

SI2012 セッション日程

12月18日(火)

	A室	B室	C室	D室	E室	F室	G室	H室
1	10:15 ヒューマン・ロボット・インタラクション(1) 12:00	10:30 共創システム(1) 12:00	10:30 エージェント・シンセシス・エンジニアリングの設計・応用(1) 12:00	10:30 触覚・力覚(1) 12:00	10:30 移動ロボットの自己位置推定(1) 12:00	10:30 受動的ロコモーションの向こうに何が観える？(1) 12:00	10:30 RTミドルウェアコンテスト2012(1) 12:00	
	Lunch Time							
2	13:00 ヒューマン・ロボット・インタラクション(2) 14:30	13:00 共創システム(2) 14:30	13:00 エージェント・シンセシス・エンジニアリングの設計・応用(2) 14:30	13:00 触覚・力覚(2) 14:30	13:00 移動ロボットの自己位置推定(2) 14:30	13:00 受動的ロコモーションの向こうに何が観える？(2) 14:30	13:00 RTミドルウェアコンテスト2012(2) 14:30	13:00 空間知能化とアプリケーション(1) 14:30
	3	14:45 ヒューマン・ロボット・インタラクション(3) 16:30	14:45 共創システム(3) 16:15	14:45 スワームロボティクス(1) 16:15	14:45 触覚・力覚(3) 16:30	14:45 移動ロボットのための移動機構の新提案(1) 16:15	14:45 受動的ロコモーションの向こうに何が観える？(3) 16:15	14:45 RTミドルウェアコンテスト2012(3) 16:15
4		16:45 ナノ・マイクロシステムとその応用 18:45	16:45 共創システム(4) 18:45	16:45 スワームロボティクス(2) 18:45	16:45 触覚・力覚(4) 18:45	16:45 移動ロボットのための移動機構の新提案(2) 18:45	16:45 受動的ロコモーションの向こうに何が観える？(4) 18:45	16:45 RTミドルウェアコンテスト2012(4) 18:45

12月19日(水)

	A室	B室	C室	D室	E室	F室	G室	H室
1	9:15 ホームロボット&システム(1) 10:45	9:15 身体動作を支援する計測・制御・システム(1) 10:45	併催行事 International Workshop for Development and Management of Rescue System Technology for Safe and Resilient Society 10:45	9:00 触覚・力覚(5) 10:45	9:00 機構知(1) 10:45		9:15 併催行事 SICE 和文論文集新査読編集体制に関する説明会 10:45	9:00 自動化システム・FAシステムの技術および一般(1) 10:45
	2	11:00 ホームロボット&システム(2) 12:30		11:00 身体動作を支援する計測・制御・システム(2) 12:30	11:00 触覚・力覚(6) 12:30	11:00 機構知(2) 12:30	11:00 受動歩行の新展開(1) 12:30	11:00 RTシステムとオープン化(1) 12:30
3		13:30 メカトロ教育のシステムと要素技術 15:15	13:30 身体動作を支援する計測・制御・システム(3) 15:00	併催行事 インターネットを利用したロボットサービス基盤としてのRSNP講習会 15:30	13:30 触覚・力覚(7) 15:00	13:30 空間知(1) 15:30	13:30 受動歩行の新展開(2) 15:15	13:30 RTシステムとオープン化(2) 15:00
	16:00-16:50 表彰式 会場:福岡国際会議場 501 室 17:10-18:10 特別講演 「生物の適応戦略を求めて」 巖佐 庸 氏 (九州大学大学院理学研究院 教授) 会場: 会場:福岡国際会議場 501 室 18:30-20:30 懇談会 会場: 福岡サンパレス 2 階 バレスホール							

12月20日(木)

	A室	B室	C室	D室	E室	F室	G室	H室
1			9:15 フレキシブル・メカニズム/ オブジェクト(1) 10:45	9:15 触覚・力覚(8) 10:45	9:15 移動ロボットの制御/ナビゲーション(1) 10:45	9:00 測域センサを用いた計測と環境認識(1) 10:45	10:00 空間知(2) 10:45	9:15 記号創発ロボティクス(1) 10:45
	2		11:00 フレキシブル・メカニズム/ オブジェクト(2) 12:30	11:00 触覚・力覚(9) 12:30	11:00 移動ロボットの制御/ナビゲーション(2) 12:30	11:00 測域センサを用いた計測と環境認識(2) 12:30	11:00 空間知(3) 12:30	11:00 記号創発ロボティクス(2) 12:30
3			13:30 フレキシブル・メカニズム/ オブジェクト(3) 15:00		13:30 移動ロボットの制御/ナビゲーション(3) 15:00	13:30 ビジョンシステムとビジョン応用システム(1) 15:00	13:30 併催行事 安全回復に期待されるロボットシステム 15:00	13:30 ワイヤ駆動システムの解析(1) 15:00
	4			15:15 移動ロボットの制御/ナビゲーション(4) 16:45	15:15 触覚・力覚(10) 16:45	15:15 移動ロボットの制御/ナビゲーション(4) 16:45	15:15 ビジョンシステムとビジョン応用システム(2) 17:00	15:15 併催行事 安全回復に期待されるロボットシステム 16:45
Lunch Time								

12月18日(火)

I室	J室	K室	L室	M室	N室	501室
		10:00 レスキューを題材にしたロボットコンテスト(1) 12:00	10:30 サービスロボットの安全化と関連安全技術者の育成 12:00	10:30 人間機械共存システムの操作支援制御技術(1) 12:00	10:30 軽労化システム(1) 12:00	10:00 招待講演1: Prof. Mark W. Spong Some Issues in the Control of Networked Robots 招待講演2: Prof. Alexey Borisov The conservation laws and control theory in nonholonomic systems 11:50
Lunch Time						
13:00 レスキュー工学(1) 14:30	13:00 医用工学と障害者支援(2) 14:30	13:00 レスキューを題材にしたロボットコンテスト(2) 14:30	13:00 データ工学ロボティクス 14:30	13:00 人間機械共存システムの操作支援制御技術(2) 14:30	13:00 軽労化システム(2) 14:30	13:00 招待講演3: Dr. Georg von Wichert Robotics Inside: Integrated Industrial Systems based on Advanced Robotics Technologies 13:50
14:45 レスキュー工学(2) 16:15	14:45 医用工学と障害者支援(3) 16:15	14:45 レスキューを題材にしたロボットコンテスト(3) 16:30	14:45 バイオメテック知能とロボット(1) 16:15	14:45 人間機械共存システムの操作支援制御技術(3) 16:15	14:45 人工筋肉を目指したソフトアクチュエータ(1) 16:15	
16:45 レスキュー工学(3) 18:45	16:45 医用工学と障害者支援(4) 18:45		16:45 バイオメテック知能とロボット(2) 18:45	16:45 ユニバーサルデザインを考慮したシステム 18:45	16:45 人工筋肉を目指したソフトアクチュエータ(2) 18:45	

12月19日(水)

I室	J室	K室	L室	M室	N室	501室
9:15 消防防災とシステムインテグレーション(1) 10:45	9:15 ロボット聴覚 10:45	9:00 インテリジェントビークルのためのセンシングと制御(1) 10:45	9:15 多指ハンドとインテリジェント物体操作(1) 10:45	9:15 ロボット 10:45	9:15 計測 10:45	
11:00 消防防災とシステムインテグレーション(2) 12:30	11:00 行動理解・動作認識・人体モーション計測(1) 12:30	11:00 インテリジェントビークルのためのセンシングと制御(2) 12:30	11:00 多指ハンドとインテリジェント物体操作(2) 12:45	11:00 快適生活空間の創出(1) 12:30	11:00 人間運動特性のシステムインテグレーション(1) 12:30	
Lunch Time						
13:30 制御 15:00	13:30 行動理解・動作認識・人体モーション計測(2) 15:00	13:30 実学としての医工融合研究と医工ものづくりシステム(1) 15:00		13:30 快適生活空間の創出(2) 15:15	13:30 人間運動特性のシステムインテグレーション(2) 15:00	
16:00-16:50 表彰式 会場:福岡国際会議場 501室 17:10-18:10 特別講演 「生物の適応戦略を求めて」 藤原 庸 氏 (九州大学大学院理学研究院 教授) 会場: 会場:福岡国際会議場 501室 18:30-20:30 懇談会 会場: 福岡サンパレス 2階 パレスホール						

12月20日(木)

I室	J室	K室	L室	M室	N室	501室
9:15 遠隔操縦ロボットシステム(1) 10:45	9:15 次世代医療福祉システム(1) 10:45	9:15 地域連携を活用した科学/技術/環境/教育の新展開と事例発表 10:45	9:15 人と機械システムとしての医療・福祉工学(1) 10:45	9:15 自立生活に向けたリハビリテーションロボティクス 10:45	9:15 ヒューマノイド(1) 10:45	
11:00 遠隔操縦ロボットシステム(2) 12:30	11:00 次世代医療福祉システム(2) 12:30	11:00 作業をするロボット 12:30	11:00 人と機械システムとしての医療・福祉工学(2) 12:30	11:00 快適生活空間の創出(3) 12:30	11:00 ヒューマノイド(2) 12:30	
Lunch Time						
13:30 遠隔操縦ロボットシステム(3) 15:00	13:30 ソフトメカニズム(1) 15:00	13:30 実学としての医工融合研究と医工ものづくりシステム(2) 15:00	13:30 人と機械システムとしての医療・福祉工学(3) 15:00	13:30 快適生活空間の創出(4) 15:00	13:30 次世代ロボット共通プラットフォーム技術(1) 15:00	
15:15 ロボット・セラピー・システム 17:00	15:15 ソフトメカニズム(2) 16:45	15:15 実学としての医工融合研究と医工ものづくりシステム(3) 16:45		15:15 快適生活空間の創出(5) 16:45	15:15 次世代ロボット共通プラットフォーム技術(2) 16:45	

12月18日(火) 第1スロット

第A室(平安)	第B室(末広)	第C室(201)	第D室(202)
<p style="text-align: center;">1A1</p> <p style="text-align: center;">ヒューマン・ロボット・ インタラクション (1)</p> <p style="text-align: center;">10:15-12:00</p> <p style="text-align: center;">平田 泰久(東北大) 大村 廉(豊橋技科大)</p> <p>1A1-1 操作型作業機械の知能化に関する研究 早大 ○亀崎 允啓, 石井 孝洋, 岩田 浩康, 菅野 重樹</p> <p>1A1-2 上肢免荷機構による筋力低下者の卓上作業支援 筑波大 長谷川 泰久, ○木甲斐 智明, 筑波大附属病院 江口 清</p> <p>1A1-3 回生ブレーキを利用した足こぎ車椅子の受動的走行支援制御 東北大 ○平田 泰久, 河又 恒太, 佐々木 香菜, 小菅 一弘, ベルサイユ大 Eric Monacelli</p> <p>1A1-4 成長するロボットの研究 工学院大 ○鈴木 啓介, 高信 英明, 鈴木 健司, 三浦 宏文, 土田 崇弘</p> <p>1A1-5 領域可変複数線形モジュールによる人の操作特性の獲得 大阪市大 ○稲野 拓実, 田窪 朋仁, 上野 敦志</p> <p>1A1-6 相手の行動を観察・学習し真似をするエアホッケーロボットの開発 電通大 ○佐藤 雄也, 富沢 哲雄, 工藤 俊亮, 末廣 尚士</p> <p>1A1-7 エアホッケーロボットの止め打ち動作の実現 電通大 ○御堂丸 圭介, 富沢 哲雄, 工藤 俊亮, 末廣 尚士</p>	<p style="text-align: center;">1B1</p> <p style="text-align: center;">共創システム (1)</p> <p style="text-align: center;">10:30-12:00</p> <p style="text-align: center;">上浦 基(電機大) 郡司 幸夫(神戸大)</p> <p>1B1-1 <i>Keynote[2]</i> システム設計における共創という姿勢 東工大 ○三宅 美博</p> <p>1B1-2 身体表現の共創 東洋英和大 ○西 洋子, 早大 柳澤 裕樹, 辻 吉竜, 渡辺 貴文, 三輪 敬之</p> <p>1B1-3 共創表現メディアに関する研究 早大 ○栗栖 広明, 宮崎 義之, 林成紘, 板井 志郎, 三輪 敬之</p> <p>1B1-4 共創表現の遠隔支援 早大 ○鈴木 一穂, 長谷川 亮平, 板井 志郎, 三輪 敬之</p>	<p style="text-align: center;">1C1</p> <p style="text-align: center;">エージェント・シンセシス・エンジニアリングの設計・応用 (1)</p> <p style="text-align: center;">10:30-12:00</p> <p style="text-align: center;">成瀬 継太郎(会津大)</p> <p>1C1-1 機械学習による無人搬送車制御システムの獲得 北見工大 ○福原 隆宏, 渡辺 美知子, 鈴木 育男, 岩館 健司</p> <p>1C1-2 自動作曲システムのための楽曲評価モデル 北海道工大 ○丹羽 孔明, 湯川 恵子, 木下 正博, 三田村 保, 会津大 成瀬 継太郎, 北海道工大 川上 敬</p> <p>1C1-3 時間遅れを考慮した情報伝播モデルの提案 北大 ○小松 琢也, 北見工大 鈴木 育男, 北大 山本 雅人, 古川 正志</p> <p>1C1-4 ニコニコ動画のタグによる動画関係の研究 北大 ○高橋 文彦, 北見工大 鈴木 育男, 北大 山本 雅人, 古川 正志</p> <p>1C1-5 RNN 予測機構を用いたFuzzy 制御 東洋大 ○小林 美徳, 山田 和明, 松元 明弘</p> <p>1C1-6 乗務員の満足度と乗務員総数を考慮した最適鉄道乗務員スケジュールの自動作成 早大 ○西田 駿介, 渡辺 亮, 京三 製作所 高橋 正樹</p>	<p style="text-align: center;">1D1</p> <p style="text-align: center;">触覚・力覚 (1)</p> <p style="text-align: center;">10:30-12:00</p> <p style="text-align: center;">嵯峨 智(東北大)</p> <p>1D1-1 ガウス・ニュートン法を用いた磁気式触覚センサの変位及び回転の推定 神戸大 ○若林 岳人, 中本 裕之, 小林 太, 小島 史男, 神戸高专 武縄 悟</p> <p>1D1-2 全方位センシング可能なネット状近接覚センサの開発 電通大 ○金 彰海, 鈴木 陽介, 長谷川 浩章, 明 愛国, 下条 誠</p> <p>1D1-3 金属表面の検査のための触覚センサシステムの開発 九大 ○橋口 大輝, 菊植 亮, 山本 元司</p> <p>1D1-4 接触式センサを用いた農作物の株認識に関する研究 新潟工大 ○金子 瑛一郎, 大金 一二</p> <p>1D1-5 赤外線反射型センサアレーの発光位置制御による物体の質点モデル化 電通大 ○国府田 直人, 鈴木 陽介, 明 愛国, 東大 石川 正俊, 電通大 下条 誠</p>

※ *Keynote[1],[2]* はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間. 1講演分=15分)

第 E 室 (401, 402)	第 F 室 (405, 406)	第 G 室 (409)	第 H 室 (410)
<p style="text-align: center;">1E1</p> <p>移動ロボットの自己位置推定 (1)</p> <p style="text-align: center;">10:30-12:00</p> <p style="text-align: center;">水内 郁夫 (農工大) 竹内 栄二郎 (東北大)</p> <p>1E1-1 自由空間観測モデルを用いた位置推定の屋外での長期間実験による安定性検証 東北大 ○福井 貴久, 竹内 栄二郎, 大野 和則, 田所 諭</p> <p>1E1-2 移動体の高精度位置計測システムに関する基礎的研究 農工大 ○原田 康平, 和田 正義</p> <p>1E1-3 GPS 及び画像場所認識による場所依存のないロボスト自己位置推定 明治大 ○齊藤 隆仁, 黒田 洋司</p> <p>1E1-4 全方位カメラ画像の特徴量に基づくトポロジカルマップを用いた自己位置推定及びナビゲーション 農工大 ○市村 彰啓, 水内 郁夫</p> <p>1E1-5 RGB-Dカメラを用いた3次元環境地図作成 信州大 ○岡田 伸也, 鈴木 智, 河村 隆, 石井 崇大, 藤澤 陽平</p>	<p style="text-align: center;">1F1</p> <p>受動的ロコモーションの向こうに何が観える?(1)</p> <p style="text-align: center;">10:30-12:00</p> <p style="text-align: center;">大須賀 公一 (阪大)</p> <p>1F1-1 <i>Keynote[2]</i> 高速, 高効率, かつ高収束な動的歩容生成の実現可能性について 北陸先端大 ○浅野 文彦</p> <p>1F1-2 準受動 2 足歩行ロボットのモード分解による安定歩容生成 米子工専 ○木下 大, 松本 至</p> <p>1F1-3 SLIP モデルのダイナミクスを利用した 5 リンクロボットの高速走行生成 東工大 ○花澤 雄太, 山北 昌毅</p> <p>1F1-4 膝関節を持つ劣駆動 2 脚歩容における両脚支持状態の発現と転倒メカニズムについて 北陸先端大 ○大島 正嵩, 浅野 文彦</p>	<p style="text-align: center;">1G1</p> <p>RTミドルウェアコンテスト 2012(1)</p> <p style="text-align: center;">10:30-12:00</p> <p style="text-align: center;">佐藤 知正 (東大) 平井 成興 (千葉工大)</p> <p>1G1-1 <i>Keynote[1]</i> RT ミドルウェアコンテスト 2012 の狙い 産総研 ○神徳 徹雄, 安藤 慶昭, IHI 村上 弘記, セック 長瀬 雅之, 前川製作所 山下 智輝, 阪大大原 賢一, 早大 菅 佑樹, 芝浦工大 佐々木 毅, 電通大 末廣 尚士, JARA 濱田 彰一, 畑 能正, 富士通 神田 真司, 千葉工大 平井 成興</p> <p>1G1-2 音変換コンポーネントによる雨の不快感を解消するシステムの提案 芝浦工大 ○浦野 羅馬, 坂巻 一希, 佐々木 毅</p> <p>1G1-3 RT によるプレゼンテーション支援コンポーネント群 芝浦工大 ○佐々木 毅</p> <p>1G1-4 外部入力に適應し光が揺らぐランプの開発 芝浦工大 ○齊藤 文哉, 佐々木 毅</p> <p>1G1-5 対人追従ロボットの曲がり角見失い回復機能 東理大 ○太田 雅仁, 石井 裕規, 久原 太志, 竹村 裕, 溝口 博</p> <p>1G1-6 CHLAC を用いて歩行と停止とを見分けられる機能の Open-RTM モジュール化 東理大 ○石井 裕規, 久原 太志, 太田 雅仁, 竹村 裕, 溝口 博</p>	

※ *Keynote[1],[2]* はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間. 1 講演分=15 分)

第I室 (411)	第J室 (412)	第K室 (413)	第L室 (414)
	1J1 医用工学と障害者支援 (1) 10:30-12:00 永岡 隆 (早大)	1K1 レスキューを題材にした ロボットコンテスト (1) 10:00-12:00 土井 智晴 (府大高専)	1L1 サービスロボットの安全 化と関連安全技術者の 育成 10:30-12:00 木村 哲也 (長岡技科大) 五十嵐 広希 (電通大)
	1J1-1 BCIに用いる頭皮上脳波の解析 東海大 ○黒岩 稔, 肥田 陽介, 曲谷 一成	1K1-1 飛行型レスキューロボットの開発 徳島大 ○蔭山 弓子, 植村 慎司, 三輪 昌史	1L1-1 ダブルモータ駆動系における2重安全系の基礎的検討 大阪電通大 ○奥野 耕平, 神埜 奨太, 鄭 聖熹
	1J1-2 BMIシステムを構成するために用いるEEGの特徴量に対する考察 東海大 ○岡安 弘貴, 肥田 陽介, 曲谷 一成	1K1-2 レスコンに向けた救助用アームの検討 松江高専 ○森脇 祐介, 齊藤 陽平, 本間 寛己, 山田 拓也	1L1-2 模擬降雪装置を用いた屋外用ビジョン安全センサの性能評価について 産総研 ○角 保志, 金 奉根, 松本 吉央
	1J1-3 方向判別システムを付加した電子白杖による視覚障害者用道案内装置の開発 東海大 ○深沢 仁, 曲谷 一成	1K1-3 レスキューロボットのモジュール化制御と中央情報管理システム開発 大阪電通大 ○中村 祐一, 中森 智史, 薦田 誠, 入部 正継	1L1-3 不安定搭乗部上での搭乗者の急速体重移動時の挙動評価 大阪電通大 ○野口 慎司, 高原 郷司, 鄭 聖熹
	1J1-4 頸部より導出したSEMGを用いた音声認識手法の開発 東海大 ○三宅 祐也, 早大 永田 健太郎, 東海大 曲谷 一成	1K1-4 マスタースレーブシステムとトリージ対応の紹介 愛知工大 ○松原 秀彦, 向井 裕貴, 浅井 友将, 勝 玄毅, 奥川 雅之	1L1-4 <i>Keynote[2]</i> ISO DIS 13482 から見るサービスロボット安全技術育成の課題 長岡技科大 ○木村 哲也, 国際レスキュー研 高森 年
	1J1-5 表面筋電位を用いた力の強弱の推定 東海大 ○和田 拓也, 三宅 祐也, 二股 大央, 早大 永田 健太郎, 東海大 曲谷 一成	1K1-5 がんばろう KOBE のロボットとその特徴 神戸高専 ○藤本 敏彰, 花田 司, 和田 直樹, 古谷 龍, 朝倉 義裕, 小林 滋	
	1J1-6 SEMGを用いたロボットアームの制御に関する研究 東海大 ○平松 佑麻, 中田 健士朗, 瀬戸 翼, 曲谷 一成	1K1-6 MCTにおけるロボットシステムの開発 松江高専 ○花田 大輝, 森脇 祐介, 本間 寛己, 齊藤 陽平	
		1K1-7 第12回レスコンでの「救命ゴリラ!!」のロボット開発 大阪電通大 ○鮫島 智樹, 目黒 隼人, 田中 亮, 中村 介, 近藤 由規, 清家 悠太郎, 鼓 悠介, 平戸 裕司, 薦田 誠, 入部 正継	
		1K1-8 レスキューロボットコンテスト・シーズジャンボリー2012 in KOBEの実施報告 広島工大 ○寺西 大, 埼玉大 岩熊 孝幸, 府大高専 福祉科学研究会, 広島工大 科学部, 府大高専 土井 智晴, 愛知工大 奥川 雅之, レスコンシーズ実行委 レスコンシーズ実行委員会	

※ *Keynote[1],[2]* はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間. 1講演分=15分)

第 M 室 (502)	第 N 室 (503)	第 501 室 (501)	
<p style="text-align: center;">1M1</p> <p>人間機械共存システムの 操作支援制御技術 (1)</p> <p style="text-align: center;">10:30-12:00</p> <p>兼重 明宏 (豊田高専) 森 貴彦 (岐阜高専) 内山 直樹 (豊橋技科大)</p> <p>1M1-1 船上旋回クレーンにおける 感覚情報提示を用いた操縦者 育成支援システムと振動抑制搬 送システムの開発 豊橋技科大 ○伏見 翔馬, 佐々木 剛, Nyioh Yong Jian, 田崎 良 佑, 三好 孝典, 寺嶋 一彦</p> <p>1M1-2 天井クレーン遠隔搬送制 御系の設計 豊田高専 ○加藤 浩斗, 上木 諭, 兼重 明宏, 豊橋技科大 三好 孝 典, 寺嶋 一彦</p> <p>1M1-3 制約付きモデル予測制御 を用いた天井クレーンの遠隔操 縦システムに関する研究 岐阜高専 ○森 貴彦, 高木智之</p> <p>1M1-4 操作入力機器を介した制 動力による情報呈示が操作性に 与える影響 埼玉大 ○楓 和憲, 綿貫 啓一</p> <p>1M1-5 ディーゼルエンジンの回 転数操作支援制御 豊橋技科大 ○高橋 宏和, 海野 太郎, 内山 直樹, 佐野 滋則, 野 田 進, イーシーエス 藤田 曜示</p>	<p style="text-align: center;">1N1</p> <p>軽労化システム (1)</p> <p style="text-align: center;">10:30-12:00</p> <p>八木 栄一 (和歌山大) 田中 孝之 (北海道大)</p> <p>1N1-1 歩行と重量物持ち上げ動 作を支援するための軽量アシス トスーツの開発 和歌山大 ○佐藤 元伸, 八木 栄 一, 佐野 和男</p> <p>1N1-2 歩行動作を支援するた めの人体モデルと関節角度を用 いた空気圧式パワーアシスト制 御 和歌山大 ○松本 祐磨, 八木 栄 一, 佐藤 元伸, 佐野 和男</p> <p>1N1-3 マテリアルハンドリング における作業負担を軽減するパ ワーアシストロボット 長崎大 ○高嶋 恵佑, 立石 雄也, 大隈 将平, 諸麦 俊司, 石松 隆 和, 豊橋技科大 三好 孝典, 寺嶋 一彦</p> <p>1N1-4 3次元動作を補助するセ ミアクティブ軽労化スーツ 北大 ○日下 聖, 田中 孝之, 奈 良 博之, 三菱電機エンジニアリ ング 山岸 孝幸, 小倉 庄太郎</p> <p>1N1-5 建設作業用上向き作業ア シストスーツの開発 北大 ○松本 浩輔, 田中 孝之, 大 林組 矢田 和也</p> <p>1N1-6 方向依存型スノーワイ パーの研究 阪大 ○是竹 竜馬, 東森 充, 金子 真</p>	<p style="text-align: center;">招待講演</p> <p style="text-align: center;">10:00-11:50</p> <p>講演 1 10:00~10:50 Prof. Mark W. Spong (University of Texas at Dallas, USA) Some Issues in the Control of Networked Robots</p> <p>講演 2 11:00~11:50 Prof. Alexey Borisov (Udmurt State Univer- sity, Russia) The conservation laws and control theory in nonholo- nomic systems</p>	

※ Keynote[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間. 1講演分=15分)

12月18日(火) 第2スロット

第A室(平安)	第B室(末広)	第C室(201)	第D室(202)
1A2 ヒューマン・ロボット・ インタラクション (2) 13:00-14:30 中内 靖(筑波大) 大村 廉(豊橋技科大)	1B2 共創システム (2) 13:00-14:30 森川 治(産総研) 板井 志郎(早大)	1C2 エージェント・シンセシ ス・エンジニアリングの 設計・応用 (2) 13:00-14:30 山本 雅人(北大)	1D2 触覚・力覚 (2) 13:00-14:30 牧野 泰才(慶大)
1A2-1 <i>Keynote[2]</i> ウェアラブル コミュニケーションロボット 山形大 ○妻木 勇一 1A2-2 観客の感情評価に基づく インタラクティブ型アミューズ メントロボットシステムの研究 日大 ○藤田 茜, 栗原 真美, 羽多 野 正俊 1A2-3 犬の動物行動学に基づく ロボットの振る舞いによる情報 伝達 中央大 ○市川 拓也, 新妻 実保 子 1A2-4 同調するアンドロイドの 操作によるパーソナル・スペー スの変化 東理大 ○田中 花央理, 産総研 吉 川 雅博, 松本 吉央, 東理大 佐々 木 信也	1B2-1 アリのナビゲーションに おける記号創発 神戸大 ○郡司 ペギオ 幸夫, 崎 山 朋子 1B2-2 共創的コミュニケーション の前提 東工大 ○小川 健一朗, 三宅 美 博 1B2-3 アブダクティブ推論に基 づく市場変動モデルと認知実験 の構成 電機大 ○上浦 基, 村田 結 1B2-4 動的な適応ネットワーク が示す機能的分化と分配・利得 のトレードオフの解消 神戸大 ○新里 高行, 郡司 ペギ オ 幸夫 1B2-5 束論を用いた複雑ネット ワークの頑健性の解析 神戸大 ○都丸 武宜, 郡司 幸夫 1B2-6 共創の前提としての観測 者 日本女子大附属高 ○澤 宏司	1C2-1 水田環境における差動車 輪型ロボットの移動制御 会津大 ○丸山 敦規, 成瀬 継太 郎 1C2-2 物理環境における犬モデ ルの遊泳行動の獲得 北見工大 ○三串 邦明, 渡辺 美 知子, 鈴木 育男, 岩館 健司 1C2-3 運動学計算の分散化と超 冗長ロボットの運動学計算 旭川高専 ○佐竹 利文, 九工大 林 朗弘, 会津大 成瀬 継太郎, 北 見工大 鈴木 育男, 有明高専 原 楨 真也 1C2-4 マルチエージェントシス テムに基づくモデルロボットの 開発 有明高専 ○荒木 隆太郎, 原楨 真也, 九工大 林 朗弘, 小森 望 充, 旭川高専 佐竹 利文 1C2-5 物理現象に基づく海洋植 物群の動的成長パターンとその 挙動 北大 ○小川 純, 北見工大 鈴木 育男, 北大 山本 雅人, 古川 正志 1C2-6 異種ロボット群による障 害物クラスター形成 阪大 ○末岡 裕一郎, 北 卓人, 石 川 将人, 杉本 靖博, 大須賀 公 一, 東北大 石黒 章夫	1D2-1 時間変調移動荷重を用い た単一走査表面硬さ分布計測 東大 ○藤原 正浩, 篠田 裕之 1D2-2 抵抗ネットワークを持つ 光学式センサアレイにおける回 路設計の検討と三次元入カイン タフェースへの応用 電通大 ○有田 輝, 鈴木 陽介, 明 愛国, 東大 石川 正俊, 電通大 下 条 誠 1D2-3 多機能型圧力分布測定シ ステムの検討 佐賀大 ○中村 亮, 木本 晃 1D2-4 指モデルを装着した摩擦 評価システム 山形大 ○倉光 慶太郎, トリニ ティラポ 野村 俊夫, 野村 修平, 慶大 前野 隆司, 山形大 野々村 美宗 1D2-5 マイスナー小体の発生過 程についての考察 名工大 ○ PHAM QUANG TRUNG, 星 貴之, 田中 由浩, 佐野 明人 1D2-6 マイスナー小体の空間配 置についての考察 名工大 ○星 貴之, PHAM QUANG TRUNG, 田中 由浩, 佐野 明人

※ *Keynote[1],[2]* はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間. 1講演分=15分)

第 E 室 (401, 402)	第 F 室 (405, 406)	第 G 室 (409)	第 H 室 (410)
1E2	1F2	1G2	1H2
移動ロボットの自己位置推定 (2)	受動的ロコモーションの向こうに何が観える? (2)	RTミドルウェアコンテ スト 2012(2)	空間知能化とアプリケーション (1)
13:00-14:30	13:00-14:30	13:00-14:30	13:00-14:30
坪内 孝司 (筑波大) 竹内 栄二郎 (東北大)	浅野 文彦 (北陸先端大)	岡田 浩之 (玉川大) 矢口 裕明 (東大)	長谷川 勉 (九大) 橋本 秀紀 (中央大)
1E2-1 路面環境地図に基づくオドメトリの系統誤差の校正 筑波大 ○山田 大地, 大矢 晃久	1F2-1 <i>Keynote[2]</i> 母関数対を用いた有限時間最適制御の解法と最適歩容生成 京大 ○藤本 健治, 名大 Zhiwei HAO	1G2-1 ROS ノード群と RT コンポーネント群との連携による Roomba の高機能化 東理大 ○久原 太志, 石井 裕規, 太田 雅仁, 竹村 裕, 溝口 博	1H2-1 状況構造アウェアネス : グラフ構造推定に基づく状況予測 東理大/産総研 ○松永 岳人, 産総研 北村 光司, 西田 佳史, 東理大 竹村 裕
1E2-2 床面の点群模様を利用した移動ロボット自己位置検出手法における誤検出の判別に関する検討 東理大 ○関口 智, 清水建設 深瀬 勇太郎, 東理大 河野 正貴, 川端 裕基, 木村 真一	1F2-2 膝有り 2 脚走行におけるエネルギー供給問題 名工大 ○佐藤 裕太, 小島 瑞貴, 馬場 文哉, 佐野 明人	1G2-2 モーションキャプチャデバイスを利用可能にする RSNP Gateway RTC の開発 産技大院大 ○部家 翔太, 丸山 智也, 村松 恭子, IT ソーシャルワーク 岡部 泉, 産技大院大 成田 雅彦, 土屋 陽介, 加藤 由花	1H2-2 三次元形状復元システムのための分散センサノードの RT コンポーネント化 明治大 ○石丸 隆士, 森岡 一幸
1E2-3 2 次元測域センサデータの空間周波数解析に基づく大域的自己位置推定手法の開発 筑波大 ○阪東 茂, 原 祥堯, 坪内 孝司	1F2-3 抑制足形状による膝付 2 脚受動歩行機での 3D 歩行の安定化 未来大 ○菅原 学, 石石 直也, 大御堂 尊, 福岡工大 兵頭 和幸, 未来大 三上 貞芳	1G2-3 RTC ビルダ on the Web 産総研 ○原 功	1H2-3 知能化空間における生活データ記録のための人物認識 立命館大 ○吉村 晃, 斎藤 和史, TRAN DINH TUAN, 李 周浩
1E2-4 最大事後確率推定により過信を防いだ Point Cloud マッチングによる自己位置推定 筑波大 ○原 祥堯, 阪東 茂, 坪内 孝司	1F2-4 受動脚・能動体幹による受動歩行 名工大 ○山本 朋典, 俵 慎太郎, 田中 由浩, 帝京大 池俣 吉人, 名工大 佐野 明人	1G2-4 コマンド式サーボモータを用いたロボットアーム RTC 電通大 ○松田 啓明, 末廣 尚士	1H2-4 多様な見え変化を許容した物体持ち込み・持ち去り履歴ロギングシステム 立命館大 ○川本 祥悟, 池上 貴之, 岡本 和浩, TRUONG TUAN MANH, 松尾 直志, 島田 伸敬
1E2-5 ログデータに基づく事前センサプランニングを用いた移動ロボットの自律走行 明治大 ○犀川 裕一, 森岡 一幸		1G2-5 Windows が動作する超小型 SEED PC を用いた分散型 RT システム 個人 ○遠藤 嘉将	1H2-5 知能化空間における携帯端末を用いたリアルタイムインタラクション (第 2 報) 立命館大 ○小野 健太郎, 李 周浩
1E2-6 ランドマークを用いた自律ロボットのための地図生成 東洋大 ○高松 雄, 山田 和明, 松元 明弘		1G2-6 クアッドロータを制御する RT コンポーネント群 都立産技研 ○佐々木 智典, 島田 茂伸	1H2-6 サイン波を用いた視覚障がい者のためのメンタルマップ形成支援ツール 中央大 ○塩崎 寛, 新妻 実保子

※ *Keynote[1],[2]* はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間. 1 講演分=15 分)

12月18日(火) 第2スロット

第I室 (411)	第J室 (412)	第K室 (413)	第L室 (414)
1I2	1J2	1K2	1L2
レスキュー工学 (1)	医用工学と障害者支援 (2)	レスキューを題材にした ロボットコンテスト (2)	データ工学ロボティクス
13:00-14:30	13:00-14:30	13:00-14:30	13:00-14:30
徳田 献一 (和歌山大)	京相 雅樹 (都市大)	奥川 雅之 (愛知工大)	大野 和則 (東北大) 山崎 公俊 (東大)
<p>1I2-1 がれきにおけるレスキューロボットの移動性評価に関する研究 北大 ○川尻 将大, 小野里 雅彦, 田中 文基</p> <p>1I2-2 小型移動ロボットの遠隔操作による火山活動区域の観察 東北大 ○永谷 圭司, 千葉工大 西村 健志, 吉田 智章, 小柳 栄次, 工学院大 羽田 靖史, 芝浦工大 油田 信一, 阪大 多田隈 建二郎</p> <p>1I2-3 車輪型軽量火山探査ロボットの開発と遠隔操作試験 東北大 ○山内 元貴, 秋山 健, 高橋 悠輔, 永谷 圭司, 吉田 和哉, 工学院大 羽田 靖史</p> <p>1I2-4 多重多段ファジィ推論による要救助者発見システムの提案 埼玉工大 ○趙 高舉, 岡本 良介, 橋本 智己</p> <p>1I2-5 ICT 技術を用いた消防隊員遠隔支援用レスキューベストの開発 府大高専 ○土井 智晴, 愛知工大 奥川 雅之, 岡山県大 山内 仁, 岡山大 宗澤 義臣, IRS 高森 年, 近大 大坪 義一, 岡山理大 衣笠 哲也</p> <p>1I2-6 歩行者シミュレーションを用いた広域災害対策の立案支援 産総研/JST ○山下 倫央, 岡田 崇, 産総研 野田 五十樹</p>	<p>1J2-1 SVMを用いたSEMGによる前腕部動作認識システムの開発に関する検討 東海大 ○二股 大央, 早大 永田 健太郎, 東海大 曲谷 一成</p> <p>1J2-2 MP3 音源が人の脳波に与える影響についての解析 東海大 ○手島 成也, 曲谷 一成</p> <p>1J2-3 カ覚フィードバックを用いた視覚障害者に対する GUI 操作補助の提案 埼玉大 ○多門 良, 高崎 正也, 水野 毅, EPFL Hannes Bleuler</p> <p>1J2-4 操作性向上のためのカ覚提示タッチパッドの改善 富山県大 ○青木 真人, 小柳 健一, 本吉 達郎, 大島 徹</p> <p>1J2-5 がん診断を目的としたFFT の DNA ploidy 解析への応用 東京工科大 ○日向 奈恵, がん研究会 神田 浩明, 日本光電 塩山高広, 鈴木 あかね, 東京工科大 武田 朴, がん研究会 石川 雄一, 山口 敏晴, 東京工科大 加藤 洋</p> <p>1J2-6 ハイパースペクトルイメージャーを用いたメラノーマの自動診断—第4報— 早大 ○永岡 隆, 中村 厚, 山口 麻人, 秋山 彩織, 静岡がんセンター 清原 祥夫, 信州大 古賀 弘志, 斎田 俊明, 早大 宗田 孝之</p>	<p>1K2-1 <i>Keynote</i>[2] ガラパゴス化する日本のロボコン 長岡技科大 ○木村 哲也</p> <p>1K2-2 レスキューロボットコンテストによるメカトロニクス教育の展開 松江高専 ○齊藤 陽平, 本間 寛己, 藤岡 美博, 新野邊 幸市</p> <p>1K2-3 第12回レスキューロボットコンテストにおける大阪電気通信大学チームの取り組み 大阪電通大 ○上殿 泰生, 奥田 友彦, 鹿島 健吾, 中井 智貴, 中村 祐一, 中森 智史, 目黒 隼人, 立花 勢司, 薦田 誠, 升谷 保博, 入部 正継</p> <p>1K2-4 第12回レスキューロボットコンテストにおける神戸大学「六甲おろし」の取り組み 神戸大 ○渡邊 嵩智, 柏木 洋慶, 平井 一駿, 長谷川 正悟, 中辻 秀憲, 義澤 康男</p> <p>1K2-5 第12回レスキューロボットコンテストにおける神戸市立科学技術高等学校・科学技術研究会の取り組み 神戸科技高 ○榎田 剣, 増尾 樹, 時信 勇軌, 吉原 健人, 森脇 祐太, 藤江 啓太, 青木 誠, 茶島 晋治, 半田 純一, 登 弘聡</p>	<p>1L2-1 <i>Keynote</i>[2] ロボティクスのためのデータマイニング・機械学習 産総研 ○麻生 英樹, 浅野 太, 三浦 郁奈子, 梶田 秀司</p> <p>1L2-2 活動量センシングによるiADL スコアの統計的予測 東大 ○下坂 正倫, 増田 慎也, 武市 一成, 福井 類, 佐藤 知正</p> <p>1L2-3 事前情報を利用した単一画像からの道路認識 千葉工大 ○入江 清, 友納 正裕</p> <p>1L2-4 犬の歩容の特徴に着目した位置・姿勢推定 東北大 ○坂口 尚己, 大野 和則, 竹内 栄二郎, 田所 諭</p> <p>1L2-5 押し動作に基づく対象物セグメンテーションに適した距離・画像情報の特徴量評価 東北大 ○坪田 真延, 大野 和則, 田所 諭, 竹内 栄二郎</p>

※ *Keynote*[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間. 1講演分=15分)

第 M 室 (502)	第 N 室 (503)	第 501 室 (501)	
<p style="text-align: center;">1M2</p> <p>人間機械共存システムの 操作支援制御技術 (2)</p> <p style="text-align: center;">13:00-14:30</p> <p style="text-align: center;">稲葉 毅 (東海大) 佐野 滋則 (豊橋技科大) 三好 孝典 (豊橋技科大)</p> <p>1M2-1 高摩擦力を考慮した外乱 オブザーバによるセンサレス・ パワーアシストシステムの構築 豊橋技科大 ○今井 涼介, 三好 孝典, 寺嶋 一彦, オチアイネク サス 落合 金光</p> <p>1M2-2 モデル予測制御を用いた 動作予測に基づくパワーアシス トシステムの開発 岐阜高専 ○瓜野 琢也, 森 貴彦</p> <p>1M2-3 PFC を用いた動作予測 に基づくパワーアシストシステ ムの開発 岐阜高専 ○杉田 広地, 森 貴彦</p> <p>1M2-4 位置決めしやすいパワー アシストシステムの制御 東海大 ○周 宇航, 稲葉 毅</p> <p>1M2-5 差動駆動操舵機構を用い たパワーアシスト制御型全方向 移動台車の開発とモータ出力低 減化手法の提案 豊橋技科大 ○上野 祐樹, 岐阜 高専 北川 秀夫, ケーイーアール 柿原 清章, 豊橋技科大 寺嶋 一 彦</p> <p>1M2-6 衝突回避と片流れ防止を 考慮した電動車椅子の操作支援 制御 豊橋技科大 ○高橋 大樹, 藤原 敬弘, 佐野 滋則, 内山 直樹</p>	<p style="text-align: center;">1N2</p> <p>軽労化システム (2)</p> <p style="text-align: center;">13:00-14:30</p> <p style="text-align: center;">諸麦 俊司 (長崎大) 田中 孝之 (北大)</p> <p>1N2-1 パワーアシストスーツの ための力学的信号を用いた歩行 意図推定 和歌山大 ○早馬 佑一, 八木 栄 一, 佐野 和男, 佐藤 元伸</p> <p>1N2-2 ヒトの生体信号に基づく 福祉機器の評価のための計測と 解析に関する基礎的研究 諏訪東理大 ○井上 拓晃, 清水 俊治, 北大 田中 孝之, 北海道工 大 敦賀 健志</p> <p>1N2-3 腰補助用マッスルスーツ のフィールドテスト アマゾンジャパン・ロジステイ クス ○佐藤 千恵, 川野 恭史, 渡 邊 博美, 東理大 梅原 英之, 中村 裕紀, 小林 宏</p> <p>1N2-4 実フィールド試験用ス マートスーツの開発と酪農作業 補助 北大 ○奈良 博之, 田中 孝之, 日 下 聖, 三菱電機エンジニアリン グ 山岸 孝幸, 小倉 庄太郎</p> <p>1N2-5 筋力補助スーツを用いた 長期農作業による身体機能への 影響評価 道総研 ○吉成 哲, 北大 田中 孝 之, 瀧澤 一騎, 奈良 博之, スマ ートサポート 鈴木 善人, 道総研 前 田 大輔, 中島 康博, 桑野 晃希</p> <p>1N2-6 雪かき用筋力補助スーツ による軽労化効果の評価 北大 ○瀧澤 一騎, 田中 孝之, ス マートサポート 鈴木 善人, 道総 研 吉成 哲</p>	<p style="text-align: center;">招待講演</p> <p style="text-align: center;">13:00-13:50</p> <p>講演 3 13:00~13:50 Dr. Georg von Wichert (Siemens Corporate Technology, Germany) Robotics Inside: Integrated Industrial Systems based on Advanced Robotics Tech- nologies</p>	

※ *Keynote*[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間. 1 講演分=15 分)

12月18日(火) 第3スロット

第A室(平安)	第B室(末広)	第C室(201)	第D室(202)
<p>1A3</p> <p>ヒューマン・ロボット・インタラクション (3)</p> <p>14:45-16:30</p> <p>平田 泰久(東北大) 長谷川 泰久(筑波大)</p>	<p>1B3</p> <p>共創システム (3)</p> <p>14:45-16:15</p> <p>西 洋子(東洋英和大) 山本 知仁(金沢工大)</p>	<p>1C3</p> <p>スワームロボティクス (1)</p> <p>14:45-16:15</p> <p>大倉 和博(広島大)</p>	<p>1D3</p> <p>触覚・力覚 (3)</p> <p>14:45-16:30</p> <p>梶本 裕之(電通大)</p>
<p>1A3-1 人の操作履歴に基づくマルコフモデルを用いた操作支援 大阪市大 ○石田 弦也, 田窪 朋仁, 上野 敦志</p> <p>1A3-2 人・ロボット間の物理協調において動作リズムを視覚情報により提示する効果の解析 筑波大/AIST ○米倉 健太, HRI-JP 金 天海, AIST/筑波大 横井 一仁, HRI-JP 中臺 一博, 辻野 広司</p> <p>1A3-3 遠隔対話ロボットによる無意識的身ぶりの表出と発話衝突回避について 筑波大 ○長谷川 孔明, 中内 靖</p> <p>1A3-4 独居高齢者に能動的に話しかける発話ロボットの提案 筑波大 ○李 雪, 長谷川 孔明, 中内 靖</p> <p>1A3-5 スマートフォン上のパーソナルロボットを用いたコミュニケーションツール 首都大 ○野村 駿, 青木 広貴, トヨタ自動車 李 海妍, 首都大 下川原 英理, 山口 亨</p> <p>1A3-6 人間-コンピュータ間の新たなインタラクションのための未来型ロボティクスコンピュータの開発 立命館大 ○前川 晃祐, 朴 鐘承, 岩本 健児, ETRI 李 周行, 立命館大 李 周浩</p> <p>1A3-7 ペン型デバイスを用いたFRCとのインタラクション手法 立命館大 ○岩本 健児, 前川 晃祐, ETRI 李 周行, 立命館大 李 周浩</p>	<p>1B3-1 環境への能動的な働きかけは時間知覚を変容させる 東大/東工大 ○緒方 大樹, 東工大 西 惇宏, 横山 正典, 古里 真康, 三宅 美博</p> <p>1B3-2 中枢神経系疾患患者における奥行き感変容の擬似体験手法に関する研究 早大 ○山田 優太郎, 堀内 智貴, 藍野大 玉地 雅浩, 早大 上杉 繁</p> <p>1B3-3 上肢のねじり動作構築のための手がかり探索支援インタフェースの開発 早大 ○大室 堯生, 武藤 琢真, 上杉 繁</p> <p>1B3-4 自動車運転における車両周囲情報の知覚-行動についての共創的考察 東工大 ○近藤 崇之, 三宅 美博</p> <p>1B3-5 多人数拍手インタラクションにおけるリズムと盛り上がり分析 関西学院大 ○山口 真実, 山本 倫也, 岡山県大 渡辺 富夫</p> <p>1B3-6 映像フェデレーションのためのビデオ信号の提案 産総研 ○森川 治, 戸田 賢二, 阪大 前迫 孝憲</p>	<p>1C3-1 <i>Keynote[2]</i> 相互予期が形成する群れの構造 神戸大 ○郡司 ベギオ 幸夫</p> <p>1C3-2 回転運動するランドマークに対するトビイロケアリの反応 神戸大 ○箕浦 舞, 国立情報学研究所 園田 耕平, 神戸大 崎山 朋子, 郡司 ベギオ 幸夫</p> <p>1C3-3 アリの行動モデルの構築と餌の密度がコロニーサイズに与える影響の考察 京大 ○小川 雄一, 花本 惣平, 琉球大 辻 和希, 京大 松野 文俊</p> <p>1C3-4 マクロモデルによるグンタリアの行動シミュレータ構築と利他行動の解析 京大 ○花本 惣平, 松野 文俊</p> <p>1C3-5 自律分散的フォーメーションフライトの形状形成に関する研究 東理大 ○佐々 優和, 木村 真一</p>	<p>1D3-1 確率共鳴現象を利用した指先知覚感度の向上 広島大 ○末田 大和, 服部 稔, 澤田 紘幸, 惠木 浩之, 大段 秀樹, 東理大 竹村 裕, ジョージア工科大 上田 淳, 広島大 辻 敏夫, 栗田 雄一</p> <p>1D3-2 指先の振動モードと周波数感度特性の関係解明 慶大 ○牧野 泰才, 西尾 未希, 前野 隆司</p> <p>1D3-3 振動触覚による運動感における触覚提示物体の形状依存性の評価 慶大 ○水品 友佑, 東大 家室 証, 慶大 南澤 孝太, 稲見 昌彦, 館 暲</p> <p>1D3-4 振動刺激の重畳を用いた鮮やかな触刺激に関する研究 東大 ○櫻井 達馬, 篠田 裕之, 東北大 昆陽 雅司</p> <p>1D3-5 遠隔部位への触刺激による触知覚増強 名工大 ○田中 由浩, 長井 孝憲, 佐野 明人</p> <p>1D3-6 振動刺激によるマスキングが上肢の打撃力調整タスクに及ぼす影響 東北大 ○藤田 晴千, 永谷 直久, 昆陽 雅司, 田所 諭</p> <p>1D3-7 触覚刺激による聴覚強度知覚への影響 電通大 ○岡崎 龍太, 蜂須 拓, 佐藤 未知, 福嶋 政期, 梶本 裕之, バリ大 大六 Hayward Vincent</p>

※ *Keynote[1],[2]* はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間. 1講演分=15分)

第 E 室 (401, 402)	第 F 室 (405, 406)	第 G 室 (409)	第 H 室 (410)
1E3	1F3	1G3	1H3
移動ロボットのための移動機構の新提案 (1)	受動的ロコモーションの向こうに何が観える? (3)	RTミドルウェアコンテスト 2012(3)	空間知能化とアプリケーション (2)
14:45-16:15	14:45-16:15	14:45-16:15	14:45-16:15
多田隈 建二郎 (阪大)	佐野 明人 (名工大)	琴坂 信哉 (埼玉大) 神田 真司 (富士通研)	森 武俊 (東大) 李 周浩 (立命館大)
1E3-1 テンセグリティ構造を利用した小型水中ロボットの開発 近大 ○宮村 登洋, 柴田 瑞穂, 宮田 繁春	1F3-1 <i>Keynote[2]</i> ZMP 歩行と受動歩行の接点をさぐる 産総研 ○梶田 秀司	1G3-1 RTM で動作する人追尾可能なカメラモジュールの開発 芝浦工大 ○生田目 祥吾, 石田 真一, 松日楽 信人	1H3-1 レーザレンジファインダの反射強度を利用した物体及びロボットの位置計測 九大 ○表 允哲, 田中 真英, 長谷川 勉, 辻 徳生, 諸岡 健一, 倉爪 亮
1E3-2 粉粒体を用いた柔軟変形移動機械の研究 千葉工大 ○畠中 孝侑, 青木 岳史	※キーノート講演終了後にパネルディスカッションを行います パネルディスカッション 「ZMP 歩行と受動歩行の接点をさぐる」	1G3-2 MRPT を用いた環境地図作成用 RT コンポーネント 奈良工専 ○吉本 公則, 西 諒一郎, 上田 悦子	1H3-2 レーザレンジファインダを用いた床上センシングによる室内生活行動の計測 九大 ○田中 真英, 表 允哲, 辻 徳生, 長谷川 勉, 諸岡 健一, 倉爪 亮
1E3-3 全方位対称型脚機構を用いた脚移動ロボットによる不整地移動に関する研究 未来大 ○池田 和則, 若原 拓己, 三上 貞芳		1G3-3 RT Components for using MORSE Realistic Simulator for Robotics 豊橋技科大 ○Igi Ardiyanto, Yuki Okada, Jun Miura	1H3-3 移動ロボットに搭載されたセンサを用いた拡張現実感のためのカメラ位置推定法 明治大 ○笹渕 弘輝, 森岡 一幸
1E3-4 弾性球形車輪を用いた不整地移動体の開発 千葉工大 ○嶋岡 瑞己, 三森 哲, 青木 岳史		1G3-4 小型ヒューマノイドのための RTM を用いた共通プラットフォームの開発 電通大 ○佐藤 隆紀, 松田 啓明, 藤枝 元幸, 畑 元, 明 愛国	1H3-4 空間知能化における現実物体と仮想情報間での隠蔽表現 中央大 ○新井 雅海, 中村 壮亮, 大野 寛和, 昆野 友樹, 橋本 秀紀
		1G3-5 組込み機器用 RT コンポーネント開発環境 ATDE for OpenRTM-aist 産総研 ○安藤 慶昭	1H3-5 動体追跡のための FPGA ベースカメラノードにおける効率的な画像処理回路設計 明治大 ○菊池 創, 森岡 一幸
		1G3-6 対戦アルゴリズムを容易に変更可能なエアホッケーロボット RTC 電通大 ○佐藤 雄也, 末廣 尚士	1H3-6 空間メモリを利用した作業内容や環境の変化を考慮した作業支援システムの提案 中央大 ○白石 歩, 新妻 実保子

※ *Keynote[1],[2]* はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間. 1 講演分=15 分)

12月18日(火) 第3スロット

第I室 (411)	第J室 (412)	第K室 (413)	第L室 (414)
1I3	1J3	1K3	1L3
レスキュー工学 (2)	医用工学と障害者支援 (3)	レスキューを題材にした ロボットコンテスト (3)	バイオミメティック知能 とロボット (1)
14:45-16:15	14:45-16:15	14:45-16:30	14:45-16:15
奥川 雅之 (愛知工大)	武田 朴 (東京工大)	大金 一二 (新潟工大)	渡辺 桂吾 (岡山大) 前田 裕 (関西大) 泉 清高 (佐賀大)
<p>1I3-1 被災建物内探査ロボットのための薄型で耐衝撃性を有する接触力センサの開発 東北大 ○東 和幸, 鈴木 貴広, 大野 和則, 竹内 栄二郎, 田所 諭</p> <p>1I3-2 受動サブローラーを持つクローラー型ロボットの角度拘束条件の検討 愛知工大 ○鈴木 壮一郎, 長谷川 慧, 奥川 雅之</p> <p>1I3-3 低周波 RFID タグの位置推定技術を応用した要救助者探索 電通大 ○千葉 昭宏, 奈良 高明</p> <p>1I3-4 FNet-HIによるセンサ・操縦システム 和歌山大 ○浜野 太輔, 徳田 献一</p> <p>1I3-5 レスキューロボット FMTの遠隔操縦システム 和歌山大 ○平山 達也, 徳田 献一, 岡山理大 衣笠 哲也, 松江高専 土師 貴史, 消防研 天野 久徳</p> <p>1I3-6 3次元地形情報収集のための一般化 Rodrigues parametersを用いた姿勢推定 京大 ○角江 政俊, 中西 弘明, 大阪府立大 金田 さやか, 京大 榎木 哲夫</p>	<p>1J3-1 短下肢装具の可変距腿関節軸機構の開発 立命館大 ○佐々木 駿, 小澤 隆太</p> <p>1J3-2 脳血管障害者のためのリハビリテーション用自転車シミュレータの開発 東洋大 ○高橋 良至, 首都大 新田 収, 芝浦工大 米田 隆志</p> <p>1J3-3 複数被験者による口部入力インターフェースの操作性の評価 九大 ○江藤 竜徳, 池田 毅, 山本 元司</p> <p>1J3-4 4輪型電動アシストパーソナルモビリティを用いた高齢者・歩行機能障害者の移動支援機器としての検討 福まち研 ○李 虎奎, 東洋大 米田 郁夫, 橋詰 努, 高橋 良至, 鈴木 哲郎, 埼玉リハ 河合 俊宏</p> <p>1J3-5 箸型食事支援ロボットの開発 函館高専 ○澤谷 知輝, 上村 卓也, 中村 尚彦, 竹内 岳, 浜 克己</p> <p>1J3-6 移動ロボットを利用したライフサポートシステム REACH 日大 ○遠藤 麻衣, 村上 和馬, 遠藤 央, 柿崎 隆夫</p>	<p>1K3-1 RoboCup レスキュー実機リーグにおけるフィールド障害物に関する研究 新潟工大 ○丹呉 丈志, 大金 一二, 長岡技科大 木村 哲也, 新潟工大 柴野 康介</p> <p>1K3-2 STeLA リーダーシップフォーラム 2012 におけるレスキューロボット開発の実践 京大 ○生津 路子, 井上 剛史, Ecole Centrale de Lille/慶大 Kalchman Johann, Delft Univ. of Tech. Rozemuller Chris, Lockheed Martin Advanced Tech. Lab. Hemann Garrett, 東大 中根 拓, 東工大 高橋 航圭, 坂本 啓, 齋藤 滋規, 産技短大 二井見 博文</p> <p>1K3-3 第12回レスキューロボットコンテストのまとめ 府大高専 ○土井 智晴, 愛知工大 奥川 雅之, 岡山大 宗澤 良臣, 岡山県大 山内 仁, レスコン実行委 レスキューロボットコンテスト実行委員会</p> <p>1K3-4 第12回レスキューロボットコンテストにおける計算機システム 大阪電通大 ○小枝 正直, 大阪府立大 小島 篤博, 岡山県大 山内 仁, レスコン実行委 榎永 沙織, レスキューロボットコンテスト実行委員会</p> <p>1K3-5 第12回レスキューロボットコンテストにおける無線LANおよび無線通信システムの管制 徳島大 ○三輪 昌史, 産技短大 二井見 博文, 愛知工大 奥川 雅之, レスコン実行委 レスキューロボットコンテスト実行委員会</p> <p>1K3-6 レスキューロボットコンテストに用いるダメージ計測用ダミーの改良 福山大 ○佐賀 正典, 沖 俊任, 江崎 拓郎, 石川高専 藤岡 順, 星翔高 立花 勢司, 阪大 松下 雄貴, レスコン実行委 レスキューロボットコンテスト実行委員会</p> <p>1K3-7 ヒト型レスキューロボットコンテスト 2012 と搭載カメラ遠隔操縦の検討 産技短大 ○二井見 博文, 大阪電通大 升谷 保博</p>	<p>1L3-1 無線ネットワークに基づく複数の移動ロボットの動的サンプリング時間の評価 山口理科大 ○大塚 章正, 永田 寅臣, 荒木 祥吉, 今澤 祐亮, 沖野 敬宏, 本田 拓矢</p> <p>1L3-2 後輪操舵アシスト制御による車両状態安定化 首都大 ○吉田 圭吾, 都立産技高専 笠原 美左和, 首都大 森 泰親</p> <p>1L3-3 同時摂動を用いたリカルメント型ニューラルネットワークによる SCARA ロボットの軌道制御 関西大 ○石橋 直之, 伊藤 秀隆, 前田 裕</p> <p>1L3-4 タコ型マニピュレータの強化学習による自律制御 法政大 ○黒江 聡, 伊藤一之</p> <p>1L3-5 真正粘菌変形体に着想を得た多様な振る舞いを示す静水力学的骨格ロボットの実機実現 東北大 ○出井 遼, 広島大/JSPS/JST CREST 梅舘 拓也, 広島大 伊藤 賢太郎, 東北大/JST CREST 石黒 章夫</p> <p>1L3-6 クモヒトデのロコモーションから学ぶ大自由度系の自律分散制御 東北大 ○鈴木 翔太, 佐藤 英毅, 加納 剛史, 北大 青沼 仁志, 東北大/JST CREST 石黒 章夫</p>

※ Keynote[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間. 1講演分=15分)

第 M 室 (502)	第 N 室 (503)	第 501 室 (501)	
<p style="text-align: center;">1M3</p> <p>人間機械共存システムの 操作支援制御技術 (3)</p> <p style="text-align: center;">14:45-16:15</p> <p>大塚 弘文 (熊本高専) 和田 一義 (首都大)</p> <p>1M3-1 操作者特性変化に対する バイラテラルマニピュレータの セルフチューニング 熊本高専 ○大塚 弘文, 中村 友 昭</p> <p>1M3-2 ステレオ視を用いたマニ ピュレータ操作補助に関する研 究 首都大 ○椎根 健, 和田 一義</p> <p>1M3-3 ハンドガイドロボットの 操作性に関する評価 IHI/東大 ○村上 弘記, IHI 江 本 周平, 小椋 優, 藤井 正和, 曾 根原 光治, 東大 山下 淳, 浅間 一</p> <p>1M3-4 安全制御の原理 明治大 ○田中 慎也, 杉本 旭</p> <p>1M3-5 NIRS を用いた水平振動 時の脳機能計測 埼玉大 ○平山 健太, 綿貫 啓一, 楓 和憲</p> <p>1M3-6 弾性脚を有する竹馬型ロ ボットの設計と制御 豊橋技科大 ○栗田 大, 深川 圭, 佐野 滋則, 内山 直樹</p>	<p style="text-align: center;">1N3</p> <p>人工筋肉を目指したソフ トアクチュエータ (1)</p> <p style="text-align: center;">14:45-16:15</p> <p>安積 欣志 (産総研) 高木 賢太郎 (名大) 釜道 紀浩 (電機大)</p> <p>1N3-1 イオン導電性高分子アク チュエータを用いた舌運動模擬 装置の開発 鈴鹿医科大 ○伊原 正, 中村 太 郎, 産総研 安積 欣志, 理研 RTC 向井 利春</p> <p>1N3-2 IPMC を用いたスマート テキスタイル素子の開発 鈴鹿医科大 ○中村 太郎, 伊原 正, 産総研 安積 欣志, 理研 RTC 向井 利春</p> <p>1N3-3 微細構造を有するパター ン化 IPMC の作製手法の開発 和歌山大 ○谷口 智久, 菊地 邦 友, 幹 浩文, 土谷 茂樹</p> <p>1N3-4 イオン導電性高分子アク チュエータにおけるデンドライ ト状電極のカチオン濃度分布へ の影響 和歌山大 ○廣田 滉平, 菊地 邦 友, 谷口 智久, 金 壯憲, 幹 浩文, 土谷 茂樹</p> <p>1N3-5 バイモルフ構造の導電性 高分子ソフトアクチュエータの 電解伸縮特性 九工大 ○瀧脇 正樹, 田中 和博</p> <p>1N3-6 メッシュ電極を用いた PVC ゲルの機械-電気変換特性 信州大 ○安田 圭吾, 土屋 幸成, 橋本 稔</p>		

※ Keynote[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間. 1 講演分=15 分)

12月18日(火) 第4スロット

第A室(平安)	第B室(末広)	第C室(201)	第D室(202)
<p style="text-align: center;">1A4</p> <p style="text-align: center;">ナノ・マイクロシステム とその応用</p> <p style="text-align: center;">16:45-18:45</p> <p style="text-align: center;">新井 健生(阪大) 新井 史人(名大) 福田 敏男(名大)</p> <p>1A4-1 非対称形状表面によるマイクロパーツの対称振動輸送 札幌市大 ○三谷 篤史, 立命館大 Le Hoai Phuong, 北大 松尾 保孝, 立命館大 平井 慎一</p> <p>1A4-2 パラレルメカニズム特有の特異点近傍を用いた広域可動マイクロハンドの開発 阪大 ○江島 亨, 大原 賢一, 産総研 谷川 民生, 阪大 小嶋 勝, 前泰志, 新井 健生</p> <p>1A4-3 細胞疲労試験 阪大 ○福井 航, 金子 真, 名大 佐久間 臣耶, 新井 史人</p> <p>1A4-4 胚アクセスに用いる抗体のハイスループット探索デバイス 東大 ○吉村 拓真, 基礎生物学研 佐藤 泰史, 東海大 木村 啓志, 基礎生物学研 藤森 俊彦, 東大 藤井 輝夫</p> <p>1A4-5 卵子の高速除核操作のための磁気駆動マイクロニードルの作製 名大 ○佐久間 臣耶, 杉田 真邦, 玉腰 貴浩, 市川 明彦, 新井 史人</p> <p>1A4-6 磁気駆動マイクロハンドを用いたオンチップ細胞操作 名大 ○市川 明彦, 正田 達郎, 佐久間 臣耶, 新井 史人</p> <p>1A4-7 光硬化性マイクロ構造体のマイクロ流体チップによるセルフアセンブリ 名大 岳 涛, ○中島 正博, 田島 寛隆, 福田 敏男</p>	<p style="text-align: center;">1B4</p> <p style="text-align: center;">共創システム (4)</p> <p style="text-align: center;">16:45-18:45</p> <p style="text-align: center;">山本 倫也(関西学院大) 三宅 美博(東工大)</p> <p>1B4-1 アリの弱い形状認識 国立情報学研 ○園田 耕平, 神戸大 箕浦 舞, 郡司 ペギオ 幸夫</p> <p>1B4-2 トビイロケアリはミューラーリヤー錯視を起こすか 神戸大 ○崎山 朋子, 郡司 ペギオ 幸夫</p> <p>1B4-3 真性粘菌変形体の数理モデルによる感性情報の計算 神戸大 ○谷 伊織, 山千代 真規, 郡司 ペギオ 幸夫</p> <p>1B4-4 運動履歴から構成されるミナミコメツキガニの群れのネットワーク構造 神戸大 ○村上 久, 西山 雄大, 新里 高行, 未来大 榎本 洗一郎, 戸田 真志, 信州大 森山 徹, 飯塚 浩二郎, 神戸大 郡司 ペギオ 幸夫</p> <p>1B4-5 2 単語からなる発話におけるポーズ長とその前後の発話長の関係 金沢工大 ○山本 知仁, 東工大 鴨井 一人, 三宅 美博</p>	<p style="text-align: center;">1C4</p> <p style="text-align: center;">スワームロボティクス (2)</p> <p style="text-align: center;">16:45-18:45</p> <p style="text-align: center;">成瀬 継太郎(会津大)</p> <p>1C4-1 大規模エージェント群における群れ形成の可視化 会津大 ○深谷 友祐, 成瀬 継太郎</p> <p>1C4-2 超群ロボットの位置同定に対する群移動アルゴリズムの影響に関する考察 阪大 ○清水 克哉, 杉本 靖博, 大須賀 公一, 日立製作所 板東 幹雄</p> <p>1C4-3 シープドッグエージェントによる群移動体の制御に関する離散解析 阪大 ○北 卓人, 末岡 裕一郎, 石川 将人, 大須賀 公一</p> <p>1C4-4 ニューラルネットワーク型強化学習 東洋大 ○村石 光隆, 山田 和明, 松元 明弘</p> <p>1C4-5 信頼度を用いた強化学習による競合回避行動の獲得 東洋大 ○渡辺 智美, 高野 慧, 山田 和明, 松元 明弘</p> <p>1C4-6 物理シミュレータを用いた自律移動ロボットで獲得される行動戦略の解析 神戸大 ○仲地 将志, 福山大 伍賀 正典, 神戸大 田浦 俊春</p> <p>1C4-7 遺伝的多様性を利用したHeterogeneous Swarm モデルの挙動に関する一考察 広島大 ○中元 聡志, 保田 俊行, 大倉 和博</p>	<p style="text-align: center;">1D4</p> <p style="text-align: center;">触覚・力覚 (4)</p> <p style="text-align: center;">16:45-18:45</p> <p style="text-align: center;">田中 由浩(名工大)</p> <p>1D4-1 なぜ人は触れてみたいと思うのか 名大 ○永野 光, 岡本 正吾, 山田 陽滋</p> <p>1D4-2 球体2次元配列法によるすべすべ感の解析 筑波大 ○井上 誠, 望山 洋, NTT コミュニケーション科学基礎研 黒木 忍, 渡邊 淳司</p> <p>1D4-3 石鹸で洗浄した皮膚の手触りと摩擦特性 山形大 遠藤 真遊, 慶大 前野 隆司, 花王 森川 利哉, 山形大 ○野々村 美宗</p> <p>1D4-4 水の認知過程における摩擦ダイナミクス 山形大 ○齊藤 里奈, 鈴木 誠, 旭川医科大 眞山 博幸, 慶大 前野 隆司, 山形大 野々村 美宗</p> <p>1D4-5 指に掛かる力の知覚における皮膚感覚と自己受容感覚の寄与率 名大 ○松井 健哉, 岡本 正吾, 山田 陽滋</p> <p>1D4-6 筋緊張計測を用いたラバーハンド錯覚の測定 東大 ○辻 琢真, 山川 博司, 山下 淳, 旭川医科大 高草木 薫, 慶大 前田 貴記, 加藤 元一郎, 東大 岡敬之, 浅間 一</p>

※ Keynote[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間. 1 講演分=15 分)

第 E 室 (401, 402)	第 F 室 (405, 406)	第 G 室 (409)	第 H 室 (410)
1E4	1F4	1G4	1H4
移動ロボットのための移動機構の新提案 (2)	受動的ロコモーションの向こうに何が観える? (4)	RTミドルウェアコンテスト 2012(4)	空間知能化とアプリケーション (3)
16:45-18:45	16:45-18:45	16:45-18:45	16:45-18:45
多田隈 建二郎 (阪大)	藤本 健治 (名大)	原 功 (産総研) 神徳 徹雄 (産総研)	森岡 一幸 (明治大) 島田 伸敬 (立命館大)
1E4-1 自転式自律飛行体の移動機構 熊本高専 ○葉山 清輝, 入江 博樹	1F4-1 <i>Keynote</i> [2] 受動的ロコモーションの向こうに何を観ているのか? 阪大 ○大須賀 公一	1G4-1 <i>Keynote</i> [1] RT ミドルウェアサマーキャンプ 2012 開催報告 阪大 ○大原 賢一, 産総研 神徳 徹雄, 安藤 慶昭, 原 功, フリーランスエンジニア 菅 佑樹, 千葉工大 平井 成興	1H4-1 可変焦点型 20GHz フェーズドアレイを用いた電力伝送 東大 ○奥山 拓哉, 篠田 裕之
1E4-2 ザトウグモ型 6 足歩行ロボット ASURA I の開発 埼玉大 ○瀬尾 隆, 高萩 裕章, 西山 雄輝, 程島 竜一, 琴坂 信哉	※キーノート講演終了後にパネルディスカッションを行います	※キーノート講演終了後に 表彰式 を行います	1H4-2 ユビキタス充電によるモバイル機器のエネルギーマネジメント 中央大 ○中村 壮亮, 加納 安曇, 橋本 駿, 橋本 秀紀
1E4-3 クローラ可変型 4 足歩行ロボット TITAN X の開発 埼玉大 ○井上 浩典, 小原 治郎, 程島 竜一, 琴坂 信哉, 東工大 広瀬 茂男	パネルディスカッション 「受動的ロコモーションの向こうに何を観ているのか?」		1H4-3 位相可変マルチポート給電による二次元導波路電力伝送 東大 ○野田 聡人, 篠田 裕之
1E4-4 波動伝播式移動機構における波の打ち消し機構の開発 中央大 ○溝田 裕, 高橋 一聡, 中村 太郎			1H4-4 ロボット遠隔操作のための通信品質を考慮した無線センサネットワーク構築手法の提案 電機大 ○小池 裕太, 國本 龍太, 澤井 圭, 鈴木 剛
			1H4-5 知能化空間におけるパーソナルビークル搭乗者の習熟度推定に関する基礎検討 東大 ○鯉坂 志門, 中央大 今西 淳一, 大浦 健二, 阿部 貴弘, 橋本 秀紀
			1H4-6 不眠症改善のための入眠促進ロボットの提案 中央大 ○中村 壮亮, 望月 典樹, 中野 拓馬, 荒木 瞳, 橋本 秀紀
			1H4-7 TMS クラウド: ロボットタウンマネジメントのためのスケーラブルな分散処理システム 九大 ○辻 徳生, 表 允 哲, 北京航空航天大学 曾 昀, 九大 永田 晃洋, 長谷川 勉, 倉爪 亮, 諸岡 健一, 九産大 村上 剛司
			1H4-8 タウンマネジメントシステムによる地図情報と連携した物品取得サービスの実現 九大 ○田中 堅三, 倉爪 亮, 辻 徳生, 長谷川 勉

※ *Keynote*[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間. 1 講演分=15 分)

12月18日(火) 第4スロット

第I室 (411)	第J室 (412)	第K室 (413)	第L室 (414)
<p>114</p> <p>レスキュー工学 (3)</p> <p>16:45-18:45</p> <p>土井 智晴 (府大高専) 奥川 雅之 (愛知工大)</p>	<p>1J4</p> <p>医用工学と障害者支援 (4)</p> <p>16:45-18:45</p> <p>曲谷 一成 (東海大)</p>		<p>1L4</p> <p>バイオメテック知能 とロボット (2)</p> <p>16:45-18:45</p> <p>渡辺 桂吾 (岡山大) 前田 裕 (関西大) 泉 清高 (佐賀大)</p>
<p>114-1 災害用係留型情報気球の強風発生時における運用リスク低減に関する研究 北大 ○片山 嘉彦, 小野里 雅彦, 田中 文基</p> <p>114-2 東日本大震災津波被災地における水中探査ロボット・GISシステムのニーズ調査 長岡技科大 ○高橋 長聖, 木村 哲也, 京大 畑山 満則, 松野 文俊</p> <p>114-3 探索型レスキューロボットのためのビジョン情報を利用した環境認識と行動生成の研究 日大 ○栗原 真美, 羽多野 正俊</p> <p>114-4 デジタルがれきモデルを用いた救助活動支援に関する研究 北大 ○山本 将太, 小野里 雅彦, 田中 文基</p> <p>114-5 単眼カメラの回転落下による広域3次元地図生成 立命館大 ○奥野 修平, 李 周浩</p> <p>114-6 4脚ロボットの足探り移動による足場内部のすべり認識 和歌山大 ○廣江 健太, 徳田 献一</p> <p>114-7 天然ダムの長期監視を目的としたポータブルカメラシステムの開発とフィールド試験 東北大 ○秋山 健, 山内 元貴, 比嘉 翔弥, 永谷 圭司, 吉田 和哉</p> <p>114-8 クアッドロータの位置に基づく経路追従飛行 東北大 ○戸塚 雄介, 大野 和則, 柳村 一成, 竹内 栄二郎, 田所 諭</p>	<p>1J4-1 把持状況に対応したパワーアシストグローブの制御 函館高専 ○弗田 萌心, 中村 尚彦, 浜 克己</p> <p>1J4-2 回転と直動機構によって立ち上がり動作を介助する移乗介助ロボットの提案 滋賀県大 ○丸尾 純平, 安田 寿彦, 濱小路 勇希</p> <p>1J4-3 独立成分分析による非接触心電データからの生体情報抽出 都市大 ○島 大輝, 島谷 祐一, 京相 雅樹</p> <p>1J4-4 スペクトル拡散を用いた人体近傍電界通信技術の生体計測への応用 都市大 ○小林 匠, 島谷 祐一, 京相 雅樹</p> <p>1J4-5 高周波心電図を用いた個人認証システムの開発 都市大 ○遠藤 佑太, 島谷 祐一, 京相 雅樹</p> <p>1J4-6 非線形回路を用いた神経インパルスの計測 都市大 ○武田 昂大, 長利 文恵, 島谷 祐一, 京相 雅樹</p>		<p>1L4-1 上肢付き準受動歩行2脚ロボットのCPGと反射を用いた微小段差の乗り越え方法 和歌山大 ○新留 潤也, 丸 典明</p> <p>1L4-2 二重膝作用を組み込んだ準受動歩行に関する研究 和歌山大 ○万戸 拓也, 丸 典明</p> <p>1L4-3 非ホロノミック2重積分器偏差システムに基づく追値制御 佐賀大 ○内田 尚希, 泉 清高, 辻村 健, 岡山大 渡辺 桂吾</p> <p>1L4-4 LCDタッチスクリーンを用いてタスク切替を行う小型作業移動ロボットの開発 岡山大 ○小溝 卓哉, 前山 祥一, 渡辺 桂吾</p> <p>1L4-5 画像に基づくNNコントローラを用いた移動ロボットの直線経路追従 岡山大 ○藤岡 晃, 加藤 達也, 渡辺 桂吾</p> <p>1L4-6 力学的相互作用を用いて構成された神経振動子ネットワークによる蛇型ロボットの環境適応制御 北九州高専 ○松尾 貴之, 九工大 園田 隆, 北九州高専 浜松 弘, 九工大 石井 和男</p>

※ Keynote[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間. 1講演分=15分)

第 M 室 (502)	第 N 室 (503)	第 501 室 (501)	
<p style="text-align: center;">1M4</p> <p style="text-align: center;">ユニバーサルデザインを考慮したシステム</p> <p style="text-align: center;">16:45-18:45</p> <p style="text-align: center;">吉留 忠史 (神奈川工大) 田中 孝之 (北大) 松日楽 信人 (芝浦工大)</p> <p>1M4-1 リアルタイム性を考慮した触覚インタフェースに関する研究 近大高専 ○浅川 貴史, 神奈川工大 河原崎 徳之, アサップシステム 斎藤 信之</p> <p>1M4-2 視覚障害者のための合唱支援システム 神奈川工大 ○金石 有平, 近大高専 浅川 貴史, アサップシステム 斎藤 信之, 神奈川工大 河原崎 徳之</p> <p>1M4-3 ジェスチャ指示による電動車いす操作システム 神奈川工大 ○バラガン ディアス アレハンドロ, 多賀 正裕, 河原崎 徳之</p> <p>1M4-4 双曲面鏡を用いた全方位温度計測システム 神奈川工大 ○吉留 忠史, 木村直登, 河原崎 徳之</p> <p>1M4-5 環境デザインを利用したロボットの移動制御 芝浦工大 ○生田目 祥吾, 松日楽 信人</p> <p>1M4-6 災害時避難行動支援ロボットを用いた災害時要援護者向情報伝達方法の検討 愛知工大 ○大道 拓磨, 奥川 雅之</p> <p>1M4-7 監視サービスにおける管制員に対する情報提示の効果と反応 三菱電機 ○魚住 光成, 山田 耕一, 村井 秀聡, 東大 浅間 一, 旭川医科大 高草木 薫</p>	<p style="text-align: center;">1N4</p> <p style="text-align: center;">人工筋肉を目指したソフトアクチュエータ (2)</p> <p style="text-align: center;">16:45-18:45</p> <p style="text-align: center;">山北 昌毅 (東工大) 高木 賢太郎 (名大) 釜道 紀浩 (電機大)</p> <p>1N4-1 剛性可変機構を有する肩関節の開発 東海大 ○井上 恵次, 内藤 吉克, 小金澤 鋼一</p> <p>1N4-2 形状記憶ポリマーを用いた空気圧ゴム人工筋の温度制御の検討 九工大 ○杉谷 和洪, 岡山大 則次 俊郎, 理研 向井 利春, 九工大 高嶋 一登</p> <p>1N4-3 複数の PVDF フィルムを用いた薄板型触覚センサシステムの開発 九工大 ○平見 健一, 香川県産業技術センター 竹中 慎, 九工大 高嶋 一登</p> <p>1N4-4 チューブ型誘電エラストマーアクチュエータの位置制御 理研 RTC ○姜 長安, 名大/理研 RTC 高木 賢太郎, 鈴木 達也, 理研 RTC 細江 繁幸, 東海ゴム工業 野澤 明敏, 橋本 和信</p> <p>1N4-5 誘電エラストマーアクチュエータ用環動高分子材料の電気機械的特性評価 和歌山大 ○砂原 時春, 土谷 茂樹, 菊地 邦友, 幹 浩文</p> <p>1N4-6 UV 重合を利用した相互侵入高分子網目構造を有する誘電エラストマーの電気・機械特性評価 和歌山大 ○小田 慧, 菊地 邦友, 幹 浩文, 土谷 茂樹</p> <p>1N4-7 確率共鳴に基づく生物型アクチュエータの確率モデル 阪大 ○井上 陽介, 池本 周平, 清水 正宏, 細田 耕</p>		

※ Keynote[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間. 1 講演分=15 分)

12月19日(水) 第1スロット

第 A 室 (平安)	第 B 室 (末広)	第 C 室 (201)	第 D 室 (202)
<p>2A1</p> <p>ホームロボット&システム (1)</p> <p>9:15-10:45</p> <p>吉見 卓 (芝浦工大) 三浦 純 (豊橋技科大)</p>	<p>2B1</p> <p>身体動作を支援する計測・制御・システム (1)</p> <p>9:15-10:45</p> <p>徳安 達士 (福岡工大) 林 喜章 (佐賀大)</p>	<p>2C1</p> <p>International Workshop for Development and Management of Rescue System Technology for Safe and Resilient Society</p> <p>9:15-12:30</p>	<p>2D1</p> <p>触覚・力覚 (5)</p> <p>9:00-10:45</p> <p>昆陽 雅司 (東北大)</p>
<p>2A1-1 <i>Keynote</i>[2] 環境情報構造化の着想、実証、今後 福岡工大 ○木室 義彦, 環境 GIS 研究所 荒屋 亮, 九州先端科学技術研 寺岡 章人, 福岡工大 家永 貴史, 九州先端科学技術研 有田 大作, 福岡大 松岡 毅</p> <p>2A1-2 生活支援ロボット HSR の開発と実証評価 トヨタ自動車 ○寺田 耕志, 橋本 国松, 齋藤 史倫, 池田 幸一, 山本 貴史</p> <p>2A1-3 生活支援ロボット HSR の遠隔操縦のための室内環境の直交面群モデル構築とカメラ姿勢の同時推定手法 東大 ○矢口 裕明, トヨタ自動車 高岡 豊, 山本 貴史, 東大 稲葉 雅幸</p> <p>2A1-4 生活支援ロボット HSR のインタラクティブマーカを用いた操縦記憶に基づく家具操作 東大 ○佐藤 顕治, 矢口 裕明, トヨタ自動車 宗玄 清宏, 山本 貴史, 東大 稲葉 雅幸</p>	<p>2B1-1 EEG 信号計測時の電極配置に関する考察 九大 木口 量夫, 佐賀大 ○山口 翔, 林 喜章, 寺本 顕武</p> <p>2B1-2 ブレインマシンインターフェースのための近赤外分光法を用いた肩と肘関節の屈曲伸展運動の識別 和歌山大 ○岡田 健太郎, 八木 栄一</p> <p>2B1-3 ブレインマシンインターフェースのための脳波を用いた肩と肘関節の屈曲伸展運動の識別 和歌山大 ○西田 吉伯, 八木 栄一</p> <p>2B1-4 ブレインマシンインターフェースのための近赤外分光法を用いた左右肘関節の等尺性屈曲運動の識別 和歌山大 ○野久保 亮作, 八木 栄一</p> <p>2B1-5 前腕骨格の回内・回外モデル構築法の提案 熊本高専 野尻 紘聖, ○鍋島 崇統, 柴里 弘毅, 熊本大 松永 信智, 九州記念病院 岡山 洋二</p>	<p>概要: 日本国内だけでなく、アジア諸国からも災害対応ロボット関係の専門家を招き、上記の論点に関してご講演いただくとともに、パネルディスカッションを行う。</p>	<p>2D1-1 指先位置の予測を用いた柔軟物体の力覚提示 芝浦工大 ○國吉 浩平, 足立 吉隆</p> <p>2D1-2 MR 流体を用いた手術シミュレータ用遭遇型力覚提示装置による切断感覚提示 東北大 ○井上 祐人, 亀山 卓也, 佐瀬 一弥, 辻田 哲平, 姜 欣, 安孫子 聡子, 内山 勝</p> <p>2D1-3 柔軟物体中のしこり感提示手法の検討 東大 ○木村 文信, 山本 晃生</p> <p>2D1-4 ゴムシートを利用した力覚の拡張現実感提示 広島大 ○大塚 紘之, 服部 稔, 恵木 浩之, 大段 秀樹, 産総研 永田 和之, 広島大 辻 敏夫, 栗田 雄一</p> <p>2D1-5 生体軟組織切断感覚提示のための MR 流体の流動特性解析 東北大 ○亀山 卓也, 辻田 哲平, 佐瀬 一弥, 姜 欣, 安孫子 聡子, 内山 勝</p> <p>2D1-6 紫外線硬化ゲルを用いた人体模型の積層造形法に関する研究 芝浦工大 ○岡本 弘, 足立 吉隆, 中村 朝夫, 東大 小山 博史</p> <p>2D1-7 圧覚を用いたウェアラブル型運筆動作矯正装置の開発 和歌山高専 ○成田 昌史, 津田 尚明, 三重大 加藤 典彦, 野村 由司彦</p>

※ *Keynote*[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間. 1 講演分=15 分)

第 E 室 (401, 402)	第 F 室 (405, 406)	第 G 室 (409)	第 H 室 (410)
<p style="text-align: center;">2E1</p> <p style="text-align: center;">機構知 (1)</p> <p style="text-align: center;">9:00-10:45</p> <p style="text-align: center;">石橋 良太 (首都大)</p> <p>2E1-1 <i>Keynote</i>[1] 機構知とは何か? 筑波大 ○望山 洋, 首都大 武居 直行, 石橋 良太</p> <p>2E1-2 可変重力補償機構を用いたパンタグラフ式パワーアシスト昇降機 首都大 ○小茂田 洋輔, 武居 直行, トヨタ自動車 藤原 弘俊, 名工大 藤本 英雄</p> <p>2E1-3 クランク運動に依存しない発電エンジンシステムの開発 (その 4) 名城大 ○石川 広基, 武田 佑太, 石原 丈裕, 鈴木 翔, 芦澤 怜史, 大道 武生</p> <p>2E1-4 ストップ機構を用いた操作力訓練システムの提案 名工大 坂口 正道, ○李 珉求, 川上 文啓, 荒田 純平</p> <p>2E1-5 自己安定式円弧脚二足歩行ロボット RADIANT の機構知 熊本高専 ○鈴木 克彰, 滝 康嘉</p> <p>2E1-6 二足歩行ロボットのための不整地対応型脚足部の開発および実験 首都大 ○吉武 典彦, 都立産技高専 深谷 直樹, 首都大 武居 直行</p> <p>2E1-7 軟弱地盤走行ロボットのための沈下量センシング車輪の開発 信州大 ○笹木 竜也, 飯塚 浩二郎, 河村 隆, JAXA 久保田 孝</p>		<p style="text-align: center;">2G1</p> <p style="text-align: center;">SICE 和文論文集新査読編集体制に関する説明会</p> <p style="text-align: center;">9:15-10:45</p> <p>概要: 和文論文集の査読編集体制が本年 1 月よりエディタ制に移行した。本セッションでは</p> <ul style="list-style-type: none"> ・エディタ制の説明 ・査読指針の説明 ・来年から始まる電子投稿システムのお知らせ <p>等をご紹介します予定です。</p>	<p style="text-align: center;">2H1</p> <p style="text-align: center;">自動化システム・FA システムの技術および一般 (1)</p> <p style="text-align: center;">9:00-10:45</p> <p style="text-align: center;">菅原 雄介 (国土館大) 野田 哲男 (三菱電機)</p> <p>2H1-1 遺伝的操作を用いた運動曲線最適化法とボトル搬送への適用 三重大 ○金澤 賢一, 矢野 賢一</p> <p>2H1-2 空気圧アクチュエータで冗長支持される除振台システムにおける支持力拮抗モードと最適負荷分散による安定化 北大 星野 洋平, ○吉田 大輔, 前田 拓巳, 小林 幸徳, 江丸 貴紀</p> <p>2H1-3 シーケンス制御における依存関係の解析手法の検討 三菱電機 ○仲井 勘, 加藤 明一</p> <p>2H1-4 インバータ駆動誘導電動機の軸受電食を引き起こす軸電圧発生メカニズムの研究 東理大 ○片山 卓也, 東工大 國米 皓, 東理大 竹村 裕, 溝口 博</p> <p>2H1-5 低剛性リングのシャフトへの精密嵌合 名大 ○福川 智哉, 高橋 淳二, 福田 敏男</p> <p>2H1-6 鏡面反射部品の表面検査における検査光源位置の最適化 豊橋技科大 ○吉岡 寛信, 章 忠, 三宅 哲夫, 今村 孝, 新協技研 中島 保徳</p> <p>2H1-7 制振と高速搬送を考慮した搬送制御手法の検討 豊橋技科大 ○渋谷 涼太, 田崎 良佑, 三好 孝典, 寺嶋 一彦</p>

※ *Keynote*[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間。1 講演分=15 分)

第I室 (411)	第J室 (412)	第K室 (413)	第L室 (414)
<p style="text-align: center;">2I1</p> <p style="text-align: center;">消防防災とシステムインテグレーション (1)</p> <p style="text-align: center;">9:15-10:45</p> <p style="text-align: center;">佐伯 一夢 (消防研) 天野 久徳 (消防研)</p> <p>2I1-1 <i>Keynote</i>[2] 大規模災害時の消防の活動現場の安全管理に係る課題 消防研 ○新井場 公徳</p> <p>2I1-2 屋内火災における危険度を考慮した避難誘導手法の構築 東大 ○加藤 利哉, 山下 淳, 浅間 一</p> <p>2I1-3 効果的戦術実現のための震災時消防活動統合支援システムの開発 防災・情報研究所 ○坂本 朗一, 高梨 成子, 尼崎市消防局 堂田 深次, 神戸大 大西 一嘉</p> <p>2I1-4 レスキューロボットのための聴覚補装置の開発 法政大 ○水谷 元基, 下館 侑弥, 伊藤 一之</p> <p>2I1-5 レスキューロボットにおける直感的なリモートセンシング 埼玉工大 ○岡本 良介, 趙 高挙, 橋本 智己</p>	<p style="text-align: center;">2J1</p> <p style="text-align: center;">ロボット聴覚</p> <p style="text-align: center;">9:15-10:45</p> <p style="text-align: center;">中臺 一博 (HRI-JP)</p> <p>2J1-1 二つの能動耳介による正中面内の音源方向推定 熊本大 ○野田 佳孝, 公文 誠</p> <p>2J1-2 実時間超解像ロボット聴覚システムとその複数同時音声認識への応用 HRI-JP/京大 ○中村 圭佑, HRI-JP 中臺 一博, 京大 奥乃 博</p> <p>2J1-3 ロボットを対象とした動作指令値ベース動作雑音抑圧手法の検討 東工大 ○手塚 太貴, 奥谷 啓太, 吉田 尚水, 東工大/HRI-JP 中臺 一博</p> <p>2J1-4 確率共鳴を用いた微小音圧の音源定位システムの開発に関する研究 阪工大 ○宮地 康祐, 辻田 勝吉</p>	<p style="text-align: center;">2K1</p> <p style="text-align: center;">インテリジェントビークルのためのセンシングと制御 (1)</p> <p style="text-align: center;">9:00-10:45</p> <p style="text-align: center;">菅沼 直樹 (金沢大) 羽多野 正俊 (日大)</p> <p>2K1-1 1kW 級実用型一人乗り燃料電池自動車 (micro FCV) における駆動系および減速機の検討 神奈川工大 ○山崎 翼, 滑川 貴隆, 山口 悟, 高橋 良彦</p> <p>2K1-2 1kW 級実用型一人乗り燃料電池自動車 (micro FCV) におけるハイブリッドエネルギーシステムの検討 神奈川工大 ○山口 悟, 山崎 翼, 滑川 貴隆, 高橋 良彦</p> <p>2K1-3 超小型電気自動車競技会 (Pico EV・Eco Challenge) に用いるモータ速度制御回路の検討 神奈川工大 ○佐々井 博岳, 山口 悟, 山崎 翼, 滑川 貴隆, 高橋 良彦</p> <p>2K1-4 ライダの重心位置制御を組み込んだ自動二輪車のカーブ走行における操縦シミュレーション 和歌山大 ○上田 祥慈, 八木 栄一</p> <p>2K1-5 自動車のための路面情報共有システムの開発 東北大 ○柴田 充晴, 坂口 尚己, 高住 裕紀, 戸塚 雄介, 大野 和則, 竹内 栄二郎, 田所 諭</p> <p>2K1-6 探索型レスキューロボットにおける階段等走破時の最適姿勢制御の研究 日大 ○癸生川 光太郎, 羽多野 正俊</p> <p>2K1-7 浮体構造物メンテナンス用 AUV の 3次元運動制御の研究 日大 ○竹田 幸弘, 佐々木 慎平, 羽多野 正俊</p>	<p style="text-align: center;">2L1</p> <p style="text-align: center;">多指ハンドとインテリジェント物体操作 (1)</p> <p style="text-align: center;">9:15-10:45</p> <p style="text-align: center;">上木 諭 (豊田高専) 毛利 哲也 (岐阜大)</p> <p>2L1-1 低自由度多機能ロボットハンド “iGRIPP” 東北大 ○小菅 一弘, 千葉 玄明</p> <p>2L1-2 統合型内骨格指モジュール IEFM 東北大 ○原 康介, 小菅 一弘</p> <p>2L1-3 吸着機能を有する低自由度多機能ロボットハンドの開発 東北大 ○山口 賢悟, 小菅 一弘</p> <p>2L1-4 特殊なブリー機構を有する小型の腱駆動指ロボットの開発 立命館大 ○三井 一輝, 小澤 隆太</p> <p>2L1-5 非線形トルク関節機構を適用したロボットハンドの開発 秋田県大 ○金 大輔, 齋藤 直樹, 佐藤 俊之</p> <p>2L1-6 ロボットグラスピングシステムに関する研究 東北大 ○柴田 亨, 衣川 潤, 小菅 一弘</p>

※ *Keynote*[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間. 1講演分=15分)

第 M 室 (502)	第 N 室 (503)	第 501 室 (501)	
<p>2M1</p> <p>ロボット</p> <p>9:15-10:45</p> <p>牛見 宣博 (九産大)</p> <p>2M1-1 多関節上肢水平姿勢を実現するヤコビ行列を用いない制御手法 岡山県大 ○井上 貴浩, 加藤 亮祐, 立命館大 平井 慎一</p> <p>2M1-2 屋外移動ロボットのための IDC と路上ランドマークの敷設ルール 名城大 ○芦澤 怜史, 岩田 隆之介, 櫻井 武司, 大道 武生</p> <p>2M1-3 分布間距離にもとづく状態表現を有するロボットへの Actor-Critic 法の適用 東北学院大 ○郷古 学</p> <p>2M1-4 仮想リンク機構を用いた膝伸展 2 足歩行のヤコビ行列解析 熊本大 ○國松 禎明, 吉田 浩平, 石飛 光章</p> <p>2M1-5 風洞内における仮想飛行の実現に向けたハイブリッドシミュレーションの検証 東北大 中田 伸大, 姜 欣, 安孫子 聡子, ○菅井 文仁, 伊藤 崇文, 高橋 一平, 辻田 哲平, 内山勝, 沼田 大樹, 浅井 圭介</p>	<p>2N1</p> <p>計測</p> <p>9:15-10:45</p> <p>清田 高德 (北九州市大)</p> <p>2N1-1 地質調査用メカトロニクスシステムの研究 北九州市大 ○進 信洋, 山本 郁夫, 稲川 直裕, 海洋大 鶴我 佳代子, 牧野 大樹</p> <p>2N1-2 地磁気の乱れを検出可能なデバイスの開発 宇都宮大 ○篠原 正俊, 産総研 横塚 将志, 松本 治, 宇都宮大 尾崎 功一</p> <p>2N1-3 車両前方画像からの視覚特性を考慮した物体抽出 豊橋技科大 ○福山 育也, 三宅 哲夫, 今村 孝, 章 忠</p> <p>2N1-4 天体観測のための補償光学システムの開発 大阪電通大 入部 正継, ○西田 秀哉, 京大 夏目 典明, 松尾 太郎, 栗田 光樹夫, 長田 哲也</p> <p>2N1-5 急斜面軟弱地盤移動のためのパイル貫入機構を用いた走行ロボットの開発 信州大 ○飯塚 浩二郎, 大木 篤夢, 河村 隆, 電源開発 小松 広史</p>		

※ Keynote[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間. 1 講演分=15 分)

12月19日(水) 第2スロット

第A室(平安)	第B室(末広)	第C室(201)	第D室(202)
<p>2A2</p> <p>ホームロボット&システム(2)</p> <p>11:00-12:30</p> <p>三浦 純(豊橋技科大) 吉見 卓(芝浦工大)</p>	<p>2B2</p> <p>身体動作を支援する計測・制御・システム(2)</p> <p>11:00-12:30</p> <p>森 貴彦(岐阜高専) 徳安 達士(福岡工大)</p>	<p>2C2</p> <p>International Workshop for Development and Management of Rescue System Technology for Safe and Resilient Society</p> <p>9:15-12:30</p>	<p>2D2</p> <p>触覚・力覚(6)</p> <p>11:00-12:30</p> <p>澤田 秀之(香川大)</p>
<p>2A2-1 自律型移動ロボットのための自動充電システムの開発と実機検証 九工大 ○川口 祐己, 石井 和夫</p> <p>2A2-2 物体給仕のための画像処理とRFIDタグを併用した3次元位置・姿勢推定システムの提案 首都大 ○小泉 賢太, 千葉 龍介, 森 泰親</p> <p>2A2-3 移動型見守りロボットのための視点プランニング 豊橋技科大 Igi Ardiyanto, ○三浦 純</p> <p>2A2-4 レーザー式測域センサによる近距離対象物計測の誤差評価 芝浦工大 ○市川 拓真, 吉見 卓, 油田 信一, 水川 真, 安藤 吉伸, 北陽電機 川田 浩彦, 嶋地 直広</p> <p>2A2-5 Jamming Gripperにおける把持対象物の位置姿勢獲得に関する研究 芝浦工大 ○柴田 敏亮, 吉見 卓, 水川 真, 安藤 吉伸, IHI 村上 弘記, 松尾 研吾</p>	<p>2B2-1 歩行時の下肢動作センシングによる歩行分析に基づく路面性状評価方法の検討 大分高専 ○出納 有理子, 福岡工大 徳安 達士, 大分高専 田中 孝典</p> <p>2B2-2 柔軟な素材を用いた歩行アシスト装具の消費エネルギーによる評価 九大 ○佐藤 雅紀, 九大病院 高杉 紳一郎, 福岡県大 増本 賢治, 東海ゴム工業 小松 孝弘, 橋本 和信, 九大 山本 元司</p> <p>2B2-3 WSTA法を用いたヒトの歩行運動の位相応答曲線の導出 同志社大 ○山本 雄基, 同志社大/JST CREST 船戸 徹郎, 京大/JST CREST 青井 伸也, 同志社大/JST CREST 富田 望, 土屋 和雄</p> <p>2B2-4 パネ付き床を用いたヒトの走行運動の調整機構の解析 同志社大 ○藤原 直, 同志社大/JST CREST 船戸 徹郎, 富田 望, 京大/JST CREST 青井 伸也, 同志社大/JST CREST 土屋 和雄</p> <p>2B2-5 ヒト歩容遷移時におけるEMG解析 同志社大 ○勝部 晃将, 同志社大/JST CREST 富田 望, 船戸 徹郎, 京大/JST CREST 青井 伸也, 同志社大/JST CREST 土屋 和雄</p> <p>2B2-6 腿駆動式筋力維持増進装置の開発(第2報) 神奈川工大 ○尾野 太紀, 兵頭 和人</p>	<p>概要: 日本国内だけでなく、アジア諸国からも災害対応ロボット関係の専門家を招き、上記の論点に関してご講演いただくとともに、パネルディスカッションを行う。</p>	<p>2D2-1 近接配置した複数アレイの協調動作による大開口空中超音波触覚ディスプレイの性能評価 東大 ○長谷川 圭介, 篠田 裕之</p> <p>2D2-2 ペンタタブレット型弾性表面波皮膚感覚ディスプレイ 埼玉大 ○高田 裕樹, 多門 良, 高崎 正也, 水野 毅</p> <p>2D2-3 ITO電極による静電誘導搬送とデスクトップインタラクションへの応用 東大 ○天野 皓太, 山本 晃生</p> <p>2D2-4 布の触感の違いを伝えられる触感伝送システム 慶大 ○黒木 帝聡, 中山 雅野, 佐藤 克成, 東大 家室 証, 慶大 Charith Lasantha Fernando, 古川 正紘, 南澤 孝太, 舘 暉</p> <p>2D2-5 触覚コンテンツの制作及び共有支援システムの提案 ~第2報~ 熊本大 ○中妻 啓, 名工大 星 貴之, 熊本大 鳥越 一平</p>

※ Keynote[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間. 1講演分=15分)

第 E 室 (401, 402)	第 F 室 (405, 406)	第 G 室 (409)	第 H 室 (410)
<p style="text-align: center;">2E2</p> <p style="text-align: center;">機構知 (2)</p> <p style="text-align: center;">11:00-12:30</p> <p style="text-align: center;">武居 直行 (首都大)</p> <p>2E2-1 位置制御ベース可変弾性アクチュエータの環境適応 立命館大 ○小澤 隆太, 神戸大 磯野 正吉</p> <p>2E2-2 非線形な運動変換のためのカム設計 九工大 ○園田 隆, 石井 和男</p> <p>2E2-3 形状記憶合金線を用いたパラレルワイヤ機構による剛性提示 首都大 ○石橋 良太, 小田 隆彦, 九大 田原 健二, 福岡工大 木野 仁, 首都大 児島 晃</p> <p>2E2-4 省エネルギー性を考慮した平行ばねを応用した高速ピックアンドブレースロボット 名工大 荒田 純平, ○磯貝 雄治, 坂口 正道, 藤本 英雄</p> <p>2E2-5 閉ループ弾性体の準静的形状遷移に対する高速シミュレーション手法 筑波大 ○高須 亮輔, 望山 洋</p> <p>2E2-6 ゴムの力学的機能を活用したロボット 筑波大 ○望山 洋</p>	<p style="text-align: center;">2F2</p> <p style="text-align: center;">受動歩行の新展開 (1)</p> <p style="text-align: center;">11:00-12:30</p> <p style="text-align: center;">池俣 吉人 (帝京大) 兵頭 和幸 (福岡工大)</p> <p>2F2-1 受動歩行における分岐現象の影響 広島大 ○岩野 宏治, 原田 祐志, 北陸先端大 浅野 文彦, 広島大 池田 隆</p> <p>2F2-2 受動的歩行の適応機能を利用した脚歩行ロボットの設計手法 大阪電通大 入部 正継, ○浦 大介, 廣瀬 晴之, 岡山理大 衣笠 哲也, 阪大 大須賀 公一</p> <p>2F2-3 能動/受動複合関節の新機構とそれを用いた二足歩行ロボット TOKAI-ROBO-HABILIS2 の開発 東海大 ○有福 龍矢, 竹節 淑敏, 小金澤 鋼一</p> <p>2F2-4 二足歩行ロボット・東海ロボ・ハビリス 2h の開発 東海大 ○大矢 敏弘, 小金澤 鋼一</p> <p>2F2-5 無動力歩行支援機の軽量化・薄型化 名工大 ○佐野 明人, 張 学斌, 今仙技術研究所 鈴木 光久</p>	<p style="text-align: center;">2G2</p> <p style="text-align: center;">RTシステムとオープン化 (1)</p> <p style="text-align: center;">11:00-12:30</p> <p style="text-align: center;">足立 勝 (安川電機) 山下 智輝 (前川製作所)</p> <p>2G2-1 ロボット対話サービスのためのフレームワーク RoIS ATR ○亀井 剛次, 産総研 堀 俊夫</p> <p>2G2-2 RT コンポーネントのデプロイメント標準: DDC4RTC 産総研 ○安藤 慶昭, ETRI ジョンスンウク, 産総研 ビグズ ジェフ, 神徳 徹雄</p> <p>2G2-3 タスクのネットモデルに基づくロボットシステムの分散制御ソフトウェアの実現 長崎総合大 ○安田 元一</p> <p>2G2-4 ICN システムの開発 名城大 高柳 一樹, ○芦澤 怜史, 大道 武生</p>	<p style="text-align: center;">2H2</p> <p style="text-align: center;">自動化システム・FA システムの技術および一般 (2)</p> <p style="text-align: center;">11:00-12:45</p> <p style="text-align: center;">阪口 健 (産総研) 三好 孝典 (豊橋技科大)</p> <p>2H2-1 ラバーコーン自動設置・回収装置の開発 函館高専 ○松田 優作, 中村 尚彦, 浜 克己</p> <p>2H2-2 部品整列機の動力学モデルの構築と制御手法の検討 九工大 ○田中 亮資, 宮崎 武大, 園田 隆, アミール ナシライ, 石井 和男, 大分キャンノン 大畑 智海, 安達 義乃武, 松本 裕明, 東大 西田 祐也</p> <p>2H2-3 協調機能を有した部品整列機システムの開発 九工大 ○宮崎 武大, 田中 亮資, 園田 隆, アミール ナシライ, 石井 和男, 大分キャンノン 大畑 智海, 安達 義乃武, 松本 裕明, 東大 西田 祐也</p> <p>2H2-4 パラメータ同定に基づいた電動機内部固定子巻線の短絡診断 トーエネック ○中村 久栄</p> <p>2H2-5 慣性計測機器を用いたモデルフリー加速度推定器の性能検証 大分大 ○川上 裕大, 江口 泰史, 末光 治雄, 松尾 孝美</p> <p>2H2-6 2 段階制御法を用いた倒立振子の非線形制御 大分大 ○三原 晃太郎, 川野 晃平, 末光 治雄, 松尾 孝美</p> <p>2H2-7 磁気浮上系の 3 次元位置推定を用いた水平制振制御の実現 岐阜高専 小林 義光, ○寺井 陽子, 岐阜大 佐々木 実</p>

※ *Keynote*[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間. 1 講演分=15 分)

12月19日(水) 第2スロット

第I室 (411)	第J室 (412)	第K室 (413)	第L室 (414)
2I2	2J2	2K2	2L2
消防防災とシステムインテグレーション (2)	行動理解・動作認識・人体モーション計測 (1)	インテリジェントビークルのためのセンシングと制御 (2)	多指ハンドとインテリジェント物体操作 (2)
11:00-12:30	11:00-12:30	11:00-12:30	11:00-12:45
岩野 優樹 (明石高専) 衣笠 哲也 (岡山理大)	下坂 正倫 (東大) 森 武俊 (東大)	菅沼 直樹 (金沢大) 羽多野 正俊 (日大)	上木 諭 (豊田高専) 毛利 哲也 (岐阜大)
2I2-1 消防防災用無人ヘリコプタによる観測飛行実験 産総研 ○森川 泰, 松本 治, 神村 明哉, 消防研 新井場 公德, 天野 久徳	2J2-1 リサージュ走査型 3D LRF を用いた歩行者の追跡と形状復元 JST CREST/産総研 ○畑尾 直孝, 産総研 加賀美 聡	2K2-1 高速追従走行時の車間距離に関する実験的考察 産総研 ○橋本 尚久, 加藤 晋, 東理大 佐藤 宏明, 西本 一喜, 名城大 津川 定之	2L2-1 指先に近接覚センサを備えたロボットハンドによるブリシェイピング 電通大 ○小山 佳祐, 長谷川 浩章, 鈴木 陽介, 明 愛国, 下条 誠
2I2-2 屋外型飛行船ロボットによる災害監視の実現性 消防研 ○佐伯 一夢, 神戸大 深尾 隆則, 浦久保 孝光, JAXA 河野 敬	2J2-2 画像の輝度平均情報を用いた高速な運動計測手法の提案 電通大 ○関口 和人, 野嶋 琢也	2K2-2 無信号交差点における対歩行者衝突防止のための危険予測運転支援システムに関する研究 農工大 ○岩澤 一成, ポンサトール ラクシンチャラーンサク	2L2-2 高速多指ハンドシステムを用いたカード操り 東大 ○山川 雄司, 千葉大 並木 明夫, 東大 石川 正俊
2I2-3 柔軟全周囲クローラ RT04-NAGA の高速走行特性 岡山理大 ○衣笠 哲也, 松江高専 土師 貴史, 岡山理大 吉田 浩治, 消防研 天野 久徳, 鹿児島大 林 良太, 和歌山大 徳田 献一, 大阪電通大 入部 正継	2J2-3 対象注視のためのセンサ統合及びパーティクル分布制御に基づく人物追従ロボット 明治大 ○星野 史晶, 森岡 一幸	2K2-3 動的環境リスクポテンシャルに基づく障害物回避制御に関する研究 農工大 ○小黒 宏史, ポンサトール ラクシンチャラーンサク	2L2-3 高速多指ハンドを用いたケーブル・コネクタの接続操作 東大 ○玉田 智樹, 山川 雄司, 妹尾 拓, 石川 正俊
2I2-4 救助支援型担架システムの現状と今後の展望 明石高専 ○岩野 優樹, 阪大 大須賀 公一, 消防研 天野 久徳	2J2-4 ヘテロコア光ファイバセンサによる生体計測機能を備えた自立支援用車いすの開発 創価大 ○星 信一郎, 斎藤 賢太, 近 哲也, 崔 龍雲, 渡辺 一弘	2K2-4 ハード連結型パーソナルモビリティとしてのプラットフォーム開発 産総研 ○加藤 晋	2L2-4 外力に抗する指先力評価指標を用いた多面体物体の指先配置範囲決定 三重大 ○宮嶋 啓伍, 駒田 諭, 矢代 大祐, 平井 淳之
2I2-5 瓦礫撤去レスキューロボットのためのカメラとカセンサ情報を用いた最適把持位置同定に関する研究 日大 ○成毛 祐貴, 羽多野 正俊	2J2-5 手先から伝わる体導音を利用した行動認識手法の提案 富士通研 ○三浦 勝司, 山田 萌, 岡林 桂樹, 村瀬 有一	2K2-5 屋外不整地環境での無人車両ナビゲーションのための大域的動作計画 静岡大 ○近藤 正人, 小林 祐一, 金子 透, ヤマハ発動機 平松 裕二, 藤井 北斗, 木戸 徹, 神谷 剛志, 今井 浩久	2L2-5 3指ハンドによる把持力のつり合い位置変化による動的安定把持手法 九大 ○土井 佑介, 田原 健二
2I2-6 レスキュー探査のためのチューブ型能動スコープカメラシステムの開発 東北大 ○鈴 博瑛, 福田 潤一, 若菜 和仁, 昆陽 雅司, 田所 諭		2K2-6 魚眼カメラを用いた歩行者自動検出システムの GPU による高速化 大阪市立工業研 ○北口 勝久, 齋藤 守	2L2-6 4本指ロボットハンドにおける把持評価指標の基礎的検討 豊田高専 ○上木 諭, 岐阜大 川崎 晴久, 毛利 哲也, 豊田高専 兼重 明宏
			2L2-7 把握多面体の相対運動に基づく多指ハンドロボットによる物体のシームレスマニピュレーション 和歌山大 ○菊地 範夫, 長瀬 賢二

※ Keynote[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間. 1講演分=15分)

第 M 室 (502)	第 N 室 (503)	第 501 室 (501)	
<p style="text-align: center;">2M2</p> <p>快適生活空間の創出 (1)</p> <p style="text-align: center;">11:00-12:30</p> <p>今津 篤志 (大阪市大) 小林 裕之 (阪工大)</p> <p>2M2-1 <i>Keynote[1]</i> 快適生活空間の創出 産技大院大 ○橋本 洋志, 摂南大 横田 祥, 関西学院大 中後 大輔, 電機大 鈴木 聡</p> <p>2M2-2 スマート QOL を目指した行動ログからのユーザモデル獲得 首都大 ○何 宜欣, 水留 卓也, 下川原 英理, 山口 亨</p> <p>2M2-3 アバターを用いた教示法の有効性の検討 産技大院大 ○根岸 司, 村尾 俊幸, 村越 英樹, 橋本 洋志</p> <p>2M2-4 生活空間における二次元コードを用いた三次元位置推定 阪工大 ○小林 裕之</p> <p>2M2-5 屋内位置計測のための ZigBee 電波伝搬特性の検討 東京工科大 ○王 碩, 高橋 麻貴, 田所 裕康, 坪井 利憲</p> <p>2M2-6 パウダブレーキを用いたパッシブ支援車椅子の開発 関西学院大 ○樋口 竜也, 中後 大輔, 摂南大 横田 祥, 産技大院大 橋本 洋志, 電通大 高瀬 國克</p>	<p style="text-align: center;">2N2</p> <p>人間運動特性のシステム インテグレーション (1)</p> <p style="text-align: center;">11:00-12:30</p> <p>池浦 良淳 (三重大)</p> <p>2N2-1 3次元到達運動におけるヒト腕の筋協調解析 阪大 ○長谷川 直人, 植村 充典, 平井 宏明, 宮崎 文夫</p> <p>2N2-2 多チャンネル型機能的電気刺激によるヒト肘関節運動の平衡点制御 阪大 ○松居 和寛, 富士通 菱井 康生, 阪大 植村 充典, 平井 宏明, 宮崎 文夫</p> <p>2N2-3 バドルジャグリングにおけるヒトの運動戦略 阪大 ○川井 崇, 植村 充典, 平井 宏明, 宮崎 文夫</p> <p>2N2-4 モーションセンサを用いた寝返り動作解析 東京工科大 ○小淵 直哉, 関口 曉宣, 16 号整形外科 山田 朱織, 山田朱織枕研究所 小日向 肇, 東京工科大/山田朱織枕研究所 鈴木 知道, 東京工科大 松尾 芳樹, 浦上 大輔, 山田朱織枕研究所 遠藤 裕一郎, 東邦大 勝呂 徹, 東京工科大 星 徹</p> <p>2N2-5 ペダリング運動を用いた人体下肢のインピーダンス調整機能の評価 東北大 ○渡邊 高広, 昆陽 雅司, 永谷 直久, 田所 諭</p> <p>2N2-6 ヒトの歩行およびペダリング動作における筋協調性の比較 阪大 ○富永 健太, 奥 貴紀, Hang T. T. Pham, 佐伯 晋, 植村 充典, 平井 宏明, 宮崎 文夫</p>		

※ *Keynote[1],[2]* はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間. 1 講演分=15 分)

12月19日(水) 第3スロット

第 A 室 (平安)	第 B 室 (末広)	第 C 室 (201)	第 D 室 (202)
<p>2A3</p> <p>メカトロ教育のシステムと要素技術</p> <p>13:30-15:15</p> <p>河村 隆 (信州大) 藤澤 正一郎 (徳島大) 稲垣 克彦 (東海大)</p>	<p>2B3</p> <p>身体動作を支援する計測・制御・システム (3)</p> <p>13:30-15:00</p> <p>森園 哲也 (福岡工大) 徳安達士 (福岡工大)</p>	<p>2C3</p> <p>インターネットを利用したロボットサービス基盤としての RSNP 講習会</p> <p>13:30-15:30</p>	<p>2D3</p> <p>触覚・力覚 (7)</p> <p>13:30-15:00</p> <p>佐野 明人 (名工大)</p>
<p>2A3-1 <i>Keynote</i>[1] フリーソフトを活用したメカトロ制御 福井大 ○川谷 亮治</p> <p>2A3-2 FA 教材用ロボットアームの開発 府大高专 ○金田 忠裕, 小瀨 吉弘, 和田 健, 藪 厚生, ダイセン 電子工業 蟬 正敏</p> <p>2A3-3 メカトロ教育のための分散処理システム 弓削高专 ○藤田 和友, 百垣 愛弓, 前田 弘文</p> <p>2A3-4 ものづくりに重点を置いたメカトロ教育システムの実践例 飯田工高 ○高田 直人</p> <p>2A3-5 車輪型倒立振り子系を利用した制御教育システムの開発 MCOR ○近田 祥昭, 福井大 曹志揚, 川谷 亮治, 飯田工高 高田直人</p> <p>2A3-6 STeLA フォーラム 2012 におけるリーダーシップ教育を目的としたグループプロジェクトの構築 京大 ○井上 剛史, 生津 路子, Ecole Centrale de Lille/慶大 Kalchman Johann, MMI Engineering Agrawal Pallav, Delft Univ. of Tech. Goemans Valerie, 北京大 Wang Miao, 東大 中根 拓, 東工大 高橋 航圭, 坂本 啓, 齋藤 滋規, 産技短大 二井見 博文</p> <p>2A3-7 Arduino・X-Bee・Processing を活用したロボット教材の開発 産技短大 ○二井見 博文, ケロット舎 松井 浩子, 産総研 村井 健介</p>	<p>2B3-1 多自由度義手制御のための筋電位信号の解析 東海大 ○青木 秀彰, 後藤 和弥, 小金澤 鋼一</p> <p>2B3-2 自転車競技者のペダリングスキルを評価するための運動計測システム 福岡工大 ○徳安 達士, 広島工大 松本 慎平</p> <p>2B3-3 関節平衡軌道と関節剛性の同時支援がヒトの運動適応に及ぼす影響 阪大 ○富永 健太, 前田 大輔, 佐伯 晋, 奥 貴紀, 植村 充典, 平井 宏明, 宮崎 文夫</p> <p>2B3-4 筋活動電位に基づく筋負荷の推定 鳥取大 ○永富 裕美, 榎田 大輔, 北村 章</p>	<p>概要: 参加者の方に持参頂いたノート PC と USB カメラを用い, 実際にロボットクライアント (RSNP の見守りサービスに接続するクライアント) を作成しながら, RSNP ライブラリの使い方を学習する.</p>	<p>2D3-1 <i>Keynote</i>[2] 触覚・力覚研究の現在から未来 名工大 ○佐野 明人, 電通大 梶本 裕之, 名工大 田中 由浩</p> <p>※キーノート講演終了後にパネルディスカッションを行います</p> <p>パネルディスカッション 「触覚・力覚研究の現在から未来」</p>

※ *Keynote*[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間. 1 講演分=15 分)

第 E 室 (401, 402)	第 F 室 (405, 406)	第 G 室 (409)	第 H 室 (410)
<p style="text-align: center;">2E3</p> <p style="text-align: center;">空間知 (1)</p> <p style="text-align: center;">13:30-15:30</p> <p style="text-align: center;">和田 一義 (首都大) 新妻 実保子 (中央大)</p> <p>2E3-1 <i>Keynote[1]</i> 日常生活環境の情報構造化 九大 ○長谷川 勉</p> <p>2E3-2 <i>Keynote[1]</i> 空間知におけるユーザモデルと機能デザインのヒューマトロニクスアプローチ 首都大 ○山口 亨, 下川原 英理</p> <p>2E3-3 <i>Keynote[1]</i> ロボットパートナーのための情報構造化空間 首都大 ○久保田 直行</p> <p>2E3-4 <i>Keynote[1]</i> RT オントロジーの自動生成と空間知サービス展開 芝浦工大 ○水川 真</p> <p>2E3-5 <i>Keynote[1]</i> 空間を知能化し賢くすることに関する検討 中央大 ○橋本 秀紀</p> <p>2E3-6 <i>Keynote[1]</i> 省エネルギーと人を見守る空間知能化技術 筑波大 ○中内 靖</p> <p>2E3-7 <i>Keynote[1]</i> スマートコミュニティに基づく被災地仮設住宅支援モデル 産総研 ○谷川 民生, 小島 一浩, 大場 光太郎, 梶谷 勇, 永見 武司, 麻生 英樹, 橋田 浩一, 西村 拓一, 本村 陽一</p> <p>2E3-8 <i>Keynote[1]</i> 人間と空間の一体化によるサービスの創出 早大 ○菅野 重樹</p>	<p style="text-align: center;">2F3</p> <p style="text-align: center;">受動歩行の新展開 (2)</p> <p style="text-align: center;">13:30-15:15</p> <p style="text-align: center;">入部 正継 (大阪電通大) 原田 祐志 (広島大)</p> <p>2F3-1 ヒト歩行メカニズムに関する力学的考察 帝京大 ○池俣 吉人, 名工大 佐野 明人</p> <p>2F3-2 ヒト形受動足機構による受動歩行の実現 名工大 ○森 敏之, 渡辺 啓仁, 帝京大 池俣 吉人, 名工大 佐野 明人</p> <p>2F3-3 二足受動歩行模型における土踏まずの形成 静岡大 ○松永 泰弘, 鬼木 大</p> <p>2F3-4 受動歩行機の足形状最適化による歩行安定化 東大 福島 俊彦, 福岡工大 ○兵頭 和幸</p> <p>2F3-5 抑制脚形状による 2 脚受動歩行機の歩行安定化原理を応用した歩行安定化促進靴の開発 未来大 ○力石 直也, 菅原 学, 大御堂 尊, 福岡工大 兵頭 和幸, 未来大 三上 貞芳</p> <p>2F3-6 教育のための段ボール受動歩行機 岡山理大 ○衣笠 哲也, 小林 智之, 松江高専 土師 貴史, 岡山理大 吉田 浩治, 藤本 真作, 大阪電通大 入部 正継</p> <p>2F3-7 受動歩行を用いた中学校技術教育における歩行コンテストによる効果 福岡工大 ○兵頭 和幸, 広島なぎさ中学校・高等学校 嵯 義昭</p>	<p style="text-align: center;">2G3</p> <p style="text-align: center;">RTシステムとオープン化 (2)</p> <p style="text-align: center;">13:30-15:00</p> <p style="text-align: center;">中本 啓之 (セック) 安藤 慶昭 (産総研)</p> <p>2G3-1 移動ロボット用 RT コンポーネントの共通インターフェース 千葉工大 ○清水 正晴, 東北大 竹内 栄二郎, 東大 小笠原 哲也, 富士ソフト 二宮 恒樹, 産総研 松本 吉央, 京大 五十嵐 広希, 千葉工大 古田 貴之, 芝浦工大 水川 真</p> <p>2G3-2 移動ロボットにおけるディペンダビリティモデルの構築 芝浦工大 ○田畑 伸頼, 水川 真, 吉見 卓, 安藤 吉伸</p> <p>2G3-3 RT-Middleware を対象としたロボットシステム安定性向上のためのソフトウェア実装評価 芝浦工大 ○山口 健太, 水川 真, 吉見 卓, 安藤 吉伸</p> <p>2G3-4 AMP 版 ART-Linux の共有メモリを用いた RT コンポーネント間のデータ通信の実現 静岡大 ○清水 昌幸, 産総研 石綿 陽一, 尹 祐根, 加賀美 聡</p> <p>2G3-5 RT ミドルウェアを用いたテレプレゼンスロボット用フレームワークの開発 早大 ○菅 佑樹, 尾形 哲也</p> <p>2G3-6 ライフサポート型ロボットサービスのための UNR プラットフォームの実装 ATR ○亀井 剛次, Jonas Furrer, Chandraprakash Sharma, 西尾 修一, 宮下 敬宏, 萩田 紀博</p>	<p style="text-align: center;">2H3</p> <p style="text-align: center;">循環産業創成を目指した自律型セル生産ロボットシステム</p> <p style="text-align: center;">13:30-15:15</p> <p style="text-align: center;">榎木 哲夫 (京大) 横小路 泰義 (神戸大) 野田 哲男 (三菱電機)</p> <p>2H3-1 自律型ロボット生産システムにおける機器レイアウトおよび協調作業点の同時多目的最適化 京大 ○末光 一成, 天 僚輔, 山田 崇恭, 泉井 一浩, 西脇 眞二, 三菱電機 野田 哲男, 永谷 達也, 田中 健一</p> <p>2H3-2 セル生産ロボットシステムのラビッドレイアウト環境 京大 ○天 僚輔, 泉井 一浩, 西脇 眞二, 山田 崇恭, 末光 一成, 三菱電機 野田 哲男, 永谷 達也, 田中 健一</p> <p>2H3-3 平面上にある三次元形状部品と把持指との接触点位置を考慮したぐらつきにくさの解析と実験的検証 神戸大 ○神岡 渉, 横小路 泰義, 関西学院大 土橋 宏規, 三菱電機 野田 哲男, 長野 陽, 永谷 達也</p> <p>2H3-4 産業用ロボットの力制御動作調整のための教示作業インタフェース 京大 ○堀口 由貴男, 安田 圭佑, 中西 弘明, 榎木 哲夫, 三菱電機 永谷 達也, 野田 哲男</p> <p>2H3-5 連続鋳造スケジューリングにおける制約知識修正支援システム 京大 ○上田 仁智, 榎木 哲夫, 堀口 由貴男, 中西 弘明</p> <p>2H3-6 ロボットアームを 2 自由度時変系と考えた自由振動抑制手法の研究 関西大 ○宇津野 秀夫, 井田 康, 三菱電機 野田 哲男, 永谷 達也, 田中 健一</p> <p>2H3-7 バラ積み供給された小さな複雑部品を扱うためのロボットハンドの検討 三菱電機 ○野田 哲男, 永谷 達也, 堂前 幸康, 長野 陽, 京大 小森 雅晴</p>

※ *Keynote[1],[2]* はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間. 1 講演分=15 分)

12月19日(水) 第3スロット

第I室 (411)	第J室 (412)	第K室 (413)	第L室 (414)
<p style="text-align: center;">2I3</p> <p style="text-align: center;">制御</p> <p style="text-align: center;">13:30-15:00</p> <p style="text-align: center;">石井 和男 (九工大)</p> <p>2I3-1 カイトプレーンのロバスト姿勢制御系 熊本大 ○赤坂 卓哉, 公文 誠</p> <p>2I3-2 デジタル加速度制御による片持ちはりの振動制御 北大 ○今岡 広一, 江丸 貴紀, 星野 洋平, 小林 幸徳</p> <p>2I3-3 バッテリー材料枯渇に備えた蓄エネシステム LMPS 日大 ○岩堀 翔大, 高橋 知也, 遠藤 央, 柿崎 隆夫</p> <p>2I3-4 並列モデルを用いた非最小位相系の最小位相化による未知外乱推定器の設計 信州大 ○関口 彰太, 小林 弘幸, 千田 有一, 池田 裕一</p>	<p style="text-align: center;">2J3</p> <p style="text-align: center;">行動理解・動作認識・人体モーション計測 (2)</p> <p style="text-align: center;">13:30-15:00</p> <p style="text-align: center;">森 武俊 (東大) 下坂 正倫 (東大)</p> <p>2J3-1 HSMM を用いた行動の時空間的变化パターンを表現する行動モデルの提案 名大 ○橋本 幸二郎, 愛知工大 道木 加絵, 名大 道木 慎二</p> <p>2J3-2 手の巧みさの評価指標における姿勢計測方法に関する研究 芝浦工大 ○市澤 智之, 足立 吉隆, 東大 小山 博史</p> <p>2J3-3 簡便な歩行計測システムを用いた歩行解析による間欠性跛行の病因推定 金沢大 ○渡辺 哲陽, 米山 猛, 鳥島 康光, 林 寛之</p> <p>2J3-4 動画像解析に基づく乳幼児行動マーカーレスモニタリングシステム 広島大 ○右田 涼, 菊池 亮太, 芝軒 太郎, 島 圭介, 県立広島大 島谷 康司, 広島大 栗田 雄一, 辻敏夫</p> <p>2J3-5 マルチモーダル環境センシングによる複数人会話状況における発話者同定 東大 ○木下 祐介, 野口 博史, 真田 弘美, 森 武俊</p> <p>2J3-6 機械学習を用いた誘導指示発話生成タイミングの判定 東工大 ○綿谷 俊昭, HRI-JP 船越 孝太郎, 中野 幹生</p>	<p style="text-align: center;">2K3</p> <p style="text-align: center;">実学としての医工融合研究と医工ものづくりシステム (1)</p> <p style="text-align: center;">13:30-15:00</p> <p style="text-align: center;">木口 量夫 (九大) 小林 洋 (早大)</p> <p>2K3-1 自己受容覚モデルの独立更新・評価を可能とする知覚支援 RT を用いた運動学習手法 早大 ○岩田 浩康, 菅野 重樹</p> <p>2K3-2 通常歩行時における身体の振動解析 札幌市大 ○三谷 篤史, 原井 美佳</p> <p>2K3-3 歩行分析可能な制御型歩行器による高齢者の歩行実験 山形大 ○田中 利昌, 菊池 武士, 安斎 健一, 三友堂病院リハビリセンター 川上 千之, 穂坂 雅之, 新野 知美</p> <p>2K3-4 理学療法士による骨盤のハンドリング動作の力解析 早大 ○中島 康貴, 渡邊 峰生, 東野 達也, 井上 淳, 千葉大 川村和也, 藤元早鈴病院 貴嶋 芳文, 東 祐二, 湯地 忠彦, 藤元 登四郎, 早大 藤江 正克</p> <p>2K3-5 <i>Keynote[2]</i> GaitSolution の開発 川村義肢 ○安井 匡</p>	

※ *Keynote[1],[2]* はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間. 1講演分=15分)

第 M 室 (502)	第 N 室 (503)	第 501 室 (501)	
<p style="text-align: center;">2M3</p> <p>快適生活空間の創出 (2)</p> <p style="text-align: center;">13:30-15:15</p> <p style="text-align: center;">鈴木 聡 (電機大) 中後 大輔 (関西学院大)</p> <p>2M3-1 脊髄損傷患者を対象とした表面筋電位ヒューマンインタフェースの基礎検討 工学院大 ○白石 諒平, 栗田 暁, 中荻 隆</p> <p>2M3-2 脊髄損傷患者のための水飲み器の製作 工学院大 ○谷島 綾乃, 中荻 隆</p> <p>2M3-3 起立/着座支援とリハビリ機能を有する歩行器の研究 関西学院大 ○森田 祐介, 浦島 恭平, 中後 大輔, 摂南大 横田 祥, 阪工大 小林 裕之, 産技大院大 橋本 洋志, 電通大 高瀬 國克</p> <p>2M3-4 階段昇降キャリーカートのパワーアシスト制御に関する研究 大阪市大 ○田中 亮太郎, 今津 篤志</p> <p>2M3-5 生活空間における確率推定に基づく人の自己位置推定の研究 阪工大 ○小西 一輝, 小林 裕之</p> <p>2M3-6 複数センサを用いたセラピーロボットに対する人の触行動の判別方法 東京工科大 ○牧野 浩二, 田所 亘, 岩崎 美菜, 痒 錦華, 大山 恭弘</p> <p>2M3-7 器用な操作を行う手動作と皮膚の変形の計測 都立産技研 ○佐々木 智典, 産技大院大 橋本 洋志</p>	<p style="text-align: center;">2N3</p> <p>人間運動特性のシステム インテグレーション (2)</p> <p style="text-align: center;">13:30-15:00</p> <p style="text-align: center;">田中 良幸 (広島大)</p> <p>2N3-1 電車ブレーキシステムにおける異なる入力方式の操作性評価 三重大 ○三鬼 拓也, 池浦 良淳, 早川 聡一郎, 澤井 秀樹, 鉄道総合技術研究所 中澤 伸一</p> <p>2N3-2 体圧分布と指先容積脈波によるドライバの着座疲労評価 三重大 ○後藤 翔平, 池浦 良淳, 早川 聡一郎, 津田 修平, 東海ゴム工業 早川 知範</p> <p>2N3-3 筋骨格ロボットアームの手先剛性と手先軌道の独立制御のための仮想ダンパ係数の決定方法 和歌山大 ○高木 康彰, 丸 典明</p> <p>2N3-4 人間の身体制御特性を用いたロボット制御に関する研究 名工大 ○江坂 翔太, 坂口 正道</p> <p>2N3-5 位置・速度・加速度の微分関係と力学的整合性を満たす運動パターンの生成 東工大 ○宮崎 哲郎, 岡田 昌史</p>		

※ *Keynote*[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間. 1 講演分=15 分)

12月20日(木) 第1スロット

第 A 室 (平安)	第 B 室 (末広)	第 C 室 (201)	第 D 室 (202)
		<p style="text-align: center;">3C1</p> <p style="text-align: center;">フレキシブル・メカニズム/ オブジェクト (1)</p> <p style="text-align: center;">9:15-10:45</p> <p style="text-align: center;">森田 良文 (名工大)</p> <p>3C1-1 <i>Keynote</i>[2] ピボット軸摩擦を考慮した磁気ディスク装置ヘッド位置決め制御 名工大 ○川福 基裕</p> <p>3C1-2 同期外乱を考慮した磁気ディスク装置のショートスパンシーク制御 名工大 ○溝口 雅人, 川福 基裕, 岩崎 誠</p> <p>3C1-3 柔軟ベースに搭載されたロボットアームの省エネルギー軌道計画 旭川高専 ○阿部 晶</p> <p>3C1-4 絶対節点座標法によって導出された数学モデルの構造を活用した柔軟構造物の制御 秋田大 ○菅原 佳城, 青山学院大 小林 信之</p> <p>3C1-5 柔軟構造物の共振と圧電素子を利用した跳躍機構の提案 青山学院大 田嶋 大地, 秋田大 ○菅原 佳城, 青山学院大 小林 信之</p>	<p style="text-align: center;">3D1</p> <p style="text-align: center;">触覚・力覚 (8)</p> <p style="text-align: center;">9:15-10:45</p> <p style="text-align: center;">篠田 裕之 (東大)</p> <p>3D1-1 頭頸部に対する温度提示システムの開発と基礎実験 名工大 坂口 正道, ○今井 和紀</p> <p>3D1-2 温・冷空間分割刺激において知覚される温度の研究 (第2報) JSPS/慶大 ○佐藤 克成, 慶大 前野 隆司</p> <p>3D1-3 サーマルグリル錯覚を用いたローラー型痒み抑制器の開発 電通大 ○渡辺 亮, 資生堂 齋藤 直輝, 森 雄一郎, 電通大/JSPS 蜂須 拓, 佐藤 未知, 福嶋 政期, 梶本 裕之</p> <p>3D1-4 静電吸引力を用いた画面上でのマルチタッチ触感提示の試み 東大 ○中村 琢, 山本 晃生</p> <p>3D1-5 物理演算ベースのサウンドレンダリングを用いた振動触感の生成の検討 慶大 ○花光 宣尚, 中山 雅野, 南澤 孝太, 稲見 昌彦, 舘 暉</p> <p>3D1-6 手掌への Cutaneous Rabbit 現象の呈示 香川大 ○朱 広毅, 澤田 秀之</p>

※ *Keynote*[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間. 1 講演分=15 分)

第 E 室 (401, 402)	第 F 室 (405, 406)	第 G 室 (409)	第 H 室 (410)
<p style="text-align: center;">3E1</p> <p>移動ロボットの制御／ナビゲーション (1)</p> <p style="text-align: center;">9:15-10:45</p> <p style="text-align: center;">友國 伸保 (近大) 永谷 圭司 (東北大)</p> <p>3E1-1 着席搭乗方式の倒立二輪移動体による階段昇降時における移動手法 近大 ○吉田 大樹, 植野 真司, JTECT 村田 元気, 近大 友國 伸保</p> <p>3E1-2 制約条件を考慮した車輪型倒立振り移動機構の位相平面を用いた移動計画手法 日立製作所 ○中村 亮介, 網野 梓, 上田 泰士</p> <p>3E1-3 外乱オブザーバを用いた操作力推定による車輪倒立型搬送カート of の仮想インピーダンス搬送制御 大阪電通大 ○松川 文厚, 林 大聖, 平松 暁, 鄭 聖燾</p> <p>3E1-4 モデル予測制御を用いた二輪車の運動制御に関する研究 山口大 ○安部 優介, 藤井 文武</p> <p>3E1-5 Path Following 手法による牽引車両の後退制御 神戸大 ○開田 宏介, 深尾 隆則, ヤマハ発動機 石山 健二, 神谷 剛志, 北農研 村上 則幸</p> <p>3E1-6 サスペンションを有する移動ロボットのセミアクティブ振動制御 北大 ○山本 良祐, 小林 幸徳, 江丸 貴紀, 星野 洋平</p>	<p style="text-align: center;">3F1</p> <p>測域センサを用いた計測と環境認識 (1)</p> <p style="text-align: center;">9:00-10:45</p> <p style="text-align: center;">大矢 晃久 (筑波大) 前山 祥一 (岡山大)</p> <p>3F1-1 カメラを搭載した移動ロボットによる監視システム 筑波大 ○田所 裕貴, 大矢 晃久</p> <p>3F1-2 屋外動的環境下における注視対象推定 奈良先端大 ○田辺 雅人, 木村 孝広, 馬場 浩平, 大下 将宗, 府大高専 吉山 友明, 奈良先端大 勝山 貴史, 田中 康之, 竹村 憲太郎, 小笠原 司</p> <p>3F1-3 移動ロボットと測域センサを用いた路面損傷箇所検出システム 筑波大 ○伊藤 猛, 大矢 晃久</p> <p>3F1-4 深さセンサを用いた歩行者用障害物検知装置の試作 甲南大 ○田中 雅博</p> <p>3F1-5 LRF を用いた半自律型配電作業ロボットの作業環境の入り 名城大 ○山本 裕介, 前川 直毅, 飛田 稔, Yang Xianjing, 北口 裕也, 鈴木 啓竜, He Yingxin, 辰野 恭市</p> <p>3F1-6 森林管理のための森林立木三次元地図の構築と立木情報の抽出 アドイン研究所/森林再生システム ○近藤 修平, 筑波大 福田 英幸, アドイン研究所/森林再生システム 望月 寿彦, 塩沢 恵子, 筑波大 坪内 孝司, 森林再生システム 富村 周平, 中西 修一, 望月 亜希子, 森林総研 千葉 幸弘, アドイン研究所 佐々木 浩二, 森林再生システム 速水 亨</p> <p>3F1-7 クアッドコプタのマニュアル制御による三次元計測システム 阪産大 ○今村 彰隆, 徳島大 三輪 昌史, 日野 順市</p>	<p style="text-align: center;">3G1</p> <p>空間知 (2)</p> <p style="text-align: center;">10:00-10:45</p> <p style="text-align: center;">和田 一義 (首都大)</p> <p>3G1-1 屋内測位と光神経センサネットワークを基盤としたサービロボットの構築 創価大 ○宮崎 孝一, 近 哲也, 崔 龍雲, 渡辺 一弘</p> <p>3G1-2 無線 LAN の受信信号強度と疎な三次元画像特徴の情報統合を用いた複数階層環境における移動端末の位置推定 甲南大 ○梅谷 智弘, 山根 享, 田村 祐一</p> <p>3G1-3 ロボット搭載カメラによる画像マーカ認識を用いた物体位置取得システムの開発 芝浦工大 ○代宮司 隼人, 水川 真</p>	<p style="text-align: center;">3H1</p> <p>記号創発ロボティクス (1)</p> <p style="text-align: center;">9:15-10:45</p> <p style="text-align: center;">谷口 忠大 (立命館大) 岩橋 直人 (情報通信研) 田口 亮 (名工大)</p> <p>3H1-1 再帰型神経回路モデルを用いた内発的動機付けによる身体モデルの優先的学習 京大 ○信田 春満, 西出 俊, 奥乃 博, 早大 尾形 哲也</p> <p>3H1-2 無限関係モデルを用いた物体と特徴のマルチモーダルカテゴリ形成 立命館大 ○福田 一, 谷口 忠大</p> <p>3H1-3 物体操作タスクのためのペナルティ項付き尤度最大化による HMM 軌道生成 NICT ○杉浦 孔明, 岩橋 直人, 柏岡 秀紀</p> <p>3H1-4 物体概念を手がかりとした教師なし形態素解析の誤り訂正 電通大 ○中村 友昭, 荒木 孝弥, 長井 隆行, 立命館大 長坂 翔吾, 谷口 忠大, NICT 岩橋 直人</p> <p>3H1-5 隠れマルコフモデルのリアルタイム状態推定を用いた直接教示による人間の動作移植 京大 ○木原 康之, 神戸大 横小路 泰義</p> <p>3H1-6 ロボットによるマルチモーダル物体概念を用いた物体特徴を表現する単語の獲得 電通大 ○荒木 孝弥, 中村 友昭, 長井 隆行, 立命館大 長坂 翔吾, 谷口 忠大, 情報通信研 岩橋 直人</p>

※ *Keynote*[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間. 1 講演分=15 分)

12月20日(木) 第1スロット

第I室 (411)	第J室 (412)	第K室 (413)	第L室 (414)
<p>3I1</p> <p>遠隔操縦ロボットシステム (1)</p> <p>9:15-10:45</p> <p>奥川 雅之 (愛知工大)</p>	<p>3J1</p> <p>次世代医療福祉システム (1)</p> <p>9:15-10:45</p> <p>木口 量夫 (九大) 光石 衛 (東大)</p>	<p>3K1</p> <p>地域連携を活用した科学/技術/環境/教育の展開と事例発表</p> <p>9:15-10:45</p> <p>土井 智晴 (府大高専)</p>	<p>3L1</p> <p>人と機械システムとしての医療・福祉工学 (1)</p> <p>9:15-10:45</p> <p>藤澤 正一郎 (徳島大)</p>
<p>3I1-1 遠隔操縦ロボットにおける制御システム サンリツオートメイション ○片山 雄二, 星野 心</p> <p>3I1-2 TPIP2 ボードとフライトコントローラの組み合わせによる飛行ロボット 徳島大 藤山 弓子, 植村 慎司, ○三輪 昌史</p> <p>3I1-3 遠隔操作IPシステムを用いた制御実験の環境構築について 岐阜高専 ○小林 義光, 筑波大 小木曾 里樹, サンリツオートメイション 片山 雄二, 愛知工大 奥川 雅之</p> <p>3I1-4 複雑作業への適応を目的とした無人化重機の遠隔操作シミュレータ 早大 亀崎 允啓, ○楊 俊傑, 小坂 拓未, 岩田 浩康, 菅野 重樹</p> <p>3I1-5 狭隘道路における自律遠隔融合制御の活用 名城大 ○櫻井 武司, 芦澤 怜史, 都築 駿一, 山下 道央, 大道 武生</p>	<p>3J1-1 3層の連結スライドばね機構によるハンドエグゾスケルトン装置プロトタイプの開発 名工大 荒田 純平, ○大本 圭一, ETH Zurich Roger Gassert, Olivier Lambercy, 名工大 藤本 英雄, 名古屋大病院 和田 郁雄</p> <p>3J1-2 片麻痺指リハビリ装置を用いた促通反復療法におけるタッピング刺激及び電気刺激・振動刺激の訓練効果評価 鹿児島大 余 永, ○前田 克也, 川平 和美, 下堂 蕙 恵, 林 良太</p> <p>3J1-3 片麻痺前腕機能回復訓練装置における伸張反射を促す効果的な訓練の実現 鹿児島大 余 永, ○仲西 洋介, 川平 和美, 下堂 蕙 恵, 林 良太</p> <p>3J1-4 AR と生体信号を用いた上肢リハビリ訓練システムの開発 名工大 ○齋藤 恭裕, 青山 真土, 松永 瑞希, 坂口 正道</p>	<p>3K1-1 かんきつ類収穫支援ロボットの開発 松江高専 ○藤岡 美博, 齊藤 陽平, 大阪電通大 入部 正継</p> <p>3K1-2 教材用 ZMP 検出装置の開発 府大高専 ○井戸垣 拓実, 藪 厚生, 金田 忠裕, ヴェイストン 深津 将生</p> <p>3K1-3 鉄道の乗務員配置問題における行路案作成 早大 ○木幡 薫平, 西田 駿介, 渡辺 亮, 京三製作所 高橋 正樹</p> <p>3K1-4 ドライバモニタリングシステムのための全方位画像を用いた人検出 府大高専 ○吉山 友明, 奈良先端大 竹村 憲太郎, 府大高専 藪 厚生, 金田 忠裕</p> <p>3K1-5 草刈りロボットを用いた小学校での地域貢献 明石高専 ○岩野 優樹, 小林 篤功</p> <p>3K1-6 IT Triadic ロボットコース 奈良先端大 ○山口 明彦, 小笠原 司</p>	<p>3L1-1 <i>Keynote</i>[2] 介助作業実態分析から考えられるベッドでの安全な患者/利用者介助に関する人間工学的手法の研究 森ノ宮医大 ○上田 喜敏, 徳島大 伊藤 伸一, 佐藤 克也, 藤澤 正一郎</p> <p>3L1-2 車いす牽引システムにおける段差昇降機構に関する研究 農工大 ○田中 彬, 和田 正義</p> <p>3L1-3 人体の骨格系を利用したフレキシブルロボティクウェア 信州大 ○田中 浩仁, 竹内 志津江, 鉄矢 美紀雄, 橋本 稔</p> <p>3L1-4 合体・分離可能なマニピュレータによる被介護者の自立生活支援 立命館大 ○森下 愛実, 原田 龍朗, 林 風肖, 李 周浩</p> <p>3L1-5 発達障害の療育用姿勢保持ゲームの開発と試用版への改良 産総研 ○佐藤 滋, 森川 治, 国立特別支援教育総研 金森 克浩, 梅田 真理, 三雲養護学校 太田 容次, 認定心理士 奈良 雅子, 理学療法士 中澤 恵美, 筑波大附属聴覚特別支援学校 箱守 知己, ユープラス 小野 雄次郎, 愛知淑徳大 坂田 陽子, 二宮 昭</p>

※ *Keynote*[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間. 1講演分=15分)

第 M 室 (502)	第 N 室 (503)	第 501 室 (501)	
<p>3M1 自立生活に向けたリハビリテーションロボティクス 9:15-10:45 尹 祐根 (産総研) 脇田 優仁 (産総研)</p> <p>3M1-1 歩行アシストを考慮した On/Off 弁による Duty 比相違型圧力制御システムの開発 中央大 ○高中 健太, 中村 太郎</p> <p>3M1-2 スマートフォンを活用した服薬管理支援用ポータブル薬ケース 筑波大 ○鈴木 拓央, 鈴木 大介, 加藤 義隆, 中内 靖</p> <p>3M1-3 階段交互昇段を可能とする大腿義足用リンク機構式膝継手の力学解析 香川大 ○原田 龍一, 井上 恒, 立命館大 和田 隆広, 香川大 鈴木 桂輔, 立和名 慎一</p> <p>3M1-4 可変剛性機構を用いた膝関節用省エネルギーアシスト装置の階段昇降運動への適用 阪大 ○鎌田 一平, 植村 充典, 平井 宏明, 宮崎 文夫</p> <p>3M1-5 介護支援ロボット RIBA における面状触覚センサを用いた被介護者の姿勢推定 理研 ○舟洞 佑記, 名大 鈴木 達也, 理研 向井 利春, 細江 繁幸</p> <p>3M1-6 介護支援ロボット RIBA における腕部触覚センサを用いた被介護者の位置ずれ検出 理研 ○森 友揮, 三重大 池浦 良淳, 理研 向井 利春, 細江 繁幸</p>	<p>3N1 ヒューマノイド (1) 9:15-10:45 玄 相昊 (立命館大) 岩田 浩康 (早大)</p> <p>3N1-1 平面二足歩行ロボットによるバランス制御の実験的検証 立命館大 ○寛 優希, 小澤 隆太</p> <p>3N1-2 小型二足ロボットによる非平坦面上のバランス制御系の設計と検証 名大 ○中村 健, 田崎 勇一, 鈴木 達也</p> <p>3N1-3 支持脚方向への転倒を考慮したヒューマノイドロボットの踏み出しによる転倒回避 東北大 ○富田 将茂, 北大 近野 敦, 東北大 辻田 哲平, 安孫子 聡子, 姜 欣, 内山 勝</p> <p>3N1-4 ヒューマノイドロボットの鏡を用いた自己姿勢補正 電通大 ○林 直宏, 富沢 哲雄, 末廣 尚士, 工藤 俊亮</p> <p>3N1-5 トルク制御可能な空電ハイブリッド外骨格ロボット XoR2 の開発と自律バランス制御 ATR/立命館 ○玄 相昊, 水野 技研 水野 剛, 立命館大/ATR 林 拓矢, 立命館大 八木 厚考, ATR 野田 智之, 森本 淳</p>		

※ Keynote[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間. 1 講演分=15 分)

12月20日(木) 第2スロット

第 A 室 (平安)	第 B 室 (末広)	第 C 室 (201)	第 D 室 (202)
		<p style="text-align: center;">3C2</p> <p style="text-align: center;">フレキシブル・メカニズム/ オブジェクト (2)</p> <p style="text-align: center;">11:00-12:30</p> <p style="text-align: center;">原 進 (名大)</p> <p>3C2-1 接触安全性を実現するモジュール型マニピュレータの自律分散システムに関する研究 東理大 ○松永 剛裕, 黒瀬 崇, 木村 真一</p> <p>3C2-2 弾性関節ロボットにおける制御剛性と機械剛性の影響 立命館大 ○藤井 裕丈, 小澤 隆太</p> <p>3C2-3 空気圧人工筋で駆動されるロボットアームの直接教示における被教示動作の制御 阪大 ○栢野 裕次, 池本 周平, 細田 耕</p> <p>3C2-4 ER ゲルを用いた力覚提示システム開発のための基礎的検討 富山県大 ○金森 元成, 小柳 健一, 本吉 達郎, 大島 徹, 慶大 柿沼 康弘, 藤倉化成 安齋 秀伸, 桜井 宏治</p> <p>3C2-5 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 電通大 ○橋本 一慶, 趙 文静, 明愛国, 下条 誠</p>	<p style="text-align: center;">3D2</p> <p style="text-align: center;">触覚・力覚 (9)</p> <p style="text-align: center;">11:00-12:30</p> <p style="text-align: center;">星 貴之 (名工大)</p> <p>3D2-1 画像特徴の自動抽出による触覚感覚の呈示 香川大 ○武田 優斗, 澤田 秀之</p> <p>3D2-2 実物体から採取した振動テクスチャの合成による 3D 触覚インタラクション 東大 ○家室 証, 慶大 竹内 祐太, 南澤 孝太, 館 暉</p> <p>3D2-3 振動触覚信号の機械学習による分類 東北大 ○嵯峨 智, 出口 光一郎</p> <p>3D2-4 ハプティック・インタフェースの新しい評価手法: 多次元知覚空間で実刺激と仮想刺激を捉える手法 名大 ○岡本 正吾, 山田 陽滋</p> <p>3D2-5 トラックボール式力触覚ディスプレイを用いたチンパンジーを対象とした触覚実験の可能性 名工大 ○酒井 基行, 京大 友永 雅己, 名工大 田中 由浩, 佐野 明人</p>

※ *Keynote*[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間. 1 講演分=15 分)

第 E 室 (401, 402)	第 F 室 (405, 406)	第 G 室 (409)	第 H 室 (410)
3E2	3F2	3G2	3H2
<p>移動ロボットの制御／ナビゲーション (2)</p> <p>11:00-12:30</p> <p>深尾 隆則 (神戸大) 野中 謙一郎 (都市大)</p>	<p>測域センサを用いた計測と環境認識 (2)</p> <p>11:00-12:30</p> <p>大矢 晃久 (筑波大) 前山 祥一 (岡山大)</p>	<p>空間知 (3)</p> <p>11:00-12:30</p> <p>新妻 実保子 (中央大)</p>	<p>記号創発ロボティクス (2)</p> <p>11:00-12:30</p> <p>岩橋 直人 (情報通信研) 杉浦 孔明 (情報通信研) 田口 亮 (名工大)</p>
<p>3E2-1 UGV のゲインスケジュールド H∞制御による不整地での経路追従 神戸大 ○加藤 彰一, 深尾 隆則, ヤマハ発動機 青木 啓高, 石山 健二, 北農研 村上 則幸</p> <p>3E2-2 ゲインスケジュールド H∞制御による UGV の速度制御 神戸大 ○吉本 達也, 深尾 隆則, ヤマハ発動機 青木 啓高, 石山 健二, 北農研 村上 則幸</p> <p>3E2-3 カーブ走行を考慮した自動車の自動制御のためのロバストコントローラ設計の検討 電機大 ○五十嵐 優樹, 加藤 俊哉, 日高 浩一</p> <p>3E2-4 操舵角の制約を陽に考慮した全方向移動ロボットのモデル予測経路追従制御 都市大 ○高橋 直樹, 野中 謙一郎</p> <p>3E2-5 障害物が存在する環境下におけるモデル予測車庫入れ制御 都市大 ○小山 健太郎, 野中 謙一郎</p> <p>3E2-6 前後輪独立操舵四輪移動ロボットの操舵特性を利用した障害物の回避補助 近大 ○児玉 貴宏, 友國 信保, 黄 健</p>	<p>3F2-1 非飽和なアナログ信号処理と受光信号の立ち上がり勾配検出による誤検出の少ない測域センサ信号処理系の検討 筑波大 ○渡辺 敦志, 北陽電機 山本 明人, 筑波大 大矢 晃久</p> <p>3F2-2 リフレクタンス画像に基づく 3D モデルの彩色手法の開発 九大 ○大石 修士, 倉爪 亮, 岩下 友美, 長谷川 勉</p> <p>3F2-3 LRS を用いた移動体の進路予測 電通大 ○大谷 洋介, 富沢 哲雄, 工藤 俊亮, 末廣 尚士</p> <p>3F2-4 すれ違う人に声を掛ける巡回移動ロボット 筑波大 ○木村 剛実, 大矢 晃久</p> <p>3F2-5 障害物を除去して走行経路を確保する自律ロボットのための物体認識 岡山大 ○山本 晃一, 前山 祥一, 渡辺 桂吾</p> <p>3F2-6 赤外線カメラと三次元測域センサを搭載したロボットによる人間の活動状態推定 筑波大 ○尾形 一気, 大矢 晃久</p>	<p>3G2-1 空間知におけるユーザ指向の RT サービス提案システムの提案 芝浦工大 ○大平 杏奈, Ngo Trung Lam, 水川 真, 安藤 吉伸, 吉見 卓</p> <p>3G2-2 空間知における情報の通知に関する研究 芝浦工大 ○鈴木 史織, 水川 真</p> <p>3G2-3 3次元加速度データを用いた歩行と自動車運転時のユーザモデル構築 首都大 ○大沼 賢一, 川岸 賢弘, 山口 亨</p> <p>3G2-4 加速度データを用いた日常生活動作の推定 首都大 ○藤原 悠, 金子 哲也, 藤本 泰成, 山口 亨</p>	<p>3H2-1 手書き文字生成のための HDP-HMM による Trajectory HMM のモデル選択 立命館大 ○古林 邦彬, 谷口 忠大</p> <p>3H2-2 低コストな家庭用ヒューマノイドロボットの開発 電通大 ○丸山 恭平, 中村 友昭, 長井 隆行</p> <p>3H2-3 Mobile Robot Path Planning for Indoor Modeling Using a Topological Graph 産総研 ○Bong Keun KIM, Yasushi SUMI, Hideyuki TANAKA</p> <p>3H2-4 マルチモーダル情報の取得と語意獲得をオンラインで人と協調しながら長期的に行うロボットプラットフォーム パシフィックシステム ○日南 雄貴, 電通大 中村 友昭, 荒木 孝弥, 丸山 恭平, 長井 隆行, パシフィックシステム 大木 宗一</p> <p>3H2-5 オンライン目標軌道生成による位相フィードバックを用いたロボットの同期的運動 埼玉大 ○清野 貴介, 程島 竜一, 琴坂 信哉</p> <p>3H2-6 hLDA に基づくロボットによる階層的概念の獲得 電通大 ○安藤 義記, 中村 友昭, 荒木 孝弥, 長井 隆行</p>

※ Keynote[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間. 1 講演分=15 分)

12月20日(木) 第2スロット

第I室 (411)	第J室 (412)	第K室 (413)	第L室 (414)
3I2	3J2	3K2	3L2
遠隔操縦ロボットシステム (2)	次世代医療福祉システム (2)	作業をするロボット	人と機械システムとしての医療・福祉工学 (2)
11:00-12:30	11:00-12:30	11:00-12:30	11:00-12:30
武村 史朗 (沖縄高専)	木口 量夫 (九大) 光石 衛 (東大)	辰野 恭市 (名城大)	黒住 亮太 (神戸高専)
<p>3I2-1 遠隔操作時における監視画像視点が作業効率に与える効果 東理大 ○布施 佑真, 木村 真一</p> <p>3I2-2 介護予防のためのマニピュレータ用ライトガン型入力デバイスの開発 首都大 ○美谷島 諒, 和田 一義, 北村 直人</p> <p>3I2-3 タブレット端末を用いた移動ロボットの遠隔操作 佐賀大 ○原尻 達矢, 辻村 健, 泉清高, 筑波大 三河 正彦</p> <p>3I2-4 受動サブローラを有するレスキューロボットに対する遠隔操縦支援システムの検討 愛知工大 ○長谷川 慧, 鈴木 壮一郎, 奥川 雅之</p> <p>3I2-5 複数オペレータによる同時遠隔操縦のためのマルチラテラル制御手法の検討 京大 ○菅野 貴皓, 神戸大 横小路 泰義</p>	<p>3J2-1 EEG 信号を用いた電動義手の肘関節動作に関する研究 九大 木口 量夫, 佐賀大 ○吉野 彰紘, 林 喜章, 寺本 顕武</p> <p>3J2-2 眼球内特性の非侵襲ダイナミックアクティブセンシング 阪大 ○木村 洋介, 上村 祥平, 金子 真, 東北大 相澤 奈帆子, 田中 佑治, 國方 彦志, 中澤 徹</p> <p>3J2-3 臨床肺機能検査のための肺気道音響インピーダンス測定システムの提案 熊本大 ○山崎 拓也, 渡邊 雅之, 大嶋 康敬, 中妻 啓, 鳥越 一平</p> <p>3J2-4 高精度立体カム機構及びクラウンギア減速機構を用いた医療用小型多自由度マニピュレータの開発 福島大 ○藤森 優太, 三浦 裕文, アトム 伏見 雅英, 鶴岡工専 佐々木 裕之, 福島大 高橋 隆行</p> <p>3J2-5 低侵襲脳外科手術における術野確保 工学院大 ○和泉 信吾, 高信 英明, 鈴木 健司, 三浦 宏文, 早大 藤江 正克, 東京女子医大 伊関 洋</p>	<p>3K2-1 国際熱核融合実験炉ITERにおける遠隔保守ロボットの研究開発 原子力研 ○丸山 孝仁, 油谷 篤志, 武田 信和, 角館 聡</p> <p>3K2-2 攪拌槽のジャケット内メンテナンス手法および掘削用ロボットの開発 中央大 ○森下 陽介, 三戸 大輔, 田中 友也, 中村 太郎, NGK ケミテック 田中 貢</p> <p>3K2-3 湖沼調査用モジュール構造型小型水中ロボットの開発 福島大 ○猿田 祐平, 大室 拓哉, 高橋 隆行</p> <p>3K2-4 ホウレンソウ自動収穫機における根切り刃動作の考察と位置制御 信州大 ○丸山 寛智, 中村 雄太, 平野 幸助, 久保田 亮平, 土屋 貴司, 安藤 文康, 林 克彦, 高藤 景介, 千田 有一, JA 全農長野 篤田 武司, JA 長野八ヶ岳 藤ヶ崎 静男, 西澤電機計器製作所 北沢 進</p> <p>3K2-5 3次元画像計測を用いた3-RPSRパラレルメカニズム形パイプベンダーの精度および剛性の測定 Instituto Politecnico Nacional Castillo-Castaneda Eduardo, 東工大 ○松浦 大輔, 川澄 翔平, 武田 行生</p>	<p>3L2-1 義手のためのすべり覚センサの研究開発と実装 電通大 ○羽石 雅貴, 關 達也, 鈴木 陽介, 横井 浩史, 下条 誠</p> <p>3L2-2 ギヤレス駆動方式を用いたMRI対応型ロボットアーム 近大 ○岡 正人, 山口大 田中 幹也, 秋田大 長縄 明大</p> <p>3L2-3 視覚障害者のための交差点周辺における移動支援機器間の連続性に関する研究 徳島大 ○宮崎 達也, 伊藤 伸一, 佐藤 克也, 藤澤 正一郎</p> <p>3L2-4 積層型空気圧アクチュエータを用いた座位支援装置の開発 岡山大 ○美馬 秀一郎, 佐々木 大輔, 則次 俊郎, 高岩 昌弘</p> <p>3L2-5 立体視知覚異常検査システムを用いた臨床試験 鹿児島大 ○グエン クアン ティン, 林 良太, 緒方 敦子, 余 永, 下堂 蘭 恵, 川平 和美</p> <p>3L2-6 装着者の体重を利用した空気式歩行支援シューズ 岡山大 ○高岩 昌弘, 則次 俊郎, 佐々木 大輔, 絹田 隆紘</p>

※ Keynote[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間. 1講演分=15分)

第 M 室 (502)	第 N 室 (503)	第 501 室 (501)	
<p style="text-align: center;">3M2</p> <p>快適生活空間の創出 (3)</p> <p style="text-align: center;">11:00-12:30</p> <p>牧野 浩二 (東京工科大) 中後 大輔 (関西学院大)</p> <p>3M2-1 制御系の遠隔実験学習システム 東京工科大 ○リョウ フウ, 久保田 隼和, 金 成河, 牧野 浩二, シヤ 錦華, 大山 恭弘</p> <p>3M2-2 移動ロボット群における集中・分散処理を併用した自己位置推定 阪工大 ○古林 久人, 小林 裕之</p> <p>3M2-3 トーションバネを用いた介護支援向け腰用パワーアシストスーツの機構設計 工学院大 ○甘楽 光博, 中茎 隆</p> <p>3M2-4 座位保持を目的とした車椅子の座面・背もたれ調整装置 関西学院大 ○塩谷 健仁, 河合美紀, 中後 大輔, 摂南大 横田 祥</p> <p>3M2-5 動作模倣と馴化の関連性の考察 摂南大 ○横田 祥, 産技大院大橋本 洋志, 関西学院大 中後 大輔, 理研 川端 邦明</p>	<p style="text-align: center;">3N2</p> <p>ヒューマノイド (2)</p> <p style="text-align: center;">11:00-12:30</p> <p>玄 相昊 (立命館大) 岩田 浩康 (早大)</p> <p>3N2-1 ワイヤ補助による小型ヒューマノイドの跳躍模倣 電通大 ○松田 啓明, 富沢 哲雄, 工藤 俊亮, 末廣 尚士</p> <p>3N2-2 2 足歩行ロボットの関節のバックラッシュが歩行に及ぼす影響の検討 千葉工大 ○土橋 一成, 野崎 耕平, 林原 靖男, 南方 英明, 入江清, はじめロボット研究所 坂本元</p> <p>3N2-3 2 足歩行ロボットにおける足部 2 アーチ構造の効果 東京工科大 ○森本 達也, 関口 暁宣, 松尾 芳樹, 浦上 大輔</p> <p>3N2-4 超小型無線慣性センサユニット WB-4 の開発 早大 ○蒲 旭, 本橋 弘光, 大谷 拓也, 瓜生 和寛, 八原 昌亨, Przemyslaw Kryczka, 林 礎華, Klaus Petersen, 橋本 健二, Salvatore Sessa, 早大/早大ヒューマノイド研 Massimiliano Zecca, 高西 淳夫</p> <p>3N2-5 人間型バイオリン演奏ロボットによる手先トルクを用いた音量調節 龍谷大 ○渋谷 恒司, 井出口 宏徳, 生嶋 克成</p> <p>3N2-6 人間とロボットとの協調移動制御 早大 ○伊神 克哉, トヨタ自動車 市川 健太郎, 早大 高橋 城志, 早川 正一, 袁 国良, Moondeep Chandra Shrestha, 岩田 浩康, 菅野 重樹</p>		

※ Keynote[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間. 1 講演分=15 分)

12月20日(木) 第3スロット

第 A 室 (平安)	第 B 室 (末広)	第 C 室 (201)	第 D 室 (202)
		<p style="text-align: center;">3C3</p> <p style="text-align: center;">フレキシブル・メカニズム/ オブジェクト (3)</p> <p style="text-align: center;">13:30-15:00</p> <p style="text-align: center;">川福 基裕 (名工大)</p> <p>3C3-1 柔軟物手動搬送のための セミアクティブ操作支援制御の 一考察 名工大 ○山口 賢祐, 森田 良文, 佐藤 徳孝, 鶴飼 裕之, 名大 原 進</p> <p>3C3-2 柔軟構造物搬送用ロバ ストパワーアシスト台車の主観評 価実験 名大 ○吉浦 隆仁, 原 進, 名工大 森田 良文, 佐藤 徳孝, 名大 山田 陽滋</p> <p>3C3-3 柔軟ロボットアームによ る高効率投球動作に関する研究 北大 ○山川 量平, 小林 幸徳, 蓋 軼之, 星野 洋平, 江丸 貴紀</p> <p>3C3-4 非把持形態による柔軟物 体の最適伸縮マニピュレーショ ン 阪大 ○稲原 知幸, 東森 充, 金子 真</p> <p>3C3-5 剛性可変機能を有する多 関節グリッパ 東海大 ○玉本 拓巳, 小金澤 鋼 一</p> <p>3C3-6 剛性可変機構を有する人 工指の開発 東海大 ○高部 紀之, 大熊 祐介, 小金澤 鋼一</p>	

※ *Keynote*[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間. 1 講演分=15 分)

第 E 室 (401, 402)	第 F 室 (405, 406)	第 G 室 (409)	第 H 室 (410)
<p style="text-align: center;">3E3</p> <p>移動ロボットの制御／ナビゲーション (3)</p> <p style="text-align: center;">13:30-15:00</p> <p>竹岡 年延 (成蹊大) 富沢 哲雄 (電通大)</p> <p>3E3-1 衝突回避を考慮した小型無人ヘリコプタの誘導制御 信州大 ○石井 崇大, 鈴木 智, 河村 隆, 岡田 伸也, 藤澤 陽平</p> <p>3E3-2 移動障害物を回避する自律移動ロボットの経路計画 玉川大 ○関根 陸, 前田 彬, 福田 靖, 大森 隆司</p> <p>3E3-3 強化学習を用いた自律移動ロボットの環境適応に関する研究 未来大 ○堀川 昌利, 若原 拓己, 三上 貞芳</p> <p>3E3-4 ホイールローダの切り替えし動作を含む最適な経路計画に関する検討 成蹊大 ○市川 健太郎, 竹岡 年延, 千葉大 大川 一也, 筑波大 皿田 滋, 坪内 孝司, 成蹊大 鳥毛 明</p> <p>3E3-5 放射能測定システムを構築するための屋外自律移動ナビゲーションの取り組み 成蹊大 ○小棚木 隆史, 市川 健太郎, 竹岡 年延, 鳥毛 明</p> <p>3E3-6 GPS を活用した走行精度向上に関する研究 名城大 ○山下 道央, 櫻井 武司, 都築 駿一, 芦澤 怜史, 大道 武生</p>	<p style="text-align: center;">3F3</p> <p>ビジョンシステムとビジョン応用システム (1)</p> <p style="text-align: center;">13:30-15:00</p> <p>下ノ村 和弘 (立命館大) 竹村 憲太郎 (奈良先端大)</p> <p>3F3-1 複眼カメラを用いた接触近接複合センシング 立命館大 ○中島 弘登, 川瀬 陽俊, 下ノ村 和弘, 静岡大 香川 景一郎</p> <p>3F3-2 半自律型配電作業ロボットにおけるボルトの認識 名城大 ○楊 嫻静, 前川 直毅, 山本 裕介, 飛田 稔, 赫英新, 辰野 恭市</p> <p>3F3-3 魚眼カメラとカーテンセンサを用いたセンサフュージョンによる自動人物追跡 早大 ○関口 知絵実, 渡辺 亮, 京三製作所 高橋 正樹</p> <p>3F3-4 スリット像を用いた外観検査の自動化 豊橋技科大 ○富田 卓司, 三宅 哲夫, 章 忠, 今村 孝, 菱栄エンジニアリング 岸田 良文, 兼松 賢, 森元 庸介</p> <p>3F3-5 角膜表面反射画像を用いた注視対象推定 奈良先端大 ○竹村 憲太郎, 山川 智久, 高松 淳, 小笠原 司</p>	<p style="text-align: center;">3G3</p> <p>安全回復に期待されるロボットシステム</p> <p style="text-align: center;">13:30-16:45</p> <p>概要: 基調講演, 招待講演, パネルディスカッションを予定している</p>	<p style="text-align: center;">3H3</p> <p>ワイヤ駆動システムの解析 (1)</p> <p style="text-align: center;">13:30-15:00</p> <p>木野 仁 (福岡工大)</p> <p>3H3-1 非プリー型筋骨格システムにおける筋長の近似とその検証 福岡工大 木野 仁, ○越智 裕章, 九大 田原 健二, 松谷 祐希, 首都大 石橋 良太</p> <p>3H3-2 形状記憶合金線における繰返し学習制御と CCD カメラを用いた位置決め精度の向上 福岡工大 木野 仁, ○寺原 綾一, 首都大 石橋 良太, 九大 田原 健二</p> <p>3H3-3 McKibben 型空気圧アクチュエータを有する二次元脚ロボットの安定性に関する実機検証 阪大 ○中西 大輔, 末岡 裕一郎, 杉本 靖博, 大須賀 公一, 筑波大 山海 嘉之</p> <p>3H3-4 非対称腿駆動機構の安全度 立命館大 ○小澤 隆太, 明治大 小林 博明, 神奈川工大 兵頭 和人</p>

※ *Keynote*[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間. 1 講演分=15 分)

12月20日(木) 第3スロット

第I室 (411)	第J室 (412)	第K室 (413)	第L室 (414)
<p>3I3</p> <p>遠隔操縦ロボットシステム (3)</p> <p>13:30-15:00</p> <p>片山 雄二 (サンリツオートメーション)</p>	<p>3J3</p> <p>ソフトメカニズム (1)</p> <p>13:30-15:00</p> <p>則次 俊郎 (岡山大)</p>	<p>3K3</p> <p>実学としての医工融合研究と医工ものづくりシステム (2)</p> <p>13:30-15:00</p> <p>岩田 浩康 (早大) 小林 洋 (早大)</p>	<p>3L3</p> <p>人と機械システムとしての医療・福祉工学 (3)</p> <p>13:30-15:00</p> <p>伊藤 伸一 (徳島大)</p>
<p>3I3-1 単眼カメラを用いた海中移動体の位置計測システムの基礎実験 沖縄高専 ○武村 史朗, 上地 夏月, 理研 川端 邦明, 九工大 相良 慎一</p> <p>3I3-2 海洋生態系観測・記録支援のための操縦型移動センサノードを用いたデータ収集実験 理研 ○川端 邦明, 沖縄高専 武村 史朗, 普天間 翔汰, 電機大 鈴木 剛</p> <p>3I3-3 複数の魚眼カメラと LRF を用いた重畳型全方位俯瞰画像提示手法の構築 東大 ○佐藤 貴亮, ライテックス Moro Alessandro, 東大 山下 淳, 浅間 一</p> <p>3I3-4 放射性物質除去を目的とした路面/屋根洗浄ロボットシステム 日大 ○遠藤 央, 柿崎 隆夫</p>	<p>3J3-1 ソフトアクチュエータに搭載した圧電高分子柔軟センサによる把持検出 岡山大 ○市川 竜也, 神田 岳文, 鈴森 康一, 脇元 修一, 山本 陽太</p> <p>3J3-2 空気圧人工筋肉の受動性を利用した柔軟二関節機構の接触情報推定 阪工大 ○高峰 健, 田熊 隆史, 増田 達也</p> <p>3J3-3 マイクロ吸盤集積ラバーシートの開発 岡山大 ○眞鍋 諒一, 鈴森 康一, 脇元 修一</p> <p>3J3-4 ER ゲルを用いたリニアアクチュエータの制御に関する基礎研究 富山県大 ○高田 悠大, 小柳 健一, 慶大 柿沼 康弘, 藤倉化成 安齋 秀伸, 桜井 宏治, 富山県大 本吉 達郎, 大島 徹</p> <p>3J3-5 空気圧柔軟中空シャフトアクチュエータの柔軟索状ロボットへの応用 東北大 ○若菜 和仁, 鉛 搏瑛, 昆陽 雅司, 田所 諭</p>	<p>3K3-1 カプセル型移動ロボットの運動制御 電機大 ○池上 怜士, 釜道 紀浩</p> <p>3K3-2 マイクロ分注システムを組み込んだユビキタス・ヘルスケアデバイスの検討 芝浦工大 ○青木 達也, 黒澤 和浩, 長谷川 忠大, 東大 生田 幸士</p> <p>3K3-3 カテーテル法における患者固有の最適ガイドワイヤ形状推定 阪大 ○平山 俊太, 岡田 俊之, 大須賀 慶悟, 堀 雅敏, 富山 憲幸, 佐藤 嘉伸</p> <p>3K3-4 医薬品充填プロセスにおける重量計測システムの開発 三重大 ○宮下 浩二, 金澤 賢一, 矢野 賢一, 澁谷工業 角田 匡謙</p> <p>3K3-5 気道管理教育訓練システム WKA-4 の開発 早大 ○ノ ヨハン, 徳本 光宏, 王 春宝, 松岡 優典, 千原 照永, 石井 裕之, 高西 淳夫, 京都科学 庄司 聡, 畠 和幸</p> <p>3K3-6 ロボット技術を応用した新たな医療教育訓練システムの開発 早大 ○ノ ヨハン, 徳本 光宏, 王 春宝, 松岡 優典, 千原 照永, 石井 裕之, 高西 淳夫, 京都科学 庄司 聡, 畠 和幸</p>	<p>3L3-1 人搭乗型自律走行ロボットの試作と走行実験 東京高専 ○青木 彬, 佐々木 理, 山川 史, 多羅尾 進</p> <p>3L3-2 適応学習制御による立ち上がりおよび歩行支援・リハビリ・トレーニング座椅子の開発 神戸高専 ○黒住 亮太, 貞広 恵輔, 井関 博也, 川崎 亮, 東元 健吾, 中辻 武</p> <p>3L3-3 心理学的個人差を導入した脳波パターン分類 徳島大 ○伊藤 伸一, 佐藤 克也, 藤澤 正一郎, 福見 稔</p> <p>3L3-4 三次元情報に基づく環境変動に頑健な手話認識 岡山県大 ○李 在敏, 滝本 裕則, 山内 仁, 神代 充, 金川 明弘</p> <p>3L3-5 LED 小型把持力表示装置を用いた把持力訓練システムの提案 鹿児島大 ○奥 航太, 林 良太, 余永, 下堂 菌 恵, 川平 和美</p>

※ Keynote[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間. 1 講演分=15 分)

第 M 室 (502)	第 N 室 (503)	第 501 室 (501)	
<p style="text-align: center;">3M3</p> <p>快適生活空間の創出 (4)</p> <p style="text-align: center;">13:30-15:00</p> <p style="text-align: center;">横田 祥 (摂南大) 中荃 隆 (工学院大)</p> <p>3M3-1 ハプティックペダルによる運転操作支援の研究 電機大 ○五味川 洋祐, 鈴木 聡</p> <p>3M3-2 搭乗者の意思推定を行う足こぎ型電動車いすに関する研究 東京工科大 ○田口 潤, 佐藤 光, 瀧澤 悟, 牧野 浩二, 痒 錦華, 大山 恭弘</p> <p>3M3-3 手の傾きによる方向指示と自律移動機能の協調による知的電動車いすの操作 中央大 ○坂巻 草太, 新妻 実保子</p> <p>3M3-4 NIRS を用いた室内空調の温熱的快適性評価 埼玉大 ○侯 磊, 綿貫 啓一, 近藤 祐樹</p> <p>3M3-5 ランダム時間遅延フィルタを用いたハウリングキャンセラの構築 香川大 ○石上 陽一, 澤田 秀之</p> <p>3M3-6 人間の振る舞いを模倣した音響聴取ロボットの構築 香川大 ○宇高 静, 澤田 秀之</p>	<p style="text-align: center;">3N3</p> <p>次世代ロボット共通プラットフォーム技術 (1)</p> <p style="text-align: center;">13:30-15:00</p> <p style="text-align: center;">成田 雅彦 (産技大院大) 佐藤知正 (東大) 大山 英明 (産総研)</p> <p>3N3-1 <i>Keynote[2]</i> Kinect for Windows 最新事情 Natural Software ○中村 薫</p> <p>3N3-2 ウェアラブル行動誘導システムのためのコクピットの開発 産総研 ○大山 英明, NICT 丹羽 真隆, 茨城大 城間 直司, 玉川大 鈴木 夏夫</p> <p>3N3-3 株式会社 MUJIN とオープンソースツールの OpenRAVE MUJIN ○出杏光 魯仙, 滝野 一征</p> <p>3N3-4 生活支援機器評価のための共通言語体系の構築に向けて 産総研 ○田中 秀幸, 松本 吉央祐樹</p>		

※ *Keynote[1],[2]* はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間. 1 講演分=15 分)

12月20日(木) 第4スロット

第 E 室 (401, 402)	第 F 室 (405, 406)	第 G 室 (409)	第 H 室 (410)
3E4	3F4	3G4	3H4
<p>移動ロボットの制御／ナビゲーション (4)</p> <p>15:15-16:45</p> <p>坪内 孝司 (筑波大) 富沢 哲雄 (電通大)</p>	<p>ビジョンシステムとビジョン応用システム (2)</p> <p>15:15-17:00</p> <p>奥 寛雅 (東大) 鏡 慎吾 (東北大)</p>	<p>安全回復に期待されるロボットシステム</p> <p>13:30-16:45</p>	<p>ワイヤ駆動システムの解析 (2)</p> <p>15:15-16:45</p> <p>木野 仁 (福岡工大)</p>
<p>3E4-1 局所経路情報と歩行者流情報を活用した動的環境下での移動ロボットナビゲーション 東大 ○熊原 渉, 増山 岳人, 中央大 田村 雄介, 東大 山下 淳, 浅間 一</p> <p>3E4-2 移動サービスアプリケーションのための経路マップを用いたナビゲーション 電通大 ○平井 雅尊, 富沢 哲雄, 工藤 俊亮, 末廣 尚士</p> <p>3E4-3 ロボット遠隔操作におけるメンタルモデルの研究 千葉工大 ○伊藤 聡一郎, 林原 靖男</p> <p>3E4-4 ハイブリッド環境地図を利用した移動ロボットナビゲーションシステムの開発 明治大 ○山中 啓史, 森岡 一幸</p> <p>3E4-5 視覚による路面の走行可能尤度を用いる屋外移動ロボットの道沿い走行 筑波大 ○水野 拓郎, 田所 裕貴, 坪内 孝司</p> <p>3E4-6 人のすれ違い特性分析に基づくロボットの障害物回避技術の開発 日立製作所 ○上田 泰士, 中村 亮介, 網野 梓</p>	<p>3F4-1 高速視線制御システムを用いた物体追跡のための背景除去アルゴリズム 東大 ○横山 恵子, 奥村 光平, 奥 寛雅, 石川 正俊</p> <p>3F4-2 全方位光学系を用いた中心窩カメラのリアルタイム視線制御 立命館大 ○呉 允煥, 下ノ村 和弘</p> <p>3F4-3 放送用カメラの3次元座標と姿勢を計測するハイブリッドセンサー NHK・ES ○加藤 大一郎, NHK 技研 武藤 一利, ライテックス 岡本 浩幸, Alessandro MORO, 多摩川精機 関 敏一, 水上 慎太郎</p> <p>3F4-4 HDR 合成画像を用いたステレオマッチングによる明暗差にロバストな地図構築 明治大 ○井上 直人, 黒田 洋司</p> <p>3F4-5 投影像の幾何拘束を利用したモバイルプロジェクタカメラの位置姿勢推定 東北大 ○今井 博之, 鏡 慎吾, 橋本 浩一</p> <p>3F4-6 RGB-D 画像からの部分モデルを用いた隠れに頑健な物体認識手法 東理大 ○坪田 英史, 産総研 加賀美 聡, 東理大 溝口 博</p> <p>3F4-7 ダルマ型移動ロボットにおけるカメラスタビライザーの設計 愛知工大 ○加藤 悠記, 奥川 雅之</p>	<p>概要: 基調講演, 招待講演, パネルディスカッションを予定している</p>	<p>3H4-1 ダイナミックな物体操作に向けたロボットフィンガテストベッドの開発 奈良先端大 ○小林 哲也, 一圓 健太郎, 春日 照之, 松本 真, 井林 雅樹, 安並 健太郎, 池田 篤俊, 松原 崇充, 小笠原 司</p> <p>3H4-2 人工筋駆動ロボットの発達の行動実現のためのベルンシュタイン問題の一般化 東海大 ○鈴木 昌和</p> <p>3H4-3 拮抗腱駆動冗長多関節アームの水平姿勢制御 岡山県大 ○加藤 亮祐, 井上 貴浩, 立命館大 平井 慎一</p> <p>3H4-4 視空間を利用した生体筋骨格アームの制御 三重大 ○橋本 賢人, 駒田 諭, 矢代 大祐, 平井 淳之</p>

※ *Keynote*[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間. 1 講演分=15 分)

第I室 (411)	第J室 (412)	第K室 (413)	第L室 (414)
<p style="text-align: center;">3I4</p> <p style="text-align: center;">ロボット・セラピー・システム</p> <p style="text-align: center;">15:15-17:00</p> <p style="text-align: center;">木村 龍平 (帝京科学大) 香川 美仁 (拓殖大)</p> <p>3I4-1 <i>Keynote</i>[2] 「ロボット・セラピー」をめぐる社会的言説 九保大 ○加藤 謙介</p> <p>3I4-2 高齢者の暮らしからみる生活満足度に関する研究 愛国学園大 ○熊倉 瑞恵</p> <p>3I4-3 ロボット・セラピーにおける回想療法の応用 筑波学院大 ○浜田 利満, 高橋 克之, 中川 文音, パストーン 浅間台 米岡 利彦, 拓殖大 香川 美仁, 帝京短大 大久保 英一, 帝京科学大 永沼 充</p> <p>3I4-4 ロボット介在活動前後の高齢者の行動変化に関する長期観察に基づく考察 拓殖大 ○香川 美仁, 原田 雄太, 米重 陽介, 筑波学院大 浜田 利満</p> <p>3I4-5 歩行環境リハビリテーションシステム 埼玉工大 ○橋本 智己, Si Qin Tong La Ga, 筑波学院大 浜田 利満, 北里大 赤澤 とし子, 埼玉医大 高倉 保幸, 埼玉医大総合医療センター 山本 満</p> <p>3I4-6 ペット型ロボットを用いた歩行リハビリ支援システムの提案 帝京短大 ○大久保 英一, 帝京科学大 木村 龍平, 所沢ロイヤル病院 渡邊 誠彦, 加藤 範子, 帝京科学大 永沼 充</p>	<p style="text-align: center;">3J4</p> <p style="text-align: center;">ソフトメカニズム (2)</p> <p style="text-align: center;">15:15-16:45</p> <p style="text-align: center;">鈴木 康一 (岡山大)</p> <p>3J4-1 外骨格を用いない柔軟な歩行支援用パワーアシスト装置の開発 岡山大 ○森田 竜生, 則次 俊郎, 高岩 昌弘, 佐々木 大輔, ダイヤ工業 小川 和徳, 池田 智浩</p> <p>3J4-2 ブリーツ折り込み構造による極軽量ソフトメカニズム 立命館大 ○西岡 靖貴, 上江洲 愛, 川村 貞夫</p> <p>3J4-3 吸盤を用いた咬合音検出システムの開発と基礎実験 岡山大 ○八木 くるみ, 脇元 修一, 鈴木 康一, 山本 陽太, 熊崎 洋平, 沖 和広, 皆木 省吾</p> <p>3J4-4 囲い込み制御による揺動型空気圧アクチュエータの円軌道追従 久留米高専 ○南山 靖博, 北九州 市大 清田 高徳, 明治大 杉本 旭</p>	<p style="text-align: center;">3K4</p> <p style="text-align: center;">実学としての医工融合研究と医工ものづくりシステム (3)</p> <p style="text-align: center;">15:15-16:45</p> <p style="text-align: center;">藤江 正克 (早大) 岩田 浩康 (早大)</p> <p>3K4-1 単孔式手術の支援を目的とした術具マニピュレータの開発 早大 ○小林 洋, 関口 雄太, 野口 建彦, 高橋 悠, 九大 豊田 和孝, 植村 宗則, 家入 里志, 富川 盛雅, 大平 猛, 橋爪 誠, 早大 藤江 正克</p> <p>3K4-2 低輝度集合解析を用いた臓器境界判定による内出血貯留検出手法 早大 ○伊藤 慶一郎, 朝山 智史, 菅野 重樹, 横浜市大救急医学教室 中村 京太, 春成 伸之, 森村 尚登, 早大 岩田 浩康</p> <p>3K4-3 生体レドックス情報を利用した低侵襲治療システムの開発 九大 ○豊田 和孝, 村田 正治, 神代 竜一, 森 恩, HOYA 千葉 亨, 九大 橋爪 誠</p> <p>3K4-4 子宮内及び等張液充填環境における革新的情報誘導内視鏡外科の創成 千葉大 ○中村 亮一, 大塚 亮, 杉野 貴明, 本多 有芽, 川平 洋, 五十嵐 辰男</p> <p>3K4-5 <i>Keynote</i>[2] 人工臓器医学を実学として展開する 東北大 ○山家 智之, 白石 泰之, 三浦 英和</p>	

※ *Keynote*[1],[2] はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間. 1講演分=15分)

12月20日(木) 第4スロット

第 M 室 (502)	第 N 室 (503)	第 501 室 (501)	
<p style="text-align: center;">3M4</p> <p>快適生活空間の創出 (5)</p> <p style="text-align: center;">15:15-16:45</p> <p>新妻 実保子 (中央大) 横田 祥 (摂南大)</p> <p>3M4-1 反力提示を用いた全方向車椅子用操作デバイスの開発 関西学院大 ○野口 亮, 中後 大輔, 摂南大 横田 祥, 産技大院大 橋本 洋志</p> <p>3M4-2 Kinect を用いた対象人物の認識及び姿勢推定 都立産技高専 ○田邊 亮, 町田英嗣, 曹 梅芬, 産技大院大 村尾俊幸, 橋本 洋志</p> <p>3M4-3 Kinect を用いた人物との相対位置推定による自律移動ロボットの人物追従制御 都立産技高専 ○町田 英嗣, 田邊亮, 曹 梅芬, 産技大院大 村尾 俊幸, 橋本 洋志</p> <p>3M4-4 天井走行群ロボットの懸架・移動制御 電機大 ○鈴木 琢嘉, 鳥川 昌嗣, 鈴木 聡</p> <p>3M4-5 連想記憶を用いた自律的な歩容動作に関する研究 東京工科大 ○酒井 真史, 石川智, 橋本 正斗, 牧野 浩二, 余 錦華, 大山 恭弘</p>	<p style="text-align: center;">3N4</p> <p>次世代ロボット共通プラットフォーム技術 (2)</p> <p style="text-align: center;">15:15-16:45</p> <p>田中 秀幸 (産総研) 佐藤 知正 (東大) 大山英明 (産総研)</p> <p>3N4-1 <i>Keynote[2]</i> インターネット／クラウド指向のロボットサービスのための共通仕様 RSNP と RSNP コンテスト 産技大院大 ○成田 雅彦, 加藤由花</p> <p>3N4-2 UNR プラットフォームを用いたロボットサービスの開発 ATR ○亀井 剛次, Jonas FURRER, Chandraprakash SHARMA, Moritz TENORTH, 佐竹 聡, 宮下 敬宏, 萩田 紀博</p> <p>3N4-3 RT ミドルウェアを共通ネットワークプラットフォームとして利用した RT 住環境モデル 産総研 ○谷川 民生, 筑波大 山口 涉, 産総研 関山 守, 鍛冶 良作, 梶谷 勇, 阪口 健, 神徳 徹雄</p> <p>3N4-4 自動車・次世代モビリティ開発プラットフォーム RoboCar シリーズ ゼットエムビー ○西村 明浩</p>		

※ *Keynote[1],[2]* はキーノート講演 ([] 内の数値は講演時間. 1 講演分=15 分)