

生産システム・生産機器メカトロニクス / Manufacturing System and Manufacturing Machinery Mechatronics

1A1-A01 : 「平面内移動機械の障害物への衝突回避を操作支援する 3 自由度力覚提示ジョイスティック」

久根口智也、野田善之（山梨大）、柿原清章（ケーイーアール）、佐郷幸法（豊橋技大）

1A1-A02 : 「工作機械動作異常警告装置の開発」

田口喜祥（長崎工技セ）、横川一男（横川木型製作所）

1A1-A03 : 「直動シリンダを用いた 5 自由度ワイヤ懸架式パワーアシストシステムにおける有効性の検証」

永井駿介、三好孝典、鈴木健嗣、寺嶋一彦（豊橋技大）

1A1-A04 : 「溶接ビード研削作業をロボット化するための能動工具ホルダーの開発」

相田将、中嶋新一、内山卓哉、大滝隆太（新潟工科大）

1A1-A05 : 「階層ネットモデルを用いた複数ロボット作業システムの計画と協調制御」

安田元一（長崎総合科学大）

1A1-A06 : 「電子天秤を用いた高速秤量システムの開発」

山崎敬則（小山高専）、山川雄司（東大）

バイオミメティクス・バイオメカトロニクス (1) / Bio-Mimetics and Bio-Mechatronics (1)

1A1-A08 : 「蛇型ロボットの傾斜環境登坂に関する研究」

柿木貴宏、松尾貴之（北九州高専）、馬場正延、石井和男（九工大）

1A1-A09 : 「へび型移動体におけるサイドワインディング推進の運動モデルの検討」

青木健人、原田宏幸（北大）、福井英之（日立造船）

1A1-A10 : 「外部磁界で駆動する飛翔マイクロロボットの小型化」

水野嵩寛、本田崇（九工大）

1A1-A11 : "Distance based gait control for a pole climbing robotic snake"

Lionel Sobehart, Hiroyuki Harada(Hokkaido Univ.)

1A1-A12：「翅脈の弾性が異なる羽ばたき機を用いた翼面圧力差計測」
平川真之介、高橋英俊、高畑智之、松本潔、下山勲（東大）

1A1-A13：「オオミジンコの行動制御とその機械的利用」
平井智大、伊東明俊（電機大）

1A1-A14：「電場による原生生物の行動制御に関する研究」
吉澤久雄、樫村浩幸、伊東明俊（電機大）

1A1-B01：「青色レーザー光によるミドリムシ集団の行動制御」
大高翔平、伊東明俊（電機大）

1A1-B02：「跳躍・走行・舞踏ロボット用バイオメテックアクチュエータの開発」
菅野薫、浜崎敬介、伊東明俊（電機大）

1A1-B03：「ゆらぎ指標に基づいた生物の群行動解析」
藤原大佑、飯塚浩二郎、松村嘉之、森山徹、渡辺諒（信州大）、榎本滉一郎（未来大）、戸田真志（熊本大）、郡司幸夫（神戸大）

1A1-B04：「振動翼推進型魚ロボットの開発」
増田真介、工藤寒山、伊東明俊（電機大）

1A1-B05：「形状記憶合金を用いた水中ロボット用ひれ構造の検討」
齋藤貴之、原田宏幸（北大）

1A1-B06：「各アクチュエータの位相差と尾ひれの素材が魚ロボットの推進性能に及ぼす影響」
池田洋平、田尻智紀、高田洋吾（大阪市立大）

[医療ロボティクス・メカトロニクス \(1\) / Medical Robotics and Mechatronics \(1\)](#)

1A1-B08：「顎顔面への模擬触診システムに関する研究」
徳安達士、前田衣里奈、岡本拓也、秋田拡（福岡工大）、利光和彦（大分高専）、岡村一俊、吉浦一紀（九大）

1A1-B09：「繰り出し式チューブを用いたジャミング転移現象による剛性変化可能な大腸内視鏡支援装置の開発」
柳田隆一、安達和紀、中村太郎、大隅久（中央大）

1A1-B10 : 「二関節筋パワーアシストスーツの研究」

田村康晃、中里裕一（日工大）

1A1-B11 : 「胃 X 線透視検査用移動型圧迫ソフトメカニズム」

岩村匡宏、鈴木康一、脇元修一、岡久雄（岡山大）

1A1-B12 : 「非侵襲超音波診断・治療統合システムの構築法（第5報）」

板垣雄太郎、小泉憲裕、月原弘之、東隆、野宮明（東大）、葭仲潔（産総研）、杉田直彦、本間之夫、松本洋一郎、光石衛（東大）

1A1-B13 : 「医療技能の技術化・デジタル化に基づく非侵襲超音波診断・治療統合システムの構築法」

小泉憲裕、板垣雄太郎、月原弘之、野宮明、東隆（東大）、葭仲潔（産総研）、杉田直彦、本間之夫、松本洋一郎、光石衛（東大）

1A1-B14 : 「タコの吸盤を参考とした臓器を吸着把持するソフトフィンガー」

桑原宏介、塚越秀行、北川能（東工大）

1A1-C01 : 「履歴追跡を可能とする注射薬管理システムの研究開発」

小野祐汰、久池井茂（北九州高専）

1A1-C02 : 「フェムト秒レーザー露光を用いた三次元円形断面マイクロ流路の超精密加工」

新井史人、富田恭平（名大）

1A1-C03 : 「運動療法の為の電動自転車の開発」

西村俊弘、富田匠、青木岳史（千葉工大）

1A1-C04 : 「マイクロ笛を用いた腹腔鏡下手術用 MEMS 力センサの開発」

石田忠、望月翔太、小俣透、高山俊男（東工大）

1A1-C05 : 「ユーザエクスペリエンスを実現する事務支援アプリケーションの研究開発」

楠根穰（北九州高専）

リハビリテーションロボティクス・メカトロニクス (1) / Rehabilitation Robotics and Mechatronics (1)

1A1-C08 : 「伸張反射が与える随意運動強度への影響評価」

長谷川泰久、藤澤俊宏、上林清孝（筑波大）

1A1-C09 : 「3層の連結スライドばねを用いたハンドエグゾスケルトン装置の機構改良」

荒田純平、大本圭一（名工大）、GassertRoger、LambercyOlivier（チューリッヒ工科大）、和田郁雄（名市大）

1A1-C10 : 「Big-hand:人体を安全に抱きかかえて立ち上がり動作を支援する装置」

駱均泰（東工大）

1A1-C11 : 「身体バランス制御能力評価訓練デバイスとローラーボーラーにおける訓練効果の比較」

福島康仁、森本一貴、堤一義（龍谷大）

1A1-C12 : 「運動の誘導によって運動機能回復を支援する軽量・柔軟な装着型ロボット」

尾形邦裕（国立障害者リハビリテーションセンター）、山本知幸（情報通信研究機構）

1A1-C13 : 「高齢者の転倒防止に向けた視覚遮断歩行訓練による動的バランス能力向上効果の検証」

滝澤和弥、中島康貴、小林洋、望月孝太、鋸屋宜和、横尾勇樹、藤江正克（早大）

1A1-C14 : 「感覚運動統合機能の定量的評価のための把握デバイスの設計および性能評価」

中嶋伸吾、北山佳央里、山崎一徳、佐藤徳孝、森田良文、鶴飼裕之（名工大）、桜井亨、久保田怜（アイム）、矢崎潔（目白大学）、小森健司、田口真哉（北斗病院）

1A1-D01 : 「座位保持を目的とした車椅子の座面・背もたれ調整装置」

塩谷健仁、河合美紀、中後大輔（関西学院大）、横田祥（摂南大）

1A1-D02 : 「上肢の運動と発揮力に着目した肩関節機能の定量的評価」

鎌田慶太、平松佑基、山崎一徳、佐藤徳孝、森田良文、鶴飼裕之（名工大）、小森健司、田口真哉（北斗病院）

1A1-D03 : 「手首の屈曲伸展動作を把持動作へ変換する駆動源を有さないハンドエグゾスケルトン装置」

三矢駿、荒田純平、坂口正道（名工大）、和田郁雄（名市大病院）

1A1-D04 : 「空気圧ゴム人工筋肉を用いた歩行アシスト装具の開発」
河村拓磨 (中央大)

1A1-D05 : 「床反力の特徴値を用いた動作認識」
矢吹巧、VentureGentiane (農工大)

1A1-D06 : 「表面筋電位と多項式モデルによる運動時人体関節トルクの推定」
細田遼、ベンチャージェンチャン (農工大)

バイオマニピュレーション/Bio Manipulation

1A1-D08 : 「細胞機能制御のための電場駆動力を用いた細胞内デリバリー」
永井萌土、鳥本達郎、宮本篤真、川島貴弘、柴田隆行 (豊橋技大)

1A1-D09 : 「中空マイクロプローブアレイを用いた超並列デジタル細胞操作ステーションの開発」
加藤啓太、永井萌土、大原清孝、川島貴弘、柴田隆行 (豊橋技大)

1A1-D10 : 「把持機構を有する磁気駆動オンチップロボットによる卵細胞の除核」
市川明彦、佐久間臣耶、玉腰貴浩、杉田真邦、新井史人 (名大)、赤木悟史 (畜産草地研究所)

1A1-D11 : 「遺伝子導入した筋組織を駆動源とするバイオアクチュエータのモデリングと光制御」
廣岡正也、ベアスーピン (阪大)、星野隆行 (東大)、星野啓太 (農工大)、秋山佳丈 (阪大)、辻村秀信、岩淵喜久男 (農工大)、森島圭祐 (阪大)

1A1-D12 : 「磁気駆動ナノマシンによる細胞内導入及び細胞内粘度計測」
宮崎弘貴、片山貴志、秋山佳丈、森島圭祐 (阪大)

1A1-D13 : 「親水・疎水面を利用したハイドロゲルマイクロ構造体の作製」
中島正博、田島寛隆、福田敏男 (名大)

1A1-D14 : 「水草の光合成活性測定システム」
寺本晃、山田章 (広島工大)

ハプティックインタフェース (1) / Haptic Interface (1)

1A1-E01 : 「ヘルツ接触理論に基づく画像情報のみを用いた指先印加力の推定」

氣比田晃士、辻敏夫、栗田雄一（広島大）

1A1-E02 : 「補助物体の反力に力覚デバイスの仮想力を重畳する力覚拡張呈示に関する研究」

清岡雅弘（広島大）、永田和之（産総研）、辻敏夫、栗田雄一（広島大）

1A1-E03 : 「ストッパー機構を用いた操作力訓練システムの開発と評価実験」

李珉求、坂口正道（名工大）

1A1-E04 : 「徳利振動の変調による液体の粘性感操作」

池野早紀子、岡崎龍太（電通大）、蜂須拓、佐藤未知、福嶋政期（電通大/JSPS）、梶本裕之（電通大/JST さきがけ）

1A1-E05 : 「超音波の三次元音圧分布制御による非接触触覚提示」

長谷川圭介、篠田裕之（東大）

1A1-E06 : 「触覚フィードバックのある非接触タッチスクリーン」

吉野数馬、篠田裕之（東大）

1A1-E07 : 「実物体の触感をコピー可能なミニチュア型触覚ディスプレイ」

上田雄太、南澤孝太、中山雅野、舘璋（慶大）

1A1-E08 : “Augmentation of Thermal Sense on Palm using Spatial Summation”

Iza Husna Mohamad Hashim, Katsunari Sato, Kenjiro Takemura(Keio Univ.)

1A1-E09 : 「微小解剖体験システムに用いる力学提示デバイスの開発」

志方佳寿馬、足立吉隆（芝浦工大）、小山博史（東大）

1A1-E10 : 「複数振動刺激の重畳を用いた触覚提示」

櫻井達馬、篠田裕之（東大）

飛行ロボット・メカトロニクス (1) / Aerial Robot and Mechatronics (1)

1A1-F01 : 「小型ヘリコプタの低コントラスト環境下マーカレスビジュアルサーボ」
久保田祐樹、沼田拓也、岩谷靖 (弘前大)

1A1-F02 : 「不活性ガスカプセルを輸送する航空ロボット試作機による消火実験」
佐藤未来、鳥飼宏之、岩谷靖 (弘前大)

1A1-F03 : 「クアッドコプターの位置・姿勢運動に対するロバスト制御」
松藤弘樹、大石宜卓、金城寛、外本伸治 (九大)

1A1-F04 : 「小型自律飛行ロボットを用いた見守りシステムの研究」
横田恵助、大矢晃久 (筑波大)

1A1-F05 : 「羽ばたき運動による円軌道試験装置の試作」
弥栄信宏、MouretteEvariste、平木講儒 (九工大)

1A1-F06 : 「一般化 Rodrigues パラメータを用いた姿勢推定」
中西弘明 (京大)、金田さやか (阪府大)、榎木哲夫 (京大)

1A1-F07 : 「クアッドロータに搭載可能な磁石を用いた吸着機構の研究開発」
柳村一成、大野和則、戸塚雄介、竹内栄二郎、田所諭 (東北大)

1A1-F08 : 「クアッドロータヘリの重心移動による操作」
久納慎吾、三輪昌史 (徳島大)、二井見博文 (産業技術短大)

1A1-F09 : 「小型無人ヘリコプタのヘルスマネジメントシステムの開発」
根本拓弥、鮎澤秀夫、岩倉大輔、野波健蔵 (千葉大)

1A1-F10 : 「無滑走離陸のための羽ばたき飛行ロボットの翼実験」
門田宏哉、武居直行 (首都大)、望山洋 (筑波大)

1A1-G01 : 「シングルロータ小型飛行ロボットの非対称胴翼による横方向運動」
山口裕樹、望山洋 (筑波大)

1A1-G02 : 「三次元測域センサ搭載 MS-06 の屋内飛行の研究」
難波織人、岩倉大輔、野波健蔵 (千葉大)

1A1-G03 : 「山岳地帯における小型探査ロボットの運搬を目的としたマルチロータ機の研究開発」

大塚光、桐林星河、永谷圭司、吉田和哉（東北大）

1A1-G04 : 「空撮用小型飛行艇の開発」

片山将、滝本隆（北九州高専）

1A1-G05 : 「ビルディングブロック型飛行観測ロボットの開発」

堀航（九工大）、津崎元教、滝本隆（北九州高専）

[NEDO生活支援ロボット実用化プロジェクト／NEDO Project for Practical Applications of Service Robots](#)

1A1-G06 : 「生活支援ロボット関連の法律と制度の調査」

加藤雅弘（製造科学技術センター）

1A1-G07 : 「移乗支援ロボット「ロボティックベッド」の安全機能設計・評価」

久米洋平、下田智大、太田章博、塚田将平、河上日出生（パナソニック ヘルスケア）

1A1-G08 : 「安全技術を導入したフォーク型物流支援ロボットの開発」

正木良三、中拓久哉（日立産機システム）、古川光治、山本治正（日立プラントテクノロジー）

1A1-G09 : 「装着型ロボットの接触安全性試験方法」

秋山靖博、山田陽滋（名大）、伊藤浩治（豊田自動織機）、小田志朗（トヨタ）、岡本正吾（名大）

1A1-G10 : 「生活支援ロボット使用時の人体の衝突転倒をモデル化したダミー実験による転倒条件の損傷評価への影響」

玉川雅章（九工大）、松浦弘幸（国立長寿医療研究センター）、中野正博（純真学園大）、行正徹（産医大）、山中真（純真学園大）、久保田正美（日本自動車研究所）

1A1-H01 : 「安全なロボット開発のための人体損傷評価」

伊藤安海（山梨大）、根本哲也（国立長寿医療研究センター）、山田陽滋（名大）、原田敦、松浦弘幸（国立長寿医療研究センター）

1A1-H02 : 「移乗支援ロボット「ロボティックベッド」の機能安全開発」

下田智大、久米洋平、太田章博、塚田将平、河上日出生（パナソニック ヘルスケア）

1A1-H03 : 「力学的人体損傷の許容レベル等の総合評価」

松浦弘幸 (国立長寿研)、玉川雅章 (九工大) 、中野正博 (純真学園大)、行正徹 (産医大)、能登裕子 (純真学園大)、石川耕介 (国立長寿研) 神谷直樹 (国立長寿研)、近藤理恵、松崎照美 (国立長寿研)、山中真 (純真学園大) 根本哲也 (国立長寿研)、久保田正美 (JARI)

1A1-H04 : 「屋外搭乗型生活支援ロボットにおける安全エンジニアリング技術の開発とその適用事例」

土肥正男、栗山龍起 (IDEC)、猪井博登、橋本真彌 (阪大)

1A1-H05 : 「摩擦力を考慮した転倒の研究」

行正徹 (産医大)

1A1-H06 : 「移乗支援ロボット「ロボティックベッド」の開発」

太田章博、下田智大、塚田将平、久米洋平、河上日出生 (パナソニックヘルスケア)

1A1-H07 : 「安全移動支援技術を有する搭乗型移動ロボットの環境情報取得モジュール群の開発」

安藤充宏 (アイシン精機)、猪俣宏明 (日本信号)、村田記一 (オプテックス)、松本哲明 (ヴェイツ)、戸田健吾、小太刀崇 (千葉工大)

1A1-H08 : 「パーソナルケアロボットの適合性評価の概要」

清水雄一郎、浅田純男、櫛山哲郎、成田和人、小野陽助 (日本品質保証機構)

1A1-H09 : 「装着型歩行補助ロボットのための ISO 13482 要求分析」

鍋寫厚太 (サイバーダイン)、河本浩明 (筑波大)、山海嘉之 (筑波大/FIRST)

1A1-H10 : 「生活支援ロボットに関する安全情報データベース」

岡部康平 (安衛研)、松下俊夫、濱田彰一 (ロボット工業会)

1A1-I01 : 「車椅子を用いたダミー衝突・転倒時における人体損傷」

石川耕介、松浦弘幸、神谷直樹 (国立長寿医療研究センター)、中野正博 (純真学園大)、玉川雅章 (九工大)、行正徹 (産医大)、山中真 (純真学園大)、久保田正美 (日本自動車研究所)、松崎照美、近藤理恵 (国立長寿医療研究センター)

1A1-I02 : 「マニピュレータの挟圧安全性とその試験方法について」

齋藤剛、池田博康 (安衛研)

1A1-I03 : 「走行耐久性試験装置の研究開発」

岩田拓也、松本治 (産総研)

1A1-I04 : 「転倒方式と解剖学的重症度の関係」

神谷直樹、近藤理恵、松崎照美、石川耕介（国立長寿医療研究センター）、玉川雅章（九工大）、行正徹（産医大）、中野正博、山中真（純真学園大）、久保田正美（日本自動車研）、松浦弘幸（国立長寿医療研究センター）

1A1-I05 : 「配送センター内高速ビークルの安全技術開発のご紹介」

嵯山利貞、辻本方則、原義正、高川夏生、渡邊義孝、窪田耕児（ダイフク）

1A1-I06 : 「人間装着型生活支援ロボット 歩行アシストの開発」

及川清志（本田技術研究所）

1A1-I07 : 「ロボットの車輪の轢過による中足骨傷害に関する検討」

久保田正美、藤川達夫（日本自動車研究所）、西本哲也（日大）

[ロボットハンドの機構と把持戦略 \(1\) / Robot Hand Mechanism and Grasping Strategy \(1\)](#)

1A1-J01 : 「ロボットフィンガによる内力外力インピーダンス制御を用いた物体把持におけるカフィードバック補償の効果について」

堀良太、佐野嘉則、藪田哲郎（横国大）

1A1-J02 : 「人間型ハンドロボットの遠隔操作の研究」

本田裕哉、川崎晴久、毛利哲也（岐阜大）

1A1-J03 : 「非圧縮性流体指からなるロボットグリップによる壊れやすい対象物の把持計画」

内田真裕、渡辺哲陽、丸山量志（金沢大）

1A1-J04 : 「多指ハンドを用いた関節角の位置制御に基づく誤差に頑健な物体把持」

馬場恒星、辻徳生、河村晃宏、表允哲、田原健二（九大）、原田研介（産総研）、長谷川勉、倉爪亮（九大）

1A1-J05 : 「三次元ケーシング用ハンドの開発」

田中信伍、前田雄介（横国大）

1A1-J06 : 「慣性式モーションキャプチャを用いたハンド/アームロボットの遠隔操作」

小林太、長谷川洸、北林慧一、中本裕之、小島史男（神戸大）

1A1-J07 : 「人間の姿勢を考慮したハンド/アームロボットによる手渡し動作」
小林太、丸野由貴、小島史男（神戸大）

1A1-J08 : 「ジェンガブロックの器用な引き抜きのための捻り動作の導入」
石井宏紀、相山康道（筑波大）

1A1-K01 : 「並進関節を用いた柔軟3指による把持対象物の姿勢制御」
石川淳一、岩政恒史、平井慎一（立命館大）

1A1-K02 : 「非接触吸着ハンドによる平面ワークの搬送」
荒井裕彦、阿部裕幸、菊島義弘（産総研）

1A1-K03 : 「自由曲面の把持可能なフレキシブル吸盤型ハンドの開発」
菊池智史、高橋智一、鈴木昌人、青柳誠司（関西大）

1A1-K04 : 「非接触吸着デバイスの特性」
阿部裕幸、菊島義弘、荒井裕彦（産総研）

1A1-K05 : 「非線形トルク関節機構を用いたワイヤ拮抗型ロボットフィンガの開発」
金大輔、齋藤直樹、佐藤俊之（秋田県立大）

1A1-K06 : 「吸着機能を有するロボットハンドの把持解析」
山口賢悟、平田泰久、小菅一弘（東北大）

1A1-K07 : 「触覚・近接覚センサを搭載したロボットハンドによる物体把持の研究」
小山佳祐、鈴木陽介、明愛国、下条誠（電通大）

1A1-K08 : 「視覚・近接覚を統合したロボットハンドによる対象物把持に関する研究」
瀬戸川将夫、小山佳祐、鈴木陽介、明愛国、下条誠（電通大）

1A1-L01 : 「統合型折り紙ハンド」
盧俊榮、衣川潤、小菅一弘（東北大）

1A1-L02 : 「自由曲面把持のためのマイクロ真空吸着型ハンドの作製」
大中翔嗣、高橋智一、長戸浩太郎、鈴木昌人、青柳誠司（関西大）

1A1-L03 : 「超冗長自由度を有するロボットハンドの開発」
横澤秀一、小柳翔平、並木明夫（千葉大）

1A1-L04 : 「電界共役流体を用いたタンク・ポンプ一体型 3 関節ロボットフィンガ」
小林紀穂、竹村研治郎（慶大）、横田眞一（東工大）、枝村和弥（新技術マネジメント）

1A1-L05 : 「ロボットグラスピングシステムに関する研究」
柴田亨、衣川潤、小菅一弘（東北大）

1A1-L06 : 「ロボットハンドを用いた剛性計測システム」
毛利哲也、今田葉子、川崎晴久、石樽康彦（岐阜大）

1A1-L07 : 「人体骨格に基づくロボットハンドの開発」
二井見博文（産業技術短大）

空間知 / Integrating Ambient Intelligence

1A1-M01 : 「大量調理施設のためのアルコール消毒支援システムの提案」
丸山貴之、鈴木大介、大高頌平、中内靖（筑波大）

1A1-M02 : 「複雑な背景画像下における視覚 ID タグと画像特徴を用いた三次元物体モデルの生成」
雲丹亀達哉、梅谷智弘、田村祐一（甲南大）

1A1-M03 : 「空間知におけるユーザ指向の RT サービス提案システムの開発に関する報告」
大平杏奈、NgoTrung Lam、水川真、安藤吉伸、吉見卓（芝浦工大）

1A1-M04 : 「空間知を活用した物品運搬サービスの構築」
前田佳男、水川真、安藤吉伸、吉見卓（芝浦工大）

1A1-M05 : 「日常環境における動的物体を反映した自律移動ロボットのための環境地図構築」
廣井翔、新妻実保子（中央大）

1A1-M06 : 「簡便な方向指示に基づく知的電動車いすナビゲーション」
瀧本敦朗（中央大）

1A1-M07 : 「距離画像センサを用いたリハビリテーション評価支援のための動作計測および可視化」
日下純也、大保武慶、久保田直行（首都大）、松田雅弘（植草学園大）、二瓶篤史（東京天使病院）

1A1-M08 : 「高齢者住宅を対象としたキッチン拡張モジュールの提案」
田中昂義、和田一義、菅沼勇介、橋本美芽（首都大）、鈴木敏彦（工学院大）

1A1-N01 : 「環境・作業情報構造化を適用した仕上げロボットシステムの実装に向けた検討・評価」
下山翔平、平山元樹、吉見卓、水川眞、安藤吉伸（芝浦工大）、村上弘記（IHI）

1A1-N02 : "Appropriate Place Specification for Tidy-up Robotic Service based on Object Trajectory Information"
Weerachai Skulkittiyut, Makoto Mizukawa(Shibaura I.T.)

インテリジェント・ロボティクス・スペース（IT,RT と ET の融合）/Intelligent Robotics Space (Integration of IT, RT and ET)

1A1-N05 : 「知能化空間における人間親和型小型パーソナルビークルシステムの提案」
鯉坂志門、久保田孝（東大）、橋本秀紀（中央大）

1A1-N06 : 「倒立 2 輪ビークルと人の特性を測定するシステムの提案」
今西淳一（中央大）、鯉坂志門（東大）、橋本秀紀（中央大）

1A1-N07 : 「入眠促進ロボットの開発に向けた個人適合した刺激による入眠促進手法に関する研究」
井恵佑（中央大）

1A1-N08 : 「移動ロボットと分散センサノードの地図情報共有に基づく知能化空間構築の簡易化」
橋川史崇（明治大）

1A1-O01 : 「単眼カメラによるインテリジェントポスターのための視線推定」
浦野羅馬、佐々木毅（芝浦工大）

ナノ・マイクロ作業システム/Nano/Micro Manipulation System

1A1-O04 : 「インチワーム機構の内力切り替え用磁気アクチュエータの開発と非磁性体面上での駆動実験」
大井章生、瀧脇大海（横国大）

1A1-O05 : 「光駆動マイクロロボットを用いたリアルタイム 3 次元力計測システム」
嶋田直矢 (東大)、浅野剛次 (名大)、池内真志、生田幸士 (東大)

1A1-O06 : 「マイクロゲルビーズを用いた線虫への局所薬剤インジェクション」
中西直哉、中島正博、福田敏男、久本直毅、本間道夫、田島寛隆 (名大)

1A1-O07 : 「光誘起表面電位制御カプセルによる単一ナノ温度センサの選択的細胞導入と温度計測」
丸山央峰、益田泰輔、新井史人 (名大)

1A1-O08 : 「ナノプローブを有するナノロボットの 3 次元光創製」
早川健、深田翔太、新井史人 (名大)

脚移動ロボット (1) / Walking Robot (1)

1A1-P01 : 「四脚歩行ロボットの最短時間制御における遊脚軌道の設計」
岩田雅史、中村亮介、大隅久、田村雄介 (中央大)

1A1-P02 : 「四脚ロボットの曲線歩行運動」
藤岡徹、中村亮介、田村雄介、大隅久 (中央大)

1A1-P03 : “Non-Tumbling Gait and Safety of Multi-legged Locomotion”
Evgeny Lazarenko, Satoshi Kitano, Shigeo Hirose, Gen Endo(TITECH)

1A1-P04 : 「高速走行に向けた空気圧駆動式四脚ロボットの開発」
成岡健一、稲田健人、RosendoAndre、細田耕 (阪大)

1A1-P05 : 「骨組み構造を移動する Limb 型ロボットにおけるセンシングと移動戦略」
吉田州平、小林幸徳、江丸貴紀、星野洋平 (北大)

1A1-P06 : 「無通電時での支持可能な人工筋肉搭載型 6 脚自立移動ロボットの開発」
戸森央貴、平田祐介、中村太郎、大隅久 (中央大)

1A1-P07 : 「並列的解法を用いた直動リンクを有するロボット機構の逆動力学計算」
朱栄麟、磯部大吾郎 (筑波大)

1A1-P08 : 「軽微な故障を抱えた脚型ロボットにおけるゴール到達のための自律動作修正」
原木俊彦、大川一也、加藤秀雄、樋口静一 (千葉大)

1A1-P09 : 「人間の足部機能を有する 2 足歩行ロボットの開発」
浦窪裕司、渋谷恒司（龍谷大）

1A1-P10 : 「ザトウグモ型 6 足歩行ロボット ASURA I の開発」
渡邊宗一郎、西山雄輝、程島竜一、琴坂信哉（埼玉大）

1A1-P11 : 「離散時間運動学モデルに基づく二足歩行ロボットの 3 次元脚配置計画」
小林大気、田窪朋仁、上野敦志（大阪市立大）

1A1-P12 : 「軽量 4 脚歩行ロボット TITAN-XIII の開発」
北野智士、遠藤玄、広瀬茂男（東工大）

1A1-P13 : 「4 本指ハンドを持つ 6 脚作業移動ロボットの開発」
余淑芬、井上健司、李秀雄（山形大）、小関博資（昌和製作所）

1A1-P14 : 「動物の筋腱複合体を規範とする脚機構の研究開発」
宮本一郎、野澤峻平、明愛国、下条誠（電通大）

1A1-P15 : 「単腕マストライバを用いた揺動三脚歩行ロボットの開発」
加藤堯慧、石川将人、大須賀公一（阪大）、山海嘉之（筑波大）

作業移動ロボット / Mobile Manipulation Robot

1A1-P17 : 「iGPS を用いた無人搬送車の移動制御」
仲本慎平、中後大輔（関西学院大）、横田祥（摂南大）、高瀬國克（電通大）

1A1-P18 : 「協調搬送のための走行制御コマンドの実装」
元屋敷良裕、前山祥一、渡辺桂吾（岡山大）

1A1-P19 : 「攪拌槽内のメンテナンスロボットの開発」
田中友也、三戸大輔、森下陽介、中村太郎、大隅久（中央大）、田中貢（NGK ケミテック）

1A1-P20 : 「自律走行型海浜清掃ロボットの開発」
中嶋新一、櫻井雄介、駒形直史、吉田真純（新潟工科大）、市村智康（小山高専）

1A1-P21 : 「山林管理ロボットの環境認識性能の向上に関する検討」
伊藤友孝、松本和也、菅沼敬典（静岡大）

1A1-P22 : 「ケーブルの曲率を考慮した自律移動ロボットの経路計画」
花井稔典、種子田直人、道木加絵（愛知工業大）、道木慎二（名大）

1A1-P23 : 「レーザレンジセンサを搭載した橋梁検査ロボットによる橋梁環境場の立体格子地図作成法」
田尻智紀、桐本浩介、高田洋吾、川合忠雄（大阪市立大）

1A1-P24 : 「トカゲ型移動ロボット SAURUS I の開発」
石井宏知、黒須弘稔、程島竜一、琴坂信哉（埼玉大）

農業用ロボット・メカトロニクス／Robotics and Mechatronics in Agriculture

1A1-Q01 : 「ハウス圃場内全方向移動機構の実験的検証」
尾崎直人、鈴森康一、脇元修一、妹尾典久、森重佳久（岡山大）、野澤和志、佐々木譲（みのる産業）

1A1-Q02 : 「収穫物上部の計測データとカルマンフィルタを用いた地表面高さの推定」
久保田亮平、千田有一、中村雄太、丸山寛智、平野幸助、土屋貴司（信州大）、塩入敏夫、
嶋田武司（JA 全農長野）、藤ヶ崎静男（JA 長野八ヶ岳）、北沢進（西澤電機計器製作所）

1A1-Q03 : 「水田除草ロボットにおける畦検知時の走行制御」
綱島大地、曾利仁、井上浩行（津山高専）、八田浩之、安藤泰宏（IKOMA ロボットテック）

1A1-Q04 : 「水田内の除草を目的とした小型ロボットの開発」
西岡翔平、相川拓也、青木岳史（千葉工大）

1A1-Q05 : 「自律移動可能な果樹栽培型 Plantroid の開発」
湯浅雅人、錦知志、水内郁夫（農工大）

1A1-Q06 : 「独立成分分析と熟練専門技術者による肥育牛エコー画像のテクスチャ分類」
福田修、鍋岡奈津子（産総研）、宮島恒晴（佐賀畜試）

1A1-Q07 : 「傾斜地草刈りロボットのための揺動式草刈り装置の運動解析と遠隔操作システムの開発」
岡崎史明（島根大）

1A1-Q08 : 「太陽光利用型植物工場の生産性向上のためのマルチオペレーションシステムの開発」

河野将大、有馬誠一、上加裕子、仁科弘重、羽藤堅治、高山弘太郎、高橋憲子、シンデダナシュリ（愛媛大）

建設・解体ロボット・メカトロニクス／Robotics and Mechatronics in Construction and Demolition

1A1-Q10 : 「操作型作業機械の知能化に関する研究」

亀崎允啓、石井孝洋、岩田浩康、菅野重樹（早大）

1A1-Q11 : 「三次元形状計測器の施工現場適用事例の紹介」

倉爪亮（九大）、池田直広、遠藤健、池野谷尚史、柳原好孝（東急建設）

1A1-Q12 : 「ホイールローダによる大塊掘り取り手法の提案」

不二原拓也、森大輔、大隅久（中央大）、皿田滋（産総研）

1A1-Q13 : 「建設用杭打ち機械ナビゲーションシステムの開発」

井上文宏（大林組）、川原悠、橋本秀紀（中央大）、佐々木毅（芝浦工大）

1A1-Q14 : 「実機特性を付与した建設機械模型の研究」

倉鋪圭太、井上雄仁、深野亮、吉灘裕（阪大）

スマートメカニズム"sMechanism"とその制御／Smart Mechanism "sMechanism" and its Control

1A1-R01 : 「経路選択可能な螺旋駆動型管内移動ロボットの機構改良」

西村太貴、加古川篤、馬書根（立命館大）

1A1-R02 : "Phase Resistance With Displacement Feedback Control for a Thick SMA Actuator"

Junfeng Li, Hiroyuki Harada(Hokkaido Univ.)

1A1-R03 : 「水陸両用ロボットの軟弱地盤における運動性能の検証実験」

楊揚、馬書根、孫翊（立命館大）

1A1-R04 : "Improved Design of a Prototype Module for a Novel Eccentric Paddle Mechanism"

Yi Sun, Siyu Huang, Yang Yang, Shugen Ma(Ritsumeikan Univ.)

1A1-R05 : "An Oscillating Paddling Gait for an ePaddle Hybrid Locomotion Mechanism"

Yi Sun, Shugen Ma(Ritsumeikan Univ.)

1A1-R06 : 「壁面移動のための受動吸盤の開発」

松野孝博、馬書根（立命館大）

極限作業ロボット／Robotics for Hazardous Fields

1A1-R09 : 「原発内点検を行う伸展ブーム搭載型クランク車輪ロボットの開発」

堀米篤史、広瀬茂男（東工大）

1A1-R10 : 「原発等の狭隘環境で作業を行う能動車輪ヘビ型ロボットの開発」

古村博隆、山田浩也、広瀬茂男（東工大）

1A1-R11 : "Humanitarian Demining Robot Gryphon - Self-Calibration Using Stereo Vision Camera -"

Jianhua Li, Alex Kaneko, Edwardo Fukushima(TITECH)

1A1-R12 : 「移動ロボット搭載用多関節アーム ZAHN の開発」

野田幸矢、上田紘司（東工大）、伊能崇雄（E-N 工房）、広瀬茂男（東工大）

1A1-R13 : 「油圧駆動型6脚ロボット脚部マニピュレータの異構造バイラテラルマスタ・スレーブ制御」

羽田明博、野波健蔵（千葉大）

1A1-R14 : 「i-MarioNET:Telexistence FST を用いた 遠隔操縦型ヒューマノイドロボットシステム」

根岸健多、伊藤直樹、並木明夫（千葉大）、田中徹、上田明寿、村上慶典、池田真也、和田貴志（旭光電機）、守本悌三、藤森秀雄（テクノロジーサービス）、舘暲（慶大）

1A1-R15 : "Humanitarian Demining Robot Gryphon"

Alex Masuo Kaneko(TITECH)

1A1-R16 : 「鉛直降下探査を目的とした能動スコープカメラの開発」

福田潤一、竹内栄二郎、昆陽雅司、田所諭（東北大）、山崎忍、廣瀬豊、青木滋、金森洋史
（清水建設）

1A1-R17 : 「地盤変化情報を利用した月惑星探査ローバのスリップ率推定」

新井康允、飯塚浩二郎、鈴木智、河村隆（信州大）、久保田孝（宇宙航空研究開発機構）

複数ロボットの協調制御 / Cooperation Control of Multi Robots

1A2-A01 : 「台車部のサスペンション特性を利用した複数の全方向移動マニピュレータによる協調搬送」

西村真澄、太田諒、大隅久、田村雄介（中央大）

1A2-A02 : 「マルチロボットにおける共有認知のための不変表象共有化アルゴリズム」

富田翔大、関山浩介、福田敏男（名大）

1A2-A03 : 「行動戦略の模倣と多様性の維持による適応型協調アルゴリズム」

鈴木隆史、五十嵐洋（電機大）

1A2-A04 : 「放射性物質除去を目的とした複数移動ロボットを用いた路面洗浄システム」

遠藤央、柿崎隆夫（日大）

1A2-A05 : 「モジュール型ロボットの構成による機能拡張に関する研究」

井上陽平（日工大院）、増本憲泰（日工大）

1A2-A06 : 「可変分解能ロードマップによるマルチロボットのスケジューリングと軌道計画」

山田貴之、項警宇、田崎勇一、鈴木達也（名大）

バイオミメティクス・バイオメカトロニクス (2) / Bio-Mimetics and Bio-Mechatronics (2)

1A2-A08 : 「細菌の集団運動(Swarming)の速度相関の計測」

毛利佳裕、中井唱、後藤知伸（鳥取大）

1A2-A09 : 「直径 30 μ m のタングステン中空針の作製」

田中隆寛、漆畑雄也、高橋智一、鈴木昌人、青柳誠司（関西大）

1A2-A10 : 「蚊の下唇を模擬したマイクロニードル用座屈防止ガイドの設計」

寺田善彦、高橋智一、鈴木昌人、青柳誠司（関西大）

1A2-A11 : 「羽ばたきロボットの能動的フェザリング運動が揚力に与える影響」

出澤義人、桑原猛、安齋研一郎、板橋貫人、澤根慧、富永峻平、阪口正律、松本奈々、川上泰雄、渡邊孝信（早大）

1A2-A12 : “Biologically Inspired Artificial Suction Tongue”

Tomofumi Hatakeyama, Hiromi Mochiyama(Univ. of Tsukuba)

1A2-A13 : 「HDD の VCM を用いた羽ばたき機構のセンサレス角度検出」

桑原猛、出澤義人、澤根慧、富永峻平、安齋研一郎、板橋貫人、渡邊孝信（早大）

1A2-A14 : 「弾性平板のねじりによる可変剛性フィンを用いた生物規範型流体内推進機構」

高橋佳也、藤原奨平、小林俊一（信州大）

1A2-B01 : 「可変剛性フィンを用いた生物規範型流体内推進機構を備えた模型船の開発」

藤原奨平、高橋佳也、小林俊一（信州大）

1A2-B02 : 「拘束変化を利用したへび型ロボット関節の近似経路追従制御」

田中基康、田中一男（電通大）、松野文俊（京大）

1A2-B03 : 「糖質を摂取する自己充足可能なロボットにおける小型食物粉碎機構の提案」

木村洋介、長濱峻介、飯田翔太郎（早大）、金天海（HRI-JP）、菅野重樹（早大）

1A2-B04 : 「蝶を規範とした小型はばたきロボットに関する研究」

進藤匡浩（千葉工大）

1A2-B05 : “Realization of free swimming in the crawl stroke by a humanoid robot”

Changhyun Chung, Motomu Nakashima(TITECH)

1A2-B06 : 「アリ搭乗型移動ロボット ANTAM の開発」

清藤守、木村飛鳥、藤澤隆介（八戸工業大）

[医療ロボティクス・メカトロニクス \(2\) / Medical Robotics and Mechatronics \(2\)](#)

1A2-B08 : 「手指の麻痺改善用小型リハビリテーション機器の開発」

大山貢、中里裕一（日工大）

1A2-B09 : 「水圧駆動遠隔手術マイクロロボットの開発」

原田匠、生田幸士（東大）

1A2-B10 : 「病理診断支援システムのための複数特徴量と識別器を利用したがん領域検出に関する研究」

石川拓海、高橋潤子、竹村裕、溝口博（東理大）、桑田健（国立がん研究センター）

1A2-B11 : 「CFRP 複合材を用いた超音波診断・治療補助ロボット ReDAT の開発」

脇坂久、杉山隆介、西村和真、片山晃次郎、青木悠祐（沼津高専）

1A2-B12 : 「手術支援システムにおける安全性向上のための危険検知・自動回避システムの開発」

長隆之、羽二生拓人、原田香奈子、杉田直彦、光石衛（東大）

1A2-B13 : 「真空硬化性を有する腹腔内膨脹型リトラクタ」

黒田一樹、高山俊男、小俣透（東工大）

1A2-B14 : 「2 視点 X 線画像を用いた人工足関節の位置姿勢推定」

青木友作、上田悦子（奈良高専）、池田篤俊（奈良先端大）、小杉真一（奈良県立三室病院）、田中健仁（奈良県立医科大）

1A2-C01 : 「非接触光学センサによるカテーテル手技測定および教示システムの開発」

児玉裕勝、池田誠一、福田敏男、新井史人、中島正博（名大）、根来真（藤田保健大）、高橋郁夫（安城更生病院）

1A2-C02 : 「ロボットスーツ HAL の探索的実証試験」

河本浩明、有安諒平、久保田茂希、山脇香奈子、江口清、山海嘉之（筑波大）

1A2-C03 : 「飲み込むメカニズム解明のための嚥下ロボットの開発」

提坂清志（東理大）

1A2-C04 : 「ゲイン切替型 PID 制御による空気圧駆動型超音波プローブ走査機構の位置決め精度向上」

呉佳蔚、吉田寿夫、小野木真哉、榊田晃司（農工大）

1A2-C05 : 「腹腔鏡下手術トレーニングにおける自他運動の合成表示による学習支援」

近藤大祐、飯塚博幸、安藤英由樹（阪大）、小濱和貴、坂井義治（京大）、前田太郎（阪大）

リハビリテーションロボティクス・メカトロニクス (2) / Rehabilitation Robotics and Mechatronics (2)

1A2-C08 : 「スチュワートプラットホーム型パラレルリンク機構を用いた短下肢アシストデバイス
の力制御」

小野寺貴之、鈴木瑛二 (東理大)、丁明 (理研)、竹村裕、高橋昭如、溝口博 (東理大)

1A2-C09 : 「ピエゾ抵抗カンチレバーを用いた筋音計測用圧力センサ」

金子智則、グエンミンジュン、高畑智之、松本潔、下山勲 (東大)

1A2-C10 : 「回転軸変動に対応した足首リハビリ装置の機構の開発」

石田翔太、武田行生、松浦大輔 (東工大)

1A2-C11 : 「視覚刺激と触覚刺激を同期させた上肢リハビリ訓練システムの開発」

坂口正道、松永瑞希、青山真士、齋藤恭裕、荒田純平 (名工大)

1A2-C12 : 「上肢リハビリ支援システムのためのアームレス移動型ロボットの開発」

坂倉和樹、打田正樹 (鈴鹿高専)

1A2-C13 : 「日常生活での長時間使用を考慮した無動力歩行支援機の開発」

佐野明人 (名工大)、鈴木光久 (今仙技術研究所)

1A2-C14 : 「筋電信号を用いた可変剛性関節の制御」

梶川伸哉 (東北学院大)

1A2-D01 : "Exoskeleton Robot Control based on Upper-Lower Limb Coordination by using a Cane"

Modar Hassan, Hideki Kadone, Kenji Suzuki, Yoshiyuki Sankai(Univ. of Tsukuba)

1A2-D02 : 「小児運動療法を支援するブロック型拡張生体玩具の開発」

下柿元智也 (筑波大)、鈴木健嗣 (筑波大/JST さきがけ)

1A2-D03 : "Adaptive navigation of a brain controlled robotic wheelchair in an indoor environment"

Marsel Mano, Genci Capi(Toyama Univ.)

1A2-D04 : 「歩行教示および評価可能な歩行補助機の開発」

丹羽涼介、田中英一郎、梶原陽介 (芝浦工大)、三枝省三、弓削類 (広島大)

1A2-D05 : 「触覚バイオフィードバックに基づく歩行リハビリ支援システム」

岩田浩康、飯村直之、佐藤勇起、安田和弘、菅野重樹（早大）

1A2-D06 : 「臍駆動式筋力維持増進装置の開発（第3報）」

尾野太紀（神奈川工大）

ネットワークロボティクス / Network Robotics

1A2-D08 : 「無線センサネットワークにおける移動ロボット遠隔操作のための通信品質計測手法」

國本龍太、小池裕太、澤井圭、鈴木剛（電機大）

1A2-D09 : 「移動ロボット遠隔操作を考慮した無線センサネットワーク構築手法の提案」

小池裕太、國本龍太、澤井圭、鈴木剛（電機大）

1A2-D10 : 「DTN を用いた休憩施設情報提供システムの開発」

大野勝洋、澤井圭、鈴木剛（電機大）

1A2-D11 : 「ハンドル・ペダルを駆動する運転支援装置による自動車の自動運転に関する研究」

古林盾門、和田正義（農工大）

1A2-D12 : 「インタフェースロボット ApriPetit(TM) (アプリプチ) の開発」

山本大介、山地雄士、杉山博史、土井美和子（東芝）

1A2-D13 : 「移動ロボットの遠隔操作における画像による衝突検出手法の評価」

須田遼太郎（ハイマックス）、鈴木昭二（未来大）

ハプティックインタフェース (2) / Haptic Interface (2)

1A2-E01 : "TAKO-Pen: Pen-type Psuedo Haptic Interface using Suction Pressure on the Skin"

Lope Ben Porquis, Daiki Maemori, Naohisa Nagaya, Masashi Konyo, Satoshi Tadokoro (Tohoku Univ.)

1A2-E02 : 「前腕部のせん断力を推定するセンサシステム」

牧野泰才、杉浦裕太、尾形正泰、稲見昌彦（慶大）

1A2-E03 : 「Vibration Alert Interface の振動感覚と距離感覚に及ぼすオプティカルフローの影響」

三瓶佑希、田中孝之（北大）、森友揮（理研）、金子俊一（北大）

1A2-E04 : 「MetaSkin: 薄くて伸縮性のある皮膚のようなインタフェース」

杉浦裕太、稲見昌彦（慶大）、五十嵐健夫（東大）

1A2-E05 : 「隠れ振動知覚を利用したテクスチャ提示」

峰岸裕一、望山洋（筑波大）

1A2-E06 : “Study on Telexistence LXXIV”

Mhd Yamen Saraiji, Charith Lasantha Fernando, Masahiro Furukawa, Kouta Minamizawa, Susumu Tachi(Keio Univ.)

1A2-E07 : 「やさしいテレオペレーションのための振動フィードバックを有するタッチ基盤インタフェース」

武藤高史、李周浩（立命館大）

1A2-E08 : 「遭遇型指装着触覚ディスプレイによる摩擦感呈示」

西村奈令大（電通大）、LeonardisDaniel、SolazziMassimiliano、FrisoliAntonio（PERCRO lab）、梶本裕之（電通大/JST さきがけ）

1A2-E09 : 「自走型モーションベースを応用した全 6 自由度ハプティックインタフェースの試作」

清野大樹、多羅尾進（東京高専）

[飛行ロボット・メカトロニクス \(2\) / Aerial Robot and Mechatronics \(2\)](#)

1A2-F01 : 「非平面 6 発ロータヘリコプタの構想と設計」

大熊克明、岩倉大輔、野波健蔵、藤原大悟（千葉大）

1A2-F02 : 「投てき型自動環境観測システムの開発」

重國高志、滝本隆（北九州高専）

1A2-F03 : 「小型無人ヘリコプタのオプティカルフローセンサによる速度制御」

大滝拓郎、岩倉大輔、野波健蔵（千葉大）

1A2-F04 : 「マルチロータヘリコプタの飛行シミュレータ開発」
岩倉大輔、宋昱澤、北澤一磨、大熊克明、野波健蔵（千葉大）

1A2-F05 : “Design and Autonomous Control of 12-Rotor Type Flying Robot”
Yuze Song, Daisuke Iwakura(Chiba Univ.), Wei Wang(Nanjing University of Information
Science and Technology), Kenzo Nonami(Chiba Univ.)

1A2-F06 : 「ロボットハイウェイの研究開発」
岩田拓也、松本治（産総研）

1A2-F07 : 「飛行ロボット制御用 HILS システムの開発とその制御系設計への適用」
關靖史、河合大志、倉持信行、田中基康（電通大）、大竹博（九工大）、田中一男（電通大）

1A2-F08 : 「マルチロータヘリコプタのフェールセーフシステム設計」
楊溢（千葉大）

1A2-F09 : 「3枚プロペラ形状の回転飛行体の開発とその飛行制御」
葉山清輝、入江博樹（熊本高専）

1A2-F10 : 「マルチダクトファンヘリコプタの制御」
植村慎司（徳島大）、今村彰隆（大阪産業大）、三輪昌史（徳島大）

1A2-G01 : 「倒立型ダクトファン飛行体」
山下剛史、重松佑紀、三輪昌史（徳島大）

1A2-G02 : 「2重反転モーターによる飛行体の自転制御によるフェールセーフ機能」
入江博樹、葉山清輝（熊本高専）

1A2-G03 : 「交差二重反転式4発ロータヘリコプタの運動解析」
藤澤陽平、鈴木智（信州大）、中村幹男（中村 CE）、石井崇大、岡田伸也、飯塚浩二郎、河
村隆（信州大）

1A2-G04 : 「複数機飛行に向けた小型ヘリコプタの誘導制御系の構築」
石井崇大、鈴木智、藤澤陽平、岡田伸也、飯塚浩二郎、河村隆（信州大）

1A2-G05 : 「論理的な切替え手法による X4-Blimp の劣駆動制御」
池田将晃、渡辺桂吾、中村吉一（岡山大）

1A2-G06 : 「サイドスラストを有する垂直離着陸機の開発」

小泉卓也、古井達也、大瀬戸篤司、安孫子聡子 (東北大)、近野敦 (北大)、内山勝 (東北大)

1A2-G07 : 「クアッドコプタのマヌーバ制御による測域センサの三次元化」

今村彰隆 (阪産大)、三輪昌史、日野順市 (徳島大)

移動ロボットの自己位置推定と地図構築 (1) / Localization and Mapping (1)

1A2-H01 : 「路面画像を用いて累積誤差を自動修正する差動ビジュアルオドメトリ」

永井伊作、渡辺桂吾 (岡山大)

1A2-H02 : 「Bag-of-Regions を用いた移動ロボットのための画像場所認識法」

齊藤隆仁、黒田洋司 (明治大)

1A2-H03 : “Cooperative SLAM Scheme for Planetary Exploration Rovers”

Peshala Jayasekara(Univ. of Tokyo), Takashi Kubota(ISAS/JAXA)

1A2-H04 : 「群ロボットによる 3 次元環境地図自動構築システムの開発」

永倉翔吾、倉爪亮、岩下友美、長谷川勉 (九大)

1A2-H05 : 「BoVW を用いたシーン記述による移動ロボットの自己位置推定手法」

佐々木裕也、石井雅樹 (秋田県立大)

1A2-H06 : 「日時異なる地図の重ね合せによる確率情報を付加した三次元グリッドマップ」

伊藤友太、大川一也、加藤秀雄、樋口静一 (千葉大)

1A2-H07 : 「静的環境における環境地図構築及び歪み補正処理に関する検討」

横山和成、石井雅樹 (秋田県立大)

1A2-H08 : 「Augmented UKF を用いた運動学パラメータの同時推定」

高橋悠太、前山祥一、渡辺桂吾 (岡山大)

1A2-H09 : 「3DLRF のみを用いた 3DLaserSLAM」

清水尚吾、黒田洋司 (明治大)

1A2-H10 : 「ロバストなスキャンマッチングのための合同変換に不変な特徴量(CIF)の提案」

中村恭之、田下裕一 (和歌山大)

1A2-I01 : 「センサの動的選択に基づく自己位置推定を用いた移動ロボットの自律走行」
志村佳紀、犀川裕一、森岡一幸（明治大）

1A2-I02 : 「Graph SLAM と局所的な占有格子地図を用いた移動ロボットの自律走行システムの開発」
伊藤太一（明治大）

1A2-I03 : “Constrained 6DOF Localisation for Autonomous Navigation of a Golf Cart”
Simon Thompson, Satoshi Kagami(AIST), Makoto Oshio, Kenniti Hamamoto(Kajima Technical Research Institute)

1A2-I04 : 「GPS による位置情報の信頼度向上に関する検討」
長谷川忠大、川村英史、岩田祥平（芝浦工大）

1A2-I05 : 「オドメトリ走行中におけるピクトサインを用いた自己位置補正」
中島関己、中後大輔、廣瀬圭（関西学院大）、横田祥（摂南大）

1A2-I06 : 「全方位ステレオ視の距離誤差を考慮した ICP によるロボットの相対位置姿勢推定」
瀬戸太郎、子安大士、前川仁（埼玉大）、川崎洋（鹿児島大）、小野晋太郎（東大）

[ロボットハンドの機構と把持戦略 \(2\) / Robot Hand Mechanism and Grasping Strategy \(2\)](#)

1A2-J01 : 「接触力とすべりを提示可能なウェアラブル操縦装置によるロボットの物体操作」
吉田修子、水内郁夫（農工大）

1A2-J02 : 「精密把持系における把持スケールがヒト手指の連動性に与える影響の分析」
菊池駿音、平田清隆、森田寿郎（慶大）

1A2-J03 : 「高速多指ハンドによるピザ回し動作の解析」
山川雄司、中農士誠、妹尾拓、石川正俊（東大）

1A2-J04 : 「コンパクトで長ストロークな産業用ロボットハンド」
掃部雅幸、高山裕規、蓮沼仁志、村上潤一（川崎重工）

1A2-J05 : 「掌部に全方向グリップ構造を有するハンド機構」
園田拓真、多田隈建二郎（阪大）、多田隈理一郎（山形大）、東森充、金子真（阪大）

デジタルヒューマン/Digital Human

1A2-K01 : 「姿勢変更可能な手モデルの回帰的形狀補正」

宮田なつき (産総研)、中村大輝、前田雄介 (横国大)

1A2-K02 : 「生活機能を考慮した地域地図による社会参加型リハビリテーション支援」

北村哲 (東理大/産総研)、北村光司、西田佳史 (産総研)、栄健一郎 (適寿リハビリテーション病院)、保田淳子 (日本ノーリフト協会)、溝口博 (東理大/産総研)

1A2-K03 : 「事故データベースを用いたリスク予見支援のための状況構造の要約可視化手法の開発」

平田晃久 (東理大/産総研)、北村光司、西田佳史、本村陽一 (産総研)、溝口博 (東理大/産総研)

1A2-K04 : 「高速度カメラと落下試験機を用いた衝撃力による生体模擬材料の動的裂傷特性の計測」

明瀬英行、小泉喜典 (東理大/産総研)、高野太刀雄、西田佳史、北村光司 (産総研)、溝口博 (東理大/産総研)

1A2-K05 : 「手表面接触領域情報にもとづく把持データベースの構築」

広野孝祐、前田雄介 (横国大)、宮田なつき (産総研)

1A2-K06 : 「幾何学的近似による足部アーチ変形の三次元解析」

春日照之、池田篤俊、高松淳、小笠原司 (奈良先端大)、竹村裕 (東理大)、小杉真一 (奈良県立三室病院)、田中康仁 (奈良県立医大)

1A2-K07 : 「日常生活における利き手と非利き手の動作の分析」

幸坂博史 (東理大)、吉川雅博、田中秀幸、松本吉央 (産総研)、溝口博 (東理大)

1A2-K08 : 「詳細筋骨格力学計算のための二次計画ソルバーの開発」

鮎澤光、中村仁彦 (東大)

1A2-L01 : 「DhaibaWorks : デジタルヒューマンモデルを利用した人間中心設計支援ソフトウェアシステム (第2報)」

遠藤維、多田充徳、持丸正明 (産総研)

1A2-L02 : 「DhaibaWorks : デジタルヒューマンモデルを利用した人間中心設計支援ソフトウェアシステム (第3報)」

遠藤維、多田充徳、持丸正明 (産総研)

1A2-L03 : 「DhaibaWorks : デジタルヒューマンモデルを利用した人間中心設計支援ソフトウェアシステム (第 1 報)」

遠藤維、多田充徳、持丸正明 (産総研)

1A2-L04 : 「立体高次局所自己相関特徴を用いた自転車搭乗者と歩行者との識別の研究」

石井裕規、竹村裕、溝口博 (東理大)

1A2-L05 : 「「人間すごろく」に向けた複数異種センサ群各座標系の簡便な統一方法」

中山智裕、足立孝之、竹村裕、溝口博 (東理大)、楠房子 (多摩美術大)、杉本正則 (北大)、山口悦司、稲垣成哲、武田義明 (神戸大)

1A2-L06 : 「モーションキャプチャを用いた持ち上げ動作時の指先姿勢解析」

多田充徳 (産総研)、佐藤恭平、梅田和昇 (中央大)

1A2-L07 : 「情報のオープン化による知識循環に基づく創造的マニュファクチャリングの試み」

西田佳史 (産総研)、金井宏水、浅香嵩 (日本インダストリアルデザイナー協会)、山中龍宏 (産総研/緑園こどもクリニック)

1A2-L08 : 「生活デザイン支援のための生活機能変化データベースの開発」

北村光司、大野美喜子、西田佳史 (産総研)

[進化・学習とロボティクス \(1\) / Evolution and Learning for Robotics \(1\)](#)

1A2-M01 : 「攪拌シミュレーションに基づく海藻群の移動解析」

小川純 (北大)、鈴木育男 (北見工大)、山本雅人、古川正志 (北大)

1A2-M02 : 「強化学習におけるフラクタル次元解析を用いた学習収束推定法の検討」

河野仁、鈴木剛 (電機大)

1A2-M03 : 「強化学習を用いた大車輪ロボットの確率的なゆらぎの考察」

東浦拓也、横山智宏、藪田哲郎 (横国大)

1A2-M04 : 「強化学習を用いた 4 足歩行ロボットの歩行速度とエネルギー効率の関係」

松本悟、藪田哲郎 (横国大)

1A2-M05 : 「自動作曲システムのための生理的反応を考慮した楽曲評価」

丹羽孔明、湯川恵子、木下正博、三田村保 (北海道工大)、成瀬継太郎 (会津大)、川上敬 (北海道工大)

1A2-M06 : 「超冗長アームの運動学計算システムの開発」

内野敬介、佐竹利文（旭川高専）、林朗弘（九工大）、原慎真也（有明高専）

1A2-M07 : 「階段清掃を目的としたロボットの強化学習に基づく動作獲得」

狩谷昌史、草野由久、堤一義（龍谷大）

1A2-M08 : 「複数ロボットによる協調行動獲得」

松本泰明、竹沢恵、深井裕二、島貢、木下正博、三田村保、川上敬（北海道工大）

1A2-N01 : 「軟弱地盤における車輪型ロボットの制御」

丸山敦規、成瀬継太郎（会津大）

1A2-N02 : 「筋骨格モデルによる人工生命の行動獲得」

松林涼平、古川正志、山本雅人（北大）

1A2-N03 : 「スワームモデルの複雑ネットワークに基づく行動解析」

家登亮多、山本雅人、古川正志（北大）

1A2-N04 : 「役割の動的変化を伴う協調行動の進化的獲得」

大江亮介（北大）、鈴木育男（北見工大）、山本雅人、古川正志（北大）

ナノ・マイクロ流体システム／Nano/Micro Fluid System

1A2-N05 : 「液滴生成を目的としたランジュバン型ねじり振動子の小型化」

森航太、岸亨、神田岳文、鈴森康一（岡山大）

1A2-N06 : 「マイクロ透析装置に用いる透析膜への F-DLC コーティング」

眞田一平、伊藤昂、Setia PrihandanaGunawan、菅野義彦、三木則尚（慶大）

1A2-N07 : 「再生医療用新概念培養デバイスによる胚様体分化誘導の実証」

安川あかね（東大）、西島拓弥（名大）、池内真志、生田幸士（東大）

1A2-N08 : 「カラメルを犠牲材とした新規 PDMS 微細流路作製プロセス」

小谷田雄一郎、池内真志、生田幸士（東大）

1A2-O01 : 「マイクロ流路を用いた液体の時系列データとしての格納」

石田忠、小俣透（東工大）

1A2-O02 : 「水滴ネットワーク上での DNA 論理ゲートの形成」

矢菅浩規 (慶大)、川野竜司 (神奈川科学技術アカデミー)、瀧ノ上正浩 (東工大)、辻祐太郎 (慶大)、大崎寿久、神谷厚輝 (神奈川科学技術アカデミー)、三木則尚 (慶大)、竹内昌治 (東大)

1A2-O03 : 「動脈瘤モデルへの静電容量型マイクロセンサの組み込み」

加藤一平、中島正博、田島寛隆、福田敏男 (名大)

1A2-O04 : 「昆虫サイボーグ創製に向けた昆虫搭載型バイオ燃料電池の開発」

庄司観、秋山佳丈 (阪大)、鈴木将登、中村暢文、大野弘幸 (農工大)、森島圭祐 (阪大)

1A2-O05 : 「バイオレジストを用いた多機能マイクロ流体チップ」

伊藤啓太郎、佐久間臣耶 (名大)、横山義之 (富山県工業技術センター)、新井史人 (名大)

1A2-O06 : 「3次元細胞ハンドリングを目指した複数微小水流を用いたマニピュレーションシステム」

亜力坤亜夏爾、秋山嘉丈、星野隆行、森島圭祐 (阪大)

1A2-O07 : "Study in Automation of Piezoelectric Inkjet-based Single Cell Printing by Image Processing"

Ryanto The(Osaka Univ.), Shuichi Yamaguchi(MICROJET Corporation), Yoshitake Akiyama(Osaka Univ.), Akira Ueno(MICROJET Corporation), Keisuke Morishima (Osaka Univ.)

[脚移動ロボット \(2\) / Walking Robot \(2\)](#)

1A2-P01 : 「胴体の前後非対称性を有するアクティブサスペンション型4脚走行ロボット」

西村今日子、咲尾真司、溝口正徳、渋谷恒司、堤一義 (龍谷大)

1A2-P02 : 「馬型4足歩行ロボットの首振りによる歩容の安定に関する研究」

畠中拓海 (龍谷大)

1A2-P03 : 「ヒューマノイドロボットの杖を利用した移動能力向上手法」

小林泰介 (名大)、青山忠義 (広島大)、関山浩介、福田敏男 (名大)

1A2-P04 : 「学習した歩行方策の不整地に対する汎化性の検討」

大下将宗、山口明彦、高松淳、小笠原司 (奈良先端大)

1A2-P05 : 「バリエブル歩行モードを有する 4 足歩行ロボットによる脚車輪ハイブリッド移動に関する研究」

中島浩輔、樋口勝、滝田謙介（日工大）

1A2-P06 : 「衝撃吸収と支持剛性を両立する人型ロボットの足機構」

山崎大、杉原知道（阪大）

1A2-P07 : 「受動吸盤を用いた脚式壁面移動ロボットに関する研究」

川崎壮一郎（千葉工大）

1A2-P08 : 「cm オーダの小型ロボットによる水上走行に関する研究」

大山裕正（千葉工大）

1A2-P09 : 「大型二足歩行ロボットの動歩行に関する研究」

中山聡（日工大院）、増本憲泰（日工大）

1A2-P10 : 「空圧駆動の搭乗型省自由度 6 足歩行ロボット」

米田完（千葉工大）

1A2-P11 : 「小型二足ロボットによるスケート運動」

杉内肇、佐野弘明（横国大）

1A2-P12 : 「ヒューマノイドロボットの走行を目指した一本脚ロボットによる跳躍解析」

川添竜弥、金村直哉、三輪昌史（徳島大）

1A2-P13 : 「ムカデ型多脚歩行ロボットのための触角センサを用いた接地点計画手法」

岸俊道、稲垣伸吉、鈴木達也（名大）

1A2-P14 : 「簡易リンク脚型ロボットの開発」

小野寺涼太、重高翔太、小松伸悟、折戸裕輔、荒田慈元、齋藤敬（秋田県立大）

1A2-P15 : 「能動足首搭載型 4 足歩行ロボット TITAN XII の開発」

小松洋音、遠藤玄、広瀬茂男（東工大）

[ワイヤ駆動系の機構と制御 / Mechanism and Control for Wire Actuation System](#)

1A2-P17 : 「ワイヤ駆動式精密姿勢位置制御システムの開発」

往古直之、高橋修平、高屋翼、青山尚之（電通大）

1A2-P18 : 「ワイヤ懸垂型ハンドの移動制御」

脇政博、田村雄介、大隅久（中央大）

1A2-P19 : 「天井走行型クレーンの軌道の評価」

根岸昌輝、増田光、大隅久、田村雄介（中央大）

1A2-P20 : 「原発の空中点検を行う干渉ワイヤ駆動型多関節アームの開発」

洗津、山田浩也、遠藤玄（東工大）、デベネストパウロ、グアラニエリミケーレ、風間裕人、長友一郎（ハイボット）、広瀬茂男（東工大）

1A2-P21 : 「関節剛性を調整可能な2自由度マニピュレータの力制御」

入部正継、谷本孝平（阪電通大）、白井達也（鈴鹿高専）

1A2-P22 : 「ワイヤの弛みと懸垂物の揺れを考慮した2本ペア型パラレルワイヤ懸垂型ロボットの動力学計算と動作実験」

高橋宏輔、山本元司（九大）

1A2-P23 : 「ハイブリッドパラレルワイヤ駆動ロボットの開発」

荒木智章、衣川潤、小菅一弘（東北大）

1A2-P24 : 「非線形バネ要素 SAT に線形領域を付加した三モード SAT の提案」

山中康平、川合啓太、白井達也（鈴鹿高専）

1A2-P25 : 「ピッチ軸間にロール軸を有する機械式自重補償機構」

阿久津悠、森田寿郎（慶大）

1A2-P26 : 「方向依存型スノーワイパーの実験的考察」

是竹竜馬、東森充、金子真（阪大）

[作業をするロボット \(1\) / Robots for Works \(1\)](#)

1A2-Q01 : 「ロボットによるきさげ作業の実現」

秋葉匠、菊池翔太、阿部慶子、原圭祐、藤原康宣（一関高専）

1A2-Q02 : 「ステレオビジョンを用いた巻ばねのピンピックアップ」

小野桂太郎、小川卓哉、前田雄介（横国大）、中谷茂樹、永安剛、清水領、大内規嵩（日本発条）

1A2-Q03 : 「3D カメラを用いたボールスローリング双腕ロボットの開発」
胡尊尊、粕谷賢太郎、中溝航太、王光偉、野波健蔵 (千葉大)

1A2-Q04 : 「双腕マニピュレータハンドを用いた協調的インピーダンス制御」
粕谷賢太郎、中溝航太、王光偉、胡尊尊、野波健蔵 (千葉大)

1A2-Q05 : 「配電作業におけるボルト挿入の実験」
飛田稔、楊嫻静、山本裕介、前川直毅、鈴木啓竜 (名城大)、赫英新 (ハートリンク)、辰野恭市 (名城大)

1A2-Q06 : 「全自動野菜洗浄脱水機の振動解析」
村西正行、土井智晴 (阪府高専)、黒川和明 (吉泉産業)

1A2-Q07 : 「配電作業用ロボットのシミュレータの開発」
鈴木啓竜、飛田稔、前川直毅、山本裕介、辰野恭一、楊嫻静 (名城大)、赫英新 (ハートリンク)

1A2-Q08 : "A Study of Force Control by Using Dual Arm Robot"
Guangwei Wang(Chiba Univ.)

[VR とインタフェース / VR and Interface](#)

1A2-R01 : 「生活環境を表現するロボットルーム」
橋本智己 (埼玉工大)、浜田利満 (筑波学院大)、赤澤とし子 (北里大)

1A2-R02 : 「遠隔操作システムの力覚感度に関する指標の提案」
大久保晃佑、只野耕太郎、川嶋健嗣 (東工大)

1A2-R03 : 「VR 中での鍵盤操作を対象とした力覚特性」
内藤友貴、鈴木真ノ介、石原学 (小山高専)

1A2-R04 : 「電気触覚ディスプレイ用微小針電極アレイの開発」
北村謙英、シムジュリアン、三木則尚 (慶大)

1A2-R05 : 「ゴムラテックスを用いた MEMS 変位増幅機構の開発」
小瀬村悠美、渡邊順平、石川寛明、三木則尚 (慶大)

1A2-R06 : 「高解像度ビデオシースルーディスプレイの開発」

岩本和世、石川純 (産総研)

1A2-R07 : 「ステレオ視による手の動きを用いたテレビ操作インタフェースの開発」

小岩雄一郎、佐竹純二、三浦純 (豊橋技大)、中川康紀 (LG エレクトロニクス・ジャパン・ラボ)

1A2-R08 : "Modification of Force Feedback Scaling Factor According to Different Types of Haptic Perception Using EMG Measurement"

Hangjie Jiang, Hiroyuki Yoshida, Kotaro Tadano, Kenji Kawashima(TITECH)

1A2-R09 : 「実時間流体シミュレーションの気泡音発生条件に基づく音生成」

小松雅弥、川井昌之 (福井大)

1A2-R10 : 「胸部超音波診断における断層像取得アプローチの熟練度計測」

飯谷健太、梅原優太、富岡悠二、青木悠祐 (沼津高専)

1A2-R11 : 「オクルージョンを考慮した計測環境構築と超音波診断手技計測への適用」

梅原優太、飯谷健太、青木悠祐 (沼津高専)

1A2-R12 : 「非磁性体金属を用いたなぞり動作に対する力覚提示装置」

野方誠、一松涼平 (立命館大)

1A2-R13 : 「実環境と移動体の予測モデルを考慮した未来画像生成による操作支援システム」

前田直哉、杉本麻樹 (慶大)

1A2-R14 : 「介護予防のための移動マニピュレータ用入力デバイスのシミュレーションによる操作性評価」

北村直人、和田一義、美谷島諒 (首都大)

1A2-R15 : 「空中ハプティックデバイスの開発」

永澤拓、五十嵐洋 (電機大)

1A2-R16 : "Cuddly: Enchant Your Soft Objects with a Mobile Phone"

Suzanne Low, Yuta Sugiura, Kevin Fan, Masahiko Inami(Keio Univ.)

1A2-R17:「テレグジスタンス・遠隔行動誘導のための HMD/プロジェクター複合ディスプレイシステム」

大山英明 (産総研)、城間直司 (茨城大)、丹羽真隆 (情報通信研究機構)、渡邊紀文 (東京工科大)、篠田駿介、大森隆司、鈴木夏夫 (玉川大)

1A2-R18:「なぎなた学習のための動作教示アノテーションシステム」

野村由司彦、坂本 良太、小林大介 (三重大)

1A2-R19:「両眼独立視を実現する装置の視野呈示に関する操作手法の基礎的検討」

水野文雄 (東北工大)、早坂智明、山口隆美 (東北大)

[つくばモビリティロボット実験特区を活用した実証実験 / Demonstration experiments of personal mobility robots in Mobility Robot Special Zone of Tsukuba-city](#)

1P1-A01:「モビリティロボットのための 3 次元地図構築」

阪野貴彦 (産総研)

1P1-A02:「搭乗型移動支援ロボット『ROPITS』の開発」

一野瀬亮子、山本健次郎 (日立)

1P1-A03:「クラウドを介した 3 次元地図共有による自律移動ロボットの制御」

横塚将志、橋本尚久、阪野貴彦、松本治 (産総研)

1P1-A04:「つくばモビリティロボット実験特区の目指すところ」

大久保剛史 (つくば市)

1P1-A05:「つくばモビリティロボット実験特区におけるセグウェイを活用した実証実験」

秋元大 (セグウェイジャパン)

1P1-A06:「パーソナルモビリティの設計構想とロボット特区での開発チャレンジ」

松田卓也、井上一道、赤井直紀、中田未央、尾崎功一 (宇都宮大)

[ロボカップ・ロボットコンテスト / RoboCup and Robot Contest](#)

1P1-A08:「ロボカップサッカーにおける強化学習を用いたポジション推定」

金子智大、河野仁、鈴木剛 (電機大)

1P1-A09 : 「自律型全方位移動サッカーロボットの開発」

安東大地（日本文理大学）

1P1-A10 : 「RoboCup home リーグ用全方位移動ロボットの開発」

樋口聖弥、川口祐己、石井和男（九工大）

1P1-A11 : 「RoboCup 中型リーグに向けた高速移動サッカーロボットの開発」

筑紫彰太、石井和男、アミールナシライ、樋口翔馬（九工大）

1P1-A12 : 「ロボカップ用ヒューマノイド **Dynamo2012** の開発」

林原靖男、南方英明、入江清（千葉工大）、坂本元（はじめ研究所）

1P1-A13 : 「ロボットの足裏接地状態の遷移が歩行に及ぼす影響の検討」

野崎耕平、土橋一成、南方英明、入江清（千葉工大）、坂本元（はじめ研究所）、林原靖男（千葉工大）

脳・神経・認知ロボティクス / **Neurorobotics & Cognitive Robotics**

1P1-B01 : 「Deep neural network を用いた連想記憶メカニズムによるヒューマノイドロボットの適応的行動選択」

野田邦昭、有江浩明、菅佑樹、尾形哲也（早大）

1P1-B02 : 「Brain-Machine Interface におけるウェーブレット変換を用いた脳波(EEG)による運動識別に関する基礎研究」

上本和広、吉岡将孝、吉川裕一郎、朱赤（前工大）

1P1-B03 : 「再帰型神経回路モデルを用いた引き込みによる適応的な行為生成」

有江浩明、野田邦昭、菅佑樹（早大）、谷淳（KAIST）、尾形哲也（早大）

1P1-B04 : 「ポータブル NIRS 計測装置を用いたブレインマシンインターフェースの構築」

伊藤友孝、秋山英毅、平野時久（静岡大）

1P1-B05 : 「柔軟な筋骨格系を有する乳児型ロボットの開発と歩行運動発達を促進する環境条件の構成的解明」

森山想一郎、成岡健一、細田耕（阪大）

1P1-B06:「脳 - 機械融合実験系を用いた感覚フィードバック操作による昆虫匂い源探索行動の解析」

峯岸諒、高橋洋介（東工大）、高嶋淳（九大）、倉林大輔（東工大）、神崎亮平（東大）

1P1-B07:「大規模データベースによる運動と言語の連想をクラウド上で行うヒューマノイドロボットの知能」

草島育生、高野渉、中村仁彦（東大）

1P1-B08 : “Feasibility of EEG as Human-Machine Interface Modality”

Jaeho Chung(Hankuk Academy of Foreign Studies), Jae-Hwan Bong, Suhun Jung, Shinsuk Park(Korea Univ.)

1P1-B09:「生物の脳を模したパルス形ハードウェアニューラルネットワークによるサーボモータ用 PWM 波形の生成」

原靖典、小原広輝、齊藤健、内木場文男（日大）

1P1-B10 : 「関係性への欲求に基づく親子間行動の動機づけモデル」

西川輝彦（阪大）、荻野正樹（関西大）、浅田稔（阪大）

1P1-B11 : “Analysis of Information Measure for Sensory Motor Contingency toward Modeling Social Development”

Hamed Mahzoon, Yuichiro Yoshikawa(Osaka Univ.), Hidenobu Sumioka(ATR), Hiroshi Ishiguro(Osaka Univ.)

[RT ミドルウェアとオープンシステム / RT Middleware and Open System](#)

1P1-C01 : “Basic Study on Element Administration in Robotics Middleware”

Arturo Ceron Lopez, Edwardo Fukushima(TITECH)

1P1-C02 : 「PDCP (Prosthetic Device Communication Protocol) と OpenRTM の連携」

梶谷勇（産総研）、三輪明生（岡山工技セ）、神徳徹雄（産総研）

1P1-C03 : 「RT ミドルウェア利用者のためのオープンフレームワークの開発」

菅佑樹、尾形哲也（早大）

1P1-C04 : 「RT-Middleware を用いた移動ロボットにおける動的システム変更機能の開発」

藤岡峻、田畑伸頼、山口健太、水川真、吉見卓、安藤吉伸（芝浦工大）

1P1-C05 : 「ART-Linux における RT コンポーネント間の同期方法の検討」

清水昌幸 (静岡大)、石綿陽一、尹祐根、加賀美聡 (産総研)

1P1-C06 : 「Kinect と ARToolKit を用いた人間協調型ロボットのための RT コンポーネントの開発」

秋葉直樹、山野光裕 (山形大)

[バイオアセンブラ / Bio Assembler for 3D Cellular System Innovation](#)

1P1-C08 : 「リアルタイム計測に基づく局所環境制御システムの開発」

元吉隆広、小嶋勝、大原賢一、洞出光洋、前泰志、新井健生 (阪大)

1P1-C09 : 「画像処理技術を用いた細胞内抗体量測定システムの研究開発」

松本康平、久池井茂、川原浩治 (北九州高専)

1P1-C10 : 「アルギン酸ゲルファイバを用いた微細格子形状構築の自動化」

福島英、小野崎峻、小嶋勝、大原賢一、洞出光洋、前泰志、新井健生 (阪大)

1P1-C11 : 「微小力センサ搭載型マイクロハンドによる細胞剛性計測の自動化」

藪垣博之、大原賢一、小嶋勝、境慎司、洞出光洋、前泰志 (阪大)、谷川民生 (産総研)、新井健生 (阪大)

1P1-C12 : 「機械刺激により自己組織化する細胞触覚センサ」

民山浩輔、清水正宏 (阪大)、宮坂恒太、小椋利彦 (東北大)、中井淳一、大倉正道 (埼玉大)、細田耕 (阪大)

1P1-C13 : 「トロイダル形状スフェロイド生成自動化のためのマイクロ流体デバイスの作製と評価」

鷹井洋力、小嶋勝、大原賢一、洞出光洋、前泰志 (阪大)、大和雅之 (東京女子医大)、新井健生 (阪大)

1P1-C14 : 「細胞含有ゲルファイバーを用いた多層小口径血管の作製」

武井菜月、中島正博、田島寛隆、福田敏男 (名大)

1P1-D01 : 「感熱応答性ゲルのヒステリシスを用いたマイクロ構造体の作製及び組み立て」

竹内大、中島正博、田島寛隆、福田敏男 (名大)

1P1-D02 : 「神経細胞と筋細胞で構成される in vitro Closed-loop 制御システムの構築」
門澤拓海 (阪大)、星野隆行 (東大)、秋山佳丈、森島圭祐 (阪大)

1P1-D03 : 「磁気アルキメデス効果を用いた電磁石による 3 次元細胞凝集体構築に関する検討」
正典子、上西慧、森島圭祐、秋山佳丈 (阪大)

1P1-D04 : 「オンチップ・インピーダンスアナライザ」
垣尾翼、佐久間臣耶、杉田真邦、新井史人 (名大)

1P1-D05 : 「真空遠心インプリントによるコラーゲンビトリゲル薄膜微細流路の開発」
池内真志、生田幸士 (東大)

1P1-D06 : 「細胞シート力学特性評価システムの開発」
上杉薫、秋山佳丈、星野隆行 (阪大)、秋山義勝、大和雅之、岡野光夫 (東京女子医科大)、森島圭祐 (阪大)

1P1-D07 : 「三次元アセンブリされた積層細胞のオンチップ培養・評価システム」
山岸由佳、益田泰輔、大脇浩史 (名大)、松崎典弥、明石満 (阪大)、新井史人 (名大)

1P1-D08 : 「微細環境における 3 次元情報提示の高速化」
高木翔太、大原賢一、小嶋勝、前泰志、新井健生 (阪大)

1P1-D09 : 「iPS 細胞由来血小板の高効率回収システムの構築」
中川洋輔、中島正博、池田誠一、福田敏男、新井史人 (名大)、中村壮、江藤浩之 (京大)

1P1-D10 : “Osmotic Effect on Living Cells in a Micro-Channel”
Chia-Hung Tsai, Makoto Kaneko(Osaka Univ.), Shinya Sakuma, Fumihito Arai(Nagoya Univ.)

1P1-D11 : 「細胞ストレステストの高速安定化」
黒田圭介、福井航、金子真 (阪大)、佐久間臣耶、新井史人 (名大)

1P1-D12 : 「人工血管足場を用いた異種細胞の培養技術」
田島寛隆、中島正博、福田敏男 (名大)

1P1-D13 : 「多色マイクロコンタクトプリンティングに向けた精密位置合わせ」
田中信行、太田裕貴、福守一浩、大和雅之、岡野光夫 (東京女子医科大)

1P1-D14 : 「2 段構造を有する細胞シート用ヘラ機構による積層化実験」

多田隈建二郎、野村亮太 (阪大)、田中信行、原口裕次、清水達也、大和雅之、岡野光夫 (東京女子医科大)、東森充、金子真 (阪大)

看護とメカトロニクス / Nursing and Mechatronics

1P1-E01 : 「加速度センサを利用した横臥時間計測システムの開発」

清水章博、大谷奈緒、川谷亮治 (福井大)、高田直人 (長野県飯田 OIDE 長姫高)、小林義文 (福井県立病院)

1P1-E02 : 「本態性振戦患者の食事動作を支援する肘装着型ロボットの装着による振戦抑制効果の検証」

松本侑也 (早大)、關雅俊 (菊池製作所/早大)、安藤健 (パナソニック/早大)、小林洋、中島康貴 (早大)、飯島浩 (横浜リハ)、長岡正範 (順天堂大)、藤江正克 (早大)

1P1-E03 : 「靴内部における足底の剪断力・圧力の同時測定法の開発」

高野学、野口博史、大江真琴、真田弘美、森武俊 (東大)

1P1-E04 : 「意識障害者のための立位ステッピング装置の開発」

平野嘉大 (芝浦工大)、柴田芳幸 (東京都立産業技術高等専門学校)、木下崇史 (国立障害者リハビリテーションセンター)、山本紳一郎、米田隆志 (芝浦工大)、内川研 (済生会横浜市東部病院)

1P1-E05 : 「視覚・触覚フィードバックを組み込んだ手の訓練装置に関する研究」

森崇 (芝浦工大)

1P1-E06 : 「ステレオ視を用いたマニピュレータ操作補助に関する研究」

椎根健、和田一義 (首都大)

1P1-E07 : 「加速度データロガーを用いた在宅ロボット・セラピーの実施状況記録システムの開発」

上月康弘、和田一義、高澤 佑太佑太、安藤亮太 (首都大)

1P1-E08 : 「自立支援型移乗介助ロボット開発小史」

安田寿彦 (滋賀県立大)、渡辺正 (アートプラン)、伊丹君和 (滋賀県立大)、酒井一昭 (滋賀県東北部工業技術センター)

1P1-E09 : 「生体情報モニタリング機能を有する移動トイレスステムの開発」
水野文雄、藤田豊己（東北工大）、山口隆美（東北大）

フレキシブルロボット・メカニズム / Flexible Robot/Mechanism and its Control

1P1-F01 : 「多方向への移動を可能としたソフト二足歩行ロボット」
村岡遊、高橋稔幸、谷村健太、西田麻美（関東学院大）

1P1-F02 : 「生物規範(爪)を有するよじ登りロボットの運動メカニズム」
渡邊拓磨、遠藤勇、喜々津岳史、西田麻美（関東学院大）

1P1-F03 : 「柔軟リンク系の振動・動揺抑制」
今井勇佑、磯部大吾郎（筑波大）

1P1-F04 : 「弾性力と重力の同時作用下における省エネルギー多関節ロボットの実現」
松阪憲人（立命館大）、植村充典（阪大）、西岡靖貴、川村貞夫（立命館大）

1P1-F05 : 「インフレータブル構造を持つ極軽量ロボットアームの開発」
金慧鍾、西岡靖貴、川村貞夫（立命館大）

1P1-F06 : 「軟固体内部へのロボストリーチングのためのニードルシューティングシステム」
中嶋拓人、望山洋（筑波大）

1P1-F07 : 「フレキシブルな噴射管を有するウォーターポンプジェット推進機構を持つ小型遊泳ロボットの開発」
高原駿（筑波大）

1P1-F08 : 「ステレオビジョンと輪郭追跡を用いた帯状物体の三次元形状計測」
民谷真孝（立命館大）

1P1-F09 : 「水力学的骨格を用いた完全密閉型柔軟移動ロボット」
片岡木太郎、木村仁、伊能教夫（東工大）

ユニバーサルデザインとロボメカ / Universal Design and Robotics & Mechatronics

1P1-G01 : 「触覚インタフェースにおける手がかり動作の効果に関する研究」

浅川貴史 (近畿大高専)、河原崎徳之 (神奈川工大)

1P1-G02 : 「筋力補助スーツを用いた長期農作業が身体機能に及ぼす影響」

吉成哲 (道総研)、田中孝之、瀧澤一騎、奈良博之 (北大)、鈴木善人 (スマートサポート)、前田大輔、中島康博、桑野晃希 (道総研)

1P1-G03 : 「カラーユニバーサルデザインを考慮した表示画面設計に関する研究」

河原崎徳之、清水駿、吉留忠史 (神奈川工大)

1P1-G04 : 「環境デザインを利用したロボットの自己位置補正」

生田目祥吾、松日楽信人 (芝浦工大)

1P1-G05 : 「I C タグ環境を利用した移動ロボットの誘導と制御」

吉留忠史、河原崎徳之 (神奈川工大)

【関東支部茨城ブロック】イバラキロボットテクノロジー / IBARAKI Robot Technology

1P1-G06 : "Reconstruction of the JAEA robots for the Fukushima NPP accidents emergency response"

Shinji Kawatsuma, Ryuji Mimura, Fumihiko Kanayama, Kouji Nakai (Japan Atomic Energy Agency), Hajime Asama (Univ. of Tokyo)

1P1-G07 : 「撮影画像における特徴点マッチングと三次元形状認識を用いた原子炉内状況調査への適用」

上地優 (原子力機構)、赤井直紀、尾崎功一 (宇都宮大)、伊藤主税、日野竜太郎 (原子力機構)

1P1-G08 : 「筑波大学超小型人工衛星 ITF-1 「結 (ゆい)」 のミッションとテクノロジー」

兼井宏嘉、千葉裕介、齋藤陽介 (筑波大)、岡田浩尚 (産総研)、亀田敏弘 (筑波大)

1P1-G09 : 「モニタリングロボットシステムの開発」

米谷豊、大谷健一、江沢直也 (日立 GE ニュークリア・エナジー)、木下泰三、山下春造 (日立製作所)

1P1-G10 : 「小型双腕重機型ロボット(ASTACO-SoRa)の開発」

米谷豊、遠藤洋 (日立 GE ニュークリア・エナジー)、関上隆、水落晃、八塚尚 (日立エンジニアリング・アンド・サービス)、江川栄治 (日立建機)

移動ロボットの自己位置推定と地図構築 (2) / Localization and Mapping (2)

1P1-H01 : 「一周波 RTK-GPS による屋外移動体の位置推定と評価」

鈴木太郎、久保信明 (東京海洋大)

1P1-H02 : 「小型 UAV における GPS ジャイロ/IMU 複合を用いた姿勢計測手法の構築」

渡邊研、太田哲平、北村光教、天野嘉春、橋詰匠 (早大)

1P1-H03 : 「LRF を用いた機械学習による自律移動ロボットのための走行可能領域検出」

横田隆之 (明治大)

1P1-H04 : 「準天頂衛星 LEX 信号を用いたタイトカップリング型 GNSS/IMU 複合航法の構築」

北村光教、渡邊輝、天野嘉春、橋詰匠 (早大)

1P1-H05 : 「樹木隣接環境下における GPS マルチパス誤差調査に関する研究」

北村光教、竹下知宏、大西正光、天野嘉春、橋詰匠 (早大)

1P1-H06 : 「移動ロボットを用いたユーザの姿勢情報分類及びマッピング」

木村孝広、勝山貴史、竹村憲太郎、高松淳、小笠原司 (奈良先端大)

1P1-H07 : 「屋外環境におけるスキャンマッチングの精度評価手法の検討」

江口純司、尾崎功一 (宇都宮大)

1P1-H08 : 「移動ロボットのためのランドマークの敷設環境の調査と敷設ルール」

芦澤怜史、岩田隆之介、山下道央、大脇知也、大道武生 (名城大)

1P1-H09 : 「移動と環境操作による画像特徴量の変化に基づく地図表現を用いた行動制御」

市村彰啓、水内郁夫 (農工大)

1P1-H10 : 「RGB-D センサを用いて LRF の計測欠落領域を補間した三次元地図の作成」

瀬戸裕基、藤原且、池田毅、山本元司 (九大)

1P1-I01 : 「航空測量地図を用いた GPS 衛星の可視性に基づく車輻の位置推定」
荒川尚吾、竹内栄二郎、大野和則、田所諭 (東北大)

1P1-I02 : 「IMES を用いた移動ロボットナビゲーションに関する研究」
松本和己、田附雄一、金森哉吏 (電通大)

1P1-I03 : 「RGB-D カメラを用いた移動ロボットのための 3 次元環境地図構築」
岡田伸也、鈴木智、石井崇大、藤澤陽平、飯塚浩二郎、河村隆 (信州大)

1P1-I04 : 「位置同定コンポーネントの開発と精度評価」
槇修一、正木良三、松本高斉 (日立産機システム)

1P1-I05 : 「2D マップと 3D マップを併用した自己位置推定の試み」
山川史、青木彬、佐々木理、多羅尾進 (東京高専)

1P1-I06 : 「走行中における移動ロボットの自己位置推定手法」
永松耕平、張曉林 (東工大)

1P1-I07 : "A New Algorithm To Detect Lines in Noisy Environment for Indoor Robot Mapping"
Ankit Ravankar, Yohei Hoshino, Takanori Emaru, Yukinori Kobayashi(Hokkaido Univ.)

1P1-I08 : 「自己完結性を有する二次元コードによる移動ロボットの自己位置推定法の検討」
藤内陽介、小林裕之 (大阪工大)

3次元計測／センサフュージョン / 3D Measurement/Sensor Fusion

1P1-J01 : 「つくばチャレンジ 2012 における屋外自律ナビゲーションシステムの開発」
齊藤隆仁、永田祐也、木内健太郎、齋藤政伸、横田隆之、黒田洋司 (明治大)

1P1-J02 : 「レーザスキャナを用いた距離と見えに基づく物体識別」
近藤直明、大石修士、岩下友美、倉爪亮、長谷川勉 (九大)

1P1-J03 : 「面の対応付けによる家具可動部の全周形状モデリング」
山崎公俊 (信州大/東大)、宗玄清宏、山本貴史 (トヨタ)、稲葉雅幸 (東大)

1P1-J04 : 「マルチスポット光を用いた距離画像センサの計測範囲拡大」
野崎慎太、内田裕己、梅田和昇 (中央大)

1P1-J05 : 「Web カメラを用いた小動物の行動解析に適するオートビデオモーションキャプチャ」

太田善章、嘉崎琢馬、ベンチャージェンチャン（農工大）

1P1-J06 : 「焦点距離の高速スキャンにより得られる時系列画像を用いた高速三次元動き推定手法」

松崎翔太、奥寛雅、石川正俊（東大）

1P1-J07 : 「屋内外で利用可能な可搬型三次元計測装置の開発」

藤原浩平、千野遼平、太田哲平、石川貴一郎、天野嘉春、橋詰匠（早大）

1P1-J08 : 「差分ステレオとパーティクルフィルタによる人物追跡」

川下雄大、柴田雅聡、生形徹、有江誠（中央大）、寺林賢司（静岡大）、梅田和昇（中央大）

1P1-K01 : 「Kinect と人体寸法データベースを用いた人の把持物体の推定」

久塚愛之（産総研/東理大）、鮫島一平、竹村裕（東理大/産総研）、河内まき子、加賀美聡（産総研）

1P1-K02 : 「魚眼ステレオカメラとプロジェクタを用いた 3 次元水中計測」

坂本一樹（東大）、モロアレッサンドロ（ライテックス）、佐藤貴亮（東大）、金子透（静岡大）、山下淳、浅間一（東大）

1P1-K03 : 「3 次元点群計測を用いた果樹の枝構造認識に基づく実の個体識別法」

湯本裕矢、水内郁夫（農工大）

1P1-K04 : 「無限回転型全方位 3 次元測域センサの開発」

吉田森彦、渡辺敦志、大矢晃久（筑波大）

1P1-K05 : 「三次元アーカイビング装置の開発と自動体積計測」

山下裕貴、小林宏（東理大）

1P1-K06 : 「単一動力による走査軌跡可変機構を備えた三次元走査装置の開発」

野口尚人、中西健、李根浩、丁洛榮（北陸先端大）

[移動ロボットのための視覚/Vision System for Mobile Robot](#)

1P1-L01 : 「生体の視聴覚機能に基づく対象物追跡システムの構築」

出田槇之介、田中誠大、上田隆司、西尾公裕（津山高専）

1P1-L02 : 「移動ロボットのための複数の距離センサを用いた段差を含む屋内環境認識」
岡田侑己、三浦純、ArdiyantoIgi、佐竹純二（豊橋技大）

1P1-L03 : 「人物追従機能を有する付き添いロボットの開発」
小出健司、三浦純、佐竹純二（豊橋技大）

1P1-L04 : 「三次元視覚と環境地図を用いた移動ロボットの机上物体観測システムの構築」
江川拓良、鮫島一平、仁瓶雄真（東理大/産総研/JST CREST）、加賀美聡（産総研/東理大/JST CREST）、溝口博（東理大/産総研）

1P1-L05 : 「眼球・頸部協調運動機能を有する移動ロボット用両眼視覚制御システム」
明ヶ戸時夢、中谷康人、酒井頌平、張曉林（東工大）

進化・学習とロボティクス (2) / Evolution and Learning for Robotics (2)

1P1-M01 : 「RNN とファジィルールを用いた予測制御システム」
山田和明（東洋大）

1P1-M02 : 「大車輪ロボットにおける LS モデルを用いた Q 学習の効果」
アルアルワンアリー、アルスビヒーシヤム、浦上大輔、関口暁宣、松尾芳樹（東京工科大）

1P1-M03 : 「触覚情報の強化学習における利用」
中山拓也、山口明彦、高松淳、小笠原司（奈良先端大）

1P1-M04 : 「学習型能動知覚モデルによる単一物体からの特徴抽出」
郷古学（東北学院大）、小林祐一（静岡大）、金天海（ホンダリサーチインスティテュートジャパン）

1P1-M05 : 「三次元物理空間における恐竜の歩行行動の獲得」
成瀬幸史、渡辺美知子、鈴木育男、岩舘健司（北見工大）

1P1-M06 : 「STDP 則に基づくオンライン学習型ニューラルネットモデルの提案」
岩舘健司、鈴木育男、渡辺美知子（北見工大）、山本雅人、古川正志（北大）

1P1-M07 : 「集団追跡・逃走問題における協調動作の獲得」
門前泰則、岩舘健司、鈴木育男、渡辺美知子（北見工大）

筋骨格モデリング／Musculoskeletal modeling

1P1-N01 : 「ヒト上腕二頭筋の低周波粘弾性測定」

伊藤明、堀内亮、平山敦基、田村陽次郎（鈴鹿高専）

1P1-N02 : 「筋力推定に基づくステアリング操作時の力知覚特性に関する考察」

佐藤純平（広島大）、竹村和紘、山田直樹、岸篤秀、西川一男、農沢隆秀（マツダ）、辻敏夫、栗田雄一（広島大）

1P1-N03 : 「解剖学的に詳細なヒト足部の 3 次元 FE モデルによる歩行時の GRF 解析」

小林太樹、清水正宏（阪大）、荻原直道、名倉武雄、中村俊康、陣崎雅弘（慶大）、細田耕（阪大）

1P1-N04 : 「四足動物のギャロップ歩容における EMG に基づく後脚軌道の再現」

東田雅壽、清水正宏、成岡健一、細田耕（阪大）

1P1-N05 : 「筋骨格型ロボットの筋内力フィードフォワード位置制御における関節トルクに基づく筋配置設計法」

松谷祐希（九大）、越智裕章、木野仁（福岡工大）、石橋良太（首都大）、田原健二、山本元司（九大）

1P1-N06 : 「シフトレバー位置の最適化に関する研究」

小金澤智洋、佐野純、足立吉隆、藤倉審典（芝浦工大）、楽松武、木田正吾（スズキ）

1P1-N07 : 「デルマトームに基づく足底感覚による歩行制御システムの解析」

村井昭彦、中村仁彦（東大）

1P1-N08 : 「示指関節運動の連動性」

多田充徳（産総研）、末田信二郎（MIT）、鎌田雄策、中村俊康（慶大）、PaiDinesh（UBC）、名倉武雄、富山芳昭（慶大）

MEMS とナノテクノロジー／MEMS and Nano-Technology

1P1-O01 : 「ツリガネムシの収縮・伸張運動を利用した流体スイッチング素子の開発」

永井萌土、谷崎耕平、川島貴弘、柴田隆行（豊橋技大）

1P1-O02 : 「圧電高分子材料を用いた微小領域内キャビテーション検出センサ」

藪本雅喜、神田岳文、鈴森康一（岡山大）

1P1-O03 : 「Volvox の走光性を利用した光駆動型ボールバルブの開発」

小栗有寛、永井萌土、川島貴弘、柴田隆行（豊橋技大）

1P1-O04 : 「表面張力を利用した自律型ピンセットの提案と実証」

石橋弦樹、浅田幸輝、丸尾昭二（横国大）

1P1-O05 : 「光の全角運動量を利用した金属ナノワイヤーのマニピュレーション」

小澤諒太、丸尾昭二（横国大）

1P1-O06 : 「電界誘起型マイクロバブルナイフによる細胞への試薬導入」

栗木宏樹、山西陽子、佐久間臣耶、鈴木孝征、東山哲也、新井史人（名大）

1P1-O07 : 「圧力駆動バルーンによる停止機構を有するカプセル内視鏡マイクロロボット」

廣瀬翔太、山本仁、大村聡、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/Search and Rescue Robot and Mechatronics](#)

1P1-P01 : 「繫留浮遊体を用いた三人称視点によるロボットのリアルタイム操作支援インタフェースの提案」

戸田光紀、前田直哉、鐘ヶ江資子、杉浦裕太、稲見昌彦、杉本麻樹（慶大）

1P1-P02 : 「レスキューロボットのがれき上移動性評価を目的とした表面起伏度に基づくがれきの分類」

川尻将大、小野里雅彦、田中文基（北大）

1P1-P03 : 「雪崩遭難者位置発見用レスキューデバイスの開発」

栗原健一郎、澤井圭、鈴木剛（電機大）

1P1-P04 : 「外界カメラとの情報共有を可能とした仮想的俯瞰画像提示システム」

原俊介、佐藤徳孝、森田良文（名工大）

1P1-P05 : 「手先の目標位置入力によるレスキューロボットの遠隔操作システム」

岡部大輔、佐藤徳孝、森田良文（名工大）

1P1-P06 : 「マニピュレーション機能を有する飛行作業ロボット」

碓洋平、浜田貴弘、ダメイトリアシュリ、塚越秀行、北川能（東工大）

1P1-P07 : 「災害用係留型気球 InfoBalloon の係留シミュレーションに関する研究」
伴丈遼一、小野里雅彦、田中文基（北大）

1P1-P08 : 「転倒回避を考慮した受動サブクローラを有する災害対応ロボットの操縦支援システム」
長谷川慧、鈴木壮一郎、奥川雅之（愛知工業大）

1P1-P09 : 「受動性を有する形状可変クローラの張力調整機構の提案」
鈴木壮一郎、奥川雅之、長谷川慧（愛知工業大）

1P1-P10 : 「3次元形状と空間線量マップからの放射線減衰特性に基づいた地物表面放射線源分布推定」
皆本岳、竹内栄二郎、田所諭（東北大）

1P1-P11 : 「災害救助犬が長時間装着可能な探査記録装置の開発」
坂口尚己、大野和則、竹内栄二郎、永谷直久、田所諭（東北大）

1P1-P12 : 「凧と小型無人陸上車両を用いた空撮法の提案」
山田泰之、宮川泰（慶大）

1P1-P13 : 「受動サブクローラを有するクローラ型移動ロボットにおけるサブクローラ角度の拘束条件に関する検討」
細見和輝、奥川雅之、丹羽主樹、鈴木壮一郎、長谷川慧（愛知工業大）

1P1-P14 : 「立体視機能と体幹 6 自由度を有するテレイグジスタンス救助ロボットの評価」
渡邊孝一、江川諒、萬羽俊太郎、菅原亮（木更津高専）、古川正紘、南澤孝太、舘暲（慶大）

1P1-P15 : 「活火山探査を目的とした電動マルチロータ機搭載用小型軽量移動ロボットの開発」
秋山健、山内元貴、永谷圭司、吉田和哉（東北大）、伊豆智幸（エンルート）、MackayRandy
（Japan Drones）

1P1-P16 : 「移動ロボットによる動的な電波状況推定のための環境形状データの自動生成」
渡邊浩也、松田崇史、羽田靖史（工学院大）

1P1-P17 : 「無線遠隔操作型移動ロボットの遭難を防ぐための電界強度シミュレーション」
松田崇志、渡邊浩也、羽田靖史（工学院大）

1P1-P18 : 「クローラロボット側面の接触を計測可能な可動バンパー式接触センサの開発」
大野和則、東和幸、竹内英二郎、田所諭（東北大）

1P1-P19 : 「斜交関節を用いた多自由度関節機構に関する研究」
柴野康介、大金一二（新潟工科大）

1P1-P20 : 「ICT 技術を活用したレスキューベストの開発」
土井智晴（阪府高専）、奥川雅之（愛知工科大）、山内仁（岡山県大）、宗澤良臣（岡山大）、大坪義一（近畿大）、小林滋（神戸市立高専）、衣笠哲也（岡山理科大学）

1P1-P21 : 「積層構造による胴体を持つ柔軟全周囲クローラの開発」
土師貴史、荒木辰一、土井恭平（松江高専）、衣笠哲也、吉田浩治（岡山理科大学）、林良太（鹿児島大）、入部正継（阪電通大）、徳田献一（和歌山大）、天野久徳（消防研）

1P1-P22 : 「集束コンベックスによる高強度・高伸縮比マニピュレータ機構の開発」
猪股慧、大月和穂、重高翔太、武田朋之、小野寺涼太、齋藤敬（秋田県立大）

1P1-P23 : 「車輪型階段昇降機構の試作と実験」
岩野優樹（明石高専）、大須賀公一（阪大）、天野久徳（消防研）

[作業をするロボット \(2\) / Robots for Works \(2\)](#)

1P1-Q01 : 「Kinect と ARtoolkit を用いた簡便な福祉用ロボットアーム制御システムの開発」
中村恭之、小川洋平（和歌山大）

1P1-Q02 : 「次世代高速炉内二重配管用検査ロボットの制御と高温試験」
小島聖平、川井昌之（福井大）

1P1-Q03 : 「屋外で人間の作業を支援するマニピュレータの開発」
横山貴之、宮里貴嗣、加藤恵輔（明治大）

1P1-Q04 : 「Dynamic Object Caging を用いた複数移動ロボットによる協調搬送制御」
曲山勝、松本英統、王志東、南沢武士（千葉工大）

1P1-Q05 : 「部品の精密形状を利用したロボットによる精密組み立て」
高橋淳二（名大/ 青山学院大学）、福川智哉、福田敏男（名大）

1P1-Q06 : 「伝統工芸「絞り」における簡易型キャップ装着機」
西堀研人（名大）、松野広幸、西堀賢司（大同大）

1P1-Q07 : 「機械部品組立ロボットシステム」

本間敏行、高山裕規、掃部雅幸、木下博貴、赤松政彦、川上良裕（川崎重工）

1P1-Q08 : 「刈払ロボットにおける刃物周辺の 3 次元環境情報取得と認識」

滝田好宏、山岡香苗、大川真弥、伊達央（防衛大）

1P1-Q09 : 「環境変動に応じた遠隔教示軌道の切り換えによるロバストかつ効率的な組立作業の実現」

寺中雄哉（神戸大）、木原康之、菅野貴皓（京大）、津坂優子、札幌勇大（パナソニック）、横小路泰義（神戸大）

ウェアラブルロボティクス/Wearable Robotics

1P1-R01 : 「放射線保護服の重量補償を行う車輪型装具 Wheeb-1 の開発」

渡辺将広、広瀬茂男（東工大）

1P1-R02 : 「対麻痺者の歩行支援を行う装着型パワーアシストロボットの基礎研究」

大嶋宏典（豊田工大）、BarkanUgurlyu（ATR）、川西通裕、成清辰夫（豊田工大）

1P1-R03 : 「外骨格型把持力支援システム使用時における指先力精度の優位性」

長谷川泰久、武藤淳一（筑波大）

1P1-R04 : 「外骨格を使用しない下肢用空気式パワーアシストウェアの開発」

土居柁博、佐々木大輔、則次俊郎、高岩昌弘（岡山大）

1P1-R05 : 「運筆動作矯正のためのウェアラブル型圧覚提示装置の開発」

成田昌史、津田尚明（和歌山高専）、野村由司彦、加藤典彦（三重大）

1P1-R06 : 「ウェアラブルロボットによる物体との接触を考慮した上肢動作支援制御」

米沢圭史、水谷直人、加藤典彦、矢野賢一（三重大）、小林安之（ルミナスジャパン）

1P1-R07 : 「歩行補助ロボットの着地制御法の開発」

加藤高之、香川高弘、宇野洋二（名大）

1P1-R08 : 「筋の出力特性を再現するラバーレス人工筋駆動型上肢パワーアシスト装置の開発」

高橋諒、齋藤直樹、佐藤俊之（秋田県立大）

1P1-R09 : 「非同期視覚共有のためのカメラ運動補償手法の開発」

豊島和樹 (茨城大)

1P1-R10 : 「3次元人体モデルを用いた装着型支援システムの運動制御」

皆川新太、鈴木慎治、平田泰久、小菅一弘 (東北大)

1P1-R11 : 「体幹と脚の運動に関する慣性センサ情報を用いた日常生活動作推定手法の検討」

齋木拓也、山本元司 (九大)

1P1-R12 : “Investigations of impressions and needs for "KEIROKA technology" in Denmark”

Fumiya Shibukawa(Hokkaido Univ.), Takai Hisamitsu(Aarhus Univ.), Matsumoto Tokuko(Dinfysioterapeut.dk), Imamura Yumeko, Tanaka Takayuki(Hokkaido Univ.), Suzuki Yoshito(Smart Support Technologies)

1P1-R13 : 「空気圧ソフトアクチュエータを用いた上肢用パワーアシストウェアの開発」

亀山剛、則次俊郎、高岩昌弘、佐々木大輔 (岡山大)

1P1-R14 : 「拘束感の少ない非外骨格型軽量ロボティックウェアの開発」

田中浩仁、竹内志津江、鉄矢美紀雄、橋本稔 (信州大)

触覚と力覚 (1) / Tactile and Force Sensing (1)

2A1-A01 : 「マイクロ音叉を用いた生体細胞の微小機械動特性計測システムの開発」

景暁バイ、清水雄太、青山尚之 (電通大)

2A1-A02 : 「四軸荷重測定用柔軟接触センサの開発」

田中航平、中山昇、春日翔平 (信州大)

2A1-A03 : 「積層型静電容量式 3D タッチパネルの開発」

辻聡史、小浜輝彦 (福岡大)

2A1-A04 : 「弾性表面波皮膚感覚ディスプレイにおける知覚閾値の測定」

高田裕樹、多門良、高崎正也、水野毅 (埼玉大)

2A1-A05 : 「紫外線硬化樹脂点字・触図の新規作成装置の開発」

土井幸輝、河野勝 (特総研)、西村崇宏、藤本浩志 (早大)、田中良広、澤田真弓、大内進、金子健、金森克浩 (特総研)

2A1-A06 : 「視覚障害者のための筆記具の開発とその評価」

土井幸輝 (特総研)、西村崇宏 (早大)、田中隆 (安久工機)、菅間敦 (首都大)、金森克浩 (特総研)、畠山卓朗 (早大)

2A1-A07 : 「バイラテラル制御系の位置と力のスケーリングと操作性に関する一考察」

水木和磨、木下定洋、牧野忠慈、国立彩織、石川潤 (電機大)

2A1-A08 : "A Bio-Mimetic Fingertip that can Detect Force and Vibration Modalities"

Damith Suresh Chathuranga Katudampe Vithanage, Shinichi Hirai(Ritsumeikan Univ.)

2A1-A09 : 「接触部分に柔軟素材を用いた力覚センサによる全身触覚」

栗田直幸、蓮沼裕喜、境野翔、辻俊明 (埼玉大)

2A1-A10 : 「HIGEMOJYA センサの開発に関する研究」

内田真一、大須賀公一 (阪大)

2A1-A11 : 「TAKO-Pen : 皮膚への吸引圧刺激を用いたペン型疑似力覚インタフェース」

前森大貴、PorquisLope Ben、永谷直久、昆陽雅司、田所諭 (東北大)

2A1-A12 : 「高速・高感度なすべり覚センサの開発」

蔡孝棟、明愛国、下条誠、鈴木陽介 (電通大)

2A1-A13 : 「フレキシブル基板を用いた指先装着型電気触覚ディスプレイ」

佐藤克成、南澤孝太 (慶大)、梶本裕之 (電通大)、舘暲 (慶大)、木村泰介、室本進吾、尾崎和行、松本博文 (日本メクトロン)

2A1-A14 : 「確率共鳴現象を利用した触覚知覚感度向上に関する研究」

栗田雄一、末田大和、辻敏夫、服部稔、澤田紘幸、恵木浩之、大段秀樹 (広島大)、竹村裕 (東理大)、上田淳 (ジョージア工科大)

2A1-B01 : 「音響解析に基づく固体振動成分の解析と振動触感の生成」

花光宣尚、南澤孝太、舘暲 (慶大)

2A1-B02 : 「周期衝突振動を用いた牽引力呈示における感覚特性の評価」

島拓也、竹村研治郎 (慶大)

2A1-B03 : 「超音波式ネット状近接覚センサの構成方法に関する検討」

有田輝、鈴木陽介 (電通大)、小川博教、飛田和輝 (日本精工)、下条誠 (電通大)

2A1-B04 : 「静電摩擦力制御によるマルチタッチ・パッシブ力覚提示の試み」
中村琢、山本晃生（東大）

福祉ロボティクス・メカトロニクス (1) / Welfare Robotics and Mechatronics (1)

2A1-B08 : 「運動機能障害を模擬する装着型ダミージョイント」
石川俊、岡本正吾、秋山靖博（名大）、磯貝香（名大/常葉大）、山田陽滋（名大）

2A1-B09 : 「ユーザエクスペリエンスを実現する最適データベース設計の研究開発」
花田美佳（北九州高専）、真鍋ゆき（アルファードesign）、久池井茂（北九州高専）

2A1-B10 : 「小型人型ロボットを用いた体操指導における高齢者の運動評価」
平野正隆、花島直彦、瓜田圭吾、武藤悟（室蘭工大）、村岡洋平、大嶋誠（製鉄記念室蘭病院）

2A1-B11 : 「実世界と PC 両者にアクセス可能な介護支援用ハンズフリーインタフェース」
中迫翔子、岩城敏、谷口和弘（広島市大）

2A1-B12 : 「軽度下肢障がい者の一般トイレ利用を可能にする移動補助具」
鯉淵正寛、森善一、菊池亮太（茨城大）

2A1-B13 : 「自立支援型移乗介助ロボットの研究」
濱小路勇希、安田寿彦、丸尾純平、玉川健太郎、伊丹君和（滋賀県立大）

2A1-B14 : 「インテリジェントシーティングシステムのための Kinect を用いた背面凹凸の測定実験」
安齋健一、菊池武士（山形大）、渋谷保（クリエイティブスタジオ）

2A1-C01 : 「歩行機能が低下した高齢者における移動支援機器に関する検討」
李虎奎、赤澤康史（福まち研）、米田郁夫（東洋大）

2A1-C02 : 「単身高齢者と地域をつなぐ社会の後押しシステムの提案」
津田祐也、持田信二郎（桐蔭横浜大）、高齢福祉課（神奈川県）、森下武志（桐蔭横浜大）

2A1-C03 : 「ハンディキャップを持つ子ども達のための座面昇降機能を備えた移動支援機器の試作」
小島健太郎、安田寿彦、沼田晋（滋賀県立大）

2A1-C04 : 「インテリジェント制御型歩行器のためのユーザー意図同定に関する検討」

菊池武士、田中利昌、安齋健一（山形大）

2A1-C05 : 「インテリジェント短下肢装具の歩行速度に合わせた足関節底屈制御の提案と評価」

菊池武士、弘平谷友隆（山形大）、谷田惣亮（佛教大）、安田孝志（滋賀医療技術専門学校）

2A1-C06 : 「脳信号収集ワイヤレスヘッドセットを用いた電動車椅子ロボットの制御」

中村恭之、茨木仁希（和歌山大）

2A1-C07 : 「HOT 患者の外出支援のための酸素ボンベ搬送カート開発」

入部正継、池田遼太、前田直人、大西幸平（阪電通大）、遠藤玄（東工大）、田窪敏夫（東京女子医科大）、大平峰子（東長野病院）

2A1-C08 : 「起立/着座支援とリハビリ機能を有する歩行器の研究」

山田貴博、中後大輔（関西学院大）、横田祥（摂南大）、高瀬國克（電通大）

2A1-C09 : 「HOT 患者の外出支援のための酸素ボンベ搬送カート開発」

入部正継、前田直人、大西幸平、池田遼太（阪電通大）、遠藤玄（東工大）、田窪敏夫（東京女子医科大）、大平峰子（東長野病院）

2A1-C10 : 「HOT 患者の外出支援のための酸素ボンベ搬送カート開発」

入部正継、大西幸平、前田直人、池田遼太（阪電通大）、遠藤玄（東工大）、田窪俊夫（東京女子医科大）、大平峰子（東長野病院）

2A1-C11 : 「HOT 患者の外出支援のための酸素ボンベ搬送カート開発」

齊藤勇真、入部正継、川崎豊（阪電通大）、遠藤玄（東工大）、田窪俊夫（東京女子医科大）

2A1-C12 : 「柔軟面状触覚センサを用いた呼吸と心拍の計測」

松尾一矢（理研）、加藤陽、清水厚輝、郭士傑（東海ゴム）、向井利春（理研）

2A1-C13 : 「ガイドロボットを用いた屋外環境における視覚障害者のナビゲーション」

上木啓奨、C a p i G e n c i（富山大）

[アクチュエータの機構と制御 \(1\) / Mechanism and Control for Actuator \(1\)](#)

2A1-D01 : 「超音波モータを用いたロボットアームの開発」

山下貴仁、真下智昭、寺嶋一彦（豊橋技大）、武居直行（首都大）

2A1-D02 : 「水力学的骨格を利用したアクチュエータ並列配置型能動関節機構」
木村仁、松崎拓哉、片岡木太郎、伊能教夫（東工大）

2A1-D03 : 「耐久性のある小型水圧サーボ弁の開発」
坂本清志、伊藤優吾、大道武生（名城大）

2A1-D04 : 「光駆動 SMA アクチュエータの導波路パターンの改良」
宇崎啓太、足田雄一、神田岳文、鈴森康一（岡山大）

2A1-D05 : 「電気静油圧アクチュエータのための外乱オブザーバ型摩擦補償における出力軸運動量の使用」
神永拓、安藤雄太、中村仁彦（東大）

2A1-D06 : 「2 方向湾曲動作を実現する空気圧マイクロラバーアクチュエータの開発」
吉岡諒、脇元修一、山本陽太、鈴森康一（岡山大）

2A1-D07 : 「ペンシル型ハンドヘルド非接触マイクロニードルの位置制御機構の開発」
菊地綾、SungwanBoksuwan、青山尚之（電通大）

2A1-D08 : 「電極分割形フレキシブル ER バルブを用いたマイクログリッパ」
吉田和弘、塚本昇、金俊完、横田眞一（東工大）

2A1-D09 : 「作動流体の相変化を利用した高温環境用アクチュエータの開発」
松岡大樹、鈴森康一（岡山大）

2A1-D10 : 「プリーツ折り込み構造による極軽量ソフトメカニズム」
上江洲愛、西岡靖貴、川村貞夫（立命館大）

2A1-D11 : 「ECF マイクロポンプ組み込み可変焦点形液体レンズに関する研究」
佐藤政哉、金俊完、横田眞一（東工大）、枝村一弥（新技術マネイジメント）

2A1-D12 : 「自律運動カプセルゲルロボットの運動解析」
鈴木彩（早大）、前田真吾（芝浦工大）、原雄介（産総研）、橋本周司（早大）

2A1-D13 : 「Mckibben 型空気圧アクチュエータを有する二次元脚ロボットの立位姿勢安定領域に関する実機検証」
中西大輔、末岡裕一郎、杉本靖博、大須賀公一（阪大）、山海嘉之（筑波大）

2A1-D14 : 「二関節駆動型ロボットアームのマルチモータ駆動の省電力特性」
大西謙吾、和田悠生、野口祐智（電機大）

人間機械協調 / Cooperation between Human and Machine

2A1-E01 : 「人カロボティクスの研究」
菅原雄介、小林了（国土館大）

2A1-E02 : 「足底軌跡と作用力による非装着型操作インタフェースの提案」
福西正啓、河合俊和（大阪工大）、西川敦（信州大）、西澤祐吏（香川大）、中村達雄（京大）

2A1-E03 : 「制約つき MPC を用いた動作予測に基づくパワーアシストシステム」
田中優弥、森貴彦（岐阜高専）

2A1-E04 : 「制約つき PFC を用いた動作予測に基づくパワーアシストシステム」
田中優弥、森貴彦（岐阜高専）

2A1-E05 : 「複数機械システムから成るパワーアシストシステムの制御系設計法」
原進、湯地恒太、吉浦隆仁、山田陽滋（名大）、森田良文、佐藤徳孝（名工大）

2A1-E06 : 「車輪型移動ロボットの RFID を用いた移動指令伝達方法におけるユーザビリティの比較・検証」
福井類、後藤健志、佐藤知正、下坂正倫（東大）

2A1-E07 : 「搭乗型パワー増幅機械式マスタスレーブシステムの開発」
白久レイエス樹（東大）、中野桂樹（沖縄高専）、阿嘉倫大（首都大）、玉城光輝（阪大）、伊東繁（沖縄高専）

2A1-E08 : 「遠隔移動ロボットと人間の協調ナビゲーションシステム」
早田恭祐（明治大）

2A1-E09 : 「長期観測データからの人間の行動ルール抽出及び認識手法の検討」
橋本幸二郎（愛知工業大）、平井貴大（名大）、道木加絵（愛知工業大）、道木慎二（名大）

2A1-E10 : 「マルチローターヘリの操縦支援制御」
津崎元教、滝本隆（北九州高専）

2A1-F01 : 「オーブンプラン型のイベント空間における展示品の最適配置」

茂木祐一、岡田昌史（東工大）

2A1-F02 : 「協調作業における気づかい量推定とその応用」

辻田直也、五十嵐洋（電機大）

2A1-F03 : 「テレオペレーションにおける把持支援のための単眼カメラを用いた簡易モデリングによる把持可能部分の提示」

布垣俊武（立命館大）

2A1-F04 : 「つもり制御における行動意図のリアルタイム抽出と伝送の実現」

飯塚博幸（阪大/情報通信研究機構）、下山冬馬（阪大）、丹羽真隆（情報通信研究機構）、安藤英由樹、前田太郎（阪大/情報通信研究機構）

2A1-F05 : 「発達障がい児の社会的行動を促進する療育支援ロボットのための行動制御」

廣川暢一（筑波大）、舟橋厚（愛知県心身障害者コロニー 発達障害研究所）、鈴木健嗣（筑波大/JST さきがけ）

2A1-F06 : 「ホテルにおける人—ロボット間の直接的・受動的インタラクションの比較」

潘雅冬、岡田遥、内山俊朗、鈴木健嗣（筑波大）

2A1-F07 : 「音声教示に基づくロボットマニピュレータの動作生成」

泉清高、井口泰隆、辻村健（佐賀大）

2A1-F08 : 「セミアクティブアシスト機構による周期運動のスキルアシストとパワーアシスト」

日下聖、田中孝之、金子俊一（北大）、梶原秀一（釧路高専）

感覚・運動・計測 (1) / Sense, Motion and Measurement (1)

2A1-G01 : 「競技自転車の最適な機材設定システムに関する研究」

徳安達士、串崎将麻（福岡工大）、松本慎平（広島工大）、北脇知己（岡山大）

2A1-G02 : 「装着型パラレルリンク機構を用いた手首運動計測装置の開発」

北野雄大、中山恵介、横田和隆（宇都宮大）

2A1-G03 : 「身体運動可視化システムの開発を目的とした手先平衡点と手先剛性の推定」

宇野かんな、前田大輔、富永健太、植村充典、平井宏明、宮崎文夫（阪大）

2A1-G04 : 「異なる日に計測した EEG データを用いた眼電流と皮質電流の同時推定法」
森重健一、山田健人（富山県立大）、吉岡琢（ATR）、石井信（京大 / ATR）、川人光男、佐藤雅昭（ATR）

2A1-G05 : 「足裏拇指球のスライド動作に基づくマウス操作」
柳澤壮登、中沢信明（群馬大）

2A1-G06 : 「ヒトの距離感覚に基づいた誘導ロボットの速度制御」
須藤健太（群馬大）、富岡遼（日清紡ホールディングス）、中沢信明（群馬大）

2A1-G07 : 「直線描画時における視覚提示情報がパフォーマンスに与える影響」
長崎修司、渡辺哲陽（金沢大）

2A1-G08 : 「目隠しラバーハンド錯覚における触刺激位置間の距離変化による影響に関する研究」
樋渡勇太朗、藪田哲郎（横国大）

2A1-G09 : 「視覚情報の入力形態が閉眼・受動型教示された身体情報の再生に及ぼす影響」
河村拓実、藪田哲郎（横国大）

2A1-G10 : 「並走移動ロボットによる歩容計測方法の開発」
根岸照、北川祐太、鈴木剛（電機大）

2A1-H01 : 「Wii コントローラを用いた人体運動のパターン認識」
青木崇（農工大）、クリッチダナ（ウォータールー大）、ベンチャージェンチャン（農工大）

2A1-H02 : 「造船における上向き作業支援装置の開発」
池浦良淳、杉浦拓弥、伊藤航平、早川聡一郎（三重大）、篠原紀昭（ジャパンマリンユナイテッド）

2A1-H03 : 「MCF 触覚ゴムセンサーの電流波形における周波数特性」
熊谷亜未、島田邦雄（福島大）、嵯峨宣彦（関西学院大）

2A1-H04 : 「介護リフトの速度変化による昇降運動における被介護者への負担評価」
辻裕介（三重大）

2A1-H05 : 「持ち上げ動作におけるスマートスーツ・ライトの効果と腰部負担感覚のモデル化」
高橋紘介、田中孝之、奈良博之、金子俊一（北大）、吉田英一（産総研）

2A1-H06 : 「物体把持作業における指先可変剛性の有用性評価」

長谷川泰久、北村央士朗、岩城匡広（筑波大）

2A1-H07 : 「ハプティックインタフェースを用いた仮想物体把持による人間の静的な対象物認識特性の研究」

鈴木克弥、豊田希、藪田哲郎（横国大）

2A1-H08 : 「赤外線深度センサを用いた高齢者の歩行能力推定システム」

佐島優、長谷川孔明、中内靖（筑波大）

移動知と身体性基盤 / Mobiligence and Embodiment

2A1-I01 : 「健常者におけるダーツ投擲動作の UCM 解析による関節間協調の解明」

中川純希、安琪、石川雄己、岡敬之、山川博司、山下淳、浅間一（東大）

2A1-I02 : 「CT データに基づく詳細な足モデルおよび人工筋骨格歩行シミュレータの開発」

久米真之介、成岡健一、細田耕（阪大）、荻原直道、陣崎雅弘、名倉武雄、中村俊康、今西宣晶、相磯貞和（慶大）

2A1-I03 : 「ラバーハンド錯覚における錯覚生起時間測定手法の提案」

辻琢真、山川博司、山下淳（東大）、高草木薫（旭川医科大）、前田貴記、加藤元一郎（慶大）、岡敬之、浅間一（東大）

2A1-I04 : 「骨盤運動に着目した 2 足走行ロボットの開発」

大谷拓也、八原昌亨、瓜生和寛、橋本健二、阪口正律、川上泰雄（早大）、林憲玉（神奈川大）、高西淳夫（早大）

2A1-I05 : 「力学的相互作用を介した協調マニピュレーションタスクにおける制御器の自他分離モデル」

黒田裕介、池本有助、笹木亮（富山大）

2A1-I06 : 「筋肉群の協働的励起に基づく立位姿勢制御」

福田裕樹、大脇大（東北大）、西井淳（山口大）、石黒章夫（東北大/JST CREST）

2A1-I07 : 「生物規範型四脚ロボットの反射的歩行」

中津翔伍、RosendoAndre、成岡健一、細田耕（阪大）

2A1-I08 : 「進化ロボットシステムを用いた移動様式発現メカニズムに関する研究」
柴野大輔、小林真輝、藤井恵祐、泉地由樹、永谷悠、菊池耕生（千葉工大）

2A1-I09 : “Building an usable brain-computer interface for humanoid control”
Pierre Gergondet, Abderrahmane Kheddar(CNRS/AIST)

ロボットビジョン (1) / Robot Vision (1)

2A1-J01 : 「駆動鏡面式高速視線制御光学系を用いた高精度計測のための光学パラメータ推定」
末石智大、奥寛雅、石川正俊（東大）

2A1-J02 : 「網膜に基づく動き検出電子回路の構築」
宮内雄輝、上田隆司、西尾公裕（津山高専）

2A1-J03 : “Color Filter in SIFT matching”
Yechen Han, Shinichi Hirai(Ritsumeikan Univ.)

2A1-J04 : 「ロボプティックビジョン：フレーム毎の高速光学系制御に基づく次世代ビジョンシステムの提案」
奥寛雅、奥村光平、石川正俊（東大）

2A1-J05 : 「Random Forest を用いた RGB-D 画像からの物体識別」
豊吉政彦（奈良先端大/産総研）、加賀美聡（産総研/奈良先端大）、小笠原司（奈良先端大/産総研）、山崎俊太郎（産総研）

2A1-J06 : 「高速ビジョンを用いたレーザー描画システム」
伊藤直人、青山忠義、高木健、石井抱（広島大）

2A1-J07 : 「エッジパターン特徴とハイライト特徴を用いた机上透明物体認識」
御堂地央、三浦純（豊橋技大）

2A1-J08 : 「全周距離・反射率画像を用いた レーザスキャナによる空間種別の多数決識」
水谷仁、マルティネス モゾスオスカル、大石修士、倉爪亮、岩下友美、長谷川勉（九大）

2A1-K01 : 「可搬型高速視線制御システムの開発と背景差分を用いた屋外での高速物体追跡」
横山恵子、奥村光平、奥寛雅、石川正俊（東大）

2A1-K02 : 「高速ビジョンを用いた色情報に基づく視覚フィードバック制御」
高橋史泰、杉田裕介、大関隆寛、並木明夫（千葉大）

2A1-K03 : 「液体可変焦点レンズの応用に向けた焦点距離計測機構の基礎評価」
大塚博、奥寛雅、石川正俊（東大）

2A1-K04 : 「実時間鏡面反射除去を実現する高速ストロボカメラの開発」
辻俊明、荒川淳一（埼玉大）

[手術支援ロボティクス・メカトロニクス \(1\) / Surgical Robotics and Mechatronics \(1\)](#)

2A1-K05 : 「ロボティック Interventional Radiology の設計と試作」
北村浩基、亀川哲志、五福明夫、平木隆夫（岡山大）

2A1-K06 : 「単孔式内視鏡下手術鉗子のボールスクリュウ差動駆動機構」
松本俊宣、河合俊和（大阪工大）、西川敦（信州大）、西澤祐吏（香川大）、中村達雄（京大）

2A1-K07 : 「単孔式内視鏡手術を支援する新方式マスタ・スレーブロボット」
堀瀬友貴、津村遼（阪大）、関本貢嗣（大阪医療センター）、瀧口修司、土岐祐一郎、森正樹、
宮崎文夫（阪大）、河合俊和（大阪工大）、西川敦（信州大）

2A1-K08 : 「内視鏡検査支援のための全焦点画像生成アルゴリズムの開発」
小関洵矢、大原賢一、小嶋勝、洞出光洋、前泰志、新井健生（阪大）、松井裕史、金子剛（筑波大）

2A1-L01 : 「単孔式内視鏡手術のためのマスタスレーブロボットシステムに用いる湾曲式手術器具の評価」
津村遼、堀瀬友貴（阪大）、関本貢嗣（大阪医療センター）、瀧口修司、土岐祐一郎、森正樹、
宮崎文夫（阪大）、河合俊和（大阪工大）、西川敦（信州大）

2A1-L02 : 「脳裂開放シミュレーションのための接触判定法の提案」
福原洸、辻田哲平、佐瀬一弥（東北大）、近野敦（北大）、姜欣（北大/東北大）、安孫子聡子、
内山勝（東北大）

2A1-L03 : 「眼科手術支援ロボットにおける正確性・安全性向上を目的とした 動作制限・動作自動補正手法の開発」
田中真一、白榮民、原田香奈子、上田高志、野田康雄、杉田直彦、光石衛（東大）

2A1-L04 : 「超微細手術支援システムのための高操作性マスタ・マニピュレータの開発」
亀井雄矢、原田香奈子、田中真一、黒瀬優介、白榮民（東大）、楚良繁雄（東京警察病院）、
森田明夫（日本医科大）、杉田直彦、光石衛（東大）

2A1-L05 : 「パラレルリンク機構を用いた低侵襲ロボティック IVR の提案」
井上卓也、松野隆幸、矢納陽、見浪護（岡山大）

2A1-L06 : 「心筋シート移植のための心表面運動同期機能を有したロボットシステムの開発」
徐康伊、中村亮一（千葉大）

マイクロロボット・マイクロマシン / Microrobot & Micromachine

2A1-M01 : “Analysis of the Velocity of Micro-parts on Vibration Surface with the Vibrating Amplitude and Geometry Parameters”
LePhuong、DinhThien（立命館大）、MitaniAtsushi（札幌市大）、HiraiShinichi（立命館大）

2A1-M02 : 「脚の振動特性の違いを利用した電磁式マイクロ移動ロボットのワイヤレス・リモートコントロールに関する研究」
磯貝正弘、小林大介（愛知工科大）

2A1-M03 : 「液中小型推進機構の力学・電気回路モデルによる連成解析と FEM 解析による機構の設計」
青野弘幸、瀧脇大海（横国大）

2A1-M04 : 「バクテリアセルロースを用いたべん毛駆動型微生物ロボットの開発」
東和彦、三木則尚（慶大）

2A1-M05 : 「電界共役流体を用いたシャクトリムシ型ロボット」
上野将平、竹村研治郎（慶大）、横田眞一（東工大）、枝村一弥（新技術マネジメント）

2A1-M06 : 「ヒンジ構造と選択的組立機構を用いたマイクロソレノイドコイルの研究」
村重昂典、土肥徹次（中央大）

2A1-M07 : 「SMAを用いたヒューマノイドロボットの小型軽量化」
宮本康裕、中里裕一（日工大）

2A1-M08 : 「昆虫筋細胞を用いた大気中での室温駆動マイクロロボットの作製」
川崎恭平、横井駿太郎、秋山佳丈（阪大）、岩淵喜久男（農工大）、森島圭祐（阪大）

2A1-N01 : “ Study on Visual Feedback Control of Optogenetic Muscle-Powered Bio-Actuator”

Sze Ping Beh, Masaya Hirooka, Takayuki Hoshino(Osaka Univ.), Keita Hoshino(TUAT), Yoshitake Akiyama(Osaka Univ.), Hidenobu Tsujimura, Kikuo Iwabuchi(TUAT), Keisuke Morishima(Osaka Univ.)

2A1-N02 : 「体動による計測位置ずれ防止機能を持つ血圧脈波計測デバイス」
五嶋亮祐、土肥徹次（中央大）

自律分散型ロボットシステム / Robotic systems based on autonomous decentralized architecture

2A1-N05 : 「不整地走破を目指した自律分散型大自由度ヘビロボットの開発」
加納剛史（東北大）、石黒章夫（東北大/JST CREST）

2A1-N06 : 「ヒラムシに着想を得たマルチテレストリアルロボットの開発」
加納剛史、佐竹冬彦（東北大）、石黒章夫（東北大/JST CREST）

2A1-N07 : 「自律エージェントの搬送行動による構造物形成」
田原孝将、石川将人、杉本靖博、大須賀公一（阪大）

2A1-N08 : 「近接センサを用いて適応変形を行うモジュラーロボットシステムの開発」
望月康平、鈴木陽介、明愛国、下条誠（電通大）

2A1-O01 : 「自律移動体群による分散輸送の解析」
中山和樹、末岡裕一郎、石川将人、杉本靖博、大須賀公一（阪大）

2A1-O02 : 「身体構造に応じた振る舞いが可能なクモヒトデのロコモーションに内在する自律分散制御則の解明」
佐藤英毅、加納剛史（東北大）、青沼仁志（北大）、石黒章夫（東北大/JST CREST）

2A1-O03 : 「ヘビのコンセルティナーロコモーションに内在する自律分散制御則の解明」
佐竹冬彦、加納剛史（東北大）、石黒章夫（東北大/JST CREST）

2A1-O04 : 「超小型自律移動ロボット群 “Micro-Coronoc” の開発」
末岡裕一郎、西聖二、中西大輔、石川将人、杉本靖博、大須賀公一（阪大）

2A1-O05 : 「みなし履歴を用いて位置同定を行う超群ロボットシステムによる対象物の位置推定」
清水克哉、杉本靖博、大須賀公一（阪大）、板東幹雄（日立製作所）

2A1-O06 : 「脚間の力学的相互作用を活用した 6 脚ロボットの CPG 制御」
中村憲、大脇大（東北大）、石黒章夫（東北大/JST CREST）

2A1-O07 : 「脚間の力学的相互作用を活用した CPG 制御に基づく筋駆動四脚ロボット」
森川玲於奈、大脇大（東北大）、石黒章夫（東北大/JST CREST）

2A1-O08 : 「複数移動ロボットの群逃避行動における相互作用の空間的冗長性」
河野智也、王志東、関弘圭、岡部圭真、古山晃大（千葉工大）

特殊移動ロボット (1) / Mobile Robot with Special Mechanism (1)

2A1-P01 : 「連続したエルボ管を有する 1 インチガス管通過可能な蠕動運動型検査ロボットの開発」
岸達也、池内愛、中村太郎、大隅久（中央大）

2A1-P02 : 「繰り出し式柔軟流体アクチュエータによる狭隘地形内の移動探査ロボット」
穂坂憲一（東工大）、劉海博、塚越秀行、北川能（東工大）

2A1-P03 : 「粉粒体を用いた柔軟変形移動機械の研究」
畠中孝侑、青木岳史（千葉工大）

2A1-P04 : 「三叉ヘビロボットの分散型制御」
興津信秀、石川将人、大須賀公一（阪大）

2A1-P05 : 「林地内走破を実現するロボットシステムの研究」
遠藤寛士、白井裕子、菅野重樹（早大）

2A1-P06 : 「非ホロノミック空中泳動ロボットの解析と制御」
沖賢太朗、石川将人、大須賀公一（阪大）

2A1-P07 : "Design of Water and Dust Tight Mobile Platform Using Rotary Surface Wave Mechanism"

Yu-Chun Fu, Shigeo Hirose(TITECH)

2A1-P08 : 「永久磁石による回転式磁気吸着機構を用いた全方向壁面移動ロボットの開発」

大澤達也、小川曜義、鈴木陽祐、中村太郎、大隈久（中央大）

2A1-P09 : 「拡張状態オブザーバを用いた倒立振り子型ロボット用双腕マニピュレータの外乱補償制御」

永野健太、佐藤拓磨、CaneteLuis、高橋隆行（福島大）

2A1-P10 : 「円筒型転動ロボットの非線形制御」

平野哲郎、石川将人、大須賀公一（阪大）

2A1-P11 : 「双腕マニピュレータを搭載した車輪型倒立振り子ロボットの制御」

佐藤拓磨、永野健太、CaneteLuis、高橋隆行（福島大）

2A1-P12 : "Evaluation of the Extended State Observer for wide operating conditions of an inverted pendulum type assistant robot"

Luis Canete, Takayuki Takahashi(Fukushima Univ.)

2A1-P13 : 「直動リンク型三叉水上移動ロボット-Trident Strider-の開発」

南航司、石川将人、大須賀公一（阪大）

2A1-P14 : 「弾性体を用いた移動機構の開発」

門司敏彦、青木岳史、畠中孝侑（千葉工大）

[エコメカトロニクス/Mechatronics for Ecology System](#)

2A1-P17 : 「超小型電気自動車競技会 pico-EV・エコチャレンジ 2013 開催報告」

高橋良彦、宇田和史（神奈川工大）、西村一郎（電機大）、寺阪澄孝（三洋金属工業）、林丈晴（東京高専）、藤澤徹（神奈川工大）

2A1-P18 : 「Bio EV(バイオディーゼルで発電して走る電気自動車)の機械系設計」

坂口正樹、佐々井博岳、瀬戸健夫、吉田竜太、安斎友幹、松本亮、滑川貴隆、山崎翼、山口悟、高橋良彦（神奈川工大）

2A1-P19 : 「天然竹繊維積層板を用いた可搬式超小型電動三輪車 pico-EV の開発」

宇田 和史、高橋良彦 (神奈川工大)

2A1-P20 : 「Bio EV (バイオディーゼルで発電して走る電気自動車) に用いる制御システム設計」

佐々井博岳、坂口正樹、松本亮、吉田竜太、瀬戸健夫、安齋友幹、滑川貴隆、山崎翼、山口悟、高橋良彦 (神奈川工大)

2A1-P21 : “Motion analysis of lever-crank mechanism and design of grooved cam using envelope curve in the combined-type CVT”

Toshihiro Yukawa, Akinori Murakami, Yuki Satoh(Iwate Univ.)

2A1-P22 : 「PICO-EV・エコチャレンジ競技用車両の開発を通じたものづくり指導」

原圭吾 (中国能開大)

2A1-P23 : 「小型電気自動車(Pico-EV)の製作と教育のためのものづくり」

寺阪澄孝 (三洋金属工業)、西村一郎 (電機大)、高橋良彦 (神奈川工大)

2A1-P24 : 「Pico EV・エコチャレンジ大会用車両の設計」

林丈晴、高橋和輝 (東京高専)、高橋良彦、佐々井博岳 (神奈川工大)

2A1-P25 : 「空気抵抗を考慮したエコランカーボディの設計」

姫野倫明、河野太輔、武村泰範 (日本文理大学)

2A1-P26 : 「CVT を搭載する電気自動車の高効率走行における減速比制御」

松本進平、細江航一、和田正義 (農工大)

2A1-P27 : 「三相インバータモータの軸受電食を引き起こす軸電圧発生メカニズムの研究」

片山卓也、竹村裕、溝口博 (東理大)

2A1-P28 : 「振動エネルギーを用いた磁歪発電システムに関する研究」

倪嘯天、晝間亮太、山本佳男 (東海大)

[【交通・物流部門】カー・ロボティクスとITS / Car Robotics & ITS](#)

2A1-Q01 : 「流体力学的ポテンシャルを用いた自動車の衝突回避軌道生成」

柴田尚己、杉山正治、和田隆広 (立命館大)

2A1-Q02 : 「生体感覚・運動特性に基づく自動車操縦負担の解析評価」

田中良幸、成末充宏（広島大）、松原弘明（マツダ）、辻敏夫（広島大）、大坪智範、沖山浩、田中松広、西川一男、農沢隆秀、宮脇俊一郎（マツダ）

2A1-Q03 : 「MMS の計測経路計画のリアルタイム更新」

藤原浩平、石川貴一朗、天野嘉春、橋詰匠（早大）

2A1-Q04 : 「曖昧な位置情報に基づく目標駐車枠の特定と相対位置の推定」

細田和馬、大川一也、加藤秀雄、樋口静一（千葉大）

2A1-Q05 : 「自律型自動運転自動車のフィールド試験に向けた環境構築」

菅沼直樹（金沢大）、松井俊樹（岡山県大）

2A1-Q06 : 「ポテンシャルフィールドに基づく自律型自動運転システムの開発」

長谷川隆裕、ポンサトーンラクシンチャランサク、永井正夫（農工大）

2A1-Q07 : 「ドライビングシミュレータを用いた危険予測型歩行者衝突回避支援システムの開発」

赤松湧太、ポンサトーンラクシンチャランサク、永井正夫（農工大）

2A1-Q08 : 「電気自動車の定常ドリフト安定化制御」

中野裕士、岡山健、衣川潤、小菅一弘（東北大）

2A1-Q09 : 「トラックの隊列走行におけるシフトチェンジを考慮した車間距離制御」

米田真美、杉町敏之、深尾隆則（神戸大）、河島宏紀（日本自動車研究所）

2A1-Q10 : 「次世代モビリティ実証フィールド構築構想について」

鈴木高宏（東大 / 長崎県）

2A1-Q11 : 「ビジョンシステムによる路面領域の抽出」

松井俊樹（岡山県大）、菅沼直樹（金沢大）

[車輪型／クローラ型移動ロボット \(1\) / Wheeled Robot / Tracked Vehicle \(1\)](#)

2A1-R01 : 「高い障害物走破性能を持つ移動ロボットのための車輪システム」

長村勝也（未来大）

2A1-R02 : 「電動車いすの高効率 EDLC エネルギー回生のための減速停止制御法」
関弘和、赤坂翔太（千葉工大）

2A1-R03 : 「低消費電力化を目的とした電動アシスト車いすのファジィ推論型走行効率向上」
深田翔、小笠義幸（千葉工大）、村上博紀（吉野工業所）、関弘和（千葉工大）

2A1-R04 : 「障害物回避を考慮した四輪車両型経路生成形レギュレータ」
樽海靖孝、大竹亘、代軍、花島直彦（室蘭工大）、高島昭彦（北海道工大）

2A1-R05 : 「ヒトを活動的にする移動支援ロボット」
廣瀬徳晃、但馬竜介、鋤柄和俊、田中稔（豊田中央研究所）

2A1-R06 : 「つくばチャレンジ・第2ステージ」
油田信一（つくばチャレンジ実行委員会 / 芝浦工大）、大久保剛史（つくば市役所）

2A1-R07 : 「路面検出と占有格子地図によるハイブリッドな移動ロボットナビゲーションシステム」
小堀祥、山中啓史、森岡一幸（明治大）

2A1-R08 : 「自律移動ロボットを用いた放射線量の自動計測」
石島英紀、大矢晃久（筑波大）

2A1-R09 : “Human-Robot Collaborative Control in Mobile Environment”
Moondeep Shrestha(Waseda Univ.), Kentaro Ichikawa(TOYOTA), Katsuya Ikami,
Shouichi Hayakawa, Hayakawa Shoichi, Shigeki Sugano, Hiroyasu Iwata(Waseda Univ.)

2A1-R10 : 「動的環境における既観測領域の変化の予測に基づく移動ロボットの動作計画」
菅原直樹、竹内栄二郎、大野和則、田所諭（東北大）

2A1-R11 : 「経路上の複数の通過候補点を考慮した局所地図での障害物回避経路計画」
山下匠、大川一也、加藤秀雄、樋口静一（千葉大）

2A1-R12 : 「GPS 観測値の選定による自己位置推定の精度向上」
木内健太郎（明治大）

2A1-R13 : 「不整地走行における車輪型ローバの車両パラメータと姿勢変化に関する実験的考察」
村上遼（高知工大）、石上玄也、久保田孝（ISAS/JAXA）、岡宏一（高知工大）

2A1-R14：「車輪型倒立振子の凹凸路走行を実現するハイブリッドサスペンションの開発」
網野梓、中村亮介、上田泰士（日立製作所 日立研究所）

2A1-R15：「自律移動ロボットによる移動障害物回避に関する研究」
伊達央、菊地惇、滝田好宏（防衛大）

触覚と力覚 (2) / Tactile and Force Sensing (2)

2A2-A01：「振動触覚信号の機械学習による分類と評価」
嗟峨智、出口光一郎（東北大）

2A2-A02：「光学式接触近接複合センシングデバイスのロボットハンドへの適用」
中島弘登、下ノ村和弘（立命館大）

2A2-A03：「RHI における身体所有感の転移を応用したマスタスレーブシステム操作性向上に関する研究」
荒田純平、服部将士、市川翔平、坂口正道（名工大）

2A2-A04：「破断圧力分布に基づく介護食ゼリーの食感評価システム」
山本武、東森充、金子真（阪大）、福田修（産総研）

2A2-A05：「強化プラスチック繊維を用いた高強度・軽量白杖の開発と路面タッチ動作時の上肢負担の評価」
土井幸輝（特総研）、菅間敦（首都大）、西村崇宏（早大）、瀬尾明彦（首都大）、井野秀一（産総研）、布川清彦（東京国際大）、小菅一彦（福井大/KOSUGE）、宮崎明人（A-Tech）、杉山雅章（日点）、田中良広、澤田真弓、金子健、大内進、金森克浩（特総研）

2A2-A06：「突起の指先押付けによる力感覚鋭敏化に関する研究」
石田悠朗、広瀬茂男（東工大）

2A2-A07：「下肢への振動呈示による歩行サポートに関する研究」
大竹達也、永谷直久、昆陽雅司、田所諭（東北大）

2A2-A08：「空間操作型インタフェースを用いた表面形状呈示」
伊藤純平（東北大）

2A2-A09：「接触センシングのための可変剛性マニピュレータ」
アドディンパヴェル、松浦大輔、武田行生（東工大）

2A2-A10 : 「白杖探索における打撃時の振動と硬さ感覚の関係」

布川清彦 (東京国際大)、井野秀一 (産総研)、土井幸輝 (特総研)

2A2-A11 : 「水晶振動子を用いた超高感度・超ワイドレンジ荷重センサ」

室崎裕一、市川明彦、新井史人 (名大)

2A2-A12 : 「対象物の厚さに依存する摩擦に関する触覚効果」

中山雅野 (慶大)、福本雅朗 (NTT ドコモ)、稲見昌彦、舘暲 (慶大)

2A2-A13 : 「温冷刺激を用いたローラー型痒み抑制器の開発」

渡辺亮 (電通大)、齋藤直輝、森雄一郎 (資生堂リサーチセンター)、蜂須拓、佐藤未知、福嶋政期、梶本裕之 (電通大)

2A2-A14 : 「触覚-聴覚間における周波数的協和性」

岡崎龍太 (電通大)、蜂須拓、佐藤未知、福嶋政期 (電通大/JSPS)、Hayward Vincent (Univ. of Paris 6)、梶本裕之 (電通大/JST さきがけ)

2A2-B01 : 「皮膚振動伝搬の操作による触覚感度変化の可能性」

田中由浩、上田雄一郎、佐野明人 (名工大)

2A2-B02 : 「双方向性を組み込んだ腹腔鏡下手術用触覚センサシステム」

田中由浩、長井孝憲 (名工大)、藤原道隆 (名大)、佐野明人 (名工大)

2A2-B03 : 「静電気をもとにした皮膚湿潤測定を検討」

木本晃、青木大輔 (佐賀大)

2A2-B04 : 「粘性流体を用いた空中超音波触覚ディスプレイの圧力分布の可視化」

星貴之 (名工大)

2A2-B05 : 「近接覚の遠隔提示のための力覚インターフェース」

佐藤圭祐、杉森ゆうへい (富山高専)

2A2-B06 : 「乳がん早期発見のための触診センサの開発」

坂本翔、王鋒 (前工大)

2A2-B07 : 「足部感覚による床認知モデルの検討」

菊池武士、小林渉、増田恭伸 (山形大)

福祉ロボティクス・メカトロニクス (2) / Welfare Robotics and Mechatronics (2)

2A2-B08 : 「ブレイン・マシン・インタフェースを用いた筋電義手の操作性改善」
國安夏奈、石川潤（電機大）

2A2-B09 : 「足こぎ車いすのためのパワーアシストユニットおよび駆動機構の開発」
橋田真和、芦達也、金子茉莉奈、石川潤（電機大）

2A2-B10 : 「パワーアシストユニットを用いた足こぎ車いすの制御に関する研究」
芦達也、橋田正和、金子茉莉奈、石川潤（電機大）

2A2-B11 : 「シルバーカーにおける段差乗り越え機構の開発」
小柳徹、棚田瑞樹（中央大）、小野学（テクニカルトート東京）、大隅久、田村雄介（中央大）

2A2-B12 : 「干渉電流を用いた機能的電気刺激による手指動作筋の選択的刺激法の開発」
栗野祐介、高橋隆行（福島大）

2A2-B13 : 「介助用モバイルロボットシステムの開発」
金子佳佑、山本紳一郎、米田隆志（芝浦工大）、下司泰史、水間幸大（富士精工）

2A2-B14 : 「磁性エラストマーを用いた摩擦制御型ハプティックデバイスの評価」
菊池武士、増田恭伸、天野健人、三俣哲、大堀優（山形大）

2A2-C01 : 「座圧分散クッションを使用した車椅子走行時の振動伝達特性と乗り心地評価」
加地純也、廣野恭平、伊藤伸一、佐藤克也、日野順市、藤澤正一郎（徳島大）

2A2-C02 : 「ユビキタス脈波センサを用いた転倒検知」
今井信之介、長谷川忠大（芝浦工大）

2A2-C03 : 「C4 レベル頸髄損傷者の残存機能を利用した上肢動作支援システムの開発」
中村博幸、水谷直人、大石武司、矢野賢一（三重大）、坂本良太（三重大病院）、篠田信之（名光ブレース）、青木隆明（岐大病院）、西本裕（岐阜大）

2A2-C04 : 「日常生活支援のための実用的ロボティックフォロワの研究」
遠藤 玄、福島文彦、広瀬茂男、家村侑（東工大）、入部正継、池田遼太、大西公平、前田直人（阪電通大）、田窪敏夫（東京女子医科大）、大平峰子（東長野病院/北信ながいき呼吸体操研究会）

2A2-C05 : 「アクティブキャスタによる手動車いすの走行制御」

宗方宥、田中彬、和田正義（農工大）

2A2-C06 : 「車いす用レジヤービークルの開発」

石垣遼悟、佐竹利文（旭川高専）

2A2-C07 : 「パワーアシスト装置に向けたフェイルセーフなアーム機構の開発」

石崎皓大、小柳健一、本吉達郎、大島徹（富山県立大）

2A2-C08 : 「装着者の体重を利用した空気式歩行支援シューズの開発」

高岩昌弘、則次俊郎、佐々木大輔（岡山大）

2A2-C09 : 「人間の生活動作に基づく上肢支援システムの設計」

北川真一貴、嵯峨宣彦（関西学院大）、中本裕之（神戸大）、永瀬純也（龍谷大）

2A2-C10 : 「エスカレータ移動時の車いすの座面姿勢安定と瞬時位置決め」

山本和輝（龍谷大）

2A2-C11 : 「胸骨圧迫補助道具の設計」

萱島駿、岡田昌史（東工大）

2A2-C12 : 「震災時に使用可能な携帯型空気圧マットの開発」

上治卓也、早川恭弘（奈良高専）

[アクチュエータの機構と制御 \(2\) / Mechanism and Control for Actuator \(2\)](#)

2A2-D01 : 「ハードウェア統合型エンジンシミュレータの開発」

木下定洋、星野大貴、柳裕太、釜道紀浩、石川潤（電機大）、大島明（トヨタ）

2A2-D02 : 「可変粘弾性関節を有するマニピュレータによる瞬発力を伴う運動の制御」

間島達雄、戸森央貴、永井豪、中村太郎、大隅久（中央大）

2A2-D03 : 「電動モータと CVT を組み合わせた駆動系のモデリングと最適駆動法に関する研究」

林林、遠藤玄、福島文彦（東工大）

2A2-D04 : 「外乱オブザーバーを用いた差動歯車型 2 自由度人工筋肉マニピュレータの動特性制御」

渡辺拓巳、加茂大地、田中大、中村太郎、大隅久（中央大）

2A2-D05 : 「伸/縮人工筋の複合によるパワーエレファントトランクの開発」

岩田和大、三吉健太、鈴森康一、脇元修一（岡山大）

2A2-D06 : 「多軸サーボ機構における振動抑制方法に関する研究」

小代哲也、鶴田和寛（九産大）

2A2-D07 : 「球面誘導モータのストールトルク特性の評価」

熊谷正朗（東北学院大）

2A2-D08 : 「ER 流体ブレーキを用いた受動的速度制御」

山本湧太、小柳健一、本吉達郎、大島徹（富山県立大）

2A2-D09 : 「恒常追尾方式太陽光集光装置」

岩本太郎、山脇和也、山下良祐（龍谷大）

2A2-D10 : 「圧電振動による微粒子励振型空気流量制御弁」

廣岡大祐（関西大）、鈴森康一、神田岳文（岡山大）

2A2-D11 : 「浮遊ロータ歯車を用いたクラウン減速機の開発と評価」

佐々木裕之、秋山大樹（鶴岡高専）、高橋隆行（福島大）

2A2-D12 : 「楕円運動の観察による超音波モータのトルクモデルの構築」

真下智昭、高岡碧、寺嶋一彦（豊橋技大）

2A2-D13 : 「クラッチ機構を有するアクティブサスペンション型 1 脚跳躍ロボット」

小沢啓吾、西村今日子、奥野博之、堤一義（龍谷大）

2A2-D14 : 「スードメカニズム系の振動抑制」

間瀬慧、藤田昌宏、岩本太郎（龍谷大）

[受動歩行ロボット \(1\) / Passive Walking Robot \(1\)](#)

2A2-E01 : 「周期段差を用いた受動歩行における分岐現象」

原田祐志、岩野宏治（広島大）、浅野文彦（北陸先端大）、池田隆（広島大）

2A2-E02 : 「抑制足形状による受動歩行ロボットの安定性の解析」

大御堂尊、菅原学、玉川佳奈（未来大）、力石直也（本田技術研究所）、兵頭和幸（福岡工大）、三上貞芳（未来大）

2A2-E03 : 「能動的な揺動質量を持つ連結型リムレスホイールの歩行解析」

浅野文彦（北陸先端大）、徳田功（立命館大）

2A2-E04 : 「劣駆動リムレスホイールの氷上動歩行」

浅野文彦、柴田雅広、菊地保公（北陸先端大）

2A2-E05 : 「受動歩行における加速度センサを用いた運動分析」

兵頭和幸（福岡工大）

2A2-E06 : 「受動的骨盤回旋機構を有する受動歩行ロボットの開発」

渡辺啓仁（名工大）、池俣吉人（帝京大）、佐野明人（名工大）

2A2-E07 : 「バネ足首と扁平足を持つ3次元2足準受動歩行機」

伊藤崇志、衣笠哲也、吉田浩治、藤本真作（岡山理科大学）、入部正継（阪電通大）

2A2-E08 : 「球面足による緩やかな傾斜の3D受動歩行」

鶴岡将吾、米田完（千葉工大）

2A2-E09 : 「受動的動歩行の性質を利用した脚歩行ロボットの設計」

入部正継、浦大介、廣瀬晴之（阪電通大）、衣笠哲也（岡理大）、大須賀公一（阪大）

[バイオリボティクス \(1\) / Biorobotics \(1\)](#)

2A2-F01 : 「ヒトの筋骨格系の解剖学的構造に示唆を得たフィンガロボットの開発」

遠藤有紗、西川敦（信州大）

2A2-F02 : 「人間の筋骨格構造を模倣した外転・内転機能を有する示指 MP 関節モデルの提案」

西村祥一郎、西川敦（信州大）

2A2-F03 : 「ヒトの物体把持を模倣した空気圧駆動5指ロボットハンドの制御」

大谷勇太、パタキートッド、西川敦（信州大）

2A2-F04 : 「管内挿入型蠕動運動型ポンプの開発」

木村義規、伴遼介、中村太郎、大隅久 (中央大)

2A2-F05 : 「下水管内検査用蠕動運動型ミニズロボットの開発」

針谷健介、内山光一、田中友也、中村太郎、大隅久 (中央大)

2A2-F06 : 「螺旋型波動伝播式移動機構を用いた搬送装置の開発」

溝田裕、高橋一聡、中村太郎、大隅久 (中央大)

2A2-F07 : 「瓦礫内人探索用蠕動運動型ロボットに関する研究」

野崎光、手銭聡、嵯峨宣彦 (関西学院大)、永瀬純也 (龍谷大)

2A2-F08 : 「表面筋電位を用いた筋骨格ロボットアームの制御」

木本雄也、池本周平、細田耕 (阪大)

感覚・運動・計測 (2) / Sense, Motion and Measurement (2)

2A2-G01 : 「歩行時の下肢動作データを用いた歩きやすさの評価に関する研究」

徳安達士、早間祐太 (福岡工大)、松本慎平 (広島工大)、田中孝典 (大分高専)

2A2-G02 : 「GPS を用いた陸上競技者のピッチ・ストライド精密計測装置の開発」

鳥居洋介、高橋隆行 (福島大)

2A2-G03 : 「Reality-Based な周期的衝撃感呈示による身体材質感の変調」

栗原洋輔 (電通大/Univ. of Pennsylvania)、蜂須拓、佐藤未知、福嶋政期 (電通大/JSPS)、
Kuchenbecker Katherine (Univ. of Pennsylvania)、梶本裕之 (電通大/JST さきがけ)

2A2-G04 : 「常時装着型角膜表面反射画像撮像装置の開発」

竹村憲太郎 (東海大)、小笠原司 (奈良先端大)

2A2-G05 : 「母親のあやし動作の再現による睡眠導入効果の検証」

芦田圭史、山口紘平、森田良文 (名工大/理研 RTC)、佐藤徳孝 (名工大)、池浦良淳 (三重
大/理研 RTC)、横山清子 (名市大/理研 RTC)

2A2-G06 : 「瞳位置検出素子の最適配置および瞳位置検出アルゴリズム」

三幣康太 (慶大)

2A2-G07 : 「エコーステートネットワークを用いたカイコガ匂い源探索行動中の刺激受容推定」

木ノ脇陽平（東工大）、中村雄大（三菱電機）、チュウジョウ ヨン、倉林大輔（東工大）

2A2-G08 : 「ジャイロセンサを用いた姿勢計測による介護・介助ロボット支援時の高齢者の骨損傷リスク評価」

久保田怜、大河原宏晶、根本哲也（長寿研）、伊藤安海（山梨大）、島本聡（埼玉工大）、原田敦（長寿研）

2A2-G09 : 「ロボット接触時の皮膚損傷評価」

大河原裕晶、久保田怜、古田勝経、磯貝善蔵、根本哲也（国立長寿医療研究センター）、伊藤安海（山梨大）、島本聡（応用力学研究所）、松浦弘幸（国立長寿医療研究センター）、佐山行宏（栄商金属）

2A2-G10 : 「生物規範型匂い源探索行動の実現に向けた仮想環境による昆虫の探索行動解析」

岸昂太郎（東工大）、後藤高英（三菱電機）、田淵理史（東大）、峯岸諒（東工大）、瀬筒秀樹（生物研）、神崎亮平（東大）、倉林大輔（東工大）

2A2-H01 : 「短距離走者の疾走動作解析を目指した起こし回転シミュレーション」

長山真洋、高橋隆行（福島大）

2A2-H02 : 「自由空間における顔特徴点の位置計測」

栗原陽一、狩野幹大、谷野博久、中沢信明（群馬大）

2A2-H03 : 「歩行時の上肢筋電位情報による気分変動の推定」

木名瀬裕太、ベンチャージェンチャン（農工大）

2A2-H04 : 「歩行動作における膝の動きと筋活動の関係について」

中西康貴、入江佐江子、嗟峨宣彦（関西学院大）

2A2-H05 : 「瞼の形状認識に基づいたページめくり機の操作」

村川裕紀、石橋遥子（群馬大）、高橋美香（キャノン電子）、中沢信明（群馬大）

2A2-H06 : 「持ち上げ運動中に力刺激を変更させる手法を用いた重さ知覚実験」

松木優太、和田一記、友國伸保、黄健（近畿大）

2A2-H07 : 「装着系センサとステレオカメラを用いた人間の動作計測器」

長谷川秀真、保土田允（農工大）

安全・安心な RT 構築を目指して / Robotics with Safety and Reliability

2A2-I01 : 「装着型ロボットが装着者の転倒現象に与える影響に関する検討」

秋山靖博、山田陽滋 (名大)

2A2-I02 : 「定トルクモータの開発とマテリアルハンドリング装置への応用」

南山靖博、浜武真也、山田凌也 (久留米高専)、清田高德 (北九大)、杉本旭 (明治大)

2A2-I03 : 「ダブルモータ駆動系における入出力監視型 2 重安全系の基礎評価実験」

奥野耕平、鄭聖熹 (阪電通大)

2A2-I04 : 「超音波を利用した安全確認型広範囲接触検知センサの開発」

神埜奨太、鄭聖熹 (阪電通大)

2A2-I05 : 「眼を急襲する機械的危険源に対しての回避動作を考慮した眼部衝突シミュレータの構築」

西山智也、山田陽滋、服部貴政、岡本正吾、原進 (名大)

2A2-I06 : 「システムの安全性を記述するためのモデル言語「SafeML」」

ビグスジェフ (産総研)、坂本武志 (グローバルアシスト)、神徳徹雄 (産総研)

2A2-I07 : 「安全設計のためのシステム設計プロセスの格調」

ビグスジェフ (産総研)、坂本武志 (グローバルアシスト)、神徳徹雄 (産総研)

2A2-I08 : 「ディペンダブルロボット車両の機能安全評価」

藤原清司、水口大知、ビグズジェフ、花井亮 (産総研)、穴田啓樹 (キャッツ)

2A2-I09 : 「人の近くで作業を行う双腕ロボットのための動作生成系の要求に基づく設計」

花井亮 (産総研)、齋藤元 (GRX)、鈴木尚志 (コギトマキナ)、穴田啓樹 (キャッツ)、藤原清司、BiggsGeoffrey、尾暮拓也、水口大地、大場光太郎 (産総研)

2A2-I10 : "Efficiency Evaluation of Asymmetric Velocity Moderation based on Task Completion Time"

Gustavo Alfonso Garcia Ricardez, Akihiko Yamaguchi, Jun Takamatsu, Tsukasa Ogasawara(NAIST)

ロボットビジョン (2) / Robot Vision (2)

2A2-J01 : 「GPU ベースド高速オプティカルフローシステム」

中村尚喜、石井抱、高木健、青山忠義 (広島大)

2A2-J02 : 「RGB-D 特徴を用いた Part-based Model による隠れに頑健な物体認識手法」

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)

2A2-J03 : 「適応的撮像に基づく自動・高速・高精細書籍電子化システムの開発と評価」

野口翔平、溜井美帆、山田雅宏、渡辺義浩、石川正俊 (東大)

2A2-J04 : 「ビジュアルサーボ中の実時間ポーズトラッキング性能の解析」

西村健太、候森、前田耕市、見浪護、矢納陽 (岡山大)

2A2-J05 : 「プレディクションサーボイングによる移動物体への追従性向上」

須浪唯介、見浪護、矢納陽 (岡山大)

2A2-J06 : 「Kinect から取得した濃淡画像と距離画像の併用による室内物体の抽出と認識」

石丸達也、小泉智資、高橋智一、鈴木昌人、青柳誠司 (関西大)

2A2-J07 : 「距離画像を用いた形状概念に基づくオフィス機器と机上物体の認識」

稲浦雄哉、細井勇揮、高橋智一、鈴木昌人、青柳誠司 (関西大)

2A2-J08 : 「距離画像における Bag-of-Features をラベルとして用いた形状マッチングによる机下に収納された椅子の認識」

松本祥、原祥堯、坪内孝司 (筑波大)

パラレルロボット・メカニズム / Parallel Robot/Mechanisms and its Control

2A2-K01 : 「平面 3 自由度冗長駆動パラレルメカニズムの姿勢遷移方法の提案」

木邨真人、原田孝、大坪義一 (近畿大)

2A2-K02 : 「高精度位置決め装置のための広動作域な 5 自由度を有する柔軟パラレルメカニズム」

荒田純平、小塚裕明、市川翔平 (名工大)、奥田憲司、翁長明範、大野元嗣 (ブラザー工業)、佐野明人、藤本英雄 (名工大)

2A2-K03 : 「2 自由度球面リンク機構の可動範囲最大化に関する検討」

上田紘司、山田浩也、石田悠朗、広瀬茂男（東工大）

2A2-K04 : 「回転中心位置を変更可能な大傾斜角球面平行機構の開発」

松浦大輔、武田行生、池田剛（東工大）

手術支援ロボティクス・メカトロニクス (2) / Surgical Robotics and Mechatronics (2)

2A2-K05 : 「等張液充填式腹腔鏡下手術での超音波撮像に対応した リトラクタの開発」

吉村拓司、中村亮一（千葉大）

2A2-K06 : 「末梢静脈穿刺ロボットシステムの開発」

山本晃裕、築根まり子、山崎望、小林洋（早大）、橋爪誠（九大）、藤江正克（早大）

2A2-K07 : 「手技の自動化に向けた、顕微鏡下超微細手術における微細針のトラッキングに関する研究」

黒瀬優介、白榮民、亀井雄矢、田中真一、原田香奈子（東大）、楚良繁雄（東京警察病院）、森田明夫（日本医科大）、杉田直彦、光石衛（東大）

2A2-K08 : 「カテーテル把持鉗子の駆動システム」

野方誠、大川剛史（立命館大）

2A2-L01 : 「口腔がん小線源治療の被ばく低減のための遠隔線源装填装置」

齋藤由佳理、高山俊男、小俣透（東工大）、渋谷均、三浦雅彦、渡邊裕（東京医歯大）

2A2-L02 : 「近赤外可視光複合内視鏡開発のための射影変換を用いたリアルタイム映像合成に関する研究」

渡部雅之、竹村裕、溝口博、兵藤宏、曾我公平（東理大）、座古保（理研）、岸本英博（琉球大）、伊藤雅昭、金子和弘（国立がん研究センター）

2A2-L03 : 「オブザーバを用いた針穿刺中における軟組織のパラメータ変動推定に関する一考察」

福嶋勇太、苗村潔（東京工科大）

2A2-L04 : 「反力推定オブザーバに基づくロボット鉗子屈曲時の持上力の推定」

塚本祐介、石井千春（法政大）

2A2-L05:「空気圧駆動型超音波プローブ走査機構による治療器具の位置提示ナビゲーションシステム」

吉田寿夫、呉佳蔚、菅野悠樹、小野木真哉、梶田晃司（農工大）

2A2-L06: "Development of surgical assist manipulator with sphere joints and inner-outer cables"

Toshihiro Yukawa, Ryota Anbo(Iwate Univ.), Jun Sasaki(Kurihara Thyroid Clinic)

水中ロボット・メカトロニクス／Underwater Robot and Mechatronics

2A2-M01 : 「エネルギー自給型水中ロボットの開発と効率解析」

山本一哉、ヤップフェイ イー、橋本周司（早大）

2A2-M02 : 「原発の水中心検と補修を行う中性浮力型多関節アーム Neutra-I の開発」

渡辺祥広、広瀬茂男（東工大）

2A2-M03 : 「スラスト推力による採泥機能を有する小型水中ロボットの開発」

横井賢士郎、佐々木晋之介、河端訓孝、岡島弘起、中村俊介、大上芳文（立命館大）、坂上憲光（東海大）、松田慎思、三井厚司、佐野康、田子公一（応用地質）、川村貞夫（立命館大）

2A2-M04 : 「スラスト推力による採泥機能を有する小型水中ロボットの開発」

佐々木晋之介、河端訓孝、横井賢士郎（立命館大）、坂上憲光（東海大）、松田慎思、三井厚司、佐野康、田子公一（応用地質）、川村貞夫（立命館大）

2A2-M05 : 「物質の相変化による体積変化を利用した浮力調整装置に関する研究」

渋谷恒司、枝本晃一（龍谷大）

2A2-M06 : "Study of Underactuated Underwater Vehicle Using Counter Rotating Propellers"

Jose Silva Rico, Andre Yasutomi, Eduardo Fukushima(TITECH)

2A2-M07 : 「圧電繊維複合材料を用いた生物模倣型ソフト水中ロボットの研究開発」

西村冬威、明愛国、下条誠（電通大）

2A2-M08 : 「ネオジム磁石によるマグネットカップリングを用いた水中マニピュレータ用関節の開発」

ラジービン アンバル、相良慎一（九工大）、武村史朗（沖縄高専）

2A2-N01 : 「パーティクルフィルタを適用した UVMS 用ステレオビジョンシステムの物体計測」

大津裕司、枝吉拓、相良慎一（九工大）、武村史朗（沖縄高専）

2A2-N02 : 「湖沼調査用モジュール構造型小型水中ロボットの開発」

大室拓哉、猿田祐平、高橋隆行（福島大）

2A2-N03 : 「搭乗型水上移動機における全方位移動の実現とその操作性の向上」

小林大記、本多周吾、武居直行（首都大）、藤本英雄（名工大）

2A2-N04 : 「受動型スラスト姿勢維持機構を用いた水中ロボットの引上力の検討」

普天間翔汰、武村史朗（沖縄高専）、川端邦明（理研）、相良慎一（九工大）

2A2-N05 : 「2 自由度首振り機構を追加したウナギ型ロボットの開発」

野中久嗣、稲垣詠一（山口東理大）

2A2-N06 : 「鍾乳洞の測量調査を目的とした小型 ROV の開発」

六本木翔太（芝浦工大）

2A2-N07 : 「海洋生物サンプリングデバイスの開発」

安鍾賢、園田隆、石井和男（九工大）

2A2-N08 : 「ホバリング型 AUV Tri-TON の開発」

巻俊宏、松田匠未、久米絢佳、佐藤芳紀、坂巻隆、浦環（東大）

2A2-O01 : 「複雑環境の高被覆率な画像化に向けた AUV のナビゲーション手法(第 2 報)」

佐藤芳紀、巻俊宏、久米絢佳、松田匠未、坂巻隆、浦環（東大）

2A2-O02 : 「羽ばたき弾性フィンによる流体内推進機構」

室井聡、中林正隆、尾崎功一（宇都宮大）

2A2-O03 : 「ホバリング型 AUV ” Tuna-Sand ” による伊豆・小笠原海域スミスカルデラの潜航調査」

西田祐也、浦環、坂巻隆（東大）、小島淳一（KDDI 研究所）、伊藤譲（海洋工学研究所）、金岡秀（東大）

2A2-O04 : 「実海域用ソーラー水中グライダーの充放電システムに関する研究開発」

藤内裕史、有馬正和（阪府大）

2A2-O05 : 「再生可能エネルギー駆動型湖沼環境モニタリングシステム」
荒川宗久、澤田卓也、遠藤央、柿崎隆夫（日大）

2A2-O06 : 「AUV に搭載可能な海底土類採取装置に関する研究」
横道匠、石井和男（九工大）

2A2-O07 : 「水中生物捕獲のための高速サンプリングデバイスの開発」
園田隆（九工大）、西田祐也（東大）、石井和男（九工大）

特殊移動ロボット (2) / Mobile Robot with Special Mechanism (2)

2A2-P01 : 「軟弱土壌上の全方向移動機構に関する研究」
今津篤志、奥野佑一（大阪市立大）

2A2-P02 : 「球体外殻をもつ四足歩行ロボットの研究」
荻原一輝、青木岳史（千葉工大）

2A2-P03 : 「空気圧駆動式イモムシ型管内走行ロボットの走行実験」
加藤鷹、山口恵司、勝又大介、坂本誠、大野学（都立産技高専）

2A2-P04 : 「空気圧駆動式イモムシ型管内走行ロボットの力学的解析」
大野学、勝又大介（都立産技高専）

2A2-P05 : 「イモムシ型管内走行ロボットを構成する空気圧ゴムアクチュエータの考察」
山岸航大、廣井徹磨、坂本誠、大野学（都立産技高専）

2A2-P06 : 「能動1輪車と3本の脚を持つ不整地移動ロボット KELIOS の開発」
森田皓介、青木岳史（千葉工大）

2A2-P07 : 「多脚全方位車輪型レスキューロボットの整地・不整地移動機構の検証」
藤谷剛（未来大）、中村尚彦、浜克己（函館高専）、三上貞芳（未来大）

2A2-P08 : 「二重球殻構造による防水性を備えた球殻型全方位移動ロボットの開発」
川畑成之（阿南高専）

2A2-P09 : 「慣性ロータを用いた球形移動ロボットの動作実験」
福井教文、盛永明啓、SvininMikhail、山本元司（九大）

2A2-P10:「ダイレクトモーターカーの実用化に向けた拡張型ダイレクトモーター駆動方式の提案」

白井達也（鈴鹿高専）、伊藤覇臣（金沢大）

2A2-P11:「壁・天井面移動ロボットのための摩擦力に基づく把持機構に関する研究」

坂梨菜津子、水内郁夫（農工大）

2A2-P12:「小型人型ロボットによる壁乗り越え動作の実現」

宮川直己（横国大）

2A2-P13:「1つのモータで階段の昇降を実現する機構のトルク負荷と効率の検討」

平澤順治（茨城高専）

2A2-P14:「圧縮材12本を使用したテンセグリティ型柔軟ロボットの転倒移動」

川井郁弥（立命館大）

2A2-P15:「トルク制御・姿勢制御による能動車輪型ヘビ型ロボットの転倒復帰方法」

山田浩也、古村博隆、広瀬茂男（東工大）

2A2-P16:「湾曲式ベルト構造による円形断面クローラ機構」

緒方裕彦、多田隈建二郎（阪大）、多田隈理一郎（山形大）、東森充、金子真（阪大）

非接触センシング／Non-contact Sensing

2A2-P17:「SEMGを利用したロボットアーム制御機構の開発」

平松佑麻、中田健士朗、瀬戸翼、曲谷一成（東海大）

2A2-P18:「BCIに用いる頭皮上脳波の検討」

黒岩稔、肥田陽介、曲谷一成（東海大）

2A2-P19:「SEMGを用いたロボットアームの把持圧力分布制御システムの開発」

中田健士朗、曲谷一成（東海大）、永田健太郎（早大）

2A2-P20:「高速旋光測定装置の開発」

福永航希、大久保進也（沼津高専）

2A2-P21:「複屈折ポラリスコープの開発」

大久保進也（沼津高専）

2A2-P22 : 「前腕部回旋時に筋が発生するエネルギーの変化と SEMG との関連性」
和田拓也、三宅祐也、二股大央 (東海大)、永田健太郎 (早大)、曲谷一成 (東海大)

2A2-P23 : 「レーザを固定座標系として用いる 3 軸姿勢・2 軸位置センサの開発」
三浦元気、高木健、青山忠義、石井抱 (広島大)

2A2-P24 : 「ひずみ可視化シールを用いたコンクリート表面のひずみ計測」
高木健 (広島大)、田ノ上誠次、梅本秀二、宮本則幸 (計測リサーチコンサルタンツ)、青山忠義、石井抱 (広島大)

2A2-P25 : 「EEG を用いた BMI システム構成のための脳波解析に対する考察」
岡安弘貴 (東海大)

2A2-P26 : 「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 3 報)」
藤原正浩、貝田龍太、篠田裕之 (東大)

[ホーム&オフィスロボット / Robots for Home/Office Application](#)

2A2-Q01 : 「板バネ脚機構を有するバルーン歩行ロボットの開発」
上澤秀仁、今村厚志、臼居佑樹、西田麻美 (関東学院大)

2A2-Q02 : 「ヒトを活動的にする移動支援ロボット」
田中稔、但馬竜介、藤井亮暢、津坂祐司、廣瀬徳晃、鋤柄和俊 (豊田中央研究所)

2A2-Q03 : 「Move-it : 付箋紙に動きを与えるクリップ」
安謙太郎 (慶大)、プロブストキャスリン (IML)、杉本麻樹 (慶大)、ハラミハエル (IML)、
稲見昌彦 (慶大/JST ERATO)

2A2-Q04 : 「3 輪全方向移動内部ユニットを用いた球体型移動ロボット」
今富亜樹絵、松尾芳樹、浦上大輔、関口暁宣 (東京工科大)

2A2-Q05 : 「調理支援システムにおける画像処理を用いた調理動作認識」
渡辺瑛介、朱赤 (前工大)

2A2-Q06 : 「単腕ロボットアームによる卵割り動作の研究」
吉田尚史、吉見卓、水川真、安藤吉伸 (芝浦工大)

2A2-Q07 : 「生活支援ロボット HSR のための遠隔操縦インタフェースの開発」
矢口裕明、佐藤顕治、小島光晴（東大）、宗玄清宏、高岡豊、土永将慶、山本貴史（トヨタ）、
稲葉雅幸（東大）

2A2-Q08 : 「パーソナル清掃ロボットによる室内落下日用品の収集」
橋口優香、長谷川勉、表允哲、辻徳生、諸岡健一、倉爪亮（九大）

2A2-Q09 : “shader printer robot”

Daniel Saakes(JST), Shunsuke Koyama, Masahiko Inami(Keio Univ.), Takeo Igarashi(Univ. of Tokyo)

2A2-Q10 : 「曲がり角におけるサービスロボットと人との衝突防止に関する研究」
橋本憲、吉見卓、水川眞、安藤吉伸（芝浦工大）、竹内清明（タケロボ）

2A2-Q11 : 「携帯端末へ生活環境音の検知定位情報を提示し対応行動を教示獲得するロボットシステム」
藤井祥平、東馳、三喜田浩行、垣内洋平、岡田慧、稲葉雅幸（東大）

2A2-Q12 : 「操作目標力の指示機能を拡張したインタラクティブマーカによる物体操作モデル獲得可能な遠隔操縦ロボットシステム」
古田裕介、垣内洋平、岡田慧、稲葉雅幸（東大）

2A2-Q13 : 「衣類引っ掛かりの視覚検出による補正動作を用いたヒューマノイドロボットのズボン着衣支援タスクの実現」
大矢良輔、長濱虎太郎、三宅健司（東大）、山崎公俊（信州大）、岡田慧、稲葉雅幸（東大）

2A2-Q14 : 「Node.js を用いた出欠管理システムの研究開発」
三上叡洸（北九州高専）、真鍋ゆき（アルファードesign）、久池井茂（北九州高専）

[車輪型／クローラ型移動ロボット \(2\) / Wheeled Robot / Tracked Vehicle \(2\)](#)

2A2-R01 : 「スライド式重心制御機構を有する倒立振子型車両の開発」
大槻有輝、松野隆幸、矢納陽、見浪護（岡山大）

2A2-R02 : 「小型自律移動ロボットの設計と実証評価」
大西正敏、田宮直（愛知工科大）

2A2-R03 : 「ポテンシャルフィールド法による全方向移動ロボットの協調搬送制御」
鳥居遼太郎、和田正義（農工大）

2A2-R04 : 「球状伝達機構を用いたアクティブキャストによる 2 輪全方向移動ロボットの開発」
和田正義、井上雄介、平間貴大（農工大）

2A2-R05 : 「すべりを伴う車両モデルに基づく全方向移動車両の制御」
篠崎敏宏、和田正義（農工大）

2A2-R06 : 「小型軽量火山探査ロボットに搭載するスター型車輪の開発と砂利フィールドにおける性能評価」
高橋悠輔、須藤真琢、永谷圭司、吉田和哉（東北大）

2A2-R07 : 「トーラスクローラ型移動ロボットの機構と運動」
赤平大、佐藤功規、藤澤隆介（八戸工業大）

2A2-R08 : 「屋外自律移動ロボットへの移動経路設定の研究」
藤岡峻、水川真、安藤吉伸、吉見卓（芝浦工大）

2A2-R09 : 「重量物搬送用段差乗越え装置の開発」
梶原伸治（近畿大）

2A2-R10 : 「火山観測ロボットにおける長期運用のための電源システム」
谷口雅彦、黒田洋司（明治大）

2A2-R11 : 「重心移動機構を用いた 2 輪倒立振子の制御性能の改善」
柴田耕太郎、櫛弘明（奈良高専）

2A2-R12 : 「パーソナルビークル STAVi の操作熟練度に応じた操縦特性の調整」
鍋倉司樹、丸野裕太郎、岡島寛、松永信智（熊本大）

2A2-R13 : 「異なる高さの側域センサをもつ移動ロボット間による地図共有の検討」
竹重直紀、小棚木隆史、竹田年延、鳥毛明（成蹊大）

2A2-R14 : 「交差点認識を用いた電動車椅子の走行制御」
田中雅人、飯島裕樹、江上正（神奈川大）

2A2-R15 : 「人の姿勢情報を用いた装着型モビリティの操作インターフェースの検討」
近澤有弥、竹田年延、鳥毛明（成蹊大）

ヒューマノイド/Humanoid

2P1-A01 : 「経路点表現に基づくヒューマノイドロボットの全身動作の実時間計画」
ソンチャンヒョン、香川高弘、宇野洋二（名大）

2P1-A02 : 「ヒューマノイドロボットのもつ関節粘弾性の力学同定に関する研究」
岩崎透、三上祐矢、ベンチャージェンチャン（農工大）、吉田英一（産総研）

2P1-A03 : 「人体モデルの構成方法による力学同定への影響について」
米田大地、ベンチャージェンチャン（農工大）

2P1-A04 : “RobOptim: an Optimization Framework for Robotics”
Thomas Moulard(AIST), Florent Lamiraux(LAAS-CNRS), Karim Bouyarmane(ATR),
Eiichi Yoshida(AIST)

2P1-A05 : 「ヒューマノイドを用いたアシスト機器支援効果の定量的評価」
吉田英一、三浦郁奈子、小林吉之、遠藤維、金広文男、本間敬子、梶谷勇、松本吉央（産総研）、田中孝之（北大）

2P1-A06 : 「二足歩行ロボットの運動性能の向上に関する研究」
植木公威、明愛国、下条誠（電通大）

2P1-A07 : 「二足歩行ロボットの軌道追従制御における最大出力許容集合と転倒回避制御への応用」
山本江（名大）

2P1-A08 : 「手の動作認識に基づくヒューマノイドロボットの遠隔操作システム」
茗花直幸、杉山淳一、三浦純（豊橋技大）

2P1-A09 : 「接触点の運動推定に基づく二脚ロボットのデッドレコニング」
舛屋賢、杉原知道（阪大）

2P1-A10 : 「筋電計測結果に基づくヒューマノイドロボットの摺足移動シミュレーション」
芹澤敬之、小枝正直、松井佑太（阪電通大）

2P1-A11 : 「人型ロボットのインタラクティブ姿勢編集における干渉の自動解決」

松本恭典、杉原知道（阪大）

2P1-A12 : 「詳細人体模倣筋骨格ヒューマノイド「健志郎」の上肢設計」

上月豊隆、茂木陽太郎、浅野悠紀、白井拓磨、中西雄飛、浦田順一、岡田慧、稲葉雅幸（東大）

2P1-A13 : 「終末強制回旋機構を備えた筋骨格ヒューマノイドによる 全身回旋動作の実現」

浅野悠紀、溝口弘悟、上月豊隆、茂木陽太郎、浦田順一、中西雄飛、岡田慧、稲葉雅幸（東大）

2P1-A14 : 「運動認識およびその結果に基づいた行動生成を可能とするヒューマノイド遠隔操作システムの構築」

増村諒、村井昭彦、高野渉、中村仁彦（東大）

2P1-B01 : 「高速歩行時の2足歩行ロボットにおけるつま先関節の役割に関する解析」

伊藤貴庸、西川知宏、朱赤（前工大）

2P1-B02 : 「等身大ヒューマノイドによる物体転倒・滑り判定に基づく大型家具の押し・ピボット運搬操作の実現」

室岡雅樹、野沢峻一、野田晋太郎、岡田慧、稲葉雅幸（東大）

2P1-B03 : 「身体環境保持負荷指標に基づく脚腕協調段差昇降行動の実現」

野田晋太郎、野沢峻一、室岡雅樹、岡田慧、稲葉雅幸（東大）

2P1-B04 : 「人のダンスモーションデータの多様な足の接地状態を保存するヒューマノイド動作生成法」

小島邦生、野沢峻一、岡田慧、稲葉雅幸（東大）

2P1-B05 : 「物体・環境・ロボット間接触状態に基づくヒューマノイドの物体操作記述と自律的フェーズ遷移による動作実行法」

野沢峻一、室岡雅樹、野田晋太郎、岡田慧、稲葉雅幸（東大）

[福祉ロボティクス・メカトロニクス \(3\) / Welfare Robotics and Mechatronics \(3\)](#)

2P1-B08 : 「水平・垂直ディスプレイを用いた上肢リハビリ支援システム」

古荘純次、小嶋寛之、原口真（福井工大）

2P1-B09 : 「脳卒中患者に対する上肢機能訓練用医療機器の開発」

古荘純次、原口真、小嶋寛之、森川隆浩、山西輝也、西尾浩一、近藤晶（福井工大）、財部誠一、高尾舜、木村賢孝（日本アイティディ）、海道雅俊、毛利幸生（ナカテック）、川端孝司、加藤大統（タイガー医療器）、小林康孝、石田圭二、熊谷のぞみ（福井医療短期大）

2P1-B10 : 「歩行訓練用高機能靴に関する研究」

金崎和馬、早川恭弘（奈良高専）、尾田友憲（豊橋技大）、土井滋貴（奈良高専）

2P1-B11 : 「移動マニピュレータによるホームサービスに関する研究」

篠崎瑞生、明愛国、下条誠（電通大）

2P1-B12 : 「足こぎ車椅子の走行抵抗補償制御」

海隅亜矢、河又恒太、平田泰久、小菅一弘（東北大）

2P1-B13 : 「プラットホームにおける視覚障害者単独移動補助に関する研究」

加藤俊、今津篤志、西辻堅登（大阪市立大）

2P1-B14 : 「サーボブレーキを用いた足こぎ車椅子の操舵制御」

平田泰久、小菅一弘（東北大）、MonacelliEric（ベルサイユ大）

2P1-C01 : 「把持動作のための介護用助力装置の研究」

ツヴィーオアティナ、青木岳史（千葉工大）

2P1-C02 : 「移動ロボットを用いた要介護者の自立を支援するライフサポートシステム REACH」

遠藤麻衣、鈴木雄大、遠藤央、柿崎隆夫（日大）

2P1-C03 : 「スマートスーツ・ライトの締付力による体幹安定化効果の評価」

今村由芽子、田中孝之、奈良博之（北大）、鈴木善人（スマートサポート）、瀧澤一騎、山中正紀（北大）

2P1-C04 : 「MR 流体を用いた VR 自転車のペダルトルク制御性能の向上に関する研究」

菊池武士、津畑義明（山形大）

2P1-C05 : 「Kinectによるトレッドミルの歩行速度制御」

松田光、大石高輝、大森雄太、勝田祥司、松本直、菊池武士（山形大）

2P1-C06 : 「ユビキタスセンサと行動解析を用いた高齢者の見守り支援システム」

三宅徳久 (パラマウントベッド)、伊藤恵司 (システム・プロダクト)、矢ノ倉敏巳 (ジェネシス)、中内靖 (筑波大)

2P1-C07 : 「姿勢推定による酪農作業用スマートスーツのための補助力最適化と実フィールド試験」

奈良博之、田中孝之、日下聖 (北大)、山岸孝幸、小倉庄太郎 (三菱電機エンジニアリング)

2P1-C08 : 「立ち上がり動作計測システムの開発と動作解析」

鈴木大義、本合優太、松日楽信人 (芝浦工大)、砂押貴光、額田秀記 (東芝)

2P1-C09 : 「下肢麻痺者のための簡易な歩行補助装具システムの開発」

渡邊恭弘、奥村克博、石田康弘 (福岡工技セ)、立石憲治 (アイクォーク)、中西貴江、和田太、加藤徳明、蜂須賀研二 (産業医大)、中元洋子 (産業医大病院)、荒井光男 (荒井義肢製作所)

2P1-C10 : 「EEG 信号を用いた電動義手の関節動作制御に関する研究」

吉野彰紘、寺本顕武、林喜章 (佐賀大)、木口量夫 (九大)

2P1-C11 : 「新型トイレシステムと排泄ロボットの開発」

所晃史、小林宏 (東理大)

2P1-C12 : 「立位移動を支援する適応的姿勢可変パーソナルモビリティ」

江口洋丞、門根秀樹、鈴木健嗣 (筑波大)

2P1-C13 : 「歩行支援のためのパラメータ調整システムの開発」

佐藤雅紀 (九大)、高杉紳一郎 (九大病院)、増本賢治 (福岡県立大)、小松孝弘、橋本和信 (東海ゴム工業)、山本元司 (九大)

アクチュエータの機構と制御 (3) / Mechanism and Control for Actuator (3)

2P1-D01 : 「格子状空気孔を用いた流体場を操作するマニピュレータ」

田中聡美、高木健、青山忠義、石井抱 (広島大)

2P1-D02 : 「弾性流体潤滑を利用した小型減速機」

吾郷健二、前田正、中西敏、藤本豊久、石木大輔 (前田精密製作所)、今村信昭 (広島国際大)

2P1-D03 : 「バックドライバビリティ切替可能なウォームギヤ」

久松直登、高山俊男、小俣透（東工大）

2P1-D04 : 「EHD 現象による発生力と静電力を利用した積層型アクチュエータの作製と駆動評価」

山田博司、高橋智一、鈴木昌人、青柳誠司（関西大）

2P1-D05 : 「シリンダ型気液相変化アクチュエータの試作と基本性能実験」

齊藤峻弥、加藤鷹、大野学（都立産技高専）

2P1-D06 : 「タンデム型マルチモータパワーユニットの開発」

大島拓郎、白井達也（鈴鹿高専）

2P1-D07 : 「シリコーンゴムを用いた積層型マイクロ空気圧アクチュエータの駆動評価」

清水勇人、高橋智一、鈴木昌人、青柳誠司（関西大）

2P1-D08 : 「積層可塑化 PVC ゲルアクチュエータアレイの作製と駆動試験」

西浦嘉晃、高橋智一、鈴木昌人、青柳誠司（関西大）

2P1-D09 : 「ファイバー構造を用いた誘電エラストマーアクチュエータの設計」

高橋尚也、鵜飼賢介、前田真吾（芝浦工大）

2P1-D10 : 「三日月仕切付トロコイド歯車ポンプと油圧シリンダによる ロボットハンド駆動系の開発」

康天毅、神永拓、中村仁彦（東大）

2P1-D11 : 「小型球面電磁モータの性能試験」

増本憲泰（日工大）、高橋幸司（日工大院）、泰野愈士（日工大）

2P1-D12 : 「無脈動化を目的としたチューブポンプの開発」

加藤健一（松江高専）、川口景之（島根自動機）、宇家和希（神鋼テクノ）、錦織諒（阪大）

2P1-D13 : 「高効率自立型空気圧駆動ロボットのための超小型高圧コンプレッサ及び空気圧回生システムの実現」

熊倉翔平、水内郁夫（農工大）

受動歩行ロボット (2) / Passive Walking Robot (2)

2P1-E01 : 「対称構造を有する受動的動歩行ロボットによるリミットサイクル歩行」
入部正継、廣瀬晴之、浦大介 (阪電通大)、衣笠哲也 (岡理大)、大須賀公一 (阪大)

2P1-E02 : 「胴体を有する準受動的動歩行ロボットの歩行効率に関する研究」
李鈺、杉本靖博、大須賀公一 (阪大)

2P1-E03 : 「前後に振動する能動的な揺動質量を持つ連結型リムレスホイールの歩行解析」
浅野文彦、阿久津行裕 (北陸先端大)、徳田功 (立命館大)

2P1-E04 : 「2 自由度の揺動質量を持つリムレスホイールの歩行解析」
浅野文彦、曾川貴裕、田村和希、阿久津行裕 (北陸先端大)

2P1-E05 : 「受動脚・能動体幹を有する受動歩行ロボットの開発」
山本朋典、俵慎太郎、田中由浩 (名工大)、池俣吉人 (帝京大)、佐野明人 (名工大)

2P1-E06 : 「四脚準受動的動歩行における脚の振り運動の解析」
木林傑、杉本靖博、石川将人、大須賀公一 (阪大)、山海嘉之 (筑波大)

2P1-E07 : 「歩行ロボットと地面の相互作用に着目した環境推定」
徳田献一、岩尾拓海 (和歌山大)、入部正継 (阪電通大)、衣笠哲也 (岡山理科大学)、大須賀公一 (阪大)

2P1-E08 : 「揺動質量の能動上下動を用いた 2 足ロボットの高速リミットサイクル歩行」
花澤雄太、林映光、山北昌毅 (東工大)、浅野文彦 (北陸先端大)

2P1-E09 : 「ヒト歩行における周期運動の安定化メカニズムの理論的解析」
池俣吉人 (帝京大)、佐野明人 (名工大)

バイオロボティクス (2) / Biorobotics (2)

2P1-F01 : 「空気圧人工筋で駆動されるマスタ・スレーブ型遠隔操作ロボットシステム」
戸塚拓伸 (阪大)

2P1-F02 : 「昆虫の匂い源探索行動における行動パラメタに対する定位性能の評価」
高橋洋介、峯岸諒 (東工大)、高嶋淳 (九大)、神崎亮平 (東大)、倉林大輔 (東工大)

2P1-F03:「光合成特性に基づく植木鉢型ロボット群の太陽光有効活用移動制御法と実ロボットによる基礎実験」

湯浅雅人、水内郁夫（農工大）

2P1-F04:「トカゲ型歩行ロボットの運動解析」

川上雄一郎、釜道紀浩（電機大）

2P1-F05:「ミミズの動作を規範とした蠕動運動型移動ロボットの運動解析」

増淵維摩、釜道紀浩（電機大）

2P1-F06:「衝動性眼球運動・滑動性眼球運動・前庭動眼反射を統合的に実現可能な両眼視覚制御システム」

米山諒、張曉林（東工大）

2P1-F07:「片麻痺患者の歩行動作練習支援のための電動下肢装具の開発」

渡辺貴広、河村隆、鈴木智、飯塚浩二郎（信州大）

2P1-F08:「可変剛性ゲルを用いた歩行アシストウェア」

前田康博、安田圭吾、李毅、橋本稔（信州大）

2P1-F09:「薄型単位構造を有する PVC ゲルアクチュエータの特性改善」

早坂暢、茅帥竜、橋本稔、土屋幸成（信州大）

感覚・運動・計測 (3) / Sense, Motion and Measurement (3)

2P1-G01:「歩行安定性評価を目的とした特徴点検出を用いた足裏皮膚変形計測に関する研究」

椎名崇之（東理大）

2P1-G02:「超音波プローブ走査時における疲労計測システムの構築」

富岡悠二、飯谷健太、青木悠祐（沼津高専）

2P1-G03:「モーションデータを用いた各足にかかる斜面での外力の計算手法」

ベンチャージェンチャン（農工大）

2P1-G04:「若年者と高齢者における局所振動刺激に対する立位重心動揺に関する考察」

中村英士、大野 泰生、山崎一徳、佐藤徳孝、森田良文、鵜飼裕之（名工大）、伊藤忠、酒井義人（国立長寿医療研究センター）

2P1-G05 : 「身体伝播振動の高周波成分を用いた歩行周期推定手法の提案」

門谷周平、永谷直久、昆陽雅司、田所諭（東北大）

2P1-G06 : 「ドライバの運転中における反応時間計測とその評価」

浅川祐樹、章忠、今村孝、三宅哲夫（豊橋技大）

2P1-G07 : 「ハンドルセンサを用いた把持圧力と乗車姿勢の関係解析」

岩本拓馬、今村孝、章忠、三宅哲夫（豊橋技大）

2P1-G08 : 「ピクピク運動計測による筋電気刺激の最適な電極配置の選択手法の検討」

加藤愛実、西村奈令大、横山牧（電通大）、蜂須拓、佐藤未知、福嶋政期（電通大/JSPS）、梶本裕之（電通大/JST さきがけ）

2P1-G09 : 「インソールに配置した MEMS3 軸力センサによる足裏応力分布計測」

中井亮仁（東大）、永野顕法（タッチエンス）、高橋英俊、松本潔、下山勲（東大）

2P1-G10 : 「fMRI 対応マスタスレーブシステムを用いた体外離脱体験への誘導」

原正之、難波江裕之、山本晃生、樋口俊郎（東大）

2P1-H01 : 「密な足底皮膚刺激によるヒトの反射的姿勢制御システムのモデル化」

寺下翔太、村井昭彦、中村仁彦（東大）

2P1-H02 : 「人間のヒューマノイド操縦上達過程における感覚運動制御の変化に基づく評価器自動生成法」

鈴木駿介、湯本裕矢、水内郁夫（農工大）

2P1-H03 : 「人に意識させない音を用いた歩行速度制御に関する研究」

村瀬亮、李周浩（立命館大）

2P1-H04 : 「顔方向を利用した電動車いすの加減速操作」

上野湧紀、森崇、中沢信明、松井利一（群馬大）

2P1-H05 : 「ウェアラブル眼球頸部運動同時計測システムの検討」

野村祐介、下ノ村和弘（立命館大）

2P1-H06 : 「近赤外分光法による筋疲労評価」

村松慶紀、小林宏（東理大）

2P1-H07 : 「経皮電気刺激機能を備えた無線式生体電極の試作開発」
立神康裕、小林裕之（大阪工大）

スワームロボティクス / Swarm Robotics

2P1-I01 : 「大規模エージェント群における群れ形成の可視化」
成瀬継太郎、深谷友祐（会津大）

2P1-I02 : 「外界を改変することで移動可能性を拡張する 環境構築型ロボット群のメカニズム」
石橋晟人、岡崎慎也、藤澤隆介（八戸工業大）

2P1-I03 : 「アリを用いたミューラーリヤー錯視生起モデル」
崎山朋子、郡司ペギオ幸夫（神戸大）

2P1-I04 : 「2頭立て牽引行動への拡張 Flocking アルゴリズムの応用」
山内翔、川村秀憲、鈴木恵二（北大）

2P1-I05 : 「マルチエージェントシステムにおける競合回避行動の獲得」
渡辺智美、山田和明、松元明弘（東洋大）

2P1-I06 : 「アンサンブル強化学習ロボティクスのスワームの協調群れ行動の生成」
鹿毛浩輝、保田俊行、大倉和博（広島大）、松村嘉之（信州大）

2P1-I07 : 「協調採餌問題におけるロボティクススワームの動物行動学に基づく群れ行動解析」
和田七海、保田俊行、大倉和博（広島大）

2P1-I08 : 「動的ネットワークとしてのミナミコメツキガニの群れ」
村上久（神戸大）、西山雄大（新潟大）、新里高行（筑波大）、榎本洗一郎（未来大）、戸田真志（熊本大）、森山徹、飯塚浩二郎（信州大）、郡司幸夫（神戸大）

2P1-I09 : 「誘引-忌避の両義性を担った個体のつくる縄張りとその機能」
新里高行（筑波大）

動作計画と制御の新展開 / New Control Theory and Motion Control

2P1-J01 : 「柔軟リンク系の弾性変形を補償する動作計画手法の開発」

藤井浩平、磯部大吾郎 (筑波大)

2P1-J02 : 「オブザーバを用いた Predictive Functional Control のランプ状外乱抑圧」

原裕樹、佐藤俊之、齋藤直樹 (秋田県立大)

2P1-J03 : 「床反力計測を用いた産業用ロボットの実時間同定」

青木健悟、菊地諒、田川泰敬、ベンチャージェンチャン (農工大)

2P1-J04 : 「手先定速作業の高速化を目的とした冗長マニピュレータの動作計画」

岡部弘佑、相山康道 (筑波大)

2P1-J05 : 「手先動作の高速化を目的とした冗長マニピュレータの動作計画と初期配置最適化」

本吉隆、岡部弘佑、相山康道 (筑波大)

2P1-J06 : 「冗長多リンクロボットを用いたマッサージシステムの開発と制御」

佐藤順亮、田中基康、田中一男 (電通大)、松野文俊 (京大)

2P1-J07 : 「仮想リンク機構を用いた逆運動学による肘特異点問題の回避」

吉田浩平、國松禎明、石飛光章 (熊本大)

2P1-J08 : 「人間の関節間協調に着目した冗長ロボットアームの制御」

磯部祐真 (名大)、東郷俊太 (名大/JSPS)、香川高弘、宇野洋二 (名大)

2P1-K01 : 「移動ロボットにおける目標地点での姿勢を考慮した動作計画」

齋藤政伸、黒田洋司 (明治大)

2P1-K02 : 「デジタル加速度制御とフィードフォワード制御の組み合わせによる柔軟ロボットアームの高性能化」

高野直人、江丸貴紀、星野洋平、小林幸徳 (北大)

2P1-K03 : 「スナップジョイントを有するパーツの力制御の切り替えに基づく組み立て」

原田研介 (産総研)、ロハスファン (中山大學)、音田弘、山野辺夏樹、吉田英一、永田和之、河井良浩 (産総研)

2P1-K04 : 「身体性を拡張する触覚信号処理に基づく道具の制御」

松崎亮平、上林誠、境野翔、辻俊明 (埼玉大)

2P1-K05 : 「統計的運動記憶とタスク拘束を満足するヒューマノイドロボットの全身運動計画法」

高野渉、中村仁彦（東大）

2P1-K06 : 「障害物回避と動作性能を考慮した冗長マニピュレータの動作計画」

望月一弥、近藤聡士、道木加絵（愛知工業大）、道木慎二（名大）

2P1-K07 : 「液体入り容器の運搬軌道計画」

杉内肇、関根章裕（横国大）

2P1-K08 : 「非線形フィルタと位相進みによるパワー増幅マスタスレーブ制御の振動抑制」

公文知裕、菊植亮（九大）、金岡克弥（立命館大 / マンマシンシナジーエフェクタズ）、山本元司（九大）

2P1-L01 : 「必要モータ電圧の予測に基づくマニピュレータのセンサレス衝突検出」

山田晃士、白井良明、島田伸敬（立命館大）

2P1-L02 : 「多目的軌道計画器を用いたロボットアームの舞踊動作の生成と実機評価」

石井雅人、田崎勇一、鈴木達也（名大）

[インフォマティブ・モーションとモーション・メディア – ロボットの身体性と運動 – / Informative Motion & Motion Media](#)

2P1-L05 : 「PowerPoint と連動するプレゼンテーションロボットシステム」

亀山弘貴、森光亮介、岩城敏、谷口和弘（広島市大）

2P1-L06 : 「錯視図形を用いた指先トレーシング運動時の接触条件の変化による影響の測定」

黄健、綿谷卓真、友國 伸保（近畿大）

2P1-L07 : 「運動低次元化を用いた多自由度ロボットの力学的拘束を満たす運動パターン生成」

宮寄哲郎、岡田昌史（東工大）

2P1-L08 : 「受け渡しサービス動作における優美さ特徴抽出」

田中隆寛、都築匠、上田悦子（奈良高専）

[【宇宙工学部門】宇宙工学とロボティクス・メカトロニクス／Space Engineering and Robotics and Mechatronics](#)

2P1-M01 : 「レゴリス中にセンサを埋設するための自己回転スクリュ機構の研究」

安田進、小松敬治、田中智 (JAXA)

2P1-M02 : 「クルー装着型マニピュレータの初期概念検討」

上田敦史、渡邊恵佑 (JAXA)、武井悠人 (東工大)、西田信一郎 (JAXA)

2P1-M03 : 「クルー作業支援装着型マニピュレータのアームコンポーネントの開発」

渡邊恵佑、上田敦史 (JAXA)、武井悠人 (東工大)、西田信一郎 (JAXA)

2P1-M04 : 「蠕動運動型掘削ロボットの排出ユニットの開発」

水品明日香、大森隼人、北本博之、中村太郎 (中央大)、久保田孝 (JAXA)、大隅久 (中央大)

2P1-M05 : 「宇宙飛行士支援・代替ロボット Morphable Beam Robot のコンセプトと部分試作機の開発」

吉川健人、小田光茂 (東工大)

2P1-M06 : 「小天体探査ホッピングロボットのハイブリッドモーションシミュレーション」

岡野直樹、安孫子聡子、菅井文仁、檜崎翔太、姜欣、辻田哲平、内山勝 (東北大)

2P1-M07 : 「惑星地中探査ロボットの掘削機構による掘削の評価」

大森隼人、北本博之、水品明日香、中村太郎 (中央大)、久保田孝 (JAXA)、大隅久 (中央大)

2P1-M08 : 「固有空間法によるスペースデブリの運動推定」

菊池直彦 (電通大)、西田信一郎 (JAXA)

2P1-N01 : 「クルー作業支援装着型マニピュレータ用装脱着機構の開発」

武井悠人 (東工大)、上田敦史、渡邊恵佑 (JAXA)、小田光茂 (東工大)

2P1-N02 : 「宇宙船内活動支援ロボットの研究」

西田信一郎、片山保宏、中西洋樹、加藤裕基、渡邊恵佑、上田敦史 (JAXA)、小田光茂 (東工大)

2P1-N03 : 「高摩擦材を利用した平板状宇宙構造物把持システム」

中西洋喜 (JAXA)、荒川清一郎、小田光茂 (東工大)

2P1-N04 : 「地球観測衛星の太陽電池パドルに発生する日・蝕遷移時振動に対する構造解析」
本田瑛彦、小田光茂（東工大）、鈴木悟史（AES）、萩原裕介（三菱重工）

2P1-N05 : 「押付力調整機構を用いた宇宙エレベーター昇降実験機の試作と制御」
鈴木雅和、江上正（神奈川大）

2P1-N06 : 「ジャイロ効果を用いた宇宙エレベーター昇降実験機の姿勢制御」
長島祥、長内亜里紗、伊藤泰隆、江上正（神奈川大）

2P1-N07 : 「太陽輻射圧を利用した静止衛星のデオービットに関する検討」
塩野隼人（電通大）、西田信一郎（JAXA）

2P1-N08 : 「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」
有隅仁（産総研）、大槻真嗣、西田信一郎、星野健健（JAXA）

2P1-O01 : 「衝突ハイブリッドモーションシミュレータの周波数解析とその応用」
檜崎翔太、安孫子聡子、菅井文仁、姜欣、辻田哲平、内山勝（東北大）

[【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/Dynamics & Design of Robot System](#)

2P1-O05 : 「ダルマ型移動ロボットへの適応オブザーバの適用」
北川翔也、奥川雅之（愛知工業大）、小林義光（岐阜高専）

2P1-O06 : 「平行二輪倒立振子型パーソナルモビリティの制御系設計におけるノミナルモデルに関する考察」
内村隆寛、奥川雅之（愛知工業大）

2P1-O07 : 「重力・弾性ポテンシャルエネルギーを考慮したフィードバック励振制御系の解析」
本堂貴敏、水内郁夫（農工大）

2P1-O08 : 「平面 3 自由度ロボットの環境に作用する負荷を考慮した仕事制御とパワー制御」
佐々木将太、山崎容次郎（香川高専）、積際徹、横川隆一（同志社大）

ものづくり教育・メカトロニクスで遊ぶ/Manufacturing Education and Mechatronics/Enjoy Mechatronics DIY

2P1-P01 : 「小型人型ロボットのための教材用ZMP検出装置の開発」
藪厚生、井戸垣拓実、金田忠裕（阪府高専）、深津将生（ヴイストン）

2P1-P02 : 「羽ばたき翼を持つウミガメ型・ペンギン型ロボット教材を用いた体験型授業」
細谷和範（津山高専）、森元純一（和気町教育委員会）、国里理晃（津山高専）

2P1-P03 : 「RFIDを用いた移動ロボットのプログラミング用ブロック型ツールの開発」
掛橋駿、本吉達郎、小柳健一、大島徹（富山県立大）

2P1-P04 : 「ロボットを用いた大学初年次におけるものづくり教育の効果」
武村泰範、川崎敏之、岡崎覚万、福島学（日本文理大学）

2P1-P05 : 「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」
藤岡峻、代宮司隼人、田畑伸頼、前田佳男、大貫遊、下山翔平、柴田敏亮、橋本憲、吉見卓、水川真、安藤吉伸、春日智恵（芝浦工大）

2P1-P06 : 「小型自律移動ロボット開発教育の実践」
青木悠祐、江上親宏、牛丸真司、大沼巧、出川智啓（沼津高専）

2P1-P07 : 「高校生を対象としたドライビングシミュレータを用いた交通安全教育の試み」
今村孝、荻智成、エルビン ティオンチュー ルン、章忠、三宅哲夫（豊橋技大）

2P1-P08 : 「搭乗型移動ロボット製作によるメカトロニクス教育」
田崎隆男（宇都宮工高）、尾崎功一（宇都宮大）

2P1-P09 : 「メカトロニクスのものでづくりに基づく工学の基礎学習」
高森隆維、高倉鋭、高橋祐平、遠藤央、柿崎隆夫（日大）

コミュニケーション・ロボット/Communication Robot

2P1-P11 : 「ロボットサイズの違いによる印象の調査」
作本佑輔、阿久澤拓巳、善教雅貴、池田慶祐、横沢和彦、石川陽一、富山健（千葉工大）

2P1-P12 : 「ガイドロボットのための情報投影提示インタフェース」
古川大介、佐々井拓也、中村明生（電機大）

2P1-P13 : 「浮力を用いたバルーンジャンプロボットの幾何学的挙動分析」
朴権永、豊田希（横国大）、西田麻美（関東学院大）、藪田哲郎（横国大）

2P1-P14 : 「人間とロボットのインタラクション円滑化に向けた注意誘導の解析」
明石貴文、田村雄介（中央大）、矢野史朗（立命館大）、大隅久（中央大）

2P1-P15 : 「効率的なインタラクションを用いた複雑環境下でのユーザ探索」
張斌、高橋桂太、金子正秀（電通大）

2P1-P16 : 「顔検出の頻度を利用した対話対象決定手法」
吉川由李子（筑波大）

2P1-P17 : 「卓上型インタフェースロボットによる人の動作に応じた応答制御」
折笠登志彦、猿谷真也、松日楽信人（芝浦工大）、山本大介（東芝）、佐野雅仁（東芝テック）

2P1-P18 : 「行動特性を導入した動物行動学に基づく人 - ロボットコミュニケーションの見守り支援システムへの適用」
小野寺明（中央大）

2P1-P19 : 「同調するアンドロイド操作によるパーソナル・スペースの変化」
田中花央理（東理大）、吉川雅博、松本吉央（産総研）、佐々木信也（東理大）

2P1-P20 : 「SNS を用いたロボットパートナーのコミュニケーションのための感情表出に関する研究」
吉田尚悟、久保田直行（首都大）

2P1-P21 : 「レストランにおけるロボコミュニケーション」
沖俊任、岩本展幸、香川直己、青木美保、青野篤子、三宅正太郎（福山大）

2P1-P22 : 「案内ロボットを対象としたマルチキネクトセンサの開発」
志村皇洋、安藤吉伸、吉見卓、水川真（芝浦工大）

2P1-P23 : 「RGB-D センサから取得した特徴点座標によるアンドロイドのリアルタイム表情生成」
赤本拓也、山口明彦、高松淳、小笠原司（奈良先端大）

2P1-P24 : 「グループ会話支援のためのワイヤレスマイクロホンアレイ「くらげクン2号」の開発」

文聖恩 (千葉大)、高木健太郎、釜島力 (SIF)、中臺一博 (東工大/HRI)、大武美保子 (千葉大)

2P1-P25 : 「人間のグループ会話データを利活用する会話支援ロボットの開発」

山口健太 (千葉大)、佐藤仁 (ジェイエス・ロボティクス)、鈴木利明 (ゼネラルロボティクス)、大武美保子 (千葉大)

アミューズメント・エンターテイナーロボット / Robots for Amusement and Entertainment

2P1-Q01 : 「バイオリン演奏ロボットの研究」

桧垣智史、藪博之進、山田健司、渋谷恒司 (龍谷大)

2P1-Q02 : 「バイオリン演奏ロボットに関する研究」

藪博之進、桧垣智史、山田健司、渋谷恒司 (龍谷大)

2P1-Q03 : 「バイオリン演奏ロボットに関する研究」

山田健司、桧垣智史、藪博之進、渋谷恒司 (龍谷大)

2P1-Q04 : 「バイオリン演奏ロボットに関する研究」

生嶋克成、渋谷恒司 (龍谷大)

2P1-Q05 : 「人工喉頭を用いた Singer Robot の研究」

加藤瞬、高島俊 (法政大)

2P1-Q06 : 「自動演奏ロボットの合奏を可能にするシステム」

竹内慧、高島俊 (法政大)

2P1-Q07 : 「段違い平行棒運動ロボットの開発」

福田理人、高島俊 (法政大)

2P1-Q08 : 「マウンテンバイクを用いた曲技ロボットの研究」

重藤文彬 (法政大)、松岡美樹 (大日本印刷)、高島俊 (法政大)

2P1-Q09 : 「庭に侵入する小動物を撃退するロボットについての基礎研究」

前川真吾 (法政大)、福井春彦 (JR 東日本)、高島俊 (法政大)

2P1-Q10 : 「遊び手の操作に応じて反応が変化するメカトロ積木の開発」

三谷篤史 (札幌市大)

2P1-Q11 : 「卓球ロボットのための回転ボールの三次元回転状態推定法及び軌道予測法」

潘旻煜、水内郁夫 (農工大)

2P1-Q12 : 「CG 顔を実機で作るための複合線路を利用する曲面追従機構を備えた口表情デバイスの実現」

笹渕一宏、中西雄飛、岡田慧、稲葉雅幸 (東大)

2P1-Q13 : 「トレイグジスタンスの研究 (第 73 報)」

新井瑛子、古川正紘、南澤孝太、舘暲 (慶大)

車輪型／クローラ型移動ロボット (3) / Wheeled Robot / Tracked Vehicle (3)

2P1-R01 : 「対人追従ロボットにおける対象見失い時の追従動作継続機能」

太田雅仁、久原太志、竹村裕、溝口博 (東理大)

2P1-R02 : 「多段クローラから成る不整地移動ロボットの開発」

東海林隆、黒澤翔、長谷部順也、藤田豊己 (東北工大)

2P1-R03 : 「斜角進入での段差乗り越え適した車輪形状の探索」

矢田貝光、森田寿郎、山田泰之 (慶大)

2P1-R04 : 「ウォームラック駆動型円筒状クローラの開発」

永瀬純也、重本佳孝 (龍谷大)、鈴森康一 (岡山大)、嵯峨宣彦 (関西学院大)

2P1-R05 : 「車輪と地盤の接触情報を利用した沈下量センシングに関する研究」

笹木竜也、飯塚浩二郎、鈴木智、河村隆 (信州大)、久保田孝 (宇宙航空研究開発機構)

2P1-R06 : 「環境側センサ群との連携による掃除機ロボットへの衝突回避機能付加」

久原太志、太田雅仁、竹村裕、溝口博 (東理大)

2P1-R07 : 「複数移動手法による協調的動作生成を用いた磁気ナビゲーション法の拡張」

赤井直紀、尾崎功一 (宇都宮大)

2P1-R08 : 「全天候屋外移動ロボットエコノビークル I 号機の機構設計」

大脇知也、都築駿一、山下道央、芦澤怜史、大道武生 (名城大)

2P1-R09 : 「傾斜機構を備える電動車いすの曲線走行制御」

齊藤斐、和田正義 (農工大)

2P1-R10 : 「クローラの接地圧情報を利用した多自由度クローラ型移動ロボットの走行制御」

野寄敬博、永谷圭司、吉田和哉 (東北大)、小柳栄次 (千葉工大)

2P1-R11 : 「6輪サスペンション付き電動車椅子をベースとした自律走行可能な搭乗型車両の開発」

原祥堯 (筑波大)、大島章 (Doog)、渡辺敦志、坪内孝司 (筑波大)

2P1-R12 : 「低重心型平行二輪ビークルの構造安定化条件」

佐郷幸法 (豊橋技大)、野田善之 (山梨大)、柿原清章 (ケーイーアール)、寺嶋一彦 (豊橋技大)

2P1-R13 : 「ウォームラック駆動型円筒状クローラの開発」

永瀬純也 (龍谷大)、鈴森康一 (岡山大)、嵯峨宣彦 (関西学院大)

2P1-R14 : 「不整地における小型無人陸上車両の高速移動のためのはね付きクローラ機構」

山田泰之、横戸良太、東良一 (慶大)

2P1-R15 : 「トロコイド曲線に沿った回転移動機構における不整地安定性の評価」

前田太郎、安藤英由樹 (阪大)

2P1-R16 : 「接地点情報を用いる三次元ジャイロオドメトリにおける接地角誤差の影響」

市村智康 (小山高専)、中嶋新一 (新潟工科大)

2P1-R17 : 「可変分解能ロードマップによる車両型ロボットの自動駐車システムの実現」

藤紘至、項警宇、田崎勇一、鈴木達也、奥田裕之 (名大)

2P1-R18 : 「階段昇降時における倒立振子型移動体の転倒回避方策の一提案」

宮谷大輝、小竹元基 (東大)、友國伸保 (近畿大)、西村要介、瀬川雅也 (ジェイテクト)