

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

1A1-A01 : 「高機能靴を用いた歩行訓練提示システムの開発」

早川恭弘、○河中祥吾、金崎和馬、土井滋貴 (奈良高専)

1A1-A02 : 「自動速度調節トレッドミルによる歩行分析の基礎研究」

○酒井紘平、菊池武士 (大分大)

1A1-A03 : 「変形シートと体表面長さ測定によるシーティングシステム」

○菊池武士 (大分大)、安齋健一 (山形大)

1A1-A04 : 「床反力を用いた立ち上がり補助装置の開発」

○池内秀隆、永利益嗣、三浦篤義 (大分大)

1A1-B01 : 「実世界と PC 両者にアクセスする介護支援用ハンズフリーインタフェース」

○安孫子優紀、中迫翔子、岩城敏、谷口和弘 (広島市大)

1A1-B02 : 「片麻痺障がい者のための車輪型歩行アシスト機」

○山島信幸、森善一、望月駿 (茨城大)

1A1-B03 : 「新型トイレシステムの開発」

小林宏、○所晃史 (東理大)

1A1-B04 : 「触覚センサによる呼吸・心拍測定のためのパターン認識に基づいたベッド上の姿勢判別方法」

○向井利春、松尾一矢 (理研)、加藤陽、清水厚輝、郭士傑 (東海ゴム)

1A1-C01 : 「立位・不整地移動を可能にする高機能電動車いす」

○雪下剛仁、森善一、松川直人 (茨城大)、大内元 (日立 HMS)

1A1-C02 : 「筋電義手のための感覚フィードバック装置の開発」

○森田高州 (法政大)、菊地毅 (法政大院)、石井千春 (法政大)

1A1-C03 : 「在宅酸素療法患者の移動支援を目的とした移動ロボット」

○入部正継、前田直人 (阪電通大)、遠藤玄 (東工大)、田窪敏夫 (女子医大)、大平峰子 (国立東長野病院)

1A1-C04 : 「片ひじ支持により姿勢誘導を行う立ち上がりアシスト機の開発」

○衛藤春菜、中本秀一 (東芝)

1A1-D01 : 「重心動揺を安定に促すアクティブ歩行支援システム JARoW2 の設計」

○大沼孝徳（北陸先端大）、李根浩（宮崎大）、宇野宗則、丁洛榮（北陸先端大）

1A1-D02 : 「装着型機構による内反尖足の模擬」

○奥村宏、岡本正吾、石川俊、秋山靖博（名大）、磯貝香（常葉大）、山田陽滋（名大）

1A1-D03 : 「R-SaDaCo のための頭部装着型インタフェースの開発」

○三好智之、森下愛美（立命館大）、安藤慶昭（産業技術総合研究所）、李周浩（立命館大）

1A1-D04 : 「形状可変車いすによるエスカレータ移動の研究」

○山本和輝、松山尚哉、岩本太郎（龍谷大）

1A1-E01 : 「排泄介護用ロボットの光学センサを用いた移動制御」

○高橋洸介、佐藤晴希、湯川俊浩、牧野平（岩手大）

1A1-E02 : 「体操指導ロボットにおける運動評価フィードバック機能の実装」

○花島直彦、平野正隆、高橋裕介、瓜田圭吾（室蘭工大）、村岡洋平、大畠誠（製鉄記念室蘭病院）

1A1-E03 : 「力制御を用いた HOT 患者の外出支援用アシストカート」

入部正継、○上殿泰生、石川雅也（阪電通大）

1A1-E04 : 「接触面圧力低減を目指した体圧分布に基づく三次元曲面造形手法」

○高嶋淳、中村有志、硯川潤、井上剛伸（国リハ研）

1A1-F01 : 「上肢リハビリ支援システム PLEMO-Y に対する新規ソフトウェア開発」

○芝田稔、五十嵐守、原口真、高田淳平、田端晟定、古荘純次（福井工大）

1A1-F02 : 「上肢リハビリ支援システム PLEMO-Y における ソフトウェアリファクタリングに関する研究」

○五十嵐守、原口真、新井宇宙、田端晟定、古荘純次（福井工大）

1A1-F03 : 「水平・垂直ディスプレイを用いた上肢・下肢リハビリシステムに関する研究」

○原口真、古荘純次、小嶋寛之（福井工大）

1A1-F04 : 「脚式歩行器の開発」

○佐野明人（名工大）、鈴木捷也（NSP KS）

1A1-G01 : 「レーザー式測域センサの回転駆動に基づく高齢者非日常行動検出システム」

○田島和博、河野直弘、西村太佑、関弘和（千葉工大）

1A1-G02 : 「血栓予防を視野に入れたモーション・ソックス」

奥井学、○塚越秀行（東工大）

1A1-G03 : 「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」

○永野仁啓、駱均泰、塚越秀行（東工大）

1A1-G04 : 「静的ストレッチングによる筋緊張緩和を評価する粘弾性指標の検討」

○岡村尚美、築根まり子、小林洋、藤江正克（早大）

ワイヤ駆動系の機構と制御

Mechanism and Control for Wire Actuation System

1A1-A05 : 「拮抗腱駆動多関節アームにおける衝撃力緩和と復帰動作」

○井上貴浩（岡山県大）、平井慎一（立命館大）

1A1-A06 : 「空気圧人工筋を拮抗配置した回転関節における仮想粘弾性係数同定」

舟木義人、○井上貴浩（岡山県大）

1A1-A07 : 「ワイヤ駆動プラットフォームの逆運動学」

○花原和之（神戸大）

1A1-A08 : 「二関節バネダンパ機構が外乱下の棒高跳びに与える効果」

○西川鋭（東大/JSPS）、福島俊彦、國吉康夫（東大）

1A1-B05 : 「2本平行型3自由度完全拘束パラレルワイヤロボットの提案」

山本元司、○神田宗一郎（九大）

1A1-B06 : 「4本拘束による大規模パラレルワイヤロボットの制御手法」

○山本元司、上原敏昭（九大）

1A1-B07 : 「腱駆動における腱逆機構を用いた剛性の独立制御」

○白藤翔平、池本周平、細田耕（阪大）

1A1-B08 : 「過負荷保護のための腱駆動磁気脱臼関節の開発」

○駒形光夫、神永拓、村井昭彦（東大）、仲田佳弘（阪大）、中村仁彦（東大）

1A1-C05 : 「モータ駆動腱を用いた空気圧人工筋の予備伸張による初期加速度の増大」

○中島慎介、上月豊隆、白井拓磨、浅野悠紀、垣内洋平、岡田慧、稲葉雅幸（東大）

1A1-C06 : 「空気圧駆動筋骨格ヒューマノイドによる弾性を活用した跳躍動作のための足裏反力制御」

○恒岡佑哉、水内郁夫（農工大）

1A1-C07 : 「大幅に柔軟な腱を用いたロボットアームによる力制御」

○富樫淳輝、水戸部和久、松田司（山形大）

1A1-C08 : 「定荷重バネと遊星歯車を有するシリアルアームの開発」

○櫻田陽一、大森達登、佐藤晴希、湯川俊浩、江刺家哲朗、金子昌晴（岩手大）

アミューズメント・エンタテイナーロボット Robots for Amusement and Entertainment

1A1-D05 : 「バイオリン演奏ロボットの演奏動作生成アルゴリズム」

○藪博之進（龍谷大学大学院）、荒谷貴夫、渋谷恒司（龍谷大）

1A1-D06 : 「高速ビジョンを用いたチャンバラロボットの開発」

○高橋史泰、並木明夫（千葉大）

1A1-D07 : 「マウンテンバイクを用いた曲技ロボットの研究」

○齋藤款文、重藤文彬、高島俊（法政大）

1A1-D08 : 「障害者のための楽器演奏補助システム」

○柳田紀之、高島俊（法政大）

1A1-E05 : 「サクソフォン自動演奏ロボットの制御」

○森塚也、若林直哉、高島俊（法政大）

1A1-E06 : 「ロボティック遊具ノボレオンを用いた地域イベント運営とその賑わいの解析・活性化」

○善甫啓一（産総研/筑波大）、北村光司、西田佳史、本村陽一（産総研）

1A1-E07 : 「小型フィギアスケーティングロボットの検討」

○中島篤朗、和田一義、宮田哲明（首都大）

水中ロボット・メカトロニクス (1)
Underwater Robot and Mechatronics (1)

1A1-F05 : 「エネルギー自給型水中ロボットの充電方式の効率化」

○山本一哉、ヤップフェイ イー、エンリケズギエルモ、橋本周司 (早大)

1A1-F06 : 「水圧駆動用ベーン型 270° 揺動モータの開発および性能評価」

○鈴木健児 (神奈川大)、鳥居良介 (阪上製作所)、中尾陽一 (神奈川大)

1A1-F07 : 「2 台のパン・チルト・スライドカメラを用いた UVMS 用ステレオビジョンシステムの開発」

○今池健一、ラジービンアンバル、相良慎一 (九工大)、武村史朗 (沖縄高専)

1A1-F08 : 「前後にプロペラを有する UVMS 用スラストの開発」

○是末直樹、ラジービンアンバル、相良慎一 (九工大)、武村史朗 (沖縄高専)

1A1-G05 : 「沿岸調査を目的とした自律型水中ロボットの開発」

○武村泰範、姫野倫明、原口寛朗、矢野雄大 (日本文理大学)

1A1-G06 : 「造礁サンゴモニタリングシステムの構築」

○吉田桂奈、藤内裕史、有馬正和 (阪府大)

1A1-G07 : 「アワビ漁支援用水中ロボットの開発」

○高木基樹、森隼人、アデルジャンイミティ、萩原義裕、三好扶 (岩手大)

1A1-G08 : 「3D モデリングを目指した水中洞窟探査用自律型水中ロボットの開発」

○原田明、長嶋豊、眞部広紀、川下智幸 (佐世保高専)

1A1-H05 : 「水中ロボット開発のための簡易漏水検知システム」

○武村史朗、小橋川秀太、普天間翔汰 (沖縄高専)、川端邦明 (理研)、相良慎一 (九工大)

1A1-H06 : 「水中対象物への注射装置の試作」

○小橋川秀太、武村史朗 (沖縄高専)、川端邦明 (理研)、相良慎一 (九工大)

1A1-H07 : 「湖沼調査用モジュール構造型小型水中ロボットの開発」

○鷹箸修平 (福島大)、五十嵐伸一 (日本オートマチックマシン)、高橋隆行 (福島大)

1A1-H08 : 「自律型小型水中ロボットの開発」

○渡辺翼二、眞田篤 (西日本工業大学)

1A1-I05 : 「水中物体位置計測のための水上移動体の開発」

○饒波和磨、武村史朗（沖縄高専）、川端邦明（理研）、坂上憲光（東海大）、高橋悟（香川大）、相良慎一（九工大）

1A1-I06 : 「外乱の影響を考慮した運航支援システムの開発」

○山岸雅、清水悦郎、大出剛（東京海洋大）

1A1-I07 : 「全方向移動可能なホバリング型 AUV の開発」

○桑原一聡、不破康宏、西村明博、滝本隆、松尾貴之（北九州高専）

1A1-I08 : 「水中ロボット用電波通信システムの特性解析」

○速水暁弘、清水悦郎（東京海洋大）

力制御型液圧駆動ロボット（1） Force Controlled Hydraulic Robots (1)

1A1-I01 : 「油圧駆動ヒューマノイドロボットの腕部の設計」

○井澤健祐、玄相昊（立命館大）

1A1-I02 : 「油圧式4脚歩行ロボット RL-A1 の開発」

○川端健太郎、西拓紀、鳥居裕貴、北浦誠人、兼松宏多、玄相昊（立命館大）

1A1-I03 : 「質量負荷を用いた小型直動電気静油圧アクチュエータの動特性評価」

○神永拓、康天毅、大月智史、中村仁彦（東大）

1A1-I04 : 「モータの速度制御を用いた電気静油圧アクチュエータの力制御」

○神永拓、康天毅、中村仁彦（東大）

進化・学習とロボティクス Evolution and Learning for Robotics

1A1-J01 : 「強化学習を用いた4脚ロボットの前進行動形態獲得における対称性の検討」

○松本悟、藪田哲郎（横国大）

1A1-J02 : 「剣道エージェント : "I"s」

○田中泰史、小菅一弘 (東北大)

1A1-J03 : 「筋骨格構造の進化的発生過程シミュレーションのための空圧駆動ロボットの開発」

○笠秀行、仲田佳弘、岡留有哉、中村泰、石黒浩 (阪大)

1A1-J04 : 「強化学習を用いた大車輪ロボットの行動獲得と学習プロセスについて」

○東浦拓也、藪田哲郎 (横国大)

1A1-J05 : 「スリップ時における二足歩行ロボットの制御と回復性」

○伊藤諒平、成瀬継太郎 (会津大)

1A1-J06 : 「進化型計算を用いた形態と動作の共進化」

○山田隼生、岩館健司、鈴木育男、渡辺美知子 (北見工大)

1A1-K01 : 「水陸環境に対応可能なカエルモデルの自律行動獲得に関する基礎研究」

○泉仁斗、大江亮介、竹沢恵、木下正博、三田村保、川上敬 (北海道科学大)

1A1-K02 : 「Restricted Boltzmann Machine と Conditional RBM を用いたモデルによる音楽生成」

○丹羽孔明 (北海道工大)、成瀬継太郎 (会津大)、大江亮介、木下正博、三田村保、川上敬 (北海道工大)

1A1-K03 : 「多目的関数を用いたジョブショップスケジューリング問題の最適化」

○島倉渉、渡辺美知子、鈴木育男、岩館健司 (北見工大)

1A1-K04 : 「強化学習に基づく 4 脚走行ロボットの走行制御に関する研究」

○大谷英之、草野由久、堤一義 (龍谷大)

1A1-K05 : 「フラクタル次元解析を用いた強化学習の収束推定法の開発」

○村田雄太、河野仁 (電機大)、神村明哉、富田康治 (産総研)、鈴木剛 (電機大)

1A1-K06 : 「海洋バイオマスの運動制御に向けた絡み状態評価指標の設計」

○小川純、飯塚博幸、山本雅人 (北大)、古川正志 (北海道情報大)

1A1-L01 : 「JSP に対する部分的な割り付け規則の適用による局所探索法の提案」

○横山想一郎、飯塚博幸、山本雅人 (北大)

1A1-L02 : 「知識の抽象化と階層化による複数台自律エージェントの 階層的転移学習とその効果」

○河野仁、村田雄太 (電機大)、神村明哉、富田康治 (産総研)、鈴木剛 (電機大)

1A1-L03 : 「JSP に対する遺伝的アルゴリズムと割付け規則に基づく近似解法の提案」

○田村康将、飯塚博幸、山本雅人 (北大)

1A1-L04 : 「多目標タスク対応型運動学計算フレームワークの開発」

○久和智、林朗弘、福丸浩史 (九工大)、原槇真也 (有明高専)、佐竹利文 (旭川高専)

1A1-L05 : 「Evolution of neural controllers for robot environments exploration」

○Mengze Li, Endri Rama, Kitani Mitsuki, Capi Genci(Toyama Univ.)

1A1-L06 : 「人からの報酬と罰の逐次的な教示を利用するロボット学習モデル」

○田中爽太、廣川暢一 (筑波大)、鈴木健嗣 (筑波大/JST さきがけ)

1A1-X01 : 「領域分割ニューラルネットワークによる仮想ロボットの行動獲得」

○大江亮介 (北大)、川上敬 (北海道工大)

1A1-X02 : 「ロボットによる物体押し動作における環境ダイナミクス影響因子の推定法」

○稲葉貴大、小林祐一、金子透 (静岡大)

1A1-X03 : 「ニューラルネットを用いた連想記憶に基づく状態認識と行動選択方法の構築」

○中村翔 (オリンパス株式会社)

1A1-X04 : 「知覚方式の異なるロボット間での知識転用強化学習の提案」

○井畑有貴、松井博和 (三重大)

1A1-X05 : 「形態進化におけるタスク難易度と進化戦略」

○岩館健司、鈴木育男、渡辺美知子 (北見工大)、山本雅人 (北大)、古川正志 (北海道情報大学)

1A1-X06 : 「リカレント RBF ネットワークを用いた長期予測システムの提案」

○後藤拓馬、山田和明、松元明弘 (東洋大)

1A1-X07 : 「多重学習器を用いる強化学習」

○西澤智恵子、松井博和 (三重大)

ホーム&オフィスロボット

Robots for Home/Office Application

1A1-M01 : 「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の研究」

○今富亜樹絵、松尾芳樹、浦上大輔 (東京工科大)

1A1-M02 : 「屋内環境における照明の位置及び点消灯認識システムの構築」

○榎本駿、黒田洋司（明治大）

1A1-M03 : 「全方向移動台車に軽量アームを搭載した小型室内移動ロボットの開発」

野田絵理佳、○後呂翔太、高橋智一、鈴木昌人、青柳誠司（関西大）

1A1-M04 : 「補助手すりでの移動を想定した家庭用ロボット」

○伊藤健（金沢工大）、白鳥健太（ナパック株式会社）、土居隆宏（金沢工大）

1A1-M05 : 「天井カメラと超指向性マイクを用いた会話状態推定システム」

○中山雅野、村田裕章、横山ひとみ、堀田政二、藤田欣也（農工大）

1A1-M06 : 「家庭用小型片付けロボットのための物品センサデータライブラリの構築」

○山崎公俊（信州大）、花井亮（産総研）、下坂正倫（東大）

1A1-N01 : 「視覚フィードバックを用いた落下位置を考慮したロボットマニピュレータによる液体注ぎ動作の研究」

杉田裕介、高橋史泰、○並木明夫（千葉大）

1A1-N02 : 「家庭用掃除ロボットを応用した単純な触れ合う動作を基本とする見守りシステム」

○佐々木智也、林丈晴、多羅尾進（東京高専）

1A1-N03 : 「すれ違い動作のための Kinect を用いた移動ロボットと対向する人物の認識」

○平塚優、吉見卓、水川真、安藤吉伸（芝浦工大）

1A1-N04 : 「ロボットを介した人から人への作業知識の伝達」

○山田健太、近嵐公太、三浦純（豊橋技大）

1A1-N05 : 「人と遠隔地のヒューマノイドロボットとの協調による物体探索」

嘉手川慎、近嵐公太、杉山淳一、○三浦純（豊橋技大）

1A1-N06 : 「双腕ロボットのための払い動作を含む物体把持動作生成」

近嵐公太、○三浦純（豊橋技大）

1A1-O01 : 「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、水川真、安藤吉伸、油田信一（芝浦工大）、竹内清明（タケロボ株式会社）

1A1-O02 : 「人の違いを考慮した人とサービスロボットの協調動作に関する研究」

○岩田光博（芝浦工大）

1A1-O03 : 「回転ボールの軌道予測に基づき動作する家庭向け卓上移動型卓球ロボットの開発」
ハンビンイク、○水内郁夫（農工大）

1A1-O04 : 「環境音認識を用いたモジュラーホームロボットによる朝食準備作業」
夏目彬弘、○関戸佐知、佐藤大祐、金宮好和（都市大）

1A1-O05 : 「食器運搬ロボットの手先水平維持時における手先力・モーメント荷重および途中リンク部外力への対応」
築場大典、○関本昌紘、木村弘之（富山大）

脚移動ロボット Walking Robot

1A1-P01 : 「馬型四脚ロボットにおける歩行実験」
○山田健司、浦松亮輔、渋谷恒司（龍谷大）

1A1-P02 : 「複数の歩容に対応可能な4脚ロボットの設計・製作」
○浦松亮輔、山田健司、渋谷恒司（龍谷大）

1A1-P03 : 「回り階段昇降が可能な生活支援ロボットの開発」
○笠井航、加藤恵輔（明治大）

1A1-P04 : 「機構のみで実現する全方位歩容が可能な多角柱型脚歩行機械」
三上貞芳、○福田知悠、五十嵐彩乃（未来大）、池田和則（コロプラ）、鈴木昭二（未来大）

1A1-P05 : 「歩行・ジャンプを両立した脚機構を有するカエル規範型不整地移動ロボット」
○五十嵐彩乃、福田知悠、三上貞芳（未来大）

1A1-P06 : 「高い対地適応性を有する4脚歩行機械のための脚自由度構成に関する研究」
○北村拓也、太田祐介（千葉工大）

1A1-Q01 : 「電磁石を用いた三脚壁面ライントレーサーの製作」
○上村知也、松野文俊（京大）

1A1-Q02 : 「平行な2つのアーチを有する2足歩行ロボットの足部の開発」
○桧垣智史、浦窪裕司、渋谷恒司（龍谷大）

1A1-Q03 : 「空気圧シリンダを用いて 2 関節筋を再現した 2 足歩行ロボットの開発」

○中村拓哉、高橋庸平、赤井直紀、阿部有貴、尾崎功一（宇都宮大）

1A1-Q04 : 「アクティブサスペンション型 4 脚ロボットに関する研究」

西村今日子、○前田新太郎、冨居秀行、渋谷恒司、堤一義（龍谷大）

1A1-Q05 : 「4 脚走行ロボットに関する研究」

○前田新太郎、西村今日子、渋谷恒司、堤一義（龍谷大）

1A1-Q06 : 「スライドウォームを用いた鳥脚跳躍ロボットの研究」

○富田拓也、岩本太郎（龍谷大）

1A1-R01 : 「衝撃吸収と安定接触を両立する足機構における塑性変形の効果」

山崎大、○杉原知道（阪大）

1A1-R02 : 「汎用モジュールシステム(MMS)の四足連結形態での二足支持時における姿勢の安定化」

○立野進也、畠山祐、漆畑優、内田敬久（愛知工業大学）

1A1-R03 : 「小型二足ロボットの動力学を考慮した軌道計画による歩行制御」

○後藤光太、田崎勇一、鈴木達也（名大）

1A1-R04 : 「小型脚式ロボットによる水陸両用移動に関する研究」

○大谷亮介、菊池耕生（千葉工大）

1A1-R05 : 「球体外殻を持つ四足歩行ロボットの研究」

○清陽亮、伊藤智（千葉工大）、荻原一輝（無し）、青木岳史（千葉工大）

1A1-R06 : 「球体外殻を持つ四足歩行ロボットの開発」

○伊藤智、清陽亮（千葉工大）、荻原一輝（無し）、青木岳史（千葉工大）

1A1-S01 : 「脚と体節の統合的制御によるムカデ型多脚歩行ロボットの不整地歩行」

高橋亮、○稲垣伸吉（名大）

1A1-S02 : 「最適化手法に基づく障害物環境に対応した 2 足ロボット歩行動作の生成」

○山口貴也、西川直希、藤井雅留太、中村正行（信州大）

1A1-S03 : 「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、田畑利憲（電通大）、Hammadi Moncef (SUPMECA)、明愛国（電通大）、Choley Jean-Yves (SUPMECA)、下条誠（電通大）

1A1-S04 : 「ライオン型ロボットの四足歩行機構の開発」

○梶原悠吾、本田久平、軽部周、高橋健一（大分高専）

作業移動ロボット

Mobile Manipulation Robot

1A1-T01 : 「掃除タスクにおける掃引アルゴリズムの評価に関する研究」

○今井裕一、小林裕之（大阪工大）

1A1-T02 : 「天井配管自動掃除ロボットシステムの開発」

○中村裕紀、小林宏（東理大）

1A1-T03 : 「形状を考慮した全方向搬送ロボットの経路計画」

○藤田大樹、前山祥一、元屋敷良裕、渡辺桂吾（岡山大）

1A1-T04 : 「距離情報と受光強度を併用した山林管理ロボットの周囲環境認識能力の向上」

伊藤友孝、○池田憲亮（静岡大）

1A1-T05 : 「鋼構造物検査用飛行ロボットのための振動プローブ足」

○増田新、東善之、田中昂（京工繊大）

生産システム・生産機器メカトロニクス

Manufacturing System and Manufacturing Machinery Mechatronics

1A1-U01 : 「外乱オブザーバを用いた全方向移動台車における外乱推定システムの構築」

○野呂泰史、赤松陽介、三好孝典、寺嶋一彦（豊橋技大）

1A1-U02 : 「部分スライドロローラを用いた横移動も可能なローラコンベアの開発」

○熊谷正朗（東北学院大）、下間隆史、渡邊孝基（東北学院大卒）

1A1-U03 : 「協調作業ロボットシステムのための自律分散型コントローラ的设计と実装」

○安田元一（長崎総合科学大）

1A1-U04 : 「特異姿勢を利用した高精度位置決め機構の精度検証実験」
林裕也、○相山康道（筑波大）

1A1-U05 : 「電子天秤を用いた高速秤量システムの開発（第二報）」
○山崎敬則（小山高専）、山川雄司（東大）

自律分散型ロボットシステム

Robotic systems based on autonomous decentralized architecture

1A1-V01 : 「真正粘菌変形体に着想を得た環境に応じて変形可能な自律分散型アメーバ様ロボット」
○掘切舜哉（東北大）、梅舘拓也（タフツ大）、石黒章夫（東北大）

1A1-V02 : 「不思議な歩容 **Canter** の発現メカニズム」
○大脇大、石黒章夫（東北大）

1A1-V03 : 「多様なロコモーション様式を発現可能な自律分散型ヘビロボットの開発」
○中島大樹、佐竹冬彦（東北大）、伊達央（防衛大）、加納剛史、石黒章夫（東北大）

1A1-V04 : 「狭窄空間において **Concertina Locomotion** を発現可能な自律分散型ヘビロボットの開発」
○佐竹冬彦、中島大樹、加納剛史（東北大）、伊達央（防衛大）、井上康介（茨城大）、石黒章夫（東北大）

1A1-V05 : 「クモヒトデから学ぶレジリアントなロボットの設計原理」
○佐藤英毅、加納剛史（東北大）、青沼仁志（北大）、松坂義哉、石黒章夫（東北大）

1A1-V06 : 「みなし履歴に基づく群ロボットの自己位置推定法に関する相対誤差と LM ノード数の関係の解析」
○内田真一、杉本靖博、大須賀公一（阪大）

1A1-W04 : 「4脚歩行から考える6脚歩行の脚間協調メカニズム」
○中村憲、大脇大、加納剛史、石黒章夫（東北大）

1A1-W05 : 「光学式近接覚センサ情報を用いた自律分散型モジューラロボットの行動規範」
○米田将允、鈴木陽介、明愛国、下条誠（電通大）

1A1-W06 : 「光を用いて動作生成を行うモジューラ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）

1A1-W07 : 「複数のロボットによるシープドッグシステムの分散制御」

○末岡裕一郎、石川将人、杉本靖博、大須賀公一（阪大）

1A1-W08 : 「移動ロボットのための高信頼システムアーキテクチャの構築研究」

○芦澤怜史、大道武生（名城大）

1A1-W09 : 「モニタリングロボットの構図評価に基づく観測地点の自律的選択」

○伊東正人、関山浩介、瀬戸将志（名大）

1A1-W10 : 「マルチロボットにおける物体の共有認知のための合意形成アルゴリズム」

○富田翔大、関山浩介（名大）、福田敏男（名城大）

福祉ロボティクス・メカトロニクス（2）

Welfare Robotics and Mechatronics (2)

1P1-A01 : 「段差・斜面に対応可能な脚部非拘束式歩行補助機の開発と筋活動評価」

○田中英一郎、鈴木雄大（芝浦工大）、三枝省三、弓削類（広島大）

1P1-A02 : 「生活支援のためのロボットアームにおける接触時動作の検討」

○池田雅人、松日楽信人（芝浦工大）

1P1-A03 : 「力覚呈示機能を有する舌用入力デバイスの基本設計」

○梶川伸哉、菅原慎彌、鈴木貴大（東北学院大）

1P1-A04 : 「仮想空間ウォーキング・サイクリングシステムのためのソフトウェア構築と応用」

○菊池武士、酒井紘平（大分大）

1P1-B01 : 「孤独死防止をめざし単居高齢者支援システムを試行した高齢者支援地域社会モデルの社会実験実施先施設職員の意見」

○持田信二郎、森下武志（桐蔭横浜大）

1P1-B02 : 「力センサを用いた HOT 患者の外出支援用カートの動作制御」

入部正継、○池田遼太、見島雄太、前田直人、大西幸平（阪電通大）

1P1-B03 : 「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 (株))、伊藤恵司 (システム・プロダクト (株))、矢ノ倉敏巳 ((株)ジェネシス)、中内靖 (筑波大)

1P1-B04 : 「歩行補助器の性能評価のためのモーションセンサによる歩行分析」

亀田一秀、○関口暁宣 (東京工科大)、一柳健 ((株)菊池製作所)

1P1-C01 : 「MR 流体を用いた高齢者用歩行支援杖の開発と実験」

○伊藤友孝、原田真里、渡邊隆之 (静岡大)

1P1-C02 : 「サーボブレーキを用いたパッシブ支援車椅子の開発」

○後藤誠裕、中後大輔 (関西学院大)、横田祥 (東洋大)、橋本洋志 (産技大)、高瀬國克 (電通大)

1P1-C03 : 「足こぎ車いすの片脚漕ぎのためのペダリング支援制御」

海隅亜矢、○平田泰久、小菅一弘 (東北大)

1P1-C04 : 「上肢切断肢の皮膚表面計測技術を用いた実用志向型電動義手の開発」

○馬淵結希乃、田中優弥、森貴彦 (岐阜高専)

1P1-D01 : 「人の食事動作の運動解析に基づく双腕型アシスト装置の機構設計」

○福井清隆、富尾彰太、辻田勝吉 (大阪工大)

1P1-D02 : 「外骨格型上腕パワーアシスト装置設計のための人の肩胛骨の運動解析」

○富尾彰太、福井清隆、辻田勝吉 (大阪工大)

1P1-D03 : 「アクティブキャスタによる車いすの段差踏破に関する検討」

○宗方宥、和田正義 (農工大)

1P1-D04 : 「エクササイズバイクを用いた上下肢リハビリに関する研究」

○原口真 (福井工大)、早川潔 (大阪府大高専)、小田邦彦 (大阪電通大)、田端晟定、大槻祐介、古荘純次 (福井工大)

1P1-E01 : 「ICF と SysML による介護業務のモデル化」

○田中秀幸、梶谷勇、松本吉夫 (産総研)

1P1-E02 : 「力制御インターフェイスによる HOT 患者の外出支援用ロボットカートの制御」

入部正継、○齊藤勇真 (阪電通大)、遠藤玄 (東工大)、田窪敏夫 (女子医大)、大平峰子 (東長野病院)

1P1-E03 : 「ファジィ推論型制御による電動アシスト車いすの省電力化と走破性の向上」

○五十嵐肇、阿久津一真、関弘和 (千葉工大)

1P1-E04 : 「筋電義手の高精度動作識別を目的としたダミー変数型特徴量設計法」

○灰谷達哉、山口知也、鈴木一茂、関弘和（千葉工大）

1P1-F01 : 「片麻痺を有する人のための非麻痺側の歩容を活用した ロボットスーツ HAL の歩行支援と臨床応用」

○河本浩明、門根秀樹、桜井尊、有安諒平、上野有希子、江口清、山海嘉之（筑波大）

1P1-F02 : 「背負い式移乗機構を用いた介護移乗機に関する研究」

早川恭弘（奈良高専）、林芳繁（天寿会）、松永拓也（奈良先端大）、○内田陽介（奈良高専）

1P1-F03 : 「腕動作を考慮した筋電義手のための姿勢角度間データ補間による動作識別」

○山口知也、灰谷達哉、関弘和（千葉工大）

1P1-F04 : 「障害者の早期社会復帰を目指す支援システム REACH」

○遠藤麻衣、長谷川幸美、遠藤央、柿崎隆夫（日大）

1P1-G01 : 「空気式多自由度アクチュエータを用いた乳がん触診シミュレータ」

○松野卓司、高岩昌弘、佐々木大輔（岡山大）

1P1-G02 : 「Human-robot communication for surveillance of elderly people in remote distance」

○Shin-Ichiro Kaneko(Toyama N.C.T.), Genci Capi, Kitani Mitsuki, Inami Takashi(Toyama Univ.)

1P1-G03 : 「立ち上がり動作支援装置の制御方法の研究」

○本合優太、鈴木大義、中西直也、松日楽信人（芝浦工大）、福永いづみ（東芝）

1P1-G04 : 「片脚装着形歩行支援機械の開発」

○長南悠太、松浦大輔、武田行生（東工大）

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

1P1-A05 : 「劣駆動平行四辺形クローラ機構を有する 3 モジュール型配管検査ロボット」

○加古川篤、馬書根（立命館大）

1P1-A06 : 「能動ラグ付車輪の砂地における駆動力の安定化制御」

楊揚、孫翊、山本遼平、○馬書根（立命館大）

1P1-A07 : 「砂地におけるラグパラメータと牽引力の関係」

○山本遼平、楊揚、孫翊、馬書根（立命館大）

1P1-A08 : 「受動吸盤内への空気流入量の推定」

○松野孝博、馬書根（立命館大）

1P1-B05 : 「揺動アーム型レベルワインダを用いたケーブルリールの提案」

○米山真人、馬書根（立命館大）、広瀬茂男（東工大）

1P1-B06 : 「Development of a Buoyancy and Depth Control Module for an Underwater or Amphibious Robot」

○Bin Samsudin Muhammad Izzat, Shugen Ma(Ritsumeikan Univ.)

1P1-B07 : 「CPG-based Locomotion Control of a Snake-like Robot for Passing through a Variable Width of Path」

Norzalilah Mohamad Nor, ○Shugen Ma(Ritsumeikan Univ.)

1P1-B08 : 「Kinematics and Dynamics Modeling of the Planetary Gear Transmission in An Eccentric Paddle Mechanism」

○Yi Sun, Shugen Ma(Ritsumeikan Univ.)

移動ロボットのための視覚 Vision System for Mobile Robot

1P1-C05 : 「Multi-Kinect 搭載ロボットによる RGB-D 特徴に基づいた人物追従に関する研究」

○志村皇洋、安藤吉伸、吉見卓、水川真（芝浦工大）

1P1-C06 : 「Image Feature-based Traversability Analysis for Mobile Robot Navigation in Outdoor Environment」

○Mohammed Abdessamad Bekhti, Soudai Tanaka, Yuichi Kobayashi, Toru Kaneko(Shizuoka Univ.)

1P1-C07 : 「ステレオカメラを用いた追跡対象領域の抽出に基づく移動ロボットの人物追跡」

○磯邊柚香、増山岳人、梅田和昇（中央大）

1P1-C08 : 「超広角低歪なレンズの高次多項式モデルを用いたカメラキャリブレーション」

○河西元、原祥堯、坪内孝司、大矢晃久（筑波大）

1P1-D05 : 「撮影対象の移動に応じて撮影位置を適応的に変更するカメラマンロボット」

○清水政伸、Ardiyanto Igi、三浦純、佐竹純二（豊橋技大）

1P1-D06 : 「全方位カメラを持つ屋外移動ロボットの見えに基づく誘導」

○井上陽平、三浦純（豊橋技大）

1P1-D07 : 「視覚情報を用いた移動ロボットの運動制御に関する研究」

○川澄匡教（日本工大院）、増本憲泰（日本工大）

1P1-D08 : 「AGVのための位置修正用画像処理モジュールの研究開発」

○木津祐太郎、久池井茂、松本康平（北九州高専）

水中ロボット・メカトロニクス（2） Underwater Robot and Mechatronics (2)

1P1-E05 : 「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」

○市川貴大、趙文静、明愛国、下条誠（電通大）

1P1-E06 : 「排熱利用を目指した浮力調整装置の開発」

○山下知哉、三宅正倫、渋谷恒司（龍谷大）

1P1-E07 : 「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、河端訓孝、堺苑子（立命館大）、坂上憲光（東海大）、松田慎思、三井厚司、佐野康（応用地質）、川村貞夫（立命館大）

1P1-E08 : 「単眼カメラを用いた水中移動体の位置計測システムの精度検討」

○上地夏月、武村史朗（沖縄高専）、川端邦明（理研）、高橋悟（香川大）、坂上憲光（東海大）、相良慎一（九工大）

1P1-F05 : 「全方向移動可能なホバリング型 AUV の開発」

○不破康宏、桑原一聡、西村明博、松尾貴之、滝本隆（北九州高専）

1P1-F06 : 「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の研究」

○澤田卓也、静智亮、遠藤央、柿崎隆夫（日大）

1P1-F07 : 「AUV を用いた底生生物の観測システム構築に関する研究」

○安鍾賢、園田隆、石井和男、浦環（九工大）

1P1-F08 : 「モンテカルロ近似を用いた目的地候補点表現による目的地探索アルゴリズム」
樋口翔馬、○堀航、石井和男（九工大）

1P1-G05 : 「受動型スラスト姿勢維持機構を用いた水中ロボットの海中基礎実験」
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）

1P1-G06 : 「水中での高速サンプリング動作のための機構設計」
○園田隆（九工大）、西田祐也（東大）、石井和男（九工大）

1P1-G07 : 「教育・研究用遠隔操作型水中ロボットの開発」
岩根豊明、○横道匠、石井和男（九工大）

1P1-G08 : 「マンタ型水中ロボットのひねり動作付き振動翼による推進性能」
○稲垣詠一、鶴田将平（山口東理大）

1P1-H05 : 「自律型資源探査機「ゆめいるか」の開発」
○石橋正二郎、吉田弘、菅澤誠、大田豊（海洋研究開発機構）

1P1-H06 : 「海中探査機「おとひめ」の開発」
○石橋正二郎、吉田弘、菅澤誠、大田豊（海洋研究開発機構）

1P1-H07 : 「高出力関節機構を有する鰭型移動プラットフォームの開発」
○西田祐也（東大）、園田隆、石井和男（九工大）

1P1-H08 : 「水中移動ロボットのためのレーザオドメトリの提案」
○齊藤壘、永井伊作、渡辺桂吾（岡山大）

サーチ&レスキューロボット・メカトロニクス (1) Search and Rescue Robot and Mechatronics (1)

1P1-H01 : 「災害用係留型気球の運動シミュレーションを用いた係留時における挙動安定性評価」
○伴丈遼一、小野里雅彦、田中文基（北大）

1P1-H02 : 「Twin 構造チューブによる狭隘地形内の移動探査ロボット」
○楯貴志、劉海博、塚越秀行（東工大）

1P1-H03 : 「無人電動マルチロータ機搭載型 土砂採取機構の開発」
○谷島諒丞、永谷圭司、吉田和哉（東北大）

1P1-I04 : 「能動スコープカメラの空気噴射機構による進路方向制御の検討」

○福田潤一、昆陽雅司、田所諭（東北大）

1P1-I01 : 「マニピュレーション機能を有する飛行作業ロボット」

浜田貴弘、○飯塚隆真、ダメートリアシュリ、渡辺将広、塚越秀行（東工大）

1P1-I02 : 「受動的な湾曲動作による階段走行を行う柔軟全周囲クローラの開発」

○土師貴史（松江高専）、衣笠哲也（岡山理科大学）、花田大輝、荒木辰一（松江高専）、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-I03 : 「低天井空間における視界確保を考慮したレスキューロボットの遠隔操作システム」

○古井地正義、岡部大輔、佐藤徳孝、森田良文（名工大）

1P1-I04 : 「3次元深度センサを利用したレスキューロボットの転倒危険性評価システム」

○大嶋康太郎、佐藤徳孝、森田良文（名工大）

力制御型液圧駆動ロボット（2）

Force Controlled Hydraulic Robots (2)

1P1-I05 : 「慣性負荷による直動型電気静油圧アクチュエータの動特性評価」

大月智史、○神永拓、中村仁彦（東大）

1P1-I06 : 「足首関節機構のための直動型電気静油圧アクチュエータの開発」

大月智史、○神永拓、中村仁彦（東大）

1P1-I07 : 「油圧トロコイドポンプ付シリンダブロックアクチュエータの特性評価」

○康天毅、神永拓、中村仁彦（東大）

触覚と力覚（1）

Tactile and Force Sensing (1)

1P1-J01 : 「口腔温を考慮したゲル状食品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）、中尾理美、池上聡、中馬誠（三栄源 F.F.I.）

1P1-J02 : 「相互温度参照現象 Thermal referral の身体部位依存性」

○渡辺亮、岡崎龍太、梶本裕之（電通大）

1P1-J03 : 「単語記憶を効率化する触覚提示装置の開発」

○小川大地、池野早紀子、岡崎龍太（電通大）、梶本裕之（電通大/JST さきがけ）

1P1-J04 : 「せん断方向に非対称な振動触刺激による摩擦知覚現象」

○今泉旭裕、岡本正吾、山田陽滋（名大）

1P1-J05 : 「シート状超音波振動子を用いた皮膚感覚ディスプレイ」

○佐藤大貴、高崎正也、水野毅、石野裕二（埼玉大）

1P1-J06 : 「聴覚フィードバックを付与した耳掃除の検討」

○高下昌裕、栗原洋輔、岡崎龍太（電通大）、蜂須拓（電通大/ JSPS Research Fellow）、梶本裕之（電通大/ Japan Science and Technology Agency）

1P1-X01 : 「把持棒による物体打撃時の振動重心変化に伴う触覚的位置推定錯誤」

○岡崎龍太（電通大）、梶本裕之（電通大/JST さきがけ）

1P1-X02 : 「穴の深さにより手触りの変化が生じる触覚プレートの製作」

○立野稜、竹囲年延、渡辺良祐（成蹊大）、望山洋（筑波大）

1P1-X03 : 「水晶振動子を用いたワイドレンジ荷重センサによるマルチ生体信号計測」

○室崎裕一、新井史人（名大）

1P1-X04 : 「高伸縮性網布による力の可視化を用いた小型 3 軸力センサの開発」

○岩井貴宣、藤平祥孝、若子倫菜、米山猛、香川博之、渡辺哲陽（金沢大）

1P1-X05 : 「力覚センサによる触覚技術を用いたインタフェースの開発」

○辻俊明、栗田直幸（埼玉大）

1P1-X06 : 「触覚探査により把持物体の特性を検出可能なロボット指の開発」

足立良太、藤平祥孝、○渡辺哲陽（金沢大）

1P1-X07 : 「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、PorquisLopeBen、昆陽雅司、田所諭（東北大）

1P1-X08 : 「磁性エラストマーを利用した磁気式触覚センサ」

○堀井隆斗、長井志江、浅田稔（阪大）

1P1-X09 : 「HIGEMOJYA センサ-II の開発と形状認識への応用に関する研究」

○中島章雄、大須賀公一（阪大）

1P1-X10 : 「力覚情報を用いたロボットの接触状態の同定」

白木大介、山田貴孝、○中西翔太郎、山本秀彦（岐阜大）

建設・解体ロボット・メカトロニクス

Robotics and Mechatronics in Construction and Demolition

1P1-K01 : 「産業用ロボットを使用した建設廃棄物選別システムの開発」

○中村聡、井上大輔（東急建設）

1P1-K02 : 「遠隔重機作業の高度化に関する研究」

○亀崎允啓、楊俊傑、岩田浩康、菅野重樹（早大）

1P1-K03 : 「壁面登はん型打音検査装置の改良」

○徳臣佐衣子、森和也、矢野恕雅（熊本大）

1P1-K04 : 「フレキシブル水平搬送システムの開発」

○大本絵利、土井暁、浜田耕史（株式会社大林組）

1P1-K05 : 「建材中アスベストの可視化技術の開発」

○上野隆雄、中村聡（東急建設）

1P1-K06 : 「ホイールローダによる積み込み作業の自律化に向けたバケット内土砂の挙動解析」

○岩瀬裕史、大隅久、森大輔（中央大）、皿田滋（筑波大）

1P1-L01 : 「自走式移動ロボットを用いたコンクリート構造物の強度推定」

○井上文宏（湘南工大）、佐藤智（ティ・エス・プランニング）、渡邊晋也（施工総研）、太田有（早大）

1P1-L02 : 「坑内掘り鉱山におけるフィーダ式鉱石掘削・積込装置の開発」

○福井類、仁保隆嘉、草加浩平、中尾政之（東大）、植竹正明、児玉祐一、川合一成（小松製作所）

1P1-L03 : 「有人作業が困難な環境におけるロボット用移動・作業プラットフォームの自動施工システム」

福井類、○加藤裕大、高橋遼、中尾政之（東大）

1P1-L04 : 「建設機械遠隔操作の研究」

○篠原啓、吉灘裕、倉鋪圭太、深野亮（阪大）

1P1-L05 : 「遠隔操作のための高解像度表示装置の評価」

○小池達也、吉灘裕、倉鋪圭太、深野亮（阪大）

1P1-L06 : 「揺動原理を用いた油圧ショベル型移動ロボット DEMPSI」

○安谷尚人、深野亮、石川将人、大須賀公一、吉灘裕（阪大）

1P1-M01 : 「ステレオカメラを搭載した移動ロボットによるオンライン三次元環境地図の構築に関する検討」

○三田峻広、栗栖正充、児玉亮（電機大）

1P1-M02 : 「建設廃棄物選別用 3 指ハンドの構成と動作モード」

○井上大輔、中村聡（東急建設）

1P1-M03 : 「遠隔操縦ロボットの運用」

○三村洋一、野末晃、小幡克実（株式会社フジタ）

1P1-M04 : 「鉱山機械用全周囲安全支援装置 SkyAngle」

○石本英史、古渡陽一、稲野辺慶仁、川股幸博、太田守飛（日立建機）

1P1-M05 : 「遠隔操縦型建設機械のための可搬型操縦インタフェースの検討と評価」

○佐藤有香理、北村啓、横小路泰義（神戸大）

1P1-M06 : 「冗長多関節マニピュレータの遠隔操縦性向上のための運動制御に関する研究」

○堀井斗城（神戸大）、大西典子（三菱重工）、横小路泰義（神戸大）

特殊移動ロボット（1）

Mobile Robot with Special Mechanism (1)

1P1-N01 : 「受動車輪を持つ二脚ローラーウォーカーの開発」

○室恵二、松野文俊（京大）

1P1-N02 : 「六叉型空中泳動ロボットの解析と制御」

○沖賢太郎、石川将人、大須賀公一（阪大）

1P1-N03 : 「神経振動子の外生刺激を利用した三叉へビロボットの移動方向制御」

○興津信秀、石川将人、杉本靖博、大須賀公一（阪大）

1P1-N04 : 「転がり拘束を利用した立方体移動ロボットの開発」

○平野哲郎、石川将人、大須賀公一（阪大）

1P1-N05 : 「伸縮関節を有するへビ型ロボットの蠕動運動に関する研究」

○周旋、馬書根（立命館大）

1P1-N06 : 「全方向移動ロボットのプラグイン自動充電」

○宮本和典、和田正義（農工大）

1P1-O01 : 「全表面全方向駆動力生成を可能とする円形断面クローラ機構」

○多田隈建二郎、緒方裕彦、東森充（阪大）、金子真（阪大/阪大）

1P1-O02 : 「Analysis and compensation of disturbances for wheeled inverted pendulum assistant robot for load carrying and ramp climbing」

○Luis Canete(Graduate School of Fukushima Fukushima Univ.), Takayuki Takahashi(Fukushima Univ.)

1P1-O03 : 「 Ω 形状フレームに支えられるアーチ型閉ループ弾性体を利用した小型跳躍移動機構」

○深町尚史、望山洋（筑波大）

1P1-O04 : 「伸縮マニピュレータ機構による人間用環境対応移動ロボットの開発」

○折戸裕輔、小野寺涼太、小松伸悟、秋山幸宏、宇沼尚悟、齋藤敬（秋田県立大）

1P1-O05 : 「永久磁石を用いた橋梁検査ロボットの走破能力向上」

○檜木幹司、高田洋吾（大阪市立大）

動作計画と制御の新展開（1）

New Control Theory and Motion Control (1)

1P1-P01 : 「トルク計測と外力計測によるロボットアームの力学パラメータの同定」

○保土田允、菊地諒、ベンチャージェンチャン（農工大）

1P1-P02 : 「三脚型ゴルフスイングロボットの姿勢安定制御」

○森健也、小林幸徳、江丸貴紀（北大）

1P1-P03 : 「確率的目標状態への遷移時間を最小化する準備動作」

○田中一敏、西川鋭、國吉康夫 (東大)

1P1-P04 : 「Assembly Motion Planning for Ring-Shaped Flexible Parts」

○Ixchel Ramirez, Kensuke Harada, Eiichi Yoshida(AIST)

1P1-P05 : 「Frequency Response Characteristics of Parabolic Sliding Mode Filters」

○Zhan Shi, Ryo Kikuuwe, Motoji Yamamoto(Kyushu Univ.)

1P1-P06 : 「判読性を考慮して人の筆跡を近似的に描画するシステム」

○林祐樹、山川聡子 (東洋大)

1P1-Q01 : 「冗長マニピュレータによる高速な軌跡追従手先定速動作の軌跡分割を用いた動作計画」

○岡部弘佑、相山康道 (筑波大)

1P1-Q02 : 「臨界制御に基づく Predictive Functional Control の設計」

○原裕樹、佐藤俊之、齋藤直樹 (秋田県立大)

1P1-Q03 : 「外乱オブザーバと時変制約に基づくモデル予測制御系の設計」

○阿部梨恵、佐藤俊之、齋藤直樹 (秋田県立大)、永瀬純也 (龍谷大)、嵯峨宣彦 (関西学院大)

1P1-Q04 : 「軌道追従性能向上のための PA10 の制御系の検討」

○清水昌幸 (静岡大)

1P1-Q05 : 「可操作性と回避可操作性を考慮した冗長自由度マニピュレータの障害物回避動作計画」

○道木加絵、近藤聡士 (愛知工業大学)、道木慎二、舟洞佑記 (名大)、鳥井昭宏 (愛知工業大学)

1P1-Q06 : 「ベースリンクの運動方程式を利用した閉ループ構造をもつロボットの最小力学パラメータの同定」

○長岡建一、保土田允、ベンチャージェンチャン (農工大)

1P1-R01 : 「迷路探索法に基づくマニピュレータのリアルタイム障害物回避」

○田島遼太郎、佐藤圭祐、神農大輝 (富山高専)

ロボカップ・ロボットコンテスト

RoboCup and Robot Contest

1P1-R04 : 「RoboCup サッカーシミュレーションリーグ 2D における局面評価関数の設計と学習」
谷川俊策、○五十嵐治一（芝浦工大）、石原聖司（電機大）

1P1-R05 : 「長距離ランナーの伴走ロボットの設計開発」
松元明弘、○李錦豊（東洋大）

1P1-R06 : 「ロボコンプロデュース 2013」
○田中孝之（北大）、河村隆（信州大）、大竹博（九工大）

1P1-S01 : 「モータ温度を考慮したヒューマノイドロボットの歩行制御に関する検討」
○福田大輝、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）

1P1-S02 : 「ロボカップサッカー中型リーグにおけるパス行動に関する研究」
○桑田将史、筑紫彰太、小野祐太郎、園田隆、石井和男（九工大）

1P1-S03 : 「2足歩行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、南方英明、入江清（千葉工大）、坂本元（はじめ研究所）、米田完、林原靖男（千葉工大）

1P1-S04 : 「トマトロボット競技会の提案」
○李冰賀、園田隆（九工大）、松尾貴之（北九州高専）、ナシライアミール（九工大）、河野智謙（北九大）、川尻一志（響灘菜園株式会社）、石井和男、浦環（九工大）

1P1-S05 : 「RoboCup ヒューマノイドリーグ競技ロボットの脚構造に関する研究」
○佐藤鍊磨、ナシライアミール（九工大）、モバリハミッド、ヘルガティアリビサイベラ（ベルリン自由大学）、園田隆、石井和男（九工大）、RojasRaul（ベルリン自由大学）

1P1-S06 : 「RoboCup 中型リーグに向けた次世代サッカーロボットの開発」
○筑紫彰太、桑田将史、園田隆、ナシライアミール、石井和男（九工大）

ロボットビジョン

Robot Vision

1P1-T01 : 「移動ロボットの為の Census 変換をベースとした局所画像特徴量」
○當眞康史、萩原勇人、浅海賢一（九工大）

1P1-T02 : 「LRF による配電作業の作業環境の入力」

○江本健吾、鈴木啓竜、加藤竜太、田中亮次、山田秀和、谷栄一郎、辰野恭市（名城大）

1P1-T03 : 「ロボット視用カメラ配置の多目的最適化と把持作業への適用」

辻内伸好、小泉孝之、○岡田悠佑、児島諒（同志社大）

1P1-T04 : 「配電作業ロボットにおけるビジュアルフィードバックのためのボルトの認識」

○加藤竜太、江本健吾、鈴木啓竜、田中亮次、谷栄一郎、山田秀和、辰野恭市（名城大）

1P1-T05 : 「腹腔鏡下手術自動化に向けた縫合糸セグメンテーション手法の研究」

○長隆之、岡功、杉田直彦、光石衛（東大）

1P1-T06 : 「RGB-D カメラを用いた二輪ロボットによる人物追跡システム」

○岩切浩亮（鹿児島大）、集美輝（南国システムサービス株式会社）、鹿嶋雅之、佐藤公則、渡邊睦（鹿児島大）

1P1-U01 : 「オプティカルフローを用いた不定形物体の三次元形状判別」

○向井啓祐、松野隆幸、見浪護、矢納陽（岡山大）

1P1-U02 : 「物体の形状概念と共起を利用した室内環境における一般物体認識」

○細井勇揮、高橋智一、鈴木昌人、青柳誠司（関西大）

1P1-U03 : 「Saliency Map を用いた複雑背景における物体検出手法の開発」

○田村泰人（神奈川大）、増田寛之（富山県立大）、林憲玉（神奈川大）

1P1-U04 : 「Informative Census Transform for Visual Object Representation」

○Sungmoon Jeong, Hosun Lee, Nak Young Chong(JAIST)

1P1-U05 : 「リング型ケーシング対象物の位置姿勢推定」

○辻真也（佐世保高専）、岡部信吾（電通大）、槇田諭（佐世保高専）

1P1-U06 : 「人の視知覚に基づく簡略型面検出による物体検出」

○牧野慎一郎（神奈川大）、増田寛之（富山県立大）、林憲玉（神奈川大）

1P1-V01 : 「Coarse-to-fine 法を取り入れた生体模倣型実時間両眼視差検出システム」

○山田秀磨、奥野弘嗣、八木哲也（阪大）

1P1-V02 : 「ライントレースによる飛行ロボットの屋内自動移動制御」

○佐藤孝太、中村真吾（芝浦工大）

1P1-V03 : 「画像上で重なっている物体のセグメンテーションとカテゴリ識別」

小泉智資、○大西巧真、高橋智一、鈴木昌人、青柳誠司（関西大）

1P1-V04 : 「環境光の影響を低減した画像処理システムの開発」

○眞田篤、荒牧真悟、原裕一（西日本工業大学）

1P1-V05 : 「レーザスキャナによる 3 次元形状と見えに基づくセマンティックラベリング」

○近藤直明、大石修士、岩下友美、倉爪亮（九大）

1P1-V06 : 「小型自律飛行体制御のための昆虫視覚系に学んだ自己運動推定システム」

○上野冬貴、奥野弘嗣（阪大）、石井和男（九工大）、八木哲也（阪大）

1P1-W04 : 「瞬時間歇的トラッキングによるモーションブラーフリー撮影」

○上野貴弘、顧慶毅、青山忠義、高木健、石井抱（広島大）

1P1-W05 : 「圧縮 SLAM : データベース強化を用いた画像検索に関する研究」

○田中完爾、杉本哲弥、塚本たいしょう（福井大）

1P1-W06 : 「部品 SLAM : 教師なし部品モデルに基づく簡潔・識別的な情景マッチング手法」

中河翔、○安藤雅淑、猪口志祐人、稲垣陽介、花田将吾、田中完爾（福井大）

1P1-W07 : 「テンプレートマッチングに基づくテクスチャ境界検出」

○辻岳文、下ノ村和弘（立命館大）

1P1-W08 : 「GPS 不可視衛星棄却のための可視光魚眼カメラ画像を用いた障害物抽出」

○渡邊研、太田哲平、北村光教、天野嘉春（早大）

1P1-W09 : 「RGB-D センサを用いたロボットマニピュレータの姿勢推定法」

○忽滑谷浩史、横澤秀一、並木明夫（千葉大）

1P1-W10 : 「3 次元環境地図の構築を目的とした距離画像センサの歪み補正に関する検討」

○石井雅樹、平山真都（秋田県立大）

福祉ロボティクス・メカトロニクス (3)

Welfare Robotics and Mechatronics (3)

1P2-A01 : 「仰臥位に変形可能な体幹前傾式起立補助機の開発」

○田中英一郎 (芝浦工大)、初雁卓郎 (パラマウントベッド)、三宅徳久 (パラマウントベッド/千葉大)

1P2-A02 : 「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、西岡靖貴、伊丹君和 (滋賀県立大)

1P2-A03 : 「Android 端末を用いた福祉用台車ロボット制御システムの開発」

○中北知仁、川谷亮治 (福井大)

1P2-A04 : 「幼児の移動体験を実現する電動移動支援機器の試作」

○伏木勇太、安田寿彦、西岡靖貴、沼田晋、松岡秀樹 (滋賀県立大)、高塩純一 (びわこ学園)

1P2-B01 : 「軟体型圧力センサによる電動義手の駆動」

○山口隼、桑山大介、伊東明俊 (電機大)

1P2-B02 : 「障害児のための前輪駆動型電動車椅子の研究」

○松岡秀樹、安田寿彦、沼田晋、西岡靖貴 (滋賀県立大)、高塩純一 (びわこ学園)

1P2-B03 : 「杖型ロボットによるタンデムスタンスに陥った高齢者の転倒防止」

○中川翔太郎、邸霈、関山浩介 (名大)、福田敏男 (名城大)

1P2-B04 : 「介護支援ロボットによる抱き上げ動作を利用した被介護者の位置推定における経過時間の影響」

○森友揮 (理研)、池浦良淳 (三重大)、丁明 (名大)

1P2-C01 : 「介護補助用アクティブセンシングマットの開発」

早川恭弘、○光崎将人 (奈良高専)

1P2-C02 : 「視覚障がい者歩行案内に用いる方向提示・案内装置に関する研究」

○今津篤志、川合忠雄 (大阪市立大)

1P2-C03 : 「可動式装飾用義手に関する研究」

○市場雄大 (日本工大院)、増本憲泰 (日本工大)

1P2-C04 : 「知的薬ケースの曲面ミラー形状を利用した物体検出手法」

○鈴木拓央 (横国大)、中内靖 (筑波大)

1P2-D01 : 「SysML によるロボット介護機器のモデル化」

○中坊嘉宏 (産総研)

1P2-D02 : 「ユーザビリティを考慮した発展型シティコンピュータの研究開発」

○奥村康平、久池井茂 (北九州高専)

1P2-D03 : 「低コストかつ高操作性を有するパワーアシストカーの開発 および SD 法を用いた操作性の評価」

○若林勇太、衣川潤、小菅一弘 (東北大)

1P2-D04 : 「過疎地域における高齢者用パーソナルモビリティに関する研究」

○李虎奎、赤澤康史 (福まち研)、米田郁夫 (西九大)、原良昭、北川博巳 (福まち研)

1P2-E01 : 「ロボット介護機器の評価手法の検討」

○西村拓一、三輪洋靖、長尾知香、渡辺健太郎、福田賢一郎、本村陽一 (産総研)

1P2-E02 : 「余事象分布を導入した混合正規分布に基づく未学習クラス推定ニューラルネット」

○青木貴裕、島圭介 (横国大)

1P2-E03 : 「エネルギー回生によりバッテリー交換が不要な電動義手の開発」

○米田圭佑、井上喜雄、芝田京子、秋山慶太 (高知工大)

1P2-E04 : 「振動刺激を利用した仮想ライトタッチコンタクトによる歩行支援法」

○島圭介、白樫公介 (横国大)、島谷康司 (県立広島大)

1P2-F04 : 「二段階作用リニアアクチュエータを用いた立ち上がり支援およびリハビリテーション・トレーニング座椅子の開発」

○黒住亮太、的崎託也、中辻武 (神戸市立高専)

エコ・グリーンメカトロニクス

Eco Green Mechatronics

1P2-A05 : 「竹繊維強化積層板を用いた PBL 教育における pico-EV の設計・製作」

○宇田和史、高橋良彦 (神奈川工大)

1P2-A06 : 「コンパクトな室内移動用超小型電動三輪車の駆動部の開発」

○林丈晴、西野永一 (東京高専)、高橋良彦、佐々井博岳 (神奈川工大)、多羅尾進 (東京高専)

1P2-A07 : 「超小型電気自動車競技会 pico-EV・エコチャレンジ 2014 開催報告」

○林丈晴（東京高専）、原圭吾（中国能開大）、武村泰範（日本文理大学）、宇田和史、高橋良彦（神奈川工大）

1P2-A08 : 「水圧システムのエネルギーシミュレータ」

○伊藤優吾（名城大）、坂本清志、杉山寿幸、大道武生（名城大学）

1P2-B05 : 「bio EV(植物油で発電して走行する電気自動車)における植物燃料の影響」

○松本亮、佐々井博岳、坂口正樹、高橋良彦（神奈川工大）

1P2-B06 : 「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）

1P2-B07 : 「競技車両における位置計測システムの検討」

○佐々井博岳、坂口正樹、松本亮、高橋良彦（神奈川工大）

1P2-B08 : 「電力消費を考慮した小型電気自動車の開発」

○松岡賢、安東大地、武村泰範、姫野倫明、副島裕暉、宋銘碩、曹勝鉉（日本文理大学）

1P2-C05 : 「リニアスターリングエンジンの研究開発」

○大脇知也、平子大輔、大道武生（名城大）

1P2-C06 : 「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、杉山寿幸、○大道武生（名城大）

1P2-C07 : 「ICELG のエネルギーシミュレータ」

○鳥居蔵人、石原丈裕、大道武生（名城大）

1P2-C08 : 「グリーンライフサポートのための住環境エミュレータの構成と制御」

○遠藤央、今成昌平、古泉賢人、柿崎隆夫（日大）

1P2-D05 : 「リニアスターリングエンジンのエネルギーシミュレータの検討」

○平子大輔、大脇知也、大道武生（名城大）

1P2-D06 : 「光合成細菌による水素生産動特性のモデル化」

○岩嶋真之、池永直樹、田中信行、三宅淳（阪大）

1P2-D07 : 「入力変動系発電効率検証シミュレータの開発」

○岡村浩一（中菱エンジニアリング）、福田敏男、大道武生、楊剣鳴、高畑健二、市川明彦、平野達也、田村廣人（名城大）

1P2-D08 : 「超磁歪式小型発電機による振動発電に関する研究」

○倪嘯天、矢部敬一郎、范天瑜、山本佳男（東海大）

サーチ&レスキューロボット・メカトロニクス (2) Search and Rescue Robot and Mechatronics (2)

1P2-E05 : 「通信が不安定な環境におけるハイブリッド通信を用いた複数台移動ロボットの協調探査」

○都築遼平、秋山健、山内元貴、永谷圭司、吉田和哉（東北大）

1P2-E06 : 「サブローラに小型測距モジュールを搭載したクローラ型移動ロボットの階段走行の自律化」

○幸村貴臣、永谷圭司、吉田和哉（東北大）

1P2-E07 : 「火山噴火の長期観測を目的としたポータブル無人観測デバイスの開発」

○山内元貴、秋山健、谷島諒丞、大塚光、永谷圭司、久利美和、吉田和哉（東北大）

1P2-E08 : 「線量計による放射線源分布推定における計測経路の評価」

○皆本岳、竹内栄二郎、田所諭（東北大）

1P2-F05 : 「多自由度斜交関節のフィールドロボットへの適応」

○柴野康介、大金一二（新潟工科大）

1P2-F06 : 「雪崩遭難者救助のための位置発見支援デバイス“レスキュースティック”の開発」

栗原健一郎、○澤井圭、鈴木剛（電機大）

1P2-F07 : 「展開脚車輪を有する情報収集ロボットの車輪機構の性能向上」

○内田康之、寺山裕二（日大）

1P2-F08 : 「受動サブローラを有するクローラロボットの可変角度拘束機構」

○浅井友将、鈴木壮一郎、奥川雅之（愛知工業大学）

1P2-G05 : 「マスタースレーブ制御による環境測定用アームの操作性評価」

○松原秀彦、鈴木壮一郎（愛工大院）、奥川雅之（愛工大）

1P2-G06 : 「遠隔操作ロボットのための電波伝搬推定における障害物の影響」

○松田崇志、羽田靖史（工学院大）、行田弘一（芝浦工大）

1P2-G07 : 「福島第一原発での教訓を踏まえた突入撤退判断システム」

○石川貴一郎（日工大）、山口芳裕（杏林大）、久保田勝明（消防研）

1P2-G08 : 「福島第一原発での教訓を踏まえた突入撤退判断システム(第2報)」

○塚越貴哉、天野嘉春（早大）、石川貴一郎（日工大）、山口芳裕（杏林大）、久保田勝明（消防研）

1P2-H05 : 「水陸両用レスキュー車の浮行時における操縦支援システムの提案」

林良太、○松山元気、余永（鹿児島大）、天野久徳、佐伯一夢（消防研）、衣笠哲也（岡山理科大学）、徳田献一（和歌山大）、入部正継（阪電通大）

1P2-H06 : 「受動可動アームを有する形状可変クローラ型移動ロボットの張力調整機構の評価」

○鈴木壮一郎、奥川雅之（愛知工業大）

1P2-H07 : 「災害状況確認のための打ち上げ空撮システムの研究開発」

○片山将、滝本隆（北九州高専）

1P2-H08 : 「五角形車輪型階段昇降機構の特性評価」

○岩野優樹、平嶋洋大（明石高専）、大須賀公一（阪大）、天野久徳（消防研）

1P2-I05 : 「地震倒壊家屋におけるレスキュー活動支援を目的としたがれきの工学研究」

○小野里雅彦（北大）

1P2-I06 : 「被災者発見につながる災害救助犬の動作計測」

○古森雄一、大野和則、竹内栄二郎、田所諭（東北大）

空間知

Integrating Ambient Intelligence

1P2-F01 : 「小型化学センサモジュールの開発」

○山田隼士、小畑賢次、松尾貴之（北九州高専）

1P2-G01 : 「道案内ロボットのための自律的な目的地設定」

○上野山直貴、新妻実保子（中央大）

1P2-G02 : 「熱画像センサを用いた独居高齢者モニタリングシステムの提案」

○園田輝夫、鈴木大介、中内靖（筑波大）

1P2-G03 : 「情報構造化空間に基づく人間行動計測」

○吉原ゆり、久保田直行（首都大）

1P2-G04 : 「空間知における物体位置情報取得のための画像記録システムの研究」

○谷村善将、水川真、吉見卓、安藤吉伸（芝浦工大）

1P2-H01 : 「履物上加速度センサと床上レーザレンジファインダを用いた複数人物の追跡」

○辻徳生、日下和也（九大）、長谷川勉（熊本高専）、倉爪亮、諸岡健一（九大）

1P2-H02 : 「分散センサを用いた室内状況推定に基づくサービス自動実行アーキテクチャ」

○ピョюнソク、永田晃洋、中島洸平、桑畑舜也、辻徳生、諸岡健一、倉爪亮（九大）、長谷川勉（熊本高専）

1P2-H03 : 「視覚 ID タグと画像特徴を利用した複雑背景環境下での三次元物体形状モデルの生成と利用」

雲丹亀達哉、○梅谷智弘、田村祐一（甲南大）

1P2-H04 : 「環境センサ群を用いた温熱環境下の居住者の空調機器操作予測」

○小島一恭（埼玉大）、奥村高広（埼玉医大）

1P2-I01 : 「生活音からの使用物品の特定に関する研究」

○村上卓司、水川真、安藤吉伸、吉見卓（芝浦工大）

1P2-I02 : 「空間構成モジュール搬送ロボットの検討」

○中川紘一、和田一義、田中昂義、橋本美芽（首都大）、鈴木敏彦（工学院大）

1P2-I03 : 「コサイン類似度を用いた姿勢の時系列データに基づく動作認識」

○柴田佳幸、新妻実保子（中央大）

1P2-I04 : 「自律型車両ロボット走行支援のための空間知情報抽出手法に関する実験的研究」

○竹澤聡（北海道科学大学）、高橋治裕（北海道工大）

触覚と力覚（2）

Tactile and Force Sensing (2)

1P2-J01 : 「磁気センサを用いた触覚分布センシングのための皮膚の変形量推定アルゴリズム」

○三島伸一、衣川潤、小菅一弘（東北大）

1P2-J02 : 「ハンディタイプ静電センサによる皮膚湿潤測定 of 検討」

○木本晃、吉武勇輝 (佐賀大)

1P2-J03 : 「ジェスチャインタフェースのための触覚フィードバックによる空間指示能力の向上」

○金勝煥、昆陽雅司、田所諭 (東北大)

1P2-J04 : 「光学センサの動特性補償による安価な関節トルク計測」

○西尾政紀、杉原知道 (阪大)

1P2-J05 : 「触感を表現する言葉の多階層モデルの構築」

○永野光、岡本正吾、山田陽滋 (名大)

1P2-J06 : 「手首でのハンガー反射発生時の手首圧力分布の計測」

○中村拓人、西村奈令大 (電通大)、佐藤未知 (電通大/JSPS)、梶本裕之 (電通大/科学技術振興機構)

1P2-X01 : 「触診技術のための剛性可変生体モデル」

○仲出川卓郎、三木則尚 (慶大)

1P2-X02 : 「水晶振動子の微細保持機構を用いたワイドレンジ荷重センサの小型・高感度化」

○室崎裕一、新井史人 (名大)

1P2-X03 : 「寝台上的な身体圧迫による広範囲重量感呈示デバイス」

○高下昌裕、小川大地、武井聖也、中井優理子、中村たいら、中村拓人、栗原洋輔、岡崎龍太 (電通大)、蜂須拓、佐藤未知 (電通大/JSPS Research Fellow)、梶本裕之 (電通大/Japan Science and Technology Agency)

1P2-X04 : 「水中での電気刺激による触覚提示手法」

○中村たいら、加藤愛実、岡崎龍太 (電通大)、蜂須拓、佐藤未知 (電通大/JSPS)、梶本裕之 (電通大/科学技術振興機構)

1P2-X05 : 「圧力分布に基づく電気刺激パターンの変調による弾性感の提示」

○武井聖也、渡辺亮、岡崎龍太 (電通大)、蜂須拓 (電通大/日本学術振興会)、梶本裕之 (電通大/科学技術振興機構 さきがけ)

1P2-X06 : 「超音波加熱にもとづく非拘束な温覚提示の提案」

○星貴之 (名工大)

1P2-X07 : 「振動触覚刺激を用いた前腕部へのファントムセンセーションの実現」

○鈴木啓太 (中央大)、トリグエトーマセン (PPMAS)、新妻実保子 (中央大)

1P2-X08 : 「触感覚による粒子群の認識に関する基礎的研究」

○穴見太志、後藤秀征、村上誠示、大根田浩久（弓削商船高専）、渡邊信一、尾崎功一（宇都宮大）

1P2-X09 : 「光・ひずみ複合 MEMS センサを用いた近接覚・触覚マルチモーダル計測」

○野沢瑛斗（新潟大）、横山輔久登、金島岳、奥山雅則（阪大）、安部隆（新潟大）、野間春生（立命館大）、東輝明（ニッタ）、寒川雅之（新潟大）

1P2-X10 : 「三軸荷重測定用柔軟接触シートセンサの開発」

○春日翔平、中山昇、高山翔（信州大）

宇宙ロボット Space Robotics

1P2-K01 : 「Cooperation between heterogeneous robots for efficient planetary exploration」

○Saroj Paudel(Univ. of Tokyo), Takashi Kubota(ISAS)

1P2-K02 : 「多数の受動的関節で構成されたロボットアームの姿勢および軌道決定に関する研究」

○田中優一郎、吉川健人、中西洋喜、小田光茂（東工大）

1P2-K03 : 「自由落下実験による環境駆動型トルカの性能評価」

○風間亮、菊地喜貴、大田浩平、妻木勇一、菅井敦久、峯田貴、多田隈理一郎（山形大）、吉光徹雄、久保田孝、矢野創（ISAS/JAXA）、黒田洋司（明治大）、足立忠司（セシアテクノ）

1P2-K04 : 「小天体表面把持移動ロボットのための摩擦理論に基づく把持特性の実験的評価」

○湯口雄大、永岡健司、吉田和哉（東北大）

1P2-K05 : 「ステレオ法を用いたスペースデブリの捕獲」

○児玉優飛（鳥取大）

1P2-K06 : 「平面浮遊ベース宇宙ロボットにおける Point-To-Point 無反動制御」

○曾根大樹、佐藤大祐、金宮好和（都市大）

1P2-L01 : 「渦電流ブレーキを用いた非接触力による故障衛星のデタンプリング手法の検証」

○菅井文仁、工藤海、安孫子聡子、姜欣、辻田哲平、内山勝（東北大）

1P2-L02 : 「大規模宇宙機のリアルタイム予測シミュレーション手法の開発(第一報)」

○本田瑛彦、中西洋喜、小田光茂（東工大）

1P2-L03 : 「小惑星探査ローバのランダム移動機構の実現」

○久保田恒平、大須賀公一（阪大）

1P2-L04 : 「Navigation Results of a Rover Test-bed in a Terrestrial Analogue」

○Kyohei Otsu, Yosuke Miyata, Takuma Honda(Univ. of Tokyo), Ryo Murakami(Kochi Univ. of Technology), Sayuri Sugimura, Tomohiro Oya, Shuhei Shigeto(Univ. of Tokyo), Masatsugu Otsuki, Takashi Kubota(ISAS/JAXA)

1P2-L05 : 「せん断粘着を利用した平板状宇宙構造物把持機構の開発」

○中西洋喜、武井悠人、本田瑛彦、小田光茂（東工大）、妻木俊道（JAXA）

1P2-L06 : 「スカイラインマッチングによる方位角推定を用いた惑星探査ローバの自己位置補正」

○明比建、北村光教（早大）、大津恭平（東大）、大槻真嗣（ISAS/JAXA）、天野嘉春（早大）

1P2-M01 : 「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（JAXA）

1P2-M02 : 「押付力調整ユニットを用いた宇宙エレベーター昇降実験機の走行安定化制御」

○横田諄、鈴木雅和、江上正（神奈川大）

1P2-M03 : 「超多自由度機構による非協力衛星把持方法に関する研究」

○濱島大輝、中西洋喜、小田光茂（東工大）

1P2-M04 : 「宇宙飛行士支援マニピュレータ用着脱可能手首部インターフェース機構（DWIM）の性能評価」

○武井悠人、中西洋喜、小田光茂（東工大）

1P2-M05 : 「小型衛星での軌道上保全システムを目指した力覚制御実験プラットフォームの開発」

○上田祐樹、鷗山尚大、鳴海智博、木村真一（東理大）

1P2-M06 : 「ジャイロユニットを用いた宇宙エレベーター昇降実験機の走行安定化制御」

○大場雄斗、長島祥、江上正（神奈川大）

1P2-N01 : 「ユニット型宇宙エレベーター昇降実験機の開発と制御」

○浦卓也、江上正（神奈川大）

1P2-N02 : 「小惑星探査ローバ用の環境温度駆動バイメタル座屈アクチュエータの特性評価」

○峯田貴、菅井敦久、風間亮、妻木勇一（山形大）

1P2-N03 : 「環境温度駆動型の座屈アクチュエータによる微小重力落下試験用ローバーの跳躍特性評価」
○菅井敦久、峯田貴、妻木勇一、風間亮（山形大）、吉光徹雄、久保田孝、矢野創（ISAS/JAXA）、黒田洋司（明治大）、足立忠司（セシアテクノ）

1P2-N04 : 「影を考慮した月探査ローバの走行経路計画」
○須藤真琢、大槻真嗣、若林幸子、星野健、橋本樹明（JAXA）

1P2-N05 : 「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）

特殊移動ロボット（2）

Mobile Robot with Special Mechanism (2)

1P2-O01 : 「IBM 車輪：磁気力内部補償による車輪機構」
○多田隈建二郎（阪大）、田中崇裕（三菱電機）

1P2-O02 : 「連結差動式すべり検知機構」
○多田隈建二郎（阪大）、田中崇裕（三菱電機）

1P2-O03 : 「カプセル型移動ロボットの運動制御」
池上怜士、田邊頌平、○釜道紀浩（電機大）

1P2-O04 : 「曲面に対応する進行波型全方向壁面移動ロボットの開発」
○呉哲英、大澤達也、小川曜義、中村太郎（中央大）

1P2-O05 : 「搭乗型水上移動機の機体形状による水上安定性の向上」
○小林大記、武居直行（首都大）

動作計画と制御の新展開（2）

New Control Theory and Motion Control (2)

1P2-P01 : 「回転型倒立振り子における異なる二つのサンプリング周期と制御性能評価」
○井上貴浩、穂苅真樹（岡山県大）

1P2-P02 : 「スライディングモード制御によるロボットの全腕マニピュレーション」

田村和希、○浅野文彦（北陸先端大）

1P2-P03 : 「歩行者の持つ階層的意図の推定に基づくロボットの譲道行動の生成」

○伊部直樹、山下淳、浅間一（東大）

1P2-P04 : 「駆動台による非駆動対象物の動的運動制御」

○青山忠義、原田祐次、顧慶毅、高木健、石井抱（広島大）

1P2-P05 : 「接触遷移グラフを用いたロボットアームの搬送作業のタスクスケジューリング」

○石井雅人、田崎勇一、鈴木達也（名大）

1P2-P06 : 「トルクユニットマニピュレータの摩擦を利用した姿勢制御について」

○瀬戸山康之、林良太、余永（鹿児島大）、衣笠哲也、吉田浩治（岡山理科大学）、大須賀公一（阪大）

1P2-Q01 : 「特異点を考慮した冗長 7 自由度マニピュレータの遠隔制御」

○菊地喜貴、妻木勇一（山形大）

1P2-Q02 : 「キャリブレーションフリーな視覚に基づくロボット運動制御手法の 6 軸ロボットを用いた実験的検証」

○相原貴拓（立命館大）、西田亮介（株式会社リクルートホールディングス）、河村晃宏、川村貞夫（立命館大）

1P2-Q03 : 「移動冗長マニピュレータを用いた立体構造物の表面検査における移動コストを考慮した作業位置計画」

○大須賀悠輔、舟洞佑記、道木慎二（名大）、道木加絵（愛知工業大）

1P2-Q04 : 「掃引ロボットにおける確定的反射行動と掃引効率について」

○山本元司、荒木猛志（九大）

1P2-Q05 : 「運動指令とロボットリンク間におけるエネルギー伝達との関係の状態行動価値関数に基づく解析」

○朝岡忠、水内郁夫（農工大）

1P2-Q06 : 「日常生活支援ロボットによる随時割り込みと復帰継続機能を備える行動管理制御システムの構成法」

○古田悠貴、垣内洋平、三喜田浩行、植田亮平、岡田慧、稲葉雅幸（東大）

ものづくり教育・メカトロニクスで遊ぶ

Manufacturing Education and Mechatronics/Enjoy Mechatronics DIY

1P2-R01 : 「PBL と Jigsaw 法を組み合わせたものづくり教育」

○平澤順治 (茨城高専)

1P2-R02 : 「大阪府立大学高専における防災教育とものづくり教育の実践」

○土井智晴、葭谷安正、笠井三男、東田卓 (阪府高専)

1P2-R03 : 「小型人型ロボットのための教材用モーション解析システムの開発」

○藪厚生、石川正法、金田忠裕 (阪府高専)

1P2-R04 : 「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」

○志村皇洋、岩田光博、古谷悠、吉田尚史、深井大輔、天野峻輔、藤岡峻、橋本憲、安藤吉伸、吉見卓、水川真、春日智恵 (芝浦工大)

1P2-R05 : 「視覚障害者のプログラミング教育を支援するブロック型ツール : P-CUBE」

○黒澤進太郎、掛橋駿、本吉達郎、小柳健一、大島徹、増田寛之 (富山県立大)、川上浩司 (京大)

1P2-R06 : 「小型自律移動ロボット開発教育における社会実装を意識した競技会の実施」

○青木悠祐、出川智啓、江上親宏、大沼巧、牛丸真司 (沼津高専)

1P2-S01 : 「自律型倒立振子ロボット製作を題材としたメカトロニクス実験」

○長谷川忠大、油田信一、安藤英一、今井信之介、岩田祥平、曾根冬馬、池上康太郎、塩田寛之、谷村善将、情家和也、天野峻輔 (芝浦工大)

1P2-S02 : 「教育用マイコンモジュールの開発」

○是松大輝、松尾貴之 (北九州高専)

1P2-S03 : 「ロボットを活用した教育の方向性」

○二井見博文 (産業技術短期大学)

1P2-S04 : 「レスキューロボットコンテストシーズのための機材開発」

○岩熊孝幸 (名古屋市港防災センター/ (株) 丹青社)、金澤拓也 ((株) タカラトミー)、野村泰朗 (埼玉大)、白上敬一 (広島工大)、奥川雅之 (愛知工業大学)

1P2-S05 : 「教育教材としての4足歩行ロボットモデルの開発」

○土居隆宏 (金沢工大)、秋津浩紀 (オリジナルマインド)

1P2-S06 : 「等身大 2 足歩行ロボット開発によるメカトロニクス教育」

○兵頭和人、勝又天理、北島尚、森英樹（神奈川工大）、登坂博和（近藤科学）、岡本正行（マノイ企画）

1P2-T01 : 「インテリジェント電動車いすの開発を目的とした PBL プログラム」

○関森大介、大塚毅彦（明石高専）

1P2-T02 : 「ブロック型プログラム教育支援ツールを用いた視覚障害者のプログラム体験授業」

○掛橋駿、本吉達郎、小柳健一、大島徹、増田寛之（富山県立大）、川上浩司（京大）

1P2-T03 : 「Arduino マイコンを使った目的指向ロボット製作教室」

○武居直行（首都大）

移動知と身体性システム科学

Mobiligence and embodiment systems science

1P2-U01 : 「3 自由度サーボスフィア上での触角電位の同時計測による行動推移の考察」

○福島俊平、志垣俊介、峯岸諒、倉林大輔（東工大）

1P2-U02 : 「昆虫の行動と筋電位の同時計測による運脚行動と筋電位の連関解析」

○宮下修人（東工大）、大坪寛英（東大）、峯岸諒、倉林大輔（東工大）

1P2-U03 : 「シートを使ったベッド上介助動作の熟練度合いが股関節モーメントに与える影響の解析」

○中川純希、安琪、石川雄己、柳井香史朗、山川博司（東大）、保田淳子（日本ノーリフト協会）、山下淳、浅間一（東大）

1P2-U04 : 「ヒト足部機能解明のための屍体足人工筋骨格歩行シミュレータの開発」

○久米真之介（阪大）、伊藤幸太（慶大）、細田耕（阪大）、荻原直道（慶大）、清水正宏、池本周平（阪大）、陣崎雅弘、名倉武雄、中村俊康、今西宣晶、相磯貞和（慶大）

1P2-U05 : 「柔軟な足部から生み出される足底感覚情報を活用した適応的動歩行制御」

○大脇大、石黒章夫（東北大）

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

1P2-V01 : 「トマト栽培ロボットのための視覚システムの開発」

土肥誠、○臼井紀裕（島根大）

1P2-V02 : 「マルチコプターを用いたカンキツ樹木のデジタルマップ・アーカイビングとその育種支援への応用」

○劉子揚、杉浦巧美、ムハマドハリス、苗キ、石井健登、延原肇（筑波大）、清水徳朗、吉岡照高（農研機構）

1P2-V03 : 「リンク機構を用いた上肢作業補助機の開発」

○井上浩行、秋平将吾（津山高専）、八田浩之、安藤泰宏（IKOMA ロボテック）

1P2-V04 : 「車輪型水田用除草ロボットの開発」

○秋平将吾、井上浩行、曾利仁（津山高専）、八田浩之、安藤泰宏（IKOMA ロボテック）

1P2-V05 : 「移動型フィールドサーバによる作物の広域・詳細情報取得を目指した圃場モニタリングシステムの開発」

○深津時広（農業・食品産業技術総合研究機構）、遠藤玄、伊藤祐太（東工大）、小林一樹、斉藤保典（信州大）

1P2-V06 : 「家庭用超小型植物工場の開発」

○福岡聡紀、長嶋豊、川下智幸（佐世保高専）

1P2-W04 : 「高品質なみかん栽培のためのセンシングシステムの開発」

○中村恭之（和歌山大）

1P2-W05 : 「熟度判定と3次元視覚に基づくブルーベリー全自動連続収穫ロボットシステム」

國芳隼平、○水内郁夫、車敬愛、荻原勲（農工大）

1P2-W06 : 「複数の単独測位GPS受信機を用いた水田用除草ロボットの開発」

龜山建太郎、○池田光希（福井高専）、奥田豊（豊橋技大）、梅田雄太（福井高専）

1P2-W07 : 「軟弱野菜自動収穫機の開発と実地実験検証」

○土屋貴司、中村雄太、平野幸助、藤沢彰宏、畠山貴充、山口達也、千田有一（信州大）、畠田武司（JA全農長野）、北沢進（(株)西澤電機計器製作所）

1P2-W08 : 「稲作における除草ロボットの開発」

○國井大輔、山田泰弘（福井大）

1P2-W09 : 「稲作における抑草ロボットの開発」

○仲井翔平、山田泰弘 (福井大)

1P2-W10 : 「ハウス内運搬作業用農作業補助台車のビジュアル操舵制御」

○河村隆、飯塚浩二郎、鈴木智、市川洋輝 (信州大)

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

2A1-A01 : 「電動パラグライダーの自動離着陸制御の実現」

○伊藤唯、田中基康、田中一男 (電通大)

2A1-A02 : 「クアドロータにおける可変アームの実現とその安定性解析シミュレーション」

○杉浦巧美、劉子揚、ムハマドハリス、苗キ、石井健登、延原肇 (筑波大)

2A1-A03 : 「原子炉建屋内探索を目指した自然物で自己位置推定が可能な画像処理フィルタを用いた 4
ロータの建造物内自動飛行制御方式の開発」

○本多秀一、戸田英樹、木谷光来、チャピゲンツィ (富山大)

2A1-A04 : 「テザー係留型飛行ロボットの開発と自律飛行制御」

石井徹、○轟千明、高橋泰岳 (福井大)、前田陽一郎 (大阪工大)、中村恭之 (和歌山大)

2A1-B01 : 「水空両用式羽ばたき移動体」

○長田勇一、渡辺祥広、塚越秀行 (東工大)

2A1-B02 : 「橋梁点検用の飛行体ロボットの研究」

○山田幸佑 (東理大/産総研)、安達弘典 (産総研)、伊丹誠 (東理大)、加藤晋 (産総研)

2A1-B03 : 「マニピュレーション機能を有する飛行ロボット」

○渡辺将広、飯塚隆真、塚越秀行 (東工大)

2A1-B04 : 「空中における三次元移動型ロボットの開発」

益田俊樹、○小林祐介、坂下和広 (地方独立行政法人東京都立産業技術研究センター)

2A1-C01 : 「ナノスケール小型ヘリコプタの自律飛行制御」

畠山隆大、沼田拓也、○岩谷靖 (弘前大)

2A1-C02 : 「劣駆動型飛翔体の重心位置における特性変動実験」

○溝上翔也、平井貴久、矢納陽、見浪護、松野隆幸 (岡山大)

2A1-C03 : 「マルチロータヘリコプタの操縦性能改善のための入力補正インタフェースの開発」

○大滝潤、藤川太郎、汐月哲夫 (電機大)

2A1-C04 : 「マルチコプタをベースとした空中台車による荷物運搬実験」

○三輪昌史、植村慎司、金村直哉 (徳島大)

2A1-D01 : 「マルチダクトファンヘリコプタの性能評価」

○植村慎司 (徳島大)、今村彰隆 (大阪産業大学)、三輪昌史 (徳島大)

2A1-D02 : 「6 発ロータ型ヘリコプタのフェールセーフシステムに関する研究」

○楊溢、野波健蔵、岩倉大輔、宋イク澤 (千葉大)

2A1-D03 : 「有線給電型マルチロータヘリコプタのケーブルと機体の連成振動に関する研究」

○新地昭人、岩倉大輔、野波健蔵 (千葉大)

2A1-D04 : 「マルチロータヘリコプタのためのパラシュート装置の実装」

○塩川貴之、岩倉大輔、野波健蔵 (千葉大)

2A1-E01 : 「マルチロータヘリコプタの適応制御に関する研究」

○堀惇史、古井達也、岩倉大輔、野波健蔵 (千葉大)

2A1-E02 : 「非平面 6 発ロータヘリコプタの設計と制御」

○大熊克明、岩倉大輔、野波健蔵 (千葉大)

2A1-E03 : 「固定ピッチ同軸二重反転式ヘリコプタの最適設計」

○龍野雅裕 (信州大)、SinghPuneet (MSU)、鈴木智 (信州大)、柳沢源内、横山保俊 (ゲン・コーポレーション)

2A1-E04 : 「錯雑した構造体中での飛行が可能な回転球殻を有するクアッドロータ」

○水谷将馬、大野和則、柳村一成、岡田佳都、竹内栄二郎、田所諭 (東北大)

2A1-F01 : 「4.1kg のペイロードを搭載可能な 4 ロータフライングロボットの開発」

○佐藤瑞樹、吉澤俊、林憲玉 (神奈川大)

2A1-F02 : 「観測のための小型自律飛行艇の開発」

○福田拓生、滝本隆 (北九州高専)

2A1-F03 : 「マルチコプタに搭載された測域センサの三次元化」

○今村彰隆 (大阪産業大学)、三輪昌史、日野順市 (徳島大)

2A1-F04 : 「マルチロータ型ヘリコプターのオンラインシステム同定」

○古井達也、堀惇史、岩倉大輔、野波健蔵 (千葉大)

2A1-G01 : 「マルチコプタを用いた打音検査の試行」

○矢野浩史、竹内栄二郎、大野和則、田所諭 (東北大)

2A1-G02 : 「マルチローターヘリコプターのミニチュア模型型遠隔操縦システムの開発」

○坂口聡範、崎永侑嗣、滝本隆 (北九州高専)

2A1-G03 : 「脳波計によるマルチローターヘリコプター用操縦デバイスの開発」

○坂口聡範、滝本隆 (北九州高専)

2A1-G04 : 「リード・ラグ運動の違いにおける蝶型はばたきロボットの飛翔解析」

○藤川太郎 (電機大)、進藤匡浩、栗林祐太、菊池耕生 (千葉工大)

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

2A1-A05 : 「受動変形車輪を有する小型ローバの開発」

○矢田貝光 (慶大)、山田泰之 (東工大/東工大)、石上玄也、森田寿郎 (慶大)

2A1-A06 : 「移動ロボットのための凹凸地走行性能評価」

○矢田貝光 (慶大)、山田泰之 (東工大)、菊池駿音、石上玄也 (慶大)

2A1-A07 : 「火山観測用ロボットのための変形車輪の開発」

○菊池駿音、矢田貝光 (慶大)、山田泰之 (東工大)、石上玄也、森田寿郎 (慶大)

2A1-A08 : 「モデル誤差補償型制御による福祉車両の屋内隊列走行システムの設計」

○菅野達也、壇裕介、岡島寛、松永信智 (熊本大)

2A1-B05 : 「体重移動を用いた前乗り型福祉用パーソナルビークルの操舵回避支援」

○宮本洋孝、鍋倉司樹、岡島寛、松永信智 (熊本大)

2A1-B06 : 「擬似連続指数安定化制御のゲイン調整」

○園田翔、辻村健、泉清高（佐賀大）

2A1-B07 : 「管内走行を想定した円筒状柔軟弾性クローラの機構設計」

○重本佳孝、永瀬純也（龍谷大）

2A1-B08 : 「赤外線近接センサを用いる車輪の接地点検出法」

市村智康、○石井貴大（小山高専）

2A1-C05 : 「移乗機用全方向車椅子の開発」

○田代大樹（東洋大）、秋元俊成（日工大）、寺田信幸（東洋大）

2A1-C06 : 「Active Disturbance Rejection Control of a MY Wheel-II Assembly」

○Chao Ren, Shugen Ma(Ritsumeikan Univ.)

2A1-C07 : 「同一次元オブザーバを用いた倒立振り子型車両の姿勢制御」

○橋本雄侍、松野隆幸、矢納陽、見浪護（岡山大）

2A1-C08 : 「車輪型ロボットベースの研究開発」

坂下和広、○益田俊樹、薬師寺千尋（地方独立行政法人東京都立産業技術研究センター）、登地功（デルタテクノロジー）、萩原玄（リンクサーキット）、矢崎徹、大熊栄一（ベクトル）

2A1-D05 : 「弾性球形車輪を用いた不整地移動体の開発」

○石川陽一、青木岳史、島岡瑞己（千葉工大）

2A1-D06 : 「弾性球形車輪を用いた四輪移動体の開発」

○松川孔、青木岳史（千葉工大）

2A1-D07 : 「ホイールローダを対象とした動作計画」

○星翼、竹囲年延（成蹊大）、皿田滋、坪内孝司（筑波大）

2A1-D08 : 「管内環境認識が可能な管直径対応型移動ロボットの開発」

○小野慶昭（神奈川大）、佐藤要（第一高周波工業株式会社）、杉本信也（日本端子株式会社）、林憲玉（神奈川大）

2A1-E05 : 「広域移動・動作を実現するロボット駆動ベースを用いたロボット機構」

○寺川達郎、小森雅晴、松田吉平、西原秀明、瀬越隆史（京大）

2A1-E06 : 「移動ロボットにおける自律機能と遠隔操作によるハイブリッドナビゲーション」

○齋藤政伸、黒田洋司（明治大）

2A1-E07 : 「トロコイド曲線に沿った回転移動機構における階段昇降への対応」

○前田太郎、安藤英由樹（阪大）

2A1-E08 : 「超小型電気自動車の走行安定を目指した姿勢制御」

○藤波直希、相馬史典（神奈川大）、増田寛之（富山県立大）、林憲玉（神奈川大）

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

2A1-F05 : 「日常生活支援移動ロボット ASAHI2013 の開発」

○廣井富、坂井奎亮、二上啓大、藤原祐磨（大阪工大）、伊藤彰則（東北大）

2A1-F06 : 「手すりを移動するコミュニケーションロボット」

○藤原祐磨、廣井富、川崎成人、黒田尚孝（大阪工大）、鈴木直人、伊藤彰則（東北大）

2A1-F07 : 「指差しと音声対話併用による床面上の物体回収手法の提案」

○二上啓大、廣井富、黒田尚孝（大阪工大）、鈴木直人、伊藤彰則（東北大）

2A1-F08 : 「LRF を用いた人追従時の移動軌跡の記録と軌道追従に関する基礎的検討」

○坂井奎亮、廣井富（大阪工大）、伊藤彰則（東北大）

2A1-G05 : 「人間の動作解析に基づくハグ動作生成モデルの開発」

○友永聖樹（富山大）、太田俊介（岡山県大）、神代充、笹木亮、池本有助（富山大）

2A1-G06 : 「人間の上肢と同等の表現力を有する 8 自由度マニピュレータ」

入部正継、○安慶名将（阪電通大）、衣笠哲也（岡山理科大学）

2A1-G07 : 「接近する人間への音声挨拶を伴う握手要求動作生成モデルの開発」

○太田俊介（岡山県大）、神代充（富山大）、渡辺富夫（岡山県大）

2A1-G08 : 「クラウドソーシングを通じたアノテーションから運動と言語の学習」

○高野渉、中村仁彦（東大）

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

2A1-H01 : 「セグウェイを利用したシェアリングシステムによる実験走行データの紹介」

○橋本尚久、富田康治、神村明哉、松本治（産総研）

2A1-H02 : 「搭乗型移動ロボットの安全性と利便性の検証」

○落合博敏、梁盛濬、高柳渉、長嶺昇、安藤充宏、加藤幸裕（アイシン精機㈱）、小太刀崇、戸田健吾、清水正晴、大和秀彰、古田貴之（千葉工大）

2A1-H03 : 「搭乗型移動支援ロボット『ROPITS』の開発」

○飯村太紀、山本健次郎（(株) 日立製作所 日立研究所）

2A1-H04 : 「移動支援のための下り段差検知と路面走破性の判定」

○堀内英一（産総研）

2A1-I01 : 「立ち乗り型モビリティロボットのシェアリングのシミュレータによる検討」

○富田康治、橋本尚久、松本治（産総研）

2A1-I02 : 「公共空間における磁気収集を目的としたパーソナルモビリティロボットの開発」

○赤井直紀、松田卓也、井上一道、宇内隆太郎、山内健司、山本条太郎、尾崎功一（宇都宮大）

2A1-I03 : 「SFM によるつくばモビリティ実験特区の環境復元」

○横塚将志、阪野貴彦、松本治（産総研）

受動歩行ロボット（1） Passive Walking Robot (1)

2A1-H05 : 「膝の伸縮を用いた 3 次元 2 足動歩行の実現」

伊藤崇志、安藤和宏、○北村拓明、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）

2A1-H06 : 「対称構造を有する受動的動歩行ロボット」

入部正継、○林大輔、浦大介（阪電通大）、衣笠哲也（岡山理科大学/岡理大）、大須賀公一（阪大）

2A1-H07 : 「膝関節を有する劣駆動 2 脚步容の収束特性解析」

浅野文彦、○菊地保公（北陸先端大）

2A1-H08 : 「受動的動歩行の性質を利用した脚ロボットの設計と評価」

○浦大介、入部正継（阪電通大）、大須賀公一（阪大）、衣笠哲也（岡理大）

2A1-I05 : 「身体フレームが生成する微小振動の支配的な効果を考慮した連結型リムレスホイールの受動歩行解析」

○浅野文彦（北陸先端大）、徳田功（立命館大）、阿久津行裕（北陸先端大）

2A1-I06 : 「滑り接触を考慮した劣駆動リムレスホイールのスキップ歩容生成」

浅野文彦、米谷尚洋、○寺田夕貴、上島駿平、中村勇貴（北陸先端大）

2A1-I07 : 「3 軸変形自由度を有する積層型背骨構造ユニットの設計」

○紀藤優治、末岡裕一郎、中西大輔、杉本靖博、石川将人、大須賀公一（阪大）

2A1-I08 : 「自由歩行におけるエネルギー供給のモデル化」

○池俣吉人（帝京大）、佐野明人（名工大）

バイオロボティクス

Biorobotics

2A1-J01 : 「非観血式血液流動性状計測システムの開発」

○北村真澄、王鋒（前工大）

2A1-J02 : 「肘付き拘束運動の制御性能と肘付き位置の関係について」

○近藤大介、糸島道之、見浪護、矢納陽（岡山大）

2A1-J03 : 「被教示制御を用いた空気圧人工筋駆動アームへの直接教示手法」

○栢野裕次、池本周平、細田耕（阪大）

2A1-J04 : 「ゆらぎを用いた多自由度 5 指ロボットハンドの指先位置制御」

○井出翔一郎、西川敦（信州大）

2A1-J05 : 「有限要素法による PVC ゲルの電場応答シミュレーション」

○安田圭吾、橋本稔（信州大）

2A1-J06 : 「アフリカツメガエルの筋骨格系を再現した生体筋駆動遊泳ロボット」

○坂井亮、清水正宏（阪大）、青沼仁志（北大）、細田耕（阪大）

2A1-K01 : 「伸縮型 PVC ゲルアクチュエータの積層数と駆動特性」

○李毅、白井叔子、土屋陽一郎、安田圭吾、橋本稔（信州大）

2A1-K02 : 「蠕動運動型ロボットの運動制御」

○本間貴博、設楽孝、釜道紀浩（電機大）

2A1-K03 : 「ミミズの筋構造を模した蠕動運動型ロボットに関する研究」

○楠仁宏、嵯峨宣彦（関西学院大）、永瀬純也（龍谷大）、佐藤俊之（秋田県立大）

2A1-K04 : 「螺旋式波動伝播機構を用いた全方向移動ロボットの開発」

○金野将志、溝田裕、中村太郎（中央大）

2A1-K05 : 「空気圧人工筋肉と MR ブレーキを用いた跳躍ロボットの開発」

○石原ひかる、間島達雄、戸森央貴、中村太郎（中央大）

2A1-K06 : 「空気圧人工筋駆動四足ロボットによる身体の弾性を利用した高速走行の実現」

○稲田健人（阪大）、成岡健一（ビーレフェルト大）、清水正宏、細田耕（阪大）

2A1-X01 : 「300[N]の荷重を搬送可能な人工筋肉を用いた 6 脚型ロボットの開発」

○島野諒、戸森央貴、宮永隆史、中村太郎（中央大）

2A1-X02 : 「空気圧ゴム人工筋肉と MR ブレーキを用いた可変粘弾性関節を有するマニピュレータによる投擲動作の検討」

○戸森央貴、間島達雄、石原ひかる、中村太郎（中央大）

2A1-X03 : 「パッシブターン型スキーロボットを用いたスキーターンの解明」

○松永世界、嵯峨宣彦（関西学院大）

2A1-X04 : 「起立動作支援のためのロボティックスーツの同調制御」

○大矢卓摩、橋本稔（信州大）

2A1-X05 : 「羽ばたき機構の検討と試作機の評価」

○木下悠、嵯峨宣彦（関西学院大）

2A1-X06 : 「音声発達過程の構成的理解のための乳児様発声プラットフォームの開発」

○小島友裕、遠藤信綱、笹本勇輝、石原尚、堀井隆斗、浅田稔（阪大）

2A1-X07 : 「ラベルフリー磁気アセンブリによるバイオマイクロロボットの創成に向けて」

○秋山佳丈、森島圭祐（阪大）

2A1-X08 : 「バイオフィトカプラによる昆虫・機械ハイブリッド匂い源探索の実現」

○安藤規泰、片岡勇貴、神崎亮平（東大）

2A1-X09 : 「昆虫の視覚情報に基づく回避対象選抜モデルを用いた移動ロボットの衝突回避性能の評価」

○岡佳史、安藤規泰、神崎亮平（東大）

コミュニケーション・ロボット

Communication Robot

2A1-L01 : 「日本の漫画に特有な“漫符”を用いたロボット表情の文化的背景による印象の変化」

○岸竜弘（早大/JSPS 特別研究員）、二木元、Gabriele Trovato、Cosentino Sarah、橋本健二、高西淳夫（早大）

2A1-L02 : 「Ubiquitous Display が大型公共施設の利用者に対して広告を行うための情報投影に関する考察」

○総谷美沙樹、能口友伸、前川晃祐、岩本健児、李周浩（立命館大）

2A1-L03 : 「利用者が Ubiquitous Display とインタラクションを行うための Step on Interface」

○能口友伸、総谷美沙樹、前川晃祐、岩本健児、李周浩（立命館大）

2A1-L04 : 「画像処理技術を活用した表情認識ソーシャル・ロボットの研究開発」

○石神和幸、久池井茂（北九州高専）

2A1-L05 : 「神経振動子に基づいた感情の表現」

○草野仁志、ダーラリベラファビオ、吉川雄一郎、清水正宏、細田耕、石黒浩（阪大）

2A1-L06 : 「バイオリン演奏ロボット用右手首の設計製作と評価」

○長谷川夏美、藪博之進、渋谷恒司（龍谷大）

2A1-M01 : 「教育用ヒューマノイドにおける表情創出の研究」

○高橋達也、中里裕一（日工大）

2A1-M02 : 「動きの変化により人とハンドベル演奏タスクにおける役割分担を行う協調ロボットの開発」

○糸谷侑紀、國吉康夫（東大）

2A1-M03 : 「対話型遺伝的アルゴリズムによるパートナーロボットのジェスチャー学習」

○高瀬紀子、久保田直行、坂田泰典（首都大）

2A1-M04 : 「遠隔対話ロボットに同伴するロボットによる遠隔存在感の増幅」

○有本庸浩、吉川雄一郎、石黒浩（阪大）

2A1-M05 : 「人の移動に伴うインタフェースロボットの対面応答制御法の開発」

○野見山大基（芝浦工業大）、折笠登志彦、松日楽信人（芝浦工業大学）、山本大介（東芝）、佐野雅仁（東芝テック）

2A1-M06 : 「ロボット教師によるダイレクトメソッドの外国語会話学習」

○大池慧、松井博和（三重大）

アクチュエータの機構と制御（1）

Mechanism and Control for Actuator (1)

2A1-N01 : 「PS 超弾性合金ワイヤーを用いたソフトアクチュエータの開発」

○鈴木裕哉、佐久間淳、野澤太一（農工大）

2A1-N02 : 「インチワーム機構の内力フィードバック制御による摩擦力制御法の研究」

○江塚航、瀧脇大海（横国大）

2A1-N03 : 「クラウン減速機のプレスロータの設計」

○佐々木裕之（鶴岡高専）、伏見雅英（福島大）、秦豪一、室井大悟（株式会社アトム）、高橋隆行（福島大）

2A1-N04 : 「偏心重錘機構を用いた自己励振型跳躍ロボットの開発」

○梶大介、田中尋、田川泰敬（農工大）

2A1-N05 : 「螺旋状巻付き型極軽量ソフトアクチュエータの開発」

○天瀬英之、西岡靖貴、安田寿彦（滋賀県立大）

2A1-N06 : 「フッ素系不活性液体による強制冷却機構を持つ形状記憶合金アクチュエータの検討」

○橋本篤徳、谷口浩成、神橋政士（津山高専）

2A1-O01 : 「振動形態の改善による進行波型超音波モータの駆動効率の向上」

○熊本翔吾、細田恭平、竹村研治郎（慶大）

2A1-O02 : 「Physical Simulation of Low-cost “Smart” Servomotors」

○Lionel Sobehart, Hiroyuki Harada(Hokkaido Univ.)

2A1-O03 : 「超音波モータの固体 NMR 分析用試料回転機構への応用」

○山口大介、武田大、神田岳文、鈴森康一（岡山大）、竹腰清乃理（京大）、水野敬（株式会社 JEOL RESONANCE）、山本啓太（京大）

2A1-O04 : 「振動モータと MR 流体を用いたリニアアクチュエータの開発」

永田壮大、○井篁宏義、高橋泰岳（福井大）、前田陽一郎（大阪工大）

2A1-O05 : 「ER ゲルを用いたリニアアクチュエータの速度制御の振動抑制に関する研究」

○河村真輔、高田悠大、小柳健一（富山県立大）、柿沼康弘（慶大）、安齊秀伸、桜井宏治（藤倉化成）、大島徹、本吉達郎、増田寛之（富山県立大）

2A1-O06 : 「ねじり振動子共振駆動型極低温用超音波モータ」

黒田雅貴、○神田岳文、鈴森康一、山口大介（岡山大）

2A1-P01 : 「差動型回転直動変換機構を組み込んだプレス加工機の位置決め性能」

○關正憲（岡理大）、乙武慶樹（富士重工）、櫻井俊輔、清水一郎、藤井正浩（岡山大）

2A1-P02 : 「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（鈴鹿高専専攻科）、白井達也（鈴鹿高専）

2A1-P03 : 「スライディング型マルチモータパワーユニットの提案」

○岩井雄大（鈴鹿高専専攻科）、白井達也（鈴鹿高専）

2A1-P04 : 「筋肉制御プロセスを応用したアクチュエータに関する研究」

○増本憲泰（日本工大）、山崎裕昌（カネコ）

2A1-P05 : 「空圧配管内音響通信を利用した空圧アクチュエータの多重駆動システム」

鈴森康一、○尾崎直人、三隅潤平、山本明菜、神田岳文（岡山大）

2A1-P06 : 「空圧配管内音響通信を利用した空圧アクチュエータの多重空圧駆動システム」

鈴森康一、○三隅潤平、尾崎直人、山本明菜、神田岳文（岡山大）

2A1-Q01 : 「機能的カウンタウェイトを有するロボットアームの適応運動制御」

○久常智亮、河村晃宏、松阪憲人（立命館大）、植村充典（阪大）、川村貞夫（立命館大）

2A1-Q02 : 「ハンドアイの画像座標に基づくロボットアームの制御」

○樋口義章、下ノ村和弘（立命館大）

2A1-Q03 : 「フレキシブルメッシュ電極を用いた PVC ゲルアクチュエータの駆動特性評価」

○土屋陽一郎、白井叔子、春山聡美、安田圭吾、李毅、橋本稔 (信州大)

2A1-Q04 : 「ねじり振動を用いた微粒子励振型空気流量制御弁」

○廣岡大祐、山口智実、古城直道 (関西大)、鈴木康一、神田岳文 (岡山大)

2A1-Q05 : 「静電型ゲルアクチュエータのための高誘電率ゲルの開発」

○川合一摩、高橋智一、鈴木昌人、青柳誠司 (関西大)

2A1-Q06 : 「空気圧人工筋を用いた脚ロボットの関節剛性と立位安定性条件の関係について」

○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)

人間機械協調

Cooperation between Human and Machine

2A1-R01 : 「インタラクティブな操作を行う倒立二輪型ロボットによるユーザ意図認識と制御」

○井上卓也、高橋泰岳 (福井大)、中村恭之 (和歌山大)

2A1-R02 : 「人カロボティクスの研究」

○菅原雄介、潘飛 (国士舘大)

2A1-R03 : 「光学式

慣性式モーションキャプチャを併用したハンド

アームロボットの遠隔操作」

北林慧一、○藤本公平、小林太、中本裕之、小島史男 (神戸大)

2A1-R04 : 「PFC を用いたオンライン動作予測に基づくパワーアシストシステム」

○浦崎新八郎、森貴彦 (岐阜高専)

2A1-R05 : 「フリック指示によるロボット操作に関する研究」

○山本智規、柴田論、小川直人 (愛媛大)

2A1-R06 : 「受動関節を有するロボットアームによるスキルアシスト」

○滝澤健太、小塚裕明、立矢宏 (金沢大)

2A1-S01 : 「タブレット端末による車両型ロボットの動作制御」

○酒井康平 (長岡高専 専攻科)、佐藤拓史 (長岡高専)

2A1-S02 : 「接触部位の圧力分布に基づく多関節部位アシスト機構のインピーダンス制御」

○宋炫根、舟洞佑記、道木慎二（名大）、道木加絵（愛知工業大）

2A1-S03 : 「ヒトと装置間の力情報交換による装着型パワーアシストの効果的制御に関する研究」

○松田純、余永、仲西洋介、林良太（鹿児島大）

2A1-S04 : 「2自由度制御系による天井クレーンの制振搬送」

○佐藤馨（長岡高専専攻科）、佐藤拓史（長岡高専）

2A1-S05 : 「下肢ロボティックスーツのためのサポートベクターマシンを用いた人の同調性識別」

○田中浩仁、橋本稔（信州大）

2A1-S06 : 「過去の操作系列と状況変化の履歴に基づく隠れマルコフモデルを用いた人の操作予測」

○田窪朋仁、石田弦也、上野敦志（大阪市立大）

2A1-T01 : 「介護者との相対的位置関係を考慮した車椅子誘導法」

○小林司、中後大輔、村松聡（関西学院大）、横田祥（東洋大）、橋本洋志（産技大）

2A1-T02 : 「人とロボットの協調動作による超音波診断・治療補助アプローチ方法の検討」

○田中優斗、西村和真、脇坂久、青木悠祐（沼津高専）

2A1-T03 : 「剣道エージェント : "I"s」

○田中泰史、小菅一弘（東北大）

2A1-T04 : 「剣道エージェント : "I"s」

○田中泰史、小菅一弘（東北大）

2A1-T05 : 「制振技能獲得のための操作者の運動特性評価と制振位置決め制御」

○鈴木大輝、野田善之（山梨大）

2A1-T06 : 「長期観測データからの可読性を考慮した人間の行動ルール抽出手法」

○平井貴大、道木加絵（愛工大）、道木慎二、舟洞佑記（名大）、鳥井昭宏（愛工大）

2A1-U01 : 「脳波を用いた人とロボットの協調に向けた基礎的検討」

須藤達哉、○関口暁宣、大久保拓也、浦上大輔、松尾芳樹（東京工科大）

2A1-U02 : 「人物追従ロボットを用いた歩行動作観測に基づく移動ロボットナビゲーションのための環境地図の自動生成」

○久保田将史、星野史晶、山中啓史、森岡一幸（明治大）

2A1-U03 : 「可変インピーダンスジョイスティックを用いた機械操作支援」

○杉拓人、五十嵐洋（電機大）

2A1-U04 : 「ブレーキ制御に基づく双輪型キャストユニットを用いたパッシブ移動ロボット」

齋田匡男、○平田泰久、小菅一弘（東北大）

2A1-U05 : 「セミアクティブ操作支援装置による柔軟物手動搬送の作業効率の向上」

○山路崇仁、山口賢祐、森田良文、鶴飼裕之、佐藤徳孝（名工大）、原進（名大）

2A1-U06 : 「視覚情報を用いたモデル予測制御系による障害物回避」

堀田博司、小田隆彦（首都大）、増田卓三（元首都大）、鄒世晟（首都大）、川口和也（元首都大）、武居直行、児島晃、○石橋良太（首都大）

製造のロボット化 Robotics in Production

2A1-V01 : 「移動マニピュレータによるピッキング作業のための台車位置計画」

○原田研介（産総研）、辻徳生（九大）、菊地宏平（トヨタ自動車）、永田和之、音田弘、河井良浩（産総研）

2A1-V02 : 「転がり動作に基づく大型対象物の持ち上げ計画」

○原田研介（産総研）、辻徳生（九大）、菊地宏平（トヨタ自動車）、永田和之、音田弘、河井良浩（産総研）

2A1-V03 : 「火花に基づく鋼材の自動識別」

○山下裕貴、小林宏（東理大）

2A1-V04 : 「ロボットによる組立システム設計支援のための SysML モデル」

○花井亮、中坊嘉宏（産総研）

2A1-V05 : 「モジュール型小型汎用ロボットアームの研究開発」

○矢野真宏、日高康展、久池井茂（北九州高専）

2A1-V06 : 「定常可変な自動ハンマリング加工を可能にする衝突振動操作関数を用いたサンプル値制御」

○小竹茂夫、八木一憲（三重大）

複数ロボットの協調制御

Cooperation Control of Multi Robots

2A1-W01 : 「搬送時の把持物体姿勢を考慮した把持点探索アルゴリズムの提案」

○森田一輝、太田諒、大隅久、田村雄介（中央大）

2A1-W02 : 「ロボットのタスク達成可能性評価」

○座間味卓臣、三輪貴信、エンリケズギエルモ、橋本周司（早大）

2A1-W03 : 「On-line Collision-Free Motion of Two Command-Based Industrial Manipulators」

○Ahmad Yasser Afaghani, Yasumichi Aiyama(Univ. of Tsukuba)

2A1-W04 : 「衝突回避のための空間的にシームレスな局所的通信システムの開発」

○菅原誠、新井義和、今井信太郎、猪股俊光（岩手県立大）

2A1-W05 : 「通信制約下での衝突回避を考慮した複数 UAV の誘導制御」

相田佳彦、○藤澤陽平、鈴木智、飯塚浩二郎、河村隆、池田裕一（信州大）

2A1-W06 : 「マルチロボットの位置の不確かさを考慮したフォーメーション制御」

○高島航一、田崎勇一、鈴木達也（名大）

2A1-W07 : 「群知能ロボットの研究」

○清水雄太、高信英明、鈴木健司、三浦宏文（工学院大）、稲田喜信（東海大）

飛行ロボット・メカトロニクス (2)

Aerial Robot and Mechatronics (2)

2A2-A01 : 「屋内探査のための FPV 操縦」

○茶谷直希、植村慎司、三輪昌史（徳島大）

2A2-A02 : 「ダクトフォンを用いた推力偏向によるヒューマノイドロボットの浮上移動」

三輪昌史、○岡本和大（徳島大）

2A2-A03 : 「2基のダクトファンを用いた推力偏向型 VTOL 機の飛行制御」

○丸橋伸也、三輪昌史（徳島大）

2A2-A04 : 「可変ピッチプロペラ搭載型 4 ロータ UAV の飛行シミュレーション」

○檜崎翔太、安孫子聡子、久野温、大瀬戸篤司、姜欣、内山勝（東北大）

2A2-B01 : 「モデル集合同定法を用いたマルチローターヘリコプターへの操作支援システムの開発」

○津崎元教、滝本隆（北九州高専）

2A2-B02 : 「フォーメーション制御を利用したマルチローターヘリコプターによる観測システムの開発」

○重國高志（阪大）、滝本隆（北九州高専）

2A2-B03 : 「飛行ビークルのための対地適応システムの開発」

○土居隆宏（金沢工大）、石黒司（日本精機株式会社）、多田隈建二郎（阪大）

2A2-B04 : 「ハイブリット型飛行観測システムの開発」

○滝本隆、津崎元教（北九州高専）、堀航（九工大）

2A2-C01 : 「姿勢の高精度推定のための一般化 Rodrigues パラメータの最適次数」

○中西弘明（京大）、金田さやか（阪府大）、榎木哲夫（京大）

2A2-C02 : 「オプティカルフローセンサを用いた UAV の飛行制御」

○大滝拓郎、岩倉大輔、野波健蔵（千葉大）

2A2-C03 : 「災害監視を目的とした自律型飛行船ロボットによる画像計測」

○佐伯一夢（消防研）、深尾隆則、浦久保孝光（神戸大）、新井場公德、天野久徳（消防研）

2A2-C04 : 「吸着機構を搭載した MAV の吸着性能の評価」

○柳村一成、大野和則、岡田佳都、水谷将馬、竹内栄二郎、田所諭（東北大）

2A2-D01 : 「機体上方を作業域とするハンド搭載小型飛行ロボット」

○島原祥平、立石大貴、ラディックロバート、平井慎一、下ノ村和弘（立命館大）

2A2-D02 : 「FPGA-based image analysis and control-signal shaping for autonomous indoor flight」

○Robert Ladig, Kazuhiro Shimonomura(Ritsumeikan Univ.)

2A2-D03 : 「空中無人輸送機の研究開発」

○岩田拓也、加藤晋（産総研）

2A2-D04 : 「地上走行する空陸水万能な 2 輪型 4 ロータヘリコプターのモデリングと入出力線形化に基づく適応追従制御」

○佐藤百合菜、高橋七奈、山下修平、朽名佑太、山田学（名工大）

2A2-E01 : 「空陸水万能な 2 輪型 4 ロータヘリコプタと自動充電装置」

○高橋七奈、山下修平、佐藤百合菜、朽名佑太、山田学 (名工大)

2A2-F01 : 「蝶型はばたき飛行ロボットに関する研究」

○栗林祐太、進藤匡浩 (千葉工大)、藤川太郎 (電機大)、菊池耕生 (千葉工大)

2A2-F02 : 「ステレオビジョンによる無人ヘリコプタの位置姿勢計測」

○森川泰 (産総研)、佐伯一夢、新井場公德、天野久徳 (消防研)、松本治、神村明哉 (産総研)

2A2-F03 : 「マルチロータヘリコプタ運用システムの開発」

根本拓弥、○岩倉大輔、野波健蔵 (千葉大)

2A2-F04 : 「4 ロータ型飛行ロボットのホバリング時における機体の安定化」

○木下敬介、大内祐介、渡辺桂吾、永井伊作 (岡山大)

車輪型/クローラ型移動ロボット (2) Wheeled Robot / Tracked Vehicle (2)

2A2-A05 : 「タッチ操作による遠隔制御移動ロボットの開発」

牧野慎一郎、○鈴木孝二郎 (神奈川大)、増田寛之 (富山県立大)、林憲玉 (神奈川大)

2A2-A06 : 「安全性と軽量化の両立を目指した超小型モビリティの設計と解析」

○金井一郎太、藤波直希 (神奈川大)、増田寛之 (富山県立大)、林憲玉 (神奈川大)

2A2-A07 : 「路面摩擦変化を考慮した単純適応制御系による車輪型移動ロボットの速度制御」

○寺田恭祐、奥川雅之 (愛知工業大学)、小林義光 (岐阜高専)

2A2-A08 : 「形状可変クローラを用いた消防ロボットの研究」

○長井佑樹、岩本太郎 (龍谷大)

2A2-B05 : 「赤外線 web カメラを用いた視線追跡装置の基礎研究」

○稲福政樹 (琉球大大学院 理工学研究科 情報工学専攻)、西島本純、山田孝治 (琉球大/工学部情報工学科)、遠藤聡志 (琉球大 /工学部情報工学科)

2A2-B06 : 「4 脚クローラ型不整地移動ロボットの開発と基本動作実験」

○土屋雄一 (東北工業大学大学院)、藤田豊己 (東北工大)

2A2-B07 : 「ワイヤを用いて駆動力を伝達する操縦型移動ロボットの開発」

○川端賢人、林良太、余永（鹿児島大）、衣笠哲也（岡山理科大学）、天野久徳（消防研）

2A2-B08 : 「動的姿勢制御による倒立振り子型二輪ロボットの障害物回避」

○和久井郁、汐月哲夫（電機大）

2A2-C05 : 「ドリフト制御のための摩擦モデルの提案」

○盛永明啓、Mikhail Svinin、山本元司（九大）

2A2-C06 : 「屋外移動ロボットのための経路情報設定に関する研究」

○谷村善将、藤岡峻、水川真、安藤吉伸、吉見卓（芝浦工大）

2A2-C07 : 「機動性を重視した車椅子型自律移動ロボット高尾4号の開発」

○山川史、佐々木理、ゴバックズン、林丈晴、多羅尾進（東京高専）

2A2-C08 : 「少数マイクロフォンによる音源方向推定を用いる移動ロボットの自己位置推定法」

○川岸卓司、小木曾里樹、水谷孝一、若槻尚斗（筑波大）

2A2-D05 : 「横方向に移動可能なウォームラック駆動円筒状クローラユニットの開発」

○山田智輝、永瀬純也、中嶋淳史（龍谷大）、嗟峨宣彦（関西学院大）

2A2-D06 : 「2自由度振動系を利用した2輪型高速階段昇降における必要踏面距離の短縮」

○亀井聡、神野雅哉、千島尚也、菊池耕生（千葉工大）

2A2-D07 : 「完全気密なクローラベルトを持つ柔軟変形移動体の開発」

佐藤滉太、○青木岳史（千葉工大）

2A2-D08 : 「沈下量検知機能を持つ軟弱地盤走行用車輪に関する研究」

○飯塚浩二郎、深澤秀太（信州大）、笹木竜也（日立建機）、鈴木智、河村隆（信州大）

2A2-E05 : 「2輪独立駆動型移動ロボットの任意平衡点への安定化制御」

○本仲君子、後藤剛、渡辺桂吾、前山祥一（岡山大）

ユニバーサルデザインとロボメカ

Universal Design and Robotics & Mechatronics

2A2-F05 : 「光学ズームカメラを利用した遠近対応顔認証システム」

○吉留忠史、キルマンガアマーニ、河原崎徳之（神奈川工大）

2A2-F06 : 「短脚二足歩行型ソーシャルロボットの機構研究」

○中島一、伊藤章人、中里裕一（日工大）

2A2-F07 : 「自律走行車いすの搭乗者への情報提示タイミングについての考察」

○浅川貴史、森脇隆司、宮田悟（近畿大高専）

2A2-F08 : 「作業姿勢に適応した酪農作業用スマートスーツの開発」

○奈良博之、田中孝之、日下聖、玉井伸幸、若杉素秋（北大）、山岸孝幸、小倉庄太郎（三菱電機エンジニアリング株式会社）

極限作業ロボット

Robotics for Hazardous Fields

2A2-G01 : 「間伐材運搬ロボットの研究開発」

○福島文彦（東工大）、村上隆治（株式会社仲池上工房）、山田泰之、北守隆旺、家村侑、山田晋太郎、遠藤玄（東工大）

2A2-G02 : 「配管検査のための能動スコープカメラの挿通引抜性能の向上」

○金谷泰隆、昆陽雅司、田所諭（東北大）、岡村栄二（日立アドバンスシステムズ）、今野実（東京ガス）、綱崎勝（大阪ガス）、齋藤良裕（東邦ガス）、和田弘之（京葉ガス）、枇杷友啓郎（広島ガス）

2A2-G03 : 「伊豆大島火山観測用陸上移動基地の提案」

○北守隆旺、山田泰之、堀米篤史、山田晋太郎、北野智士、金子益男、遠藤玄、福島文彦（東工大）

2A2-G04 : 「通信環境を考慮した遠隔作業のためのカメラアーム制御アルゴリズム」

○小太刀崇、清水正晴、戸田健吾、大和秀彰、吉田智章、西村健志、古田貴之（千葉工大）

【交通・物流部門】カー・ロボティクスとITS
Car Robotics & ITS

2A2-G05 : 「オプティカルフローに基づいた自動操舵システム」

○岡藤勇希、深尾隆則、伊能寛（神戸大）

2A2-G06 : 「環境設置型高速ビジョンを用いた高速移動体の衝突回避支援システム」

○平野正浩、野田聡人、山川雄司、石川正俊（東大）

2A2-G07 : 「Haptic Communication を用いた先行車追従支援システム」

○植田祥平、和田隆広、杉山正治（立命館大）

2A2-G08 : 「自動車のための路肩自動停車システムの開発」

○柴田充晴、大野和則、竹内栄二郎、田所諭（東北大）

2A2-H01 : 「運転支援に向けた合流運転行動のモデリング」

○宇澤光泰、和田隆広、杉山正治（立命館大）

2A2-H02 : 「逐次クロソイド型経路生成に基づく自律運転知能の操舵制御系に関する研究」

○三本喬之、ポンサトーンラクシンチャラーンサク（農工大）

2A2-H03 : 「左右独立制駆動力配分を用いた小型電気自動車のロール運動制御に関する研究」

○加藤篤、ポンサトーンラクシンチャラーンサク（農工大）

2A2-H04 : 「歩行者移動予測に基づく衝突回避ブレーキ制御システムに関する研究」

江澤和浩、○ポンサトーンラクシンチャラーンサク（農工大）

2A2-H05 : 「LIDAR を用いた車線境界線の検出と予測」

○赤松駿一、富沢哲雄（電通大）

2A2-H06 : 「高密度視差分布に含まれる不確実な視差の検出」

○松井俊樹（岡山県大）、菅沼直樹（金沢大）、山内仁（岡山県大）

2A2-I01 : 「速度ポテンシャルを用いた自動車の衝突回避」

○柴田尚己、杉山正治、和田隆広（立命館大）

2A2-I02 : 「大きな横滑りを伴う車両の横運動制御」

○中野裕士、岡山健、衣川潤、小菅一弘（東北大）

2A2-I03 : 「自動車の車輪横滑りを伴うダイナミック挙動の運動制御に関する研究」

○服部雄、和田正義（農工大）

2A2-I04 : 「純機械的連結装置を用いた連結車両における操作性向上の実現」

○池上徳之佑、小木津武樹、溝口博（東理大）

受動歩行ロボット（2） Passive Walking Robot (2)

2A2-H08 : 「携帯端末による抑制形状を有する 2 足受動歩行機の歩行分析」

○兵頭和幸（福岡工大）

2A2-I05 : 「脚部に搭載した動吸振器の振動を考慮した 2 脚ロボットの受動歩行解析」

阿久津行裕、○浅野文彦（北陸先端大）、徳田功（立命館大）

2A2-I06 : 「アシスト受動走行に関する研究」

○佐野明人、福永大輝、馬場文哉（名工大）、池俣吉人（帝京大）

2A2-I07 : 「リミットサイクル規範型 2 足歩行における非対称遊脚運動の効果」

○花澤雄太（九工大）、浅野文彦（北陸先端大）

2A2-I08 : 「簡単なリムレスホイールによる 3 次元運動の実現」

○戸塚優哉、池俣吉人（帝京大）、佐野明人（名工大）

スワームロボティクス Swarm Robotics

2A2-J01 : 「群ロボットの目標形状への収束度の評価手法」

○神ノ尾淳、デファゴクサビエ、丁洛榮（北陸先端大）、李根浩（宮崎大学）

2A2-J02 : 「全方位画像を用いたロボット姿勢検出のための特徴抽出手法の開発」

○肥田野雄大、成瀬継太郎（会津大）

2A2-J03 : 「実機ロボティックスワームによる群れ行動生成実験」

○安達明俊、笹谷俊貴、保田俊行、大倉和博（広島大）

2A2-J04 : 「複数の協調タスクに対するロボット群の行動制御に関する研究」

○古木翔大、松本泰明、大江亮介、竹沢恵、三田村保、木下正博、川上敬（北海道科学大）

2A2-J05 : 「群ロボットによる構造物構築」

○土井洋平、菅原研、松澤茂（東北学院大）

2A2-J06 : 「漸進進化を用いた協調採餌タスクにおけるロボティックスワームの群れ行動生成」

○森川達矢、保田俊行、大倉和博（広島大）、松村嘉之（信州大）

2A2-X01 : 「介場的相互作用を行うための環境構築型ロボット群の開発」

○佐藤僚太、小田桐憂幸、岡崎慎也、永谷直久、藤澤隆介（八戸工業大学）

2A2-X02 : 「自律ロボット群の通信電波強度を均等化する移動制御法」

○建部尚紀（電通大）、加川敏規（情報通信研究機構）、服部聖彦（電通大）

2A2-X03 : 「フェロモンに基づく群移動体の物体輸送効率に関する解析」

○中山和樹、末岡裕一郎、石川将人、杉本靖博、大須賀公一（阪大）

2A2-X04 : 「移動ランドマークを用いた複数ロボット協調による自己位置推定手法」

○服部聖彦、本間恵理、建部尚紀（電通大）、加川敏規（情報通信研究機構）

2A2-X05 : 「集合知を利用したコンテンツ価値推定」

○高橋梓、山田和明、松元明弘（東洋大）

2A2-X06 : 「パーコレーション理論を用いたスワームロボットネットワークの連結性」

○西口晃央（摂南大学）、片田喜章（摂南大）

2A2-X07 : 「スマートフォンログデータからの異常停車検出」

ダンヴェット チョウ、○久保正男、佐藤浩、生天目章（防衛大）

VR・AR とインタフェース Virtual/Augmented Reality and Interfaces

2A2-K01 : 「微小解剖体験システムに用いる力覚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）

2A2-K02 : 「VR ルームの構成」

○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）

2A2-K03 : 「拡張現実感を用いたバーチャルハンドイリュージョンシステムの開発」

○坂口正道、青山真士（名工大）

2A2-K04 : 「9 軸姿勢センサを用いた口腔内インタフェースの開発と評価」

○小池宇織、エンリケズギエルモ、ヤップフェイ イー、三輪貴信（早大）、山口友之（筑波大）、橋本周司（早大）

2A2-K05 : 「携帯プロジェクターによる掌上でのインタラクションに向けた動的な情報提示手法の検討」

石原秀則、○鎌田浩希（香川大）

2A2-K06 : 「ビデオシースルーディスプレイを用いた作業訓練支援」

○岩本和世、徳永仁史、岡根利光（産総研）

2A2-L01 : 「非接触型ヒューマンインタフェースデバイスの開発」

○栃木紫帆、有田輝、鈴木陽介、明愛国、下条誠（電通大）

2A2-L02 : 「心の安らぎを目的とした仮想世界構築システム」

○山田昂、岡哲資（日大）

2A2-L03 : 「触・近接覚統合型ヒューマンインターフェース用入力デバイスの開発」

○前田宗、有田輝、鈴木陽介、明愛国、下条誠（電通大）

2A2-L04 : 「AR マーカを用いた移動ロボットの経路指示インターフェイスの開発」

○中島憲太、鳴海智博（東理大）、深瀬勇太郎（清水建設株式会社）、木村真一（東理大）

2A2-L05 : 「マニピュレータ用ハンドエルゴメータ型入力デバイスの改良」

○和田一義、北村直人（首都大）

2A2-L06 : 「スマートフォンを用いた簡易型遠隔行動誘導システム」

○大山英明、戸田賢二（産総研）、森川治（東工大）

2A2-M01 : 「手術の教育訓練用 人体模型の造形方法に関する研究」

○田中勇介、足立吉隆 (芝浦工大大学院)、中村朝夫 (芝浦工大)、小山博史 (東大大学院)

2A2-M02 : 「異なる質量粒子を含む実時間 SPH 流体シミュレーションの安定性考察」

川井昌之、○小松雅弥、松井一成 (福井大)

2A2-M03 : 「疑似サッカーボール運動生成機能を有する両眼独立視野呈示システム」

○水野文雄 (東北工大)、早坂智明、山口隆美 (東北大)

2A2-M04 : 「テレイドジスタンスの研究 (第 76 報)」

○古川正紘、サライジムハマド ヤメン、フェルナンドチャリス、南澤孝太、舘暲 (慶大)

2A2-M05 : 「テレイドジスタンスの研究 (第 77 報)」

○サライジムハマド ヤメン、フェルナンドチャリス、古川正紘、南澤孝太、舘暲 (慶大)

アクチュエータの機構と制御 (2)

Mechanism and Control for Actuator (2)

2A2-N01 : 「屈曲型インフレーターブルフレキシブルアクチュエータの剛性強化構造の提案」

○平光立拓、西岡靖貴、安田寿彦 (滋賀県立大)

2A2-N02 : 「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 (㈱前田精密製作所)、今村信昭 (広島工大)

2A2-N03 : 「微粒子励振型比例制御弁の開発」

○生駒誠、廣岡大祐、山口智実、古城直道 (関西大)、鈴木康一、神田岳文 (岡山大)

2A2-N04 : 「波状断面チューブを用いた多重チューブ推進機構の屈曲性能向上」

○竹島啓純、高山俊男、小俣透 (東工大)

2A2-N05 : 「バックドライバビリティ切り替え可能なウォームギヤ」

○高山俊男、久松直登、小俣透 (東工大)

2A2-N06 : 「カタストロフィー構造を持つ空気圧アクチュエータの開発」

○華暉、昆陽雅司、田所諭 (東北大)

2A2-O01 : 「McKibben 型空気圧アクチュエータの動的特性に関する実験的検証」

○本多宏章、中西大輔、杉本靖博、大須賀公一（阪大）、山海嘉之（筑波大）

2A2-O02 : 「非円形歯車を用いたチューブポンプの無脈動化」

○加藤健一（松江高専）、斉木章悟（山陰酸素）

2A2-O03 : 「視覚情報を用いた PWM による高精度ロボット運動制御」

○立花京、山手創一郎、河村晃宏、川村貞夫（立命館大）

2A2-O04 : 「気液可逆反応を利用したガス圧アクチュエータ」

○亀谷英裕、和田晃、鈴森康一（岡山大）

2A2-O05 : 「デフおよびブレーキを用いた旋回機構を有する移動台車のパワーアシスト制御」

○衣川潤、片寄宏規、若林勇太、小菅一弘（東北大）

2A2-O06 : 「超音波モータのトルク制御に関する研究」

○山下貴仁、真下智昭、寺嶋一彦（豊橋技大）

2A2-P01 : 「PFC の空気圧シリンダへの適用」

○橋本侑亮、嵯峨宣彦（関西学院大）、佐藤俊之（秋田県立大）、永瀬純也（龍谷大）

2A2-P02 : 「確率共鳴を用いたサーボモータの力制御」

○青木元希、鈴木一弘、五十嵐洋（電機大）

2A2-P03 : 「高圧コンプレッサと空気圧回生システムを搭載した自立型空気圧駆動ロボット BIRDLEG の開発と跳躍動作実現」

熊倉翔平、○水内郁夫（農工大）

2A2-P04 : 「ロボティックウェアのための偏平軽量モータユニットの開発」

○田中浩仁、鉄矢美紀雄、橋本稔（信州大）

2A2-P05 : 「ラバーレス人工筋肉の耐久性の評価と改良」

○齋藤直樹、佐藤俊之（秋田県立大）

2A2-P06 : 「ラバーレス人工筋肉を用いた球面関節の姿勢制御」

○鈴木彩香、齋藤直樹、佐藤俊之（秋田県立大）

移動ロボットの自己位置推定と地図構築

Localization and Mapping

2A2-Q01 : 「人混み中での移動ロボットの自己位置推定に有効な測域センサデータ処理法の提案」

○藤井祐介、大矢晃久、坪内孝司（筑波大）

2A2-Q02 : 「多数の RFID リーダと IC タグテキストイルを用いた移動ロボットのための自己位置同定手法」

高橋泰岳、橋口拓実、○江鵬（福井大）

2A2-Q03 : 「平行線を用いたステレオカメラの無限遠視差計測」

山田祥太、○実吉敬二（東工大）、石丸和寿、熊野俊也（日本自動車部品総合研究所）

2A2-Q04 : 「複数台自律移動ロボットによる大空間地図構築」

松村玲央、○榎本駿、黒田洋司（明治大）

2A2-Q05 : 「不整地環境における位相限定相関法を用いた Visual Odometry」

○綱川駿、黒田洋司（明治大）

2A2-Q06 : 「自律移動ロボットの為の評価統合による走行可能領域検出」

○藤野雄介、黒田洋司（明治大）

2A2-R01 : 「ロボット掃除機ルンバによる蛍光灯位置情報を利用した地図作成と自己位置推定」

福田拓人、○森田峰史、高橋智一、鈴木昌人、青柳誠司（関西大）

2A2-R02 : 「無人搬送車のための自律走行用画像処理モジュールの研究開発」

○松本康平、久池井茂、木津祐太郎（北九州高専）

2A2-R03 : 「自律移動ロボットのためのガウス球を用いた対環境相対方位推定」

○清水尚吾、黒田洋司（明治大）

2A2-R04 : 「画像特徴と形状特徴を複合したランドマークに基づく Graph SLAM」

岡田伸也、○阿部大地、鈴木智、飯塚浩二郎、河村隆（信州大）

2A2-R05 : 「簡易な画像座標変換法を用いた水田除草ロボットの移動軌跡取得」

○曾利仁、井上浩行（津山高専）、八田浩之、安藤泰宏（IKOMA ロボテック）

2A2-R06 : 「LIDAR と電子地図を用いたマッチングによる積算誤差の軽減」

○木内健太郎、黒田洋司（明治大）

2A2-S01 : 「従輪移動オドメトリと気圧センサーを用いた各階における屋内での自己位置推定システムの提案」

○大前有也、安藤吉伸、吉見卓、水川真（芝浦工大）

2A2-S02 : 「ハイダイナミックレンジカメラを用いた屋外自己位置推定の評価」

○入江清、友納正裕（千葉工大）

2A2-S03 : 「複数センサの動的選択による自己位置推定精度改善」

○巢山慶太、舟洞佑記、道木慎二（名大）、道木加絵（愛工大）

2A2-S04 : 「動特性を考慮した車輪型移動ロボットの自己位置推定」

○仲野和也、奥川雅之（愛工大）

2A2-S05 : 「ビジュアルオドメトリと多層型レーザスキャナによる 2 次元地図作成と位置推定手法」

○大里章人（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-S06 : 「不確かさを考慮したスキャンマッチングによるロボットの 6 自由度相対位置姿勢推定」

○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）

2A2-T01 : 「部品 SLAM:教師無し部品モデルによる高速・簡潔な間接型マップマッチング」

○小川健太、花田将吾、田中完爾（福井大）

2A2-T02 : 「幾何的整合性に基づく視野画像列を用いた自己位置推定の研究」

田中完爾、○塚本たいしょう、吉田和矢（福井大）

2A2-T03 : 「トポロジカルな地図上でのマップマッチング手法を用いた走行中リンクの推定」

○松岡行哉、森岡一幸（明治大）

2A2-T04 : 「パーティクルフィルタの選択的更新手法を用いた多層型 2 次元地図生成及び位置推定」

仁瓶雄真、○江川拓良（東理大/産総研）、鮫島一平（奈良先端大/産総研）、畑尾直孝、トンプソンサイモン（産総研）、加賀美聡（産総研/東理大/奈良先端大）、竹村裕、溝口博（東理大/産総研）

2A2-T05 : 「合同変換に不変な特徴量(CIF)とキーポイント間の幾何学的拘束に基づいたロバストなスキャンマッチング法の提案」

脇田翔平、○中村恭之（和歌山大）

2A2-T06 : 「準天頂衛星を利用した都市部環境下におけるマルチ GNSS 複合測位の利用性向上に関する研究」

○北村光教、渡邊研、太田哲平、天野嘉春（早大）

2A2-U01 : 「蓄積したスキャンデータの Sliding Window マッチングによる提案分布を用いた Grid-based SLAM」

○原祥堯 (筑波大)、大島章 (株式会社 Doog)、坪内孝司 (筑波大)

2A2-U02 : 「HectorSLAM により生成された環境地図の評価」

○勝玄毅、奥川雅之 (愛知工業大学)

機能性界面

Functional Interface

2A2-V01 : 「プラズマ活性種とリン脂質の反応相互作用における温度効果の数値検証」

○内田諭、鈴木陽文、白井直機、朽久保文嘉 (首都大)

2A2-V02 : 「微細気液界面によるタンパク質の結晶化」

○高澤曹 (芝浦工大)、栗木宏樹、新井史人 (名大)、山西陽子 (芝浦工大/JST さきがけ)

2A2-V03 : 「微小空間放電による気液界面生成の研究」

富田貴直、○高澤曹 (芝浦工大)、栗木宏樹、新井史人 (名大)、山西陽子 (芝浦工大/JST さきがけ)

2A2-V04 : 「気液界面輸送による局所遺伝子導入」

○高橋和基 (芝浦工大)、栗木宏樹、新井史人 (名大)、山西陽子 (芝浦工大)

2A2-V05 : 「有機アクチュエータを用いた印刷法による紙ロボットの製作」

○重宗宏毅 (早大)、前田真吾 (芝浦工大)、原雄介 (産総研)、橋本周司 (早大)

2A2-V06 : 「自走する高分子ゲル」

○岡田怜也、前田真吾 (芝浦工大)

2A2-W04 : 「中空状の BZ ゲルに関する研究」

○田辺圭、前田真吾 (芝浦工大)

2A2-W05 : 「界面張力差によって自走する高分子ゲルに関する研究」

○小川拓、木村敏樹 (芝浦工大)、鈴木彩 (早大)、前田真吾 (芝浦工大)

2A2-W06 : 「水晶振動子を用いた非接触型アルコール濃度検出法の開発」

○須佐翼、寒川雅之、安部隆 (新潟大)

2A2-W07 : 「ゲルモータの設計」

○嶋本剛己、木村敏樹（芝浦工大）、鈴木彩（早大）、山西陽子、前田真吾（芝浦工大）

2A2-W08 : 「静電接着装置の設計」

○高田瑛文、山西陽子、橋村真治、中村真吾、前田真吾（芝浦工大）

2A2-W09 : 「磁場によるプラズマ-液体界面輸送の軌道制御」

○辻本大介、Azman Imran（芝浦工大）、山西陽子（芝浦工大/JST さきがけ）

2A2-W10 : 「多極電極による微小円管内プラズマ-液体界面輸送」

Azman Imran、○辻本大介（芝浦工大）、山西陽子（芝浦工大/JST さきがけ）

医療ロボティクス・メカトロニクス（1）

Medical Robotics and Mechatronics (1)

3A1-A01 : 「パラレルリンク型ロボットによる超音波ガイド下穿刺支援システムの開発」

○夏目薫、入澤佐智恵、小野木真哉、榊田晃司（農工大）

3A1-A02 : 「手術ロボットへの搭載機能を有する腹腔鏡下手術用 2-way LITE 鉗子の開発」

○山本優希、中村亮一（千葉大）

3A1-A03 : 「単孔式腹腔鏡下手術支援フレキシブル脊椎型鉗子マニピュレータの開発」

○松本俊宣、池田大希、中村勇太、矢尾夏美、河合俊和（大阪工大）、堀瀬友貴（阪大）、西川敦（信州大）、西澤祐吏（がん研究センター東）、中村達雄（京大）

3A1-A04 : 「等張液充填式腹腔鏡下手術での超音波撮像と圧排力計測を実現する弾性リトラクタの開発」

吉村拓司、○中村亮一（千葉大）

3A1-B01 : 「深部狭所での操作を対象とした脳神経外科手術用多自由度ロボット鉗子の開発」

○大久保拓郎、原田香奈子、藤井雅弘、田中真一、石丸哲也、中富浩文（東大）、楚良繁雄（東京警察病院）、森田明夫（日医大）、杉田直彦、光石衛（東大）

3A1-B02 : 「単孔式腹腔鏡下手術（SPS）支援用ロボットの位置制御」

○大岩克耀（法政大）、山岡大祐（法政大院）、石井千春（法政大）、川村秀樹（北大）

3A1-B03 : 「脳腫瘍摘出シミュレーションのための安定な柔軟物破壊モデル」

○佐瀬一弥、近野敦（北大）、辻田哲平（東北大/カーネギーメロン大）、福原洸（東北大）、陳曉帥、小

水内俊介（北大）

3A1-B04：「GPGPU を活用した実時間脳腫瘍摘出シミュレーション」

○佐瀬一弥、近野敦（北大）、辻田哲平（東北大/カーネギーメロン大）、福原洸（東北大）、陳曉帥、小水内俊介（北大）

3A1-C01：「小児内視鏡外科用多自由度持針器の操作性向上に関する研究」

○佐藤英幸、藤井雅浩、高澤慎也、原田香奈子、杉田直彦、石丸哲也、岩中督、光石衛（東大）

3A1-C02：「単孔式腹腔鏡下手術(SPS)用鉗子マニピュレータの開発と制御」

○前田翔太郎（法政大）、山岡大祐（法政大院）、石井千春（法政大）、川村秀樹（北大）

3A1-C03：「遠隔手術の安全性向上に向けたコンプライアンス制御を用いたマスタースレーブ制御の開発」

○長隆之、内田智史、杉田直彦、光石衛（東大）

3A1-C04：「CT-IVR 用ファントムの製作と評価」

○中家寛貴、松野隆幸、亀川哲志、平木隆夫、井上卓也、見浪護、矢納陽、五福明夫（岡山大）

3A1-D01：「脳内の身体化モデルに基づいた手術支援ロボットの操作性評価」

○三浦智、小林洋（早大）、川村和也（千葉大）、中島康貴、藤江正克（早大）

3A1-D02：「腹腔鏡下手術支援スライダクランク・平行リンク型鉗子マニピュレータの開発」

○林浩之、山本貴史、河合俊和（大阪工大）、西川敦（信州大）、西澤祐吏（がん研究センタ東）、中村達雄（京大）

3A1-D03：「Multi-Sensory Illusion に基づく直観的操作性を目指す手術用ロボット」

荒田純平（九大）、○服部将士、市川翔平、坂口正道（名工大）、中楯龍、小栗晋、橋爪誠（九大）

3A1-D04：「ボールジョイントとインナーアウターケーブルを用いた手術支援用補助アーム」

○高橋拓也、湯川俊浩（岩手大）、佐々木純（栗原クリニック）

3A1-E01：「超音波ガイド下治療のための超音波プローブの空気圧駆動 3次元ビジュアルサーボ」

○呉佳蔚、吉田寿夫、小野木真哉、榊田晃司（東京農工大）

3A1-E02：「単孔式内視鏡手術のためのローカル操作型マスタ・スレーブロボットシステムの開発」

○堀瀬友貴（阪大）、松本俊宣（大阪工大）、山崎誠、澤田元太、塚尾祐貴子、中原裕次郎、山本昌明、瀧口修司、土岐祐一郎、森正樹、宮崎文夫（阪大）、関本貢嗣（大阪医療センター）、河合俊和（大阪工大）、西川敦（信州大）

3A1-E03 : 「拡張現実感を使用した目標軌道提示による内視鏡外科鉗子操作の反復トレーニング装置の提案」

徳安達士、○岡村和皇（福岡工大）、草野徹、猪股雅史、白石憲男、北野正剛（大分大）

3A1-E04 : 「呼気ガス分析のためのサンプル採取装置の開発」

○パンヤースィリボンサゴーン、狩野早紀（東海大）、永岡隆（早大）、小林尚史、倉橋宗重（日本光電）、武田朴（東京工科大）、青木琢也、辻千鶴子、浦野哲哉、阿部直、曲谷一成（東海大）

3A1-F01 : 「教師データ作成可能な自動病理診断開発支援システムに関する研究」

○石川拓海、高橋潤子、竹村裕、溝口博、桑田健（東理大）

3A1-F02 : 「医療技能の技術化・デジタル化に関する研究」

○小泉憲裕、板垣雄太郎、李東俊、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）

3A1-F03 : 「6 軸垂直多関節型ロボットを用いた腹腔鏡下手術支援用マスタ・スレーブマニピュレータの研究」

○神野誠（テルモ(株)）

3A1-F04 : 「針穿刺手技における穿刺反力の解析と摩擦力の推定」

○福嶋勇太、苗村潔（東京工科大）

3A1-G01 : 「精神医学教育におけるうつ病患者ロボットを用いた医療面接演習」

○橋本卓弥（電通大）、栗本遼（東理大）、中根秀之（長崎大）、小林宏（東理大）

3A1-G02 : 「小型眼科手術支援ロボットの開発」

○酒井智也、田中真一、原田香奈子、上田高志、野田康雄、杉田直彦、光石衛（東大）

3A1-G03 : 「細胞シート支持体の着脱を空気圧で制御する移植支援デバイスの手術室内での移送に関する評価」

○苗村潔、安田知史、福嶋勇太（東京工科大）、中村亮一（千葉大）、清水達也、岡野光夫（東京女子医大）

3A1-G04 : 「空気圧駆動ロボットアームを用いた先端可動式腹腔鏡操作システム」

○岩佐壽紘、只野耕太郎（東工大）、川嶋健嗣（東京医歯大）

バイオアセンブラ (1)

Bio Assembler for 3D Cellular System Innovation (1)

3A1-A05 : 「仮想減速器を用いた超精密細胞操作システム」

○佐久間臣耶、黒田圭介 (阪大)、新井史人 (名大)、金子真 (阪大)

3A1-A06 : 「ハイスループット細胞変形能評価」

○佐久間臣耶、松下翔二郎 (阪大)、新井史人 (名大)、金子真 (阪大)

3A1-A07 : 「マイクロハンドによる操作支援を目的とした自動ステージの構築」

○山本幸太郎、小嶋勝、神山和人、洞出光洋、前泰志、新井健生 (阪大)

3A1-A08 : 「2本指マイクロハンドを用いた把持対象物の動的リリース手法の開発」

○服部貴享、神山和人、小嶋勝、洞出光洋、前泰志、新井健生 (阪大)

3A1-B05 : 「Non-Dimensional Index for Evaluating RBC Deformability in a Microchannel」

○Dylan Tsai, Shinya Sakuma(Osaka Univ.), Fumihito Arai(Nagoya Univ.), Makoto Kaneko(Osaka Univ.)

3A1-B06 : 「生体材料薄膜ロール形成機構に関する基礎実験」

和泉均、馮忠剛、○井上健司 (山形大)

3A1-B07 : 「2本指マイクロハンドの直観的操作を目的としたパラレルリンク・ハプティックインタフェースの開発」

○神山和人、小嶋勝、洞出光洋、前泰志、新井健生 (阪大)

3A1-B08 : 「単一卵子酸素消費量計測のためのオンチップ非接触蛍光センシング」

○鬼頭雅伸、丸山央峰、新井史人 (名大)

ヒューマノイド (1)

Humanoid (1)

3A1-C05 : 「エアシリンダを用いた幼児型ロボットの脚部開発」

○豊山翔平、石原尚、浅田稔 (阪大)

3A1-C06 : 「拡張 Newton-Euler 法による拘束運動繰り返し計算と順動力学解法への応用」

西口淳平、○見浪護、矢納陽 (岡山大)

3A1-C07 : 「ヒューマノイドロボットの不整地歩行のための軟弱地面動的沈下モデル」

○小貫督仁、小水内俊介、近野敦（北大）

3A1-C08 : 「Ground Contact Detection using Air Pressure Sensors for Biped walking」

Karthikeya Kamath, ○Yagi Atsutoshi, Hyon Sang-Ho(Ritsumeikan Univ.)

3A1-D05 : 「ヒューマノイドロボットによる触覚情報を用いた物体抱え上げの予測およびデータ収集法」

○皆川正太郎（静岡大）、小林祐一（静岡大/理研 RTC）、金子透（静岡大）

3A1-D06 : 「反力情報への観測誤差モデル適応による二脚ロボットの位置推定カルマンフィルタ」

○舛屋賢、杉原知道（阪大）

3A1-D07 : 「強制2 選択課題におけるオンラインでの店舗顧客の意思推定を利用したロボットによる介入実験」

○船谷浩之（九工大）、呉伽科、川村洋次（近畿大）、柴田智広（九工大）

3A1-D08 : 「空気圧シリンダ駆動型関節機構を用いた高可動域上肢帯ロボットの開発」

○浦井健次、仲田佳弘（阪大）、中村泰、石黒浩（CiNet/NICT/阪大）

3A1-E05 : 「跳躍を含んだヒューマノイドロボットのコントローラ・スイッチング制御」

○山本江（名大）

3A1-E06 : 「ヒューマノイドロボットの運動計測と同定による安定性の向上」

佐々木亮輔、○山本江（名大）

3A1-E07 : 「人工筋肉を用いたジャンピングロボットの開発」

○飯島秀樹、小室勇貴、酒井慶次郎、林憲玉（神奈川大）、高西淳夫（早大）

3A1-E08 : 「人型ロボットにおける反動零空間法に基づくモーション・フォース制御」

○大川涼平、村松雄基、田口翔一、佐藤大祐、金宮好和（都市大）

安全・安心な RT 構築を目指して
Robotics with Safety and Reliability

3A1-F05 : 「メッシュネットワークを用いた移動ロボットの停止スイッチの評価」

○金子貴彦、羽田靖史（工学院大）

3A1-F06 : 「インテリジェント歩行支援システムの開発」

○齋藤陸、甲斐義弘、片岡亮輔、菅原和洋、濱野匡基（東海大）

3A1-F07 : 「接触力に基づく安全装置を搭載した歩行訓練ロボットの開発」

○在原快、甲斐義弘、君島啓太、川上晃弘（東海大）

3A1-F08 : 「人間共存型ロボットのための速度ベースメカニカル安全装置」

○坂牛寿成、三戸誠多朗、甲斐義弘（東海大）

3A1-G05 : 「装着型パワーアシストロボット関節部のトルク異常と転倒リスクの関係性に関する研究」

○肥後郁馬、秋山靖博、山田陽滋、岡本正吾（名大）

3A1-G06 : 「移動作業型ロボット開発における安全性試験方法の選定」

○森田裕介（都産技研）、中坊嘉宏（産総研）

3A1-G07 : 「障害物の属性を考慮した自律移動ロボットの安全制御システムの開発」

○情家和也、水川真、安藤吉伸、吉見卓（芝浦工大）

3A1-G08 : 「AADL を使った安全な車椅子ロボットの正式モデル」

○ビグスジェフ、藤原清司（産総研）、穴田啓樹（キャッツ株式会社）

3A1-H05 : 「受動的な衝撃緩和機構を搭載した人間共存型ロボットの腰部の開発」

○松本晃希、小野慶昭、林憲玉（神奈川大）

3A1-H06 : 「粘弾性チューブ内超音波伝搬を利用した安全確認型接触センサの開発」

○神埜奨太、鄭聖熹（阪電通大）

3A1-H07 : 「人間と協働する産業用ロボットのための安全システムに関する研究」

古澤良和、荒井翔悟、○伊藤翔吾、橋本浩一（東北大）、高橋弘（富士電機）

3A1-H08 : 「剛性切替え可能なマニピュレータ用 Fail-safe 関節機構の開発」

○檜原純人、鄭聖熹（阪電通大）

3A1-I05 : 「暴走時の自己診断機能による制動運動を仮定したロボットエンドエフェクタと眼球の衝突確率の見積もり」

○西山智也、山田陽滋、服部貴政、岡本正吾、原進（名大）

3A1-I06 : 「産業用ロボットの安全作業条件に関する考察」

芳司俊郎、○池田博康、齋藤剛、岡部康平（安衛研）

3A1-I07 : 「機能安全を目的とした適応学習を用いた電動車いす操縦支援システムの開発」
黒住亮太、○曾我慎、尾中哲哉（神戸市立高専）

バイオマニピュレーション Bio Manipulation

3A1-H01 : 「複数マイクロビーズの線虫への局所マイクロインジェクション」
○中島正博、中西直哉、竹内大、久本直毅、福田敏男（名大）

3A1-H02 : 「次世代脳血管ステント治療のための医療マイクロデバイスの研究」
○市川明彦、伊藤隆博、福田敏男（名城大）

3A1-H03 : 「単一細胞解析のためのオンチップ局所環境制御システムの構築」
○野川晃佑、新井史人（名大）

3A1-H04 : 「生体分子モータ解析のための長時間観察システムの構築」
○小嶋勝、元吉隆広、神山和人、洞出光洋（阪大）、大原賢一（名城大）、前泰志、新井健生（阪大）

3A1-I01 : 「In vitro 筋モデルとしての光応答性筋肉の創製」
○浅野豪文（阪大）、石塚徹、八尾寛（東北大）、森島圭祐（阪大）

3A1-I02 : 「単軸引張試験による細胞シートの機械的特性パラメータの導出」
○上杉薫、秋山佳丈、浅野豪文（阪大）、秋山義勝、大和雅之、岡野光夫（東女医大）、森島圭祐（阪大）

3A1-I03 : 「開放空間での多点微小水流を用いた細胞操作手法の開発」
○亜力坤亜夏爾、秋山佳丈、浅野豪文、森島圭祐（阪大）

研究速報 Research News

3A1-I09 : 「人間-ロボットインタラクションにおける雰囲気表現と理解」
大西一貫、董芳艶（東工大）、柴田崇徳（産総研）、○廣田薫（東工大）

3A1-I10 : 「親機子機分離着陸機構を用いた月惑星探査機の斜面への着陸」

○原進、石川凌（名大）、大槻真嗣（JAXA）

3A1-I11 : 「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、松浦和代（札幌市大）

3A1-I12 : 「簡易型多脚歩行ロボットと伸縮腕機構の実用用途に向けた再開発」

○今野直人、秋山幸宏、宇沼尚悟、小松伸悟、折戸裕輔（秋田県立大）、小杉新（丸大機工）、檜森貴敏、武藤聖英（武藤電子工業）、齋藤敬（秋田県立大）

3A1-I13 : 「形状記憶ゲル製ロボットハンドのための変形システムの開発」

○山野光裕、氏家健司、後藤大典、多田隈理一郎、宮瑾、古川英光、妻木勇一（山形大）

3A1-I14 : 「ホバリング型 AUV の長期展開に向けた電磁界共振結合方式による非接触給電システムの開発」

○増田殊大（日工大）、巻俊宏（東大）、鈴木浩嗣（早稲田大学本庄高等学院）

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

3A1-J01 : 「スライダリンク機構を用いた曲面に適応可能なヘビ型ロボットのユニット開発」

○中島瑞、田中基康、田中一男（電通大）、松野文俊（京大）

3A1-J02 : 「つる植物を規範とした巻きつき推進メカニズム」

○中村勇貴、永瀬純也（龍谷大）

3A1-J03 : 「可変剛性フィンを用いた生物規範型水中推進機構を備えた模型船の推進特性」

○藤原奨平、高橋佳也（信州大院）、小林俊一（信州大）

3A1-J04 : 「蝶型はばたき飛行ロボットの開発」

○進藤匡浩、山本悠人、村田明紀（千葉工大）、藤川太郎（電機大）、菊池耕生（千葉工大）

3A1-J05 : 「水泳ヒューマノイドロボットを用いたクロール泳時の推進力測定」

○桑原宏介、中島求（東工大）

3A1-J06 : 「アリ搭乗型移動ロボット ANTAM の開発 第3報」

○永谷直久、清藤守、木村飛鳥、藤澤隆介（八戸工大）

3A1-K01 : 「細菌の集団運動における細菌個体間の速度相関と数密度の関係」

○毛利佳裕、中井唱、後藤知伸（鳥取大）

3A1-K02 : 「物質を利用して自己修復・メンテナンスを行なう機械システムのための物質輸送手法の提案」

○米山大樹、長濱峻介、飯田翔太郎、菅野重樹（早大）

3A1-K03 : 「蛇型ロボットの動力学モデル構築手法に関する研究」

○細川昂、松尾貴之（北九州高専）

3A1-K04 : 「電場による原生生物の行動制御に関する研究」

○吉澤久雄、伊東明俊（電機大）

3A1-K05 : 「8の字羽ばたき運動における翼面圧力差計測」

○風間涼平（東大）

3A1-K06 : 「カイミジンコの行動制御とその機械的利用」

○白井貴也、平井智大、伊東明俊（電機大）

3A1-X01 : 「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」

○菅野薫、伊東明俊（電機大）

3A1-X02 : 「振動翼推進型魚ロボットの開発」

○増田真介、伊東明俊（電機大）

3A1-X03 : 「磁界駆動による羽ばたき機構の最大推力と翅形状の関係」

○東優樹、水野嵩寛、本田崇（九工大）

3A1-X04 : 「自身の運動により自己組織化するマイクロロボット」

○井上尚紀、清水正宏、細田耕（阪大）

3A1-X05 : 「トンボを規範としたはばたき飛翔ロボット」

○神保敬志、鈴木健司、高信英明、三浦宏文（工学院大）

3A1-X06 : 「チョウを規範としたはばたき飛翔ロボットの研究」

○関口聡、鈴木健司、高信英明、三浦宏文（工学院大）

3A1-X07 : 「面状筋への筋剛性制御適用による脊椎系の馴染み動作と肩甲上腕帯の動作生成」

○大久保壮一、白井拓磨、上月豊隆、浅野悠紀、茂木陽太郎、岡田慧、稲葉雅幸（東大）

3A1-X08 : 「連結型ロボットを用いた線虫(*Caenorhabditis elegans*)の化学走性実環境シミュレーション」

○西川慎也、曾智、栗田雄一、辻敏夫 (広島大)

3A1-X09 : 「ヘビ型ロボットによる胴体推進運動モデルの検討」

○青木健人、原田宏幸 (北大)

3A1-X10 : 「ヘビ型ロボットによる等方的摩擦条件における蛇行推進」

○伊達央 (防衛大)、加納剛史、石黒章夫 (東北大)、井上康介 (茨城大)

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

3A1-L01 : 「浸漬-付着濡れ境界条件でのロッドと平板間に作用する液架橋力の測定と定式化」

○毛利紀之、瀧脇大海 (横国大)

3A1-L02 : 「3次元光ピンセットによる動的微粒子配列の自動生成と制御」

○田中芳夫、脇田慎一 (産総研)

3A1-L03 : 「光駆動マイクロロボットによるタンパク質弾性計測手法の開発」

○嶋田直矢、池内真志、生田幸士 (東大)

3A1-L04 : 「光ゼータ電位制御による人工生体膜内蛍光センサの低浸襲・選択的細胞導入」

○丸山央峰、劉恒君、益田泰輔、新井史人 (名大)

3A1-L05 : 「バイオレジストを用いた単一細胞分離デバイス」

○早川健 (名大)、福原武志 (東京薬科大)、横山義之 (富山県工業技術センター)、新井史人 (名大)

3A1-L06 : 「衝突防止機能を有したジェスチャ入力操作によるマイクロマニピュレーション」

○阿部有貴、金井海渡、大澤茂治、尾崎功一 (宇都宮大)

機能性材料と応用の新展開

Advancement of Functional Materials and Applications

3A1-M01 : 「圧電材料による ER 流体の高降伏点化に関する基礎研究」

○小柳健一、唐木智明（富山県立大）

3A1-M02 : 「収縮型 PVC ゲルアクチュエータの長時間繰り返し特性」

○鈴木彩、李毅、土屋陽一郎、橋本稔（信州大）

3A1-M03 : 「形状記憶ゲル製ロボットハンドの双腕ロボットアームによる変形実験」

○氏家健司、秋葉直樹、山野光裕、宮瑾、古川英光、多田隈理一郎、妻木勇一（山形大）

3A1-M04 : 「ナノファイバー技術を用いた PVC ゲルアクチュエータの開発」

○所宏美、橋本稔（信州大）

3A1-M05 : 「漆をベースとした電子回路構築手法」

○橋本悠希（筑波大）、小泉直也（東大）

3A1-M06 : 「IPMC センサのメッキ回数による応答特性変化の検証」

○田中俊哉、神戸威人、釜道紀浩（電機大）

感覚・運動・計測（1）

Sense, Motion and Measurement (1)

3A1-N01 : 「ハプティックインタフェースを用いた反転書字による人間の運動適応の調査」

○鈴木克弥、藪田哲郎（横国大）

3A1-N02 : 「膝アライメントの違いが歩行動作に与える影響」

○中西康貴、嵯峨宣彦（関西学院大）

3A1-N03 : 「自転車走行時の自転車各部にかかる荷重計測システムの開発」

○元谷秀明、田村雄介、大隅久（中央大）

3A1-N04 : 「歩行時の身体各部状態計測に基づく歩きやすい感性評価の試み」

○徳安達士、岡本翔太（福岡工大）、松本慎平（広島工大）、田中孝典（大分高専）

3A1-N05 : 「自転車ペダリング運動中の下肢筋活動量の統計分析に基づくサドル高さ決定手法の提案」
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）

3A1-N06 : 「装着型手首凹凸形状計測デバイスを用いた手指ジェスチャによる web ブラウジング操作に関する研究」

福井類、○早川直樹、安住仁史（東大）、渡邊匡彦（パナソニック(株)）、中尾政之、濱口哲也、長藤圭介（東大）

3A1-O01 : 「透明トレッドミルを用いた足裏画像による歩幅計測」

○飯島優香、小原晃、椎名崇之、石川拓海、竹村裕、溝口博（東理大）

3A1-O02 : 「運動最適化に基づく胸骨圧迫補助道具の設計と評価」

萱島駿、○岡田昌史（東工大）

3A1-O03 : 「PVDF フィルムを用いた温感センサの開発」

○大川健人、王鋒（前工大）

3A1-O04 : 「関節角度を用いた重回帰モデルによる階段昇段時の重心推定」

○山崎慎也、井上淳、花崎泉（電機大）

3A1-O05 : 「全方向車いすによる掲示物閲覧システムの構築」

○上野湧紀、沼田千紘、中沢信明、松井利一（群馬大）

3A1-O06 : 「誘導ロボットに対する接近動作の特性解析」

○坂洋明、須藤健太、鈴木友梨、多部田溪野、中沢信明、松井利一（群馬大）

3A1-P01 : 「ヒトに近接する自律走行ロボットの動作計画」

○多部田溪野、須藤健太、鈴木友梨、坂洋明、中沢信明、松井利一（群馬大）

3A1-P02 : 「瞼の形状認識に基づいた視線インタフェースの開発」

○瀬川辰之佑、村川裕紀、中沢信明、松井利一（群馬大）

3A1-P03 : 「健常者と腰部痛患者のしゃがむ動作の比較」

○矢崎由梨香、井上淳、花崎泉（電機大）

3A1-P04 : 「ペダリング回転中に変化する下肢筋群活動パターンの分析と理解」

徳安達士、○佐藤拓広、串崎将麻（福岡工大）、松本慎平（広島工大）、北脇知己（岡山大）

3A1-P05 : 「微小振動子を用いたウェアラブル装置が歩調に及ぼす影響」

○山腰健、小原晃、椎名崇之、竹村裕、溝口博（東理大）

3A1-P06 : 「人の把持行動に基づく物体操作データベースの構築手法」

○島田健史、杉垣彰教、山口明彦、池田篤俊、高松淳、小笠原司（奈良先端大）

ウェアラブルロボティクス

Wearable Robotics

3A1-Q01 : 「指操作型インタフェースによる歩行支援ロボットの歩行操作」

○長谷川泰久、中山恵介（筑波大）

3A1-Q02 : 「腰補助用マッスルスーツにおけるリスクアセスメント」

○高崎裕貴、小林宏、村松慶紀、森下光、石毛貴大（東理大）

3A1-Q03 : 「重力補償モデルを利用したミニチュアヒューマノイドの制御」

○韓現泰、妻木勇一（山形大）

3A1-Q04 : 「認知アシスト付下肢パワーアシストロボットのための動作意図推定」

木口量夫、○新井士人（九大）

3A1-Q05 : 「下肢パワーアシストロボットを用いた片麻痺患者を対象とする歩行支援」

○横峯悠、木口量夫（九大）

3A1-Q06 : 「重装備に起因する体幹および下肢の負担軽減を目的とした空気式パワーアシストウェア」

○足立啓、佐々木大輔、高岩昌弘（岡山大）

3A1-R01 : 「透過式眼鏡型視線検出システムの検出精度に関する被験者特徴の抽出」

○小川実穂、小澤真昂、三幣康太、コルテスカルロス（慶大）、三木則尚（慶大/JST さきがけ）

3A1-R02 : 「ペン型入力インタフェースを用いた筆記作業のみによるメールの送信」

○高橋淳二、中里画、豊住尚弥、ロペズギョーム（青学大）

3A1-R03 : 「透過式眼鏡型視線検出システムを用いた Android アプリケーションの開発」

○三幣康太、小川実穂、コルテスカルロス（慶大/JST さきがけ）、三木則尚（慶大/JST さきがけ）

3A1-R04 : 「上肢姿勢角度と動的加速度による相互補償法を用いた電動前腕義手の制御」

○田上達也（電機大院）、大西謙吾（電機大）

3A1-R05 : 「義手の筋電制御法とコントロールケーブル制御法による把持力調整能力の比較」

○渡辺勇輝、大西謙吾（電機大）

3A1-R06 : 「人の姿勢情報を用いて操作する装着型モビリティの開発」

近澤有弥、○竹園年延（成蹊大）

3A1-S01 : 「ロボット・スーツによる運動機能の再現」

○小野瀬雄大、石田義典（玉川大学大学院）、福田靖（玉川大）

3A1-S02 : 「宇宙空間での筋力トレーニング用スマートスーツのためのセミアクティブ型負荷制御機構の設計」

○中野直樹、田中孝之、今村由芽子（北大）、川田憲一、今井茂、野村英史、山村侑平（有人宇宙システム）

3A1-S03 : 「複数加速度・曲率センサを用いた腰椎 2 次元形状推定のためのセンサシステム」

○土谷圭央、松尾祥和、田中孝之（北大）

3A1-S04 : 「複合弾性材 S-FRP を用いた軽労化スーツ」

○田中孝之、今村由芽子（北大）、吉成哲（道総研）、高橋秀行（水工研）

3A1-S05 : 「ヒューマノイドロボットによるパッシブ筋力補助装置スマートスーツ・ライトの効果検証」

○今村由芽子、田中孝之（北大）、吉田英一（産総研）

RT ミドルウェアとオープンシステム

RT Middleware and Open Systems

3A1-T01 : 「RT ミドルウェアの産業応用を目的とした RTM-ORiN コンバータの開発」

○藤間瑞樹、高橋直希、程島竜一、琴坂信哉（埼玉大）

3A1-T02 : 「分散駆動型のソフトウェアコンポーネントを利用した小型漫才ロボットの開発」

○梅谷智弘、孝橋一希、北村達也、真下遼、灘本明代（甲南大）

3A1-T03 : 「Hadoop 分散ファイルシステムと RT ミドルウェアを用いた大規模データベースの構築について」

○原功、入江世正、関山守、谷川民生（産総研）

3A1-T04 : 「Android スティック 端末を用いた OpenRTC のモジュール化について」

○原功 (産総研)

3A1-T05 : 「OpenRTM を利用した環境制御装置「バイオリモート」のモジュール化」

○中村豪 (兵庫リハ/広島大)、本田雄一郎 (兵庫リハ)、芝軒太郎 (広島大)、陳隆明 (兵庫リハ)、辻敏夫 (広島大)

3A1-T06 : 「RT ミドルウェアの産業利用を想定した遠隔運用可能な自律移動型ロボットシステムの開発」

河原木政宏、○三浦純 (豊橋技大)

3A1-U01 : 「RTM を活用した移動カメラロボットの開発」

○生田目祥吾、松日楽信人 (芝浦工大)

3A1-U02 : 「小型 Linux ボードとクラウドコンピューティングを組み合わせたセンサデータ活用システムの構築と実装」

○関山守、入江世正、谷川民生 (産総研)

3A1-U03 : 「環境側カメラによる人物動作判別機能を用いた掃除機ロボットの対人共存機能の向上」

○久原太志、石井裕規、小木津武樹、竹村裕、溝口博 (東理大)

3A1-U04 : 「高精度 AR マーカ認識用 RT コンポーネント LentiMark RTC & ArrayMark RTC」

○阪口健、田中秀幸、関山守、谷川民生 (産総研)

3A1-U05 : 「RT システムのモジュラリティ戦略に関する一考察」

○平井成興 (千葉工大)

3A1-U06 : 「OpenRTM をベースとしたレスキューロボットの開発」

○黒住亮太、尾中哲哉、曾我慎 (神戸市立高専)、前田弘文 (弓削商船高等専門学校)、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)

デジタルヒューマン

Digital Human

3A1-V01 : 「下肢装具装着歩行時における筋活動推定ベイズモデルの生体力学的検討」

○井上淳 (電機大)、川村和也 (千葉大)、藤江正克 (早大)

3A1-V02 : 「トレッドミルを用いた脛骨疲労骨折発生リスクの評価」

○植田智也（東理大/産総研）、保原浩明、小林吉之、持丸正明（産総研）、溝口博（東理大/産総研）

3A1-V03：「法線ヒストグラムを用いた手の姿勢推定」

○村井隼人（中央大）、多田充徳（産総研）、増山岳人、梅田和昇（中央大）

3A1-V04：「大人と子どもの歩行における下肢関節の動力的役割の比較」

○澤留朗（東理大）、多田充徳（産総研）、竹村裕（東理大）、小林吉之、河内まき子、持丸正明（産総研）

3A1-V05：「日常生活に出現する手指姿勢の主成分分析」

○多田充徳（産総研）、増田真也（東理大）、遠藤維（産総研）、竹村裕（東理大）

3A1-V06：「指腹部の圧力重心に着目した持ち上げ運動の力学解析」

○多田充徳（産総研）、佐藤恭平、梅田和昇（中央大）

3A1-W04：「足裏皮膚変形画像を用いた立脚期における足部変形推定に関する研究」

○椎名崇之、飯島優香、山腰健、竹村裕、溝口博（東理大）、小杉真一（奈良県立三立病院）

3A1-W05：「3次元的に配置された複数音源の分離に向けた切頂二十面体構造マイクアレイの研究」

○中代貴大、小木津武樹、竹村裕、溝口博（東理大）

3A1-W06：「視覚的注意度の皮膚電気活動に基づく推定に関する研究」

○吉田龍一、小木津武樹、竹村裕、溝口博（東理大）

3A1-W07：「Kinect センサによる人物計測技術を用いた没入型古生物環境学習システムの研究」

○中山智裕、吉田龍一、中代貴大、竹村裕、溝口博（東理大）、出石香織、楠房子（多摩美術大）、村津啓太、稲垣成哲（神戸大）

3A1-W08：「立体高次局所自己相関特徴を用いた線形判別分析による自転車搭乗者検出」

○石井裕規、久原太志、小木津武樹、竹村裕、溝口博（東理大）

3A1-W09：「患者の状態に適応した見守り支援のためのベッド周辺および施設内位置計測システムの開発」

○西村隆裕（東理大/産総研）、西田佳史、北村光司（産総研）、溝口博（東理大/産総研）

3A1-W10：「LRFを用いた高汎用性移動体追跡プラットフォームの設計」

○畑尾直孝、加賀美聡（産総研）

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

3P1-A01 : 「胃 X 線透視検査用圧迫ソフトメカニズム」

○脇元修一、岩村匡宏、鈴森康一、岡久雄、澁谷光一、鷺見和幸（岡山大）

3P1-A02 : 「複合現実感を利用した歯学教育支援システムの開発」

徳安達士、○中山貴彰（福岡工大）、利光和彦（大分高専）、岡村和俊、吉浦一紀（九大）

3P1-A03 : 「三次元画像処理を活用した注射薬検出システムの研究開発」

○小野祐汰、久池井茂（北九州高専）

3P1-A04 : 「柔軟組織の実時間縫合シミュレーション」

○永安伸大、近野敦（北大）、辻田哲平（東北大/カーネギーメロン大）、佐瀬一弥、小水内俊介（北大）

3P1-B01 : 「超音波診断・治療補助ロボット ReDAT によるプローブ走査のためのワイヤ駆動制御系の構築」

○西村和真、秋山隼人、脇坂久、青木悠祐（沼津高専）

3P1-B02 : 「反射音を用いた鉗子型触覚センサに関する理論的検討」

○福田智弘、田中由浩（名工大）、藤原道隆（名大）、佐野明人（名工大）

3P1-B03 : 「中心静脈穿刺支援マニピュレータの開発」

○築根まり子（早大）、張博（菊池製作所/早大）、小林洋（早大）、赤星朋彦、池田哲夫、橋爪誠（九大）、藤江正克（早大）

3P1-B04 : 「脳動脈瘤治療を目的とした血管内医用マイクロロボットの外部磁場制御に関する研究」

○柳澤晶、原田香奈子、杉田直彦、光石衛（東大）

3P1-C01 : 「眼科手術支援システム評価のための 3 次元眼底血管モデル」

○加藤一平（名大）、光石衛、杉田直彦、原田香奈子、田中真一、野田康雄、上田高志（東大）、新井史人（名大）

3P1-C02 : 「大型臓器把持のための体腔内吸着ハンド」

○高山俊男、黒田一樹、小俣透（東工大）

3P1-C03 : 「ロボティック Interventional Radiology 試作 3 号機の開発」

○北村浩基、亀川哲志、川原博、松野隆幸、平木隆夫、五福明夫、見浪護（岡山大）

3P1-C04 : 「外部磁界で駆動するカプセル内視鏡用細胞診ブラシ駆動機構の特性改善」

○吉村亮哉、羽嶋浩平、本田崇、山下真紀（九工大）

3P1-D01 : 「歯科患者ロボットの研究」

○濱口翔太、高信英明、鈴木健司、三浦宏文（工学院大）、榎宏太郎、宮崎芳和、丹澤豪（昭和大）、高本陽一、宮本賢一（株式会社テムザック）、高西淳夫（早大）

3P1-D02 : 「Cyclic loading を用いた指屈筋腱補助縫合方法の比較検討」

○只隈雄一、原未希子、下戸健（福岡工大）、竹内直英（九大）、中西義孝（熊本大）、石川篤、日垣秀彦（九産大）

3P1-D03 : 「極細針を用いた CT ガイド下穿刺支援ロボットの開発」

○津村遼介、石川牧子、岩田浩康（早大）

3P1-D04 : 「脳神経外科における装着型手術手技支援機器の開発」

○西田惇、鈴木健嗣（筑波大）

3P1-E01 : 「傾斜磁場で駆動する MR 対応多軸ロボットシステムの開発」

○大内竜太郎、五月女康作、松下明、鈴木健嗣（筑波大）

3P1-E02 : 「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、○小俣透、高山俊男（東工大）、三浦雅彦、渡邊裕、（東京医歯大）

3P1-E03 : 「パルスオキシメータ対応型擬似生体情報発生装置の改良」

○市村智康（小山高専）、遠藤洋志（琉球大）、佐藤亮（(株) 高研）、高橋英嗣（佐賀大）

3P1-E04 : 「空気圧駆動柔軟 3 本指ハンドにおける指先外力推定」

○吉木均、原口大輔（東工大）、川嶋健嗣（東京医歯大）、只野耕太郎（東工大）

3P1-F01 : 「診断治療用体内ロボットに搭載する臓器硬さ計測機能」

加藤将（立命館大）、呂昆峰、莊承鑫（南台科技大）、○野方誠（立命館大）

3P1-F02 : 「液圧アクチュエータを用いた内視鏡用径可変フードの開発」

○松尾美幸、須田信一郎（東北大）、齋藤浩（トップ）、松永忠雄、芳賀洋一（東北大）

3P1-F03 : 「手術ロボット操作における力覚フィードバック及び視覚・操作速度に関する研究」

○山本冬起、石塚正太、中林正隆、酒井直隆、嶋脇聡（宇都宮大）

3P1-F04 : 「高機能化を目的とした変形機構を有する内視鏡の開発」

○平良木貴久、須田信一郎、松永忠雄、芳賀洋一（東北大）

3P1-G01 : 「妊婦超音波検査支援ロボットの開発」

○木村由実、アブドルリフキ、石川牧子、岩田浩康（早大）

バイオアセンブラ（2）

Bio Assembler for 3D Cellular System Innovation (2)

3P1-A05 : 「Close Encountring Point に基づく赤血球疲労特性評価」

○佐久間臣耶、黒田圭介、蔡佳宏（阪大）、新井史人（名大）、金子真（阪大）

3P1-A06 : 「オンチップ希釈機を用いた全血内赤血球変形能評価」

○門澤拓海、佐久間臣耶、蔡佳宏（阪大）、新井史人（名大）、金子真（阪大）

3P1-A07 : 「細胞操作を支援する二本指マイクロハンド用高機能エンドエフェクタの開発」

○蔵田智之、洞出光洋、小嶋勝、神山和人、前泰志、新井健生（阪大）

3P1-A08 : 「感熱応答性ゲルプローブを用いたスフェロイドの3次元アセンブリ」

○竹内大、中島正博（名大）、福田敏男（名城大）

3P1-B05 : 「Comparison Between the Surface and Global Deformability of Red Blood Cells using AFM and Microfluidic Channel」

Kohei Ochi, ○Dylan Tsai, Shinya Sakuma(Osaka Univ.), Fumihito Arai(Nagoya Univ.), Makoto Kaneko(Osaka Univ.)

3P1-B06 : 「バイオレジストを用いた超精密オンチップ流体制御」

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

3P1-B07 : 「3次元リソグラフィ技術を応用した細胞システム構築用マイクロチャンバアレイの開発」

○洞出光洋、小嶋勝、チュムトンプワナン、神山和人、前泰志、新井健生（阪大）

3P1-B08 : 「トロイダル細胞凝集体生成のためのマイクロ流体デバイス」

○鷹井洋力、小嶋勝、洞出光洋、神山和人（阪大）、大原賢一（名城大）、前泰志、新井健生（阪大）

3P1-C05 : 「円形断面伸縮機構によるチューブ状組織生成実験」

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

3P1-C06 : 「微小構造体の高速組み立てによるバイオアセンブリング」

○榊原涼太、市川明彦、福田敏男 (名城大)

3P1-C07 : 「血管様多層細胞チューブの力学的特性評価の長期間連続モニタリングシステム」

○山岸由佳、益田泰輔、武井菜月 (名大)、松崎典弥、明石満 (阪大)、新井史人 (名大)

3P1-C08 : 「流体パンタグラフ」

○田中信行、三宅淳 (阪大)

ヒューマノイド (2)

Humanoid (2)

3P1-D05 : 「ヒューマノイドロボットの足裏ゴム製ブッシュの力学同定」

○三上祐矢 (農工大)、ムラトマ、吉田英一 (産総研)、ベンチャー・ジェンチャン (農工大)

3P1-D06 : 「重心加速度空間における二足ロボットの滑り状態判定」

○妹尾拓、石川正俊 (東大)

3P1-D07 : 「滑らかな曲線経路に沿った二脚ロボットの任意速度歩行制御」

○野崎晴基、杉原知道 (阪大)

3P1-D08 : 「Functional PCA を用いたヒューマノイドロボットの動作生成」

○森島沙央梨、ベンチャー・ジェンチャン (農工大)

3P1-E05 : 「ヒューマノイドロボットのリミットサイクル型コントローラにおける最大出力許容集合と運動遷移制御への応用」

志鷹拓哉、○山本江 (名大)

3P1-E06 : 「人型ロボットの手足支持を用いたダイナミックな 3 次元的移動」

○石黒康裕 (東大)、杉原知道 (阪大)

3P1-E07 : 「腱駆動機構を用いたヒューマノイドロボットハンドの開発」

○鴨川雄樹 (神奈川大)、桑原陽平 (西松建設)、林憲玉 (神奈川大)

3P1-E08 : 「ヒューマノイドロボットによる杖利用方法の転倒要因に基づく最適選択」

○小林泰介、関山浩介 (名大)、青山忠義 (広島大)、福田敏男 (名城大)

3P1-F05 : 「臍駆動足首の柔軟弾性特性を利用したヒューマノイドのペダリング適応動作の実現」

○木村航平、浅野悠紀、白井拓磨、上月豊隆、茂木陽太郎、中島慎介、岡田慧、稲葉雅幸（東大）

3P1-F06 : 「人体姿勢計測スーツを用いた筋骨格ヒューマノイドの膝回旋自由度操作による自動車運転動作の実現」

○浅野悠紀、川崎宏治、趙漠居、白井拓磨、上月豊隆、茂木陽太郎、大久保壮一、矢口裕明、岡田慧、稲葉雅幸（東大）

3P1-F07 : 「二脚ロボットの静立状態と連続跳躍を遷移する力学変容」

○熱田洋史、杉原知道（阪大）

3P1-F08 : 「等身大ヒューマノイドロボットの着脱可能な骨格外装の設計と環境接触状態からの復帰動作」

○柚木崎創、小島邦夫、野沢峻一、垣内洋平、岡田慧、稲葉雅幸（東大）

3P1-G05 : 「詳細人体模倣筋骨格ヒューマノイド「臍志郎」の前腕設計」

○上月豊隆、茂木陽太郎、白井拓磨、浅野悠紀、垣内洋平、岡田慧、稲葉雅幸（東大）

3P1-G06 : 「ヒューマノイドにおける二足歩行行動から腕接地歩行への拡張に基づく多種歩容行動の実現」

○黒岩英則、小島邦夫、中岡卓也、野沢峻一、岡田慧、稲葉雅幸（東大）

3P1-G07 : 「Gazebo/ROS と OpenRTM によるロボットシミュレーション環境を用いた透過的なヒューマノイド評価環境の構築」

○垣内洋平、植田亮平、室岡雅樹、野田晋太郎、野沢峻一、岡田慧、稲葉雅幸（東大）

家政学とロボティクス

Life management and robotics

3P1-H01 : 「単腕ロボットによる巻き込み防止器具を用いた矩形布生地を展開」

弓場寛之、○山崎公俊（信州大）

3P1-H02 : 「布製品に関わる家庭内作業自動化のための蓄積センサデータに基づく認識処理の枠組み」

○山崎公俊（信州大）

3P1-H03 : 「環境センサと移動ロボットの連携による見守りシステムの試作」

○佐竹純二、Ardiyanto Igi、三浦純（豊橋技大）

3P1-H04 : 「移動型生活支援ロボットによる屋内照度分布計測と照明機器の操作」

○可児周平、三浦純、佐竹純二（豊橋技大）

3P1-I01 : 「環境の形状情報を付加した人間の動作分類に基づく 3 次元セマンティックマップの生成」

木村孝広、吉川雅博（奈良先端大）、竹村憲太郎（東海大）、○高松淳、小笠原司（奈良先端大）

3P1-I02 : 「インターバル 3 次元形状計測からの環境変化の識別」

田辺雅人、吉川雅博（奈良先端大）、竹村憲太郎（東海大）、○高松淳、小笠原司（奈良先端大）

3P1-I03 : 「局所法線特徴の決定木学習による柔軟物識別と洗濯物搬送行動タスクへの応用」

○稲垣祐人、垣内洋平、岡田慧、稲葉雅幸（東大）

筋骨格モデリング

Musculoskeletal modeling

3P1-H05 : 「力知覚機能を向上させるウェアラブルスーツ」

○佐藤純平（広島大）、田中孝之（北海道大）、篠原稔（ジョージア工科大）、辻敏夫（広島大）、栗田雄一（広島大/JST さきがけ）

3P1-H06 : 「非伸縮分岐腱をもつ 2 関節ロボットフィンガの開発」

○柳沢和哉、白藤翔平、池本周平、細田耕（阪大）

3P1-H07 : 「筋負担度を考慮したインタフェースデザイン法の提案」

○栗田雄一、近藤雅也、辻敏夫（広島大）

3P1-H08 : 「大腿の筋配列と起立動作の安定性との関係」

○戸松麻依、大島徹、小柳健一、本吉達郎、増田寛之、阿部友和（富山県立大）

3P1-I05 : 「ロボボックス」

○浅谷学嗣、田中信行、三宅淳（阪大）

3P1-I06 : 「新鮮凍結屍体を用いた母指の筋骨格運動解析：計測装置の構成」

○多田充徳（産総研）、河野友祐、中村俊康、名倉武雄、大木聡、戸山芳昭（慶大）

3P1-I07 : 「新鮮凍結屍体を用いた母指の筋骨格運動解析：座標系の定義」

○多田充徳（産総研）、河野友祐、中村俊康、名倉武雄、大木聡、戸山芳昭（慶大）

プロジェクトサマリー

Project Summary Report

3P1-I09 : 「ICT 技術を適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 (愛知工業大学)、山内仁 (岡山県大)、宗澤義臣 (広島工大)、小林滋 (神戸市立高専)、大坪義一 (近畿大)

3P1-I10 : 「不整地移動可能なパーソナルモビリティビークルと移動支援システムに関する基礎的研究」

○中嶋秀朗 (千葉工大)、藤川太郎 (電機大)、石川牧子 (早大)、Hamed Abbi ((株) ZMP)

3P1-I11 : 「認知症高齢者に対する地域包括医療・ケアにおけるアザラシ型ロボット「パロ」のセラピー効果及び介護者の介護負担の軽減化の検証」

○竹内嘉伸 (南砺市民病院)、柴田崇徳 (産総研/東工大/MIT)

3次元計測／センサフュージョン

3D Measurement/Sensor Fusion

3P1-J01 : 「多軸加速度センサの主軸方向と感度の同定手法」

○木村仁、加藤航大、伊能教夫 (東工大)、吉田稔 (白山工業株式会社)

3P1-J02 : 「Kinect を用いたラジオ体操自動評価システムにおける手の追跡」

○野々口誠人、田中雅博 (甲南大)

3P1-J03 : 「ウォームギアによる螺旋状走査機構を用いた 3次元センサポジショナの開発」

中西健、○野口尚人 (北陸先端大)、李根浩 (宮崎大)、丁洛榮 (北陸先端大)

3P1-J04 : 「全方位デバイスをを用いたユーザ情報の取得に関する研究」

○濱内仁之、本田久平 (大分高専)

3P1-J05 : 「三次元距離画像の不観測データパターンを利用した物体の存在位置推定」

○松本廣一郎、山崎公俊 (信州大)

3P1-J06 : 「Kinect センサを用いた床上静止障害物の検出精度評価」

○中村祐太郎、羽田靖史 (工学院大)

3P1-K01 : 「移動多視点型ステレオカメラ法位置計測における全方位カメラの適用」

○船戸昌宏、笹木亮、池本有助、神代充 (富山大)

3P1-K02 : 「3次元点群の複数スケール局所形状特徴を用いた SVM による分類に基づく物体地図生成」

○糸長快晃、原祥堯、坪内孝司（筑波大）

3P1-K03 : 「グループを構成する複数人物のレーザベースト追跡」

西尾梓、○辻篤史、橋本雅文、高橋和彦（同志社大）

3P1-K04 : 「LIDAR を用いた形状的特徴による人認識」

○横田隆之、黒田洋司（明治大）

3P1-K05 : 「マルチ移動ロボットによるレーザベーストな移動物体大きさ・姿勢推定法」

泉竜之輔、○田村祐人、橋本雅文、高橋和彦（同志社大）

3P1-K06 : 「2方向同時観察法を用いた遊泳微生物の3次元自動追跡」

○中井唱、植木裕太、後藤知伸（鳥取大）

3P1-X01 : 「3次元レーザ式測域センサを用いた障害物検出システムの開発」

○西川徹、出村公成（金沢工大）

3P1-X02 : 「モーションキャプチャを用いた顧客動線情報収集手法の開発」

○齋藤敬、河野仁、鈴木剛（電機大）

3P1-X03 : 「多層型レーザースキャナを用いた無限混合ガウスモデルによる物体識別」

○鶴崎彰吾（東理大/産総研）、佐々木洋子（産総研）、加賀美聡（産総研/東理大）、溝口博（東理大/産総研）

3P1-X04 : 「画像フィードバックプロジェクションによる三次元計測」

○房州俊樹、荒井翔悟、橋本浩一（東北大）

3P1-X05 : 「RGB-D カメラを用いた3次元物体認識のための HS-SHOT 特徴量の提案」

○中村裕介、中村恭之（和歌山大）

3P1-X06 : 「距離情報を用いた柔軟物の上下判定手法の提案」

藤原旦（九大）、○池田毅（山口東理大）、山本元司（九大）

3P1-X07 : 「3次元点群を用いた果樹枝構造認識アルゴリズムの柿の木での検証とヘリコプターによる点群データの収集」

湯本裕矢、○水内郁夫（農工大）

3P1-X08 : 「画像による人間共存ロボットの停止特性測定と完全停止の決定方法」

○池田博康、芳司俊郎（安衛研）

3P1-X09 : 「がけ崩れ現場での消防活動における二次被害防止機器の開発」
○佐伯一夢、新井場公德（消防研）、森川泰（産総研）、天野久徳（消防研）

作業をするロボット（1） Robots for Works（1）

3P1-L01 : 「CL データの位置姿勢情報に基づく軌道追従制御器を用いた発泡スチロール加工ロボット」
○大塚章正、永田寅臣、中村航輔（山口東京理科大学/山口東理大）

3P1-L02 : 「塩蔵ワカメ加工作業補助装置の開発」
○高木基樹、西村俊哉、アデルジャンイミティ、萩原義裕、三好扶（岩手大）

3P1-L03 : 「運動制限機構を用いた軽量マニピュレータの開発」
○松岡大地、ギエルモエンリケズ、橋本周司（早大）

3P1-L04 : 「Move on Sensing を用いた高濃度放射残土模擬回収実験」
前田耕市、○須浪唯介、西村健太、見浪護、松野隆幸、矢納陽（岡山大）、石山新太郎（日本原子力開発機構）

3P1-L05 : 「双腕ロボットによるゴム管挿入作業の自動化に関する研究」
○栄謙仁、田中廣邦、武居直行（首都大）、藤本英雄（名工大/藤本技術総研）

3P1-L06 : 「ユーザーエクスペリエンスを重視したバイク型コンバージョン EV の開発」
○高草木桂介、葛生拓弥、神田雄輝、滝田謙介（日工大）

3P1-M01 : 「ロボットによるきさげ作業の実現」
藤原康宣、秋葉匠、○阿部慶子、原圭祐（一関高専）

3P1-M02 : 「伐倒ポータブルマニピュレータ 異 TATSUMI の作業性向上のための開発」
○本間裕明、白井裕子、飯塚隆真、菅野重樹（早大）

3P1-M03 : 「伐倒マニピュレータ天竜 TENRYU II III の機構」
松尾雄希、○白井裕子、菅野重樹（早大）

3P1-M04 : 「伐倒マニピュレータ天竜 TENRYU の生産性向上のための研究」
○山口翔貴、白井裕子、松尾雄希、菅野重樹（早大）

感覚・運動・計測 (2)
Sense, Motion and Measurement (2)

3P1-N01 : 「触覚フィードバックが可能なアクティブ骨導音センシング」

○大川裕也、竹村憲太郎 (東海大)

3P1-N02 : 「周期性に着目した人体の運動モデルによる異常検知」

○宮下史也、笹木亮、池本有助、神代充 (富山大)

3P1-N03 : 「介護支援ロボットによる抱上動作の快適さの実験的評価」

○丁明 (名大)、池浦良淳 (三重大/理研)、森友揮、細江繁幸 (理研)

3P1-N04 : 「Kinect センサを用いた松葉杖歩行の計測と身体の加速度推定法」

○船津大海、津田尚明 (和歌山高専)

3P1-N05 : 「バスケットボールにおけるシュート時の全身協調動作解析」

○鈴木克真、飯谷健太、梅原優太、青木悠祐 (沼津高専)

3P1-N06 : 「超音波診断における精神的・肉体的疲労計測と負担軽減システムの提案」

○富岡悠二、飯谷健太、脇坂久、青木悠祐 (沼津高専)

3P1-O01 : 「生体信号とプローブ走査情報に基づいた超音波診断における熟練手技解析」

○梅原優太、飯谷健太、佐野徳美、青木悠祐 (沼津高専)

3P1-O02 : 「体幹部の鉛直軸上にモーメントが発生する際のモーションパターン解析」

○小沼彰悟、成田裕貴、佐藤大祐、金宮好和 (都市大)

3P1-O03 : 「高時空間分解能データグローブを用いた物体操作のロバストな接触運動パターンの抽出」

○若田部亮、山田康智、鷺坂隆志、大村吉幸、國吉康夫 (東大)

3P1-O04 : 「アクチュエータを付加した直列弾性駆動システムのインピーダンス制御」

○安田佳祐、相根祥吾、高橋俊也、池浦良淳、早川聡一郎、澤井秀樹 (三重大)

3P1-O05 : 「介護リフトによる昇降動作における被介護者の精神的負担評価」

○藤森崇広 (三重大)、池浦良淳 (三重大/理研 RTC)、早川聡一郎、辻裕介、境田右軌 (三重大)、横山清子 (名市大)

3P1-O06 : 「視触覚情報を用いたけん玉の動的キャッチング」

伊藤直樹、○並木明夫 (千葉大)

3P1-P01 : 「外耳道の加速度を利用した頭部及び頭部内の各器官のリアルタイムな動作弁別」

○鳥居航、近藤大祐、安藤英由樹、前田太郎 (阪大)

3P1-P02 : 「マスタ・スレーブロボットのための実時間自己衝突回避」

○松本庸佑、根岸健多、並木明夫 (千葉大)

3P1-P03 : 「ロボットハンドアームを用いた変化球のための回転操り動作分析」

○村上健一、山川雄司、妹尾拓、石川正俊 (東大)

3P1-P04 : 「モーションキャプチャデータを用いた人間の無反動動作解析手法の提案」

○宮本康広、竹内孝平、佐藤大祐、金宮好和 (都市大)

3P1-P05 : 「人体モデルを用いたペダリング運動時の下肢インピーダンス推定」

○宮崎友裕、瀬戸文美、昆陽雅司、田所諭 (東北大)

3P1-P06 : 「走行時にスパイクピンに働く力の計測」

○石堂寛士、堀正峻、中井亮仁、高畑智之、松本潔、下山勲 (東大)

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

3P1-Q01 : 「圧力駆動バルーンアクチュエータを利用したマイクロフィンガーによる培養細胞の把持・解放操作」

下村周平、寺町有未、○村松遥子 (立命館大)、田島脩平、田畑泰彦 (京大)、小西聡 (立命館大)

3P1-Q02 : 「2光子マイクロ光造形法と無電解銅めっきを用いた高精度金属化マイクロタービンの開発」

○椿大志、丸尾昭二 (横国大)

3P1-Q03 : 「ポリマ製微小針穿刺支援カバーの特性評価」

○荒井都子、西中雄哉、三木則尚 (慶大)

3P1-Q04 : 「触覚サンプルを用いた物体の特性と実触覚との関係評価」

○長谷川翔一 (慶大)、三木則尚 (慶大/JST さきがけ)

3P1-Q05 : 「動的光渦を用いたマイクロチューブの自在形成」

○丸尾昭二、小澤諒太 (横国大)

3P1-Q06 : 「磁歪膜を積層した共振型 MEMS 磁気センサ」

西方孝志、○峯田貴（山形大）、川島貴弘、柴田隆行（豊橋技大）、岡崎貞子、古屋泰文（弘前大）

ロボットハンドの機構と把持戦略（1）

Robot Hand Mechanism and Grasping Strategy (1)

3P1-R01 : 「空気圧アクチュエータを用いたロボットハンドの関節角度制御」

辻内伸好、小泉孝之、○小林真輝、久世大輔（同志社大）

3P1-R02 : 「音声信号を併用した筋電義手」

○毛利哲也、海老澤祥也、川崎晴久（岐阜大）

3P1-R03 : 「3D プリンタによる簡易組み立て可能なロボットハンドの開発」

○平野泰行、三嶋裕貴、小澤隆太（立命館大）

3P1-R04 : 「二次元 In-Hand ケーシングマニピュレーションの分類と検証」

○倉田優里、前田雄介（横国大）

3P1-R05 : 「多指ハンドにおける滑りを考慮した把持姿勢の決定」

菅納隼人、○小林太、中本裕之、小島史男（神戸大）

3P1-R06 : 「高精度立体カム機構の小径化」

○三浦裕文（福島大大学院）、伏見雅英、高橋隆行（福島大）

3P1-S01 : 「物体把持における接触柔らかさが静止摩擦力に及ぼす影響」

内田真裕、○藤平祥孝、渡辺哲陽（金沢大）

3P1-S02 : 「Binding に基づく柔軟紐ハンドによる把持操作」

○岩政恒史、平井慎一（立命館大）

3P1-S03 : 「ロボットと人による二人あやとりの実現」

○吉本公則、佐藤諒、石原佑彌、山口明彦、吉川雅博、池田篤俊、高松淳、小笠原司（奈良先端大）

3P1-S04 : 「重畳波入力による複数超音波モータの同時駆動を用いたロボットフィンガの開発」

○王昌翔、竹村研治郎（慶大）

3P1-S05 : 「タコの吸着機構を模倣した真空吸着グリップの開発」

○菊池智史、高橋智一、鈴木昌人、青柳誠司（関西大）

3P1-S06 : 「接触により開くバルブをもつ真空吸着グリップの開発」

○大中翔嗣、高橋智一、鈴木昌人、青柳誠司（関西大）

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)

3P1-T01 : 「行動履歴をもとにしたコミュニケーションの観測のための環境の構築」

○大野寛和、中村壮亮、橋本秀紀（中央大）

3P1-T02 : 「知能化空間での指差しインタラクションにおける認識精度改善手法の提案」

○竹内龍、李周浩（立命館大）

3P1-T03 : 「小型パーソナルビークルにおける搭乗者の重心計測システムの実装」

○鯨坂志門、久保田孝（東大）、橋本秀紀（中央大）

3P1-T04 : 「仮想 Q 値制御を用いた磁界共振結合型距離センサの基礎開発」

○並木政人（中央大/中央大）、中村壮亮、橋本秀紀（中央大）

3P1-T05 : 「前腕隠蔽状態でのターゲット視認リーチングを可能とする新しい身体像測定手法の提案」

○依田淳也、望月典樹、昆野友樹、中村壮亮、橋本秀紀（中央大）

3P1-T06 : 「複数シートの接続による大面積二次元通信」

○野田聡人、岡田明正、篠田裕之（東大）

3P1-U01 : 「共用可能な超小型パーソナルビークルの自動乗り継ぎによるエネルギー管理手法に関する基礎検討」

○中村壮亮、鈴木泰斗、今西淳一、新井雅海、田村裕、橋本秀紀（中央大）

3P1-U02 : 「RT コンポーネントを利用した知能化空間を構成する分散センサ群の簡易位置推定システム」

○粕谷勇輔、橋川史崇、森岡一幸（明治大）

3P1-U03 : 「ユーザのエラー関連陰性電位による異常検出」

ペナロサクリスチャン、○前泰志、小嶋勝、洞出光洋、神山和人、新井健生（阪大）

3P1-U04 : 「手の軌跡情報を用いた対話中の頻出動作検出」

○土屋彩茜、佐々木毅（芝浦工大）

3P1-U05 : 「移動ロボットに適した位相差による電波到来方向探知システムの開発」

○多田羅一昂（北陸先端大）、李根浩（宮崎大学）、小野裕明、丁洛榮（北陸先端大）

フレキシブルロボット・メカニズム

Flexible Robot/Mechanism and its Control

3P1-V01 : 「四つの小型エンコーダによる $0.5\mu\text{m}$ の分解能を有する 三軸精密距離計測システムの開発」

淵脇大海、○大井章生（横国大）

3P1-V02 : 「能動・受動複合関節の振動方向可変効果を利用した非把持マニピュレーション」

○夏原裕也、東森充、多田隈建二郎、金子真（阪大）

3P1-V03 : 「二脚式ソフトロボットの構造の一体化が歩行に及ぼす影響」

○足立祐樹、西田麻美、兼城賢作（関東学院大）

3P1-V04 : 「柔軟尻尾を用いたロボットの運動拡張の提案」

○岩本憲泰、山本元司（九大）

3P1-V05 : 「細径 McKibben 型人工筋を集積したタコ腕模倣メカニズムの開発」

○森和也、脇元修一、高岡真幸、鈴森康一（岡山大）

3P1-V06 : 「ロボットアームに対する IDCS を用いた適応制御」

菊地諒、○勝又拓真、ベンチャージェンチャン（農工大）

3P1-W02 : 「軽量柔軟インフレーターブル・ロボットアームの動特性」

○金慧鍾、堀池幸佑（立命館大）、西岡靖貴（滋賀県立大）、河村晃宏、川村貞夫（立命館大）

3P1-W03 : 「軽量柔軟インフレーターブル・ロボットアームのセンサフィードバック制御」

○金慧鍾、堀池幸佑（立命館大）、西岡靖貴（滋賀県立大）、河村晃宏、川村貞夫（立命館大）

3P1-W04 : 「マニピュレーションタスクにおける「しなり」の積極的利用」

○杉垣彰教、池田篤俊、高松淳、小笠原司（奈良先端大）

3P1-W05 : 「大変位幅弾性ジョイントの剛性と精度の評価装置の開発」

○守屋瑠璃子、松浦大輔、武田行生（東工大）

3P1-W06 : 「外力の影響を考慮した閉ループ弾性体の空間モデル」

○渡邊大輔、望山洋（筑波大）

3P1-W07 : 「振動操作関数を利用したサンプル値制御による弾性ロボットアームの残留振動抑制」

○小竹茂夫、河村貴宏、鈴木泰之（三重大）

3P1-W08 : 「磁性流体を利用したシート型ソフトロボットによる物体輸送」

○利根忠幸、鈴木健嗣（筑波大）

3P1-W09 : 「粉粒体を用いた柔軟変形移動機械の回転移動の実現」

畠中孝佑、○青木岳史（千葉工大）

3P1-W10 : 「可変弾性と可変平衡点を実現する機構の開発」

○松阪憲人（立命館大）、植村充典（阪大）、河村晃宏、川村貞夫（立命館大）

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

3P2-A01 : 「理学療法士の施術を指向した足首関節の拘縮予防に向けた医療機器の検討」

○筒井法子（津山高専）、諸星宣宏（岡山大）、谷口浩成（津山高専）、脇元修一（岡山大）

3P2-A02 : 「空気圧アクチュエータを用いた手指ピンチ動作リハビリテーションデバイスの開発」

○濱田一貴、永瀬純也（龍谷大）、池田巧（京都府立医科大）、佐藤俊之（秋田県立大）、嵯峨宣彦（関西学院大）

3P2-A03 : 「前腕部伸縮機構を有するリハビリテーション用外骨格ロボットの試作」

○中島涼輔、村上元気、中谷真太郎、荒木望、小西康夫（兵庫県立大）、満洲邦彦（東大）

3P2-A04 : 「ワイヤ式ポテンショメータを用いた足関節可動域測定装置の開発と性能評価」

○米澤輝、小野寺貴之、小原晃（東理大）、丁明（名大）、竹村裕、溝口博（東理大）

3P2-B01 : 「上肢リハビリ支援システム「SEMUL」を用いた脳卒中患者用リーチング訓練ソフトの検証」

○畑昂佑、小柳健一、長田謙亮、本吉達郎、大島徹、増田寛之（富山県立大）

3P2-B02 : 「上肢リハビリ支援システム「SEMUL」を用いた定量的評価が可能でアミューズメント性が高いアプリケーション」

長田謙亮、○小柳健一、畑昂佑、大島徹、本吉達郎、増田寛之（富山県立大）

3P2-B03 : 「筋力低下者の上肢および手首支援機構の研究開発」

長谷川泰久、○島田智、江口清（筑波大）

3P2-B04 : 「上肢支援機器の装着性向上を目的としたアクティブカフの基本性能評価」

長谷川泰久、長谷川誉晃、○島田智、江口清（筑波大）

3P2-C01 : 「変形性膝関節症用サポーターの開発」

○山本智規、柴田論、山本泰成（愛媛大）

3P2-C02 : 「促進的電気刺激・筋力補助を用いた下肢装具装着型片麻痺歩行訓練装置の研究」

余永、○遠山達也、林良太、下堂蘭恵、川平和美（鹿児島大）

3P2-C03 : 「高背屈性とロッカー機能を両立させた人工筋肉駆動型背屈支援 RT」

○保科智啓、安田和弘（早大）、大橋洋輝（東京慈恵会医科大）、岩田浩康（早大）

3P2-C04 : 「小型外骨格型アシスト機構と機能的電気刺激を用いた麻痺手補助システムの開発」

○坂本将史（福島大大学院）、高橋隆行（福島大）

3P2-D01 : 「デジタルファブリケーションを用いたスケルトン型電動義手の開発」

○中村秀正（大阪産大）、本田雄一郎（兵庫リハ）、入江満（大阪産大）、陳隆明（兵庫リハ）

3P2-D02 : 「腕を載せて使用する作業補助機の開発と筋活動および脳活動評価」

○田中英一郎（芝浦工大）、三枝省三（広島大）、岩崎泰雄（東邦大）、弓削類（広島大）

3P2-D03 : 「床反力を用いた動作識別と認識」

○矢吹巧、ベンチャージェンチャン（農工大）

3P2-D04 : 「歩行遊脚期の慣性運動評価と大腿義足運動生成への応用」

○佐野啓、和田隆広（立命館大）、関本昌紘（富山大）

3P2-E01 : 「身体バランス制御能力に関する研究」

○馬場隆裕、福島康仁、永瀬純也、堤一義（龍谷大）

3P2-E02 : 「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」

福島康仁、○馬場隆裕、村上晴彦、永瀬純也、堤一義（龍谷大）

3P2-E03 : 「水中上肢リハビリテーション補助用ロボットの開発」

高木基樹、浅石健太、森隼人、○三好扶（岩手大）

3P2-E04 : 「階段交互昇段可能な受動機構による義足膝継手」

○吉田駿、和田隆広（立命館大）、井上恒（香川大）

3P2-F01 : 「テンセグリティ構造体を用いた上肢リハビリシステムの開発（第1報）」

○工藤裕久、鄭聖熹（阪電通大）

3P2-F02 : 「膝関節ロボットにおける膝関節の屈伸運動の模擬精度向上」

○戚其昌、前田芳江、佐藤徳孝、山崎一徳、森田良文、鶴飼裕之（名工大）、佐中孝二（生体機構研）

3P2-F03 : 「三層のスライドばね機構を用いたハンドエグゾスケルトン装置のための親指駆動機構の開発」

荒田純平（九大）、○三矢駿（名工大）、迎伸孝、森恩（九大）、坂口正道（名工大）、橋爪誠（九大）

3P2-F04 : 「左右足裏の荷重バランスを補正する装着型ロボットの力覚提示に関する検討」

○尾形邦裕（国リハ）、山本知幸（情報通信研究機構）

3P2-G01 : 「バーチャルリアリティを利用した相互学習型筋電義手トレーニングシステム」

○渡橋史典、芝軒太郎、栗田雄一（広島大）、島谷康司、長谷川正哉、大塚彰（県立広島大）、中村豪（広島大/兵庫リハ）、本田雄一郎、陳隆明（兵庫リハ）、辻敏夫（広島大）

3P2-G02 : 「注意の解放と移動を促す視覚誘導型 USN 治療支援システムの試作」

○竹内貴哉、安田和弘、佐藤勇起（早大）、後濱龍太（都産技研）、黒木洋美（麻生飯塚病院）、岩田浩康（早大）

3P2-G03 : 「片麻痺患者のためのリハビリテーション用自転車の開発」

○荘司啓志、青木岳史（千葉工大）

3P2-G04 : 「脳卒中片麻痺患者の起立トレーニングにおける療法士の誘導動作の解析」

○韓琳、王榮堂、山崎一徳、佐藤徳孝、森田良文、鶴飼裕之（名工大）、田邊浩文（自衛隊中央病院）

3P2-H01 : 「URSystem による脳卒中片麻痺患者の運動機能の回復効果検証」

○戸谷徳宏、安北理人、山崎一徳、佐藤徳孝、森田良文、鶴飼裕之（名工大）、高木芳明、青木嘉隆（三洋機工）、田邊浩文（自衛隊中央病院）

3P2-H02 : 「パワーアシスト・フィンガーの開発」

○中林正隆、田村昂紀、酒井直隆、嶋脇聡（宇都宮大）

3P2-H03 : 「歩行補助杖と装着型センサを利用した歩行計測に基づく外骨格ロボット制御」

○ハサンモデル、門根秀樹（筑波大）、鈴木健嗣（筑波大/JST さきがけ）、山海嘉之（筑波大）

ハプティックインタフェース

Haptic Interface

3P2-A05 : 「柔軟シートを介在させたウェアラブルすべり触覚ディスプレイの開発」

○坂口正道、清水俊介（名工大）

3P2-A06 : 「直接インタラクション可能な Shape Display における投影方法に関する研究」

○榛葉大樹、李周浩（立命館大）

3P2-A07 : 「赤外分光法を用いた複数指の指先印加力の推定」

○氣比田晃士、辻敏夫、栗田雄一（広島大）

3P2-A08 : 「ボイスコイル型振動子を用いたハプティックディスプレイの開発」

○西尾智彦、エンリケズギエルモ、ヤップフェイ イー（早大）、山口友之（筑波大）、橋本周司（早大）

3P2-B05 : 「電気刺激による重量感に対する視覚および振動刺激の影響」

○石川敬明、辻敏夫、栗田雄一（広島大）

3P2-B06 : 「アクセルペダルののこぎり波状加振によるドライバへの操作助言提示手法の研究」

○古川大貴、林隆三（東理大）、永井正夫（日本自動車研究所）

3P2-B07 : 「力覚重畳呈示技術を用いた腹腔鏡手術用トレーニングシステム」

○大鶴佳秀、辻敏夫、栗田雄一（広島大）

3P2-B08 : 「イベントベースド遠隔操作による面合わせ操作」

安井亮太（東工大）、○永田和之（産総研）、朱晨騏、赤羽克仁、佐藤誠（東工大）、原田研介、山野辺夏樹（産総研）

3P2-C05 : 「微小針電極電気触覚ディスプレイによる効率的電気触覚提示」

○北村謙英、シムじゅりあん、三木則尚（慶大）

3P2-C06 : 「ER クラッチと空気圧人工筋肉を用いた 1 自由度力覚提示装置」

○江川正和、戸森央貴、中村太郎（中央大）

3P2-C07 : 「薄型柔軟膜による伸長計測の基礎的評価」

○中本裕之、老田壮志（神戸大）、大高秀夫（バンドー化学）、多田充徳（産総研）、平田一郎（兵庫工技セ）、小林太、小島史男（神戸大）

3P2-C08 : 「自走型 6 自由度モーションベースを構成するペン操作型機構の設計と運動学の解析」

○清野大樹、多羅尾進（東京高専）

3P2-D05 : 「触刺激ユニットにより構成されたマイクロオーダーの面形状触覚ディスプレイ」

○田中由浩、後藤祐樹、佐野明人（名工大）

3P2-D06 : 「ナイフ切離時の力学的相互作用の 2 点間差分計測による対象物モデリング」

○石橋俊一、大西謙吾（電機大）、永田和之（産総研）

3P2-D07 : 「微小加工触覚サンプルを用いた仮想表面テクスチャの定量化」

○小瀬村悠美、長谷川翔一、石川寛明、渡邊順平（慶大）、三木則尚（慶大/JST さきがけ）

3P2-D08 : 「タッチ基盤インタフェースを拡張する POM-2 の提案」

○李周浩、川崎貴弘（立命館大）

3P2-E05 : 「熱放射を利用した触覚ディスプレイの熱制御手法」

○嵯峨智（筑波大）

3P2-E06 : 「Velocity calibration by analog information presentation using vibration alert interface」

○Zhantao Lai, Takayuki Tanaka, Yuki Sampei(Hokkaido Univ.)

3P2-E07 : 「触覚フィードバックのある 2.5 次元タッチスクリーン」

○吉野数馬、篠田裕之（東大）

3P2-E08 : 「力覚提示における FIR 型非整数階微分ヴァーチャルカップリングの設計手法」

○小島聖平、川井昌之（福井大）

ナノ・マイクロ流体システム

Nano/Micro Fluid System

3P2-F05 : 「細胞ピンボール」

○佐久間臣耶（阪大）、新井史人（名大）、金子真（阪大）

3P2-F06 : 「オープンチャンネル上の気液界面制御による希少細胞の高速自己配列」

○宋元儀、益田泰輔、孫逸齡 (名大)、中西速夫 (愛知がんセンター)、新井史人 (名大)

3P2-F07 : 「チャンネル膜たんぱく質と DNA を用いた論理演算素子の構築と連結」

○井上晃佑 (慶大)、川野竜司 (農工大)、矢菅浩規 (慶大)、瀧ノ上正浩 (東工大)、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)、竹内昌司 (東大)

3P2-F08 : 「再生医療研究のための全自動胚様体培養チップの開発」

安川あかね (東大)、西島拓弥 (名大)、○池内真志、生田幸士 (東大)

3P2-G05 : 「抗がん剤スクリーニングのためのがん細胞分散 MEMS デバイス」

○神永真帆、石田忠、門之園哲哉、近藤科江、小俣透 (東工大)

3P2-G06 : 「直接外部駆動メカニズムを用いたオンチップロボットによる浮遊細胞の機械特性計測」

○杉浦広峻、垣尾翼 (名大)、佐久間臣耶、金子真 (阪大)、新井史人 (名大)

3P2-G07 : 「光合成を行うシアノバクテリアのマイクロ空間内での挙動観察」

○石田忠、阿部遼、小俣透 (東工大)、高谷信之、小俣達男 (名大)

3P2-G08 : 「点字表示器用 ECF マイクロアクチュエータ」

金俊完、○近藤一由、横田眞一 (東工大)、枝村一弥 (新技術マネジメント)

3P2-H05 : 「微生物培養のためのハイドロゲル中空マイクロファイバーの製作」

○三上航弥、三木則尚 (慶大)

3P2-H06 : 「MEMS 技術を用いた集積化による高圧 ECF マイクロポンプ」

○古木星哉、金俊完、横田眞一 (東工大)、枝村一弥 (新技術マネジメント)

3P2-H07 : 「埋め込み型マイクロ透析装置の開発」

○藤直也、伊藤昂、真田一平 (慶大)、菅野義彦 (東京医科大学)、森田伸也、三木則尚 (慶大)

3P2-H08 : 「Effect of Droplets Interface Area on Mechanical Properties of Artificial Bilayer Lipid Membranes Formed by Droplet Contact Method」

○Binti Salleh Lylyatul Nasihah(Keio Univ.), Ryuji Kawano(Kanagawa Academy of Science and Technology), Toshihisa Osaki(Univ. of Tokyo), Koki Kamiya(Kanagawa Academy of Science and Technology), Norihisa Miki(Keio Univ.), Shoji Takeuchi(Univ. of Tokyo)

3P2-I05 : 「ポテンシャル場を用いた卵細胞の連続フィーディングによるオンチップ機械特性計測」

○中原康、伊藤啓太郎 (名大)、佐久間臣耶 (阪大)、新井史人 (名大)

3P2-I06 : 「細胞通過センサを有する集積化マイクロピペットによる単一細胞回収」

○田代和也、益田泰輔、新井史人 (名大)

3P2-I07 : 「五角柱電極アレイを用いた高出力 ECF マイクロポンプの提案」

○三栗野功大、横田眞一、金俊完 (東工大)、枝村一弥 (新技術マネジメント)

3P2-I08 : 「長期にわたるマイクロ透析装置の使用評価」

○真田一平、伊藤昂、Gunawan-Setia Prihandana、Gu Ye、登坂万結、鈴木哲也、菅野義彦、三木則尚 (慶大)

【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

3P2-I01 : 「有限要素法を用いた動力学シミュレータの開発」

○福留光紀 (筑波大院)、磯部大吾郎 (筑波大)

3P2-I02 : 「トルクキャンセリングシステムを用いた遊戯用小型ロボットの動揺抑制」

○杜偉 (筑波大院)、磯部大吾郎 (筑波大)

3P2-I03 : 「Ball and Beam 制御問題に対する予見制御系の適用」

○山本敦士、奥川雅之 (愛知工業大)

3P2-I04 : 「弾性・リンク運動エネルギー増加条件の導入による時間反転積分法の直列弾性関節ロボットへの拡張法」

○本堂貴敏、水内郁夫 (農工大)

看護とメカトロニクス

Nursing and Mechatronics

3P2-J01 : 「介護サービスにおける感性スタディの提案」

○三輪洋靖、渡辺健太郎、長尾知香、福原知宏 (産総研)、堀田美晴 (董仙会)、西村拓一 (産総研)

3P2-J02 : 「ロボティックベッドのソフトウェアレス機能安全設計・評価」

○久米洋平、塚田将平、河上日出生 (パナソニック)

3P2-J03 : 「介護用移乗アシスト機器の開発」

○山本大介、貞本敦史、中本秀一、田中淳也、福永いづみ、衛藤春菜（東芝）

3P2-J04 : 「動力義手制御に向けた筋隆起位置変化に基づく関節角度の推定」

○加藤陽、松本侑也、小林洋、藤江正克（早大）

3P2-J05 : 「歩行中に靴内でフットウェアが足底に与える圧力およびせん断力の評価」

○高野学、野口博史、大江真琴、真田弘美、森武俊（東大）

3P2-J06 : 「滴下調整支援を目的とした点滴筒装着デバイスの開発」

○佐野徳美、鈴木克真、梅原優太、飯谷健太、青木悠祐（沼津高専）、田中範佳（静岡県立大）

3P2-X01 : 「網目状構造による伸縮部と非伸縮部を持つ脈波計測デバイス」

○河野翔平、土肥徹次（中央大）

3P2-X02 : 「褥瘡の創面プロットィング画像の局所テクスチャの識別」

○野口博史、北村言、吉田美香子、峰松健夫、森武俊、真田弘美（東大）

3P2-X03 : 「介護負担を軽減するための睡眠状態管理システムの開発」

○片山将、滝本隆（北九州高専）

3P2-X04 : 「高齢者の転倒予防を目的とした歩行計測および評価手法の検討」

伊藤友孝、○海瀬悟、中澤悠（静岡大）、鈴木みずえ、谷重喜、古屋敷葉月、増田詩織、宮崎沙弥香（浜松医大）

3P2-X05 : 「入浴介助機器における介護労働者のための安全管理の検討」

○岡部康平、芳司俊郎、池田博康、岩切一幸（労働安全衛生総合研究所）

3P2-X06 : 「高齢者見守りシステムにおけるファイナンス理論を応用した異変検知方法の開発」

○小路和幸、野口博史、真田弘美、森武俊（東大）

3P2-X07 : 「手先の加速度と上肢の姿勢計測に基づく本態性振戦患者の振戦発生自由度特定手法の構築」

○松本侑也、川崎基資、金石大佑、雨宮元之、中島康貴（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（早大）、飯島浩（横浜リハ）、長岡正範（順天堂大院）、藤江正克（早大）

パラレルロボット・メカニズム
Parallel Robot/Mechanisms and its Control

3P2-K01 : 「遠隔操作のための機械式マスタスレーブの研究」

○野田幸矢 (東工大)

3P2-K02 : 「2方向に大傾斜が可能な零自由度3-UUパラレルメカニズム」

鹿田憲吾、舛屋賢、○杉原知道 (阪大)

3P2-K03 : 「平面3自由度冗長駆動パラレルメカニズムの特異姿勢を回避するモード変化」

○原田孝 (近畿大)

3P2-K04 : 「空気圧人工筋肉を用いたデルタ型パラレルリンクロボットの開発」

○平野淳也、田中大、渡辺拓巳、中村太郎 (中央大)

3P2-K05 : 「球体駆動用小型球形オムニホイール」

○妻木勇一、渡部昂輝、孔鳳国、多田隈理一郎 (山形大)、多田隈建二郎 (阪大)

3P2-K06 : 「空気圧アクチュエータによる拮抗冗長ロボットアームの手先位置制御」

富永毅、○井上貴浩 (岡山県大)

作業をするロボット (2)
Robots for Works (2)

3P2-L01 : 「双腕マニピュレータによる操作物体の弾性を考慮した描画動作」

○粕谷賢太郎、中溝航太、胡尊尊、野波健蔵 (千葉大)

3P2-L02 : 「ワイヤーハーネス組付作業に向けたなぞり動作による形状認識手法の提案」

長岡雄輝、石井一紫、○姜欣、安孫子聡子、辻田哲平、内山勝 (東北大)

3P2-L03 : 「放射性物質除去を目的とした路面洗浄ロボットシステムに関する研究」

○遠藤央、柿崎隆夫 (日大)

3P2-L04 : 「Teleportation and Haptic system for car in Force Reflecting Passivity Based Teleportation」

○Farhad Maroofkhani(Kyushu I.T./BRAIN), Kazuo Ishii, Shiry Ghidary Saeed, Amir Nassiraei(Kyushu I.T.)

3P2-L05 : 「バラ積みボルトのピッキング」

○荒井翔悟（東北大）、原田智紀（セイコーエプソン株式会社）、藤平敦、橋本浩一（東北大）

3P2-L06 : 「RGB-D カメラを用いた円柱状物体の検出及び把持手法」

○高橋将平、岡哲資（日大）

ネットワークロボティクス

Network Robotics

3P2-M01 : 「ネットワーク型高速ビジョンによるオクルージョンを考慮したターゲットトラッキング」

野田聡人、○山川雄司、石川正俊（東大）

3P2-M02 : 「ネットワーク型高速ビジョンシステムのフレーム同期」

○野田聡人、山川雄司、石川正俊（東大）

3P2-M03 : 「無線センサネットワークを利用した移動ロボット遠隔操作のための通信品質評価手法の検討」

○鞠鵬、澤井圭、鈴木剛（電機大）

3P2-M04 : 「遠隔地からの制御を想定した Web ベースの通信観測システム」

○市川和弥、黒田洋司（明治大）

3P2-M05 : 「無線信号強度の空間分布を自動測定する小型移動体の開発と電波暗室内での信号測定への応用」

○村上青児（筑波大学/産総研）、鍛冶良作、安藤慶昭、谷川民生、神徳徹雄（産総研）

3P2-M06 : 「ロボットの遠隔操作における広視野画像とスリット光を利用した衝突リスクの可視化」

○鈴木昭二（未来大）

感覚・運動・計測（3）

Sense, Motion and Measurement (3)

3P2-N01 : 「手首の加速度情報を用いた日常生活行動モニタ及びスポーツスキル評価方法」

○鈴木明宏、石川巧、伊藤玄（一関高専）

3P2-N02 : 「可操作楕円体に基づくロボットジャグリングの動作計画」

○角田太郎 (千葉大)

3P2-N03 : 「動作識別に基づいた効果音再生システムにおいてセンサ装着位置にロバストな動作識別手法の提案」

○永野雄大、李周浩 (立命館大)

3P2-N04 : 「全身装着型モーションセンサを用いた人間の歩行状態推定に基づく遠隔追従ロボットの実現」

○矢口裕明、浅野悠紀、稲葉雅幸 (東大)

3P2-N05 : 「指腹部の接触動作を利用した肌の柔らかさの計測」

○彭博、坂本貴大、中沢信明、松井利一 (群馬大)

3P2-N06 : 「音響インピーダンス整合した MEMS 筋音センサ」

○青木亮、金子智則、グエンミンジュン、高畑智之、松本潔、下山勲 (東大)

3P2-O01 : 「ヒトの身体所有感操作時における体温変化についての検討」

○原正之、難波江裕之、山本晃生、樋口俊郎 (東大)

3P2-O02 : 「指先動特性に着目したなぞり動作における触覚フィードバック」

○石橋良太 (首都大)、橋口宏衛 (大同大)

3P2-O03 : 「ドライビング座位の揺動外乱補償能力評価法」

○鈴木丈己 (電機大院)、大西謙吾 (電機大)

3P2-O04 : 「外耳道内圧測定による静脈血行動態計測装置の開発」

○野口将平 (東洋大)、秋元俊成 (日工大)、寺田信幸 (東洋大)

3P2-O05 : 「The effects of shoe types on gait mechanics in children」

○Thijs Heldoorn, Hiroaki Hobara, Yoshiyuki Kobayashi, Masaaki Mochimaru(AIST)

3P2-O06 : 「歩行時の上肢筋電位情報に基づいた気分推定モデル」

木名瀬裕太、○伊豆井尊宗、ベンチャージェンチャン (農工大)

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

3P2-P01 : 「ヘッドマウントディスプレイベースド BMI 構築と定常状態視覚誘発電位によるマイクロヘリコプタ操作」

梶原俊也、○井上玲於、菊島達也、フルコンラディアン、田中基康、田中一男（電通大）

3P2-P02 : 「神経回路モデルと身体バブリングによる道具身体化と道具機能の獲得」

○高橋城志、尾形哲也、TjandraHadi、野田邦昭、村田真悟、有江浩明、菅野重樹（早大）

3P2-P03 : 「Deep neural network を用いた感覚運動統合メカニズムによるヒューマノイドロボットの物体操作行動認識」

○野田邦昭、有江浩明、菅佑樹、尾形哲也（早大）

3P2-P04 : 「ミラーニューロンシステムに基づいた Brain-Machine Interface における脳波と運動強度の関係性の検討」

○上本和広、吉岡将孝、吉川裕一郎、朱赤（前工大）

3P2-P05 : 「自閉症スペクトラム障害における部分的情報処理バイアスの計算論的モデル」

森脇嵩量、○長井志江、浅田稔（阪大）

3P2-P06 : 「A computational model of early development of predictive eye movement」

○Jorge Copete, Yukie Nagai, Minoru Asada(Osaka Univ.)

3P2-Q01 : 「視覚特徴点の依存関係を用いたロボットの状態識別と動作生成」

○渡部聡（静岡大）、小林祐一（静岡大/理研 RTC）、金子透（静岡大）

3P2-Q02 : 「わずかな操作で大きな変化を起こすような環境における好奇心に基づく新奇な行動の発見」

○森澤冬馬、水内郁夫（農工大）

3P2-Q03 : 「異なる神経メカニズムによる能動的・受動的行動の選択」

○村田真悟（早大）、山下祐一（国立精神・神経医療研究センター）、有江浩明、尾形哲也（早大）、谷淳（KAIST）、菅野重樹（早大）

3P2-Q04 : 「目と手の協応運動における視覚的顕著性の役割」

○神田嵩臣、神田寛行、長井志江、不二門尚、浅田稔（阪大）

3P2-Q05 : 「センサベース環境認識と定常視覚誘発電位に基づく意図推定との組合せによる移動ロボットの遠隔制御」

○原知義、東和樹、新海崇紘、三浦純、南哲人、中内茂樹（豊橋技大）

3P2-Q06 : 「身体と環境の幾何学的関係を抽出する物体操作記述子による運動の記号化」

○山田嘉彦、高野渉、中村仁彦（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)

3P2-R01 : 「爪を有する多指ハンドの把持計画」

○馬場恒星、辻徳生、ピョユンソク、倉爪亮、諸岡健一（九大）、長谷川勉（熊本高専）、原田研介（産総研）

3P2-R02 : 「二指ハンドによる In-hand ケーシングマニピュレーションの計画と実行」

浅村知洋（三菱電機）、○前田雄介（横国大）

3P2-R03 : 「把持の安定性を基にした二次元最適把持の自動生成」

○丹羽建太、山田貴孝、山本秀彦（岐阜大）

3P2-R04 : 「Robot finger with load-sensitive force magnification mechanism using rack-gear tilting mechanism」

○Maroay Phlernjai, Toshio Takayama, Toru Omata(Tokyo TECH)

3P2-R05 : 「遠隔操作での近接制御を用いたロボットハンドによる物体把持に関する研究」

○佐々井亮太、小山佳祐、鈴木陽介、下条誠（電通大）

3P2-R06 : 「近接覚を付与したロボットハンドによる移動物体の把持に関する研究」

○岡部信吾、小山佳祐、鈴木陽介、明愛国、下条誠（電通大）

3P2-S01 : 「Object Closure に基づく多指ケーシング計画」

○太田悠介、榎田諭（佐世保高専）

3P2-S02 : 「近接覚フィードバック制御に基づくロボットハンドの知能化に関する研究」

○小山佳祐、鈴木陽介、明愛国、下条誠（電通大）

3P2-S03 : 「ロボットによる滑り情報を利用した低摩擦物体マニピュレーション」

○五味亮、水内郁夫（農工大）

3P2-S04 : 「From Robots Formation to Pre-Grasp Planning」

○David Alvarez(Univ. Carlos III de Madrid), Alejandro Lumbier(Univ. Carlos III de Madrid/Gifu Univ.), Luis Moreno(Univ. Carlos III de Madrid), Tetsuya Mouri, Haruhisa Kawasaki(Gifu Univ.)

3P2-S05 : 「多指ハンド教示のための実時間操り軌道生成」

小柳翔平、横澤秀一、○並木明夫 (千葉大)

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

3P2-T01 : 「液中マイクロロボット実現のためのヒートエンジンの定常状態の運動解析と始動条件の定式化」

○青野弘幸、今村凌大、瀧脇大海 (横国大)

3P2-T02 : 「液中マイクロロボット実現のためのヒートエンジンの発生トルクの定式化と原理確認用試作機の開発」

○今村凌大、青野弘幸、瀧脇大海 (横国大)

3P2-T03 : 「3D プリンタを用いた小型ロボットの為の機械要素及び製造に関する研究」

○秋山秀樹、見崎大悟、吉岡宗一郎 (工学院大)

3P2-T04 : 「双円錐型構造により寄生容量を低減した MRI 用マイクロコイル」

○横山裕也、土肥徹次 (中央大)

3P2-T05 : 「能動カテーテルの研究」

○川中和貴、中里裕一 (日工大)、遠山茂樹 (農工大)、加藤優太、野澤拓哉 (日工大)

3P2-T06 : 「バイオポリマを用いた微生物ロボットの開発」

○東和彦、三木則尚 (慶大)

3P2-U01 : 「管内走行マイクロロボットの研究」

○長尾巧、中里裕一 (日工大)、遠山茂樹 (農工大)、川中和貴 (日工大)

3P2-U02 : 「自励振動ゲルを用いた mm, mg オーダのアクチュエータの開発」

○齋木真実、鈴木智哉、菊池耕生 (千葉工大)、原雄介 (産総研)

3P2-U03 : 「SMA を用いたヒューマノイドロボットの小型軽量化」

○阿部祐士、中里裕一、細田彰一（日工大）

3P2-U04 : 「体液中トレハロースを用い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（農工大）、浅野豪文（阪大）、中村暢文、大野弘幸（農工大）、森島圭祐（阪大）

3P2-U05 : 「形状適応性を持つ集積型マイクロ吸盤の研究」

○菱川貴雄、鈴森康一、脇元修一（岡山大）

3P2-U06 : 「昆虫体性筋駆動バイオアクチュエータの光制御と評価」

○ベースーピン、廣岡正也、浅野豪文（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）

非接触センシング

Non-contact Sensing

3P2-V01 : 「圧縮音源（mp3）と非圧縮音源（wave）が人の脳波に与える影響の解析」

○山口大貴、曲谷一成（東海大）

3P2-V02 : 「把持力提示機構を有するロボットアーム制御システムの開発」

○岩城智大、曲谷一成（東海大）

3P2-V03 : 「Kinect を利用したロボットアームの制御」

○市村昂平、曲谷一成（東海大）

3P2-V04 : 「ロボットアームの把持力を感覚的にフィードバックするシステムの開発」

○平松佑麻、曲谷一成（東海大）

3P2-V05 : 「ヘッドスキャニング機構を用いた広波長域対応可能な透視イメージング装置の開発」

○近藤良紀、竹村裕、溝口博、曾我公平（東理大）、岸本英博（琉球大）、金子和弘（国立がんセンター東病院）

3P2-V06 : 「複屈折暗視野光学顕微鏡の開発」

○大久保進也、福永航希（沼津高専）

3P2-W04 : 「高速回転偏光子法による複屈折測定装置の開発」

○福永航希、大久保進也（沼津高専）

3P2-W05 : 「音響管を用いた超音波 Phased Array 装置の特性と改良」

○陳華駿、高橋隆行（福島大）

3P2-W06 : 「超小型モビリティ隊列走行のための連結部搭載型非接触センサアレイによる相対位置・姿勢推定」

福井類、大野泰典、○松岡寛、草加浩平、中尾政之（東大）

3P2-W07 : 「EEG を用いた BMI システム構成のための運動時脳波に対する考察」

○岡安弘貴、黒岩稔、曲谷一成（東海大）

3P2-W08 : 「レーザを固定座標系として用いる 6 軸位置・姿勢センサの開発」

○海原佑介、高木健、石井抱、青山忠義（広島大）

3P2-W09 : 「レーザ光の方向転換器を用いた 2 方向計測型レンジセンサの開発」

○橋本健太郎、関森大介（明石高専）

3P2-W10 : 「格子パターンの改良によるひずみ可視化シールの高精度化」

○山川将太、高木健、青山忠義、石井抱（広島大）