



部門登録

MAILING LIST

- ✦ [部門メーリングリスト](#)
- ✦ [インフォメーションメール](#)

部門賞

部門賞

Home > 部門賞 > 過去の受賞一覧

過去の受賞一覧（年度別）

全年度

1992年	1993年	1994年	1995年	1996年	1997年	1998年	1999年	2000年	2001年
2002年	2003年	2004年	2005年	2006年	2007年	2008年	2009年	2010年	2011年
2012年	2013年	2014年	2015年	2016年	2017年	2018年	2019年	2020年	2021年
2022年	2023年	2024年							

▼ 2013年度

部門賞

功績賞	大隅久 (中央大学)	大隅久氏はロボットの協調制御，ワイヤ駆動，移動マニピュレータ，遠隔操作などの研究において多大な実績を挙げている。また，学会活動にも長年にわたって携わり，2011年度のロボティクス・メカトロニクス部門長として，部門の運営および発展に尽くした。以上の功績は部門功績賞にふさわしく，部門表彰委員会・運営委員会の議を経て，贈賞を決定した。
学術業績賞	山田陽滋 (名古屋大学)	山田陽滋氏は，機械・ロボティクスの安全知能に関する研究で高く評価されている。安全に関する研究だけでなくロボットの安全に関する規格への貢献を通じて，ロボティクス・メカトロニクスの分野の発展に寄与した。これらの功績はロボティクス・メカトロニクスの分野における萌芽的かつ発展性のある学術業績であり部門学術業績賞にふさわしいと認められ，部門表彰委員会・運営委員会の議を経て，贈賞を決定した。
技術業績賞	柴田崇徳 (産業技術総合研究所)	柴田崇徳氏はヒトと共存し相互作用を行うロボットの研究で高く評価されている。また，セラピー用アザラシ型ロボット「パロ」の開発及び実用化によって，ロボティクス・メカトロニクスの分野の発展に寄与した。これらの功績はロボティクス・メカトロニクスの分野における萌芽的かつ発展性のある技術業績であり部門技術業績賞にふさわしいと認められ，部門表彰委員会・運営委員会の議を経て，贈賞を決定した。
	浦環 (東京大学)	浦環氏は，水中ロボットの研究で高く評価されている。また，東日本大震災の際にロボット技術を活用した支援を行い，ロボット技術の実用的な社会貢献の在り方を示すことで，ロボティクス・メカトロニクスの分野の発展に寄与した。これらの功績はロボティクス・メカトロニクスの分野における萌芽的かつ発展性のある

技術業績であり部門技術業績賞にふさわしいと認められ、部門表彰委員会・運営委員会の議を経て、贈賞を決定した。

部門一般表彰

25周年部門功労表彰

受賞者	
山藤和男 (電気通信大学)	山藤和男氏は、ロボメカ部門の設立に貢献し、1996年度(第74期)部門長など、これまで部門の設立・運営・活性化への多大な貢献から贈賞を決定した。
福田敏男 (名城大学・名古屋大学)	福田敏男氏は、ロボメカ部門の設立に貢献し、1991年度(第69期)部門長など、これまで部門の設立・運営・活性化への多大な貢献から贈賞を決定した。
谷江和雄 (故人, (元)首都大学東京)	故 谷江和男氏は、ロボメカ部門の設立に貢献し、1988年度(第66期)の初代部門長、翌年の89年度(第67期)部門長と通算二期の部門長の他、部門の設立・運営・活性化への多大な貢献から贈賞を決定した。

ROBOMECH表彰

受賞者	題目(講演会)
田中信行(東京女子医科大学), 近藤誠(早稲田大学), 大和雅之(東京女子医科大学), 岡野光夫(東京女子医科大学), 金子真(大阪大学)	細胞シートの顕微鏡下非接触弾性センシング(第17回ロボティクス・シンポジア)
小島基史, 高木健, 石井抱(広島大学)	高速ビジョンを用いた実時間マイクロPIVシステム(第17回ロボティクス・シンポジア)
原田研介, ファソ・トレア(産業技術総合研究所), 辻徳生(九州大学), 永田和之, 山野辺夏樹, 中村晃, 河井良浩(産業技術総合研究所)	双腕ロボットによるピックアンドプレース動作計画(第17回ロボティクス・シンポジア)
山川雄司(東京大学), 並木明夫(千葉大学), 石川正俊(東京大学)	ロボットアームの等速度運動による紐の簡易変形モデルと形状制御(第17回ロボティクス・シンポジア)
佐久間臣耶, 新井史人(名古屋大学)	ハイパワー・超精密オンチップロボットによる細胞の力計測(ROBOMECH2012)

ベストプレゼンテーション表彰(ROBOMECH2012)

受賞者	講演題目
丸山央峰(名古屋大学)	細胞温度計測のための単一蛍光マイクロセンサの細胞内導入
木村仁(東京工業大学)	多軸加速度センサの主軸方向と感度の同定手法 —センサ姿勢変更角度の主軸方向算出値への影響—
相山康道(筑波大学)	把持作業の自由度を用いた障害物環境下での物体把持動作計画
川端邦明(理化学研究所)	マイクロロボットを用いたクロコオロギへの能動的相互作用による行動誘引
望山洋(筑波大学)	ゴムを利用したパンタグラフ型跳躍ロボット

部門貢献表彰

受賞者	主な功績・業績
伊藤友孝（静岡大学）	ロボティクス・メカトロニクス講演会2012実行委員長
稲垣詠一（山口東京理科大学）	第17回ロボティクス・シンポジア実行委員長

JRM表彰

受賞者	論文題目
高嶋登（九州工業大学，理化学研究所），則次俊郎（岡山大学），Jonathan Rossiter（ブリストル大学，理化学研究所），郭士傑（東海ゴム工業（株），理化学研究所），向井利春（理化学研究所）	Curved Type Pneumatic Artificial Rubber Muscle Using Shape-Memory Polymer(Vol.24, No.3, pp.472-479, 2012)

[部門賞ページへ戻る](#)