 翔（北大）川村 秀憲（北大）鈴木 恵二（北大）

1A1-O16 荷運びロボットの協調行動の獲得　福原 隆宏（北見工大）渡辺 美知子（北見工大）

1A1-P01 作者の作風を考慮したメロディ生成システムに関する基礎研究　丹羽 孔明（北海道工大）湯川 恵子（北海道工大）木下 正博（北海道工大）川上 敬（北海道工大）

1A1-P02 蝶の飛行制御における ANN の汎化能力に関する研究　大江 亮介（北大）鈴木 育男（北大）山本 雅人（北大）古川 正志（北大）

1A1-P03 強化学習によるヒトと自律ロボット群の協調行動の獲得 環境変化に対する頑健性の検証 野村 聡一郎（広島大）保田 俊行（広島大）大倉 和博（広島大）

1A1-P04 物理モデリングによる犬モデルの自律行動 起き上がり動作と姿勢の安定化 村瀬 元起（北見工大）渡辺 美知子（北見工大）

1A1-P05 強化学習による 6 脚ロボットの歩容獲得と身体構造による影響　大矢 徹二（横国大）坂井 直樹（横国大）豊田 希（横国大）藪田 哲郎（横国大）

1A2　5 月 27 日　11：30－13：00

ナノ・マイクロ作業システム

1A2-B01 超高速オンチップロボット　Part I 単一細胞操作を行う磁気駆動マイクロツールのための超高速計測制御 川原 知洋（名大）萩原 将也（名大）山西 陽子（名大）新井 史人（名大/ソウル大）

1A2-B02 超高速オンチップロボット Part II フォトリソグラフィック・モデリングによる磁気駆動マイクロツールの複合加工 萩原 将也（名大）川原 知洋（名大）飯島 徹（室蘭工大）山西 陽子（名大）新井 史人（名大/ソウル大）

1A2-B03 環境制御型電顕内ナノマニピュレーションシステムを用いたナノプローブの線虫への局所挿入　中島 正博（名大）平野 貴大（名大）小嶋 勝（名大）久本 直毅（名大）本間 道夫（名大）福田 敏男（名大）

1A2-B05 マイクロマニピュレータを用いた三次元計測による微小物体の自動把持と解放 大澤 茂治（宇都宮大）岡崎 敦（宇都宮大）尾崎 功一（宇都宮大）

1A2-B06 広域可動小型３自由度マイクロハンドの開発　江島 亨（阪大）大原 賢一（阪大）田窪 朋仁（阪大）前 泰志（阪大）谷川 民生（産総研）新井 健生（阪大）

1A2-B07 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 カーボンナノコイルを利用したナノマシンの開発および３次元磁場制御による細胞内操作への応用 松本 拓巳（農工大）秋山 佳丈（農工大）星野 隆行（農工大）森島 圭祐（農工大）

ナノ・マイクロ流体システム

1A2-B08 高速単一細胞ディスペンサ 分注率向上を目指した空気圧式単一細胞分注 川原 知洋（名大）大橋 重雄（名大）山西 陽子（名大/JST さきがけ）新井 史人（名大/ソウル大）

1A2-B09 オンチップビオトープ マイクロロボットによる珪藻の力学的刺激応答計測 川原 知洋（名大）杉田 真邦（名大）萩原 将也（名大）山西 陽子（名大）新井 史人（名大/ソウル大）河野 弘幸（理研）石川 依久子（理研）宮脇 敦史（理研）

1A2-B10 ベッドサイドがん細胞コレクタ 腹腔洗浄液に含まれる超低濃度がん細胞のオンチップ濃縮 新美 京（名大）益田 泰輔（名大）中西 速夫（愛知県がんセンター）山西 陽子（JST さきがけ）新井 史人（名大/ソウル大）

1A2-C01 マイクロ旋回流を用いた三次元ヘテロスフェロイドの形成に関する研究　三木 則尚（慶大）太田 裕貴（慶大）児玉 大雅（慶大）

1A2-C02 ガラスナノ・マイクロ加工の表面特性への影響　古賀 洋介（慶大）佐藤 洋平（慶大）菱田 公一（慶大）三木 則尚（慶大）

1A2-C03 流体デバイスによる筋細胞の分画操作組織形成 筋幹細胞濃縮による良質筋組織形成 富名腰 敬（農工大）秋山 佳丈（農工大）星野 隆行（農工大）森島 圭祐（農工大）

1A2-C04 アクティブスラグ流化学プロセス用スライディングバルブの開発　川上 佳朗（岡山大）門脇 信傑（協和ファインテック）鈴森 康一（岡山大）

1A2-C05 拍動条件下における大動脈弓動脈瘤の血流数値シミュレーション　小嶋 真弘（名大）池田 誠一（名大）テルセロ カルロス（名大）福田 敏男（名大）新井 史人（名大）古森 公浩（名大）山本 清人（名大）

1A2-C06 バイオ化学 IC チップ用ガラス製３次元微細流路の作製　岩島 研（名大）渡村 憲司（名大）池内 真志（東大）生田 幸士（東大）

ナノ・マイクロバイオシステム

1A2-D01 高速ビジョンを用いた赤血球硬さの評価実験　廣瀬 優紀（阪大）福井 航（阪大）金子 真（阪大）坂田 泰史（阪大）山本 一博（阪大）川原 知洋（名大）新井 史人（名大）

1A2-D02 アレルゲン検査チップの試作と検証　山田 大（芝浦工大）長谷川 忠大（芝浦工大）佐藤 正樹（芝浦工大）山下 光雄（芝浦工大）

1A2-D03 幾何学的運動拘束を利用したセルマニピュレーションの提案　福井 航（阪大）金子 真（阪大）川原 知洋（名大）新井 史人（名大）

1A2-D04 導電性高分子アクチュエータを用いた能動マイクロカテーテルの開発　花山 由宇（和歌山大）菊地 邦友（和歌山大）土谷 茂樹（和歌山大）

1A2-D05 細胞凝集体のジオメトリ制御 三次元セルラー・インテグレーションのためのトロイダル細胞凝集体の形成法 武井 菜月（名大）益田 泰輔（名大）中野 琢磨（名大）新井 史人（名大/ソウル大）

1A2-D06 フェムト秒レーザ・マスクハイブリッド露光 FMEx 循環型三次元毛細血管シミュレータの構築 新井 史人（名大/ソウル大）中野 琢磨（名大）恩田 一寿（名大）福田 敏男（名大）松田 武久（金沢工大）根来 真（藤田保健大）

1A2-D07 添加物含有生分解微小球体を用いた３Ｄ再生医療用スキャホールドの開発　種 良典（東大）池内 真志（東大）生田 幸士（東大）

1A2-D08 高温ポストキュア処理によるマイクロ光造形樹脂の細胞適合化メカニズムの解明　井上 佳則（名大）生田 幸士（東大）

1A2-D09 光ピンセットによる細菌駆動マイクロ構造体の作製と評価　野川 晃佑（名大）小嶋 勝（名大）中島 正博（名大）本間 道夫（名大）福田 敏男（名大）

1A2-D10 感熱ゲルを用いたマイクロオブジェクト把持プローブの作製及び応用　竹内 大（名大）中島 正博（名大）小嶋 勝（名大）福田 敏男（名大）

1A2-E01 光入力駆動が可能な筋細胞アクチュエータの開発　八幡 慎太郎（東北大）清水 正宏（阪大）宮本 浩一郎（東北大）宮坂 恒太（東北大）浅野 豪文（東北大）吉信 達夫（東北大）八尾 寛（東北大）小椋 利彦（東北大）石黒 章夫（東北大）

1A2-E02 フラワー型マイクロロータを用いたバクテリア駆動マイクロモータの開発　澤田 知幸（横国大）平塚 祐一（北陸先端大）丸尾 昭二（横国大）

1A2-E03 電子線照射によるリアルタイム細胞機能制御 低加速電子による生体分子加工の提案 星野 隆行（農工大）森島 圭祐（農工大）

1A2-E04 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 心筋細胞ゲルを用いた心筋細胞の３次元構築によるクラゲ型バイオマイクロマシンの構築と推進機構の創発 竹村 龍一（農工大）秋山 佳丈（農工大）星野 隆行（農工大）森島 圭祐（農工大）

1A2-E05 昆虫埋め込み型発電システムの創製 昆虫体液中トレハロースを用いたバイオ燃料電池の開発 庄司 観（農工大）富名腰 敬（農工大）鈴木 将登（農工大）秋山 佳丈（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）

1A2-E06 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 大気中で駆動可能なバイオマイクロマニピュレータの創成製 清水 恒志（農工大）佐久間 徹（農工大）秋山 佳

丈（農工大）富名腰 敬（農工大）星野 隆行（農工大）岩淵 喜久男（農工大）森島 圭祐(農工大)

1A2-E07 マイクロプラズマによる局所アブレーション マイクロ電極を利用したプラズマブレードによる細胞加工 山西 陽子（JST さきがけ）佐久間 臣耶（名大）萩原 将也（名大）川原 知洋（名大）新井 史人（名大）

1A2-E08 磁気アルキメデス効果による 3 次元組織構築 細胞挙動の磁場解析による予測と実験データとの比較 秋山 佳丈（農工大）森島 圭祐（農工大）

1A2-E09 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 チャネルロドプシン 2 発現筋細胞による光応答性バイオアクチュエータの制御 鈴村 清史（農工大）星野 隆行(農工大）富名腰 敬（農工大）秋山 佳丈（農工大）岩淵 喜久男（農工大）森島 圭祐（農工大）

超環境ロボット・メカトロニクス

1A2-F01 高温超電導体を用いた磁性材料の磁気浮上に関する実験的検討　酒井 壱之介(東大）樋口 俊郎（東大）

1A2-F02 非接触型小型超電導モータの提案・試作　小林 誠（九工大）丸尾 亮平（九工大）小森 望充（九工大）

1A2-F03 磁歪材料を用いた小型 3 軸球面モータの駆動原理と動作特性　上野 敏幸（金沢大）坂本 龍介（金沢大）山田 外史（金沢大）

1A2-F04 超環境下電磁デバイス解析のための高温・極低温下磁気特性　高橋 則雄（岡山大）

1A2-F05 宇宙用球面リアクションホイールの提案　矢野 智昭（産総研）

1A2-F06 弾性表面波モータの高温環境における動作の可能性　黒澤 実（東工大）

1A2-F07 ハイブリットアクチュエータシステムの開発とその応用　桶谷 涼太（室蘭工大）青柳 学（室蘭工大）高野 剛浩（東北工大）田村 英樹（東北工大）

1A2-F08 嵌入型円環状多自由度球面超音波モータの開発　盧 波（室蘭工大）青柳 学（室蘭工大）田村 英樹（東北工大）高野 剛浩（東北工大）

1A2-F09 扇形振動子を用いた強磁場環境用薄型超音波モータ　藤澤 和也（岡山大）前田 拓（岡山大）神田 岳文（岡山大）鈴森 康一（岡山大）竹腰 清乃理（京大）水野 敬（日本電子）

1A2-F10 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駆動特性評価 山口 大介（岡山大）神田 岳文（岡山大）鈴森 康一（岡山大）

マイクロロボット･マイクロマシン

1A2-G01 ヒューマノイド表情創出のためのＳＭＡ利用微小化技術　岩田 拓也（日本工大）中里 裕一（日本工大）今井 康隆（日本工大）

1A2-G02 能動カテーテルの研究 屈曲機構の研究 野澤 拓哉（日本工大）加藤 優太（日本工大）中里 裕一（日本工大）遠山 茂樹（農工大）

1A2-G03 構造色による発色特性を持つフレキシブルマイクロアクチュエータ 第 2 報：マ

ルチグレーティングパターンによる発色 三原 匡貴（岡山大）鈴森 康一（岡山大）脇元 修一（岡山大）

1A2-G04 脚の固有振動数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 直進走行の速度制御の実験 磯貝 正弘（愛知工科大）佐藤 翔太（愛知工科大）間渕 優介（愛知工科大）

1A2-G05 マイクロ吸盤集積ラバーシートの開発　眞鍋 諒一（岡山大）鈴森 康一（岡山大）脇元 修一（岡山大）

1A2-G06 血管内における壁面拘束を用いたマイクロロボットの磁気駆動　中村 翔（東大）原田 香奈子（東大）杉田 直彦（東大）光石 衛（東大）金子 真（阪大）

1A2-G07 可塑化 PVC ゲルアクチュエータの薄膜化による応答速度の向上　松本 啓伸（関西大）高橋 智一（関西大）鈴木 昌人（関西大）青柳 誠司（関西大）

1A2-G08 マイクロアクチュエータのためのマイクロ光造形の研究 たんぱく質膜内への造形の試み 曽根 順治（工芸大）浅見 晃央（工芸大）山田 勝実（工芸大）陳 軍（工芸大）

ＭＥＭＳとナノテクノロジー

1A2-H01 3 階調スケールを用いた小型エンコーダの開発　小口 寿明（日本精工）笹尾 邦彦（日本精工）

1A2-H02 導電性液体を用いた抵拘束力 MEMS ポテンショメータ　伊藤 正敏（立命館大）桑村 友樹（立命館大）小西 聡（立命館大）

1A2-H03 MEMS を用いたウェアラブル視線検出システム　三木 則尚（慶大）及川 啓（慶大）室 貴之（慶大）

1A2-H04 触覚ディスプレイのための大変位 MEMS アクチュエータ特性評価　石川 寛明（慶大）アロエット グザビエ（慶大）松本 泰旭（慶大）三木 則尚（慶大）

1A2-H05 水熱合成法を用いた PLZT 成膜条件の改良とアクチュエータの評価　殿界 明真（岡山大）山口 大介（岡山大）神田 岳文（岡山大）鈴森 康一（岡山大）

1A2-H06 超音波攪拌水熱合成法による PZT 成膜のための振動機構の改良　中平 大智（岡山大）上野 雅裕（岡山大）神田 岳文（岡山大）鈴森 康一（岡山大）

1A2-H07 ビームスキャンとステージ移動を併用した集束プロトンビーム描画システムの検討　手島 良（芝浦工大）ングエンチョン フィー（芝浦工大）長谷川 忠大（芝浦工大）西川 宏之（芝浦工大）

1A2-H08 多自由度イオン導電性高分子アクチュエータの開発 微細加工技術を応用した電極のパターニング 菊地 邦友（和歌山大）清水 一平（和歌山大）土谷 茂樹（和歌山大）

1A2-H09 中空マイクロカプセルによる光硬化樹脂の軽量化　安井 真人（名大）池内 真志（東大）生田 幸士（東大）

1A2-H10 光造形マルチモールディングの研究 （第 4 報）バイオセラミックスを用いた 3 次元スキャフォールドの高精度作製 鳥居 嵩（横国大）丸尾 昭二（横国大）

1A2-H11 3 次元培養組織解析のための空間配列マイクロ電極を用いた包埋計測　殿村 渉（立命館大）五十嵐 悠太（立命館大）清水 一憲（京大/立命館大）小西 聡（立命館大）

1A2-H12 ゲル温度センサを用いたカーボンナノチューブの液中熱伝導性評価　冨田 恭平（名大）丸山 央峰（名大）新井 史人（名大/ソウル大）

1A2-H13 エバネッセント波駆動型マイクロモータの開発 階段状ブレードによる駆動効率の向上 池亀 昌樹（横国大）村上 宗一郎（横国大）丸尾 昭二（横国大）

1A2-H14 単一細胞生理環境計測のための細胞探査ツールによる局所温度計測　丸山 央峰(名大）井上 直也（名大）益田 泰輔（名大）本田 文江（法政大）新井 史人（名大/ソウル大）

1A2-H16 FEM 解析に基づいた PDMS 製圧力駆動バルーンアクチュエータの変形動作シミュレーション　森本 賢一（立命館大）内海 周（立命館大）小西 聡（立命館大）

1A2-H17 空気旋回流のアレイ構造を用いた非接触吸引デバイス　森本 賢一（立命館大）多田 洋平（立命館大）高嶌 弘樹（村田機械）南野 勝巳（村田機械）田原 良祐（村田機械）小西 聡（立命館大）

サーチ＆レスキューロボット・メカトロニクス

1A2-I01 探査型レスキューロボットのためのタッチ操作を用いた携帯可能な遠隔操縦ＧＵＩの開発　納冨 辰大（岡山大）前山 祥一（岡山大）渡辺 桂吾（岡山大）田所 諭（東北大）

1A2-I02 柔軟全周囲クローラの湾曲姿勢提示と GUI 柔軟変位センサによる計測と可視化 土師 貴史（岡山理大）衣笠 哲也（岡山理大）赤木 徹也（岡山理大）明楽 周（岡山理大）吉田 浩治（岡山理大）天野 久徳（消防研）大須賀 公一（阪大）

1A2-I03 手信号を用いたロボット操縦言語に関する研究　和田 英訓（日大）内田 康之(日大）嵩西 祥（日大）田中 春輝（日大）嶋 一男（リアルビズ）

1A2-I04 手信号入力デバイスを用いたロボット操縦方式の評価　田中 春輝（日大）内田 康之（日大）和田 英訓（日大）嵩西 祥（日大）嶋 一男（リアルビズ）

1A2-I05 係留気球搭載パンチルトカメラによる取得画像のアーカイブ化と情報提示　樫村 健（北大）小野里 雅彦（北大）田中 文基（北大）

1A2-I06 レスキューロボット FMT の遠隔操縦システム 映像中の遮蔽物除去アルゴリズム 平山 達也（和歌山大）徳田 献一（和歌山大）衣笠 哲也（岡山理大）土師 貴史（岡山理大）天野 久徳（消防研）

1A2-I07 人の身体特性を活用して多様な不整地を高速走破するクローラロボットの開発 福岡 泰宏（茨城大）星 勝之（茨城大）今井 祐介（茨城大）中野 博民（茨城大）

1A2-I08 受動機構を用いたレスキューロボットのモビリティの向上について　五十嵐 健生（新潟工科大）嶌岡 健太郎（新潟工科大）結城 健太（新潟工科大）大金 一二（新潟工科大）

1A2-I09 サブクローラの動力伝達系モデルを用いた柔らかい接触の実現　宮原 直紀（東北大）大野 和則（東北大）竹内 栄二朗（東北大）田所 諭（東北大）

1A2-I10 雪崩遭難者捜索支援ロボットの開発　小野 隆嗣（秋田県立大）石井 雅樹（秋田県立大）下井 信浩（秋田県立大）

1A2-J01 摩擦駆動車輪を有する情報収集ロボットの走行特性　深沢 恒平（日大）内田 康之（日大）田中 宏二（日大）寺山 大介（日大）

1A2-J02 情報収集ロボットのための展開脚車輪の開発　荒井 拓也（日大）内田 康之（日大）鈴木 彰（日大）岡田 直也（日大）

1A2-J03 跳躍機構を備えた球状センサユニットの開発 等方脚を備えた小型実験機の製作 徳田 献一（和歌山大）西森 耕平（川崎重工）野田 貴史（和歌山大）

1A2-J04 階段昇降機構を付加した救助支援型担架システムの開発 第 5 報　振動抑制効果についての実験的検討 岩野 優樹（明石高専）大須賀 公一（阪大）天野 久徳（消防研）

1A2-J05 がれき内部空間の構造化と救助機器の移動性評価に関する研究 移動困難性指標に基づく到達可能領域の評価 川端 玄太（北大）小野里 雅彦（北大）田中 文基（北大）

1A2-J06 倒壊家屋の内部構造推定のための空間変形指標に関する研究　山本 将太（北大）小野里 雅彦（北大）田中 文基（北大）

1A2-J07 繰り出し式柔軟流体アクチュエータで構成された狭隘地形内の移動探査ロボット 穂坂 憲一（東工大）塚越 秀行（東工大）北川 能（東工大）

1A2-J08 柔軟空気圧アクチュエータを用いた探索型レスキューロボットの試作　川崎 貴博（岡山理大）堂田 周治郎（岡山理大）赤木 徹也（岡山理大）針原 健吾（岡山理大）

1A2-J09 モグラの掘削動作を参考にした土中推進探査機の開発 第 2 報 : 3 次元方向操舵手法 小林 敬（東工大）塚越 秀行（東工大）本田 駿輔（東工大）北川 能（東工大）

1A2-J10 半壊家屋内の迅速な人命救助を目指した流体ロープウェイ 第 3 報 : Λ-drive によるゴンドラの駆動法 塚越 秀行（東工大）森 庸太朗（東工大）北川 能（東工大）

1A2-J11 危険建物内のレスキュー活動を支援する投擲式吸着体の開発　渕上 和峻（東工大）ワタリ エイリ（東工大）塚越 秀行（東工大）北川 能（東工大）

1A2-J12 ケーブル長制御機構を用いた有線センサノード投射システムの開発　藤崎 剛(電機大）澤井 圭（電機大）鈴木 剛（電機大）

1A2-J13 センサノードの故障耐性の向上を目的とした無線センサネットワーク構築手法の提案　田邊 薫秋（電機大）澤井 圭（電機大）鈴木 剛（電機大）

1A2-J14 テレオペレーションにおける環境認識向上のための全方位画像安定化手法　武藤 高史（立命館大）李 周浩（立命館大）

1A2-J15 クローラロボットの動力学モデルを用いた不整地における状態推定　東 和幸(東北大）大野 和則（東北大）竹内 栄二朗（東北大）田所 諭（東北大）

宇宙ロボティクス・メカトロニクス

1A2-K03 月・惑星の地中探査ロボットの開発 推進・掘削機構を備えた蠕動運動型地中探査ロボットの試作と掘削実験 大森 隼人（中央大）村上 太郎（中央大）長井 弘明（中央大）中村 太郎（中央大）久保田 孝（JAXA）

1A2-K04 月惑星探査のための自己回転スクリュ機構の研究　安田 進（ＪＡＸＡ）小松 敬治（ＪＡＸＡ）田中 智（ＪＡＸＡ）

1A2-K05 螺旋スクリュ推進機構と土との相互力学モデル　永岡 健司（総研大）久保田 孝(JAXA)

1A2-K06 月面ロボット用キャスティング作業システムに関する研究 回転運動を利用したペネトレータの投擲 有隅 仁（産総研）大槻 真嗣（JAXA）西田 信一郎（JAXA）

1A2-K07 月面に壁をつくるロボットに関する基礎的検討　井上 大輔（東急建設）柳原 好孝（東急建設）上野 浩史（JAXA）西田 信一郎（JAXA）

1A2-K08 月惑星探査ローバの車輪形状と走行性の関係　吉田 多聞（信州大）飯塚 浩二郎(信州大）成田 伸一郎（JAXA）久保田 孝（JAXA）

1A2-K09 スポーク車輪を有する軟弱地盤移動ロボットの構築と走行性能の評価　石川 大樹（東北大）永谷 圭司（東北大）砂長 麻美（東北大）須藤 真琢（東北大）吉田 和哉（東北大）

1A2-K10 弾性車輪を搭載した小型月面探査ローバの開発　飯塚 浩二郎（信州大）西谷 篤郎（信州大）笹木 竜也（信州大）久保田 武志（信州大）中谷 一郎（愛工大）

1A2-K11 月面探査ローバ用触覚センサ内蔵車輪の開発　笹木 竜也（信州大）飯塚 浩二郎(信州大）鈴川 裕一（山形大）山野 光裕（山形大）

1A2-K12 月面探査を行う形状可変 3 輪ローバーTri-StarIV の開発　村山 雄輝（東工大）青木 岳史（千葉工大）広瀬 茂男（東工大）

1A2-K13 月惑星探査ロボットのためのアクチュエータの検討　久保田 孝（JAXA）多田 興平（中央大）青木 貴規（中央大）國井 康晴（中央大）

1A2-K14 VisualOdometry 及び GLCM を用いたランドマークのフレームアウト対応及び追従精度向上　嶋田 彰範（中央大）國井 康晴（中央大）

1A2-K15 強化学習を用いた自律移動ロボットの環境適応に関する研究　堀川 昌利（未来大）若原 拓己（未来大）三上 貞芳（未来大）

1A2-K16 軌道補正を用いた遠隔操縦システムにおける計測誤差へのロバスト性向上　植草 友貴（中央大）國井 康晴（中央大）

1A2-L01 宇宙エレベーター昇降実験機の開発　伊藤 泰隆（神奈川大）津国 哲郎（神奈川大）池内 亮（神奈川大）西川 昌宏（神奈川大）江上 正（神奈川大）

1A2-L02 テザー張力の作用する超小型衛星の挙動解析　細田 貴之（香川大）谷川 準（香川大）能見 公博（香川大）

1A2-L03 スペースデブリ回収ロボットシステムの構築　徳田 彬之（法政大）高島 俊（法政大）

1A2-L04 双腕宇宙ロボットの浮遊物体捕獲ハイブリッドモーションシミュレーションの安定化　菅井 文仁（東北大）姜 欣（東北大）安孫子 聡子（東北大）近野 敦（東北大）内山 勝（東北大）

1A2-L05 宇宙ステーション搭載アームによる補給機 HTV の捕獲ハイブリッドシミュレータの構築　高橋 一平（東北大）姜 欣（東北大）安孫子 聡子（東北大）阿部 幸勇（東北大）近野 敦（東北大）内山 勝（東北大）中西 洋喜（JAXA）上野 浩史（JAXA）小田 光茂(JAXA)

1A2-L06 ハイブリッドモーションシミュレータの 6 軸遅れ時間補償　佐竹 恵和（東北大）菅井 文仁（東北大）大崎 康平（東北大）姜 欣（東北大）近野 敦（東北大）内山 勝（東北大）

水中ロボット・メカトロニクス

1A2-L12 物質の相変化を利用した浮力調整装置の開発 金属ベローズを利用した浮力装置の改良 吉井 星（龍谷大）渋谷 恒司（龍谷大）

1A2-L13 SMA の特性を利用した魚型ロボット・スマートひれの制御　田島 悠介（北大）原田 宏幸（北大）梶原 逸朗（北大）

1A2-L14 弾性尾ひれを用いた魚型ロボットの小型化およびその遊泳性能評価　関谷 達彦(首都大）秦 洋一（首都大）武居 直行（首都大）

1A2-L15 浮心移動を利用した小型水中ロボットの姿勢角制御システムの解析　上田 智裕(立命館大) 坂上 憲光 (東海大) 柴田 瑞穂 (立命館大) 大西 浩之 (大日本スクリーン製造) 村上 繁男 (大日本スクリーン製造) 川村 貞夫 (立命館大)

1A2-L16 水中用スラスタの動特性解析　田坂 大蔵 (九工大) 竹光 考昭 (九工大) ナシライ アミール (九工大) 石井 和男 (九工大)

1A2-M01 水中モニタリングのための無線センサノード　川端 邦明 (理研) 小林 卓史 (電機大) 武村 史朗 (沖縄高専) 鈴木 剛 (電機大)

1A2-M02 レーザーモジュールを用いた水中ロボットのための距離計測システムの開発 新垣 綾介 (ベアック沖縄) 武村 史朗 (沖縄高専) 相良 慎一 (九工大)

1A2-M03 ステレオビジョンシステムを用いた 2 リンク水中ロボットの物体捕獲　下沢 智啓 (九工大) 川野 佳奈 (九工大) 相良 慎一 (九工大) 武村 史朗 (沖縄高専)

1A2-M04 体積変化型浮力調整装置を有する水中ロボットの開発 マイコンを用いた姿勢および水深制御 渋谷 恒司 (龍谷大) 井上 智隆 (龍谷大) 永野 顕法 (龍谷大)

1A2-M05 力学的相互作用を活用したヒレ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)

1A2-M06 前後にプロペラを有する水中ロボット用スラスタの推力制御　重冨 昭仁 (九工大) 平野 清 (九工大) 下沢 智啓 (九工大) 相良 慎一 (九工大) 武村 史朗 (沖縄高専)

1A2-M07 水上パーソナルモビリティにおける速度向上および旋回機能の実現　本多 周吾 (首都大) 武居 直行 (首都大) 藤本 英雄 (名工大)

1A2-M08 アクチュエータ集中型着脱式水中マニピュレータの開発 マニピュレータの制御 白久 レイエス樹 (沖縄高専) 武村 史朗 (沖縄高専) 川端 邦明 (理研) 相良 慎一 (九工大)

1A2-M09 船底清掃を目的とした水中システムの開発 第 2 報：船底清掃用水中ロボットの姿勢制御 竹光 考昭 (九工大) 田坂 大蔵 (九工大) ナシライ アミール (九工大) 石井 和男 (九工大)

1A2-M10 ソーナーと光学カメラを用いた自律型水中ロボットのドッキング手法　近藤 逸人 (海洋大) 岡山 健次 (海洋大) 趙 子真 (海洋大) 崔 鎭圭 (海洋大) 堀田 武夫 (菱日エンジニアリング) 岡崎 忠胤 (海洋大)

1A2-M11 接触力分散センシングのためのマイコン内蔵型水中ロボットハンド開発　石津 謙生 (立命館大) 柴田 瑞穂 (立命館大) 坂上 憲光 (東海大) 川村 貞夫 (立命館大)

1A2-M12 ワイヤ牽引型水中探査ロボット Anchor Diver III のための捜索作業補助システム開発　原川 幸紘 (東工大) 黄 雅雯 (東工大) 佐々木 雄希 (東工大) 何 弢 (東工大) 広瀬 茂男 (東工大)

1A2-M13 モジュール構造型小型水中ロボットのための電源内蔵型ワイヤレススラスタモジュールの開発　大室 拓哉 (福島大) 高橋 隆行 (福島大)

1A2-M14 機械的接触を利用した水中ロボットの運動拘束による外乱抑制　石丸 浩平 (立命館大) 川村 貞夫 (立命館大) 柴田 瑞穂 (立命館大) 坂上 憲光 (東海大) 大西 浩之 (大日本スクリーン製造) 村上 繁男 (大日本スクリーン製造)

飛行ロボット・メカトロニクス

1A2-O01 飛行ビークルのための多脚型対地適応システムの研究 二脚モデルの動作試験 笹川 敬正 (金沢工大) 宮田 和典 (平田機工) 土居 隆宏 (金沢工大) 多田隈 建二郎 (阪大)

1A2-O02 エアロトレインの浮上走行安定化制御 第 2 報，有人走行実験機 ART003 改の浮上制御システム 菅原 雄介（東北大）菊地 聡（岐阜大）小菅 一弘（東北大）小濱 泰昭（東北大）

1A2-O03 ロボット用ジェットエンジンの研究開発（第 1 報） 飛行ロボット用高信頼高安全性動力としてのタービン系エンジンの活用 岩田 拡也（産総研）松本 治（産総研）

1A2-O04 2 枚翼羽ばたきロボットにおけるホバリングに関する研究 翼形状の違いによる飛行への影響 枝本 晃一（龍谷大）渋谷 恒司（龍谷大）塩見 洋一（龍谷大）辻上 哲也（龍谷大）

1A2-O05 共振を利用した小型はばたき飛翔ロボットの研究 工藤 憲作（工学院大）鈴木 健司（工学院大）高信 英明（工学院大）三浦 宏文（工学院大）

1A2-O06 空中からの情報収集を目的とした飛行ロボット自律制御システムの開発 河合 大志（電通大）大竹 博（電通大）田中 一男（電通大）

1A2-O07 パッシブ姿勢安定化機構を備えた飛行ロボットの軌道追従制御 駒井 利之（電通大）河合 大志（電通大）大竹 博（電通大）田中 一男（電通大）

1A2-O08 屋内環境における飛行ロボットの自己位置推定と自律飛行に関する研究 岩倉 大輔（千葉大）宋 昱澤（千葉大）グエン ジュイヒン（千葉大）鄔 熙乾（千葉大）鮎澤 秀夫（千葉大）野波 健蔵（千葉大）

1A2-O09 小型電動ヘリコプタの自律制御 石井 崇大（信州大）鈴木 智（信州大）

1A2-O10 フォーメーション飛行のための Four Rotor Robot の開発 河野 達也（北九州高専）滝本 隆（北九州高専）福永 健一（北九州高専）今 輝幸（北九州高専）久池井 茂（北九州高専）

1A2-O11 垂直カナードを持つ無人航空機の開発と飛行制御 呉 健太（東北大）近野 敦（東北大）松本 剛明（東北大）大瀬戸 篤司（東北大）増子 弘二（東北大）内山 勝（東北大）

1A2-O12 6 発ロータ型フライングロボットの設計製作および自律飛行制御 宋 昱澤（千葉大）王 偉（南京信息工程大）岩倉 大輔（千葉大）野波 健蔵（千葉大）

1A2-O13 地面効果を利用した無人ヘリコプタの対地高度推定 中西 弘明（京大）金田 さやか（京大）椹木 哲夫（京大）

1A2-O14 ダクトファン飛行体の制御 山下 剛史（徳島大）重松 佑紀（徳島大）三輪 昌史（徳島大）

1A2-O15 無線カメラを有する小型ヘリコプタの高信頼ビジュアルサーボ 久保田 祐樹（弘前大）岩谷 靖（弘前大）

1A2-O16 小型無人ヘリコプタの自動操縦システムの開発 森川 泰（産総研）

1A2-P01 4 ローターヘリコプターの飛行制御に関する研究 シミュレーションによる制御系の基礎性能検証 樫野 竜太（電機大）井筒 正義（電機大）釜道 紀浩（電機大）石川 潤（電機大）

1A2-P02 小型無人ヘリコプタの開発 搭載システムと推力測定実験について 南 淳裕（九工大）眞田 篤（九工大）石井 和男（九工大）

1A2-P03 屋内外用超小型シングルロータヘリコプタの自律制御 佐藤 悠介（千葉大）王 競偉（千葉大）太田 雅人（千葉大）野波 健蔵（千葉大）

1A2-P04 MIMO モデルによる小型電動ヘリコプタの最適自律制御 太田 雅人（千葉大）王 競偉（千葉大）佐藤 悠介（千葉大）野波 健蔵（千葉大）

1A2-P05 4つのロータを有するVTOL型飛行ロボット 機体の設計, 製作および飛行実験 岩部 広太郎（岡山大）永井 伊作（岡山大）渡辺 桂吾（岡山大）

極限作業ロボット

1A2-Q01 ロボットアームで走査する地雷探知用金属探知機のための誤警報率低減化手法の開発　成田 哲也（東工大）福島 文彦（東工大）広瀬 茂男（東工大）

1A2-Q02 大型地雷処理車両に着脱可能とする対戦車地雷探査用アームの開発　石田 悠朗（東工大）雨宮 清（山梨日立建機）福島 文彦（東工大）広瀬 茂男（東工大）

1A2-Q03 Development of Tethered Detachable Hook IV for Robot Locomotion in Extremely Rough Environments　Roh Se-Gon (Tokyo Tech) Allan Ben (Tokyo Tech) Marshall Robert (Univ. of Strathclyde) Kerr Stuart (Univ. of Strathclyde) Killen Daniel (Univ. of Strathclyde) 広瀬 茂男 (Tokyo Tech)

1A2-Q04 油圧駆動型ロボット COMET-IV の高速歩行制御　今村 翔太（千葉大）野波 健蔵（千葉大）

1A2-Q05 6 脚ロボットの足先推定力を用いた地面状況の検知　並木 亮（千葉大）野波 健蔵（千葉大）

1A2-Q06 力と姿勢を考慮した 6 脚ロボットの斜面歩行制御　チャン ドクヒン（千葉大）野波 健蔵（千葉大）

1A2-Q07 火山探査ローバの遠隔長期運用システム　富永 晃司（明治大）宮崎 権太郎（明治大）黒田 洋司（明治大）

ITS とロボット・メカトロ技術

1A2-Q13 GPS 衛星不可視環境下における位置標定の高精度化に関する研究 ランドマーク観測誤差低減による位置補正の高精度化 佐久間 裕（早大）石川 貴一朗（早大）天野 嘉春（早大）橋詰 匠（早大）島 嘉宏（三菱電機）

1A2-Q14 ステレオビジョンを用いた車両前方環境認識における物体追跡の安定化　佐橋 成章（金沢大）菅沼 直樹（金沢大）

1A2-Q15 Mobile Mapping System における広域三次元計測のための レーザスキャナを利用したカメラ外部パラメータの推定　鈴木 太郎（早大）石川 貴一朗（早大）天野 嘉春（早大）橋詰 匠（早大）島 嘉宏（三菱電機）瀧口 純一（三菱電機）

1P1　5月27日　14：00－15：30

岡山発のロボティクス・メカトロニクス技術と産学官連携

1P1-A01 岡山マイクロリアクターネットにおける産学官連携研究　妹尾 典久（岡山大）

1P1-A02 マイクロリアクタ技術と圧電振動子を利用したエマルション生成デバイスの開発 神田 岳文（岡山大）鈴森 康一（岡山大）小野 努（岡山大）大河原 賢一（岡山大）檜垣 和孝（岡山大）

1P1-A03 岡山大学アクチュエータ研究センターの活動と研究例　山田 嘉昭（岡山大）

1P1-A04 岡山大学におけるソフトフルードアクチュエータの研究　脇元 修一（岡山大）鈴森 康一（岡山大）則次 俊郎（岡山大）成瀬 恵治（岡山大）岡 久雄（岡山大）神田 岳文(岡山大）高岩 昌弘（岡山大）佐々木 大輔（岡山大）入部 玄太郎（岡山大）松浦 宏治（岡山大）北脇 知己（岡山大）

1P1-A05 着るだけで身体の動きを支援するパワーアシストウェアの開発　小川 和徳（ダイヤ工業）池田 智浩（ダイヤ工業）則次 俊郎（岡山大）佐々木 大輔（岡山大）

1P1-A06 スレーブマニピュレータ用多軸ロボットコントローラの開発　谷本 圭司（コアテック）白 榮民（東大）小塚 保秀（東大）井田 吉紀（東大）杉田 直彦（東大）光石 衛(東大)

1P1-A07 冗長マニピュレータの手先軌道追従／回避制御時の形状変更能力の大域性評価 小林 洋祐（岡山大）見浪 護（岡山大）矢納 陽（岡山大）

1P1-A08 リンク機構を用いた上肢作業補助機構の開発　石井 雄也（津山高専）井上 浩行(津山高専）八田 浩之（ＩＫＯＭＡロボテック）生駒 徹志（ＩＫＯＭＡロボテック）

1P1-B01 除草ロボットのための静電タッチセンサを用いた稲苗検出　石井 雄也（津山高専）井上 浩行（津山高専）曽利 仁（津山高専）安藤 泰宏（ＩＫＯＭＡロボテック）八田 浩之（ＩＫＯＭＡロボテック）生駒 徹志（ＩＫＯＭＡロボテック）

1P1-B02 Newton-Euler 法による幾何拘束条件を考慮した変数時変二足歩行モデル　前場 友秀（岡山大）見浪 護（岡山大）王 庚（岡山大）矢納 陽（岡山大）

ハプティックインタフェース

1P1-C01 ハプティックインターフェイスを用いた仮想環境上での人間の空間認識に関して 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）

1P1-C02 ハプティックインタフェースを用いた直線教示に関する研究　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）

1P1-C03 タッチパネルデバイス操作時における爪上での透過光を利用した接触状態と接触角度の推定　渡部 陽一（慶大）牧野 泰才（慶大）前野 隆司（慶大）

1P1-C04 磁性エラストマーを用いた力触覚提示デバイス(MSED)に関する研究　増田 恭伸（山形大）菊池 武士（山形大）小林 慧吾（山形大）三俣 哲（山形大）大堀 優（山形大）

1P1-C05 冗長自由度を有するアドミッタンス型力覚提示デバイスの開発　小澤 仁寛（芝浦工大）足立 吉隆（芝浦工大）小山 博史（東大）

1P1-C06 空中で使用可能なペン型ハプティックディスプレイ 単軸駆動型デバイスの実装

と立体映像とのインタラクション 家室 証（東大）南澤 孝太（慶大）舘 暲（慶大）

1P1-C07 触覚ディスプレイを用いたマイクロオーダーの面形状提示システム　伊藤 光（名工大）田中 由浩（名工大）佐野 明人（名工大）佐藤 厚介（名工大）ホアン ティンホアン（名工大）藤本 英雄（名工大）

1P1-C08 布上の位置情報センシングによるウェアラブルインタフェース　中妻 啓（東大）篠田 裕之（東大）

1P1-C09 ロボットハンドの遠隔把持操作のための 2 指力覚呈示装置の開発　猪飼 丈爾（神戸大）福井 航（神戸大）小林 太（神戸大）小島 史男（神戸大）

1P1-C10 2本指マスターハンドを用いたロボットアームハンドシステムの遠隔操作　林 拓矢（立命館大）杉山 正治（立命館大）吉川 恒夫（立命館大）

1P1-D01 2 ステージアクチュエータを用いた広帯域バイラテラル制御 2 ステージアクチュエータ単体性能の実機検証 国立 彩織（電機大）井筒 正義（電機大）釜道 紀浩（電機大）石川 潤（電機大）

1P1-D02 パラレルメカニズム DELTA-R の冗長性にもとづく機構学モデル改良と力覚提示への応用　荒田 純平（名工大）池戸 憲夫（名工大）藤本 英雄（名工大）

３次元計測／センサフュージョン

1P1-D05 移動ロボットに搭載した LRF とカメラを用いた建物内部の三次元形状復元　福永 稔典（岡山大）亀川 哲志（岡山大）五福 明夫（岡山大）

1P1-D06 外乱に対して頑強で大域的に漸近安定なジャイロバイアス誤差の推定・除去による三次元姿勢推定　大和 秀彰（千葉工大）古田 貴之（千葉工大）富山 健（千葉工大）

1P1-D07 テクスチャ付距離画像計測システムを用いた実環境の 3D マッピングの高速化 内田 裕己（中央大）寺林 賢司（中央大）梅田 和昇（中央大）

1P1-D08 魚眼カメラを用いた EPI 解析による 3 次元計測復元　森田 徹（中央大）寺林 賢司（中央大）梅田 和昇（中央大）

1P1-D09 円錐走査式距離測定を用いた移動環境認識法に関する研究(第2報) パラメータ同定法の改良と 2 平面認識実験 大久保 祐人（電通大）金森 哉吏（電通大）飛田 和輝（日本精工）小川 博教（日本精工）

1P1-D10 平行リンク機構を利用した加速度センサ検定装置 3 軸加速度センサの主軸方向と感度の同定手法 木村 仁（東工大）中村 成志（東工大）伊能 教夫（東工大）吉田 稔（白山工業）

1P1-E01 屋内における人物姿勢推定のためのミラーと水平回転機構を用いた 3 次元測域センサ　半田 雅人（東大）野口 博史（東大）福井 類（東大）下坂 正倫（東大）森 武俊（東大）佐藤 知正（東大）

1P1-E02 Time-Series Composite Cuboid Map を用いた動的物体との衝突・隠蔽のオンライン検出　山崎 公俊（東大）森 健光（トヨタ自動車）山本 貴史（トヨタ自動車）稲葉 雅幸（東大）

1P1-E03 測域センサと赤外線カメラを用いた三次元温度分布マッピングシステムの構築 大竹 一樹（東北大）岡田 佳都（東北大）永谷 圭司（東北大）吉田 和哉（東北大）

1P1-E04 Transparent Object Detection Using Color Image and Laser Reflectance Image for Mobile Manipulator　Lei Zhong (Tohoku Univ.) 大野 和則 (Tohoku Univ.) 竹内 栄

二朗（Tohoku Univ.）田所 諭

1P1-E05 マルチ移動ロボットによる屋外環境でのレーザベースト歩行者追跡　尾崎 将崇（同志社大）橋本 雅文（同志社大）高橋 和彦（同志社大）

1P1-E06 マルチ移動ロボットによる屋内環境でのレーザベースト歩行者追跡　横山 巧（同志社大）岡田 康孝（同志社大）橋本 雅文（同志社大）高橋 和彦（同志社大）

1P1-E07 レーザとビジョンによる急加減速運動を行う人物の三次元追跡　根田 知樹（同志社大）橋本 雅文（同志社大）高橋 和彦（同志社大）

1P1-E08 複数領域円錐走査による階段認識　飛田 和輝（日本精工）金森 哉吏（電通大）大久保 祐人（電通大）小川 博教（日本精工）杉田 澄雄（日本精工）

1P1-E09 Single-View 3D 再構築に基づく頑健な自己位置推定　安藤 慎二（福井大）田中 完爾（福井大）長坂 智実（福井大）関島 正平（福井大）

1P1-E10 3 次元ポールスター特徴に基づく高速マップマッチング　八木 達也（福井大）田中 完爾（福井大）石丸 哲也（福井大）早水 大智（福井大）

1P1-F01 6 次元姿勢推定に用いる SIFT-Cloud-Model の自動生成システムの開発及びモデルの評価　坪田 英史（東理大/産総研）加賀美 聡（産総研/東理大）溝口 博（東理大/産総研）

1P1-F02 視覚センサと慣性センサ情報を用いたロボット視覚安定化　溝渕 泰大（立命館大）下ノ村 和弘（立命館大）

1P1-F03 A Realtime Quadratic Sliding Mode Filter for Removing Noise　Jin Shanhai（Kyushu Univ.）菊植 亮（Kyushu Univ.）山本 元司（Kyushu Univ.）

非接触センシング

1P1-F06 非圧縮音源と圧縮音源の違いに関する脳波解析　手島 成也（東海大）曲谷 一成（東海大）

1P1-F07 非接触アクティブセンシングにおける対象物変形を考慮した印加力キャリブレーション　田中 信行（東京女子医大）東森 充（阪大）金子 真（阪大）

1P1-F08 1μm が測定できる微小変位可視化シールの開発　高木 健（広島大）石井 抱（広島大）梅本 秀二（計測リサーチコンサルタント）大畑 秀之（計測リサーチコンサルタント）宮本 則幸（計測リサーチコンサルタント）岡本 卓慈（計測リサーチコンサルタント）

1P1-F09 インピーダンス測定をもとにした光・電気測定手法の提案　辻 聡史（佐賀大）木本 晃（佐賀大）高橋 英嗣（佐賀大）

1P1-G01 正常眼圧緑内障及び強度近視を発症する眼球に共通する新しい評価パラメータの提案　泉 巌（阪大）木村 洋介（阪大）金子 真（阪大）生野 恭司（阪大）三木 篤也（阪大）木内 良明（広島大）

1P1-G02 SEMG の振幅特性を利用した筋力による機器制御システムの開発　肥田 陽介（東海大）瀬戸 翼（東海大）永田 健太郎（神奈川リハビリセンター）山田 雅史（神奈川リハビリセンター）曲谷 一成（東海大）

1P1-G03 SEMG を用いた機器制御システムの開発　瀬戸 翼（東海大）肥田 陽介（東海大）曲谷 一成（東海大）永田 健太郎（神奈川リハビリセンター）山田 雅史（神奈川リハビリセンター）

1P1-G04 多チャネル電極と SVM を用いた手の動作認識システム　二股 大央（東海大）永田 健太郎（神奈川リハビリセンター）山田 雅史（神奈川リハビリセンター）曲谷 一成（東海大）

1P1-G05 表面筋電位を用いた力の強弱推定システム　三宅 祐也（東海大）永田 健太郎（神奈川リハビリセンター）山田 雅史（神奈川リハビリセンター）曲谷 一成（東海大）

1P1-G06 運動時脳波取得時に混入するアーチファクト除去システムの開発　大平 雄生（東海大）曲谷 一成（東海大）

1P1-G07 頭皮上脳波を利用した BMI システムの開発　前川 大吉（東海大）曲谷 一成（東海大）

1P1-G08 電子白杖と色分けされた誘導ラインを用いた視覚障害者道案内装置　深沢 仁（東海大）曲谷 一成（東海大）

VR とインタフェース

1P1-H01 人間共存型ロボットの操作手法に関する研究（第 10 報） ステップ・オン・インタフェース利用したタッチゲーム・アプリケーションの開発 黄川田 昌和（静大）齋藤 渉（静大）松丸 隆文（早大）

1P1-H02 人間共存型ロボットの操作手法に関する研究（第 11 報） レーザー・ポインタによるステップ・オン・インタフェースの操作の検討 齋藤 渉（静大）黄川田 昌和（静大）松丸 隆文（早大）

1P1-H03 臨場感のある遠隔コミュニケーションのための人物の三次元形状復元　石丸 隆士（明治大）森岡 一幸（明治大）

1P1-H04 高解像度ビデオシースルーディスプレイの開発 単眼システムの試作と評価 岩本 和世（産総研）石川 純（産総研）

1P1-H05 加速度を再現した遠隔自動車運転システムの構築　松永 英也（熊本高専）中島 栄俊（熊本高専）永田 正伸（熊本高専）

1P1-H06 ポータブルでマルチモーダルなテーブルトップ型タンジブルユーザーインタフェース　草深 宇翔（立命館大）李 周浩（立命館大）

1P1-H07 HMD に搭載可能なマーカーレスモーショントラッカー　芹澤 隆史（名城大）柳田 康幸（名城大）

1P1-H08 移動ロボット用ペダル式入力デバイスに関する研究 第二報　評価実験 前島 有希子（首都大）和田 一義（首都大）美谷島 諒（首都大）

1P1-H09 マニピュレータのためのハンドル型入力デバイスに関する研究 第四報：改良型デバイスの操作性評価 寺田 淳也（首都大）和田 一義（首都大）美谷島 諒（首都大）

1P1-H10 つもり制御：人間の行動意図を用いたロボット操縦　丹羽 真隆（阪大）岡田 慎矢（阪大）東 健太郎（阪大）飯塚 博幸（阪大）安藤 英由樹（阪大）前田 太郎（阪大）

1P1-H11 つもり制御における入力装置の違いが人間の行動意図に与える影響　丹羽 真隆（阪大）岡田 慎矢（阪大）東 健太郎（阪大）飯塚 博幸（阪大）安藤 英由樹（阪大）前田 太郎（阪大）

1P1-H12 任意の方向の独立した視野を両眼に呈示する着用型システムに関する基礎研究 水野 文雄（東北工大）早坂 智明（東北大）山口 隆美（東北大）

車輪型／クローラ型移動ロボット

1P1-I01 人間共存型ロボットのネットワーク遠隔操作に関する研究（第 55 報） ジョイスティックの操作と二輪機構の動作の関係の検討 井上 亮平（静大）加納 裕章（静大）神谷 亮介（静大）松丸 隆文（早大）

1P1-I02 ステアリング型２輪ロボットの曲面走行における運動学シミュレーション 市村 智康（小山高専）川田 友哉（小山高専）

1P1-I03 車輪倒立振子型パーソナルモビリティの搭乗姿勢および操作方法の検討 吉村 卓真（愛工大）奥川 雅之（愛工大）

1P1-I04 車輪型倒立振子ロボットにおける未知質量物持ち上げ動作 木村 直（福島大）鄭 聖熹（阪電通大）Canete Luis（福島大）高橋 隆行（福島大）

1P1-I05 倒立振子型ロボットのための段差走行を可能にする遊星車輪機構の開発 高木 健（広島大）仲川 雄大朗（広島大）石井 抱（広島大）

1P1-I06 ジョイスティックを用いた全方向移動台車の制御 西村 真澄（中央大）Ntawuruhunga Emile（HES-SO）大隅 久（中央大）

1P1-I07 アクティブキャスタを用いた全方向移動車両の制御 篠崎 敏宏（農工大）

1P1-I08 ネット状近接覚センサを用いた全方向移動台車の開発 曽根 聡史（電通大）寺田 一貴（電通大）長谷川 浩章（電通大）鈴木 陽介（電通大）多田隈 建二郎（阪大）下条 誠（電通大）

1P1-I09 四輪駆動型全方位移動ロボットの運動制御に関する研究 川村 浩人（北海道工大）高島 昭彦（北海道工大）竹澤 聡（北海道工大）

1P1-I10 幾何学的完全解としてトロコイド曲線を実現する機械的回転機構の改良 オムニホイールを用いない全方位移動機構 第 2 報 前田 太郎（阪大）安藤 英由樹（阪大）

1P1-J01 四輪スキッドステア車の左右車輪の速度比が走行軌跡に与える影響の実験的考察 岡田 徳次（新潟大）高橋 俊介（新潟大）マーモウド アインシャムズ（アインシャムズ）

1P1-J02 低精度 GPS を用いた小型四輪ビークルの誘導制御 鈴木 智（信州大）曲澤 渉（信州大）

1P1-J03 不整地移動を行うクランク車輪ロボットの提案とその基礎実験 中野 寿身（東工大）広瀬 茂男（東工大）

1P1-J04 経路生成形レギュレータによる 4 輪車両の走行制御 熱源ランドマークへの追従 樽海 靖孝（室蘭工大）花島 直彦（室蘭工大）高島 昭彦（北海道工大）武田 一真（CS ソリューション）疋田 弘光（室蘭工大）山下 光久（室蘭工大）

1P1-J05 物体搬送のための分散型キャスタモジュール キャスタモジュール装着位置に関するパラメータ推定 大原 和義（愛媛大）李 在勲（愛媛大）岡本 伸吾（愛媛大）金 奉根（産総研）谷川 民生（産総研）大場 光太郎（産総研）

1P1-J06 段差移動を目的とする差動トルク機構の動的可操作性 板倉 隆太（鳥取大）竹森 史暁（鳥取大）

1P1-J07 インホイールモータシステムを用いた移動車両に関する研究 スプリングレート及びダンピングレートの設計とピッチ角の評価 打田 正樹（鈴鹿高専）森田 良文（名工大）

1P1-J08 屋外環境における詳細な地図を用いない UGV の自律制御に関する研究 グエン

ジュイヒン（千葉大）鄔 熙乾（千葉大）鮎澤 秀夫（千葉大）岩倉 大輔（千葉大）野波 健蔵（千葉大）

1P1-J09 平坦路走行モデルを用いた前乗り型電動車椅子の姿勢制御　丸野 裕太郎（熊本大）岡島 寛（熊本大）松永 信智（熊本大）中村 憲仁（サンワハイテック）

1P1-J10 受動制御を行う移動マニピュレータと車いすによる協調段差乗り上げ　神田 暉（富山高専）山島 信幸（富山高専）黒瀬 拓朗（富山高専）池田 英俊（富山高専）佐藤 圭佑（富山高専）中野 栄二（千葉工大）

1P1-J11 低コスト大径偏平能動車輪の提案　遠藤 玄（東工大）谷 篤（東工大）広瀬 茂男（東工大）

1P1-J12 軟弱地盤走行に有効な月面探査ローバ用弾性車輪の走行性の検証　飯塚 浩二郎（信州大）吉田 多聞（信州大）成田 伸一郎（JAXA）久保田 孝（JAXA）

1P1-J13 弾性クローラロボットの操舵特性　西田 信一郎（JAXA）岡林 祐樹（電通大）

1P1-J14 可動型おむすびクローラを有した不整地移動ロボットの開発　原 圭吾（中国能開大）

1P1-J15 柔軟変形クローラ移動体の開発　青木 岳史（千葉工大）狩野 貴洋（千葉工大）

1P1-J16 4 脚クローラ型不整地移動ロボットの開発 基本構成設計とクローラ移動機構の試作 羽澤 寛志（東北工大）藤田 豊己（東北工大）

1P1-K01 火山環境走行用ロボットの開発とモーションシミュレーション　野寄 敬博（東北大）永谷 圭司（東北大）吉田 和哉（東北大）小柳 栄次（千葉工大）

1P1-K02 時間拡張 2D グリッドマップを用いた小型自律移動クローラシステムの開発　渡邉 輝（早大）安岡 洋一（早大）鈴木 太郎（早大）天野 嘉春（早大）橋詰 匠（早大）矢野 寛（三菱電機特機システム）天野 久徳（消防研）

1P1-K03 三叉ヘビ型ロボットとその操縦システムの開発　北 卓人（阪大）石川 将人（阪大）大須賀 公一（阪大）

1P1-K04 軟弱地盤での大幅な走行性能向上を目指した大径車輪型ロボットの開発とフィールド実験　伊藤 毅（東北大）須藤 真琢（東北大）永谷 圭司（東北大）吉田 和哉（東北大）

1P1-K05 全天候使用を目指した移動ロボットの機構設計　都築 駿一（名城大）芦澤 怜史（名城大）櫻井 武司（名城大）岩田 隆之介（名城大）大道 武生（名城大）

1P1-K06 高速移動ロボットの屋外走行機能の高度化の研究 移動ロボットの動特性改良 岩田 隆之介（名城大）芦澤 怜史（名城大）櫻井 武司（名城大）都築 駿一（名城大）大道 武生（名城大）

1P1-K07 つくばチャレンジ 2010： 記録と成果　油田 信一（筑波大）水川 真（芝浦工大）橋本 秀紀（東大）田代 泰典（ニューテクノロジー振興財団）大久保 剛史（つくば市）

1P1-K08 屋外自律移動型ロボットの開発 周辺環境に応じた移動アルゴリズム 尾花 伸昭（成蹊大）板垣 幸英（成蹊大）小棚木 隆史（成蹊大）坪田 浩志（成蹊大）鳥毛 明（成蹊大）

1P1-K09 ８輪型移動ロボットの移動機構　福田 靖（玉川大）繁田 孟伯（玉川大）

1P1-K10 交通ロボティクスにおける間合い制御に関する研究　橋本 直樹（千葉工大）中嶋 秀朗（千葉工大）

1P1-K11 磁石振子を用いた 2 輪型管内走行ロボットの研究　田口 幹（電通大）梶原 良介

(電通大)

1P1-K12 レール軌道および軌間測定装置の開発　田中 伸幸（東理大）橋本 卓弥（東理大）小林 宏（東理大）

1P1-K13 四輪車両型自律移動ロボットの特性を考慮したリアルタイムな障害物回避　佐藤 晶則（電通大）平井 雅尊（電通大）冨沢 哲雄（電通大）工藤 俊亮（電通大）末廣 尚士(電通大)

1P1-K14 占有格子地図と A*アルゴリズムを用いた実時間障害物回避経路生成　鈴木 雄介(芝浦工大）横塚 将志（産総研）山下 明宏（日立 AD）橋本 尚久（産総研）安達 弘典（産総研）松本 治（産総研）足立 吉隆（芝浦工大）

1P1-K15 構内環境で動的障害物への衝突回避が可能な自律移動ロボットの研究　荒井 亮磨（東理大）丁 明（東理大）竹村 裕（東理大）溝口 博（東理大）

1P1-K16 環境設置鏡面テープを用いた LRS による移動ロボットのための障害物検知　佐藤 功太（筑波大）大矢 晃久（筑波大）

1P1-L01 障害物回避補助に向けた 4 輪操舵制御　児玉 貴宏（近畿大）友國 伸保（近畿大）黄 健（近畿大）

1P1-L02 自律移動ロボットによるレーザセンサを用いた移動障害物検出　西川 佑輝（明治大）黒田 洋司（明治大）

1P1-L03 可動式赤外線距離センサによる測域と自律移動ロボットの障害物回避　鮎澤 秀夫（千葉大）グエン ジュイヒン（千葉大）鄔 熙乾（千葉大）岩倉 大輔（千葉大）野波 健蔵（千葉大）

1P1-L04 確率的サンプリングを用いた動的環境における移動ロボットの時空間経路計画石川 裕基（豊橋技科大）三浦 純（豊橋技科大）

1P1-L05 SegwayRMP における自己位置推定の問題点と対処法　桑田 貴志（甲南大）田中 雅博（甲南大）和田 昌浩（甲南大）梅谷 智弘（甲南大）伊藤 稔（舞鶴高専）

1P1-L06 高低差情報を含む立体地図を用いた移動経路の作成　田尻 智紀（大阪市立大）大神 麗（大阪市立大）高田 洋吾（大阪市立大）今津 篤志（大阪市立大）川合 忠雄（大阪市立大）

移動ロボットのための視覚

1P1-L11 多方向画像とマップ情報を併用したロボットの自律移動　田端 寿隆（宇都宮大）舘野 友貴（宇都宮大）ファイルルアズニ ジャファー（宇都宮大）横田 和隆（宇都宮大）

1P1-L12 改良型 RANSAC マップマッチングに基づく辞書式地図圧縮　長坂 智実（福井大）田中 完爾（福井大）橋本 拓（福井大）

1P1-L13 画像に基づく制御による非ホロノミック移動ロボットのためのファジィ軌道追従法　加藤 達也（岡山大）渡辺 桂吾（岡山大）前山 祥一（岡山大）

1P1-L14 ネットワークカメラのビデオモーション検知機能を用いた動体追跡アルゴリズムの実装　赤瀬 徹（岡山大）亀川 哲志（岡山大）五福 明夫（岡山大）

1P1-L15 ステレオカメラを持つ移動ロボットによる屋外自己位置推定　松尾 恵輔（豊橋技科大）三浦 純（豊橋技科大）佐竹 純二（豊橋技科大）

1P1-L16 ツアーガイドロボットにおけるマーカを利用した展示物の画像識別と行動決定

加藤 悠記（愛工大）奥川 雅之（愛工大）

1P1-M01 見え情報と距離情報を用いた移動ロボットの地図生成と位置推定　北島 健太（豊橋技科大）三浦 純（豊橋技科大）佐竹 純二（豊橋技科大）

1P1-M02 確率推定を用いた画像のエッジを保存する画像フィルターの開発　小西 一輝（大阪工大）松居 修平（大阪工大）辻田 勝吉（大阪工大）

1P1-M03 Bag-of-Features を用いた環境変化に頑健なビューシーケンスナビゲーション 森 太一（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）

1P1-M04 SURF によるアピアランスベースナビゲーション手法の実装とその有用性の評価　篠原 正俊（宇都宮大）横塚 将志（産総研）尾崎 功一（宇都宮大）

1P1-M05 全方位ステレオ視を用いたスキャンマッチングによる 6 自由度 SLAM　野中 伴文（埼玉大）子安 大士（埼玉大）前川 仁（埼玉大）川崎 洋（鹿児島大）小野 晋太郎（東大）池内 克史（東大）

1P1-M06 Autonomous Object Search in 3D Environment Using Object Co-occurrence Graph　Chumtong Puwanan (Osaka Univ.) 前 泰志 (Osaka Univ.) 大原 賢一　田窪 朋仁　新井 健生 (Osaka Univ.)

1P1-M07 見え情報に基づくパーソナルナビゲーションシステム　原田 雅史（豊橋技科大）金子 祐樹（豊橋技科大）三浦 純（豊橋技科大）佐竹 純二（豊橋技科大）

1P1-M08 カメラ画像を用いたラジコンヘリの操縦支援システム　川島 弘成（徳島大）寺田 賢治（徳島大）カルンガル ステファン（徳島大）三輪 昌史（徳島大）

1P1-M09 ステレオビジョンによる屋外を移動するロボットからの移動物体検出　田所 裕貴（筑波大）森川 直樹（筑波大）坪内 孝司（筑波大）

1P1-M10 複数の走行者認識を行う屋外移動車ロボット　上田 宙輝（愛媛大）李 在勲（愛媛大）岡本 伸吾（愛媛大）Yi Byung-Ju (漢陽大）油田 信一（筑波大）

1P1-M11 移動ロボットのための視覚をもとにした速度制御システム　寺田 英介（明治大）黒田 洋司（明治大）

1P1-M12 ガイドロボットのための複数移動人物の検出手法の検討　佐々井 拓也（電機大）高橋 陽（電機大）小谷 充範（電機大）中村 明生（電機大）

作業移動ロボット

1P1-M15 高伸縮のリフトアップ機構を搭載した小型協調搬送ロボットの開発　抜井 祐樹（岡山大）前山 祥一（岡山大）渡辺 桂吾（岡山大）

1P1-M16 林地残材自動回収システムの開発　小野寺 良二（鶴岡高専）佐藤 淳（鶴岡高専）山本 幸一（森林総研東北支所）西田 信吉（みなと運送株式会社）

1P1-O01 アクティブキャスタ型全方向移動ロボットを用いた搬送システムに関する研究 和田 正義（農工大）鳥居 遼太郎（農工大）

1P1-O02 山林管理ロボットのための周囲環境認識 周囲の木幹配置を利用した自己位置推定手法の検討 伊藤 友孝（静大）松本 和也（静大）伴野 裕（静大）

1P1-O03 制約付きモデル予測制御を用いた移動マニピュレータの 3 次元軌道生成　井手 慧（阪大）田窪 朋仁（阪大）大原 賢一（阪大）前 泰志（阪大）新井 健生（阪大）

1P1-O04 全方向移動マニピュレータのサスペンションを考慮した手先位置誤差解析　松岡 秀佳（中央大）庄司 幸広（中央大）大隅 久（中央大）

1P1-O05 ポーターロボットにおける速度ベクトルを利用した人追従制御　坂本 典之（愛工大）奥川 雅之（愛工大）

1P1-O06 吸着力能動可変型磁気吸着ユニットを装備した壁面移動ロボットの開発　平井 雅大（東工大）鈴木 真崇（キヤノン）広瀬 茂男（東工大）

1P1-O07 自律型移動ロボットにおける障害物回避とナビゲーション　田島 裕介（東海大）高橋 大輔（東海大）山本 佳男（東海大）

バイオロボティクス

1P1-O09 腸管構造を規範とした蠕動運動型ポンプの開発 ユニットの幾何学的形状モデルの導出 平山 義浩（中央大）鈴木 一将（中央大）西村 拓真（中央大）中村 太郎（中央大）

1P1-O10 力学的相互作用を活用したミミズ型ロボットの自律分散制御　八重樫 和之（東北大）加納 剛史（東北大）小林 亮（広島大）石黒 章夫（東北大）

1P1-O11 旋回中心を考慮したヘビ型ロボットのサイドワインディング推進　漆原 秀行(岡山大）亀川 哲志（岡山大）五福 明夫（岡山大）

1P1-O12 高効率推進を可能とする多関節ヘビ型ロボットの自律分散制御則　加納 剛史(東北大）佐藤 貴英（東北大）小林 亮（広島大/JST CREST）石黒 章夫（東北大/JST CREST）

1P1-O13 3 次元走行を想定した蠕動運動型ロボットに関する研究　手銭 聡（関西学院大）嵯峨 宣彦（関西学院大）佐藤 俊之（秋田県立大）

1P1-O14 人工筋肉搭載型水陸両用 6 脚歩行ロボットの開発　戸森 央貴（中央大）児島 佑毅（中央大）中村 太郎（中央大）

1P1-O15 生物を規範とした空気圧駆動四脚ロボットの開発と動的ロコモーションの実現益田 興佑（阪大）清水 正宏（阪大）成岡 健一（阪大）細田 耕（阪大）

1P1-O16 ポテンシャル法を用いた進行波形全方向移動ロボット(TORoIII)の経路追従制御小川 曜義（中央大）山本 雅之（中央大）中村 太郎（中央大）

1P1-P01 蠕動運動を規範とした細管･曲管走行型工業用内視鏡ロボットの開発　堀井 翔太(中央大）三浦 祐二（中央大）中村 太郎（中央大）

1P1-P02 PVC ゲルアクチュエータを用いたリンパ浮腫ケア用マッサージ器の開発　前田康博（信州大）橋本 稔（信州大）

1P1-P03 差動歯車機構を用いた人工筋肉マニピュレータの開発　加茂 大地（中央大）前原 正典（中央大）田中 大資（中央大）中村 太郎（中央大）

1P1-P04 人間の掌の構造を考慮したロボットハンドの開発　南 歳光（金沢大）渡辺 哲陽(金沢大）

1P1-P05 小型移動体の振る舞いが生物集団行動へ及ぼす影響　藤原 大佑（信州大）飯塚浩二郎（信州大）松村 嘉之（信州大）森山 徹（信州大）渡辺 諒（信州大）榎本 洸一郎(未来大）戸田 真志（未来大）郡司 幸夫（神戸大）

1P1-P06 重心高さ可変機構を有するパッシブターン型スキーロボットの開発　河野 兼吾(関西学院大）入間川 穂高（関西学院大）嵯峨 宣彦（関西学院大）

1P1-P07 13 リンク擬似尺取虫型ロボットの CPG による運動パターン生成　泉 清高（佐賀大）申 鎔恺（佐賀大）辻村 健（佐賀大）渡辺 桂吾（岡山大）

1P1-P08 収縮型 PVC ゲルアクチュエータのモデル化と制御　早坂 暢（信州大）柴垣 南(信州大）橋本 稔（信州大）

1P1-P09 起立着座動作を主体としたリハビリ／トレーニング機器を用いた人の立ち上がり評価　河村 隆（信州大）東 大輔（信州大）

【機械力学・計測制御部門】ロボットシステムのダイナミクス&デザイン

1P1-Q01 非線形状態空間写像による力学構造の一致を利用したロボットの運動生成　宮嵜 哲郎（東工大）岡田 昌史（東工大）

1P1-Q02 回転動力を伝達するメカニズムの最適創成システム　中村 正行（信州大）河村 英（信州大）河盛 崇彦（信州大）後藤 雄志（信州大）飯島 健（信州大）

1P1-Q03 逆時間方向探索木を用いた準最適安定化制御　金 天海（HRI-JP）辻野 広司(HRI-JP）菅野 重樹（早大）

1P1-Q04 受動性に基づく非線形制御による倒立振子型移動ロボットの安定化と走行制御横山 和人（慶大）高橋 正樹（慶大）

1P1-Q05 受動歩行ロボットの着地時のエネルギー損失を低減・再利用する機構の提案　今西 望（高知工大）井上 喜雄（高知工大）芝田 京子（高知工大）島崎 太一郎（高知工大）森木 朋大（高知工大）

1P1-Q06 受動ダイナミクスに基づく上体を利用した可変速度二足歩行方法　成川 輝真(慶大）西村 秀和（慶大）

1P1-Q07 エネルギー回生を用いたウエアラブルなマスタースレーブの開発　伊賀上 貴幸(高知工大）井上 喜雄（高知工大）芝田 京子（高知工大）

1P1-Q08　湯川 俊浩（岩手大）高橋 泰輔（岩手大）

1P1-Q09 病院内搬送ロボットシステムの開発　高橋 正樹（慶大）森口 智規（村田機械）田中 昌司（村田機械）並川 浩史（村田機械）下本 英生（村田機械）中野 剛（村田機械）湊 雄一朗（村田機械）井濵 高志（村田機械）村山 貴彦（ムラタエンジニアリング）

2A1　5 月 28 日　9：30－11：00

安全・安心な RT 構築を目指して

2A1-A01 日米欧国際比較を含む生活支援ロボットの安全認証意識調査　中坊 嘉宏（産総研）大場 光太郎（産総研）本間 敬子（産総研）水口 大知（産総研）尾暮 拓也（産総研）櫛山 哲郎（日本品質保証）美和 晃（電通）内田 斉（アライドブレインズ）野村 弘美（アライドブレインズ）

2A1-A02 人間の動作解析に基づく人間共存ロボットのリスク見積り 周囲空間内における身体の存在確率による危害発生確率の評価 家老 将太（埼玉大）琴坂 信哉（埼玉大）程島 竜一（埼玉大）

2A1-A03 ロボットによるビルの清掃システムと安全　青山 元（埼玉工大）石川 和良（富士重工）関 淳也（富士重工）足立 佳儀（富士重工）石村 左緒里（富士重工）薩見 雄一（富士重工）高橋 朝美（富士重工）

2A1-A04 下肢用人間装着型ロボットの 安全性評価試験方法に関する研究 第 1 報：膝ジョイント連動並進機構を有するダミーの提案 伊藤 浩治（名大）山田 陽滋（名大）大西 惟史（名大）小田 志朗（名大）原 進（名大）岡本 正吾（名大）

2A1-A05 マニピュレータ用ダブルモータ関節モジュールの開発 関節モジュールの試作及び評価 綿井 江梨（阪電通大）奥野 耕平（阪電通大）野口 慎司（阪電通大）鄭 聖熹（阪電通大）

2A1-A06 メカニカル安全装置を搭載した人間共存型ロボットの設計　森 和也（東海大）甲斐 義弘（東海大）池田 正仁（東海大）山口 紘輝（東海大）

2A1-A07 パッシブダイナミック制御による倒立振子システムの開発　南山 靖博（久留米高専）今井 新（久留米高専）久保 翔太（久留米高専）清田 高徳（北九大）杉本 旭（明治大）

人間機械協調

2A1-B01 脚漕ぎ機構を有する倒立振子型パーソナルモビリティの開発 試作 1 号機のシステム構成及び走行実験 桝田 勇司（阪電通大）松本 治（産総研）高橋 隆行（福島大）鄭 聖熹（阪電通大）

2A1-B02 車輪倒立振子型パワーアシスト全方向移動体の開発 試作機を用いた基礎動作検証 松川 文厚（阪電通大）義澤 寿康（阪電通大）竹田 晴見（阪電通大）鄭 聖熹（阪電通大）

2A1-B03 パワーアシスト搬送装置のためのフィードフォワード入力を用いた振動低減制御　山本 優一（名工大）小倉 佑太（名工大）武重 道大（名工大）打田 正樹（鈴鹿高専）森田 良文（名工大）原 進（名大）

2A1-B04 柔軟構造物搬送のためのロバストアシストに関する研究　原 進（名大）林 準也（名大）櫛田 陽平（名大）山田 陽滋（名大）森田 良文（名工大）

2A1-B05 生産現場における人間協調・共存型作業支援パートナロボット-PaDY- 第 7 報：部品・工具の配送効果の評価 衣川 潤（東北大）田中 泰史（東北大）川合 雄太（東北大）菅原 雄介（東北大）小菅 一弘（東北大）

2A1-B06 生産現場における人間協調・共存型作業支援パートナロボット-PaDY- 第 8 報：

速度適応型障害物検出システム 衣川 潤（東北大）川合 雄太（東北大）田中 泰史（東北大）菅原 雄介（東北大）小菅 一弘（東北大）

2A1-B07 ハンドガイドロボットの組立ラインへの適用に関する研究　小椋 優（IHI）藤井 正和（IHI）西嶋 和之（IHI）村上 弘記（IHI）曽根原 光治（IHI）

2A1-B08 指操作型力覚インタフェースによる小型ヒューマノイドの歩行制御　長谷川 泰久（筑波大）松下 雄史（筑波大）山海 嘉之（筑波大）

2A1-B09 人間－ロボット協調作業系におけるマンマシンインターフェイスの開発　井上 亮（同志社大）積際 徹（同志社大）横川 隆一（同志社大）

2A1-B10 3-DOF パラレルメカニズムを有する力覚提示装置の開発　谷口 嘉則（同志社大）積際 徹（同志社大）横川 隆一（同志社大）

2A1-C01 サーボブレーキ制御に基づく双輪キャスタ型パッシブ移動ロボットの運動制御 齋田 匡男（東北大）平田 泰久（東北大）小菅 一弘（東北大）

2A1-C02 サーボブレーキ付きワイヤを用いた空間 3 自由度制御型運動支援システムの開発 戸崎 祐樹（東北大）平田 泰久（東北大）小菅 一弘（東北大）

2A1-C03 磁性粉体ブレーキの制動力提示によるリンク機構の直接操作　楓 和憲（埼玉大）綿貫 啓一（埼玉大）

2A1-C04 バイオフィードバックに基づく人間・ロボット交流実験の分析　ベインブリッジ ウィルマ（東大）植田 亮平（東大）野沢 峻一（東大）垣内 洋平（東大）岡田 慧（東大）稲葉 雅幸（東大）

2A1-C05 インタラクションにおける動作の時空間拘束を見まね学習するヒューマノイドロボット　伊東 悠太郎（東大）高野 渉（東大）サンタクルス カルロス（東大）中村 仁彦(東大)

2A1-C06 住居内移動軌跡からの停留点に基づく行動パターン把握による生活行動予測 森 武俊（東大）富永 将至（東大）野口 博史（東大）下坂 正倫（東大）福井 類（東大）佐藤 知正（東大）

2A1-C07 状況に応じて連続量を操作する人間行動のモデル化及び認識手法の検討　大塚 統也（愛工大）道木 加絵（愛工大）橋本 幸二郎（名大）道木 慎二（名大）大熊 繁（名大）

2A1-C08 地域における複数人の生活行動解析のための センサデータ群検索・可視化システム　荻原 正紀（東大）野口 博史（東大）下坂 正倫（東大）大武 美保子（東大）坪内 孝太（東大）大和 裕幸（東大）森 武俊（東大）佐藤 知正（東大）

コミュニケーション・ロボット

2A1-D01 ＲＳＳの利用による高齢者向け発話ロボットの提案　李 雪（筑波大）長谷川 孔明（筑波大）梅澤 伊織（筑波大）大山 裕也（筑波大）中内 靖（筑波大）

2A1-D02 ユニバーサルな伝達手段を考慮した災害時避難行動支援ロボットの検討　大道 拓磨（愛工大）奥川 雅之（愛工大）

2A1-D03 円筒型マルチタッチディスプレイを備えた移動ロボットシステムの開発　森本 悠矢（筑波大）大矢 晃久（筑波大）

2A1-D04 コミュニケーションＲＴによる高齢者の在宅健康管理・支援システム ２次試作システムの開発および高齢者を対象とした在宅実証実験 戸田 健吾（フューロ）藤岡 睦久(フューロ）藤井 敦啓（千葉工大）大川 茂樹（千葉工大）篠原 惇理（フューロ）田中 眞二

(積水ハウス）中村 孝之（積水ハウス）古田 貴之（フューロ）

2A1-D05 すれ違いインタラクションを推論しながら群集をすり抜けるヒューマノイドロボット　上段 達弘（東大）高野 渉（東大）中村 仁彦（東大）

2A1-D06 バネモデルを利用したロボットパートナーの行動制御　安田 寛（首都大）久保田 直行（首都大）

2A1-D07 動的環境下における移動投影ロボットの行動モデル　塩谷 朋之（立命館大）高橋 亮（立命館大）李 周浩（立命館大）

2A1-D08 音声とタッチディスプレイによるロボットの物体移動の命令方法　松本 大賢（日大）岡 哲資（日大）木林 龍一（日大）

2A1-D09 自己形態主張カスタマイズロボットの開発 ユーザの自己効力感向上がインタラクションに与える効果の検証 山崎 由美子（早大）守 良真（早大）菅 佑樹（早大）尾形 哲也（京大）菅野 重樹（早大）

2A1-D10 アンドロイドロボットを用いた遠隔授業システムの実証実験　加藤 尚樹（東理大）橋本 卓弥（東理大）小林 宏（東理大）

ウェアラブルロボティクス

2A1-E01 大変位伸縮特性を示す螺旋状柔軟アクチュエータとその上体起こし動作への適用　島田 敏行（東工大）塚越 秀行（東工大）山崎 景（東工大）北川 能（東工大）

2A1-E02 装着者の状態を反映可能な上肢用ウェアラブル型マスタスレーブ訓練装置の制御法　尾崎 健（岡山大）佐々木 大輔（岡山大）則次 俊郎（岡山大）高岩 昌弘（岡山大）

2A1-E03 空気圧ゴム人工筋を用いた上肢動作支援装置の開発　中川 皓介（岡山大）則次 俊郎（岡山大）高岩 昌弘（岡山大）佐々木 大輔（岡山大）

2A1-E04 肉体労働者用マッスルスーツの開発 上肢補助用マッスルスーツの開発 村松 慶紀（東理大）小林 宏（東理大）橋本 卓弥（東理大）

2A1-E05 アドミッタンス制御を用いた最小限筋電センサによる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）小田 真史（前工大）吉岡 将孝（前工大）西川 知宏（前工大）

2A1-E06 肩関節中心移動機構を持つ上肢パワーアシストロボット　木口 量夫（佐賀大）門 顕龍（佐賀大）林 喜章（佐賀大）

2A1-E07 筋骨格モデルに基づく介護用スマートスーツ・ライトの開発と実フィールド評価 今村 由芽子（北大）田中 孝之（北大）金子 俊一（北大）山中 正紀（北大）瀧澤 一騎（北大）堀田 大介（スマートサポート）

2A1-E08 筋電位に基づくトルク推定と感度関数増大型 トルク補助のスイッチングによる静油圧駆動パワーアシストのフィードバック制御　ファン フン ホアン（東大）神永 拓（東大）田中 宏和（東大）中村 仁彦（東大）

2A1-E09 人の意図理解に基づく履物型移動支援装置の開発　田窪 朋仁（阪大）深野 陽平（阪大）大原 賢一（阪大）前 泰志（阪大）新井 健生（阪大）

2A1-E10 傾斜歩行シミュレーションからの膝関節アシストロボットのパラメータ検討 西尾 直樹（早大）関 雅俊（早大）渡邉 峰生（早大）井上 淳（早大）藤江 正克（早大）

2A1-F01 空気圧ゴム人工筋を用いた歩行支援装置　中桐 靖智（岡山大）則次 俊郎（岡山

大）高岩 昌弘（岡山大）佐々木 大輔（岡山大）

2A1-F02 足関節に双方向動作を促すロングストローク式柔軟アクチュエータ　門田 真人（東工大）塚越 秀行（東工大）堀江 宏太（東工大）北川 能（東工大）

2A1-F03 ミニチュアヒューマノイド用 7 自由度アームの開発　小野 史暁（山形大）妻木 勇一（山形大）

アミューズメント・エンタテイナーロボット

2A1-F06 ジャンピングロボットのための画像処理を用いた長縄の認識及び跳躍周期の制御 森 雄司（岡山大）五福 明夫（岡山大）亀川 哲志（岡山大）

2A1-F07 人間技能の抽出とフィンガ・アームロボットを用いたヨーヨー運動の実現　佐野 嘉則（横国大）堀 貴之（横国大）豊田 希（横国大）藪田 哲郎（横国大）

2A1-F09 マジックをする器用なハンドの研究 フラリッシュを実現する自立型ロボットハンド 小林 知洋（法政大）池田 奈央（法政大）高島 俊（法政大）

2A1-F10 エアホッケーロボットにおけるゲーム状況判断とキャッチング動作　松下 左京（千葉大）大関 隆寛（千葉大）並木 明夫（千葉大）

2A1-G01 エアホッケーロボットにおける攻撃動作アルゴリズム　大関 隆寛（千葉大）松下 左京（千葉大）並木 明夫（千葉大）

2A1-G02 庭に進入する小動物を撃退するロボットについての基礎研究　福井 春彦（法政大）高島 俊（法政大）古塚 裕美（法政大）

ホーム&オフィスロボット

2A1-H03 浮力を応用したバルーン歩行ロボットの開発　神保 友美（関東学院大）西田 麻美（関東学院大）

2A1-H04 親子機 2 機による車輪型移動ロボットによる先導協調走行法　池澤 良介（阪電通大）辻 将治（大日本科研）安 弘（阪電通大）

2A1-H05 障害物を考慮したダイポール場を用いたロボットによる物体搬送アルゴリズムの提案　吉田 成朗（東大/JST ERATO）坂本 大介（JST ERATO）稲見 昌彦（慶大/JST ERATO）五十嵐 健夫（東大/JST ERATO）

2A1-H06 認識行動統合ロボットにおける把持観察操作に基づく物品の文字読み取り行動の実現　西野 友博（東大）山崎 公俊（東大）岡田 慧（東大）稲葉 雅幸（東大）

2A1-H07 生活支援ロボットによる日常物体操作観測のための複数対象の同時追跡と重畳関係推定　長濱 虎太郎（東大）西野 友博（東大）山崎 公俊（東大）岡田 慧（東大）稲葉 雅幸（東大）

2A1-H08 双腕の協調動作を用いた飲料缶操作に関する研究 第一報 双腕協調による蓋開け動作の解析 大貫 遊（芝浦工大）吉見 卓（芝浦工大）安藤 吉伸（芝浦工大）水川 真（芝浦工大）

2A1-H09 移動マニピュレーションロボットにおける自律性の安全動作を含む GUI を用いた簡易指示・認識システム　陳 騁（東大）岡田 慧（東大）稲葉 雅幸（東大）

2A1-H10 単眼カメラとレーザレンジファインダ搭載移動ロボットによる人物追跡と自律

帰還　粟井 真志（静大）清水 隆史（静大）山下 淳（静大）金子 透（静大）

2A1-H11 案内ロボットの実現における RT コンポーネントの再利用性に着目したシステム構成法　山本 邦彦（東大）Isaac Anthony（東大）矢口 裕明（東大）吉海 智晃（東大）岡田 慧（東大）稲葉 雅幸（東大）

2A1-H12 ビルディングブロック型ロボットゲートを活用した管理システムの研究開発　中田 恵里佳（北九州高専）今 輝幸（北九州高専）滝本 隆（北九州高専）久池井 茂（北九州高専）

2A1-H13 IC カードを用いた入退室管理システムの研究開発　酒井 良（北九州高専）今 輝幸（北九州高専）滝本 隆（北九州高専）久池井 茂（北九州高専）

2A1-H14 インタフェースロボットとインテリジェント薬箱に対する使用者の印象評価　上瀬 雄太（筑波大）鈴木 拓央（筑波大）中内 靖（筑波大）

2A1-H15 等身大ロボットの自律移動中における周辺人物に不安感を与えないロボット行動　斉藤 学（東大）岡田 慧（東大）稲葉 雅幸（東大）

ワイヤ駆動系の機構と制御

2A1-I01 カテナリー曲線と懸垂物の動力学に基づく大規模パラレルワイヤ懸垂機構の運動表現　武田 弘太郎（九大）山本 元司（九大）

2A1-I02 ワイヤ懸垂型三次元移動ハンドの開発　脇 政博（中央大）松本 徹（中央大）大隅 久（中央大）

2A1-I03 落下物を受動的にキャッチング可能な三リンク柔軟関節ロボットアームの開発　コンプライアンスリミッターの提案 松岡 達彦（鈴鹿高専）白井 達也（鈴鹿高専）打田 正樹（鈴鹿高専）

2A1-I04 非円形のケーブル・スプールを用いた非線形な回転ばねの設計　シュミット ニコラ（東工大）岡田 昌史（東工大）

2A1-I05 筋骨格ヒューマノイドの多節脊椎に適した面状節構造の提案　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）

2A1-I06 腱駆動ヒューマノイドのための筋配置ダイレクトマップ型ウェアラブル操縦デバイスの開発と応用　黒飛 朋子（東大）伊東 信之（東大）太田 茂樹（東大）伊沢 多聞（東大）長田 将彦（東大）中西 雄飛（東大）岡田 慧（東大）稲葉 雅幸（東大）

2A1-I07 電磁クラッチを用いた開放機構を持つ腱駆動アームの開発　伊東 信之（東大）中西 雄飛（東大）白井 拓磨（東大）長田 将彦（東大）伊沢 多聞（東大）岡田 慧（東大）稲葉 雅幸（東大）

2A1-I08 マッキベン型空気圧人工筋を用いた多関節腱駆動機構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）

2A1-I09 未知外力を考慮した柔軟アームの幾何学的解析　林 喜章（佐賀大）吉野 彰紘（佐賀大）木口 量夫（佐賀大）

2A1-I10 空気圧アクチュエータを用いた拮抗駆動に関する研究　小宮 みずき（東工大）只野 耕太郎（東工大）川嶋 健嗣（東工大）

パラレルロボット・メカニズム

2A1-J01 仮想ねじ対偶を用いたパラレル機構の剛性解析　岡村 潤（東工大）武田 行生(東工大)

2A1-J02 マルチ駆動リニアモータを用いたパラレルリンク機構に関する研究 第5報:誤差伝播解析によるキャリブレーションの高精度化 東 大地（近畿大）原田 孝（近畿大）打越 友哉（近畿大）

2A1-J03 Stewart Platformのマルチボディダイナミクスによるモデル化とIDCSによる運動制御　井上 雄介（農工大）田川 泰敬（農工大）ベンチャー ジェンチャン（農工大）

2A1-J04 パラレルメカニズムを用いた座標計測用倣いプローブに関する研究 リンク機構の設計と機構キャリブレーション 原田 孝（近畿大）糸魚川 智之（近畿大）董 科（近畿大）金丸 健太（近畿大）

2A1-J05 バック転パラレルリンク機構に関する研究 機構解析とプロトタイプの試作 打越 友哉（近畿大）原田 孝（近畿大）岩崎 真人（近畿大）

2A1-J06 高精度立体カム機構を用いた小型パラレルマニピュレータの開発 高精度立体カム機構と試作マニピュレータの評価 安沢 孝太（福島大）高橋 隆行（福島大）

フレキシブルロボット・メカニズム

2A1-J09 電界共役流体を用いたロボットハンド　山口 彰浩（慶大）竹村 研治郎（慶大）横田 眞一（東工大）枝村 一弥（新技術マネイジメント）

2A1-J10 剛性可変な皮膚構造をもつ多指ロボットハンドの開発 皮膚の柔らかさが物体把持・操作に与える影響の実験的評価 渡辺 哲陽（金沢大）竹内 博紀（三菱電機）

2A1-J11 円弧型ばね関節を有するばねパラレルメカニズムの開発　小塚 裕明（名工大）野畑 典宏（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）

2A1-J12 短冊状弾性薄片から成形される単純把持機構の変形解析　安藤 大樹（福井大）辻 理朗（福井大）村松 直樹（名産研）山田 泰弘（福井大）

2A1-J13 福祉ロボット用可変剛性関節の特性評価　長谷 秀之介（東北学院大）梶川 伸哉(東北学院大)

2A1-J14 位相と筋緊張の自己組織化的な調整が可能なヘビ型ロボット　佐藤 貴英（東北大）加納 剛史（東北大）石黒 章夫（東北大/JST CREST)

2A1-J15 腹這い型柔軟ロボットの速度を向上させた歩行動作の検討　小宮 由嗣（関東学院大）西藤 孝浩（関東学院大）地主 有佑（関東学院大）西田 麻美（関東学院大）

2A1-J16 水力学的骨格を利用した柔軟な機械システム 袋状構造の耐圧向上とトルクの測定 片岡 木太郎（東工大）木村 仁（東工大）伊能 教夫（東工大）

2A1-K01 高いリーチング精度を有するシューティングマニピュレーションシステム　畠山 友史（筑波大）望山 洋（筑波大）

2A1-K02 閉ループ弾性体による瞬発力発生機構を用いた薄型キック遊泳ロボット　今井 翔大（筑波大）望山 洋（筑波大）

2A1-K03 有翅跳躍ロボット　井上 誠（筑波大）津田 剛志（筑波大）望山 洋（筑波大）

2A1-K04 非把持形態によるレオロジー物体の変形制御　稲原 知幸（阪大）東森 充（阪大）ラミレス イクシェル（阪大）金子 真（阪大）

2A1-K05 ロボットアームの高速運動を用いた紐の変形制御　山川 雄司（東大）並木 明夫（千葉大）石川 正俊（東大）

2A1-K06 水平 2 関節モータ-ばね直列連成系の解析に基づく手先速さ最大化　本堂 貴敏（農工大）水内 郁夫（農工大）

2A1-K07 はりの共振を利用したアーム駆動系の開発　横田 尚之（大分高専）軽部 周（大分高専）

2A1-K08 フレキシブルマスタ-スレーブマニピュレータの受動性に基づく介在インピーダンスを用いたバイラテラル制御とその設計法　林 宏徳（岐阜高専）森 貴彦（岐阜高専）

環境適応メカニズムと制御

2A1-K09 水陸両用ロボットの偏心パドル機構の設計　孫 翊（立命館大）馬 書根（立命館大）

2A1-K10 曲管内走行可能な螺旋駆動型管内移動ロボットのための最適なバネ定数の設計 加古川 篤（立命館大）馬 書根（立命館大）

2A1-K11 A Novel Snake-like Robot with Multi Gaits　Wang Kundong (Ritsumeikan Univ.) 馬 書根 (Ritsumeikan Univ.)

2A1-K12 Sensor-driven snake-like robot SR-I　Wu Xiaodong (Ritsumeikan Univ.) 馬 書根 (Ritsumeikan Univ.)

2A1-K13 Realization of Stable Motion of an Omnidirectional Mobile Robot　Yan Huang (Ritsumeikan Univ.) 馬 書根 (Ritsumeikan Univ.) Ye Changlong (Shenyang Aerospace Univ.)

ロボットビジョン

2A1-K15 アナログ網膜チップセンサを用いた人動線追跡　石川 将成（阪大）松村 隆史（阪大）奥野 弘嗣（阪大）八木 哲也（阪大）

2A1-K16 手振り動作を用いた個人識別　高橋 真人（中央大）寺林 賢司（中央大）梅田 和昇（中央大）

2A1-L01 歩行者の見えの変化に頑強な個人識別　内野 康司（九大）岩下 友美（九大）倉爪 亮（九大）

2A1-L02 巡回警備ロボットのための赤外線カメラを用いた人間検出　尾形 一気（筑波大）大矢 晃久（筑波大）

2A1-L03 大規模地図検索のためのマルチスケール Bag-Of-Features 手法　近藤 賢佑（福井大）田中 完爾（福井大）鈴木 貴之（福井大）

2A1-L04 ロボット視用カメラによる把持対象物の形状認識と位置認識精度の検証　辻内 伸好（同志社大）小泉 孝之（同志社大）増口 将広（同志社大）

2A1-L05 速い動きにも耐え得るロボット視覚に向けた定量的評価　木村 祐太（東理大）丁 明（東理大）竹村 裕（東理大）溝口 博（東理大）

2A1-L06 リフレクタンス画像を用いた距離画像の欠損修復　大石 修士（九大）倉爪 亮(九大) 岩下 友美（九大）長谷川 勉（九大)

2A1-L07 3 次元距離情報と色情報の統合に基づく 3 次元物体追跡　中村 恭之（和歌山大)

2A1-L08 全方位光学系を周辺視野に用いた中心窩カメラ　呉 允煥（立命館大）下ノ村 和弘（立命館大)

2A1-L09 生体視覚野を模倣した高速ステレオビジョン　横山 幸大（阪大）眞田 忠（阪大）奥野 弘嗣（阪大）八木 哲也（阪大)

2A1-L10 サッカードミラーと画像処理を用いた高速飛翔体の映像計測　奥村 光平（東大）奥 寛雅（東大）石川 正俊（東大)

2A1-L11 分光計測が可能な高速ビジョンの開発　清水 貴悠（千葉大）並木 明夫（千葉大)

2A1-L12 Haar-like 特徴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）村松 大吾（成蹊大）小方 博之（成蹊大)

2A1-L13 ウェーブレット変換を用いた下水道管のひび割れ検出　宮崎 武大（九工大）本田 壮孝（九工大）ナシライ アミール（九工大）石井 和男（九工大)

2A1-L14 火花に基づく鋼材成分識別の研究　長野 新介（東理大）橋本 卓弥（東理大）小林 宏（東理大)

移動ロボットの自己位置推定と地図構築

2A1-M01 準天頂衛星(みちびき) L1-SAIF を利用した都市部環境下における移動体測位評価　北村 光教（早大）鈴木 太郎（早大）天野 嘉春（早大）橋詰 匠（早大)

2A1-M02 3 次元地図を用いた回折波を考慮した GPS 衛星の可視性判別　竹内 栄二朗（東北大）山崎 将史（東北大）大野 和則（東北大）田所 諭（東北大)

2A1-M03 識別訓練法による DDF を用いた自己位置推定における最適パラメータ学習　藤井 悠人（明治大）黒田 洋司（明治大)

2A1-M04 公共空間を自律移動する電動カートの開発 自由空間形状の画像マッチングによる未知障害物にロバストな自己位置推定 冨沢 哲雄（電通大）村松 聡（電通大）平井 雅尊(電通大) 岩井 純一（電通大）佐藤 晶則（電通大）御堂丸 圭介（電通大）工藤 俊亮（電通大）末廣 尚士（電通大)

2A1-M05 自動車形状を利用した自律移動ロボットの相対位置推定　花井 稔典（愛工大）沢井 貴之（愛工大）道木 加絵（愛工大）道木 慎二（名大）大熊 繁（名大)

2A1-M06 街路樹などの複雑な形状に適応したマップマッチングによる自己位置推定　原祥尭（日立機械研）大島 章（日立機械研）小野 幸彦（日立機械研）山本 健次郎（日立機械研)

2A1-M07 ポールスターアルゴリズムの特徴量抽出法を拡張した自己位置同定　竹迫 翔平(金沢工大) 出村 公成（金沢工大)

2A1-M08 距離画像センサを用いたマルチリサンプリング MCL による 6 自由度位置推定 山下 明宏（日立ＡＤ）横塚 将志（産総研）松本 治（産総研)

2A1-M09 単眼カメラを用いた地表画像の特徴点追跡によるスリップ率推定　高橋 佑弥(明治大) 三橋 雅仁（明治大）黒田 洋司（明治大)

2A1-M10 単眼カメラを用いた走行路面の直線的模様検出による移動ロボットの位置姿勢推定　岡田 悠図（筑波大）坪内 孝司（筑波大）細田 祐司（日立機械研）一野瀬 亮子（日立機械研）原 祥尭（日立機械研）

2A1-M11 ハイダイナミックレンジビジョンを用いた路面の線分抽出に基づく屋外自己位置推定法　入江 清（千葉工大）吉田 智章（千葉工大）友納 正裕（千葉工大）

2A1-M12 圧縮 Gist シーン特徴に基づく自己位置推定　池田 剛一郎（福井大）田中 完爾（福井大）近藤 賢佑（福井大）鈴木 貴之（福井大）見浪 護（岡山大）

2A1-M13 市街地環境下における画像場所認識を用いた自己位置推定法　三橋 雅仁（明治大）高橋 佑弥（明治大）黒田 洋司（明治大）

2A1-M14 移動ロボットの自己位置推定のための画像ランドマークデータベース構築手法 矢口 裕明（東大）吉海 智晃（東大）岡田 慧（東大）稲葉 雅幸（東大）

2A1-M15 Enhancing Localization Using Random Ferns Based Vision and Multi-Robot Collaboration　Ktiri Youssef (Univ. of Tokyo) 吉海 智晃 (Univ. of Tokyo) 稲葉 雅幸 (Univ. of Tokyo)

2A1-M16 カルマンフィルタを用いた屋外路面走行ロボットの自己位置推定　児玉 幸多（成蹊大）近藤 樹（成蹊大）小方 博之（成蹊大）村松 大吾（成蹊大）

2A1-O01 Two-filter Form 型アンセンテッドスムーザを用いた自己位置推定問題の解法 深田 竜平（岡山大）舩本 智史（岡山大）渡辺 桂吾（岡山大）前山 祥一（岡山大）

2A1-O02 DP-SLAM を用いた実時間自己位置推定と制御に関する研究　鄔 熙乾（千葉大）グエン ジュイヒン（千葉大）鮎澤 秀夫（千葉大）岩倉 大輔（千葉大）野波 健蔵（千葉大）

2A1-O03 物体の光反射特性を考慮した自由空間モデルに基づく環境地図生成　岩井 純一（電通大）村松 聡（電通大）冨沢 哲雄（電通大）末廣 尚士（電通大）工藤 俊亮（電通大）

2A1-O04 ICP スキャンマッチングにおける測域センサの視野に基づく対応点探索　識名 拓（筑波大）油田 信一（筑波大）

2A1-O05 可視性に基づく移動ロボットの自律的グラフ地図生成　項 警宇（名大）田崎 勇一（名大）稲垣 伸吉（名大）鈴木 達也（名大）

2A1-O06 室内における壁情報を事前情報として利用した SLAM　古賀 勇多（九工大）大橋 健（九工大）

2A1-O07 パーソナルモビリティのための簡易マップを手がかりとする自己位置同定と詳細マップの生成　森 武俊（東大）栗原 誠（東大）黒田 藍子（東大）野口 博史（東大）田中 雅行（東大）福井 類（東大）下坂 正倫（東大）佐藤 知正（東大）

2A1-O08 表面形状を考慮した画像情報付加地図作成支援　河上 真也（阪大）田窪 朋仁（阪大）大原 賢一（阪大）前 泰志（阪大）新井 健生（阪大）

2A1-O09 占有格子地図とグラフ構造によるハイブリッドな地図生成を行う SLAM アルゴリズムの開発　山中 啓史（明治大）森岡 一幸（明治大）

2A1-O10 広域グリッドマップのための逐次重点サンプリングによるループクローズ手法の提案　横塚 将志（産総研）松本 治（産総研）

2A1-O11 GPU による高速演算を利用した SLAM　犀川 裕一（明治大）森岡 一幸（明治大）

2A1-O12 ステレオカメラの誤差モデルを考慮した実時間走破性解析地図　永田 祐也（明治大）黒田 洋司（明治大）

2A1-O13 下水道管路網地図作成システムの開発　本田 壮孝（九工大）宮崎 武大（九工大）ナシライ アミール（九工大）石井 和男（九工大）

2A1-O14 屋内環境における移動ロボットのための人間活動状態の推定と人間行動マップの構築　小川 祐司（千葉工大）和田 哲也（千葉工大）王 志東（千葉工大）富山 健（千葉工大）

2A1-O15 俯瞰計測を用いた車輪型移動ロボットの経路生成法と自律走行法　古川 陽介(阪電通大）池澤 良介（阪電通大）尾﨑 雄介（阪電通大）安 弘（阪電通大）

2A1-O16 車輪型移動ロボットによる環境地図情報取得のための自律走行法　古川 陽介(阪電通大）池澤 良介（阪電通大）尾﨑 雄介（阪電通大）安 弘（阪電通大）

2A1-P01 数値地図情報に含まれない障害物を考慮した視覚障害者自立歩行支援システム佐伯 晋（立命館大）杉山 正治（立命館大）吉川 恒夫（立命館大）

【交通・物流部門】自動車分野におけるロボティクス

2A1-Q04 LIDAR を用いた無信号交差点における危険予測運転支援システムの開発　岩澤 一成（農工大）ラクシンチャラーンサク ポンサトーン（農工大）

2A1-Q05 衝突リスク感覚に基づく追突回避減速制御とそのドライバ運転行動への影響平岡 祥史（香川大）和田 隆広（香川大）後藤 圭佑（香川大）堤 成可（香川大）土居 俊一(香川大）

2A1-Q06 下肢の反力知覚特性に基づく自動車ペダルの反力設計　田中 良幸（広島大）大中 潤（広島大）松原 弘明（広島大）辻 敏夫（広島大）大坪 智範（マツダ）西川 一男（マツダ）農沢 隆秀（マツダ）

2A1-Q07 ハイブリッドシステムモデルに基づくモデル予測型前方車追突回避アシストシステムの設計　鳥居 武仁（名大）三上 晃司（名大）奥田 裕之（名大）田崎 勇一（名大）鈴木 達也（名大）武田 一哉（名大）

2A1-Q08 市街地の走路境界認識に基づく車線自動追従制御に関する研究　塙 紀幸（農工大）ラクシンチャラーンサク ポンサトーン（農工大）

2A1-Q09 LIDAR を用いた自動車前方のレーンマーク検出　小池 翔太（金沢大）菅沼 直樹(金沢大）

2A1-Q10 広域無段変速装置搭載車両の研究 加減速制御アルゴリズム 丹羽 主（龍谷大）菱本 祐太郎（龍谷大）岩本 太郎（龍谷大）

2A1-Q11 広域無段変速装置搭載車両の研究 ゴム製パワーローラによる動力伝達能力の向上 山本 雄太（龍谷大）岩本 太郎（龍谷大）

2A1-Q12 小型電気自動車の商用化に対する研究開発　文 康一（大阪府立高専）土井 智晴(大阪府立高専）小倉 庸敬（淀川製作所）山本 孝次（淀川製作所）葭谷 安正（大阪府立高専）松浦 由貴（大阪府立高専）

2A1-Q13 歩行空間内における二輪倒立振子型電動車両の操作特性に関する研究　小黒 宏史（農工大）ラクシンチャラーンサク ポンサトーン（農工大）

2A1-Q14 2 台の一輪把持型ロボットによる車両の操り 第 3 報，キャスタの運動特性を用いた分散協調制御 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）鈴木 公基（IHI 運搬機械）村上 和則（IHI 運搬機械）中村 健一（IHI 運搬機械）

2A1-Q15 複数移動ロボットを用いた車両搬送システム iCART II 第 3 報, 搬送車両の重量推定 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）鈴木 公基（ＩＨＩ運搬機械）村上 和則（ＩＨＩ運搬機械）中村 健一（ＩＨＩ運搬機械）

2A2　5 月 28 日　11：30－13：00

脚移動ロボット

2A2-B01 四脚歩行ロボットの最短時間制御 ＯＤＥによる３Ｄシミュレーション 中村 亮介（中央大）大隅 久（中央大）横濱 和也（中央大）竹内 恭平（中央大）

2A2-B02 馬型 4 脚ロボットにおける前脚および胴体の開発　松比良 賢二（龍谷大）渋谷 恒司（龍谷大）

2A2-B03 星型クランク式無段変速機とそれを利用した 4 足歩行ロボットの開発　山田 浩也（東工大）

2A2-B04 ばね要素を有する 4 脚走行ロボットの強化学習に基づく運動獲得　中西 智士(龍谷大）中西 恒平（龍谷大）狩谷 昌史（龍谷大）堤 一義（龍谷大）

2A2-B05 柔軟体幹構造を有する四脚ロボットのダイナミックロコモーションの実現　池田 昌弘（大阪工大）田熊 隆史（大阪工大）増田 達也（大阪工大）

2A2-B06 神経振動子を用いた四脚ロボットの脚軌道生成　廣江 健太（和歌山大）徳田 献一（和歌山大）

2A2-B07 SMA アクチュエータを用いた薄型移動ロボットの開発　深井 雄大（関東学院大）青木 望（関東学院大）西田 麻美（関東学院大）

2A2-B08 cm オーダの小型ロボットによる垂直登攀に関する研究　和久 敬哉（千葉工大）菊池 耕生（千葉工大）

2A2-B09 cm オーダの小型ロボットによる壁面昇降に関する研究　川崎 雄士（千葉工大）菊池 耕生（千葉工大）

2A2-B10 ｃｍオーダの小型歩行ロボットによる 省自由度高速移動に関する研究　菜花 健作（千葉工大）菊池 耕生（千葉工大）

2A2-C01 1 脚あたり 2 車輪を有する 4 脚車輪ロボットによる階段昇降　嵯峨山 功幸（日本精工）小川 博教（日本精工）飛田 和輝（日本精工）杉田 澄雄（日本精工）

2A2-C02 全方位歩行ロボットの移動機構に関する研究　棚町 真哉（九工大）園田 隆（ふくおか IST）石井 和男（九工大）

2A2-C03 障害物乗り越え動作を含む最適軌道の学習に基づく脚式ロボットの歩行計画 河盛 崇彦（信州大）河村 英（信州大）後藤 雄志（信州大）飯島 健（信州大）中村 正行(信州大）

2A2-C04 泥濘地環境における 6 脚ロボットの有効性　青木 佳太（龍谷大）堀田 大空（龍谷大）久野 裕貴（龍谷大）山本 勇貴（龍谷大）堤 一義（龍谷大）

2A2-C05 24 自由度 6 脚ロボットの整地における旋回歩行と並進歩行　山本 勇貴（龍谷大）久野 裕貴（龍谷大）堀田 大空（龍谷大）青木 佳太（龍谷大）堤 一義（龍谷大）

2A2-C06 CPG による 6 脚ロボットのホッピング運動　池田 将晃（岡山大）渡辺 桂吾（岡山大）泉 清高（佐賀大）

2A2-C07 サポートベクターマシンを用いた腕脚統合型ロボットの障害物位置推定　小南 景士（阪大）田窪 朋仁（阪大）大原 賢一（阪大）前 泰志（阪大）新井 健生（阪大）

2A2-C08 安定歩行可能な人間搭乗型の大型二足歩行ロボット（試乗可能：予定）　石野 洋

二郎（名工大）岩澤 宏太（名工大）齋木 悠（名工大）

2A2-C09 燃焼式直動アクチュエーターによる等身大ヒューマノイドロボットの垂直跳躍動作　岩澤 宏太（名工大）石野 洋二郎（名工大）齋木 悠（名工大）

2A2-C10 歩くアンドロイドの開発　佐野 明人（名工大）サッチャポン クリッタナイ（名工大）池俣 吉人（名工大）藤本 英雄（名工大）

2A2-D01 静脈系を有するアシスト受動歩行機の開発　ファム マン クオン（名工大）佐野 明人（名工大）

2A2-D02 事象駆動型モデルを用いた二足ロボットの周期運動制御　浦濱 英広（名大）田崎 勇一（名大）鈴木 達也（名大）

2A2-D03 揺動とホロノミーの原理に基づく三脚歩行ロボットの研究　石川 将人（阪大）井上 俊太郎（阪大）大須賀 公一（阪大）

2A2-D04 スードメカニズムを用いた鳥足ロボットの研究 第３報　コンプライアンス特性の実証 間瀬 慧（龍谷大）松江 隆宏（龍谷大）永野 顕法（龍谷大）岩本 太郎（龍谷大）

2A2-D05 不整地における 2 足ロボットの安定歩行のための足構造と制御法の提案　山田 萌（豊橋技科大）佐野 滋則（豊橋技科大）内山 直樹（豊橋技科大）

2A2-D06 脚部にパラレルリンク機構を用いた２足ロコモータの開発 第 20 報 : 足部６軸力覚センサの過負荷保護機構 橋本 健二（早大）浅野 哲平（早大）吉村 勇希（早大）菅原 雄介（東北大）林 憲玉（神奈川大/早大 HRI）高西 淳夫（早大/早大 HRI）

2A2-D07 ２足ロボットの省自由度構成のための弾性脚を用いた竹馬歩行　深川 圭（豊橋技科大）山田 萌（豊橋技科大）佐野 滋則（豊橋技科大）内山 直樹（豊橋技科大）

2A2-D08 二足歩行型ロボットの連続滑走　中山 健次（徳島大）常見 智史（徳島大）三輪 昌史（徳島大）

2A2-D09 PDAC を用いた 3 次元倒立振子モデルに基づく 2 足歩行制御　青山 忠義（名大）関山 浩介（名大）長谷川 泰久（筑波大）福田 敏男（名大）

2A2-D10 線形倒立振子を利用した２足歩行器における歩行停止に関する研究　成田 将虎（北九大）ゴドレール イヴァン（北九大）

2A2-E01 OpenHRP3 を用いた 1 脚跳躍ロボットの安定性評価 2 次元拘束状態における連続跳躍について 小沢 啓吾（龍谷大）堤 一義（龍谷大）

2A2-E02 リニア電磁アクチュエータ駆動型一脚ロボットの開発　仲田 佳弘（阪大）大林 史尚（阪大）平田 勝弘（阪大）石黒 浩（阪大）

2A2-E03 弾性楕円に基づくリニア電磁アクチュエータ駆動型一脚ロボットの制御　井出 充洋（阪大）仲田 佳弘（阪大）平田 勝弘（阪大）石黒 浩（阪大）

ロボカップ・ロボットコンテスト

2A2-E07 大容量かつ信頼性・汎用性の高いモータドライバの開発　佐藤 晶則（電通大）松林 勝志（東京高専）

2A2-E09 照明環境適応型視覚システムの開発・研究 第２報：動的な環境におけるアルゴリズムの性能評価と検討 武村 泰範（日本文理大学）

2A2-E10 ロボカップサッカー中型リーグにおける SVM を用いた色認識パラメータの自動

設定　新福 宜侑（九工大）宮本 弘之（九工大）

2A2-F01 ランドマークの観測数と推定精度を考慮したロバストな自己位置推定手法　石原 悠（慶大）高橋 正樹（慶大）

2A2-F02 サッカーロボット群における群内情報を用いた自己位置推定アルゴリズムの研究 北住 祐一（九工大）石井 和男（九工大）

2A2-F03 全方位自律移動型ロボットにおけるオプティカルフローによるデッドレコニング手法に関する検討　福田 一貴（九工大）北住 祐一（九工大）石井 和男（九工大）

2A2-F04 ロボカップ中型リーグにおける敵味方の位置推定のためのクラスタリング手法の提案　平尾 直也（九工大）宮本 弘之（九工大）

2A2-F05 ロボカップ中型リーグにおける全方位および単眼カメラによる ボールの 3 次元位置検出手法　竹中 千豊（北九大）ゴドレール イヴァン（北九大）

2A2-F06 GA を用いたシュートモーションの最適化　野平 幸佑（千葉工大）土橋 一成（千葉工大）王 志東（千葉工大）入江 清（千葉工大）南方 英明（千葉工大）林原 靖男（千葉工大）

2A2-F07 ロボカップサッカーにおけるトラップ機能の開発　篠宮 佑太（電機大）鈴木 剛(電機大）河野 仁（富士通）

2A2-F08 RoboCup サッカーロボットにおけるボール保持機構の開発　藤本 和孝（九工大）北住 祐一（九工大）石井 和男（九工大）

2A2-F09 ロボカップサッカー中型リーグにおけるパスのレシーブ成功率向上手法の検討 林 美由紀（九工大）宮本 弘之（九工大）

2A2-F10 ヒト型レスキューロボットコンテスト 2010 の報告　二井見 博文（産業技術短大）升谷 保博（阪電通大）

ロボコンを通した教育

2A2-G01 ロボコンを通じたフレッシュマンのためのメカトロニクス教育 振動モータを用いた移動ロボットコンテスト 赤木 徹也（岡山理大）久野 弘明（岡山理大）荒木 圭典（岡山理大）堂田 周治郎（岡山理大）

2A2-G02 ロボコンを通じたメカトロニクス教育 マイコンを用いた迷路探査ロボットコンテスト 赤木 徹也（岡山理大）久野 弘明（岡山理大）山田 訓（岡山理大）

2A2-G03 秋田高専におけるロボットコンテストを通じた技術者教育　小林 義和（秋田高専）西野 智路（秋田高専）田中 将樹（秋田高専）

2A2-G04 津山高専におけるロボットコンテストを通したものづくり教育　谷口 浩成（津山高専）細谷 和範（津山高専）桶 真一郎（津山高専）湊原 哲也（津山高専）

2A2-G05 ロボット競技を通した機械系技術者の育成 制御用無線 LAN ユニットを用いたロボットコンテスト 藤本 真作（岡山理大）赤木 徹也（岡山理大）

2A2-G06 まちなかロボコンの実施とその教育的効果　高橋 健一（大分高専）軽部 周（大分高専）

2A2-G07 メカトロ教育のためのオムニホイールを用いたロボット教材の開発　道下 貴広(奈良高専）櫟 弘明（奈良高専）島岡 三義（奈良高専）脇田 良夫（シーエス・ワキタ）

2A2-G08 教育のための段ボール紙を用いた三次元受動歩行機製作方法について　衣笠 哲也（岡山理大）小林 智之（岡山理大）土師 貴史（岡山理大）吉田 浩治（岡山理大）入部 正継（阪電通大）

ものづくり教育・メカトロニクスで遊ぶ

2A2-H01 簡単なウミガメ型ロボット教材の試作 遊泳と歩行動作を取り入れた簡易型ロボット 細谷 和範（津山高専）仲矢 靖史（津山高専）影山 尚幸（津山高専）

2A2-H02 動くライオンロボットの教材化　金田 忠裕（大阪府立高専）田中 遼丞（大阪府立高専）

2A2-H03 カセットガスを用いた外輪型水上バイクロボットの開発　西堀 賢司（大同大）野田 卓（大同大）高井 康明（大同大）

2A2-H04 USB を用いた簡易的なロボット教材の開発　一澤 勝弘（千葉工大）高橋 永次（千葉工大）竹林 隆太（千葉工大）河野 光司（船橋市立船橋特別支援学校）林原 靖男（千葉工大）

2A2-H05 USB サーボモータを用いた自律移動ロボットシステムの開発　高橋 永次（千葉工大）林原 靖男（千葉工大）

2A2-H06 組込技術者教育のためのメカトロニクス教材の開発(第 2 報)　兵頭 和人（神奈川工大）登坂 博和（近藤科学）矢田 孝志（図工）

2A2-H07 自律型倒立振子ロボットを題材としたメカトロニクス教育の実施と評価　佐橋 翔太（芝浦工大）長谷川 忠大（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）

2A2-H08 車輪型倒立振子系に基づく制御教育教材の開発　川谷 亮治（福井大）出口 尚岳（福井大）高田 直人（長野県飯田工業高校）鋤柄 智也（MCOR）

2A2-H09 ロボカップを題材とした実習システムの開発　中西 健（大阪府立高専）蝉 正敏（ダイセン電子工業）藪 厚生（大阪府立高専）

2A2-H10 移動ロボットを用いた機械技術者能力育成　青山 元（埼玉工大）横田 和隆（宇都宮大）石川 和良（富士重工）石村 左緒里（富士重工）高橋 朝美（富士重工）

2A2-H11 小型自律移動ロボット開発を通じた PBL 型カリキュラムの実践とスパイラルアップ　青木 悠祐（沼津高専）江上 親宏（沼津高専）牛丸 真司（沼津高専）

2A2-H12 ライントレースロボットを題材としたメカトロニクス教育の実施とその評価 2010 年度創成科目における実施報告 石黒 佑樹（芝浦工大）座間 勇輔（芝浦工大）真山 勝博（芝浦工大）藤田 恒彦（芝浦工大）中島 崇（芝浦工大）藤井 孟（芝浦工大）松尾 大輔（芝浦工大）森尻 真也（芝浦工大）安藤 吉伸（芝浦工大）水川 真（芝浦工大）吉見 卓（芝浦工大）春日 智恵（芝浦工大）

2A2-H13 大阪府立大学高専における総合的な科学技術力を育成する実験実習 平成２２年度活動報告と平成２３年度活動計画 土井 智晴（大阪府立高専）東田 卓（大阪府立高専）中馬 義孝（大阪府立高専）重井 宣行（大阪府立高専）谷口 勝則（大阪府立高専）西岡 求（大阪府立高専）小幡 卓司（大阪府立高専）岩本 いづみ（大阪府立高専）

アクチュエータの機構と制御

2A2-I01 磁気機能性流体を用いた螺旋形アクチュエータの検討　谷口 浩成（津山高専）白

石 匠（津山高専）

2A2-I02 電界共役流体を用いたベローズアクチュエータの制御　森 健人（慶大）山口 彰浩（慶大）竹村 研治郎（慶大）横田 眞一（東工大）枝村 一弥（新技術マネイジメント）

2A2-I03 ER クラッチの印加電場制御による 1 リンクアームのエネルギ消散　井上 明男(中央大）吉川 昌宏（中央大）中村 太郎（中央大）

2A2-I04 複数の空気圧アクチュエータによる体表面上での超音波プローブ多方向走査機構の開発と 3 次元画像取得　齊藤 俊（農工大）高地 悠貴（農工大）加藤 俊和（農工大）浦山 泰寛（農工大）桝田 晃司（農工大）

2A2-I05 片端固定型ラバーレス人工筋の設計法　小笠原 隆倫（秋田県立大）齋藤 直樹(秋田県立大）佐藤 隆智（秋田県立大）佐藤 俊之（秋田県立大）

2A2-I06 ブレーキ制御による空気圧ゴム人工筋の角度制御　山口 烈史（久留米高専）南山 靖博（久留米高専）清田 高徳（北九大）杉本 旭（明治大）

2A2-I07 ＭＲブレーキを用いた可変粘性係数による人工筋肉マニピュレータの位置及び振動制御　永井 豪（中央大）戸森 央貴（中央大）緑川 雄一郎（中央大）中村 太郎（中央大）

2A2-I08 柔軟空気圧シリンダを用いた柔軟メカニズムの開発　安藤 文華（岡山理大）堂田 周治郎（岡山理大）赤木 徹也（岡山理大）藤川 敬広（岡山理大）

2A2-I09 内径センサ内蔵型ゴム人工筋の開発　米田 眞崇（岡山理大）赤木 徹也（岡山理大）堂田 周治郎（岡山理大）趙 菲菲（岡山理大）

2A2-I10 積層型空気圧アクチュエータを用いた座位支援装置の開発　美馬 秀一郎（岡山大）佐々木 大輔（岡山大）則次 俊郎（岡山大）高岩 昌弘（岡山大）

2A2-J01 形状記憶ポリマーを用いた湾曲型空気圧ゴム人工筋の開発　高嶋 一登（九工大/理研）則次 俊郎（岡山大）Rossiter Jonathan（ブリストル大/理研）郭 士傑（東海ゴム）向井 利春（理研）

2A2-J02 設計手法を考慮したラバーレス人工筋の基礎特性と摩擦に関する考察　佐藤 隆智（秋田県立大）齋藤 直樹（秋田県立大）小笠原 隆倫（秋田県立大）佐藤 俊之（秋田県立大）

2A2-J03 人工筋型空気圧アクチュエータを用いた 2 リンク機構のモデリングと制御　辻内 伸好（同志社大）小泉 孝之（同志社大）水野 智之（同志社大）木村 匡志（同志社大）小島 宏幸（スキューズ）杉浦 光将（スキューズ）

2A2-J04 産業分野への応用を目指した空気圧ロボットアームの開発と制御　辻内 伸好(同志社大）小泉 孝之（同志社大）前田 翔（同志社大）竹田 浩之（同志社大）杉浦 光将(スキューズ）小島 宏幸（スキューズ）

2A2-J05 空気圧バルーン型腱駆動アクチュエータのモデル予測制御　永瀬 純也（関西学院大）佐藤 俊之（秋田県立大）脇元 修一（岡山大）嵯峨 宣彦（関西学院大）鈴森 康一(岡山大）

2A2-J06 複数本のチューブを束ねた繰り出し式能動ホースの研究　横山 泰二郎（東京工科大）中野 元寛（東京工科大）牧野 浩二（東京工科大）余 錦華（東京工科大）大山 恭弘(東京工科大）

2A2-J07 能動スコープカメラのためのインチウォーム駆動と振動駆動の走行性能評価　石倉 路久（東北大）竹内 栄二朗（東北大）昆陽 雅司（東北大）田所 諭（東北大）

2A2-J08 能動スコープカメラのための柔軟性を有する直動アクチュエータの開発　若菜 和仁（東北大）石倉 路久（東北大）昆陽 雅司（東北大）田所 諭（東北大）

2A2-J09 圧電振動による微粒子励振型空気流量制御弁 第 7 報　連続的流量変更を目的としたオリフィス径の変更 廣岡 大祐（岡山大）鈴森 康一（岡山大）神田 岳文（岡山大）

2A2-J10 容積可変タンクによる省エネルギ機構を有する小型空気圧供給システムの開発 岩脇 辰侑（岡山大）佐々木 大輔（岡山大）則次 俊郎（岡山大）高岩 昌弘（岡山大）

2A2-J11 差動型回転直動変換機構の位置決め精度と入出力特性　關 正憲（岡山大）清水 一郎（岡山大）松井 崇史（三菱自工）乙武 慶樹（岡山大）藤井 正浩（岡山大）

2A2-J12 6 軸周りに回転する球面ステッピングモータの開発　佐々木 亮（岡山大）五福 明夫（岡山大）亀川 哲志（岡山大）柴田 光宣（岡山大）和田 容輔（岡山大）

2A2-J13 スードメカニズムの制御精度向上と外力援用駆動制御　岩本 太郎（龍谷大）松江 隆宏（龍谷大）永野 顕法（龍谷大）

2A2-J14 扁平電磁ワブルモータの開発 第 1 報：基本モデルの試作と評価実験 三宅 正樹(岡山大）鈴森 康一（岡山大）宇塚 和夫（トックベアリング）

2A2-J15 超ロバスト性ＨＦＤ電動アクチュエーターの開発 試作アクチュエータ（ＵＭＲＳ２００９搭載）の原理と構造 岩崎 英丈（バンドー化学）梅田 栄（バンドー化学）浜崎 裕太（バンドー化学）小林 滋（神戸市立高専）大坪 義一（近畿大）高森 年（国際レスキューシステム研究機構）

2A2-J16 低バックラッシなクラウン減速機の伝達トルクの向上　佐々木 裕之（鶴岡高専）増山 知也（鶴岡高専）安沢 孝太（福島大）高橋 隆行（福島大）伏見 雅英（株式会社アトム）秦 豪一（株式会社アトム）秦 安延（株式会社アトム）高崎 進（高崎技研）

2A2-K01 セル生産ロボットハンド用アクチュエータの研究　小森 雅晴（京大）大賀 荘平(京大）朱 龍輝（京大）張 帥（京大）野田 哲男（三菱電機）永谷 達也（三菱電機）田中 健一（三菱電機）

2A2-K02 振動駆動型負荷感応無段変速機を用いた完全密閉型バルブの開発　高木 健（広島大）石井 抱（広島大）

2A2-K03 先端成長型アクチュエータ　三川 晃尚（東工大）塚越 秀行（東工大）北川 能(東工大）

2A2-K04 PWM によるシームレス速度制御　井上 貴浩（岡山県大）加藤 亮祐（岡山県大）

2A2-K05 IPMC アクチュエータの協調制御　平山 卓（豊橋技科大）佐野 滋則（豊橋技科大）高木 賢太郎（名大）内山 直樹（豊橋技科大）

2A2-K06 An Energy Saving Method base on　Inertia Adaptation for Periodic Motion of Mechanical Systems　Lu Guangqiang (Ritsumeikan Univ.) 川村 貞夫 (Ritsumeikan Univ.) Uemura Mitsunori (Ritsumeikan Univ.)

2A2-K07 マウス用センサを用いた球面および平面の高分解能運動計測　熊谷 正朗（東北学院大) Hollis Ralph (CMU)

2A2-K08 LuGre モデルに基づく摩擦補償制御 実験による基本性能の検証 星野 大貴（電機大）井筒 正義（電機大）釜道 紀浩（電機大）石川 潤（電機大）

2A2-K09 フィンガ・アームロボットにおけるフィンガ・アーム個別型アドミッタンス制御 堀 貴之（横国大）佐藤 邦彦（横国大）藪田 哲郎（横国大）豊田 希（横国大）

2A2-K10 一つのモータによる複数動作機構の応用　牧野 浩二（東京工科大）余 錦華（東京工科大）大山 恭弘（東京工科大）

2A2-K11 顕微作業用ゴム支持 XYZ 精密ステージの開発　野村 健作（津山高専）白簇 克基

(津山高専) 延平 達也 (津山高専) 中山 貴陽 (津山高専)

2A2-K12 動力義手を指向したコイル状形状記憶合金アクチュエータの開発　神田 亮 (津山高専) 谷口 浩成 (津山高専) 竹原 裕也 (津山高専)

2A2-K13 Development of a Gear Reducer using an Epitrochoid Gear and Its Application to a Semi-Continuous Variable Transmission Gear　湯川 俊浩 (岩手大) 箱崎 義英 (岩手大)

2A2-K14 内接歯車ポンプ－複動シリンダ型油圧式バイラテラルサーボアクチュエータの動特性　大西 謙吾 (電機大) 関 泰裕 (電機大) 野口 祐智 (電機大) マルセル クェンティン (電機大/ENSMM) 斎藤 之男 (元電機大)

2A2-K15 三角柱－スリット形電極の直列・並列化による ECF マイクロポンプの性能評価　グェン ヴィンソンタン (東工大) 金 俊完 (東工大) 横田 眞一 (東工大) 枝村 一弥 (新技術マネイジメント)

特殊移動ロボット

2A2-L02 水陸両用型多脚式ロボットの研究　小沼 祐介 (湘南工大) 大野 英隆 (湘南工大)

2A2-L03 吸着機能を有するヘビ型ロボットの研究　大野 英隆 (湘南工大)

2A2-L04 １つのモータで段差の昇降を可能とするロボットの試作と解析　平澤 順治 (茨城高専)

2A2-L05 SMA アクチュエータを用いた蠕動運動による管内移動ロボット　高橋 研一 (北大) 原田 宏幸 (北大) 梶原 逸朗 (北大)

2A2-L06 V-REP based dynamic simulation and analysis of a spiral -propulsion robot on wetlands　Liu Qunpo (Muroran I.T.) 花島 直彦 (Muroran I.T.) 疋田 弘光 (Muroran I.T.) 山下 光久 (Muroran I.T.) Kazama Toshiharu (Muroran I.T.)

2A2-L07 不整地移動ロボット RT-Mover のシートスライド機構による静的安定性向上に関する研究　家富 和寿 (千葉工大) 中嶋 秀朗 (千葉工大)

2A2-L08 連結球形車輪型管内移動ロボット「Thes?」の開発　磯村 一樹 (東工大) 広瀬 茂男 (東工大)

2A2-L09 雪用翼車輪４輪ビークルの開発 サスペンションとステアリング 山下 良祐 (龍谷大) 朝香 重乙 (龍谷大) 駒形 彩 (龍谷大) 岩本 太郎 (龍谷大)

2A2-L10 振動モータを利用した半球移動体に関する研究　比嘉 翔弥 (沖縄高専) 武村 史朗 (沖縄高専) タンスリヤボン スリヨン (沖縄高専) 川端 邦明 (理研)

2A2-L11 Development of Portable 3D Earthquake Simulator: Design of Mechanism and Preliminary Experiments　Roh Se-Gon (Tokyo Tech) Taguchi Yasuhiro (Tamagawa Univ.) Nishida Yusuke (Tokyo Tech)　福田 靖 (Tamagawa Univ.) 吉田 稔 (Hakusan Corporation) 広瀬 茂男 (Tokyo Tech)

2A2-L12 偏心ロータを用いた球体型移動ロボットの開発　石川 将人 (阪大) 北吉 良平 (京大) 杉江 俊治 (京大)

2A2-L13 Propostition of Surface Wave Mechanism and Its Application for Watertight Mobile Robots　Fu Yu-Chun (Tokyo Tech) 広瀬 茂男 (Tokyo Tech)

2A2-L14 軟弱かつ急斜面の不整地走行を目的とした単純脚・クローラハイブリット型移動

ロボットの開発　秋山 健（東北大）木下 宏晃（東北大）永谷 圭司（東北大）吉田 和哉（東北大）多田隈 建二郎（阪大）西田 信一郎（JAXA）

2A2-L15 ファン･デュアルホーキンスリンクを用いた壁面登攀ロボットの開発　高橋 一聡（中央大）早川 徹（中央大）中村 太郎（中央大）

2A2-L16 空気噴射を用いた建物内検査装置　川野 友裕（NTT）本田 奈月（NTT）真鍋 哲也（NTT）東 裕司（NTT）

2A2-M01 全方向移動可能なダイレクトモーターカーの動作原理の解析　一圓 健太郎（鈴鹿高専）白井 達也（鈴鹿高専）打田 正樹（鈴鹿高専）

2A2-M02 足をもつスキッドステア車の対地適応移動制御　岡田 徳次（新潟大）手塚 悟（新潟大）佐々木 雄介（新潟大）

2A2-M03 搭乗可能な不整地移動ロボット RT-Mover の小不整地における車輪移動能力向上の一手法　井上 雄介（千葉工大）中嶋 秀朗（千葉工大）

2A2-M04 足付き車輪での段差昇降ロボットの研究　田口 幹（電通大）恩田 大樹（電通大）

2A2-M05 リンク駆動型球車輪を用いたパーソナルモビリティの開発　兒玉 篤史（東大）玉 成錫（東大）松村 侑磨（東大）中村 仁彦（東大）

2A2-M06 二重螺旋推進における支持脚の移乗機構 足部の形状と摩擦特性 對馬 英彦（室蘭工大）花島 直彦（室蘭工大）山下 光久（室蘭工大）疋田 弘光（室蘭工大）河内 邦夫（室蘭工大）

2A2-M07 円形断面クローラ機構を対称配置した投擲可能探査体　多田隈 建二郎（阪大）福田 拓人（阪大）澤田 弘崇（JAXA）西田 信一郎（JAXA）東森 充（阪大）金子 真（阪大）

2A2-M08 管内螺旋捻転推進装置 空気圧駆動による高速化 堀 智幸（東工大）高山 俊男（東工大）小俣 透（東工大）

2A2-M09 回転脚機構と柔軟ボディを用いた新型移動ロボットの開発　菅原 直樹（東北大）坂口 尚己（東北大）戸塚 雄介（東北大）大野 和則（東北大）竹内 栄二朗（東北大）田所 諭（東北大）

触覚と力覚(1)

2A2-O01 電気刺激を用いた滑り感提示における指先の水平力と電気刺激の方向依存性 岡部 浩之（電通大）大原 淳（電通大）福嶋 政期（電通大）古川 正紘（電通大/JSPS）梶本 裕之（電通大）

2A2-O02 歩行支援のための下肢関節部振動伝播の計測　深澤 洸貴（東北大）昆陽 雅司（東北大）田所 諭（東北大）

2A2-O03 高速すべり覚情報処理システムの開発 信号処理手法の検討 勅使河原 誠一（電通大）秋本 直哉（電通大）清水 智（電通大）鈴木 陽介（電通大）明 愛国（電通大）石川 正俊（東大）下条 誠（電通大）

2A2-O04 高速・高感度型すべり覚センサの研究開発 高速度カメラによるすべり検出原理の解明 勅使河原 誠一（電通大）森田 竜峰（電通大）清水 智（電通大）鈴木 陽介（電通大）明 愛国（電通大）石川 正俊（東大）下条 誠（電通大）

2A2-O05 対象の視覚情報の有無によるなぞり動作時の垂直力変化　前野 隆司（慶大）牧

野 泰才（慶大）内藤 綾沙（慶大）

2A2-O06 複数の超音波振動子アレイを用いた全周囲触覚提示　渡邊 雅之（熊本大）星 貴之（熊本大）鳥越 一平（熊本大）

2A2-O07 多人数への物体の触力覚情報伝送のための硬さモデル生成（第 1 報）超音波振動子アレイを用いた表面硬さ分布計測システム 横山 恵子（東大）中妻 啓（東大）藤原 正浩（東大）高橋 将文（東大）篠田 裕之（東大）

2A2-O08 多人数への物体の触力覚情報伝送のための硬さモデル生成（第 2 報）触力覚三次元モデルの生成と提示 藤原 正浩（東大）横山 恵子（東大）中妻 啓（東大）篠田 裕之（東大）

2A2-O09 拡散光を利用したタッチパネル型反射型触覚センサの設計と実装　小池 桃太郎（東北大）嵯峨 智（東北大）岡谷 貴之（東北大）出口 光一郎（東北大）

2A2-O10 静止面と振動面の同時接触によるヒトの振動知覚向上に関する研究　櫻井 達馬（東北大）昆陽 雅司（東北大）田所 諭（東北大）

2A2-O11 なぜ人は触れてみたいと思うのか 第二報：触感の予測性の触れてみたさへの影響 永野 光（名大）岡本 正吾（名大）山田 陽滋（名大）

2A2-O12 マイクロカンチレバー型触覚センサアレイを用いた回転滑りの検出手法　水戸和（ATR）植松 達也（阪大）山添 大丈（ATR）多田 昌裕（ATR）寒川 雅之（阪大）金島岳（阪大）奥山 雅則（阪大）野間 春生（ATR）

2A2-O13 ハプティックデバイスを用いた重さ知覚の測定　和田 一記（近畿大）谷野 徹也（近畿大）友國 伸保（近畿大）黄 健（近畿大）

2A2-O14 毛髪の状態測定の試み　木本 晃（佐賀大）谷 智世（佐賀大）

2A2-O15 三軸荷重測定用センサの小型化を目的とした電極形状の検討･調査　常前 洋（信州大）中山 昇（信州大）宋 星武（信州大）鈴木 拓也（スズキプレシオン）福井 博章（サンコー）武石 洋征（千葉工大）

2A2-O16 マッキベン型空気圧人工筋肉の受動性を利用したロボットハンドのセンサレス化　高峰 健（大阪工大）田熊 隆史（大阪工大）増田 達也（大阪工大）

2A2-P01 液晶ペンタブレット駆動による遭遇型力覚提示装置に関する研究　高木 基樹（名工大）荒田 純平（名工大）佐野 明人（名工大）藤本 英雄（名工大）

2A2-P02 剪断力を用いた 2.5 次元触覚ディスプレイによる凹凸感提示　嵯峨 智（東北大）出口 光一郎（東北大）

2A2-P03 高精度リニアエンコーダ型関節トルクセンサのクロストーク抑制機構とその動的特性の評価　小田中 浩平（東大）神永 拓（東大）中村 仁彦（東大）

2A2-P04 指腹へのせん断変形呈示がなぞり運動と触覚･深部感覚に与える影響　松井 健哉（名大）岡本 正吾（名大）山田 陽滋（名大）

2A2-P05 分布型近接覚センサからの情報処理　国府田 直人（電通大）鈴木 陽介（電通大）明 愛国（電通大）石川 正俊（東大）下条 誠（電通大）

受動歩行ロボット

2A2-Q01 連結型リムレスホイールにおける位相差の調節による高速化の実験的検証　井上 遼佑（北陸先端大）浅野 文彦（北陸先端大）田中 大樹（北陸先端大）徳田 功（北陸先

端大)

2A2-Q02 四脚受動的動歩行における胴体要素の影響に関する研究　吉兼 匡昭（阪大）杉本 靖博（阪大）大須賀 公一（阪大)

2A2-Q03 関節を有するリムレスホイールに対する分岐現象の発生法の提案　原田 祐志(広島大）浅野 文彦（北陸先端大）池田 隆（広島大）

2A2-Q04 超多脚型受動的動歩行ロボット Jenkka-III の実機検証　吉岡 秀隆（神戸大）杉本 靖博（阪大）大須賀 公一（阪大)

2A2-Q05 脚伸縮型リムレスホイールのスキップ歩容生成　勝呂 雅士（北陸先端大）浅野 文彦（北陸先端大）河本 隼治（北陸先端大)

2A2-Q06 膝有り２脚走行機の運動制御に関する研究　小島 瑞貴（名工大）佐野 明人（名工大）桑迫 真広（名工大）池俣 吉人（名工大）藤本 英雄（名工大)

2A2-Q07 足を有する起こし回転型受動走行の実験的研究 内部粒子の流動と足の剛性に関する検討 池俣 吉人（名工大）廣間 靖典（名工大）佐野 明人（名工大）宮本 裕貴（名工大）藤本 英雄（名工大)

2A2-Q08 膝関節駆動パラメータ励振歩行の実機実験とその評価　伴野 義久（名大）原田 祐志（広島大）田地 宏一（名大）宇野 洋二（名大)

2A2-Q09 平面足受動歩行を規範とした準受動歩行　花澤 雄太（東工大）山北 昌毅（東工大)

2A2-Q10 歩行時の状態量が測定可能な受動的動歩行ロボットの開発 実験による歩行動作の安定解析 入部 正継（阪電通大）古川 裕樹（阪電通大）衣笠 哲也（岡山理大）大須賀 公一（阪大)

2A2-Q11 受動歩行理論の中学校技術教育への応用　兵頭 和幸（豊田工大）嵜 義昭（広島なぎさ中学校・高等学校）三上 貞芳（未来大）成清 辰生（豊田工大）川西 通裕（豊田工大)

2A2-Q12 線形化モデルを用いた劣駆動 2 脚歩容の安定性解析　浅野 文彦（北陸先端大)

2P1　5月28日　14：00－15：30

医療ロボティクス・メカトロニクス

2P1-A01 ハプティック技術を応用した採血シミュレーション用デバイスの試作　佐藤 政哉（東京高専）多羅尾 進（東京高専）齊藤 浩一（東京高専）

2P1-A02 蠕動運動を規範とした小腸検査用多段式内視鏡ロボットの開発　安達 和紀（中央大）横島 真人（中央大）樋高 裕也（中央大）中村 太郎（中央大）

2P1-A03 光ファイバを用いた医療用チューブ型力センサの開発　寺川 尚吾（名工大）荒田 純平（名工大）藤本 英雄（名工大）

2P1-A04 非侵襲超音波診断・治療統合システムにおける運動補償機能のロバスト性向上に関する研究　舟本 貴一（東大）小泉 憲裕（東大）徐 俊浩（東大）杉田 直彦（東大）野宮 明（東大）光石 衛（東大）

2P1-A05 非侵襲超音波治療・診断システムのための凝固領域追従技術を用いた呼吸の運動補償　徐 俊浩（東大）小泉 憲裕（東大）舟本 貴一（東大）杉田 直彦（東大）葭仲 潔（東大）野宮 明（東大）本間 之夫（東大）松本 洋一郎（東大）光石 衛（東大）

2P1-A06 非侵襲超音波診断・治療統合システムの構築法（第３報） 非侵襲超音波診断・治療技能の技術化・デジタル化 小泉 憲裕（東大）徐 俊浩（東大）李 得熙（東大）舟本 貴一（東大）野宮 明（東大）葭仲 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）

2P1-A07 胃 X 線検査用面積可変圧迫筒の開発　亀山 真太郎（岡山大）鈴森 康一（岡山大）脇元 修一（岡山大）岡 久雄（岡山大）澁谷 光一（岡山大）鷲見 和幸（倉敷成人病センター）米澤 弥生（岡山大）

2P1-A08 再生医療用 cell processing ロボットを用いた HD MACs の作製　下戸 健（九産大）中山 功一（佐賀大）宮崎 雄大（九産大）松田 秀一（九大）三浦 裕正（愛媛大）岩本 幸英（九大）

2P1-B01 回転不変パラメータマッチングを用いた医療器材の情報管理システムの構築　下野 俊英（北九州高専）今 輝幸（北九州高専）滝本 隆（北九州高専）久池井 茂（北九州高専）

2P1-B02 外骨格型マイクロロボットのバイオニックデザイン 内視鏡手術のための外骨格型バイオニックジョイント 大脇 浩史（名大）川原 知洋（名大）新井 史人（名大/ソウル大）

2P1-B03 画像処理を用いた医療用ロボットシステムの研究開発　小泉 壮太（北九州高専）今 輝幸（北九州高専）滝本 隆（北九州高専）久池井 茂（北九州高専）

2P1-B04 超微細手術における鑷子の操作計測による熟練度評価に関する研究　皆川 慶彰（東大）原田 香奈子（東大）白 榮民（東大）小塚 保英（東大）楚良 繁雄（東京警察病院）森田 明夫（NTT 関東病院）杉田 直彦（東大）光石 衛（東大）

2P1-B05 多軸医用加工ロボットにおける術具経路を考慮した最適皮切位置提示　名和田 航（東大）杉田 直彦（東大）光石 衛（東大）

2P1-B06 光電容積脈波を利用した対数線形化末梢血管粘弾性インデックスの提案　平野 博大（広島大）堀内 徹也（広島大）丸山 大海（広島大）平野 陽豊（広島大）Kutluk Abdugheni（広島大）辻 敏夫（広島大）鵜川 貞二（日本光電）中村 隆治（広島大）佐伯 昇（広島大）吉栖 正生（広島大）河本 昌志（広島大）

2P1-B07 静脈血栓予防を目的とした下肢運動補助ロボットの軌道制御　李 冰賀（九工大）ナシライ アミール（九工大）西田 祐也（九工大）岡本 好司（産医大）石井 和男（九工大）御厨 美和（FAIS）

2P1-B08 小児外科手術支援のための多自由度持針器の開発　藤井 雅浩（東大）杉田 直彦（東大）石丸 哲也（東大）岩中 督（東大）光石 衛（東大）

2P1-B09 遠隔医療診断ロボットシステムの構築 パッシブセーフティに基づく診断ロボットの安全設計 伊藤 友孝（静大）竹内 大悟（静大）福島 大将（静大）吉田 達雄（静大）河内 傑（静大）

2P1-B10 Three Dimensional Visualization of In-vitro Interaction of Catheter and Blood Vessel Morphology for Catheter Trajectory Analysis テルセロ カルロス（Nagoya Univ.）池田 誠一（Nagoya Univ.）福田 敏男（Nagoya Univ.）新井 史人（Nagoya Univ.）根来 真（Fujita Health Univ.）Takahashi Ikuo（Anjo Kosei Hospital）

2P1-C01 水圧能動カテーテルの屈曲特性の最適化　矢島 大輔（名大）松田 喜勝（名大）生田 幸士（東大）

2P1-C02 SPAS 用手術ツール導入のための多自由度ガイドチューブの開発　浜島 彰徳（名大）加藤 大香士（名大）生田 幸士（東大）

2P1-C03 血流量測定のための変動血管対応型ビジュアルサーボシステムの開発　伊藤 慶一郎（早大）朝山 智史（早大）鶴田 功一（早大）菅野 重樹（早大）岩田 浩康（早大）

2P1-C04 ベッド上の患者行動を推定・通知するシステム「離床 CATCH」の提案　初雁 卓郎（パラマウントベッド）

2P1-C05 内視鏡手術シミュレータにおける鉗子操作反力推定モデルの構築　木口 量夫（佐賀大）大平 竜太郎（佐賀大）林 喜章（佐賀大）植村 宗則（九大）富田 盛雅（九大）橋爪 誠（九大）

2P1-C06 下唇知覚麻痺に対する診断支援システムの開発　青木 広宙（名工大）後藤 明彦（愛知学院大学）阿部 厚（愛知学院大学）栗田 賢一（愛知学院大学）金 亨旭（名工大）坂口 正道（名工大）藤本 英雄（名工大）

2P1-C07 複数カメラを用いたステレオ計測による手術室内人員動線分析に関する基礎的研究　中村 亮一（千葉大）大澤 千晃（千葉大）鈴木 孝司（東京女子医大）佐藤 生馬（千葉大）

2P1-C08 乳房を構成する組織の非線形弾性率の測定と比較　築根 まり子（早大）小林 洋（早大）星 雄陽（早大）宮下 朋之（早大）藤江 正克（早大）

2P1-C09 電動/空気圧ハイブリッド駆動型超音波診断・治療補助ロボットシステムの構築 杉山 隆介（沼津高専）戸塚 拓伸（沼津高専）濵村 功（沼津高専）青木 悠祐（沼津高専/農工大）桝田 晃司（農工大）

2P1-C10 単孔式手術支援ロボットのマスタマニピュレータにおける内視鏡操作及び術具操作の統合方法に関する検討　野口 建彦（早大）小林 洋（早大）川村 和也（早大）渡辺 広樹（早大）伴野 裕（早大）関口 雄太（早大）豊田 和孝（九大）橋爪 誠（九大）藤江 正克（早大）

ユニバーサルデザイン&ロボット・セラピー

2P1-D06 視覚障害者誘導用ブロック等における方向提示性能の評価　三宅 章郁（徳島大）高橋 慎治（徳島大）伊藤 伸一（徳島大）佐藤 克也（徳島大）藤澤 正一郎（徳島大）

2P1-D07 画像処理を用いた拡大読書器の試作と評価　野本 真広（神奈川工大）河原崎 徳之（神奈川工大）小川 喜道（神奈川工大）

2P1-D08 電動車いすのための段差検出に関する研究　清岡 拓哉（近畿大高専）坂上 稜太(近畿大高専）浅川 貴史（近畿大高専）

2P1-D09 触覚インタフェースによる反応速度の向上に関する研究　浅川 貴史（近畿大高専）河原崎 徳之（神奈川工大）西原 主計（神奈川工大）斎藤 信之（フィールズ）

2P1-D10 ロービジョン者の歩行面における誤識別に関する研究　濱田 隆磨郎（徳島大）松原 加代子（神戸学院大）伊藤 伸一（徳島大）佐藤 克也（徳島大）坊岡 正之（広島国際大）奥 英久（神戸学院大）藤澤 正一郎（徳島大）

2P1-E01 カラーマーカを用いた情報支援に関する研究　金石 有平（近畿大高専）浅川 貴史（近畿大高専）河原崎 徳之（神奈川工大）

2P1-E02 生活環境表示を目指した歩行リハビリテーションシステム　橋本 智己（埼玉工大）高倉 保幸（埼玉医大）浜田 利満（筑波学院大）山本 満（埼玉医大）赤澤 とし子（北里大）

2P1-E03 車いすがスロープを走行する時の身体的負担の評価　橋詰 努（福まち研）北川 博巳（福まち研）毛利 太一（徳島大）藤澤 正一郎（徳島大）

2P1-E04 IC タグ環境を利用した移動ロボットの誘導と制御 IC タグ読み取り率の改善 吉留 忠史（神奈川工大）栁澤 利典（神奈川工大）河原崎 徳之（神奈川工大）

福祉ロボティクス・メカトロニクス(1)

2P1-E05 歩行トレーニング用高機能靴の開発　檜谷 義信（奈良高専）早川 恭弘（奈良高専）田口 裕也（奈良先端大）

2P1-E06 インテリジェント制御型歩行車 2 号機(i-Walker2)の開発に関する基礎研究 i-Walker2 の歩行補助性能の評価実験 田中 利昌（山形大）菊池 武士（山形大）小林 慧吾(山形大）水戸部 和久（山形大）山野 光裕（山形大）鈴川 裕一（山形大）

2P1-E07 受動歩行の安定足形状を用いた歩行安定化補助靴の開発　力石 直也（未来大）兵頭 和幸（豊田工大）三上 貞芳（未来大）

2P1-E08 高齢者用電動アシスト自転車に関する研究　加藤 彰一（神戸大）吉田 武史（神戸大）深尾 隆則（神戸大）

2P1-E09 片麻痺患者用膝部支援装置の開発　中野 陽介（岡山大）則次 俊郎（岡山大）千田 益夫（岡山大）高岩 昌弘（岡山大）佐々木 大輔（岡山大）

2P1-E10 車椅子による段差乗越えの研究 揺動キャスターのリンク長の影響と複合キャスターの開発 出路 博基（龍谷大）岩本 太郎（龍谷大）

2P1-F01 オートグラスピングが可能な車椅子搭載型ロボットハンドの開発　松尾 雄希(早大）汪 偉（早大）菅 佑樹（早大）岩田 浩康（早大）菅野 重樹（早大）

2P1-F02 HOT 患者の外出支援用ハイパーテザー型移動ロボットの開発 ユーザ軌道への追従性能の向上検討 入部 正継（阪電通大）松田 英晃（阪電通大）相澤 博之（阪電通大）遠藤 玄（東工大）田窪 敏夫（東京女子医大）

2P1-F03 圧力フィードバックを用いた特異摂動法に基づく電気静油圧パワーアシストの制御　田中 宏和（東大）神永 拓（東大）ファン フン ホアン（東大）中村 仁彦（東大）

2P1-F04 転倒検知センサの検討　長谷川 忠大（芝浦工大）横田 大輝（芝浦工大）

2P1-F05 次世代ビークルおよび移動式ニューロリハビリ用歩行補助機の開発　田中 英一郎（芝浦工大）池原 忠明（都立産技高専）桜井 智広（芝浦工大）佐藤 友亮（芝浦工大）遊佐 広和（芝浦工大）三枝 省三（広島大）伊藤 和寿（芝浦工大）弓削 類（広島大）

2P1-F06 装着型パワーアシスト装置の機構解析と操作性評価　前田 昌輝（大阪工大）辻田 勝吉（大阪工大）

2P1-F07 車輪型移動ロボットによるハーネスを用いた人誘導走行法　尾﨑 雄介（阪電通大）池澤 良介（阪電通大）古川 陽介（阪電通大）安 弘（阪電通大）

2P1-F08 ジョイスティック式自動車運転装置の開発 走行の安全性に関する検討 和田 正義（農工大）吉田 修子（農工大）

2P1-F09 障害児のための移動支援機器の試作 第４報　障害物回避機能の検討 安田 寿彦(滋賀県立大）小林 晃（滋賀県立大）奥屋 憲利（滋賀県立大）高塩 純一（びわこ学園）口分田 政夫（びわこ学園）

2P1-F10 実用化に向けた密着型歩行補助機の開発と支援効果の検証　池原 忠明（都立産技高専）田中 英一郎（芝浦工大）梶原 陽介（芝浦工大）牛田 卓朗（芝浦工大）小島 翔(芝浦工大）弓削 類（広島大）

2P1-G01 歩行補助機走行制御　譚 仁鵬（高知工大）王 碩玉（高知工大）姜 銀来（高知工大）石田 健司（高知大）藤江 正克（早大）

2P1-G02 インテリジェントケインロボットを用いた転倒防止手法　脇田 康平（名大）黄 剣（華中科技大）関山 浩介（名大）福田 敏男（名大）

2P1-G03 アーム駆動型車椅子の段差移動のための軌道計画とその制御　山本 剛（鳥取大）竹森 史暁（鳥取大）

2P1-G04 足首機構を有する松葉杖形歩行支援機械の開発 乗り心地と移動効率の向上 緒方 誠（東工大）舟渡 隆平（東工大）武田 行生（東工大）樋口 勝（東工大）

2P1-G05 人間親和性を有する高機能型鬱血防止マットの開発　早川 恭弘（奈良高専）江郷 透（奈良高専）里村 祥太（奈良先端大）

2P1-G06 薬剤師の意見を考慮したインテリジェント薬箱の設計・実装　鈴木 拓央（筑波大）上瀬 雄太（筑波大）中内 靖（筑波大）

2P1-G07 高齢孤立化社会支援のための安否情報発信システムを活用する次世代型コミュニティモデル　津田 祐也（桐蔭横浜大）熊田 明央（桐蔭横浜大）高齢福祉課　（神奈川県）(神奈川県）鈴木 秀志（県議会議員）Ra Emily（マギル大）森下 武志（桐蔭横浜大）

生体信号&ロボティクス・メカトロニクス

2P1-H01 下肢表面筋電データ処理に基づく競技自転車の機材最適設定に関する研究　徳安 達士（大分高専）大庭 恵一（大分高専）松本 慎平（広島工大）今村 孝（豊橋技科大）戸田 浩（豊橋技科大）章 忠（豊橋技科大）平木場 浩二（九工大）

2P1-H02 自転車ペダリング技術評価のための計測システムの提案　北脇 知己（岡山大）岡 久雄（岡山大）

2P1-H03 生体試料観察のための複屈折光学顕微鏡の開発　大久保 進也（沼津高専）

2P1-H04 頭皮上脳電図（ＥＥＧ）を用いたブレインマシンインターフェイス（ＢＭＩ）の

開発　辰田 康明（岡山大）則次 俊郎（岡山大）高岩 昌弘（岡山大）佐々木 大輔（岡山大）

2P1-H05 筋電図・筋音図を用いた人間の意思反映法　米川 紘之（岡山大）則次 俊郎（岡山大）高岩 昌弘（岡山大）佐々木 大輔（岡山大）

2P1-H06 義肢装具研究開発用 RT コンポーネント　梶谷 勇（産総研）三輪 昭生（岡工技）神徳 徹雄（産総研）

2P1-H07 脳波を利用した運動イメージの識別と外界センサを利用した電動車椅子制御 青木 治雄（電通大）田中 拓哉（電通大）大竹 博（電通大）田中 一男（電通大）

2P1-H08 筋電測定装置の RT コンポーネント化とそれを応用した訓練システムの開発　三輪 昭生（岡工技）梶谷 勇（産総研）神徳 徹雄（産総研）尾崎 千万生（メディエリアサポート企業組合）

2P1-H09 空気式パラレルマニピュレータを用いた筋電位信号に基づく手首リハビリ訓練装置の開発　西山 由大（岡山大）高岩 昌弘（岡山大）則次 俊郎（岡山大）伊藤 訓道（岡山大）佐々木 大輔（岡山大）

2P1-H10 仮想歩行における運動野の賦活に関する検討　姜 銀来（高知工大）王 碩玉（高知工大）譚 仁鵬（高知工大）石田 健司（高知大）安藤 健（早大）藤江 正克（早大）

2P1-H11 マスタ・スレーブシステムの操作者の生体信号に関する基礎研究　岡本 悠（東工大）只野 耕太郎（東工大）川嶋 健嗣（東工大）

2P1-H12 触覚による速度弁別実験装置の設計と開発について　荒木 雄太（岡山大）楊 家家（岡山大）高橋 智（岡山大）呉 景籠（岡山大）

2P1-H13 義手の運動制御のための生体信号からの手指関節角度推定 表面筋電信号と針筋電信号を中心とした信号源の違いによる処理方法の検討 荒木 望（兵庫県立大）帆足 勇希(兵庫県立大）小西 康夫（兵庫県立大）満渕 邦彦（東大）石垣 博行（兵庫県立大）

2P1-H14 視覚情報制御できるポインティング行動実験装置の開発と評価　稲井 佳暢（岡山大）楊 家家（岡山大）高橋 智（岡山大）呉 景籠（岡山大）

ネットワークロボティクス

2P1-I01 消費エネルギーを考慮したセンサノードの跳躍移動機構の開発　野口 祐喜（北陸先端大）西村 康弘（北陸先端大）李 根浩（北陸先端大）丁 洛榮（北陸先端大）

2P1-I02 タスクにおける群ロボットの適応的グループ生成手法　佐藤 幸徳（北陸先端大）李 根浩（北陸先端大）丁 洛榮（北陸先端大）

2P1-I03 移動性を考慮したロボットセンサーネットワークにおける局所的な相互通信　多田羅 一昂（北陸先端大）李 根浩（北陸先端大）丁 洛榮（北陸先端大）

2P1-I04 高齢者と医療関係者をつなぐインタフェースロボット 音声対話による生活状態センシング 山本 大介（東芝）小林 優佳（東芝）杉山 博史（東芝）土井 美和子（東芝）

2P1-I05 携帯端末加速度情報を用いた歩行状態センシングの応用性に関する検討　武藤 伸洋（NTT）伊藤 達明（NTT）中村 幸博（NTT）石原 達也（NTT）

2P1-I06 計算機ネットワークを介したマルチユーザ・テレオペレーションシステムの制御系設計と実験システム構築　菅野 貴皓（京大）横小路 泰義（神戸大）

2P1-I07 人間共存型ロボットの遠隔操作に関する研究（第 56 報） タッチパネルを用いた操作インタフェースによる二輪移動機構の操作 加納 裕章（静大）神谷 亮介（静大）井上

亮平（静大）松丸 隆文（早大）

2P1-I08 クラウドコンピューティングを用いたロボットシステムの検討　山之上 祥介（千葉工大）林原 靖男（千葉工大）

2P1-I09 ネットワークシリアルサーボモータの開発　山下 太隆（長岡技科大）滝本 隆（北九州高専）久池井 茂（北九州高専）吉野 慶一（北九州高専）

2P1-I10 HEMS のためのインテリジェント電源タップの開発　山崎 晴喜（北九州高専）滝本 隆（北九州高専）久池井 茂（北九州高専）

2P1-J01 RFID based objects positioning using probabilistic geometrical relations　Kim Myungsik (Sogang Univ.) Kim Jong-Min (Sogang Univ.) Kim Kwangsoo (Sogang Univ.)

2P1-J02 エスパアンテナを用いた階段環境における移動ロボットとの通信特性改善　西巻 宏一（芝浦工大）大塚 まゆみ（芝浦工大）森野 博章（芝浦工大）羽田 靖史（工学院大）行田 弘一（芝浦工大）

2P1-J03 移動ロボット用指向性可変アンテナを用いた階段環境での通信特性改善　羽田 靖史（工学院大）大塚 まゆみ（芝浦工大）森野 博章（芝浦工大）西巻 宏一（芝浦工大）行田 弘一（芝浦工大）

空間知

2P1-J04 単一スードライトと可動型受信機を用いたロボットのための屋内測位　坂本 義弘（早大）有江 浩明（理研）海老沼 拓史（東大）藤井 健二郎（日立産機）菅野 重樹（早大）

2P1-J05 ZigBee による知能化空間での位置同定に関する研究　石田 宏司（芝浦工大）秋場 崇（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）

2P1-J06 建築物に内蔵した RFID タグによる位置認識システムの開発　鈴木 理史（大林組）土井 暁（大林組）井上 文宏（大林組）大本 絵利（大林組）近藤 哲（大林組）金子 智弥（大林組）浜田 耕史（大林組）

2P1-J07 環境固定センサと移動ロボット搭載センサを用いた物品追跡　村上 剛司（九大）松尾 一矢（九大）関屋 翔（九大）長谷川 勉（九大）倉爪 亮（九大）

2P1-J08 スパイキングニューラルネットワークに基づく行動推定のためのオンライン学習機構の構築　大保 武慶（首都大）久保田 直行（首都大）

2P1-J09 ナースコールを用いた介護施設従業員および入居者状態の分析　三輪 洋靖（産総研）福原 知宏（産総研）

2P1-J10 高齢者見守りロボットシステムの施設における予備的実験　和田 一義（首都大）上野 竜太郎（首都大）市野 利哲（首都大）山口 亨（首都大）

2P1-J11 センサネットワークを用いた居住者の個別快適度推定　小島 一恭（埼玉大）奥村 高広（埼玉医大）

2P1-J12 モビリティサポートシステム（MSS）における赤外線誘導システムの評価　白田 正樹（千葉工大）中嶋 秀朗（千葉工大）

2P1-J13 独居高齢者見守りシステムのための存在領域認識手法の提案　齋藤 孝平（筑波大）奥山 弘祐（筑波大）小林 敬介（筑波大）中内 靖（筑波大）

2P1-J14 空間知におけるサービス管理システムの開発　石黒 佑樹（芝浦工大）加藤 歳弘

(芝浦工大) 前田 佳男 (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)

2P1-J15 空間知におけるロボットリソース管理システムの開発　前田 佳男 (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)

2P1-J16 分散型アクチュエータの無線通信遮断及び復旧に対応した安定化制御の手法の提案　江崎 伸明 (首都大) 市川 明彦 (産総研) 谷川 民生 (産総研) 神徳 徹雄 (産総研) 和田 一義 (首都大)

2P1-K01 RT ミドルウェアを用いた家電制御システムの構築　田中 渓介 (首都大) 和田 一義 (首都大) 高山 勇人 (首都大)

2P1-K02 RECS コンセプトに基づくホームロボットの開発 保護色マークと赤外線を用いた食器片付け作業 長戸 浩太郎 (関西大) 高橋 智一 (関西大) 鈴木 昌人 (関西大) 青柳 誠司 (関西大)

2P1-K03 電力消費の可視化により省エネのノウハウを共有する省エネ SNS の提案　奥山 弘祐 (筑波大) 齋藤 孝平 (筑波大) 小林 敬介 (筑波大) 中内 靖 (筑波大)

2P1-K04 空間知を活用したロボットアームの動作生成システム　水野 拓也 (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)

2P1-K05 記述対象と抽象度の自動選択に基づくイベント認識　関山 浩介 (名大) 渡邉 寛大 (名大) 福田 敏男 (名大)

2P1-K06 自律的ランドマーク生成に基づくマルチロボット間での共有知覚　梅田 崇之 (名大) 関山 浩介 (名大) 福田 敏男 (名大)

2P1-K07 Multi-resolution Map を用いた未知環境の探査　戸田 雄一郎 (首都大) 久保田 直行 (首都大)

2P1-K08 Smart Variable Space における寝室型移動ロボットモジュール モジュールの改良 久保 栄治 (首都大) 和田 一義 (首都大) 中塩 治良 (首都大) 高山 慶介 (首都大) 鈴木 敏彦 (工学院大)

RT ミドルウェアとオープンシステム

2P1-K11 SysML-based Analysis of Service Robot Software Development General-purpose systems modeling domain Abdul Rahman M.A. (UTM) 安田 瑛 (Shibaura I.T.) 水川 真 (Shibaura I.T.)

2P1-K12 Arduino を使って OpenRTM-aist 対応組み込みシステムを簡単に作るためのライブラリ「RTno」の開発　菅 佑樹 (リバスト)

2P1-K13 OpenRTM-aist と TECS (TOPPERS Embedded Component System) の連携 姜 榮煥 (デジタルクラフト) 栗原 眞二 (産総研) 韓 相勲 (デジタルクラフト) 金 泰成 (デジタルクラフト) 安藤 慶昭 (産総研)

2P1-K14 OpenRTM 用実時間ソフト設計ツールとハードウェアシステム設計支援ツールの開発　第 3 報　川角 祐一郎 (ゼネラルロボティックス) 斎藤 元 (ゼネラルロボティックス) 西垂水 明 (ゼネラルロボティックス) 金広 文男 (産総研) 中岡 慎一郎 (産総研)

2P1-K15 RTMEXTender: OpenRTM 開発支援ツール　矢口 裕明 (東大) 吉海 智晃 (東大) 岡田 慧 (東大) 稲葉 雅幸 (東大)

2P1-K16 ロボカップ@ホームのオープンプラットフォーム化　村永 和哉 (セック) 岡田

浩之（玉川大）村山 純一（セック）小田桐 康暁（セック）中本 啓之（セック）

2P1-L01 空間知に基づく RTC-CANopen を用いた物体運搬システムの開発　真山 勝博（芝浦工大）藤田 恒彦（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）

2P1-L02 Erlang に基づいた RT ミドルウェア用コンポーネントマネージャ　ビグズ ジェフ（産総研）安藤 慶昭（産総研）神徳 徹雄（産総研）

2P1-L03 rtshell 3.0: RT ミドルウェア用コマンドラインツール　ビグズ ジェフ（産総研）松坂 要佐（産総研）安藤 慶昭（産総研）神徳 徹雄（産総研）

2P1-L04 RT ミドルウェアと Web アプリケーションの融合に関する研究　小島 一浩（産総研）ビグズ ジェフ（産総研）安藤 慶昭（産総研）神徳 徹雄（産総研）

2P1-L05 水平分散アーキテクチャ FDNet による RTC 設計法　浜野 太輔（和歌山大）徳田 献一（和歌山大）

2P1-L06 CANopen を用いた車両多連結ヘビ型ロボット KOHGA の分散アーキテクチャの構築　松井 郁晃（岡山大）亀川 哲志（岡山大）五福 明夫（岡山大）

バイオミメティクス・バイオメカトロニクス

2P1-L09 誘電泳動を用いた多孔質担体への微生物固定法の確立　加野 智慎（慶大）Gu Ye（BEANS 研究所）三木 則尚（慶大/BEANS 研究所）

2P1-L10 渦鞭毛藻 Symbiodinium の自転によるトルクの 2 方向同時観察による解析　中井 唱（鳥取大）村野 ひとみ（鳥取大）後藤 知伸（鳥取大）

2P1-L11 オオミジンコの行動制御とその機械的利用 光走性を利用した自動制御時の目標切り替えタイミングの検討 川又 将弘（電機大）伊東 明俊（電機大）

2P1-L12 屈曲運動生物を規範とした多リンク型流体内推進機構の全方向移動化 フィンの運動を付加した推進 小林 俊一（信州大）藤井 京太（信州大）山浦 大河（信州大）森川 裕久（信州大）

2P1-L13 小型魚ロボットにおける尾ひれの柔軟性と動作周波数が推進性能に及ぼす影響 大道 崇文（大阪市立大）中村 毅志（大阪市立大）野々垣 元博（大阪市立大）落合 利紀（大阪市立大）田尻 智紀（大阪市立大）高田 洋吾（大阪市立大）

2P1-L14 振動翼推進型魚ロボットの開発 尾鰭の位相角生成機構の検討 工藤 寒山（電機大）沼口 太一（電機大）伊東 明俊（電機大）

2P1-L15 重心ヤコビアンを用いた水陸両用蛇型ロボットの動力学モデルの構築 第 2 報: リンク数が運動性能に与える影響の評価 田中 亮資（九工大）松尾 貴之（九工大）園田 隆（ふくおか IST）石井 和男（九工大）

2P1-L16 リミッタ付きトルク計測関節を有するヘビ型ロボット ACM-R4n の開発　高岡 峻一（東工大）山田 浩也（東工大）広瀬 茂男（東工大）

2P1-M01 ハードディスクドライブのボイスコイルモータを用いた羽ばたきロボットの開発　富永 峻平（早大）澤根 慧（早大）山本 英明（農工大）金川 清（早大）渡邉 孝信（早大）

2P1-M02 ハードディスクドライブのボイスコイルモータを用いた羽ばたきロボットの揚力測定　澤根 慧（早大）富永 峻平（早大）山本 英明（農工大）金川 清（早大）渡邉 孝信（早大）

2P1-M03 リード･ラグ機構を有する蝶型飛翔ロボットの Takeoff 運動解析　山下 達彦(千葉工大) 藤川 太郎 (千葉工大) 菊池 耕生 (千葉工大)

2P1-M04 外部磁界で駆動する羽ばたき型マイクロロボットの推力向上　安岡 祐二 (九工大) 本田 崇 (九工大)

2P1-M05 跳躍・走行・舞踏ロボット用バイオミメティックアクチュエータの開発 シリコンゴム腱構造付一軸アクチュエータの開発 浜崎 敬介 (電機大) 沼尻 寛史 (電機大) 伊東 明俊 (電機大)

2P1-M06 ネコ骨格ロボットのジャンプ動作計画　野中 摂護 (佐賀大) 泉 清高 (佐賀大) 辻村 健 (佐賀大)

2P1-M07 リンク機構を用いた高出力関節機構の提案 高出力関節機構の開発 西田 祐也(九工大) 園田 隆 (ふくおか IST) 石井 和男 (九工大)

2P1-M08 体幹部を活用した生物規範移動ロボットの研究 トカゲ型ロボットの前進後退・方向転換 二井見 博文 (産業技術短大) 村井 健介 (産総研)

2P1-M09 弾性板の扇ぎを利用したマイクロポンプによる液冷システムの試作　本田 崇(九工大) 山本 陽輔 (九工大)

2P1-M10 二関節筋駆動系におけるマルチモータと ER 流体クラッチによる粘弾性特性制御 大西 謙吾 (電機大) 和田 悠生 (電機大) 野口 祐智 (電機大) 梅村 敦史 (電機大) 斎藤 之男 (元電機大)

2P1-M11 蚊の小顎を模倣したマイクロニードルの作製およびアンカー効果の検証　高沖 穣 (関西大) 青柳 誠司 (関西大) 鈴木 昌人 (関西大) 高橋 智一 (関西大)

触覚と力覚(2)

2P1-O01 ネット状近接覚センサの抵抗値設計手法　森 明日見 (電通大) 寺田 一貴 (電通大) 鈴木 陽介 (電通大) 明 愛国 (電通大) 石川 正俊 (東大) 下条 誠 (電通大)

2P1-O02 ぜい弱な構造物の破壊に伴う触覚振動刺激生成モデルと踏み心地呈示技術の開発　石川 俊 (名大) 岡本 正吾 (名大) 永野 光 (名大) 山田 陽滋 (名大)

2P1-O03 遠隔物体の形状と温度の知覚が可能な力触覚情報伝達システム　佐藤 克成 (東大) 篠田 裕之 (東大) 舘 暲 (慶大)

2P1-O04 振動刺激を用いた弾性感呈示に関する研究　樋口 篤史 (東北大) 昆陽 雅司 (東北大) 田所 諭 (東北大)

2P1-O05 ハプティカルフローとその取得　木下 源一郎 (中央大)

2P1-O06 マルチレート・オンラインリメッシュ法と GPU を用いた仮想柔軟物体との力覚インタラクション　田川 和義 (立命館大) 田中 弘美 (立命館大)

2P1-O07 ペンタブレット型弾性表面波皮膚感覚ディスプレイ ペン型スキャナを用いたテレタッチの実現 高田 裕樹 (埼玉大) 多門 良 (埼玉大) 高崎 正也 (埼玉大) 水野 毅 (埼玉大)

2P1-O08 ヒトの触知覚特性を考慮した触覚センサ センサの有効性とヒトの触覚センシングに関する基礎検討 堀田 祥弘 (名工大) 田中 由浩 (名工大) 佐野 明人 (名工大) 藤本 英雄 (名工大)

2P1-O09 指変形と滑り方向知覚の関連性の実験的検証　工藤 宏史 (東大) 木村 文信 (東

大）山本 晃生（東大）

2P1-O10 形状記憶合金を用いた物体接触感提示装置の開発　天野 皓太（東大）山本 晃生(東大)

2P1-O11 触覚フィードバックのある空中インタフェース　星 貴之（熊本大）

2P1-O12 情報圧縮から振動触覚素材テクスチャの知覚特性を知る 第二報: 主観的品質を説明する客観指標の開発 岡本 正吾（名大）山田 陽滋（名大）

2P1-O13 皮膚の共振特性が振動感度に及ぼす影響の調査　西尾 未希（慶大/トヨタ紡織）牧野 泰才（慶大）前野 隆司（慶大）

2P1-O14 反射型触覚センサにおける全体最適化を用いたセンサ面形状復元手法の実装 平良 亮祐（東北大）嵯峨 智（東北大）岡谷 貴之（東北大）出口 光一郎（東北大）

2P1-O15 赤外線反射型近接センサアレーの適切な光学素子配置に関する研究　向山 由宇(電通大）鈴木 陽介（電通大）長谷川 浩章（電通大）明 愛国（電通大）石川 正俊（東大）下条 誠（電通大）

2P1-O16 感覚神経線維刺激を用いた義手への感覚提示機能の実装に関する研究　新納 弘崇（電通大）荒木 望（兵庫県立大）國本 雅也（済生会横浜市東部病院）帆足 勇希（兵庫県立大）鈴木 隆文（東大）深山 理（東大）満渕 邦彦（東大）下条 誠（電通大）

2P1-P01 触振動覚刺激付加による Pseudo-Haptic Feedback の拡張：平面上の凹凸感呈示 蜂須 拓（電通大）Cirio Gabriel (INRIA Rennes) 古川 正紘（電通大）Marchal Maud (INRIA Rennes) Lecuyer Anatole (INRIA Rennes) 梶本 裕之（電通大）

2P1-P02 VibTouch: 指先による仮想能動触を利用した触力覚インタラクション 第 5 報 : 物理接触モデルを考慮した表面形状の呈示 土屋 翔（東北大）昆陽 雅司（東北大）田所 諭(東北大)

2P1-P03 Vib-Touch: 指先による仮想能動触を利用した触力覚インタラクション 第 6 報: 疑似力覚を用いた情報の重みの表現 大竹 達也（東北大）荒川 尚吾（東北大）樋口 篤史(東北大）櫻井 達馬（東北大）Porquis Lope Ben（東北大）昆陽 雅司（東北大）田所 諭（東北大）

インテリジェント・ロボティックルーム

2P1-Q01 動体追跡ネットワークカメラシステムのための FPGA を用いたセンサノード開発　菊池 創（明治大）森岡 一幸（明治大）

2P1-Q02 パーティクル分布制御に基づく複数人物追跡　星野 史晶（明治大）森岡 一幸(明治大)

2P1-Q03 対象人物数が増えても処理時間変動がない HLAC 利用人物検出システム　北野 裕介（東理大）丁 明（東理大）竹村 裕（東理大）溝口 博（東理大）

2P1-Q04 Multi-Appearance Object Modeling using Camera Network in Household Environment　Penaloza Christian (Osaka Univ.) Mae Yasushi (Osaka Univ.) Arai Tatsuo (Osaka Univ.) 大原 賢一 (Osaka Univ.) 田窪 朋仁 (Osaka Univ.)

2P1-Q05 同調して運動する人物を観測する加速度センサとカメラの情報の対応付けに関する検討　佐藤 俊一（東北大）鏡 慎吾（東北大）橋本 浩一（東北大）

2P1-Q06 知能化空間における指差しを用いたインタラクション手法　第 2 報 カルマンフィルタを用いた指差し位置の誤差軽減 幸泉 佑典（立命館大）李 周浩（立命館大）

2P1-Q07 レーザレンジファインダと鏡を用いた床上センサによる人の歩行追跡と物体検出　長谷川 勉（九大）村上 剛司（九大）田中 真英（九大）倉爪 亮（九大）

2P1-Q08 LRF を利用したインテリジェント自動ドア　冨沢 哲雄（電通大）松原 正季（電通大）工藤 俊亮（電通大）末廣 尚士（電通大）嶋地 直広（北陽電機）

2P1-Q09 知能化空間における色情報を用いた情報伝達に関する研究　松尾 亮太朗（立命館大）李 周浩（立命館大）

2P1-Q10 無線 LAN の受信信号強度の簡易計測を利用した複数階層環境で利用可能な携帯端末の位置推定器の構築　山下 知哉（甲南大）梅谷 智弘（甲南大）高田 雄史（甲南大）田村 祐一（甲南大）

2P1-Q11 音声認識のための唇輪郭検出に適した動的輪郭法　村瀬 亮（立命館大）李 周浩(立命館大)

2P1-Q12 テンプレートマッチングを用いた口唇動作認識　滝田 清（中央大）永易 武（中央大）浅野 秀胤（パイオニア）寺林 賢司（中央大）梅田 和昇（中央大）

2P1-Q13 Localization Assistance for Mobile Robot Navigation in Real, Populated Environments　Jayasekara Peshala (IIS/Univ. of Tokyo) Sasaki Takeshi (IIS/Univ. of Tokyo) 橋本 秀紀 (IIS/Univ. of Tokyo)

2P1-Q14 二次元導波シート上の複数デバイスへの選択的・高効率ワイヤレス給電を可能とする低放射損カプラ　野田 聡人（東大）篠田 裕之（東大）

2P2　5月28日　16：00－17：30

リハビリテーションロボティクス・メカトロニクス

2P2-B04 肩甲骨の挙動に注目した肩関節補助装置の開発 肩甲骨挙動の三次元モデル 北野 雄大（宇都宮大）横田 和隆（宇都宮大）

2P2-B05 FES(機能的電気刺激)を用いた車いす用下肢駆動前輪ユニットの開発と評価　鎌田 大地（秋田高専）小林 義和（秋田高専）巖見 武裕（秋田大）秋山 雄介（秋田大）伊藤 洋平（ミナトエンジニアリング）鈴木 博士（秋田高専）島田 洋一（秋田大）松永 俊樹（秋田大）

2P2-B06 ニューロリハビリテーション用上肢マスタースレーブシステムの開発 第一報:マスター装置の開発 小池 飛鳥（岩手大）石川 駿介（岩手大）小山 猛（岩手大）萩原 義裕(岩手大）三好 扶（岩手大）

2P2-B07 ブレーキ制御式歩行支援システムの開発 ブレーキの制御方法の実験的検討 山口 勝弘（東海大）甲斐 義弘（東海大）篠原 進（東海大）

2P2-B08 ピンポイント筋力制御可能な革新的下肢リハビリ支援手法に関する研究 筋骨格モデルの作成及び検証 飯田 智裕（東理大）丁 明（東理大）竹村 裕（東理大）溝口 博（東理大）

2P2-B09 ロボットと障害者の協創による自発的参加を促す音楽指向型作業療法システム 野口 孝文（釧路高専）千田 和範（釧路高専）梶原 秀一（釧路高専）稲守 栄（釧路高専）佐野 芳彦（(有)ト・ヘン）

2P2-B10 光学センサーを用いた上肢運動機能リハビリテーション計測装置の開発　李 虎奎（福まち研）杉本 義己（福まち研）金野 茂男（小山高専）橋詰 努（福まち研）服部 託夢（福まち研）前田 悟（福まち研）本多 伸行（兵庫リハ）米田 郁夫（東洋大）

2P2-C01 大腿義足慣性特性が歩行に与える影響　尾崎 光利（香川大）粟木原 香（香川大）原田 龍一（香川大）竹内 豊計（香川大/オルトリハ・システム）和田 隆広（香川大）

2P2-C02 トレッドミルのモータ電流値を用いた歩行相・歩行速度に応じた蹴り力推定手法 中島 康貴（早大）安藤 健（早大）小林 洋（早大）藤江 正克（早大）

2P2-C03 3次元反力提示型ロボットを用いたローテータカフの機能評価に関する基礎検討 平松 佑基（名工大）飯田 裕紀（名工大）山崎 一徳（名工大）森田 良文（名工大）鵜飼 裕之（名工大）小森 健司（北斗病院）田口 真哉（北斗病院）

2P2-C04 メカニカル安全装置を搭載した歩行訓練ロボットの設計　川村 泰棋（東海大）甲斐 義弘（東海大）松田 拓也（東海大）

2P2-C05 全方向移動型歩行訓練機の動作エリア設定方法開発　毛利 謙作（高知県工業技術センター）岸 孝司（相愛）

2P2-C06 機能的電気刺激系のシステム同定　小坂 学（近畿大）北村 勇樹（近畿大）

2P2-C07 空気圧シリンダを用いた上肢機能回復支援装置の開発　沖 恭平（関西学院大）中本 裕之（兵工技セ）小林 陽平（関西学院大）嵯峨 宣彦（関西学院大）

2P2-C08 動的身体バランス制御能力評価訓練デバイスとその訓練効果における汎化性　宮浦 裕子（龍谷大）中根 健太（龍谷大）田中 応明（龍谷大）堤 一義（龍谷大）

2P2-C09 促通反復訓練を実現するための電気刺激を用いた上肢運動療法装置　小薗 孝尚

(鹿児島大) 林 良太 (鹿児島大) 川平 和美 (鹿児島大) 下堂薗 恵 (鹿児島大) 余 永 (鹿児島大)

2P2-C10 空気圧シリンダを用いた足関節拘縮予防器械の開発　菅原 直貴 (関西学院大) 中西 祐貴 (関西学院大) 嵯峨 宣彦 (関西学院大)

2P2-D01 ＣＰＭ装置を用いた肘関節における筋緊張異常検査システムの開発　須川 誠也 (鹿児島大) 林 良太 (鹿児島大) 川平 和美 (鹿児島大) 余 永 (鹿児島大) 野間 知一 (鹿児島大) 衛藤 誠二 (鹿児島大) 下堂薗 恵 (鹿児島大) 塩塚 優 (鹿児島大)

2P2-D02 立体視知覚異常検査システムに関する研究　安部 雅之 (鹿児島大) 林 良太 (鹿児島大) 余 永 (鹿児島大) 川平 和美 (鹿児島大) 下堂薗 恵 (鹿児島大) 緒方 敦子 (鹿児島大)

2P2-D03 Comparison of Muscle Models in Dynamic Condition Application in Rehabilitation with Functional Electrical Stimulation Benoussaad Mourad (Univ. of Tokyo) Philippe Poignet (Univ. of Montpellier) David Guiraud (INRIA) 中村 仁彦 (Univ. of Tokyo)

2P2-D04 神経 - 筋相互作用により運動発達する生体ロボティクス 培養神経ネットワークによる筋組織の運動制御 株本 憲一郎 (農工大) 遠山 佳祐 (農工大) 星野 隆行 (農工大) 森島 圭祐 (農工大)

2P2-D05 片麻痺歩行訓練のための左右速度差付トレッドミルにおける視覚バイオフィードバックシステム　安藤 健 (早大) 大木 英一 (YKK) 中島 康貴 (早大) 秋田 裕 (横浜リハ) 飯島 浩 (横浜リハ) 田中 理 (横浜リハ) 藤江 正克 (早大)

2P2-D06 腰痛機序解明のための振動数可変デバイスの開発 60Hz の振動刺激が健常者の重心動揺に与える影響 山崎 一徳 (名工大) 児玉 裕勝 (名工大) 森田 良文 (名工大) 鵜飼 裕之 (名工大) 永谷 元基 (名大) 林 尊弘 (名大) 伊藤 忠 (名大) 栢本 あずさ (名大) 井上 貴行 (名大) 眞鍋 朋誉 (名大) 杉浦 一俊 (名大) 酒井 義人 (国立長寿研)

2P2-D07 回旋運動を含む膝関節ロボットの開発 健常者と障がい者の膝関節運動の模擬の検証実験 平野 達也 (名工大) 林 裕介 (名工大) 森田 良文 (名工大) 鵜飼 裕之 (名工大) 佐中 孝二 (生体機構研) 中牟田 裕典 (リハカレッジ島根) 高尾 恵子 (ハーベスト専門学校)

2P2-D08 上肢自重能動免荷ユニットの開発と片麻痺上肢回復訓練への応用　余 永 (鹿児島大) 永井 雅人 (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)

2P2-D09 頸部筋電位信号を用いた発声補助装置制御システムに関する研究　大惠 克俊 (名大) テルセロ カルロス (名大) 関山 浩介 (名大) 福田 敏男 (名大)

2P2-D10 体性感覚バイオフィードバックに基づくリハビリ支援システム 第 3 報：健側の能動探索による対側位置覚同定手法 岩田 浩康 (早大) 飯村 直之 (早大) 有村 和隆 (早大) 菅野 重樹 (早大)

2P2-E01 筋電信号の特徴解析に基づく本態性振戦患者の随意動作識別法の開発　松本 侑也 (早大) 関 雅俊 (早大) 安藤 健 (早大) 飯島 浩 (横浜リハ) 長岡 正範 (順大) 藤江 正克 (早大)

2P2-E02 脳卒中における利き手側麻痺疾患の歩行訓練支援を目的としたロボット杖の開発 模擬利き手側麻痺患者の杖使用方法の解析 山田 和世 (早大) 安藤 健 (阪大) 西尾 直樹 (早大) 井上 淳 (早大) 渡邉 峰生 (早大) 藤江 正克 (早大)

2P2-E03 手指麻痺者用パワーグローブ 頚椎損傷者の自立的生活と社会参加の支援を目的として 諸麦 俊司 (長崎大) 池田 統希 (長崎大) 松井 秀樹 (長崎大) 二宮 誠 (長崎かな

え）石松 隆和（長崎大）

2P2-E04 体性感覚バイオフィードバックに基づくリハビリ支援システム 第 4 報：誤差覚知 RT による学習再誘引時の脳賦活評価 岩田 浩康（早大）有村 和隆（早大）飯村 直之(早大）菅野 重樹（早大）

福祉ロボティクス・メカトロニクス(2)

2P2-E05 身体装着型床反力計の開発 装置軽量化のための構造解析 花田 真裕（東海大）岸田 和道（東海大）甲斐 義弘（東海大）

2P2-E06 自助・介助用可搬型小型昇降機（座布団型昇降機）の開発 市川 純章（諏訪理大）

2P2-E07 空気圧ゴム人工筋を用いた寝返り支援装置の開発 寺田 景亮（岡山大）則次 俊郎（岡山大）高岩 昌弘（岡山大）佐々木 大輔（岡山大）

2P2-E08 自立支援型移乗介助ロボットの研究 第 9 報:被介助者による姿勢操作機能の検討 丸尾 純平（滋賀県立大）安田 寿彦（滋賀県立大）石田 祐史（滋賀県立大）虎谷 佑一（滋賀県立大）伊丹 君和（滋賀県立大）

2P2-E09 倒立振子制御を使用したパワーアシスト型酸素ボンベ搬送カートの開発 入部 正継（阪電通大）太才 遼一（阪電通大）

2P2-E10 箸を用いた食事介助ロボットに関する研究 山崎 明（東海大）増田 良介（東海大）

2P2-F01 Development of Nursing System that Supports Bathing and Transport for Family Use 湯川 俊浩（岩手大）倉持 勇喜（岩手大）

2P2-F02 筋電位計測を補助的に用いた感度関数増大パワーアシスト制御 神永 拓（東大）ファン フン ホアン（東大）田中 宏和（東大）中村 仁彦（東大）

2P2-F03 訓練およびアミューズメント機器に使用するための磁気粘性流体を応用した円筒型トルク制御デバイスの開発 小林 慧吾（山形大）菊池 武士（山形大）

2P2-F04 ER ゲルを用いたクラッチ機構の大出力化 高田 悠大（富山県立大）小柳 健一(富山県立大）柿沼 康弘（慶大）安齊 秀伸（藤倉化成）桜井 宏治（藤倉化成）大島 徹（富山県立大）

2P2-F05 高齢者・障がい者のための歯磨き支援ロボットの性能評価 岩本 憲奉（九大）山本 元司（九大）

2P2-F06 脳性麻痺患者のための位置補正フィルタを用いた描画支援システムの開発 中尾 智幸（三重大）矢野 賢一（三重大）宮川 成門（岐阜県生活技術研）窪田 直樹（岐阜県生活技術研）堀畑 聡（日大）

2P2-F07 舌運動による生活支援装置のための操作インタフェースの提案 長谷川 泰久(筑波大）末澤 賢（筑波大）高橋 淳二（筑波大）

2P2-F08 口部入力インターフェースの開発と性能評価 江藤 竜徳（九大）池田 毅（九大）山本 元司（九大）

2P2-F09 ユーザの直感的操作を考慮したライフサポートシステム 第 1 報:システムのコンセプトと物理エージェントの設計 遠藤 麻衣（日大）遠藤 央（日大）柿崎 隆夫（日大）

2P2-F10 ユーザの直感的操作を考慮したライフサポートシステム 第 2 報:直感的インターフェース 遠藤 央（日大）遠藤 麻衣（日大）柿崎 隆夫（日大）

2P2-G01 通所施設への上肢リハビリ支援システムの導入と評価　小坂 一平（福井大）川谷 亮治（福井大）古荘 純次（福井工大）小澤 拓也（加納総合病院）森川 隆浩（福井工大）

2P2-G02 PLEMO-P4 と Flash/AS3 によるゲームアプリケーション開発　平原 純平（阪電通大）森川 隆浩（福井工大）小坂 一平（福井大）高見 友幸（阪電通大）川谷 亮治（福井大）古荘 純次（福井工大）

2P2-G03 上肢リハビリ支援システム PLEMO-P5 の研究開発　古荘 純次（福井工大）森川 隆浩（福井工大）市岡 稔章（福井工大）石谷 竜一（福井工大）漆崎 崇恭（福井工大）中井 翔太（福井工大）

2P2-G04 ブレーキを用いた優れた力覚提示性能を持つ上肢リハビリ支援システム Neo-PLEMO-2　森川 隆浩（福井工大）古荘 純次（福井工大）谷口 浩司（福井工大）井上 浩貴（福井工大）笠松 泰宏（福井工大）

2P2-G05 上肢リハビリ支援システム PLEMO-P4 による運動機能評価及び訓練効果の検討 森川 隆浩（福井工大）古荘 純次（福井工大）井上 浩貴（福井工大）川谷 亮治（福井大）小坂 一平（福井大）奥野 隆司（加納総合病院）

2P2-G06 脳卒中リハビリ支援ロボット装具による到達把持運動の計測　坂井 伸朗（九工大）林 克樹（誠愛リハ）涌野 広行（誠愛リハ）安谷屋 晶子（誠愛リハ）澤江 義則（九大）小野山 薫（誠愛リハ）村上 輝夫（九大）

手術支援ロボティクス・メカトロニクス

2P2-H01 超音波内視鏡画像の立体重畳表示システムの開発 内視鏡画像と超音波立体画像の重畳表示実験 古川 勇志郎（九大）倉爪 亮（九大）岩下 友美（九大）洪 在成（DGIST）Cho Byunghyun（九大）植村 宗則（九大）山田 篤史（名工大）鄭 常賢（東大）波多 伸彦（ハーバード大）橋爪 誠（九大）

2P2-H02 希土類含有セラミックスナノ粒子と近赤外光を用いた乳がん細胞の三次元バイオイメージング　大崎 涼介（東理大）丁 明（東理大）兵藤 宏（東理大）曽我 公平（東理大）竹村 裕（東理大）溝口 博（東理大）

2P2-H03 腹腔内組立式ハンドのための超音波を用いた接触センシング　大崎 幹生（東工大）小俣 透（東工大）高山 俊男（東工大）澤登 正（東工大）

2P2-H04 高精度立体カム機構の評価とそれを用いた医療用小型多自由度マニピュレータの基礎的検討　藤森 優太（福島大）安沢 孝太（福島大）高橋 隆行（福島大）

2P2-H05 操り機構を有する鉗子の開発　吉野 秀行（東工大）只野 耕太郎（東工大）川嶋 健嗣（東工大）

2P2-H06 ESD 手術のための吸着式鉗子の開発　色紙 江美（芝浦工大）高橋 良至（東洋大）和田 則仁（慶大）菅沼 和弘（慶大）米田 隆志（芝浦工大）

2P2-H07 内視鏡下手術用細径鉗子のための先端変形・成形式エンドエフェクタ機構の開発 中路 景暁（千葉大）中村 亮一（千葉大）

2P2-H08 内視鏡視野内でのローカル操作型マニピュレータ平面制御　橋田 淳（大阪工大）河合 俊和（大阪工大）西澤 祐吏（京大）中村 達雄（京大）

2P2-H09 脳腫瘍摘出術支援ロボットシステムのための手術コクピットの開発　高木 基樹（名工大）和田 朋広（名工大）荒田 純平（名工大）林 雄一郎（名大）梶田 泰一（名大）藤本 英雄（名工大）

2P2-H10 胎児外科手術用細径・多自由度マニピュレータの開発　張 博（早大）前田 彬成

(早大) 小林 洋 (早大) 千葉 敏雄 (国立成育医療センター) 藤江 正克 (早大)

2P2-H11 網膜・硝子体手術を対象にした眼科微細手術支援システムの開発　井田 吉紀 (東大) 田中 真一 (東大) 杉田 直彦 (東大) 上田 高志 (東大) 玉置 泰裕 (東大) 谷本 圭司 (コアテック) 光石 衛 (東大)

2P2-H12 脳神経外科手術における超微細手術支援システムの開発　白 榮民 (東大) 小塚 保秀 (東大) 杉田 直彦 (東大) 森田 明夫 (NTT 関東病院) 楚良 繁雄 (東京警察病院) 谷本 圭司 (コアテック) 光石 衛 (東大)

ヒューマノイド

2P2-I01 2 足歩行ロボットにおけるつま先関節の機能解析に関する基礎研究　西川 知宏 (前工大) 朱 赤 (前工大) 島津 翔太 (前工大) 吉岡 将孝 (前工大)

2P2-I02 不整地移動のための 2 足ロボットの足底機構に関する研究　横道 匠 (九産大) 牛見 宣博 (九産大)

2P2-I03 ロボットの着地衝撃を吸収する足首機構に関する研究　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)

2P2-I04 Mckibben 型アクチュエータによる 4 自由度倒立振子モデルの姿勢制御 第 1 報：アクチュエータの特性実験及び倒立振子モデルの設計 上路 央 (岩手大) 三好 扶 (岩手大)

2P2-I05 背骨を有する腱駆動ヒューマノイドにおける身体環境協応による歩行行動の実現 溝口 弘悟 (東大) 白井 拓磨 (東大) 長田 将彦 (東大) 中西 雄飛 (東大) 岡田 慧 (東大) 稲葉 雅幸 (東大)

2P2-I06 関節脱臼復帰機能を備えた柔軟性分布外装ヒューマノイドによる転倒・転落衝撃吸収動作の実現　小林 一也 (東大) 吉海 智晃 (東大) 後藤 健文 (東大) 稲葉 雅幸 (東大)

2P2-I07 発見的手法を用いたマイコンによる二足歩行ロボットの歩行制御　竹澤 聡 (北海道工大) 高島 昭彦 (北海道工大) 佐々木 智也 (北海道工大)

2P2-I08 足底腱膜を有する足部の可変形性を活用した二脚歩行ロボットの CPG 制御　大脇 大 (東北大) 熊原 渉 (東北大) 久保 翔達 (東北大) 石黒 章夫 (東北大/JST CREST)

2P2-I09 複数歩踏み出しによるヒューマノイドロボットの転倒回避　富田 将茂 (東北大) 近野 敦 (東北大) 内山 勝 (東北大)

2P2-I10 足跡マップを用いた二脚ロボットの軟弱地面における歩行シミュレーション　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)

2P2-J01 ZMP フィードバック制御によるヒューマノイドロボットの摺足歩行　築地原 里樹 (立命館大) 杉山 正治 (立命館大) 小枝 正直 (阪電通大) 吉川 恒夫 (立命館大)

2P2-J02 推定した絶対速度情報を用いるヒューマノイドの短周期歩行軌道生成　西脇 光一 (産総研/JST) 加賀美 聡 (産総研/JST)

2P2-J03 小型ヒューマノイドによる卓上の作業を可能とする踏み台運搬とよじ登り動作の実現　宮澤 章利 (農工大) 水内 郁夫 (農工大)

2P2-J04 3 次元点群形状位置合わせによる視覚フィードバックのタスクレベル障害 復帰システムへの統合　植田 亮平 (東大) 垣内 洋平 (東大) 野沢 峻一 (東大) 岡田 慧 (東大) 稲葉 雅幸 (東大)

2P2-J05 実時間自己／他者運動分離認識 RTC を用いた ヒューマノイドによる空中ブラン

コ行動の実現　吉海 智晃（東大）後藤 健文（東大）小林 一也（東大）秋元 貴博（東大）矢口 裕明（東大）稲葉 雅幸（東大）

2P2-J06 関節負荷・可操作範囲に基づくヒューマノイドの物体操作戦略選択法　野沢 峻一（東大）石田 正穂（東大）植田 亮平（東大）岡田 慧（東大）稲葉 雅幸（東大）

2P2-J07 ヒューマノイドによる全身動作生成のための足配置計画および床上物体認識に関する研究　石田 正穂（東大）野沢 峻一（東大）植田 亮平（東大）岡田 慧（東大）稲葉 雅幸（東大）

2P2-J08 ヒューマノイドにおける複雑形状物品の双腕物体操作による見かけ認識モデル獲得　津田 敦史（東大）野沢 峻一（東大）植田 亮平（東大）垣内 洋平（東大）岡田 慧（東大）稲葉 雅幸（東大）

2P2-J09 三次元視覚を用いた生活環境認識による生活支援行動フローの作成　垣内 洋平（東大）植田 亮平（東大）伊藤 司（東大）岡田 慧（東大）稲葉 雅幸（東大）

2P2-J10 Acquisition of tool manipulation skill for a Humanoid Robot based on constraints among hand, tool and target　Jain Raghvendra (NII) Inamura Tetsunari (NII)

2P2-J11 Using Range-Color Data to Extract Human Hand Pose and Contact Points for Implementation of Robot Grasp Action.　Kieu Tien Cuong (Univ. of Tokyo) 植田 亮平 (Univ. of Tokyo) 垣内 洋平 (Univ. of Tokyo) 山崎 公俊 (Univ. of Tokyo) 岡田 慧 (Univ. of Tokyo) 稲葉 雅幸 (Univ. of Tokyo)

2P2-J12 人の全身姿勢からヒューマノイドの全身姿勢を入力するインタフェースの開発(その１)　米倉 健太（筑波大）中岡 慎一郎（産総研）横井 一仁（産総研）

移動知とその新展開

2P2-J15 振動性・興奮性の時空間的励起に基づくクモヒトデ型ロボットの自律分散制御　渡邉 航（東北大）鈴木 翔太（東北大）加納 剛史（東北大）石黒 章夫（東北大/JST CREST）

2P2-J16 位相制御と筋緊張制御の有機的整合が可能な自律分散制御則の実験的検証 四脚歩行ロボットを用いた事例研究 糸澤 祐太（東北大）佐藤 貴英（東北大）大脇 大（東北大）加納 剛史（東北大）石黒 章夫（東北大/JST CREST）

2P2-K01 柔軟な足部の表在感覚情報を活用した振動性・興奮性の自律的遷移に基づく適応的動歩行制御　久保 翔達（東北大）熊原 渉（東北大）大脇 大（東北大）石黒 章夫（東北大/JST CREST）

2P2-K02 全方向移動を可能とするクモヒトデ型ロボットの自律分散制御則の実験的検証　鈴木 翔太（東北大）渡邉 航（東北大）加納 剛史（東北大）石黒 章夫（東北大/JST CREST）

2P2-K03 振動性・興奮性の自発的遷移に基づく適応的四脚歩行制御の実験的検証　長澤 昂（東北大）加納 剛史（東北大）大脇 大（東北大）手老 篤史（九大）石黒 章夫（東北大/JST CREST）

2P2-K04 Swiss Robot が示す現象における壁の有無と陰的制御則との関係の考察　末岡 裕一郎（阪大）大須賀 公一（阪大）杉本 靖博（阪大）石川 将人（阪大）和田 光代（阪大）石黒 章夫（東北大）

2P2-K05 McKibben 型空気圧アクチュエータが持つ動的特性のロボット運動の安定性に対

する寄与　浪花 啓右（神戸大）杉本 靖博（阪大）大須賀 公一（阪大）

2P2-K06 四脚型筋骨格歩行ロボットを用いた体幹剛性と安定歩行パターンに関する考察 三木 健司（大阪工大）辻田 勝吉（大阪工大）

2P2-K07 関節拘束の影響によるヒトの歩行運動の変化　小西 智也（同志社大）舩戸 徹郎（京大）土屋 和雄（京大）

デジタルヒューマン

2P2-K09 転倒動力学値確率分布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）溝口 博（東理大/産総研）

2P2-K10 力センサを用いた子どものよじ登り行動センシングシステムの開発　野守 耕爾（早大/産総研）金 一雄（産総研）西田 佳史（産総研）

2P2-K11 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３報 生体組織の材料定数の算出とその手法 西田 佳史（産総研/CREST）荻本 晴樹（東理大/産総研）高野 太刀雄（産総研）小泉 喜典（東理大/産総研）宮崎 雄介（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）溝口 博（東理大/産総研）

2P2-K12 下肢装具が筋に与える影響を推定する足部モデルの構築　井上 淳（早大）兪 文偉（千葉大）藤江 正克（早大）劉 康志（千葉大）

2P2-K13 すべり運動を考慮した筋骨格モデルに基づく肩甲骨の位置同定　久保田 奏（東大）鮎澤 光（東大）中村 仁彦（東大）

2P2-K14 微分運動学・逆動力学による勾配計算分解を用いた高速筋張力推定法　鮎澤 光（東大）中村 仁彦（東大）

2P2-K15 動作における力学的パラメータの認知指標の抽出　三嶋 賢一（京大）金田 さやか（京大）中西 弘明（京大）椹木 哲夫（京大）堀口 由貴男（京大）

2P2-K16 人環境情報地図の生成とそれを用いた移動ロボットナビゲーション　鮫島 一平（東理大/産総研）濱田 薫（奈良先端大/産総研）福島 康秀（東理大/産総研）加賀美 聡（産総研/東理大/奈良先端大）溝口 博（東理大/産総研）

2P2-L01 HLAC と HOG の連携による頑健な人物検出　森田 美帆（東理大）溝口 博（東理大）竹村 裕（東理大）丁 明（東理大）

2P2-L02 マイクアレイ信号処理とカメラ画像処理との連携による音圧分布の可視化　後関 政史（東理大）丁 明（東理大）竹村 裕（東理大）溝口 博（東理大）

2P2-L03 パラメトリックスピーカーを用いた対人伝達システムの研究　久保田 崇（理科大/産総研）牧 桂太郎（東理大/産総研）吉崎 航（奈良先端大/産総研）加賀美 聡（産総研/東理大）溝口 博（東理大/産総研）

2P2-L04 拡張現実感による移動ロボットナビゲーションの操作支援法の研究　本山 裕之（奈良先端大/産総研）加賀美 聡（産総研/奈良先端大）

2P2-L05 Kinect を用いた人型ロボットの全身制御　吉崎 航（奈良先端大/産総研）加賀美 聡（産総研/奈良先端大）

脳･神経・認知ロボティクス

2P2-L09 高磁場環境下における下肢動作提示システムの提案　池田 貴公（筑波大）松下 明（筑波大）長谷川 泰久（筑波大）山海 嘉之（筑波大）

2P2-L10 α波相殺・誘発電位強調法と閉眼圧覚刺激への応用　長瀬 功児（阪大）溝上 浩司（MIZOUE PROJECT JAPAN）金子 真（阪大）

2P2-L11 NIRS を用いたブレインマシンインターフェースの構築 識別率向上のための学習条件の検討 伊藤 友孝（静大）平野 時久（静大）鮫島 孝文（静大）三井 嘉弘（静大）大城 昌平（聖隷クリストファー大）水池 千尋（聖隷クリストファー大）

2P2-L12 運動想起による脳波を用いたリアルタイム BMI 制御システムの構築に関する基礎研究　吉岡 将孝（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）

2P2-L13 Wired to Win Behavior effect of fast Robot on human during Rock Paper Scissor Game Berengueres Jose (Yamagata Univ.) Tadakuma Riichiro (Yamagata Univ.) 鈴川 裕一 (Yamagata Univ.) 山野 光裕 (Yamagata Univ.) 妻木 勇一 (Yamagata Univ.) Niizeki Kyuichi (Yamagata Univ.)

2P2-L14 両眼視差最小化に基づくボトムアップ型注視　田中 一敏（阪大）池本 周平（阪大）細田 耕（阪大）

2P2-L15 環境の類似性の指標化に基づく効率的な障害物回避行動の生成　吉原 佑器（理研）下田 真吾（理研）山本 貴史（トヨタ自動車）前田 岩夫（トヨタ自動車）木村 英紀(理研)

2P2-L16 皮膚感覚を含む体性反射ネットワークのモデリング　井深 祐輝（東大）村井 昭彦（Disney Research, Pittsburgh）中村 仁彦（東大）

2P2-M01 柔軟な筋骨格系および皮膚を有する赤ちゃんロボットの開発　成岡 健一（阪大）森山 想一郎（阪大）細田 耕（JST/阪大）

2P2-M02 速度分散最小化変換によるマルチモーダル情報からの状態表現の獲得　西川 輝彦（阪大）港 隆史（ATR）荻野 正樹（阪大）浅田 稔（阪大）

2P2-M03 自らの行為経験に基づいた言語学習モデル 複数の文法構造をもつ文の学習における汎化 村田 真悟（早大）有江 浩明（理研）谷 淳（理研）菅野 重樹（早大）

2P2-M04 運動とその対象物の記号化および言語をつなげる統計的ネットワークの構築 戸丸 耕太（東大）濱野 聖也（東大）高野 渉（東大）中村 仁彦（東大）

感覚・運動・計測

2P2-M05 円柱形状物体の把持移動運動における視線運動の研究　早川 拓人（横国大）山本 健悟（横国大）豊田 希（横国大）藪田 哲郎（横国大）

2P2-M06 実環境における重さ知覚と上肢運動の測定　谷野 徹也（近畿大）和田 一記（近畿大）友國 伸保（近畿大）黄 健（近畿大）

2P2-M07 Dyadic Cooperation during Unimanual Rigid Body Transfer:Duration-Distance Relationship Ahmad Faizal (Mie Univ.) 池浦 良淳 (Mie Univ.) 早川 聡一郎 (Mie Univ.) 澤井 秀樹 (Mie Univ.)

2P2-M08 子供を揺する母親のあやし行動の動作解析と加振装置の開発　山口 紘平（名工大/理研）小林 弘樹（名工大/理研）森田 良文（名工大/理研）境田 右軌（理研）池浦 良淳

(三重大/理研) 横山 清子 (名市大/理研)

2P2-M09 Depth-based Scope Switching and Image Skeletonization for Gesture Recognition Isaac Anthony (Univ. of Tokyo) 吉海 智晃 (Univ. of Tokyo) 矢口 裕明 (Univ. of Tokyo) 岡田 慧 (Univ. of Tokyo) 稲葉 雅幸 (Univ. of Tokyo)

2P2-M10 二人の腕による物体の一自由度持ち上げ協調作業の運動特性解析 王 元新 (三重大) 藤井 克圭 (三重大) 池浦 良淳 (三重大) 早川 聡一郎 (三重大) 澤井 秀樹 (三重大)

2P2-M11 歩行者足首の三次元加速度データに基づく歩行分析に関する研究 近藤 祐輔 (大分高専) 徳安 達士 (大分高専) 田中 孝典 (大分高専) 出納 有理子 (大分高専) 松本 慎平 (広島工大)

2P2-M12 ヒトの歩行運動の残余モード解析による運動機能障害推定法の検討 高田 七瀬 (大阪工大) 中井 一貴 (大阪工大) 辻田 勝吉 (大阪工大)

2P2-M13 円筒物体の把持における「握り易さ」の研究 森本 良祐 (大阪工大) 辻田 勝吉 (大阪工大)

2P2-M14 特異値分解法を用いたヒトの歩行運動のモード解析 千田 貞寛 (大阪工大) 中井 一貴 (大阪工大) 辻田 勝吉 (大阪工大)

2P2-M15 鉄棒逆上がり運動におけるスキル分析 大久保 勇作 (成蹊大) 小方 博之 (成蹊大) 村松 大吾 (成蹊大)

2P2-M16 寝返り映像とモーションキャプチャデータに基づく寝返り動作の特徴分析 石澤 利晃 (東京工科大) 関口 暁宣 (東京工科大) 山田 朱織 (16 号整形外科) 三上 浩司 (東京工科大) 松島 渉 (東京工科大) 井上 亮文 (東京工科大) 井垣 宏 (東京工科大) 堀口 悟史 (慶大) 松尾 芳樹 (東京工科大) 浦上 大輔 (東京工科大) 勝呂 徹 (東邦大) 星 徹 (東京工科大)

2P2-O01 製品評価システムへの応用に向けたロボットフィンガ開発 松本 真 (奈良先端大) 池田 篤俊 (奈良先端大) 栗田 雄一 (奈良先端大) 小笠原 司 (奈良先端大)

2P2-O02 視覚誘導性身体動揺の計測とパラメータ同定 今村 孝 (豊橋技科大) 富永 祐之 (豊橋技科大) 章 忠 (豊橋技科大) 三宅 哲夫 (豊橋技科大)

2P2-O03 脳波計測に基づく快適性評価手法 製品評価における視覚的な快適さの定量評価 関山 浩介 (名大) 竹国 弘城 (名大) 福田 敏男 (名大) 鈴木 隆司 (東海理化) 栗原 正幸 (東海理化) 神谷 直城 (東海理化)

2P2-O04 歩行動作時の状態検出用ソフトセンサソックスの開発 須藤 淳 (岡山大) 則次 俊郎 (岡山大) 高岩 昌弘 (岡山大) 佐々木 大輔 (岡山大)

2P2-O05 腰椎形状と上半身重心位置計測に基づく腰部負荷推定センサスーツ 保科 大樹 (北大) 田中 孝之 (北大) 金子 俊一 (北大) 奈良 博之 (北大)

2P2-O06 キネクト・マジックミラー マーカレスモーションキャプチャに基づくリアルタイム筋張力推定 柏木 匠 (東大) 鮎澤 光 (東大) 中村 仁彦 (東大)

2P2-O07 不安定歩行早期発見を目的とした足裏接触変形・床反力同時計測装置の開発 茶木 亮 (東理大) 鈴木 信一郎 (東理大) 丁 明 (東理大) 竹村 裕 (東理大) 溝口 博 (東理大)

2P2-O08 筋活動度データベースと統計的運動認識を利用した筋張力推定 中村 優介 (東大) 高野 渉 (東大) 中村 仁彦 (東大)

2P2-O09 箔状圧電センサを利用した血圧脈波の計測 足背動脈波計測と血管粘弾性インデックスの推定 平野 陽豊 (広島大) 丸山 大海 (広島大) Kutluk Abdugheni (広島大) 辻 敏夫 (広島大) 福田 修 (産総研) 上野 直広 (産総研) 鵜川 貞二 (日本光電) 中村 隆治 (広

島大）佐伯 昇（広島大）河本 昌志（広島大）吉栖 正生（広島大）

2P2-O10 慣性センサ群による自動車運転操作における上肢動作計測法の開発　秋月 拓磨（豊橋技科大）章 忠（豊橋技科大）今村 孝（豊橋技科大）三宅 哲夫（豊橋技科大）

2P2-O11 腕の運びと筆への力覚を提示可能な書道技能体験システムの開発　川上 文啓（名工大）坂口 正道（名工大）青木 広宙（名工大）藤本 英雄（名工大）武居 直行（首都大）

2P2-O12 画像処理装置を用いた木材測定システムの開発　湯川 俊浩（岩手大）萩原 義裕（岩手大）

2P2-O13 鼻孔特徴に基づく顔方向の認識　中沢 信明（群馬大）森 崇（群馬大）前田 亜哉（群馬大）岩田 知之（群馬大）

2P2-O14 ステレオカメラを利用した顔特徴点の 3 次元計測　狩野 幹大（群馬大）阿部 聖太（群馬大）中沢 信明（群馬大）

2P2-O15 予測時間微分値に基づく停止条件を用いた移動体の制動操作支援法　福田 遼（東京工科大）松尾 芳樹（東京工科大）浦上 大輔（東京工科大）関口 暁宣（東京工科大）

2P2-P01 確率共鳴を利用した転倒予防のための足底触覚感度の向上　工藤 聡（東理大）丁 明（東理大）竹村 裕（東理大）溝口 博（東理大）

2P2-P02 高速ハンドアームと高速ビジョンを用いたボールジャグリング　木崎 昂裕（千葉大）西島 良雅（千葉大）並木 明夫（千葉大）

2P2-P03 逆再生動作を用いた高速キャッチングのための実時間軌道生成　村上 健一（東大）妹尾 拓（東大）石川 正俊（東大）

2P2-P04 運動パターンデータベースを用いた統計的推論による単視点映像からの運動の三次元再構成　石川 淳一（東大）高野 渉（東大）中村 仁彦（東大）

インフォマティブ・モーションとモーション・メディアーロボットの身体性と運動ー

2P2-Q03 人間共存型ロボットのインフォマティブ・モーションに関する研究（第 14 報）到達距離を受け手に伝える物体投げ渡し動作の生成 原田 俊太郎（静大）重越 憲介（静大）松丸 隆文（早大）

2P2-Q04 人間共存型ロボットのインフォマティブ・モーションに関する研究（第 15 報）到達距離を受け手に伝える物体投げ渡し動作の評価 原田 俊太郎（静大）重越 憲介（静大）松丸 隆文（早大）

2P2-Q05 動作プリミティブ抽出のための古典舞踊動作解析　山田 與志雄（奈良高専）上田 悦子（奈良高専）

2P2-Q06 拾い上げ動作における優美動作特徴の抽出　都築 匠（奈良高専）上田 悦子（奈良高専）

2P2-Q07 ロボットアバタを用いた日常生活支援ロボットの親しみ感の向上 非ヒューマノイド型ロボットへの適用 廣井 富（大阪工大）伊藤 彰則（東北大）

2P2-Q08 日常生活支援移動ロボット Goyane の開発 高さ変更可能な機構の提案 廣井 富（大阪工大）篠原 達也（大阪工大）兼次 一喜（大阪工大）岩本 昂（大阪工大）中山 貴之（大阪工大）伊藤 彰則（東北大）

2P2-Q09 運動の記号空間と言語の統計的相関を用いた運動データの検索　濱野 聖也（東大）高野 渉（東大/JST さきがけ）中村 仁彦（東大）

2P2-Q10 ロボットの体幹を用いるしなやかな動作としてのフラフープ運動の実現　梯 百合子（東大）伊沢 多聞（東大）白井 拓磨（東大）中西 雄飛（東大）岡田 慧（東大）稲葉 雅幸（東大）

2P2-Q11 既存メディアと連動するオートプレゼンテーションロボットシステム　森光 亮介（広島市大）應和 詩織（広島市大）岩城 敏（広島市大）

2P2-Q12 複数のエアジェットによる物体の非接触操作 平面 3 自由度制御方式 佐々木 元樹（筑波大）岩城 敏（広島市大）森政 皓（広島市大）則次 俊郎（岡山大）

2P2-Q13 人間指先トレーシング運動における運動情報と接触力の測定　松井 英樹（近畿大）綿谷 卓真（近畿大）友國 伸保（近畿大）黄 健（近畿大）

2P2-Q14 多自由度系の低次数化アトラクタ設計と疑似目標値　渡辺 将旭（東工大）グエン ズーンドン（東工大）岡田 昌史（東工大）

（2011 年 5 月 24 日現在）