

12月15日(月) 第1スロット

第A室(101)	第B室(102)	第C室(601)	第D室(604)
1A1	1B1	1C1	1D1
RTミドルウェアコンテスト2014(1)	快適生活支援の実現化～ ヒューマンファクタを考 慮した技術を用いて～ (1)	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)	災害探査活動支援用モバ イルロボット群の半自律 化とインターネット遠隔 制御
10:30-12:00	10:30-12:00	10:30-12:00	10:30-12:00
山下 智輝(前川製作所) 神徳 徹雄(産総研) 中本 啓之(セック)	橋本 洋志(産技大) 鈴木 聡(電機大) 中後 大輔(関学大)	成瀬 継太郎(会津大) 川上 敬(北海道科学大)	前田 弘文(弓削商船) 小林 滋(神戸高専) 黒住 亮太(神戸高専)
<p>1A1-1 <i>Keynote</i>[1] RTミドルウェアコンテスト2014の狙い 千葉工大 ○平井 成興, 前川製作所 山下 智輝, アドイン研 塩沢 恵子, 産総研 原功, 名城大 大原 賢一, 産総研 神徳 徹雄</p> <p>1A1-2 ORiN との連携によるRTMの産業機器用ハードウェアRTCの拡充 埼玉大 ○藤間 瑞樹, 程島 竜一, デンソーウェーブ 犬飼 利宏, 埼玉大 琴坂 信哉</p> <p>1A1-3 低価格患者見守りシステムの開発 奈良先端大 ○谷山 功紀, 奈良高専 音田 恭宏, 奈良先端大 島田 健史, 池田 篤俊, 奈良高専 上田 悦子, 奈良先端大 小笠原 司</p> <p>1A1-4 視覚脳科学研究を目的としたRTミドルウェアの応用と結果 電通大 ○中村 大樹, 佐藤 俊治, 韓 雪花, 占部 一輝</p> <p>1A1-5 屋内地図モデルの簡易生成コンポーネント群 芝工大 ○立川 将, 土屋 彩茜, 奥野 万丈, 竹村 友晃, 佐々木 毅</p>	<p>1B1-1 人工物の共創による運動意欲の継続支援モデル構築 産技大 矢崎 拓也, 朱 正道, ○張 仕東, 岡野 貴史, 中島 瑞季, 橋本 洋志, 東洋大 横田 祥</p> <p>1B1-2 技術伝承・芸能伝承のためのRGBDカメラによる3次元挙動軌跡の曲面化 東京工大 ○強矢 光希, 朽名 真輝, 大山 恭弘, 三橋 郁, 産技大 橋本 洋志</p> <p>1B1-3 非接触型視線計測を活用した満足感推定の指標調査 電機大 ○吉尾 康平, 鈴木 聡</p> <p>1B1-4 人間共存環境における親しみやすさを考慮したロボットデザイン法の検討 関学大 ○益重 拓馬, 東 沙紀, 村松 聡, 中後 大輔, 東洋大 横田 祥, 産技大 橋本 洋志</p> <p>1B1-5 感性親和性の高いパーソナルモビリティの設計 東洋大 ○時崎 恭輔, 横田 祥, 関学大 中後 大輔, 産技大 橋本 洋志, 理研 川端 邦明</p>	<p>1C1-1 コンピュータHexにおける大域的・局所的観点に基づく局面評価関数の分析 北大 ○高田 圭, 本庄 将也, 飯塚 博幸, 山本 雅人</p> <p>1C1-2 UCT探索を用いた不完全情報ゲームの戦略決定に関する実験的考察 北海道科学大 ○高岡 勇樹, 大江 亮介, 竹沢 恵, 川上 敬</p> <p>1C1-3 Sleep Soundにおけるいびきエピソードの自動抽出 苫小牧高専 ○荒木 毅, 三上 剛, 函館病院 米澤 一也, 苫小牧高専 小島 洋一郎</p> <p>1C1-4 環境とドライバの動きによる自動車運転時の異常検出手法 岩手県大 ○齋藤 涼太, 羽倉 淳, 藤田 ハミド</p> <p>1C1-5 一者と二者間ニューロフィードバックによるトレーニング効果の比較 北大 ○宮澤 初穂, 飯塚 博幸, 山本 雅人</p>	<p>1D1-1 単眼カメラ画像による群ロボット相対位置計測 神戸高専 ○小林 滋, 黒住 亮太, 弓削商船 前田 弘文, IRS 高森 年, ITTC 辻井 祐</p> <p>1D1-2 UMRS2010を用いた群制御のための追尾システムの検証 神戸高専 ○黒住 亮太, 弓削商船 前田 弘文, 神戸高専 小林 滋, 近畿大 大坪 義一, IRS 高森 年</p> <p>1D1-3 個体ごとに性能が異なるロボット群の単一リータによる誘導 京都大 ○吉本 昌弘, 松野 文俊</p> <p>1D1-4 ROSを用いた複数の探査ロボットの群制御 近畿大 ○東村 拓, 大坪 義一, IRS 小林 滋, 高森 年</p> <p>1D1-5 遠隔協調作業を目的とした共通マニピュレータの改良 弓削商船 ○前田 弘文, 伊藤 嘉基, 神戸高専 小林 滋, IRS 高森 年</p> <p>1D1-6 モジュール化された遠隔操縦システムを介しての移動ロボットに搭載されたマニピュレータのバイラテラル制御 神戸大 ○小野寺 真吾, 横小路 泰義</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(607)	第F室(608)	第G室(609)	第H室(610)
<p>1E1</p> <p>メカトロ教育のシステムと要素技術</p> <p>10:30-12:15</p> <p>河村 隆(信州大) 藤澤 正一郎(徳島大) 琴坂 信哉(埼玉大)</p> <p>1E1-1 Keynote[1] バーチャルトレーニングと実習を融合したものづくり教育の実践事例 埼玉大 ○綿貫 啓一</p> <p>1E1-2 組合せ可能なロボットアーム教材の試作 大阪府大高専 ○金田 忠裕, 安藤 太一, 大崎 純平, 藪 厚生, 上越教育大 川崎 直哉</p> <p>1E1-3 水中移動ロボットの設計およびその製作実習 岩手大 ○三好 扶, 高木 基樹, 佐藤 和幸, 若月 棕, 森 隼人, 浅石 健太</p> <p>1E1-4 初学者向けの制御教育用教材の開発 福井大 ○川谷 亮治, 長野県飯田 OIDE 長姫 高 高田 直人</p> <p>1E1-5 高等学校教育課程における物理学習支援用 RT 教材 大阪電通大 ○小川 勝史, 田中 宏明, 鄭 聖熹, 森田 敬介</p> <p>1E1-6 オープンキャンパスにおけるロボット制御実習の効果 長岡高専 ○佐藤 拓史</p> <p>1E1-7 STEM Du: STEM 教育に適した自律型ロボット教材の要求分析 埼玉大 ○野村 泰朗, ジャパンロボテック 長谷川 淳, ラーニングシステム 佐藤 雅一</p>	<p>1F1</p> <p>つくばチャレンジ 2014: 普通の市街地における自律移動ロボットの公開走行実験(1)</p> <p>10:30-12:00</p> <p>大川 一也(千葉大) 鈴木 太郎(東京海洋大)</p> <p>1F1-1 滑降シンプレックス法を用いた屋外移動ロボットの位置推定 千葉大 ○大川 一也</p> <p>1F1-2 JAUS 準拠自律移動ロボット Active2014 の開発 法政大 ○徳田 真之佑, 福田 吉孝, 高橋 幹人, 福田 一輝, 竹林 洋亮, 木下 哲郎, 小林 一行, 渡辺 嘉二郎</p> <p>1F1-3 東北大学永谷研のつくばチャレンジへの取り組み 東北大 ○遠藤 大輔, 幸村 貴臣, 鈴木 大貴, 山内 元貴, 永谷 圭司</p> <p>1F1-4 つくばチャレンジ 2014 における芝浦工大長谷川研の取り組み 芝工大 ○江田 智齊, 山崎 達也, 富田 滉一, 新井 涼平, 中村 真吾, 油田 信一, 長谷川 忠大</p> <p>1F1-5 準天頂衛星を用いた高精度測位に基づく自律走行ロボットの開発検討 JAXA ○吉川 和宏, 村上 滋希, 東京海洋大 鈴木 太郎, JAXA 小暮 聡, 東京海洋大 久保 信明</p>	<p>1G1</p> <p>インテリジェントビークルのためのセンシングと制御</p> <p>10:30-12:00</p> <p>菅沼 直樹(金沢大) 金子 哲也(大阪産業大)</p> <p>1G1-1 環境多様性を考慮した複数の報酬関数からなる逆強化学習を用いた運転行動予測 東大 下坂 正倫, ○西 賢太郎, 佐藤 潤一, 片岡 裕雄, デンソー 佐藤 啓太, 福倉 寿信</p> <p>1G1-2 自動運転自動車の交差点走行のためのパスプランニング 金沢大 ○菅沼 直樹, 林 悠太郎, 永田 大記</p> <p>1G1-3 生活道路における危険予知運転モデルのためのCANと地図情報に基づく環境情報抽出 東大 下坂 正倫, ○佐藤 潤一, 西 賢太郎, 片岡 裕雄, デンソー 佐藤 啓太, 福倉 寿信</p> <p>1G1-4 混在交通下リスクポテンシャル空間と車両運動性能を考慮した自動運転経路生成 大阪産業大 ○金子 哲也, ガイウンテン, 北澤 章平</p> <p>1G1-5 自律型クワッドロータ機の最適制御による任意方位誘導方式に関する検討 群馬高専 ○大澤 椋太, 平社 信人</p> <p>1G1-6 相対姿勢情報を用いたヘビ型ロボットの斜面進入 電通大 ○中島 瑞, 田中 基康, 田中 一男</p>	<p>1H1</p> <p>作業をするロボット(1)</p> <p>10:30-12:00</p> <p>辰野 恭市(名城大)</p> <p>1H1-1 害虫駆除ロボットシステムの開発 函館高専 ○工藤 静矢, 中村 尚彦</p> <p>1H1-2 環境が駆動する Move on Sensing 放射能残土模擬回収 岡山大 ○須浪 唯介, 西村 健太, 見浪 護, 矢納 陽, 松野 隆幸, 石山 新太郎</p> <p>1H1-3 風を用いた除雪ロボットの開発 函館高専 ○須藤 彰吾, 中村 尚彦, 玉川組 小林 房昭</p> <p>1H1-4 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>1H1-5 限界集落における搬送システムのための移動ロボットシミュレーション 名城大 ○芦澤 怜史, 小出一輝, 大道 武生</p> <p>1H1-6 電車ブレーキシステムにおける角度・入力方式切替の自動化 三重大 ○行方 正光, 森田 朋大, 池浦 良淳, 三重県工研 中村 創一, 三重大 早川 聡一郎, 沢井 秀樹</p>

12月15日(月) 第1スロット

第I室(701)	第J室(702)	第K室(703)	第L室(801)
1I1	1J1	1K1	1L1
人工筋肉を目指したソフ トアクチュエータ・セン サ(1)	ナノ・マイクロシステ ムとその応用 ー超高速 バイオアセンブラ, シス テム細胞工学, ナノ・マ イクロロボットー(1)	身体認知・行動特性の 計測と支援(1)	共創システム(1)
10:30-12:00	10:30-12:00	10:30-12:00	10:30-12:00
安積 欣志(産総研) 高木 賢太郎(名大)	新井 健生(大阪大) 丸山 央峰(名大)	山本 晃生(東大)	郡司 ペギオ幸夫(早大)
<p>1I1-1 IPMC を用いた有限 回転モータの開発とモデル 化 名大 ○小嶋 宏紀, 高木 賢 太郎, 産総研 安積 欣志</p> <p>1I1-2 IPMC 人工筋肉によ る音声合成機構の開発 鈴鹿医療科学大 ○伊原 正, 中村 太郎, 産総研 安積 欣 志</p> <p>1I1-3 セルフチューニング 制御による IPMC アクチュ エータの変位制御 電機大 ○倉科 志帆, 釜道 紀浩</p> <p>1I1-4 同一カチオンを有する イオン液体を用いたイオン 導電性高分子アクチュエ ータの動作特性評価 和歌山大 ○森岡 大地, 菊地 邦友</p> <p>1I1-5 高速カメラによる CNT アクチュエータの伸縮 の画像評価 産総研 ○堀内 哲也, Karl Kruusamäe, 杉野 卓司, 安 積 欣志</p>	<p>1J1-1 ナノマニピュレーシ ョンによるグラフェンの折 り曲げ加工 名城大 ○藤原 崇文, 名大 中島 正博, 名城大 市川 明 彦, 大原 賢一, 名大 長谷川 泰久, 名城大 福田 敏男</p> <p>1J1-2 表面張力を利用した マイクロ構造体の自己組織 的組み立て 名大 ○竹内 大, 名城大 市 川 明彦, 名大 中島 正博, 名 城大 福田 敏男, 名大 長谷 川 泰久</p> <p>1J1-3 マイクロ流体チップ 内での生分解性材料を用い た微小構造体組み立て 名城大 ○榊原 涼太, 名大 竹内 大, 名城大 市川 明彦, 大原 賢一, 名大 中島 正博, 長谷川 泰久, 名城大 福田 敏男</p> <p>1J1-4 流体パンタグラフを 用いた顕微鏡下紫外線精密 照射システム 大阪大 ○田中 信行, 大阪府 大高専 安藤 太一, 金田 忠 裕, 大阪大 三宅 淳</p> <p>1J1-5 細胞・足場間相互作 用計測用足場の開発 大阪大 ○平野 佑, 小嶋 勝, 洞出 光洋, 神山 和人, 前 泰 志, 新井 健生</p>	<p>1K1-1 能動的な自己触刺激 がヒトの身体所有感に及ぼ す影響 東大 ○原 正之, 難波江 裕 之, 山本 晃生, 樋口 俊郎</p> <p>1K1-2 受動的運動が手先位 置の知覚に及ぼす影響 農工大 ○近藤 敏之, 坂本 貴史</p> <p>1K1-3 拡張現実を用いた バーチャルハンド錯覚シス テムの検証 名工大 ○西和田 昌恭, 坂口 正道</p> <p>1K1-4 視覚と触覚の同時提 示により運動錯覚を誘発す るボール回しシステムの開 発 名工大 ○馬場 健太郎, 坂口 正道</p> <p>1K1-5 片麻痺指への促通反 復療法における効果的伸張 反射を促す易収縮的電気刺 激と特性解析 鹿児島大 余 永, ○富山 大 輔, 下堂 蘭 恵, 第一工大 大 恵 克俊, 鹿児島大 林 良太, 川平 和美</p> <p>1K1-6 脳卒中片麻痺患者の ための感覚フィードバック 装置の開発 千葉大 ○北 佳保里, 慶応大 大高 洋平, 東京湾岸リハビ リテーション病院 坂田 祥 子, ATR 大須 理英子</p>	<p>1L1-1 <i>Keynote[2]</i> からだメ タ認知: 身体とことばの共 創の様を探る構成的方法論 慶応大 ○諏訪 正樹</p> <p>1L1-2 複雑ネットワーク上 のダイナミクスとコヒーレ ンス 神戸大 ○春名 太一</p> <p>1L1-3 行列表現を用いた ブール論理のカリヤ化につ いて 電機大 ○上浦 基</p> <p>1L1-4 二重ホムンクルスモ デルの数理 日本女子大附属高 ○澤 宏 司, Memorial University of Newfoundland Igam- berdiev, Abir, U</p> <p>1L1-5 オートマトンにおけ る共創=非同期性と調整:そ の頑健性の解析 神戸大 ○青山 大秀, 早大 郡司 ペギオ幸夫</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)

<p>第M室(802)</p>			
<p style="text-align: center;">1M1</p> <p style="text-align: center;">測域センサを用いた計測と環境認識(1)</p> <p style="text-align: center;">10:30-12:00</p> <p style="text-align: center;">大矢 晃久(筑波大) 富沢 哲雄(電通大)</p> <p>1M1-1 螺旋走査を用いた効果的な環境計測の検討 北陸先端大 ○野口 尚人, 丁洛榮</p> <p>1M1-2 小型3D測域センサの開発と性能評価 北陽電機 ○竹川 博夫, 木元克美, 森 利宏, 筑波大 大矢晃久, 芝工大 油田 信一</p> <p>1M1-3 共振ミラー方式三次元測域センサによる移動ロボットの環境認識 筑波大 ○佐々木 孔明, 大矢晃久, 坪内 孝司</p> <p>1M1-4 高精度レーザスキャナを用いた全方位LiDARの内部パラメータ校正 東大 ○石川 涼一, 鄭 波, 大石 岳史, 池内 克史</p> <p>1M1-5 Top-URGを用いた水中計測の基礎実験と考察 岡山大 ○長谷川 準, 亀川 哲志, 藤原 始史, 五福 明夫</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15日(月) 第2スロット

第A室(101)	第B室(102)	第C室(601)	第D室(604)
<p>1A2</p> <p>RTミドルウェアコンテスト2014(2)</p> <p>13:00-14:15</p> <p>原 功(産総研) 佐藤 知正(東大)</p> <p>1A2-1 オフィスソフトを操作するためのRTコンポーネント群 ○宮本 信彦</p> <p>1A2-2 複数台の移動ロボットを対象とした経路計画法の検証用RTC 立命館大 ○布垣 俊武, 朴 鐘承, 李 周浩</p> <p>1A2-3 ロボットによるWebコンテンツ配信コンポーネントの開発 芝工大 ○浦野 羅馬, 佐々木 毅</p> <p>1A2-4 ロボットとインタラクションを行うためのつま先の位置推定コンポーネント 立命館大 ○能口 友伸, 李 周浩</p> <p>1A2-5 ユーザによる指差し指示の為にコンポーネント 立命館大 ○竹内 龍, 李 周浩</p>	<p>1B2</p> <p>快適生活支援の実現化～ヒューマンファクタを考慮した技術を用いて～(2)</p> <p>13:00-14:15</p> <p>鈴木 聡(電機大) 中後 大輔(関学大) 横田 祥(東洋大)</p> <p>1B2-1 服装と香りの印象適合度についての検討 奈良女子大 ○井上 光, 佐藤 克成</p> <p>1B2-2 タイピング特性を考慮した文字表示方法に関する検討—打鍵力と表示文字の大きさに対する違和感の調査— 兵庫県大 ○松谷 一志, 中谷 真太郎, 荒木 望, 黒田 雅治, 兵庫県立工技センター 才木 常正</p> <p>1B2-3 自然なICT利用のための日用品型インタフェースawareMaterialの開発 創価大 ○斎藤 賢太, 崔 龍雲</p> <p>1B2-4 定量的評価を用いた介護機器を対象とする住環境の改善案の提示 埼玉大 ○石井 宏知, 程島 竜一, 琴坂 信哉</p> <p>1B2-5 人間の歩行特性を考慮した移動ロボット誘導法 関学大 ○仲本 慎平, 村松 聡, 中後 大輔, 東洋大 横田 祥, 産技大 橋本 洋志</p>	<p>1C2</p> <p>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)</p> <p>13:00-14:15</p> <p>山本 雅人(北大) 羽倉 淳(岩手県大)</p> <p>1C2-1 心理状態が注意力に及ぼす影響を考慮した運転支援システムに関する研究 岩手県大 ○長峯 和樹, 羽倉 淳, 藤田 ハミド</p> <p>1C2-2 水陸環境に対応可能なカエルモデルの自律行動獲得 北海道科学大 ○泉 仁斗, 大江 亮介, 竹澤 恵, 木下 正博, 三田村 保, 川上 敬</p> <p>1C2-3 Structure from Motionによる三次元復元における画像歪みの影響の調査 会津大 ○深谷 友祐, 成瀬 継太郎</p> <p>1C2-4 高精細点群データを活用した実道路における自己位置推定 豊田工大 ○米陀 佳祐, 三田 誠一, デンソー 奥谷 翼, 武藤 健二</p> <p>1C2-5 Rubber Hand Illusion下における触覚刺激の時間順序判断 北大 ○内野 敬介, 飯塚 博幸, 山本 雅人</p>	<p>1D2</p> <p>レスキュー工学(1)</p> <p>13:00-14:15</p> <p>塚越 秀行(東工大)</p> <p>1D2-1 ロボットのための触環境地図上での軟弱地盤表現 和歌山大 ○中谷 晃生, 徳田 献一, 岡山理大 衣笠 哲也, 消防研 天野 久徳</p> <p>1D2-2 FMT 視覚における複数物体の視差補完を目的としたインタフェース 和歌山大 ○平田 敦士, 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>1D2-3 被災者発見用マニピュレータによる瓦礫内部探索の自動化 明星大 ○大森 康平, 渡邊 岳夫, 山崎 芳昭</p> <p>1D2-4 空気噴射機構を搭載した能動スコープカメラの開発 東北大 ○福田 潤一, 昆陽 雅司, 田所 諭</p> <p>1D2-5 パニックの防止及び避難の促進を目的とした同調誘発システムの提案 法政大 ○田中 洋輔, 伊藤 一之</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(607)	第F室(608)	第G室(609)	第H室(610)
1E2	1F2	1G2	1H2
自動化システム部会 50年記念講演会	つくばチャレンジ 2014: 普通の市街地における自律移動ロボットの公開走行実験(2)	ヒューマン・ロボット・インタラクション(1)	作業をするロボット(2)
13:00-16:00	13:00-14:15	13:00-14:15	13:00-14:15
	竹田 年延(成蹊大) 阪東 茂(筑波大) 長谷川 忠大(芝工大)	長谷川 泰久(名大) 大村 廉(豊橋技科大)	辰野 恭市(名城大)
オープニング	1F2-1 広域空間の磁場地図生成法 宇都宮大 ○赤井 直紀, 山内 健司, 山本 条太郎, 佐藤 圭, 米山 翔悟, 柿木 泰成, 宇内 隆太郎, 井上一道, 尾崎 功一	1G2-1 <i>Keynote[2]</i> インタラクションによる人とロボットの運動学習 豊橋技科大 ○三枝 亮	1H2-1 配電作業ロボットのためのビジュアルフィードバックを用いたボルトの挿入 名城大 ○加藤 竜太, 江本 健吾, 鈴木 啓竜, 田中 亮次, 谷 栄一郎, 山田 秀和, 加藤 由希子, 辰野 恭市
13:05-13:50 福田敏男		1G2-2 擬似成長するヒューマノイドロボット 工学院大 ○松澤 貴侑, 高信 英明, 鈴木 健司, 三浦 宏文	1H2-2 コネクタを用いた配線作業のマニピュレータによる実現 電通大 ○町田 英嗣, 工藤 俊亮, 末廣 尚士
13:50-14:35 水川真	1F2-2 移動ロボットを用いた屋外における特定人物の検索 筑波大 ○吉田 森彦, 松本 祥, 高木 勇武, 佐々木 孔明, 三石 和輝, 阪東 茂, 埼玉大 山田 大地, 筑波大 大矢 晃久	1G2-3 医療面接演習でのうつ病患者ロボットの利用 理科大 栗本 遼, 電通大 橋本 卓弥, 長崎大 中根 秀之, 理科大 ○小林 宏	1H2-3 送電線用自動点検装置の開発 函館高専 ○川上 鴻志, 豊橋技科大 林原 健人, 函館高専 浜 克己, 中村 尚彦, 北海道電力 岩崎 准一
14:50-15:35 村上弘記	1F2-3 実環境下における移動ロボットによる探索対象の探索と自律走行 芝工大 ○菅沼 洋平, 野松 大駿, 由井 康介, 田辺 拓也, 内村 裕	1G2-4 楽器演奏ロボットに関する研究 電通大 ○伊藤 優馬, 金森 哉吏	1H2-4 ドア組付作業支援ロボット D-PaDY 東北大 ○久保田 亮平, 衣川 潤, 小菅 一弘
クロージング	1F2-4 つくばチャレンジ2014における自律移動ロボットの開発 成蹊大 ○岡本 望, 竹田 年延, 竹下 雅人, 鳥毛 明		1H2-5 産業ロボットの高効率化及び広動作域実現のための基礎研究 工学院大 ○藤田 陽平, 黄 慶九
	1F2-5 自律移動ロボットにおける三次元レーザーキャナの多目的運用方法の検討 電通大 ○藤岡 直幹, 保坂 健人, 佐藤 泰成, 柴田 優弥, 杵名 祐介, 玉田 貴寛, 赤松 駿一, 富沢 哲雄		

12月15日(月) 第2スロット

第I室(701)	第J室(702)	第K室(703)	第L室(801)
1I2	1J2	1K2	1L2
人工筋肉を目指したソフトアクチュエータ・センサ(2)	ナノ・マイクロシステムとその応用ー超高速バイオアセンブラ, システム細胞工学, ナノ・マイクロロボットー(2)	身体認知・行動特性の計測と支援(2)	共創システム(2)
13:00-14:15	13:00-14:15	13:00-14:15	13:00-14:15
安積 欣志(産総研) 菊地 邦友(和歌山大)	新井 史人(名大) 中島 正博(名大)	原 正之(東大)	三輪 敬之(早大) 三宅 美博(東工大)
1I2-1 空気中で駆動する導電性高分子ソフトアクチュエータの基礎性能 九工大 ○弥永 鴻志, 瀧脇 正樹, 田中 和博 1I2-2 PVC ゲルアクチュエータの繰り返し特性 信州大 ○鈴木 彩, 李 毅, 橋本 稔 1I2-3 デジタルマイクロスコープを用いたPVCゲルの変形挙動解析 信州大 ○安田 圭吾, 橋本 稔 1I2-4 形状記憶ポリマーを用いたウェアラブル姿勢維持機構の開発 九工大 ○森本 尚祐, 高嶋 一登, 香川県産技センター 竹中 慎, 津山高専 則次 俊郎, 理研 向井 利春 1I2-5 電熱線埋め込み型形状記憶ポリマーシートを用いた空気圧ゴム人工筋に関する研究 九工大 ○坂口 聖也, 高嶋 一登, 津山高専 則次 俊郎, 理研 向井 利春	1J2-1 MEMS技術を採用した多機能化マイクロハンド用エンドエフェクタの開発 大阪大 ○洞出 光洋, 蔵田 智之, 小嶋 勝, 神山 和人, 大原 賢一, 前 泰志, 新井 健生 1J2-2 細胞操作支援用自動ステージの構築 大阪大 ○山本 幸太郎, 小嶋 勝, 洞出 光洋, 神山 和人, 前 泰志, 新井 健生 1J2-3 細胞のピンボール現象に関する考察 大阪大 ○村上 遼, 金子 真, 名大 佐久間 臣耶, 新井 史人 1J2-4 ピエゾ駆動可変マイクロチャネルを用いた細胞力計測 名大 ○伊藤 啓太郎, 佐久間 臣耶, 新井 史人 1J2-5 Si-Glass 深堀加工を用いたロボット統合型マイクロ流体チップの作製 名大 ○中原 康, 佐久間 臣耶, 新井 史人	1K2-1 スキル獲得ツールを使った金型磨きスキルの評価 近畿大 ○児玉 謙介, 辻合 真也, 渡邊 将寛, 五百井 清, 大坪 義一 1K2-2 ペダリング運動時の姿勢変化による下肢インピーダンスの推定 東北大 ○宮崎 友裕, 瀬戸 文美, 昆陽 雅司, 田所 諭 1K2-3 歩行時の下肢に伝播する振動を用いた踵接地とつま先離地の検出 東北大 ○門谷 周平, 昆陽 雅司, 田所 諭 1K2-4 胸部圧迫刺激による呼吸制御にもとづいた緊張状態緩和 東大 ○三瓶 直恵, 牧野 泰才, 篠田 裕之 1K2-5 頭部回転運動を含めた水平両眼眼球運動モデルのゲイン推定手法の提案 熊本高専 ○米岡 英, 野尻 紘聖	1L2-1 表現技法による共創のシステムデザイン 早大 ○三輪 敬之, 東洋英和女学院大 西 洋子, 早大 板井 志郎, 郡司 ペギオ幸夫 1L2-2 仮想的な三次元空間を利用した影メディアデザインシステムの開発 早大 ○高橋 卓人, 梶田 祐介, 三輪 敬之, 板井 志郎 1L2-3 身体性背景メディアによる共創表現の遠隔支援 早大 ○西出 篤史, 板井 志郎, 三輪 敬之, 東洋英和女学院 西 洋子 1L2-4 音声と動作・情動表現を同期提示する音声駆動型身体的引き込みキャラクターシステムの開発 岡山県大 ○四方 拓, 小原 瑞希, 渡辺 富夫, 石井 裕 1L2-5 微笑みと眼球動作モデルを付加した音声駆動型身体的引き込みキャラクターシステムの開発 岡山県大 ○小野 光貴, 山本 真代, 渡辺 富夫, 石井 裕, 瀬島 吉裕

※ 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)

<p>第M室(802)</p>			
<p>1M2</p> <p>測域センサを用いた計測と環境認識(2)</p> <p>13:00-14:15</p> <p>大矢 晃久(筑波大) 富沢 哲雄(電通大)</p> <p>1M2-1 自律移動ロボットのための高さ情報を含む環境地図生成手法 和歌山高専 ○藤田 幸啓, 村山 暢</p> <p>1M2-2 クワッドコプタ搭載LRFと単眼カメラによるBaySACを用いた地表面計測 九州大 ○小山 翔平, 岩下 友美, 倉爪 亮</p> <p>1M2-3 Bilateral Filterを用いた6DoF-GraphSLAM 明治大 ○清水 尚吾, 黒田 洋司</p> <p>1M2-4 Airborne System for Rapid Environment Modelling 奈良先端大 ○Jakovljevic, Nemanja, 池田 篤俊, 吉川 雅博, 高松 淳, 小笠原 司</p> <p>1M2-5 3次元距離画像センサを用いた平面検出に基づく未知物体検出 神奈川大 ○牧野 慎一郎, 富山県大 増田 寛之, 神奈川大 林 憲玉</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15日(月) 第3スロット

第A室(101)	第B室(102)	第C室(601)	第D室(604)
1A3	1B3	1C3	1D3
RTミドルウェアコンテスト2014(3)	快適生活支援の実現化～ヒューマンファクタを考慮した技術を用いて～(3)	スワームシステム(1)	レスキュー工学(2)
14:30-16:15	14:30-16:15	14:30-16:15	14:30-16:15
塩沢 恵子(アドイン) 尾崎 文夫(湘南工科大) 伊野本 憲彦(イノモトロボット)	橋本 洋志(産技大) 横田 祥(東洋大) 三橋 郁(東京工科大)	藤澤 隆介(八戸工大) 保田 俊行(広島大) 大倉 和博(広島大)	奥川 雅之(愛工大)
1A3-1 RTMによるカメラマンロボットの動作確実性の向上 芝工大 ○生田目 祥吾, 藤本一真, 松日楽 信人	1B3-1 歩行リハビリテーション用アシストロボットにおける動作アルゴリズムの設計 山梨大 ○川頭 匠, 牧野 浩二, 寺田 英嗣	1C3-1 飛行船を用いた群行動の研究 工学院大 ○伯耆田 悟, 高信英明, 鈴木 健司, 三浦 宏文, 東海大 稲田 喜信	1D3-1 MUAVによる長時間屋内探査を目的とした不整地移動ロボット搭載用有線給電システムの開発 東北大 ○芦澤 純, 比嘉 翔弥, UDESC Joao, Vitor, Thomsen, Silveira, 東北大 大塚 光, 永谷 圭司, 吉田 和哉
1A3-2 メディアアートコミュニティ実現に向けたRTコンポーネントの開発と提案 芝工大 ○土屋 彩茜, 立川将, 遠藤 太貴, 佐々木 毅	1B3-2 Kinectを用いたリハビリテーション用の歩行計測精度 山梨大 ○牧野 浩二, 中川 喬介, 市立甲府病院 大森 英功, 中村 祐敬, 山梨大 寺田 英嗣	1C3-2 シミュレーションを用いた群知能行動の評価研究 工学院大 ○清水 雄太, 高信英明, 鈴木 健司, 三浦 宏文, 東海大 稲田 喜信	1D3-2 河川災害救助を想定した操作者にとって扱いやすいマルチロータ機システムに関する研究 横国大 ○湯本 良介, 樋口 丈浩, 虎谷 大地, 篠本 恭平, 佐伯 豪也, 山本 貴弘, 上野 誠也
1A3-3 コサイン類似度を用いた日常動作認識のためのテンプレート作成および動作認識RTコンポーネント群 中央大 ○柴田 佳幸, 新妻 実保子	1B3-3 起立/着座支援とリハビリ機能を有する歩行器の研究 関学大 ○山田 貴博, 中後 大輔, 東洋大 横田 祥, 産技大 橋本 洋志	1C3-3 自律移動ロボット群の協調行動獲得に関する実験的考察 北海道科学大 ○古木 翔大, 大江 亮介, 竹沢 恵, 三田村 保, 木下 正博, 川上 敬	1D3-3 スパイダーコプタ: 複数の吸着機構を有するマルチコプタの開発 東北大 ○柳村 一成, 大野 和則, 岡田 佳都, 水谷 将馬, 矢野 浩史, 田所 諭
1A3-4 実用的なKobuki利用のためのRTC群の開発 Tamkang University ○Wu Chih-En, 電通大 松田 啓明, 林 直宏, 末廣 尚士, 工藤 俊亮	1B3-4 起立/着座支援とリハビリ機能を有する歩行器の研究 関学大 ○西村 諒, 山田 貴博, 中後 大輔, 東洋大 横田 祥, 産技大 橋本 洋志	1C3-4 群れエージェントにおける分離の予測と可視化 会津大 ○赤間 裕平, 成瀬 継太郎	1D3-4 受動回転球殻 UAVの汎用的設計法の提案と実験的検証 東北大 ○水谷 将馬, 矢野 浩史, 柳村 一成, 岡田 佳都, 大野 和則, 田所 諭
1A3-5 OpenRTMにより複数台Kinectを連携させた室内人物位置計測コンポーネント 理科大 ○久原 太志, 陳 祐樹, 小木津 武樹, 竹村 裕, 溝口 博	1B3-5 歩行補助器の制御系設計に関する研究 東京工科大 ○石川 智, 山口 恒介, 大山 恭弘, 余 錦華, 三橋 郁, 菊池製作所 一柳 健	1C3-5 ロボット群における自己組織的なグループ生成の手法 サイジニア ○佐藤 幸徳, 宮崎大 李 根浩	1D3-5 災害用係留型気球の運動シミュレーションと係留実験を用いた挙動分析による係留手法評価 北大 ○伴丈 遼一, 小野里 雅彦, 田中 文基
1A3-6 楽器演奏のためのMIDI RTコンポーネントの開発 電通大 ○松田 啓明, 二瓶 陽介, 田附 雄一, 工藤 俊介, 末廣 尚士	1B3-6 段差乗り越えを補助する車椅子用キャストユニット 東洋大 ○瀬川 慈太, 横田 祥, 関学大 中後 大輔, 産技大 橋本 洋志, 理研 川端 邦明	1C3-6 クラウドコンピューティングを用いた進化計算環境の構築 広島大 ○森川 達矢, 保田 俊行, 大倉 和博, 松村 嘉之, 北大 板東 信太郎, 棟朝 雅晴	1D3-6 災害用係留型気球に搭載した光源による情報配信方法の検討 北大 ○大村 洋平, 小野里 雅彦, 田中 文基
1A3-7 LeapMotionを用いたロボットマニピュレータの操作支援コンポーネント 立命館大 ○三好 智之, 奥野 和也, 李 周浩	1B3-7 サーボブレーキを用いたパッシブ支援車椅子の開発 関学大 ○後藤 誠裕, 中後 大輔, 東洋大 横田 祥, 産技大 橋本 洋志		1D3-7 ハイパースペクトル技術による海上罹災者のリアルタイム検出 北海道衛星 ○竹内 佑介, 北海道科学大 佐鳥 新, 東大 横矢 直人, 有限会社アイドマ 中村 明広, 山昌 山口 好一, 東大 岩崎 晃, 矢入 健久, 北海道衛星 伊藤 那知, アルプスサイン 亀谷 豊

※ 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(607)	第F室(608)	第G室(609)	第H室(610)
1E3	1F3	1G3	1H3
自動化システム部会 50年記念講演会	つくばチャレンジ 2014:普通の市街地における自律移動ロボットの公開走行実験(3)	空間知能化とアプリケーション(1)	生物・生体に学ぶシステムインテグレーション(1)
13:00-16:00	14:30-16:15	14:30-16:15	14:30-16:15
	尾崎 功一(宇都宮大) 多羅尾 進(東京高専) 伊達 央(防大)	李 周浩(立命館大) 下坂 正倫(東大)	中村 太郎(中央大) 秋山 佳丈(信州大)
オープニング	1F3-1 Keynote[2] つくばチャレンジ2014 一結果と成果ー 芝工大 ○油田 信一	1G3-1 2次元通信タイル間接続のための近接コネクタ 東大 ○増田 祐一, 野田 聡人, 岡田 明正, 牧野 泰才, 篠田 裕之	1H3-1 蠕動運動型ロボットの運動制御 電機大 ○橋本 竜一, 本間 貴博, 釜道 紀浩
13:05-13:50 福田 敏男	1F3-2 一般市街地において探索行動を行う自律移動ロボット 宇都宮大 ○江口 純司, 尾崎 功一	1G3-2 タイル状二次元通信におけるタイル間信号伝送 東大 ○福井 雄大, 野田 聡人, 牧野 泰才, 篠田 裕之	1H3-2 PVC ゲルアクチュエータの特性の評価方法 信州大 ○李 毅, 橋本 稔
13:50-14:35 水川 真	1F3-3 機能性を有する移動ロボットの外觀設計 宇都宮大 ○柿木 泰成, 井上一道, 赤井 直紀, 宇内 隆太郎, 山内 健司, 山本 条太郎, 佐藤 圭, 米山 翔悟, 尾崎 功一	1G3-3 知能化空間におけるモバイル機器への自動充電システムの構築 中央大 ○今西 淳一, 中村 壮亮, 鈴木 泰斗, 橋本 駿, 橋本 秀紀	1H3-3 トカゲ型移動ロボット SAURUS I の開発 埼玉大 ○黒須 弘稔, 石井 宏知, 程島 竜一, 琴坂 信哉, 消防研 天野 久徳
14:50-15:35 村上 弘記	1F3-4 人が搭乗できる自律移動ロボット高尾4号の試作と走行実験 東京高専 多羅尾 進, 山川 史, ○島根 機太郎, 上田 稜, 小林 巧実, 青木 宏之	1G3-4 空中超音波による浮遊物体への超音波無線給電 東大 ○馬 少翔, 森下 和哉, 井上 碩, 長谷川 圭介, 藤原 正浩, 門内 靖明, 牧野 泰才, 篠田 裕之	1H3-4 ミミズの筋構造を模した多体節型ロボットに関する研究 関学大 ○楠 仁宏, 嵯峨 宣彦, 龍谷大 永瀬 純也, 秋田 県大 佐藤 俊之
クロージング	1F3-5 アーティキュレート式8輪車による階段昇降ロボットの自律移動 防大 瀧田 好宏, ○大川 真弥, 伊達 央, 小林 和弘	1G3-5 移動ロボットと分散センサ群の柔軟なコミュニケーションに基づく知能化空間の構成支援システム 明治大 ○粕谷 勇輔, 橋川 史崇, 森岡 一幸	1H3-5 下水管内での長距離走行を可能とする蠕動運動型ロボットの速度向上手法の検討 中央大 ○田中 友也, 富田 健, 中村 太郎
	1F3-6 レーザスキャナで取得した受光強度と局所形状を特徴量とした路面属性認識 筑波大 ○熊田 大輔, 原 祥菟, 坪内 孝司, 皿田 滋	1G3-6 空間知データベースを利用した連携ロボットサービス 芝工大 ○佐々木 毅, 吉見 卓, 松日楽 信人, 水川 真	1H3-6 巻フィルムチューブ式 SMA アクチュエータによる拮抗型人工筋肉の開発 中央大 ○石川 敏也, 中村 太郎
		1G3-7 携帯端末とARマーカを用いたROS-TMSユーザインタフェースの開発 九州大 ○大石 哲朗, 表 允哲, 辻 徳生, 諸岡 健一, 倉 爪 亮	1H3-7 蠕動運動型月面掘削ロボットのアースオーガの形状検討 中央大 ○水品 明日香, 金野 将志, 中村 太郎, JAXA 久保田 孝

※ 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15日(月) 第3スロット

第I室(701)	第J室(702)	第K室(703)	第L室(801)
<p>1I3</p> <p>人工筋肉を目指したソフトアクチュエータ・センサ(3)</p> <p>14:30-16:15</p> <p>安積 欣志(産総研) 釜道 紀浩(電機大)</p> <p>1I3-1 イオン導電性高分子薄膜センサの動作特性の周波数解析手法の適用 和歌山大 ○石原 大地, 菊地 邦友</p> <p>1I3-2 3次元運動を検出するIPMCセンサの開発と動作特性 鈴鹿医療科学大 ○中村 太郎, 伊原 正, 産総研 安積 欣志</p> <p>1I3-3 圧電ポリマーを用いた薄板型触覚センサの検討 香川産技センター ○竹中 慎, 九工大 高嶋 一登</p> <p>1I3-4 電熱線埋め込み型形状記憶ポリマーシートを用いた力覚センサの改良 九工大 ○神園 大樹, 高嶋 一登, 香川県産技センター 竹中 慎, 理研 向井 利春</p> <p>1I3-5 形状記憶ポリマーの温度による剛性変化を利用した触覚センサに関する研究 九工大 ○帆足 悠人, 高嶋 一登, 神園 大樹, 理研 向井 利春</p> <p>1I3-6 静電容量の変化に着目したDEAのセルフセンシングシステムの開発 和歌山大 ○後藤 昌平, 長瀬 賢治, 土谷 茂樹, 菊地 邦友</p> <p>1I3-7 人工筋における柔軟膜伸長センサの適用 神戸大 ○老田 壮志, 中本 裕之, バンドー化学 大高 秀夫, 産総研 多田 充徳, 兵庫県立工技術センター 平田 一郎, 神戸大 小林 太, 小島 史男</p>	<p>1J3</p> <p>産業機器オープンネットワークインタフェースORiN(1)</p> <p>14:30-16:15</p> <p>犬飼 利宏(デンソーウェーブ)</p> <p>1J3-1 <i>Keynote</i>[1] ORiNの概要と技術ロードマップ デンソーウェーブ ○犬飼 利宏</p> <p>1J3-2 ORiN によるSCADA/MES系システム構築 デンソーウェーブ ○吉田 幸重, 由井 大介</p> <p>1J3-3 標準技術の相互活用による情報連携~ORiN-MESXプロバイダ~ ケー・ティー・システム ○小松原 宏祐, 三保 信之, デンソーウェーブ 犬飼 利宏, 吉田 幸重</p> <p>1J3-4 ORiN 活用によるケイパビリティ・プロファイル~ISO16100/20242対応~ ケー・ティー・システム ○木下 守克, 小松原 宏祐, デンソーウェーブ 犬飼 利宏, 吉田 幸重, 神工大 松田 三知子</p> <p>1J3-5 Industrie 4.0で規格化が進むサイバーフィジカルシステムとは ベッコフオートメーション ○川野 俊充, デンソーウェーブ 犬飼 利宏</p> <p>1J3-6 PC制御プラットフォームORiNとTwinCAT3の連携 ベッコフオートメーション ○川野 俊充, デンソーウェーブ 犬飼 利宏</p> <p>1J3-7 仮想メカを使用した制御ソフトウェア検証へのORiN活用 デジタルプロセス ○手嶋 慎, 船木 滋夫, 川人 昌明, 原 弦太郎</p>	<p>1K3</p> <p>触覚・力覚(1) 触力覚と身体化</p> <p>14:30-16:15</p> <p>梶本 裕之(電通大)</p> <p>1K3-1 <i>Keynote</i>[2] 身体化する義手 国リハ研 ○河島 則天</p> <p>1K3-2 示指に対する内外転変位印加時の指先変形と内外転変位の関係 広島大 ○氣比田 晃士, 辻 敏夫, 栗田 雄一</p> <p>1K3-3 マスタ・スレーブシステムへのMulti-Sensory Illusion導入における効果検証 九州大 荒田 純平, 名工大 ○服部 将士, 坂口 正道, 九州大 中橋 龍, 小栗 晋, 橋爪 誠</p> <p>1K3-4 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 東北大 ○前森 大貴, Porquis Lope Ben, 昆陽 雅司, 田所 諭</p> <p>1K3-5 1自由度間接提示による2次元VR物体の力覚提示 筑波大 ○谷口 将一郎, 矢野 博明, 岩田 洋夫</p> <p>1K3-6 空気圧ペローズアクチュエータを用いた把持力提示インタフェースの開発 埼玉大 ○寺田 朋央, 東京医科歯科大 菅野 貴皓, 埼玉大 辻 俊明, 東京医歯科大 遠藤 玄, 川嶋 健嗣</p>	<p>1L3</p> <p>共創システム(3)</p> <p>14:30-16:15</p> <p>上浦 基(電機大) 板井 志郎(早大)</p> <p>1L3-1 世界の貼り合わせと表現耕法 早大 ○郡司 ペギオ幸夫, 滋賀大 園田 耕平, Université Libre de Bruxelles Vasileios Basios</p> <p>1L3-2 ヤドカリにおける慣性モーメントの知覚 滋賀大 ○園田 耕平, 神奈川大 児玉 謙太郎, 滋賀大 右田 正夫, 信州大 森山 徹, 早大 郡司 ペギオ幸夫</p> <p>1L3-3 円形・環状実験装置内でのミナミコメツギガニの群れ行動 神戸大 ○村上 久, 都丸 武宜, 大阪大 西山 雄大, 滋賀大 園田 耕平, 信州大 森山 徹, 早大 郡司 ペギオ幸夫</p> <p>1L3-4 ミナミコメツギガニにおける群れ形成と密度調整 神戸大 ○都丸 武宜, 村上 久, 大阪大 西山 雄大, 滋賀大 園田 耕平, 信州大 森山 徹, 早大 郡司 ペギオ幸夫</p> <p>1L3-5 少数個体の作る群れからみる群れの起源 筑波大 ○新里 高行, 神戸大 村上 久, 都丸 武宜, 大阪大 西山 雄大, 滋賀大 園田 耕平, 筑波大 三具 和希, 早大 郡司 ペギオ幸夫</p> <p>1L3-6 顔認識における複数性と自他境界 神戸大 ○中村 友昭, 早大 郡司 ペギオ幸夫</p> <p>1L3-7 スネージャー QRコードの自動生成システムの開発 電機大 ○石川 美貴子, 上浦 基</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)

<p>第M室(802)</p>			
<p style="text-align: center;">1M3</p> <p style="text-align: center;">測域センサを用いた計測と環境認識(3)</p> <p style="text-align: center;">14:30-16:15</p> <p style="text-align: center;">大矢 晃久(筑波大) 滝田 謙介(日工大) 富沢 哲雄(電通大)</p> <p>1M3-1 間欠的観測を考慮したMHEに基づく車両の自己位置推定の実機実験による検証 都市大 ○木村 一輝, 野中 謙一郎, 関口 和真</p> <p>1M3-2 3D測域センサを用いた人流計測とその応用例 北陽電機 ○百鳥 達裕, 高井 和夫, 永田 実, 浅田 規裕, 森 利宏, 電通大 富沢 哲雄</p> <p>1M3-3 ジャイロモーメントを用いた吊り下げ型環境測定装置の開発 日工大 ○寺内 響一, 滝田 謙介</p> <p>1M3-4 ロボット視覚と聴覚の連携による部屋の容積の推定 日本大 ○福田 怜央, 霜山 竜一</p> <p>1M3-5 両耳聴ヘッドトルソを用いた後方にある音源の動き検出 日本大 ○小野 将, 霜山 竜一</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)

12月15日(月) 第4スロット

第A室(101)	第B室(102)	第C室(601)	第D室(604)
<p>1A4</p> <p>RTミドルウェアコンテスト2014(4)</p> <p>16:30-18:00</p> <p>大原 賢一(名城大) 大道 武生(名城大)</p> <p>1A4-1 RT ミドルウェアを用いたLEDキャンドルの協調動作の実現 芝工大 ○遠藤 太貴, 近藤 貴大, 佐々木 毅</p> <p>1A4-2 AR Drone 用OPEN-RTM 通信コンポーネントの実装 奈良先端大 ○川名 雄樹, Ricardez, Gustavo, Alfonso Garcia, 向山 寛人, 高松 淳, 小笠原 司</p> <p>1A4-3 RTM-RSNP による人数管理システム 芝工大 ○野見山 大基, 石田 真一, 生田目 祥吾, 松日楽 信人</p> <p>1A4-4 HMD を用いたPTカメラのインターネット遠隔操作 芝工大 ○荻谷 浩史, 石田 真一, 安田 福啓, 松日楽 信人</p>	<p>1B4</p> <p>快適生活支援の実現化～ヒューマンファクタを考慮した技術を用いて～(4)</p> <p>16:30-18:00</p> <p>鈴木 聡(電機大) 横田 祥(東洋大) 牧野 浩二(山梨大)</p> <p>1B4-1 聴覚刺激を用いた感覚の代替による壁面形状の提示 中央大 ○渡部 隆之, 新妻 実保子</p> <p>1B4-2 器用な操作を行う手モデルにおける接触の観測 東京都立産技研 ○佐々木 智典, 産技大 橋本 洋志</p> <p>1B4-3 介護者と協調した走行を実現するロボット車椅子誘導法 関学大 ○小林 司, 中後 大輔, 東洋大 横田 祥, 産技大 橋本 洋志</p> <p>1B4-4 適切な着座姿勢保持による車椅子褥瘡防止システム 関学大 ○塩谷 健仁, 阪本 雄, 中後 大輔, 理研 境田 右軌, 産技大 橋本 洋志</p> <p>1B4-5 背もたれの張りを自動調節するインテリジェントチェア 東洋大 ○石川 翔一, 横田 祥, 関学大 中後 大輔, 産技大 橋本 洋志, 理研 川端 邦明</p> <p>1B4-6 3次元Direct Drawingによる描画手法の機能性評価 東京工科大 ○三橋 郁, 高橋 修平, 富田 城志, 長尾 一輝, 大山 恭弘</p>	<p>1C4</p> <p>スワームシステム(2)</p> <p>16:30-18:00</p> <p>大倉 和博(広島大) 藤澤 隆介(八戸工大) 保田 俊行(広島大)</p> <p>1C4-1 包囲スワームロボットに関する基礎研究 防大 ○久保 正男, 佐藤 浩</p> <p>1C4-2 エージェント集団の運動に基づくしきい値ネットワークの生成 滋賀大 ○右田 正夫, 神奈川大 井手 勇介</p> <p>1C4-3 Keynote[2] コミュニケーションと協調と群れの進化 東大 ○池上 高志</p>	<p>1D4</p> <p>レスキュー工学(3)</p> <p>16:30-18:15</p> <p>三輪 昌史(徳島大)</p> <p>1D4-1 Twin 構造チューブによる配管内探査ロボットとその災害対応への応用 東工大 ○楯 貴志, 劉 海博, 塚越 秀行</p> <p>1D4-2 回転ローラを用いたMUAV搭載型火山噴出物採取装置の開発とフィールド試験 東北大 ○谷島 諒丞, 永谷 圭司, 吉田 和哉</p> <p>1D4-3 カメラ画像の情報量に着目したレスキューロボットの操作性に関する考察 名工大 ○古井地 正義, 佐藤 徳孝, 森田 良文</p> <p>1D4-4 受動サブローラを有するクローラ型移動ロボットの拘束角度制御 愛工大 ○浅井 友将, 鈴木 壮一郎, 奥川 雅之</p> <p>1D4-5 サブローラの影響を考慮した受動適応クローラロボットの段差踏破 愛工大 ○鈴木 壮一郎, 浅井 友将, 奥川 雅之</p> <p>1D4-6 半円形二重構造マニピュレータの小型・軽量化 法政大 木村 聡一郎, ○伊藤 一之</p> <p>1D4-7 柔軟な脚を有するムカデ型半自律ロボット 法政大 ○増田 昌浩, 伊藤 一之</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(607)	第F室(608)	第G室(609)	第H室(610)
1E4	1F4	1G4	1H4
<p>自動化システム・FAシステムの技術および一般</p> <p>16:30-18:00</p> <p>三好 孝典(豊橋技科大) 野田 哲男(三菱電機) 菅原 雄介(国土館大)</p> <p>1E4-1 ホール素子を用いた磁気浮上系のモデル化誤差が及ぼす影響 岐阜高専 ○塩谷 健太, 小林 義光, 岐阜大 佐々木 実</p> <p>1E4-2 2自由度制御系を用いた磁気浮上搬送の追従・制振性の評価 岐阜高専 ○酒井 健輔, 小林 義光, 岐阜大 佐々木 実</p> <p>1E4-3 ニューラルネットワークを用いた電気モータのサーボ制御 工学院大 ○黄 慶九, 小笠原 彰吾</p> <p>1E4-4 小型磁界センサを用いた電動機固定子における短絡スロットの特定手法の提案 トエネック ○中村 久栄</p> <p>1E4-5 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 日本大 ○流田 裕介, 遠藤 央, 柿崎 隆夫</p> <p>1E4-6 全方向移動台車における外乱オブザーバに基づく外力推定システムと故障検知システムの構築 豊橋技科大 ○野呂 泰史, IHI 赤松 陽介, 豊橋技科大 三好 孝典, 寺嶋 一彦</p>	<p>つくばチャレンジ 2014: 普通の市街地における自律移動ロボットの公開走行実験(4)</p> <p>16:30-18:00</p> <p>田窪 朋仁(大阪市立大) 林原 靖男(千葉工大)</p> <p>1F4-1 RT ミドルウェアを用いた自律移動ロボットの開発 大阪市立大 ○高石 啓史, 田窪 朋仁, 上野 敦志</p> <p>1F4-2 つくばチャレンジ2014における自律移動ロボットの開発 早大 ○塚越 貴哉, 明比 建, 廣瀬 優, 渡邊 研, 藤原 浩平, 北村 光教, 天野 嘉春</p> <p>1F4-3 視覚障害者向け随伴型ロボットの歩行環境認識 大阪工大 ○皆本 光, 佐野 睦夫, 大井 翔, 宮脇 健三郎, 西口 敏司, 井上 雄紀</p> <p>1F4-4 汎用自律ナビゲーションシステムの開発 明治大 ○横田 隆之, 木内 健太郎, 齋藤 政伸, 藤野 雄介, 清水 尚吾, 黒田 洋司</p> <p>1F4-5 ロボットの移動特性を考慮した経路探索手法の検討 千葉工大 ○大河内 忍, 林原 靖男</p>	<p>空間知能化とアプリケーション(2)</p> <p>16:30-18:15</p> <p>倉爪 亮(九州大) 新妻 実保子(中央大)</p> <p>1G4-1 GPUを用いた人の高速検出システムの開発 神工大 ○岡田 龍治, 吉留 忠史, 河原崎 徳之</p> <p>1G4-2 顔画像処理によるバイタルサインの非接触推定に関する一考察 同志社大 ○前川 翔大, 高橋 和彦, 橋本 雅文</p> <p>1G4-3 分散モジュールデバイスを用いた人の行動データ記録システムの開発 立命館大 ○竹内 龍, 李 周浩</p> <p>1G4-4 画像解析におけるプライバシーポリシに基づく人物モニタリング 創価大 ○野澤 満明, 崔 龍雲</p> <p>1G4-5 空間構造正則化と多タスク回帰に基づく赤外線センサアレイ人密度分布推定 東大 下坂 正倫, ○子安 秀昇, 税所 修, 川尻 亮真</p> <p>1G4-6 非搭乗時におけるパーソナルビークルの人物追尾機能の検討 中央大 ○大野 寛和, 中村 壮亮, 今井 孝徳, 橋本 秀紀</p> <p>1G4-7 移動ロボットを用いた環境地図への人物存在情報付加システム 明治大 ○久保田 将史, 森岡 一幸</p>	<p>生物・生体に学ぶシステムインテグレーション(2)</p> <p>16:30-18:30</p> <p>橋本 稔(信州大) 嵯峨 宣彦(関学大)</p> <p>1H4-1 生体神経回路網活動パターンへの応答安定性とニューロ・ロボット VITROIDの行動生成の関係性 関学大 福井 康弘, 伊東 嗣功, 箕嶋 渉, ○工藤 卓</p> <p>1H4-2 同調制御を用いた下肢ロボットクワアウェアの歩行動作への影響 信州大 ○竹内 志津江, Todd C Pataky, 橋本 稔</p> <p>1H4-3 空気圧シリンダを用いた上肢支援システムの開発とその制御 関学大 ○橋本 侑亮, 嵯峨 宣彦, 秋田県大 佐藤 俊之, 龍谷大 永瀬 純也</p> <p>1H4-4 膝アライメントの違いによる歩行動作の特徴抽出 関学大 ○中西 康貴, 嵯峨 宣彦</p> <p>1H4-5 機械システムの摺動部における磨耗箇所の修復手法の提案 早大 ○木村 洋介, 右田 かよ, 長濱 峻介, 岩手大 金 天海, 早大 菅野 重樹</p> <p>1H4-6 ラベルフリー磁気アセンブリによるパイオマイクロボットの創成 信州大 ○秋山 佳丈, 杉原 惇嗣</p> <p>1H4-7 鳥の翼構造を模した多関節羽ばたきロボットによる羽ばたき動作の違いによって生じる揚力の比較 九工大 ○古谷 亮, 大竹 博, 電通大 田中 一男</p> <p>1H4-8 二次元神経筋骨格モデルに基づくチーター走行運動の生成と解析 慶応大 ○築野 元志, 荻原 直道</p>

12月15日(月) 第4スロット

第I室(701)	第J室(702)	第K室(703)	第L室(801)
	<p>1J4</p> <p>産業機器オープンネットワークインタフェース ORiN(2)</p> <p>16:30-18:00</p> <p>犬飼 利宏(デンソー ウェーブ)</p> <p>1J4-1 OSSを活用する産業用ロボットソリューションプラットフォーム デンソーウェーブ○宮越 喜浩, 吉田 幸重</p> <p>1J4-2 動作計画ソフトウェアとORiN組込RC8を統合したロボットシステムによるケーブルピッキング 東大○藤井 祥平, 垣内 洋平, 岡田 慧, 稲葉 雅幸</p> <p>1J4-3 産業用オープンソースロボットコントローラの開発と展開 東大○岡田 慧, 稲葉 雅幸, 東京オープンソースロボティクス協会 斎藤 功, デンソーウェーブ 犬飼 利宏</p> <p>1J4-4 産業用ロボットを中心とするセル生産システムのORiN-RTM連携アプリケーション開発を学ぶ学習教材 埼玉大○藤間 瑞樹, 程島 竜一, 琴坂 信哉</p> <p>1J4-5 デュアルナビゲーション誘導を用いた強力集束超音波(HIFU)照射システムの開発 東京女子医科大○岡本 淳, 伊関 洋, 東京女子医大 村垣 善浩, 日立メディコ 仲本 秀和, 阿部 信隆</p> <p>1J4-6 次世代治療室:SCOT(Smart Cyber Operating Theater)の開発 東京女子医科大○岡本 淳, 正宗 賢, 東京女子医大 伊関 洋, 村垣 善浩</p>	<p>1K4</p> <p>主観モデリング</p> <p>16:30-18:15</p> <p>栗田 雄一(広島大) 田中 由浩(名工大) 岡本 正吾(名大)</p> <p>1K4-1 <i>Keynote[2]</i> 主観性を操作する脳神経的技術 慶応大○川畑 秀明</p> <p>1K4-2 階層構造を有する知覚空間の計算手法 名大○永野 光, 岡本 正吾, 山田 陽滋</p> <p>1K4-3 <i>Keynote[1]</i> DICにおける感性評価の取り組みと主観モデリングへの期待 DIC○高橋 雅人</p> <p>1K4-4 曲面を対象とした触動作と触感に関する研究 名工大○渡邊 倅示, 田中 由浩, 佐野 明人</p> <p>1K4-5 人間の力知覚空間を考慮したステアリングホイール操作性評価法 マツダ○竹村 和紘, 山田 直樹, 新部 忠幸, 岸 篤秀, 西川 一男, 農沢 隆秀, 広島大 栗田 雄一, 辻 敏夫</p> <p>1K4-6 Subjective Vertical Conflict 仮説による動揺病モデルと車両乗員への応用 立命館大○和田 隆広</p>	<p>1L4</p> <p>共創システム(4)</p> <p>16:30-18:15</p> <p>三輪 敬之(早大) 三宅 美博(東工大)</p> <p>1L4-1 共創の可視化に向けて:コミュニケーションの重層性とその身体への顕れ 東工大○三宅 美博, 小川 健一郎, 東工大・東大 緒方 大樹</p> <p>1L4-2 パーキンソン病歩行における神経リズム生成障害と身体障害の関係 東工大○太田 玲央, 小川 健一郎, 関東中央病院 織茂 智之, 東工大 三宅 美博</p> <p>1L4-3 数理的な観点から見た生物学的ロバスト性 東工大○小川 健一郎, 三宅 美博</p> <p>1L4-4 予測と予期に基づいた真性粘菌変形体の探索モデル 早大○谷 伊織, 神戸大 山 千代 真規, 早大 郡司 ペギオ 幸夫</p> <p>1L4-5 Massive fog displayを活用した共創表現の遠隔支援 早大○山口 恭平, 寺田 泰晃, 森 裕司, 板井 志郎, 三輪 敬之</p> <p>1L4-6 対面説得コミュニケーションにおける音声駆動型身体的引き込みチェアシステムの評価 岡山県大○立石 侑麻, 渡辺 富夫, 石井 裕</p> <p>1L4-7 映像フェデレーションによる整合性の自動保持 東工大○森川 治, 産総研 戸田 賢二, 大阪大 前迫 孝憲</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)

<p>第M室(802)</p>			
<p style="text-align: center;">1M4</p> <p style="text-align: center;">知覚と運動のスケール ブル知能</p> <p style="text-align: center;">16:30-18:00</p> <p style="text-align: center;">高野 渉 (東大) 小林 祐一 (静岡大)</p> <p>1M4-1 モジュール構造を持つ学習型能動知覚モデル 東北学院大○郷古 学, 岩手大 金 天海, 静岡大 小林 祐一</p> <p>1M4-2 ロボットのボトムアップな状態識別における視覚特徴点の遮蔽の定量化を用いた依存ネットワークの構築法 静岡大○渡部 聡, 小林 祐一</p> <p>1M4-3 運転支援のための全方位センサを用いた環境認識技術の開発 東大○小林 誠季, 高野 渉, 中村 仁彦</p> <p>1M4-4 クアドロコプタ搭載マイクロホンアレイを用いた深層学習による音声識別 東工大○上村 知史, 杉山 治, 小島 諒介, 大畑 琢磨, 中臺 一博</p> <p>1M4-5 マルチモーダルLDAを用いたロボットによる感情語彙の獲得 慶応大○山口 拓郎, 電通大 アッタミミ ムハンマド, 中村 友昭, 長井 隆行, 慶応大 池原 雅章</p> <p>1M4-6 「つもり抽出」を利用した実時間ロボット操縦における周期的動作中の操縦意図の推定 大阪大○柿木 研人, 古川 正紘, 安藤 英由樹, 前田 太郎</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)

12月16日(火) 第1スロット

第A室(101)	第B室(102)	第C室(601)	第D室(604)
2A1	2B1	2C1	2D1
RTシステムとオープン化	人間機械共存システムの操作支援制御技術(1)	エージェント・シンセシス・エンジニアリングの設計・応用(3)	消防防災とシステムインテグレーション(1)
9:30-11:00	9:30-11:00	9:30-11:00	9:15-11:00
金広 文男(産総研) 琴坂 信哉(埼玉大)	三好 孝典(豊橋技科大) 野田 善之(山梨大)	川上 敬(北海道科学大) 羽倉 淳(岩手県大)	衣笠 哲也(岡山理大) 岩野 優樹(明石高専)
<p>2A1-1 ロボット向けハードウェア抽象化レイヤー OpenEL の国際標準化 組込みシステム技術協会 ○中村 憲一</p> <p>2A1-2 T型ロボットベース(仮題) 都立産技研 ○坂下 和広</p> <p>2A1-3 データポートの誤接続防止方法に関する検討 静岡大 ○清水 昌幸</p> <p>2A1-4 RSNP コンテストの開催概要 産技大 土屋 陽介, ○成田 雅彦, はこだて未来大 鈴木 昭二</p> <p>2A1-5 RT ミドルウェアサマーキャンプ 2014 開催報告 名城大 ○大原 賢一, SSR 菅 佑樹, 芝工大 佐々木 毅, 産総研 原 功, 中坊 嘉宏, 前川製作所 山下 智輝, 千葉工大 平井 成興</p> <p>2A1-6 RT ミドルウェア普及戦略について 千葉工大 ○平井 成興</p>	<p>2B1-1 パワーアシスト型移動ロボットにおいて可操作性楕円体の大きさが操作性に与える影響の実験検証 豊橋技科大 ○上野 祐樹, 岐阜高専 北川 秀夫, 豊橋技科大 寺嶋 一彦</p> <p>2B1-2 制約つき PFC を用いたパワーアシストシステムによる実験検証 岐阜高専 ○浦崎 新八郎, 森 貴彦</p> <p>2B1-3 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 ○稲葉 毅, 佐藤 喬 仁</p> <p>2B1-4 運動予測に基づく概周期運動に対するパワーアシスト制御法の検討 福岡大 ○畑田 和良, 岡山大 平田 健太郎, 奈良先端大 佐藤 拓磨</p>	<p>2C1-1 無人搬送車の協調行動の獲得 北見工大 ○對馬 修宇, 渡辺 美知子, 鈴木 育男, 岩館 健 司</p> <p>2C1-2 狭隘環境下を想定した超冗長マニピレータの形状制御 九工大 ○福丸 浩史, 林 朗 弘</p> <p>2C1-3 基本行動の組み合わせによる仮想ロボットの行動生成 北海道科学大 ○大江 亮介, 川上 敬</p> <p>2C1-4 脳波信号パターンのパスワードアプリケーション調査と開発 琉球大 ○ Senzio Savino, Bruno, 山田 孝治</p>	<p>2D1-1 <i>Keynote</i>[2] エネルギー・産業基盤災害対応のための消防ロボットの研究開発 消防研 ○天野 久徳, 佐伯 一夢</p> <p>2D1-2 多脚ロボットのぬかるんだ傾斜地よじ登り実現のための鉤爪機構 和歌山大 ○小野 雅一, 徳田 献一</p> <p>2D1-3 柔軟全周囲クローラ RT05-COBRA の開発 岡山理大 ○岩藤 竜飛, 衣笠 哲也, 松江高専 土師 貴史, 電機大 栗栖 正充, 愛工大 奥川 雅之, 岡山理大 吉田 浩治, 消防研 天野 久徳, 鹿児島大 林 良太</p> <p>2D1-4 ホイールローダによる土砂掘り取りにおける土砂反力解析 中央大 ○林 義一, 大隅 久, 筑波大 皿田 滋, 中央大 岩瀬 裕史</p> <p>2D1-5 五角形車輪型階段昇降機構の再評価 明石高専 ○岩野 優樹, 平嶋 洋大, 大阪大 大須賀 公一, 消防研 天野 久徳</p> <p>2D1-6 ワイヤを用いて駆動力を伝達する探査用操縦型移動ロボットの試作 鹿児島大 ○川端 賢人, 林 良太, 余 永, 岡山理大 衣笠 哲也, 消防研 天野 久徳</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(607)	第F室(608)	第G室(609)	第H室(610)
<p>2E1</p> <p>OS10周年記念：受動的 ロコモーションを忘れる 瞬間、本質が見える！ (1)</p> <p>9:30-11:00</p> <p>大須賀 公一 (大阪大)</p> <p>2E1-1 <i>Keynote</i>[2] 随意運動 としての劣駆動 2 脚動歩行 について 北陸先端大 ○浅野 文彦</p> <p>2E1-2 揺動質量の効果を用 いた高速リミットサイクル 走行 東工大 ○林 映光, 山北 昌 毅</p>	<p>2F1</p> <p>移動ロボットの制御と 実装 (1)</p> <p>9:30-11:00</p> <p>竹田 年延 (成蹊大)</p> <p>2F1-1 簡易推定 STC を用 いた車輪型倒立ロボットの VSS 適応制御 東海大 ○藤田 廉, 平田 弘 志</p> <p>2F1-2 低重心型二輪移動ロ ボットの重心移動機構にお ける影響 岐阜高専 ○鷺見 創一, 小林 義光, 愛工大 奥川 雅之</p> <p>2F1-3 平行リンク式車輪倒 立型搬送カートのパワーア シスト制御 大阪電通大 ○林 大聖, 山下 貴士, 鄭 聖熹</p> <p>2F1-4 スライダ付き倒立 2 輪移動機構による階段昇降 ロボット 近畿大 ○友國 伸保, 東大 小竹 元基</p> <p>2F1-5 スライド式重心制御 機構を有する倒立振り型車 両の開発 岡山大 ○大槻 有輝, 橋本 雄侍, 松野 隆幸, 矢納 陽, 見浪 護</p>	<p>2G1</p> <p>ヒューマン・ロボット・ インタラクション (2)</p> <p>9:30-11:00</p> <p>中内 靖 (筑波大) 平田 泰久 (東北大)</p> <p>2G1-1 上肢へのリズム運動 入力を用いた歩行支援 東工大 ○河野 大器, 猿田 百合子, 太田 玲央, 菊池製 作所 関 雅俊, 一柳 健, 東 工大 小川 健一朗, 三宅 美 博</p> <p>2G1-2 上肢への運動リズム 入力と高齢者の歩行機能改 善 東工大 ○猿田 百合子, 河野 大器, 太田 玲央, 菊池製 作所 関 雅俊, 一柳 健, 東 工大 小川 健一朗, 三宅 美 博</p> <p>2G1-3 力情報を用いた歩行 支援機使用者の異常検知 東北大 ○山屋 裕紀, 平田 泰久, 小菅 一弘, RT. ワー クス 神品 敦, 白川 朋宏, 片 山 貴寛</p> <p>2G1-4 Ubiquitous Display とのインタラクションに基 づく情報支援のための制御 モデルの検証 立命館大 ○能口 友伸, 総谷 美沙樹, 三宅 勇太, 李 周 浩</p> <p>2G1-5 自律移動投影ロボ ットによるプロジェクション マッピング 立命館大 ○総谷 美沙樹, 能 口 友伸, 三宅 勇太, 李 周 浩</p> <p>2G1-6 ユーザとの対話に基 づいてプログラムを自動生成 するプログラボットの提案 東工大 ○杉山 治, 小島 諒 介, 東工大/HRI-JP 中臺 一 博</p>	<p>2H1</p> <p>機構知</p> <p>9:30-11:00</p> <p>武居 直行 (首都大) 石橋 良太 (首都大) 望山 洋 (筑波大)</p> <p>2H1-1 形状記憶合金アクチ ュエータの動向 首都大 ○石橋 良太, 九州 大 田原 健二, 福岡工大 木 野 仁</p> <p>2H1-2 「インドの毯」ロボ ットの開発 首都大 ○阿嘉 倫大, 武居 直行</p> <p>2H1-3 異方性摩擦調節機構 を用いたカラストロフィー 構造を持つ空気圧アクチュ エータの開発 東北大 ○華 曄, 昆陽 雅司, 田所 諭</p> <p>2H1-4 超膨張バブル式グリ ッパ機構 大阪大 ○多田隈 建二郎, 山形大 多田隈 理一郎, 九 工大 西田 健, UAE Jose Berengueres</p> <p>2H1-5 層状のばねを応用し た手指エグゾスケルトン機 構に関する出力特性評価 九州大 荒田 純平, 名工大 ○三矢 駿, 九州大 迎 信孝, 森 恩, 名工大 坂口 正道, 九 州大 橋爪 誠</p> <p>2H1-6 狭所進入機能を発揮 する連続体ロボットの機構 知 筑波大 ○望山 洋</p>

12月16日(火) 第1スロット

第I室(701)	第J室(702)	第K室(703)	第L室(801)
2I1	2J1	2K1	2L1
ソフトメカニズム(1)	軽労化システム	触覚・力覚(2) 応用提案	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
9:30-11:00	9:30-11:00	9:30-11:00	9:00-11:00
鈴森 康一(東工大) 佐々木 大輔(岡山大)	田中 孝之(北大) 日下 聖(北大)	岡本 正吾(名大)	横小路 泰義(神戸大) 野田 哲男(三菱電機)
<p>2I1-1 二脚式ソフトロボットの母構造の一体化と二値制御 関東学院大 ○兼城 賢作, 足立 祐樹, 西田 麻美</p> <p>2I1-2 膨張収縮を用いて形態変化するアクティブなロボット外装の開発 東大 ○前田 研一郎, 新山 龍馬, 國吉 康夫</p> <p>2I1-3 ソフトアクチュエータの自動配置によるプリンタブルロボットの設計支援 東大 ○糸谷 侑紀, 新山 龍馬, 國吉 康夫</p> <p>2I1-4 プラスティックシートを用いた収縮型アクチュエータによる水圧駆動マニピュレータ開発 立命館大 ○山本 将平, 土井 智史, 滋賀県大 西岡 靖貴, 立命館大 河村 晃宏, 川村 貞夫</p> <p>2I1-5 極低温環境用ソフトアクチュエータの提案と試作設計 埼玉大 ○山口 大介, 花木 樹也, 石野 裕二, 高崎 正也, 水野 毅</p>	<p>2J1-1 腰部補助用マッスルスーツにおけるリスクアセスメント 理科大 ○高崎 裕貴, 小林 宏, 村松 慶紀, 森下 光, 石毛 貴大, 高橋 夏樹</p> <p>2J1-2 アクティブ歩行器の開発 理科大 ○富松 熱志, 内山 裕貴, 小林 宏</p> <p>2J1-3 OWAS 法による作業負担計測のための複数慣性センサを用いた姿勢認識 北大 ○宮島 沙織, 田中 孝之, 今村 由芽子, 日下 聖, 若杉 素秋</p>	<p>2K1-1 鉋削り動作を対象とした位置と力の同時訓練装置の開発 名工大 ○李 珉求, 坂口 正道</p> <p>2K1-2 単一シートを用いた一括包み込みによる複数指への硬軟感提示手法の検討 東大 ○北澤 俊樹, 山本 晃生</p> <p>2K1-3 空中手書き文字入力の触覚サポート 東北大 ○金 勝煥, 昆陽 雅司, 田所 諭</p> <p>2K1-4 微細表面形状に基づくテクスチャ提示における触覚情報と視覚情報の効果の評価 立命館大 ○小里 篤史, Garcia Josue David, 若尾 あすか, 新潟大 寒川 雅之, 大阪大 奥山 雅則, 立命館大 野間 春生, 田中 弘美</p> <p>2K1-5 簡単触感メイキング 名工大 ○田中 由浩, 渡邊 倅示, 筑波大 望山 洋, 名工大 佐野 明人</p> <p>2K1-6 触覚次元に基づいた感覚語彙のカテゴリー化 山形大 ○倉光 慶太郎, 岩間 香織, 野々村 美宗</p>	<p>2L1-1 平行スティック型汎用ハンドによる転がし操作を利用した対象部品の安定姿勢への遷移計画 神戸大 ○羽根 幹人, 立命館大 土橋 宏規, 三菱電機 藤本 堅太, 永谷 達也, 長野陽, 野田 哲男, 神戸大 横小路 泰義</p> <p>2L1-2 つまり条件指標への影響度分析に基づく産業用ロボット力覚制御パラメータの調整手順導出 京都大 ○後藤 歩, 堀口 由貴男, 中西 弘明, 樫木 哲夫, 三菱電機 白土 浩司</p> <p>2L1-3 <i>Keynote</i>[2] ヒト型ロボットを活用したフレキシブルライン構築による「ものづくりイノベーション」の取り組み グローリー 尾上 英雄, ○圓尾 勝彦</p> <p>2L1-4 自動生産システムの設計支援を目的とした作業動作解析 北大 ○若杉 素秋, 田中 孝之, 三菱電機 堂前 幸康</p> <p>2L1-5 多種の部品を組み立て可能なユニバーサルハンド 産総研 ○原田 研介, 永田 和之, Sun Yat-Sen Univ. Juan Rojas, 産総研 山野辺 夏樹, 音田 弘</p> <p>2L1-6 組立作業のためのパラレルリンク機構を有するエンドエフェクタの提案 岡山大 ○松野 隆幸, 矢納陽, 見浪 護, 名大/名城大 福田 敏男</p> <p>2L1-7 3自由度平行動作パラレルワイヤ位置決めロボットの機構設計と制御 九州大 ○神田 宗一郎, 山本 元司</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)

<p>第M室(802)</p>			
<p>2M1</p> <p>実学としての医工融合 研究と次世代医療福祉シ ステム(1)</p> <p>9:30-11:00</p> <p>森 武俊(東大) 中島 康貴(九州大)</p> <p>2M1-1 適合性の高い装具継 手のための基礎研究 大分大 ○菊池 武士, 阿部 功, 甲斐 亮平, 佛教大 谷田 惣亮</p> <p>2M1-2 外骨格ロボットによ る上肢振戦抑制のための基 礎的研究 九州大 ○田村 薫, 木口 量 夫</p> <p>2M1-3 片麻痺上肢訓練に用 いる上肢運動選択拘束機構 の研究 鹿児島大 ○谷口 康太郎, 余 永, 野間 知一, 松元 秀次, 林 良太, 下堂蘭 恵, 川平 和 美</p> <p>2M1-4 片麻痺患者の非麻痺 側に関する立脚能力の評価・ 訓練装置の研究 鹿児島大 余 永, ○藤川 貴 広, 下堂蘭 恵, 川平 和美, 林 良太</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16日(火) 第2スロット

第A室(101)	第B室(102)	第C室(601)	第D室(604)
2A2	2B2	2C2	2D2
レスキューを題材にしたロボットコンテスト(1)	人間機械共存システムの操作支援制御技術(2)	バイオミメティック知能とロボット(1)	消防防災とシステムインテグレーション(2)
11:15-12:45	11:15-12:45	11:15-12:45	11:15-12:45
奥川 雅之(愛工大) 大金 一二(新潟工大)	森 貴彦(岐阜高専) 稲葉 毅(東海大)	渡辺 桂吾(岡山大) 永田 寅臣(山口理科大)	佐伯 一夢(消防研)
<p>2A2-1 第14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 神戸市立科学技術高 ○石塚啓登, 三村 祐希也, 瀧野 篤史, 木村 将士, 原田 臣, 阪田 翔輝, 森 真人, 顔 泰宏, 杉山 達彦, 藤崎 優樹, 貝原定治, 中井 智貴</p> <p>2A2-2 大工大エンジニアがレスキューロボットコンテストで導入した全方位カメラの性能評価 大阪工大 ○中村 洸太, 田畑 寧矩, 佐藤 博章, 今林 亘</p> <p>2A2-3 第14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 ○友近 圭汰, 宇澤 志保美, 義澤 康男</p> <p>2A2-4 焦電型赤外線センサによる熱源探索の研究 明星大 ○青山 佳祐, 山崎 芳昭, 鈴木 悟菰, 大森 康平</p> <p>2A2-5 情報収集マニピュレータの走破性への影響と可動範囲に関する考察 愛工大 ○松原 秀彦, 鈴木 壮一郎, 浅井 友将, 勝 玄毅, 渡邊 彩夏, 奥川 雅之</p> <p>2A2-6 レスキューロボットの自律走行による障害物走破の基礎検討 明星大 ○鈴木 悟菰, 鈴木 康太, 山崎 芳昭</p>	<p>2B2-1 周波数変動外乱の推定に基づくパワーアシスト制御の検討 奈良先端大 ○佐藤 拓磨, 岡山大 平田 健太郎, 福岡大 畑田 和良, 奈良先端大 杉本 謙二</p> <p>2B2-2 操作者の技能を考慮した制振と位置決め制御システム 山梨大 ○鈴木 大輝, 野田 善之</p> <p>2B2-3 測定条件に応じたデータ選定によるロバストな把持物体重量計測システムの開発 早大 ○亀崎 允啓, 三矢 隆史, 岩田 浩康, 菅野 重樹</p> <p>2B2-4 人物追従ロボットのためのセンサフュージョンによる追従対象特定システムの構築 豊橋技科大 ○國廣 和樹, 岐阜高専 北川 秀夫, 豊橋技科大 田崎 良佑, 寺嶋 一彦</p> <p>2B2-5 電動車椅子操作支援制御系の自動調整 豊橋技科大 ○西分 健人, 佐野 滋則, 内山 直樹</p>	<p>2C2-1 ボールエンドミルの進行方向に直交する微小振動制御を用いたカスプマークの除去加工法の提案 山口理科大 ○永田 寅臣, 大塚 章正, 永富 智也, 林 将平, 岡山大 渡辺 桂吾</p> <p>2C2-2 オプティカルフローを用いた画像に基づく視覚サーボによる障害物回避 岡山大 ○景由 俊之, 渡辺 桂吾, 前山 祥一, 永井 伊作</p> <p>2C2-3 能動脚と受動脚の交互協調によるヒューマノイドのペダリング操作と走行の実現 東大 ○木村 航平, 浅野 悠紀, 上月 豊隆, 白井 拓磨, 岡田 慧, 稲葉 雅幸</p> <p>2C2-4 汎用モジュールシステム(MMS)に対する歩行中の姿勢制御に関する研究 愛工大 ○立野 進也, 内田 敬久</p> <p>2C2-5 パリアブル歩行モードを有する4足歩行ロボットによる脚車輪ハイブリッド移動に関する研究 日工大 ○中島 浩輔, 内山 研二, 滝田 謙介</p>	<p>2D2-1 <i>Keynote</i>[2] 姫路市内化学工場で発生した爆発事故概要と工場災害事故防止方策 消防研 ○塚目 孝裕</p> <p>2D2-2 小型 UAV のランダムウォークによる3D環境モデリング 筑波大 ○杉浦 巧美, 石井 健登, 苗 琦, ムハバド ハリス, 劉 子揚, 渡邊 拓也, 鋤 先 星汰, 延原 肇</p> <p>2D2-3 災害現場における雪崩埋没者発見用 457kHz ビーコン利用の可能性 東大 ○奈良 高明, 竹田 裕史, 成田 岳, 安藤 繁</p> <p>2D2-4 一般化 Rodrigues パラメータを用いた複合航法システム 京都大 ○中西 弘明, 大阪府立大 金田 さやか, 京都大 樫木 哲夫</p> <p>2D2-5 トリムを考慮した屋外型飛行船ロボットの縦系制御 消防研 ○佐伯 一夢</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(607)	第F室(608)	第G室(609)	第H室(610)
<p>2E2</p> <p>OS10周年記念：受動的 ロコモーションを忘れる 瞬間、本質が見える！ (2)</p> <p>11:15-12:45</p> <p>浅野 文彦(北陸先端大)</p> <p>2E2-1 ヒト歩行の3特性を 考慮した平地歩行の実現 名工大○山本 朋典, 帝京大 池俣 吉人, 名工大 佐野 明 人</p> <p>2E2-2 3次元受動歩行に向 けた新アプローチ 名工大○渡辺 啓仁, 帝京大 池俣 吉人, 名工大 佐野 明 人</p> <p>2E2-3 時速14.5kmのアン スト受動走行と遷移走行 名工大○福永 大輝, 帝京大 池俣 吉人, 名工大 佐野 明 人</p>	<p>2F2</p> <p>つくばチャレンジ 2014：普通の市街地にお ける自律移動ロボットの 公開走行実験(5)</p> <p>11:15-12:45</p> <p>安藤 吉伸(芝工大) 森岡 一幸(明治大) 吉留 忠史(神工大)</p> <p>2F2-1 つくばチャレンジ 2014参加における自律移動 システムの開発 日工大○山口 凌平, 細田 彰 一, 阿部 直人, 田口 晴也, 石川 貴一朗</p> <p>2F2-2 2014年度芝浦工業大 学ロボティクス研究室にお ける屋外用自律移動ロボッ トの開発 芝工大○安藤 吉伸, 大前 有 也, 谷津 亮太, 志村 皇洋, 吉見 卓, 水川 真</p> <p>2F2-3 遊歩道内を安全に走 行するための物体の検出及び 追跡 防大○小林 和弘, 伊達 央, 大川 真弥, 滝田 好宏</p> <p>2F2-4 i-Cart miniを対象と したつくばチャレンジ用ソ フトウェアパッケージの開 発 千葉工大○前川 大輝, 伊藤 裕介, 夏迫 和也, 霜村 瞭, 林原 靖男</p> <p>2F2-5 つくばチャレンジ 2014における明治大学森岡 研究室の取り組みについて 明治大○宮本 竜典, 森岡 一幸</p> <p>2F2-6 神奈川工科大学によ る屋外自立走行ロボットの 開発(その3) 神工大○山口 諒, 佐々木 乃友里, 吉留 忠史, 河原崎 徳之</p>	<p>2G2</p> <p>ヒューマン・ロボット・ インタラクション(3)</p> <p>11:15-12:45</p> <p>平田 泰久(東北大) 大村 廉(豊橋技科大)</p> <p>2G2-1 空中映像と高速3D ジェスチャー認識技術の統 合による直感的操作可能な インタラクションシステム 東大○安井 雅彦, M. Sakti Alvissalim, 宇都宮大 山本 裕紹, 東大 石川 正俊</p> <p>2G2-2 他者モデルを有する エージェントインタラクシ ョンにおける二者関係のモ デル化 電通大○嶋原 宏明, アッ タミミムハンマド, 阿部 香 澄, 長井 隆行, 玉川大 大森 隆司, 京都工繊大 岡 夏樹</p> <p>2G2-3 行動観察ロボットの 移動に対する注意反応調査 の試み 首都大 和田 一義, ○屋ヶ田 睦貴, 遠山 元康</p> <p>2G2-4 人とロボットの対話 における正直シグナルの利 用 電通大○片上 祐介, 阿部 香澄, アッタミミムハンマ ド, 長井 隆行</p> <p>2G2-5 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 筑波大○田中 花央理, 奈 良先端大 吉川 雅博, 産総研 松本 吉央, 脇田 優仁, 横井 一仁</p>	<p>2H2</p> <p>ホームロボット&シス テム(1)</p> <p>11:15-12:45</p> <p>吉見 卓(芝工大) 三浦 純(豊橋技科大)</p> <p>2H2-1 ロボットアームによ る洗濯物折りたたみにおけ る統一的な手法の提案と評 価 芝工大○大島 智也, 吉見 卓, 電機大 栗栖 正充, 芝工 大 水川 真, 安藤 吉伸</p> <p>2H2-2 ロボットアームによ る調理動作の研究 芝工大○吉田 尚史, 吉見 卓, 水川 真, 安藤 吉伸</p> <p>2H2-3 調理ロボットにおけ る把持した道具の形状・把 持位置パラメータ取得方法 の提案と評価 芝工大○古谷 悠, 吉見 卓, 水川 真, 安藤 吉伸</p> <p>2H2-4 ロボットのための料 理作業モデルの提案 電通大○松田 啓明, 今井 啓 明, 佐藤 泰成, 工藤 俊亮, 末廣 尚士</p> <p>2H2-5 双腕ロボットによる 料理作業の実現のための食 材の切断方法の提案 電通大○今井 啓明, 松田 啓明, 末廣 尚士, 工藤 俊亮</p> <p>2H2-6 特異点適合法を用い たモジュラーホームロボッ トによる扉開閉作業の実現 都市大○山本 明弘, 関戸 佐知, 佐藤 大祐, 金宮 好和</p>

12月16日(火) 第2スロット

第I室(701)	第J室(702)	第K室(703)	第L室(801)
2I2	2J2	2K2	2L2
ソフトメカニズム(2)	天体観測技術(1)	触覚・力覚(3) 皮膚に学ぶ	次世代ロボット共通プラットフォーム技術(1)
11:15-12:45	11:15-12:45	11:15-12:45	11:15-12:45
木村 仁(東工大) 脇元 修一(岡山大)	入部 正継(大阪電通大) 木野 勝(京都大) 松尾 太郎(京都大)	嵯峨 智(筑波大)	松日楽 信人(芝工大) 大山 英明(産総研) 成田 雅彦(産技大)
<p>2I2-1 歩行アシスト装具に用いる軸方向繊維強化型人工筋肉の収縮力の効率的な伝達機構に関する研究 中央大 ○河村 拓磨, 中村 太郎</p> <p>2I2-2 極軽量ソフトアクチュエータを利用した軽量かつ柔軟な前腕支援装具の提案 滋賀県大 ○西岡 靖貴, 安田 寿彦</p> <p>2I2-3 ドラムブレーキ機構と空気圧人工筋を用いた肩部姿勢保持用パワーアシストスーツの開発 岡山大 ○長山 陸, 佐々木 大輔, 平田 健太郎, 高岩 昌弘</p> <p>2I2-4 移乗介助支援のために人体を抱きかかえるアクチュエータ 東工大 ○永野 仁啓, 駱 均泰, 塚越 秀行</p> <p>2I2-5 細径空圧人工筋肉を用いた能動織布の試作 東工大 ○大野 晃寛, 鈴森 康一, 岡山大 脇元 修一</p>	<p>2J2-1 <i>Keynote[2]</i> アタカマ大型ミリ波サブミリ波干渉計(ALMA)と計測制御 天文台 ○阪本 成一, ほか ALMAプロジェクトチーム</p> <p>2J2-2 ビッグデータ分析手法を用いた宇宙天気予報アルゴリズムの開発 名大 ○柴山 拓也, 京大 磯部 洋明, 羽田 裕子, 理研 村主 崇行, 京大 柴田 一成, ブロードバンドタワー 根本 茂, 駒崎 健二</p> <p>2J2-3 弾性体を応用したデータ接続(スティッチング)方法の提案 京大 ○栗田 光樹夫</p> <p>2J2-4 大型光学素子計測のための引きずり逐次3点法の開発 京大 ○江見 直人, 栗田 光樹夫</p> <p>2J2-5 2基のリアクションホイールによるスペースクラフトの姿勢制御におけるモデル化誤差の影響抑制 都市大 ○渡部 建人, 深石 智大, 関口 和真, 野中 謙一郎</p>	<p>2K2-1 <i>Keynote[2]</i> 表皮ケラチノサイトの感覚 資生堂 ○傳田 光洋</p> <p>2K2-2 濡れた毛髪の摩擦・熱物性と触感 山形大院理工 ○會田 悠城, 山形大 野々村 美宗</p> <p>2K2-3 布の湿り感覚と温熱的性質の関連性に関する研究 奈良女子大 ○柴原 舞, 佐藤 克成</p> <p>2K2-4 膠原線維を考慮した皮膚モデルに関する基礎検討 名工大 ○橋本 真佳, 田中 由浩, 藤田保健衛生大 深澤 元晶, 白田 信光, 肥田 岳彦, 名工大 佐野 明人</p> <p>2K2-5 マイスナー小体の発生過程についての考察(第3報) 名工大 ○Trung, Pham, Q, 星 貴之, 田中 由浩, 佐野 明人</p>	<p>2L2-1 <i>Keynote[2]</i> 内蔵化、モバイル化に向かう Depth センサー Natural Software ○中村 薫</p> <p>2L2-2 測域センサのここまでの歩み 北陽電機 ○川田 浩彦</p> <p>2L2-3 人間の身体的注視行動・対人行動の収集を可能とする没入型インタフェースを伴うクラウド仮想現実システム 情報学研 ○萩原 良信, 創価大 水地 良明, 崔 龍雲, 情報学研/総合研究大 稲邑 哲也</p> <p>2L2-4 RoboCup@Home 標準プラットフォームリーグの提案 玉川大 ○岡田 浩之, 東大 Jeffrey Too Chuan TAN</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(802)			
<p style="text-align: center;">2M2</p> <p style="text-align: center;">実学としての医工融合 研究と次世代医療福祉シ ステム(2)</p> <p style="text-align: center;">11:15-12:45</p> <p style="text-align: center;">菊池 武士(大分大) 渡辺 哲陽(金沢大)</p> <p>2M2-1 感覚検査における深部感覚検査用刺激発生技術の研究 熊本高専 ○永田 正伸, 小山 善文, 熊本大 大串 幹, 萩野 光香</p> <p>2M2-2 理学療法士養成のための装着型尖足シミュレータ: 筋緊張の模擬 名大 ○奥村 宏, 岡本 正吾, 石川 俊, 常葉大 磯貝 香, 名大 山田 南欧美, 秋山 靖博, 山田 陽滋</p> <p>2M2-3 糖尿病足外来での患者教育のための歩行時前足部圧・せん断力無線計測デバイス 東大 ○野口 博史, 真田 弘美, 森 武俊</p> <p>2M2-4 衣服及び座面による体圧を評価する人体軟組織を模したセンシングシステム 電機大 ○海野 暁央, 尾形 邦裕, 国リハ研 小野 栄一, 電機大 五十嵐 洋</p> <p>2M2-5 遠隔操作が可能な超音波検査支援ロボットによる妊婦健診サービスシステムの提案 早大 ○石川 牧子, アブドルリフキ, 木村 由実, 岩田 浩康</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16日(火) 第3スロット

第A室(101)	第B室(102)	第C室(601)	第D室(604)
2A3	2B3	2C3	2D3
レスキューを題材にしたロボットコンテスト (2)	快適生活支援の実現化 ～ヒューマンファクタを 考慮した技術を用いて～ (5)	バイオミメティック知 能とロボット(2)	ユニバーサルデザイン を考慮したシステム
13:45-15:15	13:45-15:15	13:45-15:15	13:45-15:30
奥川 雅之(愛工大) 大金 一二(新潟工科大) 土井 智晴(大阪府大高専)	今津 篤志(大阪市立大) 小林 裕之(大阪工大) 村松 聡(関学大)	渡辺 桂吾(岡山大) 永田 寅臣(山口理科大)	河原崎 徳之(神工大) 松日楽 信人(芝工大)
2A3-1 ヒト型レスキューロボ ットコンテスト2014と競 技者の技術向上の方策 産技短大 ○二井見 博文, 大 阪電通大 小枝 正直, 産技 短大 松原 孝典, ヒト型レス コン実行委員会 佐竹 洋輔, 立花 勢司, 大阪電通大 升谷 保博 2A3-2 レスキューロボット コンテスト・シーズ・ジャ ンボリー2014 in KOBEの 実施報告 広工大 石井 英祐, ○尾坂 甚伍, 岩井 健吾, 広工大レ スコンチーム, 大阪府大高 専 福祉科学研究会, 福山大 チームS A N Z O U, 広工 大 寺西 大, 大阪府大高専 土井 智晴, 福山大 伍賀 正 典, 愛工大 奥川 雅之, 広工 大 松本 慎平 2A3-3 実生活をフィールド とする臨場感のあるレスキ ューロボット教材の開発 埼玉大 ○野村 泰朗, Garcia Casulleras, Marc, 三浦 元 希, 大高 徹也 2A3-4 市販教材を使ったレ スキューロボット工作教室 愛工大 ○渡邊 彩夏, 名古屋 市港防災センター 岩熊 孝 幸, 愛工大 奥川 雅之 2A3-5 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 広工大 ○白上 敬一, 名古屋 市港防災センター 岩熊 孝 幸, 広工大 昌子 舜, 広工 大 森 崇大, 山川 貴大 2A3-6 埼玉における学生主 体のレスコンシーズ活動の 展開と課題 埼玉大 ○沓澤 京, 名古屋 市港防災センター 岩熊 孝幸, 埼 玉大 野村 泰朗	2B3-1 ピクトサイン認識を 用いた自己位置推定精度向 上のための外れ値除去 関学大 ○中島 関己, 村松 聡, 中後 大輔, 東洋大 横田 祥, 産技大 橋本 洋志 2B3-2 視覚障害者歩行案内 に用いる方向案内装置の操 舵方法に関する研究 大阪市立大 ○前川 雄祐, 今 津 篤志 2B3-3 掃除タスクにおける 掃引アルゴリズムの考案と 評価 大阪工大 ○今井 裕一, 小林 裕之 2B3-4 空中音響放射圧によ る物体浮遊制御 東大 ○森下 和哉, 篠田 裕 之	2C3-1 ORiN2 SDK を用い た小型多関節型ロボット VE026A の軌道追従制御 山口理科大 ○永田 寅臣, 永 富 智也, 林 将平, 大塚 章 正, 岡山大 渡辺 桂吾 2C3-2 画像に基づく NN 制 御器を用いた移動ロボッ トの人間追従 岡山大 ○藤岡 晃, 渡辺 桂 吾, 前山 祥一, 永井 伊作 2C3-3 調理認識を対象とし たレシピの確率モデルとそ の学習 東工大 ○小島 諒介, 杉山 治, 東工大, HRI-JP 中臺 一博 2C3-4 Overtaking Method ー最適解保証条件に基づい た強化学習アルゴリズムの 問題点改善 電機大 ○越智 健人, 上浦 基 2C3-5 狭隘空間で側面が接 触した際に反射的な動作を 行うヘビ型ロボットの試作 岡山大 ○袁 蘇湘, 亀川 哲 志, 五福 明夫 2C3-6 薄型胴体をもったヘ ビ型ロボットの開発 日工大 ○仲村 知晃, 岩城 拓哉, 滝田 謙介	2D3-1 視覚障害者と共に歌 う楽しさを提供するシステ ムの評価 近畿大高専 ○浅川 貴史, 神 工大 河原崎 徳之, アサップ システム 斎藤 信之 2D3-2 拡張現実感を用いた 屋内案内システムの開発 神工大 ○河原崎 徳之, 家田 充, 吉留 忠史 2D3-3 L R S および全方位 温度計測システムを用いた 人追従(その2) 神工大 ○吉留 忠史, 金井 洋平, 河原崎 徳之 2D3-4 複数の環境デザイン を利用した移動ロボットの 自己位置推定 芝工大 ○生田目 祥吾, 松日 楽 信人 2D3-5 Vibration Alert In terface 利用時における振動 認識効果向上のための補正 手法 北大 ○頼 展範, 田中 孝之 2D3-6 作業者への情報提示 による生産性向上とストレ スの評価 三菱電機 ○魚住 光成, 山田 耕一, 村井 秀聡, 東大 浅間 一, 旭川医大 高草木 薫 2D3-7 知的薬ケースの操作 性向上を目指したスライド 式開閉機構 横国大 ○鈴木 拓央

※ 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(607)	第F室(608)	第G室(609)	第H室(610)
<p>2E3</p> <p>OS10周年記念：受動的ロコモーションを忘れる瞬間、本質が見える！ (3)</p> <p>13:45-15:15</p> <p>大須賀 公一(大阪大) 佐野 明人(名工大) 浅野 文彦(北陸先端大)</p> <p>2E3-1 リミットサイクル型 動歩行における段差踏破時 の運動特性解析 北陸先端大 ○浅野 文彦, 菊 地 保公</p> <p>2E3-2 パネルディスカッ ション：受動的ロコモーション を忘れる瞬間、本質が見 える！</p>	<p>2F3</p> <p>移動ロボットの制御と 実装(2)</p> <p>13:45-15:15</p> <p>竹田 年延(成蹊大) 亀川 哲志(岡山大)</p> <p>2F3-1 未知の斜面における 4脚歩行ロボットのZMPに 基づくトロット歩容 岡山大 ○北郷 淳一, 亀川 哲志, 五福 明夫</p> <p>2F3-2 可変摩擦ダンパを有 する移動ロボットのセミア クティブ振動制御 北大 ○山本 惇史, 小林 幸 徳, 江丸 貴紀</p> <p>2F3-3 傾斜機構を備える電 動車いすの斜面走行制御 農工大 ○村山 智文, 和田 正義</p> <p>2F3-4 小型移動ロボットの 壁面走行と壁面間移動 近畿大 ○清水 勇太, 井田 勇氣, 野崎 克也, 五百井 清</p> <p>2F3-5 MADCを用いた全方 向移動ロボットにおける外 力推定と柔軟接触 首都大 ○内田 拓実, 武居 直行, トヨタ自動車 牧野 力 也, 藤原 弘俊</p> <p>2F3-6 多足歩行ロボットの 転倒時における起き上がり 動作の自動生成 首都大 ○高瀬 紀子, 佐藤 星児, 武田 隆宏, 久保田 直 行</p>	<p>2G3</p> <p>空間知(1)</p> <p>13:45-15:45</p> <p>和田 一義(首都大) 新妻 実保子(中央大)</p> <p>2G3-1 <i>Keynote[2]</i> ソーシ ャルロボティクスとソーシ ャルビックデータ 首都大 ○山口 亨, 下川原 英理</p> <p>2G3-2 RSNPとRTMを用 いたテレプレゼンスロボッ トサービスの実装 首都大 ○小久保 善史, 山口 陽平, 藤本 泰成, 下川原 英 理, 山口 亨</p> <p>2G3-3 身体動作センシング によるインタラクティブな 運動支援システムの開発 首都大 ○貝塚 由理子, 下川 原 英理, 山口 亨</p> <p>2G3-4 コミュニティにおけ る共起・共助に向けたマッ チング機構の開発 首都大 ○鈴木 葵, 五味 怜 央奈, 金子 哲也, 下川原 英 理, 山口 亨</p> <p>2G3-5 道案内ロボットの自 律的な目的地設定のための 人の歩行状態の識別 中央大 ○上野山 直貴, 新妻 実保子</p> <p>2G3-6 屋内測位・光神経セ ンサによるみまもりシステ ム構築のためのプラットフ ォームの開発 創価大 ○伊藤 公大, 相澤 将, 崔 龍雲, 渡辺 一弘</p> <p>2G3-7 シニアカーを用いた 高齢者の外出支援システ ムの提案 首都大 ○中村 佳雅, 唐 達 頼, 久保田 直行</p>	<p>2H3</p> <p>ホームロボット&シス テム(2)</p> <p>13:45-15:15</p> <p>吉見 卓(芝工大) 三浦 純(豊橋技科大)</p> <p>2H3-1 <i>Keynote[2]</i> ホーム ロボットによるサービスが 生み出す生活価値とデー タ産総研 ○持丸 正明</p> <p>2H3-2 人と共存可能なソー シャブルロボットの開発に 関する研究 立命館大 ○榛葉 大樹, 上崎 志帆, 李 周浩</p> <p>2H3-3 ROSを用いたモジュ ラーホームロボットのため のオフライン動作生成シス テムの開発 都市大 ○根井 学, 畠山 直 登, 関戸 佐知, 山本 明弘, 佐藤 大祐, 金宮 好和</p> <p>2H3-4 画像分割によるシー ン中の物体指示法 大阪大 ○前 泰志, Penaloza, Christian, Song, Nam, 小 嶋 勝, 洞出 光洋, 神山 和 人, 新井 健生</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16日(火) 第3スロット

第I室(701)	第J室(702)	第K室(703)	第L室(801)
2I3	2J3	2K3	2L3
ソフトメカニズム(3)	天体観測技術(2)	触覚・力覚(4) 触覚センシング	次世代ロボット共通プラットフォーム技術(2)
13:45-15:15	13:45-15:30	13:45-15:15	13:45-15:15
則次 俊郎(津山高専) 西岡 靖貴(滋賀県大)	栗田 光樹夫(京成大) 遠藤 玄(東工大) 衣笠 哲也(岡山理大)	牧野 泰才(東大)	大山 英明(産総研) 岡田 浩之(玉川大)
2I3-1 ゴム微細円柱アレイのピッチ増減による水滴の形状変化 岡山大 ○森重 佳久, 東工大 鈴森 康一, 岡山大 脇元 修一	2J3-1 <i>Keynote[2]</i> 超巨大30メートル光学赤外線望遠鏡TMTプロジェクト 天文台 ○白田 知史, TMT推進室	2K3-1 マイスナー小体の空間配置についての考察(第3報) 名工大 ○星 貴之, Trung, Pham, Q, 田中 由浩, 佐野 明人	2L3-1 <i>Keynote[2]</i> ロボット聴覚オープンソースソフトウェア HARK の紹介 HRI-JP / 東工大 ○中臺 一博, 早大 奥乃 博
2I3-2 マイクロ吸盤集積型吸着デバイスの研究 岡山大 ○菱川 貴雄, 東工大 鈴森 康一, 岡山大 脇元 修一	2J3-2 岡山天体物理観測所188cm 望遠鏡のリモート観測環境の構築 天文台 ○柳澤 顕史, 黒田 大介, 井上 剛毅, 筒井 寛典, 戸田 博之, 神戸 栄治, 浮田 信治, 泉浦 秀行	2K3-2 人と人との接触の定量化手法の基礎的検討 熊本大 ○中妻 啓, 江口 貴彬, 武富 涼真, 大嶋 康敬, 鳥越 一平	2L3-2 <i>Keynote[2]</i> RSiの活動に基づくネットワークを活用したロボットサービスのための非専門家向け開発フレームワーク 産技大 ○成田 雅彦, 中川 幸子, 土屋 陽介, 芝工大 松日 樂 信人, 東京女子大 加藤 由花
2I3-3 複数管路の同時制御を行う小型大流量機械式弁 東工大 ○有田 圭佑, 片岡 木太郎, 木村 仁, 伊能 教夫	2J3-3 天体望遠鏡の分割主鏡制御のための距離測定センサ開発 京成大 ○河端 洋人	2K3-3 静脈像にもとづくタッチインタフェース 名工大 ○星 貴之	2L3-3 セキュアな情報移送保存方式を用いた遠隔医療モバイルインターネットシステム 東海学院大 佐藤 均, 徳島大 ○仁木 登
2I3-4 無拘束ポペット空気圧弁の流量制御 立命館大 ○加藤 和夫, 平井 慎一	2J3-4 京大・岡山3.8m 望遠鏡の分割主鏡制御システム 京成大 ○木野 勝, 3.8m 望遠鏡開発グループ	2K3-4 ロング銀ナノワイヤを用いた伸びセンサの布地への応用 奈良女子大 ○佐藤 克成, 大阪大 荒木 徹平, 菅原 徹, 菅沼 克昭	2L3-4 Baxter を用いた生活機能支援ロボティクスの教育研究 九工大 柴田 智広, 奈良先端大 ○Koganti, Nishanth, 爲井 智也, 松原 崇充, 池田 和司
2I3-5 圧電振動による微粒子励振型空気流量制御弁 関西大 ○廣岡 大祐, 山口 智実, 古城 直道, 東工大 鈴森 康一, 岡山大 神田 岳文	2J3-5 天体観測のための補償光学装置の制御系設計 大阪電通大 ○入部 正継, 京成大 松尾 太郎, 木野 勝, 長田 哲也, 岡山理大 衣笠 哲也, 大阪大 大須賀 公一	2K3-5 接触位置と接触力を取得する反射音を用いた鉗子型触覚センサ 名工大 ○福田 智弘, 田中 由浩, 名大 藤原 道隆, 名工大 佐野 明人	
2I3-6 時間軸状態制御形とMPCを組み合わせた2ホイールスペースクラフトの姿勢制御 都市大 ○深石 智大, 渡部 建人, 関口 和真, 野中 謙一郎	2J3-6 時間軸状態制御形とMPCを組み合わせた2ホイールスペースクラフトの姿勢制御 都市大 ○深石 智大, 渡部 建人, 関口 和真, 野中 謙一郎	2K3-6 テレイグジスタンスの研究(第81報) 圧力分布情報に基づく指腹部への経皮電気刺激手法の検討 奈良女子大 ○佐藤 克成, 慶応大 杉山 智紀, 日本メクトロン 木村 泰介, 室本 進吾, 外山 敬三, 尾崎 和行, 慶応大 南澤 孝太, 館 暉	

※ 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(802)			
<p style="text-align: center;">2M3</p> <p style="text-align: center;">実学としての医工融合 研究と次世代医療福祉シ ステム(3)</p> <p style="text-align: center;">13:45-15:15</p> <p style="text-align: center;">河合 俊和(大阪工大) 諸岡 健一(九州大)</p> <p>2M3-1 3次元距離場を用いた立体内視鏡画像と臓器形状モデルの位置合わせ 九州大 ○中須加 陽介, 諸岡 健一, 辻 徳生, 倉爪 亮</p> <p>2M3-2 脳腫瘍摘出手術用ロボットにおける力提示システムの評価 金沢大 ○叶田 祐介, 珍部 博之, 田中 克幸, 小山 稔生, 香川 博之, 渡辺 哲陽, 米山 猛</p> <p>2M3-3 極細針を用いた下腹部穿刺の針変形における針先端形状の影響の比較評価 早大 ○津村 遼介, 石川 牧子, 渡辺 貴文, 岩田 浩康</p> <p>2M3-4 肺がん治療における低侵襲 Interventional Radiology 支援ロボットの開発 岡山大 ○井上 卓也, 中家 寛貴, 松野 隆幸, 亀川 哲志, 平木 隆夫, 矢納 陽, 見浪 護, 五福 明夫</p> <p>2M3-5 単孔式腹腔鏡下手術支援フレキシブル鉗子マニピュレータの設計 大阪工大 ○松本 俊宣, 大阪工大 河合 俊和, 信州大 西川 敦, がん研究センター 西澤 祐吏, 京都大 中村 達雄</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17日(水) 第1スロット

第A室(101)	第B室(102)	第C室(601)	第D室(604)
<p>3A1</p> <p>レスキューを題材にしたロボットコンテスト(3)</p> <p>9:30-11:00</p> <p>奥川 雅之(愛工大)</p> <p>3A1-1 <i>Keynote[1]</i> ロボットコンテストによる災害対応ロボット実用化の加速 長岡技科大 ○木村 哲也</p> <p>3A1-2 <i>Keynote[1]</i> 第14回レスキューロボットコンテストの総括 神戸大 ○横小路 泰義, 愛工大 奥川 雅之, 広工大 宗澤 良臣, 岡山県大 山内 仁, レスキューロボットコンテスト実行委員会</p> <p>3A1-3 第14回レスキューロボットコンテストにおける遠隔操作システムについて 徳島大 ○三輪 昌史, 産技短大 二井見 博文, レスキューロボットコンテスト実行委員会</p>	<p>3B1</p> <p>医用工学と障害者支援(1)</p> <p>9:15-11:00</p> <p>永岡 隆(早大)</p> <p>3B1-1 頭皮上脳波を利用したBMIシステムの開発 東海大 ○バンヤースイリ ボンサゴン, 岡安 弘貴, 曲谷 一成</p> <p>3B1-2 ロボットハンド操作者に把持力分布状態を提示するデバイスの開発 東海大 ○田中 絹也, 曲谷 一成</p> <p>3B1-3 人の5指に対するロボットハンドの把持力提示デバイスの開発 東海大 ○岩城 智大, 曲谷 一成</p> <p>3B1-4 SEMGとマンシエットを利用した力のクローズドループシステムの開発 東海大 ○平松 佑麻, 曲谷 一成</p> <p>3B1-5 EMGを用いた頸部での音声認識 東海大 ○岩崎 一将, 曲谷 一成</p> <p>3B1-6 MP3のビットレートと脳波の相関関係 東海大 ○鈴木 隆史, 山口 大貴, 曲谷 一成</p> <p>3B1-7 圧縮音源(MP3)と非圧縮音源(WAVE)が脳波に与える影響 東海大 ○山口 大貴, 鈴木 隆史, 曲谷 一成</p>	<p>3C1</p> <p>システムから見た社会インフラの維持管理(1)</p> <p>9:30-11:00</p> <p>佐野 恵美子(三菱電機) 犬島 浩(早大)</p> <p>3C1-1 <i>Keynote[2]</i> インフラ維持管理・更新に関する国の取り組みと最新動向 内閣府、横国大 ○藤野 陽三</p> <p>3C1-2 社会インフラ管理システム向けデータベースの検討 三菱電機 ○嶋 貴洋, 永嶋 規充, 郡 光則</p> <p>3C1-3 クアッドコプターと目視点検用ロボットを用いた橋面下点検法の提案 東北大 ○小浦 慧視, 高野 一輝, 牧角 将, 大野 和則, 岡田 佳都, 田所 諭</p> <p>3C1-4 橋梁を対象としたセンシング・ソリューションの検討 東工大 ○佐々木 栄一</p> <p>3C1-5 合成開口レーダを用いた遠隔観測型コンクリートひび割れ計測の原理検証実験 三菱電機 ○星野 超寛, 諏訪 啓, 原 照幸</p>	<p>3D1</p> <p>身体動作を支援する計測・制御・システム(1)</p> <p>9:30-11:00</p> <p>徳安 達士(福岡工大) 林 喜章(佐賀大)</p> <p>3D1-1 6自由度で計測・制御可能なウェアラブル短下肢装置の設計と開発 理科大 ○野村 健太, 米澤 輝, 小野寺 貴之, 竹村 裕, 溝口 博</p> <p>3D1-2 車いす利用者の衣服評価を目的としたロボットアームの機構設計と動作生成 芝工大 ○川村 友也, 松日 楽 信人, 埼玉大 尾形 邦裕, 国リハ研 小野 栄一, 中山 剛</p> <p>3D1-3 立ち上がり動作支援機構に関する研究 芝工大 ○中西 直也, 鈴木 大義, 本合 優太, 松日 楽 信人, 大河原テクノス 大河原 孝</p> <p>3D1-4 深度センサによる視覚障がい者用歩行支援システム 甲南大 ○田中 雅博</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E室(607)	第F室(608)	第G室(609)	第H室(610)
<p style="text-align: center;">3E1</p> <p style="text-align: center;">受動歩行の新展開(1)</p> <p style="text-align: center;">9:30-11:00</p> <p style="text-align: center;">兵頭 和幸(福岡工大) 池保 吉人(帝京大)</p> <p>3E1-1 足首にイナーターを持つ歩行ロボットに対する揺動質量の効果 東工大 ○ Doan Nhat Thanh, 山北 昌毅</p> <p>3E1-2 肘関節を有する双腕を利用したリミットサイクル歩行の高速化 九工大 ○花澤 雄太, 北陸先端大 浅野 文彦</p> <p>3E1-3 上体を有する劣駆動2脚ロボットの滑り接触を考慮した下り斜面上の歩容生成 北陸先端大 ○藤本 哲朗, 浅野 文彦</p> <p>3E1-4 直動脚をもつコンパス型2脚歩行ロボットの安定解析 広島大 ○加藤 洋太郎, 原田 祐志, 北陸先端大 浅野 文彦, 広島大 池田 隆</p> <p>3E1-5 ポアンカレ写像に基づく受動走行ロボットの安定性解析と学習による軌道最適化 広島大 ○佐藤 訓志, 三菱電機 松下 亮, 広島大 佐伯 正美</p>	<p style="text-align: center;">3F1</p> <p style="text-align: center;">移動ロボットの制御と実装(3)</p> <p style="text-align: center;">9:15-11:00</p> <p style="text-align: center;">竹田 年延(成蹊大)</p> <p>3F1-1 バックステッピング法を用いた小型VTOLの制御性能の向上 近畿大 ○夏 鴻文, 五百井 清, 創機システムズ 藤谷 述幸, 濱路 克洋, 荻本 健二</p> <p>3F1-2 屋内環境SLAMのための点群グループ化によるICP性能向上 東大 ○郭 承澈, 池 勇勳, 山下 淳, 浅間 一</p> <p>3F1-3 クアッドコプターに対するファジィ制御とPID制御の適用比較 筑波大 ○劉 子揚, 石井 健登, 杉浦 巧美, 鋤先 星汰, ムハバド ハリス, 苗 琦, 渡邊 拓也, 延原 肇</p> <p>3F1-4 ロボットの軌跡追従制御に対する予見制御系の適用 愛工大 ○山本 敦士, 奥川 雅之</p> <p>3F1-5 単純適応制御を用いた路面変化に対する車輪型移動ロボットの移動速度制御 愛工大 ○寺田 恭祐, 奥川 雅之, 岐阜高専 小林 義光</p> <p>3F1-6 無人化施工用油圧クローラダンプの自律軌跡追従制御 芝工大 長谷川 忠大, 筑波大 ○阪東 茂, 芝工大 油田 信一, 熊谷組 北原 成郎</p> <p>3F1-7 小型模型車両による加速度センサを用いた横滑り角推定および経路追従実験 都市大 ○吉田 三喜也, 伊藤 一樹, 野中 謙一郎, 関口 和真</p>	<p style="text-align: center;">3G1</p> <p style="text-align: center;">空間知(2)</p> <p style="text-align: center;">9:15-11:00</p> <p style="text-align: center;">和田 一義(首都大) 新妻 実保子(中央大)</p> <p>3G1-1 GMM 前景分離を用いた指差し動作認識によるヒューマンマシンインタフェース 首都大 ○田村 英地, 山下 祥宏, 西谷 隆夫, 下川原 英理, 山口 亨</p> <p>3G1-2 狭小住宅を対象としたキッチンワゴンモジュールの検討 首都大 ○田中 昂義, 和田 一義, 中川 紘一, 橋本 美芽, 工学院大 鈴木 敏彦</p> <p>3G1-3 ソフトウェア無線を用いた ZigBee モジュールの位置測位 サンリツオートメイション ○佐藤 大, 雨海 明博, 片山 雄二</p> <p>3G1-4 距離画像センサを用いた未知物体把持のための直接知覚 富山県大 ○増田 寛之, 神奈川大 牧野 慎一郎, 富山県大 大島 徹, 小柳 健一, 本吉 達郎, 神奈川大 林 憲玉</p> <p>3G1-5 無線 LAN 信号の強度計測を利用した環境の状態変化検出 甲南大 ○梅谷 智弘, 田村 祐一</p> <p>3G1-6 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 芝工大 ○谷村 善将, 水川 真, 吉見 卓, 安藤 吉伸</p> <p>3G1-7 ロボットパートナーにおける視点概念導入の検証 首都大 ○三木 俊介, 松尾 優成, 久保田 直行</p>	<p style="text-align: center;">3H1</p> <p style="text-align: center;">ヒューマノイド(1)</p> <p style="text-align: center;">9:30-11:00</p> <p style="text-align: center;">吉田 英一(産総研)</p> <p>3H1-1 油圧式2足歩行ロボット RL-H1T によるバランス制御 立命館大 ○末若 大輔, 鳥居 裕貴, 玄 相晃</p> <p>3H1-2 足首関節を用いた軌道修正を伴ったオフセット付球面倒立振りモデルに基づく2足歩行ロボットの膝伸展歩行 熊本大 ○吉田 浩平, 國松 禎明, 石飛 光章</p> <p>3H1-3 等身大ヒューマノイドロボットにおける防水外装着用時の足先反力計測と歩行動作の実現 東大 ○唐澤 達史, 野沢 峻一, 垣内 洋平, 岡田 慧, 稲葉 雅幸</p> <p>3H1-4 全身型患者シミュレータに関する研究 早大 ○徳永 慎也, 王 春王, 菅宮 友莉奈, 石井 裕之, 松永 健太郎, 千原 照永, 新堀 亜衣, 京都科学 片山 英伸, 山根 宗昭, 早大 高西 淳夫</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17日(水) 第1スロット

第I室(701)	第J室(702)	第K室(703)	第L室(801)
3I1	3J1	3K1	3L1
スポーツ応用システム (1)	ロボットのための通信 (1)	触覚・力覚(5) 新現象	多指ハンドとインテリ ジェント物体操作(1)
9:30-11:00	9:30-11:00	9:15-11:00	9:30-11:00
池田 篤俊(奈良先端大) 吉武 康栄(鹿屋体育大)	澤井 圭(電機大)	昆陽 雅司(東北大)	毛利 哲也(岐阜大) 上木 諭(豊田高専)
<p>3I1-1 視線位置から読み取る運動の内部モデルの不確かさ:習熟度の評価指標としての可能性 東工大○何 智焯, 宮下 英三</p> <p>3I1-2 ダイナミックな物体操作の習熟における体性感覚の役割 奈良先端大○杉垣 彰教, 池田 篤俊, 高松 淳, 小笠原 司</p> <p>3I1-3 AR 肢体を用いた身体寸法感覚更新の運動軌跡への影響度評価 ~評価方法の提案~ 中央大○依田 淳也, 中村 壮亮, 昆野 友樹, 望月 典樹, 橋本 秀紀</p> <p>3I1-4 すり足時における運動機能の計測法 首都大○石橋 良太, 石原 正規, 橋口 宏衛, 今中 國泰, Georgia Institute of Technology Minoru Shinohara</p> <p>3I1-5 各種病理歩行データを活用した歩行障害の特徴抽出 芝工大○渡邊 翔, 山本 伸一郎, 国リハ研 河島 則天</p>	<p>3J1-1 無線アドホックネットワークにおける移動ロボット遠隔操作のための通信品質評価手法の検討 電機大○鞠 鷹, 澤井 圭, 鈴木 剛</p> <p>3J1-2 無線長距離遠隔操作型移動ロボットにおける電界強度マップの生成 工学院大○江川 典良, 松田 崇志, 羽田 靖史, 芝工大 行田 弘一</p> <p>3J1-3 移動ロボットが作成した部分的な地図を用いた電波伝搬シミュレーションに関する考察と評価 工学院大○松田 崇志, 羽田 靖史, 金 聖熙, 石井 貴裕, 芝工大 行田 弘一</p> <p>3J1-4 動的な電波状況推定のための二次元環境形状データの生成 工学院大○金 聖熙, 松田 崇志, 石井 貴裕, 羽田 靖史</p> <p>3J1-5 電波伝搬シミュレーション用三次元地図の動的生成 工学院大○石井 貴裕, 松田 崇志, 金 聖熙, 羽田 靖史</p>	<p>3K1-1 温度変化による触力覚の生起現象 電通大○渡辺 亮, 梶本 裕之</p> <p>3K1-2 熱放射を利用した触覚ディスプレイの実装 筑波大○嵯峨 智</p> <p>3K1-3 噴水型温冷感調査装置の開発 筑波大○加藤 侑一, 望山 洋, 名工大 藤本 英雄</p> <p>3K1-4 触覚フィルタの実現に向けて 名工大○松岡 翔太, 田中 由浩, 慶応大 南澤 孝太, 名工大 佐野 明人</p> <p>3K1-5 硬さとは何か? 減衰固有振動の等硬さ知覚曲面からの理解 名大○東 紘右, 岡本 正吾, 永野 光, 山田 陽滋</p> <p>3K1-6 手掌部への振動提示による触覚的距離推定 電通大○岡崎 龍太, 梶本 裕之</p> <p>3K1-7 皮膚のせん断変形による肘関節の屈曲の反射制御 東大○四方 紘太郎, 牧野 泰才, 篠田 裕之</p>	<p>3L1-1 関節連動/なじみ動作を受動的に切替可能な劣駆動ハンドの開発 金沢大○藤平 祥孝, 奥 拓実, 足立 良太, 渡辺 哲陽</p> <p>3L1-2 非平行軸を有する能動・受動ハイブリッドフィンガーを用いた高速スワイプマニピュレーション 大阪大○三木 恵理子, 東森 充</p> <p>3L1-3 物体形状に倣うロボットハンドの開発 電通大○小山 佳祐, 鈴木 陽介, 明 愛国, 下条 誠</p> <p>3L1-4 ネット状近接覚センサを有するロボットハンドシステムによる視覚センサ情報を統合した物体把持 電通大○鈴木 陽介, 小山 佳祐, 明 愛国, 下条 誠</p> <p>3L1-5 滑りを利用した円柱形道具の外部環境に非接触な持ち直し手法 早大 藤倉 理詠, 高橋 城志, Somlor, Sophon, 佐藤 高志, ○戸村 摩美, 菅野 重樹</p> <p>3L1-6 多指ハンドロボットによる遠隔操作触診支援のための硬さ情報の視覚化に関する研究 豊田高専○上木 諭, 岐阜大 毛利 哲也, 川崎 晴久</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)

<p>第M室(802)</p>			
<p style="text-align: center;">3M1</p> <p style="text-align: center;">移動ロボット機構</p> <p style="text-align: center;">9:30-11:00</p> <p style="text-align: center;">多田隈 建二郎 (大阪大) 永谷 圭司 (東北大)</p> <p>3M1-1 水中環境情報取得を目的とした全方向水上移動ロボットの開発 東北大 ○榎本 裕次郎, 比嘉翔弥, 山内 元貴, 永谷 圭司, 沖縄高専 武村 史朗, 理研 川端 邦明</p> <p>3M1-2 尺取虫型ロボモーションを規範とした自立移動ソフトロボット 東大 ○菊野 智矢, 新山 龍馬, 國吉 康夫</p> <p>3M1-3 クアッドロータヘリコプタのティルトロータ機構による水平維持 大阪産業大 ○今村 彰隆, 徳島大 三輪 昌史, 日野 順市</p> <p>3M1-4 ザトウグモ型6足歩行ロボット ASURA II の開発 埼玉大 ○渡邊 宗一郎, 程島 竜一, 琴坂 信哉</p> <p>3M1-5 クローラ型装着モビリティの開発 成蹊大 ○白田 翔吾, 竹囲 年延, 鳥毛 明</p> <p>3M1-6 ダクトファンバイコプタ型飛行ユニット 徳島大 光亦 敦志, 植村 慎司, ○三輪 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17日(水) 第2スロット

第A室(101)	第B室(102)	第C室(601)	第D室(604)
3A2	3B2	3C2	3D2
ロボットのモデリング と制御	医用工学と障害者支援 (2)	システムから見た社会 インフラの維持管理(2)	身体動作を支援する計 測・制御・システム(2)
11:15-12:45	11:15-12:45	11:15-12:45	11:15-12:45
相山 康道(筑波大)	京相 雅樹(都市大)	長山 智則(東大) 木村 友則(三菱電機)	池田 毅(山口理科大) 森 貴彦(岐阜高専)
<p>3A2-1 協調ハンドリング時における物体の把持点探索手法 中央大 ○森田 一輝, 太田 諒, 大隅 久, 田村 雄介</p> <p>3A2-2 水平1自由度油圧ロボットアームのオンラインパラメータ同定 信州大 ○松本 優司, 酒井 悟</p> <p>3A2-3 空中音響放射圧を用いた振動励起に基づく弾性体構造計測 東大 ○藤原 正浩, 牧野 泰才, 篠田 裕之</p> <p>3A2-4 1自由度油圧アームのカシミール関数に基づくインピーダンス制御によるpick-and-place実験 信州大 ○新谷 敏功, 伊東 美紀, 酒井 悟</p>	<p>3B2-1 要介護者の自立した生活を支援するための非接触型制御システムの開発 東海大 ○市村 昂平, 曲谷 一成</p> <p>3B2-2 Kinectを利用した高齢者、障害者支援システム 東海大 ○宮田 貴弘, 市村 昂平, 曲谷 一成</p> <p>3B2-3 呼吸ガス分析システムの開発と基礎研究 東海大 ○狩野 早紀, 早大 永岡 隆, 日本光電 小林 尚史, 倉橋 宗重, 東京工科大 武田 朴, 東海大 青木 琢也, 辻 千鶴子, 浦野 哲哉, 阿部 直, 曲谷 一成, 小熊 剛, 浅野 浩一郎</p> <p>3B2-4 発声困難患者のための単語読唇に関する研究(第1報) 立命館大 ○永野 雄大, 李 周浩</p> <p>3B2-5 失語症患者のためのリハビリテーション支援システム 首都大 馬淵 琢弥, ○島崎 惇, 武田 隆宏, 久保田 直行</p> <p>3B2-6 ハイパースペクトラルイメージャーを用いたメラノーマの自動診断-第5報- 早大 ○永岡 隆, 中村 厚, 静岡がんセンター 清原 祥夫, 早大 宗田 孝之</p>	<p>3C2-1 <i>Keynote[2]</i> 社会インフラの老朽化の実態とメンテナンスサイクルの確立に向けた取り組み 土木研 ○石田 雅博</p> <p>3C2-2 鋼床版デッキプレート亀裂の超音波探傷技術 三菱電機 ○木村 友則, 菱電 湘南エレクトロニクス 和高 修三, 土木研 小池 光裕, 高橋 実, 村越 潤</p> <p>3C2-3 計測技術の災害軽減技術への適用 東大 ○内村 太郎, 東畑 郁生, 中央開発 王 林, 西江 俊作, 山口 弘志, 瀬古 一郎, 中国科学院 Qiao Jianping</p> <p>3C2-4 連続ウェーブレット変換を用いた橋梁の劣化診断技術 早大 ○下脇 僚太, 犬島 浩, 大貝 晴俊, 福山コンサルタント 丸山 泉, 計測検査 永田 伸二</p>	<p>3D2-1 遺伝的プログラミングを応用した手指動作リアルタイム識別技術 佐賀大 ○橋本 隆寛, 辻村 健, 泉 清高</p> <p>3D2-2 平面仕上げ技能習得のためのやすりがけ動作個人特徴計測 広工大 ○寺西 大, 松本 慎平, 竹野 英敏</p> <p>3D2-3 テンセグリティ型操作機におけるオペレータの操作力推定 大阪電通大 ○工藤 裕久, 若林 健太, 鮫島 智樹, 鄭 聖熹</p> <p>3D2-4 介護リフトによる吊り上げ時の姿勢の違いが及ぼす心理的負担評価 三重大 ○藤森 崇広, 池浦 良淳, 早川 聡一郎, 境田 右軌, 名古屋市立大 横山 清子, 三重大 谷家 圭介</p> <p>3D2-5 自己効力感に基づくロボットパートナーを用いた健康づくり支援 首都大 ○松尾 優成, 武田 隆宏, 小野 彩佳, 和田 一義, 久保田 直行</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)

第E室(607)	第F室(608)	第G室(609)	第H室(610)
3E2	3F2	3G2	3H2
受動歩行の新展開(2)	移動ロボットのナビゲーション	ビジョンシステムとビジョン応用システム(1)	ヒューマノイド(2)
11:15-12:45	11:15-12:45	11:15-12:45	11:15-12:45
佐藤 訓志(広島大) 花澤 雄太(九工大)	富沢 哲雄(電通大) 大川 一也(千葉大)	鏡 慎吾(東北大) 竹村 憲太郎(東海大) 奥 寛雅(群馬大)	岩田 浩康(早大) 杉原 知道(大阪大)
<p>3E2-1 500g クラスの無動力歩行支援機 ACSIVE 名工大 ○坪井 和, 今仙技術研 鈴木 光久, 名工大 佐野 明人</p> <p>3E2-2 3次元運動の平面への投影と妥当性の検討 名工大 ○伊勢 佳祐, 帝京大 池俣 吉人, 名工大 佐野 明人</p> <p>3E2-3 ヒトの2脚歩行メカニズムの仮説と2脚受動歩行による仮説検証 帝京大 ○池俣 吉人, 戸塚 優哉, 名工大 佐野 明人</p> <p>3E2-4 受動歩行教材を用いたサイエンスカフェへの取り組み 福岡工大 ○兵頭 和幸</p>	<p>3F2-1 人追従と移動軌跡の記憶が可能な台車「Carry PM2」の開発 大阪工大 ○坂井 奎亮, 廣井 富, 二上 啓大, 藤原 祐磨, 東北大 伊藤 彰則</p> <p>3F2-2 気圧センサによる階層判定を含めた自立移動ロボットの自己位置推定システムの提案 芝工大 ○大前 有也, 安藤 吉伸, 吉見 卓, 水川 真</p> <p>3F2-3 電子地図から取得したノード情報を用いた移動ロボットの屋外走行 明治大 ○松岡 行哉, 森岡 一幸</p> <p>3F2-4 Kinectを用いた介護ロボットの自律移動 理研 ○中島 弘道, 向井 利春</p> <p>3F2-5 測定誤差を利用したロボットの位置推定用格子地図の分解能向上 千葉大 ○元吉 昌也, 大川 一也</p> <p>3F2-6 ミラーを用いた単一測域センサのオクルージョン軽減およびセンシング密度改善 千葉大 ○小林 耕太, 大川 一也</p>	<p>3G2-1 芝刈りロボットのためのカメラ画像に基づく刈取境界認識 名大 ○福川 智哉, 関山 浩介, 長谷川 泰久, 名城大 福田 敏男</p> <p>3G2-2 ハンド搭載小型飛行ロボットのための組込みビジョンシステム 立命館大 ○下ノ村 和弘, 島原 祥平, Ladig, Robert</p> <p>3G2-3 能動的物体認識のための視点計画法 九州大 ○中里 一幾, 諸岡 健一, 辻 徳生, 倉爪 亮</p> <p>3G2-4 CNNによる画像認識技術を応用したマンガ作家判別システム 早大 ○寺田 翔太, 野田 邦昭, 尾形 哲也</p>	<p>3H2-1 ヒューマノイドロボットの力学パラメータ同定 産総研 ○吉田 英一, Philipp, Franck, Jovic, Jovana, 農工大 Venture, Gentiane, 産総研 鮎澤 光, Escande, Adrien, CNRS Kheddar, Abderrahmane</p> <p>3H2-2 三次元視覚に基づく等身大ヒューマノイドロボットによるバルブ開閉操作 東大 ○大坪 諭史, 室岡 雅樹, 植田 亮平, 黒岩 英則, 野沢 峻一, 垣内 洋平, 岡田 慧, 稲葉 雅幸</p> <p>3H2-3 笑いを通じた人間とロボットのインタラクションに関する研究 早大 ○下村 宗一郎, 岸 竜弘, 二木 元, 柳野 浩志, 八原 昌亨, Sarah Cosentino, 目白大 野澤 孝司, 早大 橋本 健二, 高西 淳夫</p> <p>3H2-4 再帰結合型神経回路モデルによる描画像からの描画運動連想 早大 ○佐々木 一磨, Hadi Tjandra, 野田 邦昭, 高橋 城志, 尾形 哲也</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17日(水) 第2スロット

第I室(701)	第J室(702)	第K室(703)	第L室(801)
3I2	3J2	3K2	3L2
スポーツ応用システム (2)	ロボットのための通信 (2)	触覚・力覚(6) 新デバイス・新原理	多指ハンドとインテリ ジェント物体操作(2)
11:15-12:45	11:15-12:45	11:15-12:45	11:15-12:45
池田 篤俊(奈良先端大) 吉武 康栄(鹿屋体育大)	羽田 靖史(工学院大)	田中 由浩(名工大)	毛利 哲也(岐阜大) 上木 諭(豊田高専)
<p>3I2-1 映像目視による運動学習システム実現の試み 鹿屋体育大 ○吉武 康栄, Jones Garrett</p> <p>3I2-2 Kinect によるラジオ体操採点システムの試作と評価 甲南大 ○野々口 誠人, 田中 雅博</p> <p>3I2-3 遠心力を利用した体幹バランス補助具の研究開発 福井工大 ○原口 真</p> <p>3I2-4 エアホッケーロボットシステムにおける錯視効果の検証 電通大 ○今田 光, 松田 啓明, 沓名 祐介, 末廣 尚士, 工藤 俊亮</p> <p>3I2-5 エアホッケーロボットによるドリブル動作の実現 電通大 ○沓名 祐介, 電通大 松田 啓明, 今田 光, 工藤 俊亮, 末廣 尚士</p>	<p>3J2-1 実時間通信 Responsive Link 付き I/O Core を用いた大出力脚制御システムの構成と評価 東大 ○永松 祐弥, 白井 拓磨, 大久保 壮一, 熊谷 伊織, 菅井 文仁, 垣内 洋平, 岡田 慧, 稲葉 雅幸, 慶応大 溝谷 圭悟, 久村 雄輔, 山崎 信行</p> <p>3J2-2 分散制御システム向け実時間通信 Responsive Link による多自由度ヒューマノイド制御システム 東大 ○大久保 壮一, 白井 拓磨, 永松 祐弥, 熊谷 伊織, 菅井 文仁, 垣内 洋平, 岡田 慧, 稲葉 雅幸, 慶応大 溝谷 圭悟, 久村 雄輔, 山崎 信行</p> <p>3J2-3 メッシュネットワークを用いた移動ロボット用停止スイッチの複数台対応 工学院大 ○金子 貴彦, 羽田 靖史</p> <p>3J2-4 クラウドを活用した強化学習エージェントの獲得知識統合手法の検討 電機大 河野 仁, ○村田 雄太, 産総研 神村 明哉, 富田 康治, 電機大 鈴木 剛</p> <p>3J2-5 メッシュネットワークを用いたセンサ情報の共有による複数台移動ロボットの人間追従走行 工学院大 ○池谷 吉俊, 羽田 靖史</p>	<p>3K2-1 超音波振動子内蔵方式ペンタプレート型皮膚感覚ディスプレイ 埼玉大 ○長谷部 和彦, 石野 裕二, 山口 大介, 高崎 正也, 水野 毅</p> <p>3K2-2 超音波給電を用いたワイヤレス・ウェアラブル触覚ディスプレイ 東大 ○古山 佳和, 長谷川 圭介, 門内 靖明, 牧野 泰才, 篠田 裕之</p> <p>3K2-3 多数の小型直動型振動子を用いた手全体への触覚提示が可能なグローブの開発 電通大 ○田辺 健太, 武井 聖也, 梶本 裕之</p> <p>3K2-4 磁気粘性流体を用いた硬さ呈示用微小触覚ディスプレイ 慶応大 ○石塚 裕己, 三木 則尚</p> <p>3K2-5 ER 流体デバイスと空気圧人工筋肉を用いた 1 自由度力覚提示装置-剛性提示におけるヒステリシス補償- 中央大 ○江川 正和, 渡辺 拓巳, 中村 太郎</p> <p>3K2-6 非整数階微分の IIR 型近似を用いた VC の受動性解析 福井大 ○杉本 裕樹, 小島 聖平, 川井 昌之</p>	<p>3L2-1 多指ハンドの把持形態の生成と分類 九州大 ○塗 甜, 辻 徳生, 田原 健二, 産総研 原田 研介, 九州大 諸岡 健一, 倉爪 亮</p> <p>3L2-2 位相的な指標を用いた把持の認識 奈良先端大 ○吉本 公則, 吉川 雅博, 高松 淳, 小笠原 司</p> <p>3L2-3 腱駆動ロボットハンドのための把持制御システムの開発 立命館大 ○戸塚 文貴, 小澤 隆太</p> <p>3L2-4 摩擦を考慮した全腕マニピュレーションの操り制御 防大 ○山脇 輔, 八島 真人</p> <p>3L2-5 手指関節角度推定に基づく筋電義手のためのパターン認識 岐阜大 ○森川 嵩弘, 毛利 哲也, 川崎 晴久, 岐阜赤十字病院 榮枝 裕文</p> <p>3L2-6 高分解能な圧力とその分布が検出可能な触覚センサ 岐阜大 ○安部 貴大, 毛利 哲也, 川崎 晴久</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)

<p>第M室(802)</p>			
<p style="text-align: center;">3M2</p> <p style="text-align: center;">国際熱核融合実験炉 (ITER)用保守ロボットの 技術開発</p> <p style="text-align: center;">11:15-12:45</p> <p style="text-align: center;">松日楽 信人 (芝工大) 角館 聡 (JAEA) 武田 信和 (JAEA)</p> <p>3M2-1 ITER 遠隔保守ロボ ット調達活動の概要 JAEA ○角館 聡, 武田 信 和, 芝工大 松日楽 信人</p> <p>3M2-2 共通利用を考慮した 遠隔操作ロボットシステム の開発 芝工大 ○松日楽 信人, 石田 真一</p> <p>3M2-3 ブランケット冷却配 管用ツール設計 JAEA ○上野 健一, 谷川 尚, 野口 悠人, 井上 隆一, 安齋 克則, 武田 信和, 角館 聡</p> <p>3M2-4 I T E Rブランケット 遠隔保守装置における画 像処理による手先位置合わ せ技術の開発 東芝 ○松蔭 武士, JAEA 丸 山 孝仁, 武田 信和, 角館 聡</p> <p>3M2-5 遠隔操作ロボットの 故障における復旧 JAEA ○丸山 孝仁, 野口 悠 人, 武田 信和, 角館 聡</p> <p>3M2-6 核融合炉用遠隔保守 ロボットのための耐放射線 性機器開発 JAEA ○野口 悠人, 丸山 孝 仁, 安齋 克則, 武田 信和, 角館 聡</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17日(水) 第3スロット

第A室(101)	第B室(102)	第C室(601)	第D室(604)
<p>3A3</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(1)</p> <p>13:45-15:15</p> <p>土井 智晴(大阪府大高専) 藪谷 安正(大阪府大高専) 金田 忠裕(大阪府大高専)</p> <p>3A3-1 電動車いすの自動運転化システムの構築 大阪府大高専 ○山本 稜治, ダイセン電子工業 蟬 正敏, 大阪府大高専 金田 忠裕, 藪 厚生</p> <p>3A3-2 簡易型立ち上がり支援装置のばね定数の測定と装置の支援効果の考察 大阪府大高専 ○遠山 千尋, 大阪府立大 高井 飛鳥, 新谷 篤彦, 大阪府大高専 金田 忠裕, 藪 厚生</p> <p>3A3-3 筋電インタフェースによるロボットアーム操作システムの開発 大阪府大高専 ○大崎 純平, 奈良先端大 吉川 雅博, 小笠原 司, 大阪府大高専 金田 忠裕, 藪 厚生</p> <p>3A3-4 生体インピーダンス法によるウシ枝肉脂肪交雑の推定 長崎県農林技術開発センター ○橋元 大介, 産総研 福田 修, 長崎県農林技術開発センター 早田 剛</p>	<p>3B3</p> <p>医用工学と障害者支援(3)</p> <p>13:45-15:15</p> <p>百瀬 桂子(早大)</p> <p>3B3-1 漠然とした医療ニーズを医療機器として具現化するためのインテグレーション手法 東京女子医大 ○大津 良司, 早大 伊関 洋, 東京女子医大 正宗 賢</p> <p>3B3-2 高齢者・歩行困難者用パーソナルモビリティに関する研究 福まち研 ○李 虎奎, 赤澤 康史, 原 良昭, 西九州大 米田 郁夫, 埼玉リハ 河合 俊宏, 福まち研 北川 博巳</p> <p>3B3-3 微小モータとタイミングベルトを用いた点字呈示セルの開発 近畿大 ○大西 史朗, 後藤 耕平, 五百井 清, 豊國 山路 恵司</p> <p>3B3-4 車椅子用マニピュレータの自動合体分離機構の提案 立命館大 ○三好 智之, 奥野 和也, 李 周浩</p> <p>3B3-5 障害児のための全方向移動機器の研究 滋賀県大 ○町田 康輔, 安田 寿彦, 西岡 靖貴, びわこ学園 高塩 純一, 口分田 政夫</p> <p>3B3-6 運動指令を推定する筋骨格系の逆動力学について 岡山県大 ○出原 勝利, 山崎 大河, 忻 欣</p>	<p>3C3</p> <p>サステナブルシステムデザインとインテグレーション(1)</p> <p>13:45-15:15</p> <p>柿崎 隆夫(日本大) 芦澤 怜(名城大)</p> <p>3C3-1 <i>Keynote[2]</i> 「サステナブルシステムとしてのスマートファクトリの実現と課題」 富士電機 ○竜田 尚登</p> <p>3C3-2 断続的太陽追尾制御による太陽光発電システムの効率化 福井工大 ○城戸 正行, 岡倉 和貴, 宮口 智尋, Laoprom-sukon, Chatchai, 金江 春植</p> <p>3C3-3 里山保全のためのバイオメタン発電システムの開発 名城大 ○芦澤 怜史, 田村 廣人, 平野 達也, 大道 武生</p> <p>3C3-4 DC モータと CVT を用いた電気自動車の高効率駆動方法の提案 農工大 ○見上 聡彦, 和田 正義</p> <p>3C3-5 再生可能エネルギー駆動型ロハス環境エミュレータに関する研究 日本大 ○古泉 賢人, 遠藤 央, 柿崎 隆夫</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E室(607)	第F室(608)	第G室(609)	第H室(610)
3E3	3F3	3G3	3H3
遠隔操縦ロボットシステム(1)	移動ロボットの環境認識と自己位置推定(1)	ビジョンシステムとビジョン応用システム(2)	ロボット・セラピー・システム(1)
13:45-15:15	13:45-15:15	13:45-15:15	13:45-15:15
奥川 雅之(愛工大) 片山 雄二(サンリツオートメイション)	大野 和則(東北大) 竹内 栄二郎(名大)	下ノ村 和弘(立命館大) 諸岡 健一(九州大) 関山 浩介(名大)	橋本 智己(埼玉大)
<p>3E3-1 モバイルデータ通信網を経由させた遠隔操作システム サンリツオートメイション ○三浦 貴彦</p> <p>3E3-2 通信帯域制限の変化に応じた環境情報取得とロボット操作レベルの動的変更を行う遠隔操縦ロボットシステム 東大 ○古田 裕介, 植田 亮平, 垣内 洋平, 岡田 慧, 稲葉 雅幸</p> <p>3E3-3 カメラ座標系におけるホロノミック操作インタフェース 大阪市立大 ○平川 直人, 田窪 朋仁, 上野 敦志</p> <p>3E3-4 CBRN 対応遠隔操縦作業車両システムの研究 防衛省 ○重松 康祐, 成瀬 正啓, 上村 圭右, 森下 政浩</p> <p>3E3-5 屋内 GIS 生成を考慮した移動ロボットの自己位置推定 愛工大 ○仲野 和也, 奥川 雅之</p> <p>3E3-6 尻尾状構造によるバランス補償を用いたトレイグジスタンスにおける歩行運動 大阪大 ○和田 康介, 古川 正紘, 安藤 英由樹, 前田 太郎</p>	<p>3F3-1 無人車の不整地自律走行技術と実用化への取り組み(農業用無人ヘリに続く新たな挑戦) ヤマハ発動機 ○石山 健二, 神戸大 深尾 隆則, 北海道農業研究センター 村上 則幸</p> <p>3F3-2 放送カメラ用位置姿勢計測ハイブリッドセンサーへのロボット用点群模様床利用位置計測手法の応用 清水建設 ○深瀬 勇太郎, 金森 洋史, 鷯山 尚大, NHK システムエンジニアリング 加藤 大一郎, 武藤 一利, NHK 技術研 三ツ峰 秀樹, ライテックス 岡本 浩幸, Alessandro MORO</p> <p>3F3-3 市街地高密度3次元地図を用いた多層全周囲レーザスキャナによる車両の位置推定 名大 ○竹内 栄二郎, 二宮 芳樹, 加藤 真平</p> <p>3F3-4 推定アルゴリズムの動的選択による自己位置推定のロバスト性向上 名大 ○巢山 慶太, 舟洞 佑記, 道木 慎二, 愛工大 道木 加絵</p> <p>3F3-5 振幅変調赤外光による自己位置発信とその3次元位置推定 筑波大 ○鋤先 星汰, 石井 健登, 劉 子揚, 杉浦 巧美, ムハバド ハリス, 苗 琦, 渡邊 拓也, 延原 肇</p>	<p>3G3-1 3視点拘束に基づくセグメントパターン投影型リアルタイム3次元センシング 東大 ○田畑 智志, ソニー 野口 翔平, 東大 渡辺 義浩, 石川 正俊</p> <p>3G3-2 1ms オートパンチルトのためのパターンマーカーの基礎検討 群馬大 ○伊澤 徹, 奥 寛雅</p> <p>3G3-3 高速回転するゴルフボールの画像計測に関する基礎検討 東北大 今井 悠太, ○鏡 慎吾, 橋本 浩一</p> <p>3G3-4 視軸を考慮した角膜表面反射画像展開 東海大 ○須田 沙良, 竹村 憲太郎</p> <p>3G3-5 駅ホーム端事故防止のための深度カメラによる危険度判定 早大 ○河邊 裕大, 渡辺 亮, 京三製作所 高橋 正樹</p>	<p>3H3-1 <i>Keynote[2]</i> 知覚・感情・言語による包括的ケアコミュニケーションの実践と展望 病院機構東京医療センター ○本田 美和子, 静岡大 石川 翔吾, 菊池 拓也, 竹林 洋一, 日本大 酒谷 薫, Insitut Gineste-Marescotti Rosette Marescotti, nsitut Gineste-Marescotti Yves Gineste</p> <p>3H3-2 ロボットセラピー評価データベースの提案 筑波学院大 ○藤枝 俊成, 因田 雅恭, 小野瀬 恭平, 川上 大明, 菊地 堯晴, 鈴木 智裕, 浜田 利満</p> <p>3H3-3 ロボットを用いる身体活動レクリエーションの試み 筑波学院大 ○小野瀬 恭平, 因田 雅恭, 藤枝 俊成, 川上 大明, 菊地 堯晴, 鈴木 智裕, 浜田 利満</p> <p>3H3-4 軽度認知症を有する高齢者を対象としたロボット介在活動による記憶力改善に関する一考察 拓殖大 ○香川 美仁, 筑波学院大 浜田 利満, 拓殖大 西川 佳男</p> <p>3H3-5 ドイツにおける介護ロボットの状況 ハイデルベルク大 ○Rathmann, Martin</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17日(水) 第3スロット

第I室(701)	第J室(702)	第K室(703)	第L室(801)
<p>3I3</p> <p>フレキシブル・メカニ ズム/オブジェクト(1)</p> <p>13:45-15:15</p> <p>原 進(名大) 川福 基裕(大同大) 森田 良文(名工大)</p> <p>3I3-1 <i>Keynote</i>[2] 柔軟物の 手動搬送のための操作支援 制御 名工大 ○森田 良文 3I3-2 フレキシブルマニピュ レータの非線形モデリング と振動制御 旭川高専 ○阿部 晶 3I3-3 超柔軟構造物の解析 と制御法に関する検討 秋田大 ○菅原 佳城, 大島 俊汰郎, 千田 拓 3I3-4 複数の空気噴流によ る平面上物体の非接触操作 広島市立大 ○松下 翼, 岩城 敏, 谷口 和弘 3I3-5 非平行型能動・受動ハ イブリッド関節を用いた非 把持全方向マニピュレーシ ョン 大阪大 ○夏原 裕也, 東森 充</p>	<p>3J3</p> <p>行動理解・動作認識・ 人体モーション計測(1)</p> <p>13:45-15:15</p> <p>森 武俊(東大) 渡辺 哲陽(金沢大) 野口 博史(東大)</p> <p>3J3-1 2指間つまみから握り 込みへ至る示指の運指軌道 解析 早大 ○小泉 文紀, 松本 侑 也, 橋本 健二, 小林 洋, 藤 江 正克, 高西 淳夫 3J3-2 粒子群最適化による 前腕骨格の回内・回外モデ ルのパラメータ推定 熊本高専 ○清川 拓哉, 野尻 紘聖 3J3-3 飲み込むメカニズム 解析のための嚥下ロボットの 開発 理科大 ○豊泉 幸人, 小林 宏 3J3-4 臨床応用を目的とし た歩容とせん断力同時測定 システムによる下肢の動き と靴内足底にかかるせん断 力の分析 東大 ○雨宮 歩, 野口 博史, 森 武俊, 真田 弘美 3J3-5 RGB-D センサを用い た障害者の状態推定システ ム 日本大 ○諸根 理仁, 遠藤 麻衣, 遠藤 央, 柿崎 隆夫</p>		<p>3L3</p> <p>柔軟物マニピュレー ション</p> <p>13:45-15:15</p> <p>末廣 尚士(電通大) 音田 弘(産総研)</p> <p>3L3-1 双腕ロボットによる 折り紙作業の実現を目指し たシステムの構築 電通大 ○二瓶 陽介, 工藤 俊介, 末廣 尚士 3L3-2 ラッピング作業のた めの適切な紙サイズと初期 配置の提案 電通大 ○玉田 貴寛, 工藤 俊亮, 末廣 尚士 3L3-3 紐結びマニピュレー ションにおけるすべり動作 の検証 電通大 ○耿 昊天, 富沢 哲 雄, 末廣 尚士, 工藤 俊亮 3L3-4 卓上紐結びにおけ る紐の形状を考慮した円形 ループ作成動作に対する検 討 電通大 ○滝澤 優, 工藤 俊 亮, 末廣 尚士 3L3-5 ブドウ摘みロボット の遠隔操縦を支援するシス テムの開発 東大 ○吉川 成輝, 川口 達 也, 佐藤 啓宏, 大石 岳史, 池内 克史</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)

<p>第M室(802)</p>			
<p style="text-align: center;">3M3</p> <p>人と機械システムとしての医療・福祉工学(1)</p> <p style="text-align: center;">13:45-15:15</p> <p style="text-align: center;">藤澤 正一郎(徳島大)</p> <p>3M3-1 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と実用化のためのリスクアセスメント 神戸高専 ○黒住 亮太, 的崎 託也, 田中 俊輔, 中辻 武</p> <p>3M3-2 横断歩道口用発光ブロックの識別に関する研究 徳島大 ○清山 幹弘, 志賀 大輔, 藤澤 正一郎, 佐藤 克也, 伊藤 伸一, 成蹊大 稲垣 具志, キクテック 池田 典弘, 視覚障害者支援センター 高橋 和哉</p> <p>3M3-3 MDS を用いた複数センサによる独居者の状態判別に関する検討 日本大 ○伊藤 克磨, 松村 太陽, 三浦 光, 小野 隆</p> <p>3M3-4 タイヤ空気圧調整による車椅子走行時の振動低減効果に関する研究 徳島大 ○大嶋 昇, 藤澤 正一郎, 佐藤 克也, 伊藤 伸一, 広島国際大 坊岡 正之</p> <p>3M3-5 <i>Keynote[2]</i> 駅構内における盲の視覚障害者への情報提供の一考察 視覚障害者支援総合センター ○高橋 和哉, 渡辺 勝昭, 筑波技術大 長岡 英司</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17日(水) 第4スロット

第A室(101)	第B室(102)	第C室(601)	第D室(604)
<p style="text-align: center;">3A4</p> <p style="text-align: center;">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(2)</p> <p style="text-align: center;">15:30-17:00</p> <p>土井 智晴(大阪府大高専) 葭谷 安正(大阪府大高専) 金田 忠裕(大阪府大高専)</p> <p>3A4-1 中小企業における産業用ロボットの導入障壁とその解決方法の提案 九工大○西田 健, 北九州市立大 松永 裕己, 大阪大 多田 隈 建二郎</p> <p>3A4-2 顕微鏡組み込み型流体パンタグラフによる精密位置合わせ 大阪府大高専○安藤 太一, 大阪大 田中 信行, 大阪府大高専 金田 忠裕, 大阪大 三宅 淳</p> <p>3A4-3 3Dプリンタを活用した高専と天文科学館との連携事例 明石高専○岩野 優樹, 中村 陽介, 梶村 好宏</p> <p>3A4-4 大阪府大高専におけるメカトロニクス実験実習府大高専○葭谷 安正, 土井 智晴, 和田 健, 上村 匡敬</p>	<p style="text-align: center;">3B4</p> <p style="text-align: center;">医用工学と障害者支援 (4)</p> <p style="text-align: center;">15:30-17:15</p> <p style="text-align: center;">曲谷 一成(東海大)</p> <p>3B4-1 自律移動車椅子ロボットの開発 金沢工大○西川 徹, 滝 渉, 出村 公成</p> <p>3B4-2 脊髄損傷時における誘発電位の長期計測及び評価方法の検討 都市大○折居 尚敏, 京相 雅樹, 島谷 祐一</p> <p>3B4-3 3Dプリンタで製作するリアルな外観の電動義手 奈良先端大○佐藤 諒, 吉川 雅博, 高松 淳, 小笠原 司, 国リハ研 河島 則天</p> <p>3B4-4 障害者の早期社会復帰を目的とする支援システム REACH 日本大○福土 広大, 遠藤 麻衣, 遠藤 央, 柿崎 隆夫</p> <p>3B4-5 障害者の早期社会復帰を目的とする支援システム REACH 日本大○遠藤 麻衣, 福土 広大, 諸根 理仁, 遠藤 央, 柿崎 隆夫</p> <p>3B4-6 身体に適合した機能的曲面作製手法の検証 国リハ研○高嶋 淳</p> <p>3B4-7 未学習クラス推定ニューラルネットを用いた筋電パターン識別システム 横国大○青木 貴裕, 島 圭介</p>	<p style="text-align: center;">3C4</p> <p style="text-align: center;">サステナブルシステム デザインとインテグ レーション(2)</p> <p style="text-align: center;">15:30-17:00</p> <p style="text-align: center;">菅原 雄介(国士館大) 遠藤 央(日本大)</p> <p>3C4-1 自律移動型環境モニタリングロボットの農林業への応用 早大○石井 裕之, 田中 克明, 国士館大 菅原 雄介, 早大 高西 淳夫</p> <p>3C4-2 精密農業研究のための遠隔多指標多点計測環境の構築 農工大○杉原 敏昭, 小平 正和, 東大 松尾 誠治, 藤田 豊久, 桐蔭横浜大 佐野 元昭, 杉本 恒美, 農研機構 岩崎 泰永, 農工大 澁澤 栄</p> <p>3C4-3 画像を代用指標とする作物成長観察手法の提案 農研機構 岩崎 泰永, 梅田 大樹, 東大 松尾 誠治, 藤田 豊久, 農工大○杉原 敏昭, 澁澤 栄</p> <p>3C4-4 施設園芸における熱分布、湿度分布の観察手法の提案 農研機構 梅田 大樹, 岩崎 泰永, 東大 松尾 誠治, 藤田 豊久, 農工大○杉原 敏昭, 澁澤 栄</p> <p>3C4-5 太陽光型植物工場における連続細霧発生による気温・飽差制御 木更津高専○渡邊 孝一, 浅野 洋介, 栗本 育三郎, 大仙 糠谷 綱希</p> <p>3C4-6 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に関する研究 日本大○澤田 卓也, 遠藤 央, 柿崎 隆夫</p>	<p style="text-align: center;">3D4</p> <p style="text-align: center;">サービスロボットの安 全化と関連安全技術者の 育成</p> <p style="text-align: center;">15:30-17:00</p> <p style="text-align: center;">木村 哲也(長岡技科大) 黒住 亮太(神戸高専) 五十嵐 広希(日本電気)</p> <p>3D4-1 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 大阪電通大○神埜 奨太, 榎原 純人, 井上 孔貴, 福田 朋彦, 鄭 聖熹</p> <p>3D4-2 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 神戸高専○黒住 亮太, 曾我 慎, 尾中 哲哉</p> <p>3D4-3 3ポジション剛性切替機構を有する Fail-safe 関節機構の基本設計 大阪電通大○榎原 純人, 高原 郷司, 鄭 聖熹</p> <p>3D4-4 データ駆動型デザイン支援のための状況構造の要約可視化システム 理科大&産総研○平田 晃久, 産総研 北村 光司, 西田 佳史, 本村 陽一, 理科大 & 産総研 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E室(607)	第F室(608)	第G室(609)	第H室(610)
<p style="text-align: center;">3E4</p> <p style="text-align: center;">遠隔操縦ロボットシステム(2)</p> <p style="text-align: center;">15:30-17:00</p> <p style="text-align: center;">奥川 雅之(愛工大) 片山 雄二(サンリツオートメーション)</p> <p>3E4-1 建設機械の操作支援のための3Dモデルへのテクスチャマッピングによる周囲環境と作業部の同時提示システム 東大 ○岩滝 宗一郎, 藤井 浩光, ライテックス, 東大 Moro, Alessandro, 東大 山下 淳, 浅間 一, 大阪大 吉 灘 裕</p> <p>3E4-2 物体認識に基づく操縦補助ソフトウェアとヒューマノイド型入力デバイスを統合したタスク実現システム 東大 ○岩石 智志, 室岡 雅樹, 植田 亮平, 佐藤 顕治, 岡田 慧, 稲葉 雅幸</p> <p>3E4-3 仮想空間を用いたヒューマノイドロボットの遠隔操作インターフェースの開発 東大 ○本田 克弥, 小川 雅也, 佐藤 啓宏, 大石 岳史, 池内 克史</p> <p>3E4-4 運転機構操作のための構造パラメータを考慮した動作の生成 東大 ○小川 雅也, 本田 克弥, 佐藤 啓宏, 大石 岳史, 池内 克史</p> <p>3E4-5 操縦を簡略化した空中台車による簡易救難器具投下実験 徳島大 ○三輪 昌史</p>	<p style="text-align: center;">3F4</p> <p style="text-align: center;">移動ロボットの環境認識と自己位置推定(2)</p> <p style="text-align: center;">15:30-17:00</p> <p style="text-align: center;">竹内 栄二郎(名大) 大野 和則(東北大)</p> <p>3F4-1 農園ハウス環境での農作業支援ロボットのための3D視覚センサの構成と評価および環境形状の分析と利用 東大 ○田中 義丸, 長濱 虎太郎, 矢口 裕明, 垣内 洋平, 岡田 慧, 稲葉 雅幸</p> <p>3F4-2 移動サービスロボット向け屋内外位置情報サービスに関する研究 電通大 ○田附 雄一, 松村 周平, 金森 哉吏</p> <p>3F4-3 水中構造物の自動点検用ロボットシステムの開発 函館高専 ○工藤 隆成, 浜 克己, はこだて未来大 鈴木 昭二, 北海道工技センター 松村 一弘, 村田 政隆, 北海道立総合研究機構 多田 達実, 川崎建設 梅崎 務</p> <p>3F4-4 屋内移動ロボットのための案内表示認識に関する研究 工学院大 ○一條 輝, 羽田 靖史</p> <p>3F4-5 1軸レーザ距離センサを用いたQuad Rotorの周辺認識についての研究 金沢高専 ○織田 隆誠, 木村 俊介, 村田 涼真, 伊藤 恒平</p>		<p style="text-align: center;">3H4</p> <p style="text-align: center;">ロボット・セラピー・システム(2)</p> <p style="text-align: center;">15:30-17:00</p> <p style="text-align: center;">木村 龍平(帝京科学大)</p> <p>3H4-1 コミュニケーションロボット「OriHime」のRARへの導入第2報 帝京短大 ○大久保 英一, オリイ研 吉藤 健太郎, 拓殖大 香川 美仁, 筑波学院大 浜田 利満, 帝京科学大 永沼 充</p> <p>3H4-2 子ぐま型ソーシャルロボットの介護施設での運用評価 富士通研 ○渡辺 一郎, 今井 岳, 立田 隼人, 神田 真司</p> <p>3H4-3 VRルールの構造と試行 埼玉工大 ○橋本 智己, 筑波学院大 浜田 利満, 北里大 赤澤 とし子</p> <p>3H4-4 コンパクトかつ高機能な上肢・下肢リハビリ支援システム PLEMO-Zの研究開発 福井工大 ○古荘 純次, 新井 宇宙, 田端 晟定, 小嶋 寛之</p> <p>3H4-5 俯瞰映像用カメラ及び画像合成技術を導入した上肢・下肢リハビリ支援システム PLEMO-OLC 福井工大 古荘 純次, ○田端 晟定, 新井 宇宙, 小嶋 寛之</p> <p>3H4-6 脳卒中患者を主な対象とする健側補助・両手動作を用いた上肢・下肢リハビリ装置 PLEMO-BAT, BLT 福井工大 ○古荘 純次, 新井 宇宙, 小嶋 寛之, 田端 晟定</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17日(水) 第4スロット

第I室(701)	第J室(702)	第K室(703)	第L室(801)
<p>3I4</p> <p>フレキシブル・メカニ ズム/オブジェクト(2)</p> <p>15:30-17:00</p> <p>原進(名大) 川福基裕(大同大) 森田良文(名工大)</p> <p>3I4-1 モータを付加した直 列弾性機構のエネルギー蓄 積による性能改善手法の開 発 三重大 ○高橋 俊也, 安田 佳祐, 池浦 良淳, 早川 聡一 郎, 澤井 秀樹</p> <p>3I4-2 切削加工におけるび びり振動を抑制するための 柔軟構造の動剛性設計 名大 ○鈴木 教和, 渡邊 涼, 西村 浩平, 社本 英二</p> <p>3I4-3 圧電吸音板の背後空 気の空気ばねの負ばねによ る直接相殺 関西大 ○大庭 崇史, 山田 啓介</p> <p>3I4-4 圧電素子を用いた減 衰つきのはり型動吸振器 関西大 ○野尾 直矢, 山田 啓介</p> <p>3I4-5 セルフパワード免震 装置における制御手法の併 用 鹿児島大 ○三浦 奈々子, 慶 応大 高橋 正樹</p> <p>3I4-6 外部入力により分離 する2マスばね系の運動量 交換に関する考察 名大 ○榎田 陽平, 原進</p>	<p>3J4</p> <p>行動理解・動作認識・ 人体モーション計測(2)</p> <p>15:30-17:00</p> <p>森 武俊(東大) 道木 加絵(愛工大)</p> <p>3J4-1 HMM 間の相関学習 を用いた観測時系列デー タからの人間の行動要素抽出 手法の検討 愛工大 ○平井 貴大, 道木 加絵, 名大 道木 慎二, 舟洞 佑記, 愛工大 鳥井 昭宏</p> <p>3J4-2 階層的隠れマルコフ モデルによる居住者の行動 推定 九州大 ○杉野原 和也, 諸岡 健一, 辻 徳生, 倉爪 亮</p> <p>3J4-3 隠れマルコフモデル を用いたドライバ運転モデ ルによる他車の運転行動予 測 三重大 ○鈴木 脩平, 和田 裕太, 早川 聡一郎, 池浦 良 淳, 澤井 秀樹</p> <p>3J4-4 状態パラメータ化に 基づく事前知識に依らない 行動予測 金沢大 ○渡辺 哲陽</p> <p>3J4-5 日常生活言語化のた めのデータ取得システム 電通大 ○安東 裕司, アッ タミミムハンマド, 中村 友 昭, 長井 隆行, 統計数理研 持橋 大地, お茶の水女子大 小林 一郎, 産総研 麻生 英 樹</p> <p>3J4-6 独居高齢者の居宅見 守り人感センサデータと認 知機能・ロコモーション機 能 東大 ○森 武俊, 野口 博史, 大江 真琴, 吉田 美香子, 玉 井 奈緒, 高野 学, 三浦 由 佳, 後藤 大地, 亀山 祐美, 真田 弘美, 秋下 雅弘, 大江 和彦</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)

<p>第M室(802)</p>			
<p style="text-align: center;">3M4</p> <p style="text-align: center;">人と機械システムとしての医療・福祉工学(2)</p> <p style="text-align: center;">15:30-17:30</p> <p style="text-align: center;">藤澤 正一郎(徳島大)</p> <p>3M4-1 波面合成法による道路交通騒音再現に関する研究 徳島大 ○田辺 猛, 藤澤 正一郎, 佐藤 克也, 伊藤 伸一</p> <p>3M4-2 拇指対立運動補助機能を有する装着型手指動作支援装置の開発 岡山大 ○佐々木 寛史, 佐々木 大輔, 平田 健太郎, 高岩 昌弘</p> <p>3M4-3 パワーアシスト機能を有する立ち座り動作補助装置の開発 鹿児島大 余 永, ○山口 修平, 脇田 大輔, 久保 友宏, 林 良太</p> <p>3M4-4 仮想ライトタッチコンタクトを利用した立位機能評価システム 横国大 ○坂田 菜実, 白樫 公介, 島 圭介, 県立広島大 島谷 康司</p> <p>3M4-5 注射手技評価システムの開発 早大 ○朱 銘劫, シャ チェンジン, 菅宮 友莉奈, 王 春宝, 石井 裕之, 京都科学 山根 宗昭, 春川 涼, 中江 悠介, 仁田 壮一, 慶応大 藤井 千枝子, 早大 高西 淳夫</p> <p>3M4-6 歯科患者ロボットの研究 工学院大 ○中島 俊史, 高信 英明, 鈴木 健司, 三浦 宏文, 昭和大 榎 宏太郎, 宮崎 芳和, 丹澤 豪, テムザック 宮本 賢一, 高本 陽一, 早大 高西 淳夫</p> <p>3M4-7 患者ロボットの状態変化 工学院大 ○濱口 翔太, 高信 英明, 鈴木 健司, 三浦 宏文, 昭和大 榎 宏太郎, 宮崎 芳和, 丹澤 豪, テムザック 宮本 賢一, 高本 陽一, 早大 高西 淳夫</p> <p>3M4-8 歯科患者ロボットの研究 工学院大 ○下牧 祐大, 高信 英明, 鈴木 健司, 三浦 宏文, 昭和大 榎 宏太郎, 宮崎 芳和, 丹澤 豪, テムザック 宮本 健一, 高本 陽一, 早大 高西 淳夫</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)

あ			
相澤 将	2G3-6	安藤 繁	2D2-3
會田 悠城	2K2-2	安藤 英由樹	1M4-6, 3E3-6
相山 康道	3A2	安藤 太一	1E1-2, 1J1-4, 3A4-2
青木 貴裕	3B4-7	安東 裕司	3J4-5
青木 琢也	3B2-3	安藤 吉伸	2F2, 2F2-2 , 2H2-1, 2H2-2, 2H2-3, 3F2-2, 3G1-6
青木 宏之	1F3-4		
青山 佳祐	2A2-4	い	
青山 大秀	1L1-5	飯塚 博幸	1C1-1, 1C1-5, 1C2-5
赤井 直紀	1F2-1 , 1F3-3	家田 充	2D3-2
赤澤 とし子	3H4-3	五百井 清	1K2-1, 2F3-4, 3B3-3, 3F1-1
赤澤 康史	3B3-2	五十嵐 広希	<i>3D4</i>
阿嘉 倫大	2H1-2	五十嵐 洋	2M2-4
赤松 駿一	1F2-5	李 根浩	1C3-5
赤松 陽介	1E4-6	池内 克史	1M1-4, 3E4-3, 3E4-4, 3L3-5
赤間 裕平	1C3-4	池浦 良淳	1H1-6, 3D2-4, 3I4-1, 3J4-3
秋下 雅弘	3J4-6	池上 高志	1C4-3
秋山 靖博	2M2-2	池田 篤俊	1A1-3, 1M2-4, <i>3I1</i> , 3I1-2, <i>3I2</i>
秋山 佳丈	<i>1H3</i> , 1H4-6	池田 和司	2L3-4
明比 建	1F4-2	池田 隆	3E1-4
浅石 健太	1E1-3	池田 毅	<i>3D2</i>
浅井 友将	1D4-5, 1D4-4 , 2A2-5	池田 典弘	3M3-2
安積 欣志	<i>1I1</i> , 1I1-1, 1I1-2, 1I1-5, <i>1I2</i> , <i>1I3</i> , 1I3-2	池原 雅章	1M4-5
浅川 貴史	2D3-1	池侯 吉人	2E2-1, 2E2-2, 2E2-3, <i>3E1</i> , 3E2-2, 3E2-3
浅田 規裕	1M3-2	池谷 吉俊	3J2-5
浅野 浩一郎	3B2-3	伊澤 徹	3G3-2
浅野 文彦	2E1-1 , <i>2E2</i> , <i>2E3</i> , 2E3-1 , 3E1-2, 3E1-3, 3E1-4	石井 英祐	2A3-2
		石井 健登	2D2-2, 3F1-3, 3F3-5
浅野 悠紀	2C2-3	石井 貴裕	3J1-3, 3J1-4, 3J1-5
浅野 洋介	3C4-5	石井 宏知	1B2-4 , 1H3-3
浅間 一	2D3-6, 3E4-1, 3F1-2	石井 裕之	3C4-1 , 3H1-4, 3M4-5
芦澤 怜史	1H1-5 , 3C3-3	石井 裕	1L2-4, 1L2-5, 1L4-6
芦澤 純	1D3-1	石川 貴一朗	2F2-1
芦澤 怜	3C3	石川 俊	2M2-2
麻生 英樹	3J4-5	石川 翔一	1B4-5
足立 祐樹	2I1-1	石川 翔吾	3H3-1
足立 良太	3L1-1	石川 敏也	1H3-6
アツタミミ ムハンマド		石川 智	1B3-5
	1M4-5, 2G2-2, 2G2-4, 3J4-5	石川 美貴子	1L3-7
アブドル リフキ	2M2-5	石川 牧子	2M2-5 , 2M3-3
阿部 晶	3I3-2	石川 正俊	2G2-1, 3G3-1
阿部 功	2M1-1	石川 涼一	1M1-4
阿部 香澄	2G2-2, 2G2-4	石毛 貴大	2J1-1
安部 貴大	3L2-6	石田 真一	1A4-3, 1A4-4, 3M2-2
阿部 直	3B2-3	石田 雅博	3C2-1
阿部 直人	2F2-1	石塚 裕己	3K2-4
阿部 信隆	1J4-5	石塚 啓登	2A2-1
雨海 明博	3G1-3	石飛 光章	3H1-2
天野 久徳	1D2-1, 1D2-2, 1H3-3, 2D1-1 , 2D1-3, 2D1-5, 2D1-6	石野 裕二	2I1-5, 3K2-1
		石橋 良太	<i>2H1</i> , 2H1-1 , 3I1-4
天野 嘉春	1F4-2	石原 大地	1I3-1
雨宮 歩	3J3-4	石原 正規	3I1-4
鮎澤 光	3H2-1	石山 健二	3F3-1
新井 宇宙	3H4-4, 3H4-5, 3H4-6	石山 新太郎	1H1-2
新井 健生	<i>1J1</i> , 1J1-5, 1J2-1, 1J2-2, 2H3-4	泉浦 秀行	2J3-2
新井 史人	<i>1J2</i> , 1J2-3, 1J2-4, 1J2-5	泉 清高	3D2-1
新井 涼平	1F1-4	泉 仁斗	1C2-2
荒木 毅	1C1-3	伊関 洋	1J4-5, 1J4-6, 3B3-1
荒木 徹平	2K3-4	伊勢 佳祐	3E2-2
荒木 望	1B2-2	磯貝 香	2M2-2
荒田 純平	1K3-3, 2H1-5	磯部 洋明	2J2-2
有田 圭佑	2I3-3	板井 志郎	1L2-1, 1L2-2, 1L2-3, <i>1L3</i> , 1L4-5
Alessandro MORO	3F3-2	井田 勇気	2F3-4
安齋 克則	3M2-3	市川 明彦	1J1-1, 1J1-2, 1J1-3
安齋 克則	3M2-6	一條 輝	3F4-4
		市村 昂平	3B2-1 , 3B2-2
		一柳 健	1B3-5, 2G1-1, 2G1-2
		出原 勝利	3B3-6
		井手 勇介	1C4-2
		伊藤 彰則	3F2-1
		伊藤 一樹	3F1-7
		伊藤 一之	1D2-5, 1D4-6 , 1D4-7
		伊藤 克磨	3M3-3
		伊藤 啓太郎	1J2-4
		伊藤 公大	2G3-6
		伊藤 恒平	3F4-5
		伊藤 伸一	3M3-2, 3M3-4, 3M4-1
		伊藤 那知	1D3-7
		伊東 嗣功	1H4-1
		伊東 美紀	3A2-4
		伊藤 裕介	2F2-4
		伊藤 優馬	1G2-4
		伊藤 嘉基	1D1-5
		糸谷 信紀	2I1-3
		稲垣 具志	3M3-2
		稲田 喜信	1C3-1, 1C3-2
		稲葉 毅	2B1-3 , 2B2
		稲葉 雅幸	1J4-2, 1J4-3, 2C2-3, 3E3-2, 3E4-2, 3F4-1, 3H1-3, 3H2-2, 3J2-1, 3J2-2
		稲邑 哲也	2L2-3
		大飼 利宏	1A1-2, <i>1J3</i> , 1J3-1 , 1J3-3, 1J3-4, 1J3-5, 1J3-6, <i>1J4</i> , 1J4-3
		犬島 浩	3C1, 3C2-4
		井上 一道	1F2-1, 1F3-3
		井上 孔貴	3D4-1
		井上 剛毅	2J3-2
		井上 碩	1G3-4
		井上 卓也	2M3-4
		井上 光	1B2-1
		井上 雄紀	1F4-3
		井上 隆一	3M2-3
		伊能 教夫	2I3-3
		伊野本 憲彦	<i>1A3</i>
		伊原 正	1H1-2 , 1I3-2
		今井 岳	3H4-2
		今井 孝徳	1G4-6
		今井 啓明	2H2-4, 2H2-5
		今井 裕一	2B3-3
		今井 悠太	3G3-3
		今田 光	3I2-4 , 3I2-5
		今津 篤志	<i>2B3</i> , 2B3-2
		今中 國泰	3I1-4
		今西 淳一	1G3-3
		今林 亘	2A2-2
		今村 彰隆	3M1-3
		今村 由芽子	2J1-3
		李 珉求	2K1-1
		林 憲玉	1M2-5, 3G1-4
		入部 正継	1H1-4, <i>2J2</i> , 2J3-5
		岩井 健吾	2A3-2
		岩石 智志	3E4-2
		岩城 敏	3I3-4
		岩城 拓哉	2C3-6
		岩城 智大	3B1-3
		岩熊 孝幸	2A3-4, 2A3-5, 2A3-6
		岩崎 晃	1D3-7
		岩崎 一将	3B1-5
		岩崎 准一	1H2-3
		岩崎 泰永	3C4-2, 3C4-3, 3C4-4
		岩下 友美	1M2-2
		岩瀬 裕史	2D1-4

岩滝 宗一郎	3E4-1
岩館 健司	2C1-1
岩田 洋夫	1K3-5
岩田 浩康	2B2-3, 2M2-5, 2M3-3, <i>3H2</i>
岩藤 竜飛	2D1-3
岩野 優樹	<i>2D1</i> , 2D1-5, 3A4-3
岩間 香織	2K1-6
因田 雅恭	3H3-2, 3H3-3

う

上木 諭	<i>3L1</i> , 3L1-6 , <i>3L2</i>
上田 悦子	1A1-3
上田 稜	1F3-4
植田 亮平	3E3-2, 3E4-2, 3H2-2
上野 敦志	1F4-1, 3E3-3
上野 健一	3M2-3
上野 誠也	1D3-2
上野山 直貴	2G3-5
上野 祐樹	2B1-1
上村 圭右	3E3-4
上村 知史	1M4-4
植村 慎司	3M1-6
魚住 光成	2D3-6
浮田 信治	2J3-2
宇澤 志保美	2A2-3
白田 翔吾	3M1-5
白田 知史	2J3-1
白田 信光	2K2-4
内田 拓実	2F3-5
内田 敬久	2C2-4
内野 敬介	1C2-5
内村 太郎	3C2-3
内村 裕	1F2-3
内山 研二	2C2-5
内山 直樹	2B2-5
内山 裕貴	2J1-2
宇内 隆太郎	1F2-1, 1F3-3
海野 暁央	2M2-4
梅崎 務	3F4-3
梅谷 智弘	3G1-5
梅田 大樹	3C4-3, 3C4-4
鶴山 尚大	3F3-2
浦崎 新八郎	2B1-2
浦野 哲哉	3B2-3
浦野 羅馬	1A2-3
占部 一輝	1A1-4
Wu Chih-En	1A3-4

え

江川 典良	3J1-2
江川 正和	3K2-5
江口 純司	1F3-2
江口 貴彬	2K3-2
江田 智斉	1F1-4
江丸 貴紀	2F3-2
江見 直人	2J2-4
江本 健吾	1H2-1
榎本 裕次郎	3M1-1
袁 蘇湘	2C3-5
遠藤 玄	1K3-6, <i>2J3</i>
遠藤 太貴	1A3-2, 1A4-1
遠藤 大輔	1F1-3
遠藤 麻衣	3B4-4, 3B4-5 , 3J3-5
遠藤 央	1E4-5, 3B4-4, 3B4-5, 3C3-5, <i>3C4</i> , 3C4-6, 3J3-5
塩谷 健太	1E4-1

お

老田 壮志	1I3-7
王 春宝	3M4-5
王 春王	3H1-4
大石 岳史	1M1-4, 3E4-3, 3E4-4, 3L3-5
大石 哲朗	1G3-7
大井 翔	1F4-3
大江 和彦	3J4-6
大恵 克俊	1K1-5
大江 真琴	3J4-6
大江 亮介	1C1-2, 1C2-2, 1C3-3, 2C1-3
大貝 晴俊	3C2-4
大金 一二	<i>2A2</i> , <i>2A3</i>
大川 一也	<i>1F1</i> , 1F1-1 , <i>3F2</i> , 3F2-5, 3F2-6
大川 真弥	1F3-5 , 2F2-3
大河原 孝	3D1-3
大串 幹	2M2-1
大久保 英一	3H4-1
大久保 壮一	3J2-1, 3J2-2
大倉 和博	<i>1C3</i> , 1C3-6, <i>1C4</i>
大河内 忍	1F4-5
大崎 純平	1E1-2, 3A3-3
大澤 稜太	1G1-5
大島 俊汰郎	3I3-3
大島 徹	3G1-4
大島 智也	2H2-1
大嶋 昇	3M3-4
大嶋 康敬	2K3-2
大須賀 公一	2D1-5, <i>2E1</i> , <i>2E3</i> , 2J3-5
大隅 久	2D1-4, 3A2-1
大須 理英子	1K1-6
大高 徹也	2A3-3
大高 秀夫	1I3-7
大高 洋平	1K1-6
大竹 博	1H4-7
太田 諒	3A2-1
太田 玲央	1L4-2 , 2G1-1, 2G1-2
大塚 章正	2C2-1, 2C3-1
大塚 光	1D3-1
大槻 有輝	2F1-5
大坪 諭史	3H2-2
大坪 義一	1D1-2, 1D1-4, 1K2-1
大津 良司	3B3-1
大西 史朗	3B3-3
大野 晃寛	2I2-5
大野 和則	1D3-3, 1D3-4, 3C1-3, <i>3F3</i> , <i>3F4</i>
大野 寛和	1G4-6
大庭 崇史	3I4-3
大畑 琢磨	1M4-4
大原 賢一	1A1-1, <i>1A4</i> , 1J1-1, 1J1-3, 1J2-1, 2A1-5
大前 有也	2F2-2, 3F2-2
大道 武生	<i>1A4</i> , 1H1-5, 3C3-3
大村 洋平	1D3-6
大村 廉	<i>1G2</i> , <i>2G2</i>
大森 康平	1D2-3 , 2A2-4
大森 隆司	2G2-2
大森 英功	1B3-2
大矢 晃久	1F2-2, <i>1M1</i> , 1M1-2, 1M1-3, <i>1M2</i> , <i>1M3</i>
大山 英明	<i>2L2</i> , <i>2L3</i>
大山 恭弘	1B1-2, 1B3-5, 1B4-6
岡倉 和貴	3C3-2
岡崎 龍太	3K1-6
小笠原 彰吾	1E4-3
小笠原 司	1A1-3, 1A4-2, 1M2-4, 3A3-3, 3B4-3, 3I1-2, 3L2-2
岡田 明正	1G3-1
尾形 邦裕	2M2-4, 3D1-2
岡田 慧	1J4-2, 1J4-3 , 2C2-3, 3E3-2, 3E4-2, 3F4-1, 3H1-3, 3H2-2, 3J2-1, 3J2-2

緒方 大樹	1L4-1
尾形 哲也	3G2-4, 3H2-4
岡田 浩之	2L2-4 , <i>2L3</i>
岡田 佳都	1D3-3, 1D3-4, 3C1-3
岡田 龍治	1G4-1
岡 夏樹	2G2-2
岡野 貴史	1B1-1
岡本 正吾	<i>1K4</i> , 1K4-2, <i>2K1</i> , 2M2-2, 3K1-5
岡本 淳	1J4-5 , 1J4-6
岡本 望	1F2-4
岡本 浩幸	3F3-2
岡安 弘貴	3B1-1
小川 勝史	1E1-5
小川 健一朗	1L4-1, 1L4-2, 1L4-3 , 2G1-1, 2G1-2
小川 雅也	3E4-3, 3E4-4
小木津 武樹	1A3-5
荻原 直道	1H4-8
荻本 健二	3F1-1
荻谷 浩史	1A4-4
奥川 雅之	<i>1D3</i> , 1D4-4, 1D4-5, <i>2A2</i> , 2A2-5, <i>2A3</i> , 2A3-2, 2A3-4, 2D1-3, 2F1-2, <i>3A1</i> , 3A1-2, <i>3E3</i> , 3E3-5, <i>3E4</i> , 3F1-4
奥 拓実	3L1-1
奥野 和也	1A3-7, 3B3-4
奥野 万丈	1A1-5
奥乃 博	2L3-1
奥 寛雅	<i>3G2</i> , 3G3-2
小熊 剛	3B2-3
奥村 宏	2M2-2
奥谷 翼	1C2-4
奥山 雅則	2K1-4
小栗 晋	1K3-3
尾坂 甚伍	2A3-2
尾崎 和行	2K3-6
尾崎 功一	1F2-1, <i>1F3</i> , 1F3-2, 1F3-3
尾崎 文夫	<i>1A3</i>
小澤 隆太	3L2-3
織田 隆誠	3F4-5
越智 健人	2C3-4
音田 恭宏	1A1-3
尾中 哲哉	3D4-2
小野 栄一	2M2-4, 3D1-2
尾上 英雄	2L1-3
小野 光貴	1L2-5
小野 彩佳	3D2-5
小野里 雅彦	1D3-5, 1D3-6
小野瀬 恭平	3H3-2, 3H3-3
小野 隆	3M3-3
小野寺 真吾	1D1-6
小野寺 貴之	3D1-1
小野 雅一	2D1-2
小野 将	1M3-5
小山 善文	2M2-1
折居 尚敏	3B4-2
織茂 智之	1L4-2
音田 弘	2L1-5, <i>3L3</i>

か

ガイ ウンテン	1G1-4
貝塚 由理子	2G3-3
貝原 定治	2A2-1
甲斐 亮平	2M1-1
鏡 慎吾	<i>3G2</i> , 3G3-3
香川 博之	2M3-2
香川 美仁	3H3-4 , 3H4-1
垣内 洋平	1J4-2, 3E3-2, 3F4-1, 3H1-3, 3H2-2, 3J2-1, 3J2-2
柿木 研人	1M4-6
柿木 泰成	1F2-1, 1F3-3

柿崎 隆夫 1E4-5, 3B4-4, 3B4-5, 3C3, 3C3-5, 3C4-6, 3J3-5
郭 承澈 **3F1-2**
角館 聡 *3M2, 3M2-1, 3M2-3, 3M2-4, 3M2-5, 3M2-6*
景由 俊之 **2C2-4**
櫻原 純人 3D4-1, **3D4-3**
梶田 祐介 1L2-2
梶村 好宏 3A4-3
梶本 裕之 *1K3, 3K1-1, 3K1-6, 3K2-3*
粕谷 勇輔 **1G3-5**
総谷 美沙樹 2G1-4, **2G1-5**
片岡 裕雄 1G1-1, 1G1-3
片岡 木太郎 2I3-3
片上 祐介 **2G2-4**
片山 貴寛 2G1-3
片山 英伸 3H1-4
片山 雄二 *3E3, 3E4, 3G1-3*
何 智焯 **3H1-1**
勝 玄毅 2A2-5
加藤 和夫 **2I3-4**
加藤 真平 3F3-3
加藤 大一郎 3F3-2
加藤 侑一 **3K1-3**
加藤 由花 2L3-2
加藤 由希子 1H2-1
加藤 洋太郎 **3E1-4**
加藤 竜太 **1H2-1**
門谷 周平 **1K2-3**
金井 洋平 2D3-3
金江 春植 3C3-2
叶田 祐介 **2M3-2**
金宮 好和 2H2-6, 2H3-3
金森 哉史 1G2-4, 3F4-2
金森 洋史 3F3-2
金子 貴彦 **3J2-3**
金子 哲也 *1G1, 1G1-4, 2G3-4*
金子 真 1J2-3
兼城 賢作 **2H1-1**
金田 さやか 2D2-4
金田 忠裕 **1E1-2, 1J1-4, 3A3, 3A3-1, 3A3-2, 3A3-3, 3A4, 3A4-2**
金広 文男 *2A1*
狩野 早紀 **3B2-3**
河邊 裕大 **3G3-5**
釜道 紀浩 1H3-1, 1H1-3, *1I3*
上浦 基 **1L1-3, 1L3, 1L3-7, 2C3-4**
上崎 志帆 2H3-2
神園 大樹 **1H3-4, 1H3-5**
神村 明哉 3J2-4
上村 匡敬 3A4-4
神山 和人 1J1-5, 1J2-1, 1J2-2, 2H3-4
亀川 哲志 1M1-5, 2C3-5, *2F3, 2F3-1, 2M3-4*
亀崎 允啓 **2B2-3**
亀谷 豊 1D3-7
亀山 祐美 3J4-6
華 暉 **2H1-3**
唐澤 達史 **3H1-3**
Garcia Josue David 2K1-4
河合 俊和 *2M3, 2M3-5*
河合 俊宏 3B3-2
川井 昌之 3K2-6
川頭 匠 **1B3-1**
川上 鴻志 **1H2-3**
川上 敬 *1C1, 1C1-2, 1C2-2, 1C3-3, 2C1, 2C1-3*
川上 大明 3H3-2, 3H3-3
川口 達也 3L3-5
川崎 直哉 1E1-2
川崎 晴久 3L1-6, 3L2-5, 3L2-6
川嶋 健嗣 1K3-6
河島 則天 **1K3-1, 3B4-3, 3I1-5**

川尻 亮真 1G4-5
川谷 亮治 **1E1-4**
川田 浩彦 **2L2-2**
川名 雄樹 **1A4-2**
川野 俊充 **1J3-5, 1J3-6**
川端 邦明 1B1-5, 1B3-6, 1B4-5, 3M1-1
川端 賢人 **2D1-6**
川畑 秀明 **1K4-1**
河端 洋人 **2J3-3**
川人 昌明 1J3-7
川平 和美 1K1-5, 2M1-3, 2M1-4
川福 基裕 *3I3, 3I4*
河村 晃宏 2H1-4
川村 貞夫 2H1-4
河村 隆 *1E1*
河村 拓磨 **2I2-1**
川村 友也 **3D1-2**
河原崎 徳之 1G4-1, *2D3, 2D3-1, 2D3-2, 2D3-3, 2F2-6*
韓 雪花 1A1-4
神田 真司 3H4-2
神田 宗一郎 **2L1-7**
神田 岳文 2I3-5
神埜 奨太 **3D4-1**
菅野 貴晴 1K3-6
神戸 栄治 2J3-2
顔 泰宏 2A2-1

き

木内 健太郎 1F4-4
木口 量夫 2M1-2
菊地 邦友 1H1-4, *1I2, 1I3-1, 1I3-6*
菊地 堯晴 3H3-2, 3H3-3
菊池 拓也 3H3-1
菊池 武士 **2M1-1, 2M2**
菊地 保公 2E3-1
菊野 智矢 **3M1-2**
鞠 颯 **3J1-1**
岸 篤秀 1K4-5
岸 竜弘 3H2-3
北 佳保里 **1K1-6**
北川 秀夫 2B1-1, 2B2-4
北川 博巳 3B3-2
北郷 淳一 **2F3-1**
北澤 章平 1G1-4
北澤 俊樹 **2K1-2**
北原 成郎 3F1-6
北村 光司 3D4-4
北村 光教 1F4-2
城戸 正行 **3C3-2**
衣笠 哲也 1D2-1, 1D2-2, *2D1, 2D1-3, 2D1-6, 2J3, 2J3-5*
衣川 潤 1H2-4
木下 哲郎 1F1-2
木下 正博 1C2-2, 1C3-3
木下 守克 **1J3-4**
木野 仁 2H1-1
木野 勝 *2J2, 2J3-4, 2J3-5*
氣比田 晃士 **1K3-2**
金 勝煥 **2K1-3**
金 聖熙 3J1-3, **3J1-4, 3J1-5**
金 天海 1H4-5, 1M4-1
木村 一輝 **1M3-1**
木村 航平 **2C2-3**
木村 俊介 3F4-5
木村 聡一郎 1D4-6
木村 泰介 2K3-6
木村 哲也 **3A1-1, 3D4**
木村 友則 **3C2, 3C2-2**
木村 仁 *2I2, 2I3-3*

木村 将士 2A2-1
木村 由実 2M2-5
木村 洋介 **1H4-5**
木村 龍平 *3H4*
木元 克美 1M1-2
京相 雅樹 *3B2, 3B4-2*
行田 弘一 3J1-2, 3J1-3
清川 拓哉 **3J3-2**
清原 祥夫 3B2-6

<

日下 聖 *2J1, 2J1-3*
櫛田 陽平 **3I4-6**
Ricardez, Gustavo, Alfonso Garcia
1A4-2
楠 仁宏 **1H3-4**
沓澤 京 **2A3-6**
朽名 真輝 1B1-2
杵名 祐介 1F2-5, 3I2-4, **3I2-5**
工藤 静矢 **1H1-1**
工藤 俊介 1A3-6, 3L3-1
工藤 俊亮 1A3-4, 1H2-2, 2H2-4, 2H2-5, 3I2-4, 3I2-5, 3L3-2, 3L3-3, 3L3-4
工藤 卓 **1H4-1**
工藤 裕久 **3D2-3**
工藤 隆成 **3F4-3**
國廣 和樹 **2B2-4**
國松 禎明 3H1-2
國吉 康夫 2H1-2, 2H1-3, 3M1-2
久保田 孝 1H3-7
久保田 直行 2F3-6, 2G3-7, 3B2-5, 3D2-5, 3G1-7
久保田 将史 **1G4-7**
久保田 亮平 **1H2-4**
久保 友宏 3M4-3
久保 信明 1F1-5
久保 正男 **1C4-1**
熊谷 伊織 3J2-1, 3J2-2
熊田 大輔 **1F3-6**
久村 雄輔 3J2-1
口分田 政夫 3B3-5
倉科 志帆 **1H1-3**
蔵田 智之 1J2-1
倉爪 亮 1G3-7, *1G4, 1M2-2, 2M3-1, 3G2-3, 3J4-2, 3L2-1*
倉橋 宗重 3B2-3
倉光 慶太郎 **2K1-6**
栗栖 正充 2D1-3, 2H2-1
栗田 光樹夫 **2J2-3, 2J2-4, 2J3**
栗田 雄一 1K3-2, *1K4, 1K4-5*
栗本 育三郎 3C4-5
栗本 遼 1G2-3
黒岩 英則 3H2-2
黒須 弘稔 **1H3-3**
黒住 亮太 *1D1, 1D1-1, 1D1-2, 3D4, 3D4-2, 3M3-1*
黒田 大介 2J3-2
黒田 雅治 1B2-2
黒田 洋司 1F4-4, 1M2-3
郡司 へぎオ幸夫 *1L1, 1L1-5, 1L2-1, 1L3-1, 1L3-2, 1L3-3, 1L3-4, 1L3-5, 1L3-6, 1L4-4*

け

玄 相昊 3H1-1
歌 昊天 **3L3-3**

こ

小池 光裕 3C2-2
古井地 正義 **1D4-3**

小泉 文紀 3J3-1
古泉 賢人 3C3-5
小出一輝 1H1-5
黄慶九 1E4-3, 1H2-5
郷古学 1M4-1
神品敦 2G1-3
上月豊隆 2C2-3
神徳徹雄 1A1, 1A1-1
河野大器 2G1-1, 2G1-2
河野仁 3J2-4
幸村貴臣 1F1-3
小浦慧視 3C1-3
小枝正直 2A3-1
郡光則 3C1-2
伍賀正典 2A3-2
小久保善史 2G3-2
小暮聡 1F1-5
小里篤史 2K1-4
小嶋宏紀 1H1-1
小嶋寛之 3H4-4, 3H4-5, 3H4-6
小島史男 1I3-7
小嶋勝 1J1-5, 1J2-1, 1J2-2, 2H3-4
小島洋一郎 1C1-3
小島諒介 1M4-4, 2C3-3, 2G1-6
小菅一弘 1H2-4, 2G1-3
小平正和 3C4-2
児玉謙介 1K2-1
児玉謙太郎 1L3-2
後藤歩 2L1-2
後藤耕平 3B3-3
後藤昌平 1H3-6
後藤大地 3J4-6
後藤誠裕 1B3-7
琴坂信哉 1A1-2, 1B2-4, 1E1, 1H3-3, 1J4-4, 2A1, 3M1-4
小島聖平 3K2-6
小林一郎 3J4-5
小林和弘 1F3-5, 2F2-3
小林一行 1F1-2
小林耕太 3F2-6
小林滋 1D1, 1D1-1, 1D1-2, 1D1-4, 1D1-5
小林誠季 1M4-3
小林巧実 1F3-4
小林司 1B4-3
小林尚史 3B2-3
小林宏 1G2-3, 2J1-1, 2J1-2, 3J3-3
小林裕之 2B3, 2B3-3
小林房昭 1H1-3
小林太 1I3-7
小林祐一 1M4, 1M4-1, 1M4-2
小林幸徳 2F3-2
小林洋 3J3-1
小林義光 1E4-1, 1E4-2, 2F1-2, 3F1-5
小原瑞希 1L2-4
五福明夫 1M1-5, 2C3-5, 2F3-1, 2M3-4
駒崎健二 2J2-2
小松原宏祐 1J3-3, 1J3-4
五味怜央奈 2G3-4
子安秀昇 1G4-5
小柳健一 3G1-4
小山佳祐 3L1-3, 3L1-4
小山翔平 1M2-2
小山稔生 2M3-2
近藤貴大 1A4-1
近藤敏之 1K1-2
昆野友樹 3I1-3
金野将志 1H3-7
昆陽雅司 1D2-4, 1K2-2, 1K2-3, 1K3-4, 2H1-3, 2K1-3, 3K1

さ

佐伯豪也 1D3-2
才木常正 1B2-2
佐伯一夢 2D1-1, 2D2, 2D2-5
税所修 1G4-5
斎藤功 1J4-3
斎藤賢太 1B2-3
斎藤信之 2D3-1
齋藤政伸 1F4-4
齋藤陽平 1H1-4
齋藤涼太 1C1-4
佐伯正美 3E1-5
三枝亮 1G2-1
坂井奎亮 3F2-1
酒井健輔 1E4-2
酒井悟 3A2-2, 3A2-4
境田右軌 1B4-4, 3D2-4
榮枝裕文 3L2-5
榊原涼太 1J1-3
坂口聖也 1I2-5
坂口正道 1K1-3, 1K1-4, 1K3-3, 2H1-5, 2K1-1
嵯峨智 2K2, 3K1-2
坂下和広 2A1-2
坂田祥子 1K1-6
阪田翔輝 2A2-1
酒谷薫 3H3-1
坂田菜実 3M4-4
嵯峨宣彦 1H3-4, 1H4, 1H4-3, 1H4-4
阪本成一 2J2-1
坂本貴史 1K1-2
阪本雄 1B4-4
佐久間臣耶 1J2-3, 1J2-4, 1J2-5
佐々木智典 1B4-2
佐々木栄一 3C1-4
佐々木一磨 3H2-4
佐々木孔明 1F2-2, 1M1-3
佐々木大輔 2J1, 2I2-3, 3M4-2
佐々木毅 1A1-5, 1A2-3, 1A3-2, 1A4-1, 1G3-6, 2A1-5
佐々木乃友里 2F2-6
佐々木寛史 3M4-2
佐々木実 1E4-1, 1E4-2
佐竹洋輔 2A3-1
佐藤和幸 1E1-3
佐藤克成 1B2-1, 2K2-3, 2K3-4, 2K3-6
佐藤克也 3M3-2, 3M3-4, 3M4-1
佐藤圭 1F2-1, 1F3-3
佐藤啓太 1G1-1, 1G1-3
佐藤顕治 3E4-2
佐藤訓志 3E1-5, 3E2
佐藤俊治 1A1-4
佐藤潤一 1G1-1, 1G1-3
佐藤星児 2F3-6
佐藤大 3G1-3
佐藤大祐 2H2-6, 2H3-3
佐藤高志 3L1-5
佐藤喬仁 2B1-3
佐藤拓磨 2B1-4, 2B2-1
佐藤俊之 1H3-4, 1H4-3
佐藤知正 1A2
佐藤徳孝 1D4-3
佐藤均 2L3-3
佐藤博章 2A2-2
佐藤拓史 1E1-6
佐藤浩 1C4-1
佐藤雅一 1E1-7
佐藤泰成 1F2-5, 2H2-4
佐藤幸徳 1C3-5
佐藤啓宏 3E4-3, 3E4-4, 3L3-5
佐藤諒 3B4-3

佐鳥新 1D3-7
真田弘美 2M2-3, 3J3-4, 3J4-6
佐野明人 1K4-4, 2E2-1, 2E2-2, 2E2-3, 2E3, 2K1-5, 2K2-4, 2K2-5, 2K3-1, 2K3-5, 3E2-1, 3E2-2, 3E2-3, 3K1-4
佐野恵美子 3C1
佐野滋則 2B2-5
佐野睦夫 1F4-3
佐野元昭 3C4-2
鮫島智樹 3D2-3
Sarah Cosentino 3H2-3
皿田滋 1F3-6, 2D1-4
猿田百合子 2G1-1, 2G1-2
澤井圭 3J1, 3J1-1
沢井秀樹 1H1-6
澤井秀樹 3I4-1, 3J4-3
澤宏司 1L1-4
澤田卓也 3C4-6
榎本哲夫 2L1-2, 2D2-4
三具和希 1L3-5
3.8m 望遠鏡開発グループ 2J3-4
三瓶直恵 1K2-4

し

塩沢恵子 1A1-1, 1A3
塩谷健仁 1B4-4
志賀大輔 3M3-2
四方紘太郎 3K1-7
四方拓 1L2-4
鳴原宏明 2G2-2
重松康祐 3E3-4
篠田裕之 1G3-1, 1G3-2, 1G3-4, 1K2-4, 2B3-4, 3A2-3, 3K1-7, 3K2-2
Minoru Shinohara 3I1-4
小竹元基 2F1-4
篠本恭平 1D3-2
柴田一成 2J2-2
柴田智広 2L3-4
柴田優弥 1F2-5
柴田佳幸 1A3-3
柴原舞 2K2-3
柴山拓也 2J2-2
澁澤栄 3C4-2, 3C4-3, 3C4-4
島圭介 3B4-7, 3M4-4
島崎惇 3B2-5
嶋貴洋 3C1-2
島田健史 1A1-3
島谷康司 3M4-4
島谷祐一 3B4-2
島根機太郎 1F3-4
島原祥平 3G2-2
清水尚吾 1F4-4, 1M2-3
清水昌幸 2A1-3
清水雄太 1C3-2
清水勇太 2F3-4
志村皇洋 2F2-2
下川原英理 2G3-1, 2G3-2, 2G3-3, 2G3-4, 3G1-1
下坂正倫 1G1-1, 1G1-3, 1G3, 1G4-5
下条誠 3L1-3, 3L1-4
下堂蘭恵 1K1-5, 2M1-3, 2M1-4
下ノ村和弘 3G2-2, 3G3
下牧祐大 3M4-8
下村宗一郎 3H2-3
霜村瞭 2F2-4
霜山竜一 1M3-4, 1M3-5
下脇僚太 3C2-4
シャチェンジン 3M4-5
余錦華 1B3-5

夏 鴻文 **3F1-1**
社本 英二 3I4-2
朱 正道 1B1-1
朱 銘劼 **3M4-5**
昌子 舜 2A3-5
白井 拓磨 2C2-3, 3J2-1, 3J2-2
白櫻 公介 3M4-4
白上 敬一 **2A3-5**
白川 朋宏 2G1-3
白土 浩司 2L1-2
忻 欣 3E3-6
新谷 篤彦 3A3-2
新谷 敏功 **3A2-4**
榛葉 大樹 **2H3-2**
Jones Garrett 3I2-1
Jeffrey Too Chuan Tan 2L2-4

す

末廣 尚士 1A3-4, 1A3-6, 1H2-2, 2H2-4, 2H2-5, 3I2-4, 3I2-5, *3I3*, 3L3-1, 3L3-2, 3L3-3, 3L3-4
末若 大輔 **3H1-1**
菅井 文仁 3J2-1, 3J2-2
菅沼 克昭 2K3-4
菅沼 直樹 *1G1*, **1G1-2**
菅沼 洋平 **1F2-3**
菅野 重樹 1H4-5, 2B2-3, 3L1-5
菅原 徹 2K3-4
菅原 雄介 *1E4*, *3C4*, 3C4-1
菅宮 友莉奈 3H1-4, 3M4-5
菅 佑樹 2A1-5
菅原 佳城 **3I3-3**
杉浦 巧美 **2D2-2**, 3F1-3, 3F3-5
杉垣 彰教 **3I1-2**
鋤先 星汰 2D2-2, 3F1-3, **3F3-5**
杉野 卓司 1I1-5
杉野原 和也 **3J4-2**
杉原 惇嗣 1H4-6
杉原 敏昭 **3C4-2**, **3C4-3**, **3C4-4**
杉原 知道 *3H2*
杉本 謙二 2B2-1
杉本 恒美 3C4-2
杉本 裕樹 **3K2-6**
杉山 治 1M4-4, 2C3-3, **2G1-6**
杉山 達彦 2A2-1
杉山 智紀 2K3-6
鈴木 葵 **2G3-4**
鈴木 彩 **1I2-2**
鈴木 育男 2C1-1
鈴木 健司 1C3-1, 1C3-2, 1G2-2, 3M4-6, 3M4-7, 3M4-8
鈴木 康太 2A2-6
鈴木 聡 *1B1*, 1B1-3, *1B2*, *1B4*
鈴木 脩平 **3J4-3**
鈴木 昭二 2A1-4, 3F4-3
鈴木 壮一郎 1D4-4, **1D4-5**, 2A2-5
鈴木 大輝 **2B2-2**
鈴木 大義 3D1-3
鈴木 大貴 1F1-3
鈴木 泰斗 1G3-3
鈴木 隆史 **3B1-6**
鈴木 隆史 3B1-7
鈴木 拓央 **2D3-7**
鈴木 太郎 *1F1*, 1F1-5
鈴木 剛 3J1-1, 3J2-4
鈴木 敏彦 3G1-2
鈴木 智裕 3H3-2, 3H3-3
鈴木 教和 **3I4-2**
鈴木 悟拙 2A2-4, **2A2-6**
鈴木 光久 3E2-1
鈴木 陽介 3L1-3, **3L1-4**

鈴木 啓竜 1H2-1
鈴木 康一 *2I1*, 2I2-5, 2I3-1, 2I3-2, 2I3-5
須田 沙良 **3G3-4**
須藤 彰吾 **1H1-3**
須浪 唯介 **1H1-2**
強矢 光希 **1B1-2**
鷺見 創一 **2F1-2**
巢山 慶太 **3F3-4**
諏訪 啓 3C1-5
諏訪 正樹 **1L1-1**

せ

清山 幹弘 **3M3-2**
瀬川 慈太 **1B3-6**
関口 和真 1M3-1, 2J2-5, 2J3-6, 3F1-7
関戸 佐知 2H2-6, 2H3-3
関 雅俊 2G1-1, 2G1-2
関山 浩介 3G2-1, *3G3*
瀬古 一郎 3C2-3
瀬島 吉裕 1L2-5
瀬戸 文美 1K2-2
蛭 正敏 3A3-1
Senzio Savino, Bruno **2C1-4**

そ

寒川 雅之 2K1-4
早田 剛 3A3-4
宗田 孝之 3B2-6
曾我 慎 3D4-2
園田 耕平 1L3-1, **1L3-2**, 1L3-3, 1L3-4, 1L3-5

た

高井 飛鳥 3A3-2
高井 和夫 1M3-2
高石 啓史 **1F4-1**
高岩 昌弘 2I2-3, 3M4-2
高岡 勇樹 **1C1-2**
高木 勇武 1F2-2
高木 賢太郎 *1I1*, 1I1-1
高木 基樹 1E1-3
高草木 薫 2D3-6
高崎 裕貴 **2J1-1**
高崎 正也 2I1-5, 3K2-1
高塩 純一 3B3-5
高嶋 淳 **3B4-6**
高嶋 一登 1I2-4, 1I2-5, 1I3-3, 1I3-4, 1I3-5
高瀬 紀子 **2F3-6**
高田 圭 **1C1-1**
高田 直人 1E1-4
高西 淳夫 3C4-1, 3H1-4, 3H2-3, 3J3-1, 3M4-5, 3M4-6, 3M4-7, 3M4-8
高野 一輝 3C1-3
高信 英明 1C3-1, 1C3-2, 1G2-2, 3M4-6, 3M4-7, 3M4-8
高野 学 3J4-6
高野 涉 *1M4*, 1M4-3
高橋 和彦 1G4-2
高橋 和哉 3M3-2, **3M3-5**
高橋 城志 3H2-4, 3L1-5
高橋 修平 1B4-6
高橋 俊也 **3I4-1**
高橋 卓人 **1L2-2**
高橋 夏樹 2J1-1
高橋 正樹 3G3-5, 3I4-5
高橋 雅人 **1K4-3**
高橋 幹人 1F1-2
高橋 実 3C2-2
高原 郷司 3D4-3

高松 淳 1A4-2, 1M2-4, 3B4-3, 3I1-2, 3L2-2
高本 陽一 3M4-6, 3M4-7, 3M4-8
高森 年 1D1-1, 1D1-2, 1D1-4, 1D1-5
滝澤 優 **3L3-4**
滝田 謙介 *1M3*, 1M3-3, 2C2-5, 2C3-6
滝田 好宏 1F3-5, 2F2-3
瀧野 篤史 2A2-1
滝 涉 3B4-1
田口 晴也 2F2-1
田窪 朋仁 *1F4*, 1F4-1, 3E3-3
武井 聖也 3K2-3
竹園 年延 *1F2*, 1F2-4, *2F1*, *2F3*, *3F1*, 3M1-5
竹内 栄二郎 *3F3*, **3F3-3**, *3F4*
竹内 志津江 **1H4-2**
竹内 大 **1J1-2**, 1J1-3
竹内 佑介 **1D3-7**
竹内 龍 **1A2-5**, **1G4-3**
竹川 博夫 **1M1-2**
竹澤 恵 1C2-2
竹沢 恵 1C1-2, 1C3-3
竹下 雅人 1F2-4
武居 直行 2F3-5, *2H1*, 2H1-2
武田 朴 3B2-3
武田 隆宏 2F3-6, 3B2-5, 3D2-5
武田 信和 *3M2*, 3M2-1, 3M2-3, 3M2-4, 3M2-5, 3M2-6
竹田 裕史 2D2-3
武富 涼真 2K3-2
竹中 慎 1I2-4, **1I3-3**, 1I3-4
竹野 英敏 3D2-2
竹林 洋一 3H3-1
竹林 洋亮 1F1-2
竹村 和絃 **1K4-5**
竹村 憲太郎 3G2, 3G3-4
竹村 友晃 1A1-5
竹村 裕 1A3-5, 3D1-1
武村 史朗 3M1-1
田崎 良佑 2B2-4
多田 隈 建二郎 **2H1-4**, 3A4-1, *3M1*
多田 隈 理一郎 2H1-4
多田 達実 3F4-3
多田 充徳 1I3-7
館 暲 2K3-6
立野 進也 **2C2-4**
立花 勢司 2A3-1
竜田 尚登 **3C3-1**
田附 雄一 1A3-6, **3F4-2**
辰野 恭市 *1H1*, *1H2*, 1H2-1
立石 侑麻 **1L4-6**
立川 将 **1A1-5**, 1A3-2
桶 貴志 **1D4-1**
立田 隼人 3H4-2
伊達 央 *1F3*, 1F3-5, 2F2-3
田所 諭 1D2-4, 1D3-3, 1D3-4, 1K2-2, 1K2-3, 1K3-4, 2H1-3, 2K1-3, 3C1-3
田中 花央理 **2G2-5**
田中 一男 1G1-6, 1H4-7
田中 和博 1I2-1
田中 克明 3C4-1
田中 克幸 2M3-2
田中 絹也 **3B1-2**
田中 俊輔 3M3-1
田中 孝之 2D3-5, *2J1*, 2J1-3, 2L1-4
田中 昂義 **3G1-2**
田中 友也 **1H3-5**
田中 信行 **1J1-4**, 3A4-2
田中 宏明 1E1-5
田中 弘美 2K1-4
田中 文基 1D3-5, 1D3-6
田中 雅博 **3D1-4**, 3I2-2
田中 基康 1G1-6

田中 洋輔	1D2-5
田中 由浩	<i>1K4</i> , 1K4-4, 2K1-5 , 2K2-4, 2K2-5, 2K3-1, 2K3-5, 3K1-4, <i>3K2</i>
田中 義丸	3F4-1
田中 亮次	1H2-1
田辺 健太	3K2-3
田辺 拓也	1F2-3
田辺 猛	3M4-1
谷 伊織	1L4-4
谷 栄一郎	1H2-1
谷川 尚	3M2-3
谷口 和弘	3I3-4
谷口 康太郎	2M1-3
谷口 将一郎	1K3-5
谷田 惣亮	2M1-1
谷村 善将	3G1-6
谷家 圭介	3D2-4
谷山 功紀	1A1-3
田端 晟定	3H4-4, 3H4-5 , 3H4-6
田畑 智志	3G3-1
田畑 寧矩	2A2-2
田原 健二	2H1-1, 3L2-1
玉井 奈緒	3J4-6
玉田 貴寛	1F2-5, 3L3-2
田村 英地	3G1-1
田村 薫	2M1-2
田村 廣人	3C3-3
田村 祐一	3G1-5
田村 雄介	3A2-1
爲井 智也	2L3-4
多羅尾 進	<i>1F3</i> , 1F3-4
丹澤 豪	3M4-6, 3M4-7, 3M4-8
唐 達頼	2G3-7

ち

崔 龍雲	2L2-3, 1B2-3, 1G4-4, 2G3-6
千田 拓	3I3-3
千原 照永	3H1-4
Qiao Jianping	3C2-3
中後 大輔	<i>1B1</i> , 1B1-4, 1B1-5, <i>1B2</i> , 1B2-5, 1B3-3, 1B3-4, 1B3-6, 1B3-7, 1B4-3, 1B4-4, 1B4-5, 2B3-1
張 仕東	1B1-1
鄭 聖熹	1E1-5, 2F1-3, 3D2-3, 3D4-1, 3D4-3
丁 洛榮	1M1-1
池 勇勳	3F1-2
珍部 博之	2M3-2
陳 祐樹	1A3-5
チーム SANZOU	2A3-2

つ

塚越 貴哉	1F4-2
塚越 秀行	<i>1D2</i> , 1D4-1, 2I2-4
塚目 孝裕	2D2-1
對馬 修宇	2C1-1
辻合 真也	1K2-1
辻井 祐	1D1-1
辻 千鶴子	3B2-3
辻 徳生	1G3-7, 2M3-1, 3G2-3, 3J4-2, 3L2-1
辻 俊明	1K3-6
辻 敏夫	1K3-2, 1K4-5
辻村 健	3D2-1
土谷 茂樹	1I3-6
土屋 彩茜	1A1-5, 1A3-2
土屋 陽介	2A1-4, 2L3-2
筒井 寛典	2J3-2
築野 元志	1H4-8
坪井 和	3E2-1

坪内 孝司	1F3-6, 1M1-3
津村 遼介	2M3-3

て

TMT 推進室	2J3-1
手嶋 祺	1J3-7
出村 公成	3B4-1
寺内 響一	1M3-3
寺嶋 一彦	1E4-6, 2B1-1, 2B2-4
寺田 恭祐	3F1-5
寺田 翔太	3G2-4
寺田 朋央	1K3-6
寺田 英嗣	1B3-1, 1B3-2
寺田 泰晃	1L4-5
寺西 大	2A3-2, 3D2-2
傳田 光洋	2K2-1

と

Doan Nhat Thanh	3E1-1
土井 智晴	<i>2A3</i> , 2A3-2, <i>3A3</i> , <i>3A4</i> , 3A4-4
土井 智史	2I1-4
道木 加絵	3F3-4, <i>3J4</i> , 3J4-1
道木 慎二	3F3-4, 3J4-1
東畑 郁生	3C2-3
堂前 幸康	2L1-4
遠山 千尋	3A3-2
遠山 元康	2G2-3
時崎 恭輔	1B1-5
徳田 献一	1D2-1, 1D2-2, 2D1-2
徳田 真之佑	1F1-2
徳永 慎也	3H1-4
徳安 達士	<i>3D1</i>
戸田 賢二	1L4-7
戸田 博之	2J3-2
Todd C Pataky	1H4-2
戸塚 文貴	3L2-3
戸塚 優哉	3E2-3
塗 甜	3L2-1
土橋 宏規	2L1-1
都丸 武宣	1L3-3, 1L3-4 , 1L3-5
富沢 哲雄	1F2-5, <i>1M1</i> , <i>1M2</i> , <i>1M3</i> , 1M3-2, <i>3F2</i> , 3L3-3
富田 滉一	1F1-4
富田 康治	3J2-4
富田 城志	1B4-6
富田 健	1H3-5
富松 熟志	2J1-2
富山 大輔	1K1-5
戸村 摩美	3L1-5
友國 伸保	2F1-4
友近 圭汰	2A2-3
外山 敬三	2K3-6
豊泉 幸人	3J3-3
虎谷 大地	1D3-2
鳥井 昭宏	3J4-1
鳥居 裕貴	3H1-1
鳥毛 明	1F2-4, 3M1-5
鳥越 一平	2K3-2

な

永井 伊作	2C2-2, 2C3-2
長井 隆行	1M4-5, 2G2-2, 2G2-4, 3J4-5
中井 智貴	2A2-1
中内 靖	<i>2G1</i>
中江 悠介	3M4-5
長尾 一輝	1B4-6
永岡 隆	<i>3B1</i> , 3B2-3, 3B2-6
長岡 英司	3M3-5

中川 喬介	1B3-2
中川 紘一	3G1-2
中川 幸子	2L3-2
中里 一幾	3G2-3
中島 関己	2B3-1
永嶋 規充	3C1-2
中島 弘道	3F2-4
中島 浩輔	2C2-5
中島 俊史	3M4-6
中島 正博	1J1-1, 1J1-2, 1J1-3, <i>1J2</i>
中島 瑞季	1B1-1
中島 瑞	1G1-6
中島 康貴	<i>2M1</i>
中須加 陽介	2M3-1
長瀬 賢治	1I3-6
永瀬 純也	1H3-4, 1H4-3
中臺 一博	1M4-4, 2C3-3, 2G1-6, 2L3-1
永田 和之	2L1-5
永田 伸二	3C2-4
永田 大記	1G1-2
長田 哲也	2J3-5
中橋 龍	1K3-3
永谷 圭司	1D3-1, 1D4-2, 1F1-3, <i>3M1</i> , 3M1-1
中谷 真太郎	1B2-2
永谷 達也	2L1-1
永田 寅臣	<i>2C2</i> , 2C2-1 , <i>2C3</i> , 2C3-1
永田 正伸	2M2-1
永田 実	1M3-2
中辻 武	3M3-1
中妻 啓	2K3-2
永富 智也	2C2-1, 2C3-1
中西 直也	3D1-3
中西 弘明	2D2-4 , 2L1-2
中西 康貴	1H4-4
永沼 充	3H4-1
中根 秀之	1G2-3
仲野 和也	3E3-5
長野 陽	2L1-1
永野 光	1K4-2 , 3K1-5
永野 雄大	3B2-4
永野 仁啓	2I2-4
長濱 虎太郎	3F4-1
長濱 峻介	1H4-5
中原 康	1J2-5
中坊 嘉宏	2A1-5
永松 祐弥	3J2-1 , 3J2-2
長峯 和樹	1C2-1
中村 明広	1D3-7
中村 厚	3B2-6
中村 薫	2L2-1
中村 憲一	2A1-1
中村 洸太	2A2-2
中村 真吾	1F1-4
中村 創一	1H1-6
中村 壮亮	1G3-3, 1G4-6, 3I1-3
中村 大樹	1A1-4
中村 尚彦	1H1-1, 1H1-3, 1H2-3
中村 達雄	2M3-5
中村 太郎	<i>1H3</i> , 1H3-5, 1H3-6, 1H3-7, 1I1-2, 1I3-2 , 2I2-1, 3K2-5
仲村 知晃	2C3-6
中村 友昭	1L3-6 , 1M4-5, 3J4-5
中村 久栄	1E4-4
中村 祐敬	1B3-2
中村 陽介	3A4-3
中村 仁彦	1M4-3
中村 佳雅	2G3-7
伸本 慎平	1B2-5
伸本 秀和	1J4-5
中本 啓之	<i>1A1</i>

中本 裕之	1I3-7
中谷 晃生	1D2-1
中家 寛貴	2M3-4
中山 剛	3D1-2
長山 智則	3C2
長山 陸	2I2-3
流田 裕介	1E4-5
夏迫 和也	2F2-4
夏原 裕也	3I3-5
難波江 裕之	1K1-1
生田目 祥吾	1A3-1, 1A4-3, 2D3-4
行方 正光	1H1-6
奈良 高明	2D2-3
成田 岳	2D2-3
成田 雅彦	2A1-4, 2L2, 2L3-2
成瀬 継太郎	<i>1C1, 1C2-3, 1C3-4</i>
成瀬 正啓	3E3-4

に

新里 高行	1L3-5
新妻 実保子	1A3-3, 1B4-1, <i>1G4, 2G3, 2G3-5, 3G1</i>
新部 忠幸	1K4-5
新堀 亜衣	3H1-4
二井見 博文	2A3-1, 3A1-3
新山 龍馬	2I1-2, 2I1-3, 3M1-2
仁木 登	2L3-3
西江 俊作	3C2-3
西岡 靖貴	2I1-4, 2I2-2, 2I3, 3B3-5
西川 敦	2M3-5
西川 一男	1K4-5
西川 徹	3B4-1
西川 佳男	3H3-4
西口 敏司	1F4-3
西 賢太郎	1G1-1, 1G1-3
西澤 祐吏	2M3-5
西田 健	2H1-4, 3A4-1
西谷 隆夫	3G1-1
西田 麻美	2I1-1
西田 佳史	3D4-4
西出 篤史	1L2-3
西 洋子	1L2-1, 1L2-3
西分 健人	2B2-5
西村 健太	1H1-2
西村 浩平	3I4-2
西村 諒	1B3-4
西山 雄大	1L3-3, 1L3-4, 1L3-5
西和田 昌恭	1K1-3
仁田 壮一	3M4-5
二宮 芳樹	3F3-3
二瓶 陽介	1A3-6, 3L3-1

ぬ

糠谷 綱希	3C4-5
布垣 俊武	1A2-2

ね

根井 学	2H3-3
根本 茂	2J2-2

の

農沢 隆秀	1K4-5
野尾 直矢	3I4-4
野口 翔平	3G3-1
能口 友伸	1A2-4, 2G1-4, 2G1-5
野口 尚人	1M1-1
野口 博史	2M2-3, 3J3, 3J3-4, 3J4-6

野口 悠人	3M2-3, 3M2-5, 3M2-6
野崎 克也	2F3-4
野沢 峻一	3H1-3, 3H2-2
野澤 孝司	3H2-3
野澤 満明	1G4-4
野尻 紘聖	1K2-5, 3J3-2
野田 哲男	<i>1E4, 2L1, 2L1-1</i>
野田 聡人	1G3-1, 1G3-2
野田 邦昭	3G2-4, 3H2-4
野田 善之	<i>2B1, 2B2-2</i>
野中 謙一郎	1M3-1, 2J2-5, 2J3-6, 3F1-7
野々口 誠人	3I2-2
野々村 美宗	2K1-6, 2K2-2
延原 肇	2D2-2, 3F1-3, 3F3-5
野松 大駿	1F2-3
野間 知一	2M1-3
野間 春生	2K1-4
野見山 大基	1A4-3
野村 健太	3D1-1
野村 泰朗	1E1-7, 2A3-3, 2A3-6
則次 俊郎	1I2-4, 1I2-5, <i>2I3</i>
野呂 泰史	1E4-6

は

萩野 光香	2M2-1
萩原 良信	2L2-3
朴 鐘承	1A2-2
羽倉 淳	1C1-4, <i>1C2, 1C2-1, 2C1</i>
橋川 史崇	1G3-5
橋口 宏衛	3I1-4
橋爪 誠	1K3-3, 2H1-5
橋本 健二	3H2-3, 3J3-1
橋本 浩一	3G3-3
橋本 駿	1G3-3
橋元 大介	3A3-4
橋本 隆寛	3D2-1
橋本 卓弥	1G2-3
橋本 智己	3H3, 3H4-3
橋本 秀紀	1G3-3, 1G4-6, 3I1-3
橋本 洋志	<i>1B1, 1B1-1, 1B1-2, 1B1-4, 1B1-5, 1B2-5, 1B3, 1B3-3, 1B3-4, 1B3-6, 1B3-7, 1B4-2, 1B4-3, 1B4-4, 1B4-5, 2B3-1</i>
橋本 雅文	1G4-2
橋本 真佳	2K2-4
橋本 稔	1H3-2, <i>1H4, 1H4-2, 1I2-2, 1I2-3</i>
橋本 美芽	3G1-2
橋本 雄侍	2F1-5
橋本 侑亮	1H4-3
橋本 竜一	1H3-1
Vasileios Basios	1L3-1
土師 貴史	1D2-2, 2D1-3
長谷川 淳	1E1-7
長谷川 圭介	1G3-4, 3K2-2
長谷川 準	1M1-5
長谷川 忠大	1F1-4, <i>1F2, 3F1-6</i>
長谷川 泰久	<i>1G2, 1J1-1, 1J1-2, 1J1-3, 3G2-1</i>
長谷部 和彦	3K2-1
畠山 直登	2H3-3
畑田 和良	2B1-4, 2B2-1
羽田 靖史	3F4-4, 3J1-2, 3J1-3, 3J1-4, 3J1-5, <i>3J2, 3J2-3, 3J2-5</i>
羽田 裕子	2J2-2
服部 将士	1K3-3
Hadi Tjandra	3H2-4
花木 樹也	2I1-5
花澤 雄太	3E1-2, 3E2
羽根 幹人	2L1-1
馬場 健太郎	1K1-4
浜 克己	1H2-3, 3F4-3

濱口 翔太	3M4-7
濱路 克洋	3F1-1
浜田 利満	3H3-2, 3H3-3, 3H3-4, 3H4-1, 3H4-3
早川 聡一郎	1H1-6, 3D2-4, 3I4-1, 3J4-3
林 朗弘	2C1-2
林 将平	2C2-1, 2C3-1
林 大聖	2F1-3
林 映光	2E1-2
林 直宏	1A3-4
林原 健人	1H2-3
林原 靖男	<i>1F4, 1F4-5, 2F2-4</i>
林 悠太郎	1G1-2
林 喜章	<i>3D1</i>
林 義一	2D1-4
林 良太	1K1-5, 2D1-3, 2D1-6, 2M1-3, 2M1-4, 3M4-3
原 功	1A1-1, <i>1A2, 2A1-5</i>
原 弦太郎	1J3-7
原 進	<i>3I3, 3I4, 3I4-6</i>
原田 研介	2L1-5, 3L2-1
原田 臣	2A2-1
原田 祐志	3E1-4
原 照幸	3C1-5
原 正之	1K1-1, 1K2
原 良昭	3B3-2
原 祥堯	1F3-6
春川 涼	3M4-5
春名 太一	1L1-2
伴丈 遼一	1D3-5
阪東 茂	<i>1F2, 1F2-2, 3F1-6</i>
板東 信太郎	1C3-6
パンヤースイリ ポンサゴーン	3B1-1

ひ

東 紘石	3K1-5
東 沙紀	1B1-4
東村 拓	1D1-4
東森 充	3I3-5, 3L1-2
比嘉 翔弥	1D3-1, 3M1-1
樋口 丈浩	1D3-2
樋口 俊郎	1K1-1
久原 太志	1A3-5

<

久村 雄輔	3J2-2
-------	-------

ひ

菱川 貴雄	2I3-2
肥田 岳彦	2K2-4
日野 順市	3M1-3
兵頭 和幸	3E1, 3E2-4
表 允哲	1G3-7
平井 成興	1A1-1, 2A1-5, 2A1-6
平井 慎一	2I3-4
平井 貴大	3J4-1
平川 直人	3E3-3
平木 隆夫	2M3-4
平社 信人	1G1-5
平嶋 洋大	2D1-5
平田 晃久	3D4-4
平田 敦士	1D2-2
平田 一郎	1I3-7
平田 健太郎	2B1-4, 2B2-1, 2I2-3, 3M4-2
平田 弘志	2F1-1
平田 泰久	<i>2G1, 2G1-3, 2G2</i>
平野 達也	3C3-3
平野 佑	1J1-5

平松 佑麻 **3B1-4**
廣井 富 3F2-1
廣岡 大祐 **2I3-5**
広工大レスコンチーム 2A3-2
廣瀬 優 1F4-2

ふ

Juan Rojas 2L1-5
深石 智大 2J2-5, **2J3-6**
深尾 隆則 3F3-1
深澤 元晶 2K2-4
深瀬 勇太郎 **3F3-2**
深谷 友祐 **1C2-3**
原口 真 **3I2-3**
福井 康弘 1H4-1
福井 雄大 **1G3-2**
福川 智哉 **3G2-1**
福倉 寿信 1G1-1, 1G1-3
福祉科学研究会 2A3-2
福士 広大 **3B4-4, 3B4-5**
福田 修 3A3-4
福田 一輝 1F1-2
福田 潤一 **1D2-4**
福田 敏男 1J1-1, 1J1-2, 1J1-3, 2L1-6, 3G2-1
福田 朋彦 3D4-1
福田 智弘 **2K3-5**
福田 吉孝 1F1-2
福田 怜央 **1M3-4**
福永 大輝 **2E2-3**
福丸 浩史 **2C1-2**
藤井 祥平 **1J4-2**
藤井 千枝子 3M4-5
藤井 浩光 3E4-1
藤枝 俊成 **3H3-2, 3H3-3**
藤江 正克 3J3-1
藤岡 直幹 **1F2-5**
藤岡 晃 **2C3-2**
藤岡 美博 **1H1-4**
藤川 貴広 **2M1-4**
藤倉 理詠 3L1-5
藤崎 優樹 2A2-1
藤澤 正一郎 *1E1, 3M3, 3M3-2, 3M3-4, 3M4, 3M4-1*
藤澤 隆介 *1C3, 1C4*
藤田 豊久 3C4-2, 3C4-3, 3C4-4
藤谷 述幸 3F1-1
藤田 ハミド 1C1-4, 1C2-1
藤田 幸啓 **1M2-1**
藤田 陽平 **1H2-5**
藤田 廉 **2F1-1**
藤野 雄介 1F4-4
藤野 陽三 **3C1-1**
藤平 祥孝 **3L1-1**
藤間 瑞樹 **1A1-2, 1J4-4**
藤本 一真 1A3-1
藤本 堅太 2L1-1
藤本 哲朗 **3E1-3**
藤本 英雄 3K1-3
藤本 泰成 2G3-2
藤森 崇広 **3D2-4**
藤原 弘俊 2F3-5
藤原 浩平 1F4-2
藤原 崇文 **1J1-1**
藤原 始史 1M1-5
藤原 正浩 1G3-4, **3A2-3**
藤原 道隆 2K3-5
藤原 祐磨 3F2-1
二上 啓大 3F2-1
二木 元 3H2-3
湖脇 正樹 1I2-1

船木 滋夫 1J3-7
舟洞 佑記 3F3-4, 3J4-1
古川 正敏 1M4-6, 3E3-6
古木 翔大 **1C3-3**
古荘 純次 **3H4-4, 3H4-5, 3H4-6**
古城 直道 2I3-5
古谷 悠 **2H2-3**
古谷 亮 **1H4-7**
古田 裕介 **3E3-2**
古山 佳和 **3K2-2**

ほ

帆足 悠人 **1I3-5**
坊岡 正之 3M3-4
伯耆田 悟 **1C3-1**
ほか ALMA プロジェクトチーム
2J2-1
保坂 健人 1F2-5
星 貴之 2K2-5, **2K3-1, 2K3-3**
星野 越寛 **3C1-5**
Jose Berengueres 2H1-4
細田 彰一 2F2-1
程島 竜一 1A1-2, 1B2-4, 1H3-3, 1J4-4, 3M1-4
洞出 光洋 1J1-5, **1J2-1, 1J2-2, 2H3-4**
堀内 哲也 **1H1-5**
堀口 由貴男 2L1-2
Porquis Lope Ben 1K3-4
本合 優太 3D1-3
本庄 将也 1C1-1
本田 克弥 **3E4-3, 3E4-4**
本田 美和子 **3H3-1**
本間 貴博 1H3-1

ま

前川 翔大 **1G4-2**
前川 大輝 **2F2-4**
前川 雄祐 **2B3-2**
前迫 孝憲 1L4-7
前田 研一郎 **2I1-2**
前田 太郎 1M4-6, 3E3-6
前田 弘文 *1D1, 1D1-1, 1D1-2, 1D1-5*
前森 大貴 **1K3-4**
前 泰志 1J1-5, 1J2-1, 1J2-2, **2H3-4**
前山 祥一 2C2-2, 2C3-2
曲谷 一成 3B1-1, 3B1-2, 3B1-3, 3B1-4, 3B1-5, 3B1-6, 3B1-7, 3B2-1, 3B2-2, 3B2-3, *3B4*
横 宏太郎 3M4-6, 3M4-7, 3M4-8
牧角 将 3C1-3
牧野 浩二 1B3-1, **1B3-2, 1B4**
牧野 慎一郎 **1M2-5, 3G1-4**
牧野 泰才 1G3-1, 1G3-2, 1G3-4, 1K2-4, **2K3, 3A2-3, 3K1-7, 3K2-2**
牧野 力也 2F3-5
正宗 賢 1J4-6, 3B3-1
馬 少翔 **1G3-4**
益重 拓馬 1B1-4
升谷 保博 2A3-1
増田 寛之 1M2-5, **3G1-4**
増田 昌浩 1D4-7
増田 祐一 **1G3-1**
町田 英嗣 **1H2-2**
町田 康輔 **3B3-5**
松岡 翔太 **3K1-4**
松岡 行哉 **3F2-3**
松尾 誠治 3C4-2, 3C4-3, 3C4-4
松尾 太郎 2J2, 2J3-5
松尾 優成 **3D2-5, 3G1-7**
松蔭 武士 **3M2-4**

松澤 貴侑 **1G2-2**
松下 翼 **3I3-4**
松下 亮 3E1-5
松田 崇志 3J1-2, **3J1-3, 3J1-4, 3J1-5**
松田 啓明 1A3-4, **1A3-6, 2H2-4, 2H2-5, 3I2-4, 3I2-5**
松田 三知子 1J3-4
松永 健太郎 3H1-4
松永 裕己 3A4-1
松野 隆幸 1H1-2, 2F1-5, **2L1-6, 2M3-4**
松野 文俊 1D1-3
松原 孝典 2A3-1
松原 崇充 2L3-4
松原 秀彦 **2A2-5**
松日楽 信人 1A3-1, 1A4-3, 1A4-4, 1G3-6, *2D3, 2D3-4, 2L2, 2L3-2, 3D1-2, 3D1-3, 3M2, 3M2-1, 3M2-2*

松村 一弘 3F4-3
松村 周平 3F4-2
松村 太陽 3M3-3
松村 嘉之 1C3-6
松本 祥 1F2-2
松元 秀次 2M1-3
松本 慎平 2A3-2, 3D2-2
松本 俊宣 **2M3-5**
松本 優司 **3A2-2**
松本 侑也 3J3-1
松本 吉央 2G2-5
松谷 一志 **1B2-2**
的崎 託也 3M3-1
馬淵 琢弥 3B2-5
圓尾 勝彦 **2L1-3**
丸山 泉 3C2-4
丸山 孝仁 3M2-4, **3M2-5, 3M2-6**
丸山 央峰 *1J1*

み

三浦 元希 2A3-3
三浦 純 *2H2, 2H3*
三浦 貴彦 **3E3-1**
三浦 奈々子 **3I4-5**
三浦 光 3M3-3
三浦 宏文 1C3-1, 1C3-2, 1G2-2, 3M4-6, 3M4-7, 3M4-8
三浦 由佳 3J4-6
見上 聡彦 **3C3-4**
三上 剛 1C1-3
三木 恵理子 **3L1-2**
三木 俊介 **3G1-7**
右田 かよ 1H4-5
右田 正夫 **1C4-2, 1L3-2**
三木 則尚 3K2-4
水川 真 1G3-6, 2F2-2, 2H2-1, 2H2-2, 2H2-3, 3F2-2, 3G1-6
水品 明日香 **1H3-7**
水谷 将馬 1D3-3, **1D3-4**
水地 良明 2L2-3
水野 毅 2I1-5, 3K2-1
溝口 博 1A3-5, 3D1-1, 3D4-4
溝谷 圭悟 3J2-1, 3J2-2
三田 誠一 1C2-4
三田村 保 1C2-2, 1C3-3
三石 和輝 1F2-2
三橋 郁 1B1-2, *1B3, 1B3-5, 1B4-6*
光亦 敦志 3M1-6
三ッ峰 秀樹 3F3-2
三矢 駿 **2H1-5**
三矢 隆史 2B2-3
南澤 孝太 2K3-6, 3K1-4
見浪 護 1H1-2, 2F1-5, 2L1-6, 2M3-4
皆本 光 **1F4-3**

箕嶋 涉	1H4-1
三保 信之	1J3-3
三村 祐希也	2A2-1
宮口 智尋	3C3-2
三宅 淳	1J1-4, 3A4-2
三宅 勇太	2G1-4, 2G1-5
三宅 美博	<i>1I2, 1I4, 1I4-1, 1I4-2, 1I4-3, 2G1-1, 2G1-2</i>
宮越 喜浩	1J4-1
宮崎 友裕	1K2-2
宮崎 芳和	3M4-6, 3M4-7, 3M4-8
宮澤 初穂	1C1-5
宮下 英三	3I1-1
宮島 沙織	2J1-3
宮田 貴弘	3B2-2
宮本 健一	3M4-8
宮本 賢一	3M4-6, 3M4-7
宮本 竜典	2F2-5
宮本 信彦	1A2-1
宮脇 健三郎	1F4-3
苗 琦	2D2-2, 3F1-3, 3F3-5
三好 孝典	<i>1E4, 1E4-6, 2B1</i>
三好 扶	1E1-3
三好 智之	1A3-7, 3B3-4
三輪 昌史	<i>1D4, 3A1-3, 3E4-5, 3M1-3, 3M1-6</i>
三輪 敬之	<i>1I2, 1I2-1, 1I2-2, 1I2-3, 1I4, 1I4-5</i>
明 愛国	3L1-3, 3L1-4

む

向井 利春	1I2-4, 1I2-5, 1I3-4, 1I3-5, 3F2-4
迎 信孝	2H1-5
向山 寛人	1A4-2
武藤 一利	3F3-2
武藤 健二	1C2-4
宗澤 良臣	3A1-2
棟朝 雅晴	1C3-6
ムハバド ハリス	2D2-2, 3F1-3, 3F3-5
村井 秀聡	2D3-6
村垣 善浩	1J4-5, 1J4-6
村上 滋希	1F1-5
村上 則幸	3F3-1
村上 久	1L3-3, 1L3-4, 1L3-5
村上 遼	1J2-3
村越 潤	3C2-2
村田 政隆	3F4-3
村田 雄太	3J2-4
村田 涼真	3F4-5
村主 崇行	2J2-2
村松 聡	1B1-4, 1B2-5, <i>2B3, 2B3-1</i>
村松 慶紀	2J1-1
村山 智文	2F3-3
村山 暢	1M2-1
室岡 雅樹	3E4-2, 3H2-2
室本 進吾	2K3-6

も

毛利 哲也	<i>3L1, 3L1-6, 3L2, 3L2-5, 3L2-6</i>
望月 典樹	3I1-3
持橋 大地	3J4-5
持丸 正明	2H3-1
望山 洋	<i>2H1, 2H1-6, 2K1-5, 3K1-3</i>
本村 陽一	3D4-4
本吉 達郎	3G1-4
元吉 昌也	3F2-5
百瀬 桂子	<i>3B3</i>
百鳥 達裕	1M3-2
森岡 一幸	1G3-5, 1G4-7, <i>2F2, 2F2-5, 3F2-3</i>
森岡 大地	1H1-4
森川 治	1L4-7

森川 嵩弘	3L2-5
森川 達矢	1C3-6
森重 佳久	2I3-1
森下 和哉	1G3-4, 2B3-4
森下 光	2J1-1
森下 政浩	3E3-4
森田 一輝	3A2-1
森 貴彦	2B1-2, <i>2B2, 3D2</i>
森 崇大	2A3-5
森田 敬介	1E1-5
森 武俊	<i>2M1, 2M2-3, 3J3, 3J3-4, 3J4, 3J4-6</i>
森田 朋大	1H1-6
森田 良文	1D4-3, <i>3I3, 3I3-1, 3I4</i>
森 利宏	1M1-2, 1M3-2
森 隼人	1E1-3
森 真人	2A2-1
森 恩	2H1-5
森本 尚祐	1I2-4
森山 徹	1L3-2, 1L3-3, 1L3-4
森 裕司	1L4-5
諸岡 健一	1G3-7, <i>2M3, 2M3-1, 3G2-3, 3G3, 3J4-2, 3L2-1</i>
諸根 理仁	3B4-5, 3J3-5
門内 靖明	1G3-4, 3K2-2

や

矢入 健久	1D3-7
矢口 裕明	3F4-1
屋ヶ田 睦貴	2G2-3
Jakovljevic, Nemanja	1M2-4
矢崎 拓也	1B1-1
八島 真人	3L2-4
谷島 諒丞	1D4-2
安井 雅彦	2G2-1
安田 圭吾	1I2-3
安田 佳祐	3I4-1
安田 寿彦	2I2-2, 3B3-5
保田 俊行	<i>1C3, 1C3-6, 1C4</i>
安田 福啓	1A4-4
谷津 亮太	2F2-2
弥永 鴻志	1I2-1
柳澤 顕史	2J3-2
柳野 浩志	3H2-3
柳村 一成	1D3-3, 1D3-4
矢納 陽	1H1-2, 2F1-5, 2L1-6, 2M3-4
矢野 博明	1K3-5
矢野 浩史	1D3-3, 1D3-4
八原 昌亨	3H2-3
藪 厚生	1E1-2, 3A3-1, 3A3-2, 3A3-3
山内 元貴	1F1-3, 3M1-1
山内 健司	1F2-1, 1F3-3
山内 仁	3A1-2
山川 史	1F3-4
山川 貴大	2A3-5
山北 昌毅	2E1-2, 3E1-1
山口 恭平	1L4-5
山口 好一	1D3-7
山口 恒介	1B3-5
山口 修平	3M4-3
山口 大貴	3B1-6, 3B1-7
山口 大介	2H1-5, 3K2-1
山口 拓郎	1M4-5
山口 亨	2G3-1, 2G3-2, 2G3-3, 2G3-4, 3G1-1
山口 智実	2I3-5
山口 弘志	3C2-3
山口 陽平	2G3-2
山口 諒	2F2-6
山口 凌平	2F2-1
山崎 大河	3B3-6

山崎 達也	1F1-4
山崎 信行	3J2-1, 3J2-2
山崎 芳昭	1D2-3, 2A2-4, 2A2-6
山下 淳	3E4-1, 3F1-2
山下 貴士	2F1-3
山下 智輝	<i>1A1, 1A1-1, 2A1-5</i>
山下 祥宏	3G1-1
山路 恵司	3B3-3
山田 啓介	3I4-3, 3I4-4
山田 耕一	2D3-6
山田 孝治	2C1-4
山田 大地	1F2-2
山田 貴博	1B3-3, 1B3-4
山田 直樹	1K4-5
山田 南欧美	2M2-2
山田 秀和	1H2-1
山田 陽滋	1K4-2, 2M2-2, 3K1-5
山千代 真規	1L4-4
山根 宗昭	3H1-4, 3M4-5
山野辺 夏樹	2L1-5
山本 晃生	<i>1K1, 1K1-1, 2K1-2</i>
山本 明弘	2H2-6, 2H3-3
山本 敦士	3F1-4
山本 惇史	2F3-2
山本 幸太郎	1J2-2
山本 将平	2H1-4
山本 伸一郎	3I1-5
山本 条太郎	1F2-1, 1F3-3
山本 貴弘	1D3-2
山本 朋典	2E2-1
山本 裕紹	2G2-1
山本 雅人	1C1-1, 1C1-5, <i>1C2, 1C2-5</i>
山本 真代	1L2-5
山本 元司	2L1-7
山本 稜治	3A3-1
山屋 裕紀	2G1-3
山脇 輔	3L2-4

ゆ

由井 康介	1F2-3
由井 大介	1J3-2
油田 信一	1F1-4, 1F3-1, 1M1-2, 3F1-6
湯本 良介	1D3-2

よ

余 永	1K1-5, 2D1-6, 2M1-3, 2M1-4, 3M4-3
横井 一仁	2G2-5
横小路 泰義	1D1-6, <i>2L1, 2L1-1, 3A1-2</i>
横田 祥	1B1-1, 1B1-4, 1B1-5, <i>1B2, 1B2-5, 1B3, 1B3-3, 1B3-4, 1B3-6, 1B3-7, 1B4, 1B4-3, 1B4-5, 2B3-1</i>
横田 隆之	1F4-4
横矢 直人	1D3-7
横山 清子	3D2-4
吉尾 康平	1B1-3
吉川 和宏	1F1-5
吉川 成輝	3L3-5
吉川 雅博	1M2-4, 2G2-5, 3A3-3, 3B4-3, 3L2-2
義澤 康男	2A2-3
吉田 英一	<i>3H1, 3H2-1</i>
吉田 和哉	1D3-1, 1D4-2
吉武 康榮	<i>3I1, 3I2, 3I2-1</i>
吉田 浩治	2D1-3
吉田 浩平	3H1-2
吉田 尚史	2H2-2
霞谷 安正	<i>3A3, 3A4, 3A4-4</i>
吉田 美香子	3J4-6
吉田 三喜也	3F1-7

吉田 森彦	1F2-2
吉田 幸重	1J3-2 , 1J3-3, 1J3-4, 1J4-1
吉留 忠史	1G4-1, 2D3-2, 2D3-3 , 2F2, 2F2-6
吉瀬 裕	3E4-1
吉藤 健太郎	3H4-1
吉見 卓	1G3-6, 2F2-2, 2H2, 2H2-1, 2H2-2, 2H2-3, 2H3, 3F2-2, 3G1-6
吉本 公則	3L2-2
吉本 昌弘	1D1-3
依田 淳也	3I1-3
米岡 英	1K2-5
米澤 一也	1C1-3
米澤 輝	3D1-1
米田 郁夫	3B3-2
米陀 佳祐	1C2-4
米山 翔悟	1F2-1, 1F3-3
米山 猛	2M3-2

5

頼 展範	2D3-5
------	--------------

り

李 毅	1H3-2 , 1I2-2
李 周浩	1A2-2, 1A2-4, 1A2-5, 1A3-7, 1G3, 1G4-3, 2G1-4, 2G1-5, 2H3-2, 3B2-4, 3B3-4
李 虎奎	3B3-2
劉 子揚	2D2-2, 3F1-3 , 3F3-5
劉 海博	1D4-1

れ

レスキューロボットコンテスト実行委員会	3A1-3, 3A1-2
---------------------	--------------

ろ

駱 均泰	2I2-4
------	-------

わ

若尾 あすか	2K1-4
若杉 素秋	2J1-3, 2L1-4
若月 棕	1E1-3
若林 健太	3D2-3
脇田 大輔	3M4-3
脇田 優仁	2G2-5
脇元 修一	2I2, 2I2-5, 2I3-1, 2I3-2
和高 修三	3C2-2
和田 一義	2G2-3, 2G3, 3D2-5, 3G1, 3G1-2
和田 康介	3E3-6
和田 隆広	1K4-6
和田 健	3A4-4
渡邊 彩夏	2A2-5, 2A3-4
渡辺 一郎	3H4-2
渡辺 嘉二郎	1F1-2
渡辺 一弘	2G3-6
渡辺 勝昭	3M3-5
渡辺 桂吾	2C2, 2C2-1, 2C2-2, 2C3, 2C3-1, 2C3-2
渡邊 研	1F4-2
渡邊 孝一	3C4-5
渡邊 倅示	1K4-4 , 2K1-5
渡邊 翔	3I1-5
渡部 聡	1M4-2
渡邊 宗一郎	3M1-4
渡辺 啓仁	2E2-2
渡辺 貴文	2M3-3
渡辺 拓巳	3K2-5
渡邊 拓也	3F1-3, 3F3-5

渡邊 拓也	2D2-2
渡邊 岳夫	1D2-3
渡辺 哲陽	2M2, 2M3-2, 3J3, 3J4-4, 3L1-1
渡辺 富夫	1L2-4, 1L2-5, 1L4-6
渡邊 將寛	1K2-1
渡辺 美知子	2C1-1
渡辺 義浩	3G3-1
渡邊 涼	3I4-2
渡辺 亮	3G3-5, 3K1-1
綿貫 啓一	1E1-1
渡部 建人	2J2-5 , 2J3-6
渡部 隆之	1B4-1
和田 正義	2F3-3, 3C3-4
和田 裕太	3J4-3
王 林	3C2-3

Alphabetical Order

Bo Zheng (鄭 波)	1M1-4
Escande, Adrien	3H2-1
Garcia Casulleras, Marc	2A3-3
Igamberdiev, Abir, U	1L1-4
Joao, Vitor, Thomsen, Silveira	1D3-1
Jovic, Jovana	3H2-1
Karl Kruusamäe	1I1-5
Kheddar, Abderrahmane	3H2-1
Koganti, Nishanth	2L3-4
Ladig, Robert	3G2-2
Laopromsukon, Chatchai	3C3-2
M. Sakti Alvissalim	2G2-1
Moro, Alessandro	3E4-1
Penaloza, Christian	2H3-4
Philipp, Franck	3H2-1
Rathmann, Martin	3H3-5
Rosette Marescotti	3H3-1
Somlor, Sophon	3L1-5
Song, Nam	2H3-4
Trung, Pham, Q	2K2-5 , 2K3-1
Venture, Gentiane	3H2-1
Yves Gineste	3H3-1