

# SI2015 セッションスケジュール

12月14日(月)

	A室(221室)	B室(222室)	C室(223室)	D室(224①室)	E室(224②室)	F室(231室)	G室(232室)	H室(233室)
1	10:30 エージェント・シンセシス・エンジニアリングの設計・応用(1) 12:00	10:15 人と機械システムとしての医療・福祉工学(1) 12:00	10:15 多指ハンドとインテリジェント物体操作 12:00		10:30 ビジョンシステムとビジョン応用システム(1) 12:00	10:30 ロボット・セラピーシステム(1) 12:00	10:30 移動ロボットの制御と実装(1) 12:00	10:15 人工筋肉を指したソフトアクチュエータ・センサ(1) 12:00
Lunch Time								
2	13:30 エージェント・シンセシス・エンジニアリングの設計・応用(2) 15:00	13:30 人と機械システムとしての医療・福祉工学(2) 15:00	13:30 サービスロボットの安全化と関連安全技術者の育成 15:00	13:30 柔軟物マニピュレーション 15:00	13:30 ビジョンシステムとビジョン応用システム(2) 15:00	13:30 ロボット・セラピーシステム(2) 15:00	13:30 移動ロボットの制御と実装(2) 15:00	13:30 人工筋肉を指したソフトアクチュエータ・センサ(2) 15:00
3	15:15 スワームシステム(1) 16:45	15:15 人と機械システムとしての医療・福祉工学(3) 16:45	15:15 空間知能化とアプリケーション(1) 16:45	15:15 移動ロボット機構(1) 16:45	15:15 ビジョンシステムとビジョン応用システム(3) 16:45	15:15 自動化システム・FAシステムの技術および一般 16:45	15:15 移動ロボットの制御と実装(3) 16:45	15:15 人工筋肉を指したソフトアクチュエータ・センサ(3) 16:45
4	17:00 スワームシステム(2) 18:30		17:00 空間知能化とアプリケーション(2) 18:45	17:00 移動ロボット機構(2) 19:00	17:00 ビジョンシステムとビジョン応用システム(4) 18:30	17:00 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 18:30	17:00 国際熱核融合実験炉(ITER)用保守ロボットの技術開発 19:00	17:00 産業機器オープンネットワークインタフェースORIN 18:30

12月15日(火)

	A室	B室	C室	D室	E室	F室	G室	H室
1	9:15 ユーザー心理に配慮した身体支援システム・計測・制御 11:00	9:30 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) 11:00	9:30 軽労化システム 11:00	9:30 バイオミメティック知能とロボット(1) 11:00	9:30 移動ロボットの自己位置推定とナビゲーション(1) 11:00	9:15 サステナブルシステムズデザインとインテグレーション(1) 11:00	9:30 作業をするロボット(1) 11:00	9:15 機構知 11:00
2	11:15 スポーツ応用システム(1) 12:45	11:15 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) 12:45	11:15 空間知(1) 12:45	11:15 バイオミメティック知能とロボット(2) 12:45	11:15 移動ロボットの自己位置推定とナビゲーション(2) 12:45	11:15 サステナブルシステムズデザインとインテグレーション(2) 12:45	11:15 作業をするロボット(2) 12:45	11:15 ソフトメカニズム(1) 12:45
Lunch Time								
3	14:00 スポーツ応用システム(2) 15:30	14:00 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) 15:30	14:00 空間知(2) 15:30	14:00 知覚と運動のスケラブル知能 15:30		14:00 ヒューマノイド(1) 15:30	14:00 制御と組込みにおける学習の研究展開 15:30	14:00 ソフトメカニズム(2) 15:30
表彰式 16:00-16:45 (名古屋国際会議場) 特別講演 16:45-17:45 (名古屋国際会議場) 懇談会 開始:18:30, 開始:19:00 (ANAクラウンプラザホテルグランドコート名古屋 5階ロズルーム)								

12月16日(水)

	A室	B室	C室	D室	E室	F室	G室	H室
1	9:30 ヒューマン・ロボット・インタラクション(1) 11:00	9:30 医用工学と障害者支援(1) 11:00	9:30 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) 11:00		9:30 ロボットのための通信(1) 11:00	9:30 RTシステムとオープン化(1) 11:00	9:30 遠隔操縦ロボットシステム(1) 11:00	9:30 フレキシブル・メカニズム/オブジェクト(1) 11:00
2	11:15 ヒューマン・ロボット・インタラクション(2) 12:45	11:15 医用工学と障害者支援(2) 12:45	11:15 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) 12:45		11:15 ロボットのための通信(2) 12:45	11:15 RTシステムとオープン化(2) 12:45	11:15 遠隔操縦ロボットシステム(2) 12:45	11:15 フレキシブル・メカニズム/オブジェクト(2) 12:45
Lunch Time								
3	14:00 ヒューマン・ロボット・インタラクション(3) 15:30	14:00 医用工学と障害者支援(3) 15:30	14:00 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) 15:30		14:00 測域センサを用いた計測と環境認識(1) 15:30	14:00 ヒューマノイド(2) 15:30	14:00 システムから見た社会インフラの維持管理(1) 15:30	14:00 フレキシブル・メカニズム/オブジェクト(3) 15:30
4	15:45 ヒューマン・ロボット・インタラクション(4) 17:15	15:45 医用工学と障害者支援(4) 17:15	15:45 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) 17:30		15:45 測域センサを用いた計測と環境認識(2) 17:15	15:45 計測・運動制御 17:15	15:45 システムから見た社会インフラの維持管理(2) 17:30	15:45 フレキシブル・メカニズム/オブジェクト(4) 17:15

# SI2015 セッションスケジュール

12月14日(月)

I室 (234①室)	J室 (234②室)	K室 (131+132室)	L室 (133+134室)	M室 (135室)	N室 (431室)	O室 (432室)	P室 (437室)
10:00 ナノ・マイクロシステムと その応用(1) 12:00	10:30 レスキュー工学(1) 12:00	10:15 つくばチャレンジ2015: 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) 12:00	10:00 触覚・力覚(1) 触覚提示 12:00			10:30 RTミドルウェア コンテスト2015(1) 12:00	1
Lunch Time							
13:30 ナノ・マイクロシステムと その応用(2) 15:00	13:30 レスキュー工学(2) 15:00	13:30 つくばチャレンジ2015: 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) 15:00	13:30 触覚・力覚(2) 力覚・擬似力覚 15:00		13:30 ユニバーサルデザインを 考慮したシステム 15:00	13:30 RTミドルウェア コンテスト2015(2) 15:00	2
15:15 バイオマニピュレーション 16:45	15:15 レスキュー工学(3) 16:45	15:15 つくばチャレンジ2015: 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) 16:45	15:15 触覚・力覚(3) 応用提案 16:45		15:15 人間機械共存システムの 操作支援制御技術(1) 16:45	15:15 RTミドルウェア コンテスト2015(3) 16:45	3
	17:00 レスキューを題材にしたロ ボットコンテスト(1) 18:30	17:00 つくばチャレンジ2015: 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) 18:45	17:00 主観アナリシス 18:45		17:00 人間機械共存システムの 操作支援制御技術(2) 18:45		4

12月15日(火)

I室	J室	K室	L室	M室	N室	O室	P室
9:30 バイオロボティクスとシス テムインテグレーション(1) 11:00	9:30 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 11:00	9:15 メカトロ教育の システムと要素技術 11:00	9:00 触覚・力覚(4) 人に学ぶ 11:00	9:30 次世代ロボット 共通プラットフォーム技術 (1) 11:00			9:30 共創システム(1) 11:00
11:15 バイオロボティクスとシス テムインテグレーション(2) 12:45	11:15 レスキューを題材にしたロ ボットコンテスト(2) 12:45	11:15 天体観測技術(1) 12:45	11:15 触覚・力覚(5) 触覚センシングと その拡張 12:45	11:15 次世代ロボット 共通プラットフォーム技術 (2) 12:45			11:15 共創システム(2) 12:45
Lunch Time							
14:00 バイオロボティクスとシス テムインテグレーション(3) 15:30	14:00 レスキューを題材にしたロ ボットコンテスト(3) 15:30	14:00 天体観測技術(2) 15:30	14:00 触覚・力覚(6) センシングデバイス 15:30	14:00 次世代ロボット 共通プラットフォーム技術 (3) 15:30	14:00 オープンフォーラム 2030年の未来を創る先進技術 15:40		14:00 共創システム(3) 15:30
表形式 16:00-16:45 (名古屋国際会議場) 特別講演 16:45-17:45 (名古屋国際会議場) 懇談会 開場:18:30, 開始:19:00 (ANAクラウンプラザホテルグランドコート名古屋 5階ローズルーム)							

12月16日(水)

I室	J室	K室	L室	M室	N室	O室	P室
9:30 地域連携を活用した科学 /技術/環境/教育の 新展開と事例発表(1) 11:00	9:30 消防防災とシステム インテグレーション(1) 11:00	9:30 ホームロボット & システム(1) 11:00	9:30 身体認知・行動特性の 計測と支援(1) 11:00				1
11:15 地域連携を活用した科学 /技術/環境/教育の 新展開と事例発表(2) 12:45	11:15 消防防災とシステム インテグレーション(2) 12:45	11:15 ホームロボット & システム(2) 12:45	11:15 身体認知・行動特性の 計測と支援(2) 12:45				2
Lunch Time							
14:00 地域協創による喜び 創出ものづくり(大田区- 東工大協創の事例) 15:30	14:00 受動歩行の新展開(1) 15:30		14:00 触覚・力覚(7) 界面 15:30				3
	15:45 受動歩行の新展開(2) 17:30						4

12月14日(月) 第1スロット

第A室	第B室	第C室	第E室
1A1	1B1	1C1	1E1
<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(1)</p> <p>10:30-12:00</p> <p>成瀬 継太郎 (会津大学) 川上 敬 (北海道科学大学)</p> <p>1A1-1 火山礫の高濃度・低速輸送システムの開発 函館工業高等専門学校 ○柏原 侑哉</p> <p>1A1-2 視線追跡デバイスによるロボットの操作検証 琉球大学 ○稲福 政樹、山田 孝治、遠藤 聡志</p> <p>1A1-3 ゲーム木探索による花札の戦略決定 北海道科学大学 ○高岡 勇樹、川上 敬、大江 亮介、三田村 保、木下 正博</p> <p>1A1-4 自己組織化マップを用いた終夜いびき音の多様性の可視化と分析 苫小牧高専/国立病院機構函館病院 ○三上 剛、国立病院機構函館病院 米澤 一也、苫小牧高専 荒木 毅、小島 洋一郎</p> <p>1A1-5 位置の距離を観測とするカルマン合意フィルタを用いた複数移動ロボットの位置推定 会津大学 ○嶺田 築、成瀬 継太郎</p>	<p>人と機械システムとしての医療・福祉工学(1)</p> <p>10:00-12:00</p> <p>藤澤 正一郎 (徳島大学) 黒住 亮太 (神戸市立工業高等専門学校)</p> <p>1B1-1 <i>Keynote[2]</i> カーエレクトロニクス最新動向-安心安全とHMI技術- (株)デンソー ○磯部 良彦</p> <p>1B1-2 介護タスク構造を考慮した介護施設のリスク状況予測法 東京理科大学/産総研 ○嵩下 孟、産総研/JST RISTEX 北村 光司、西田 佳史、東京理科大学/産総研 溝口 博</p> <p>1B1-3 信号強度依存ノイズに基づく人工筋電位信号生成モデルの提案と動作識別への応用 広島大学 ○古居 彬、江藤 慎太郎、渡橋 史典、早志 英朗、栗田 雄一、辻 敏夫</p> <p>1B1-4 深層畳込みニューラルネットワークによるオブジェクト認識と義手制御への応用 佐賀大学 ○板東 由憲、福田 修</p> <p>1B1-5 短下肢装具における歩行支援適応調整機能を有する制御系の一設計 広島大学 ○木下 拓矢、広島商船高等専門学校 今井 慎一、広島大学 小岩井 一茂、山本 透</p> <p>1B1-6 重度障害者を対象とした意思伝達装置に関する研究 徳島大学 ○中島 紘一、伊藤 伸一、佐藤 克也、藤澤 正一郎</p> <p>1B1-7 知的/精神障害者の作業分析に関する研究 徳島大学 ○石橋 樹</p>	<p>多指ハンドとインテリジェント物体操作</p> <p>10:15-12:00</p> <p>毛利 哲也 (岐阜大学) 小澤 隆太 (立命館大学)</p> <p>1C1-1 複合遊星歯車機構を用いた人工指による物体ハンドリング 東海大学 ○千葉 秀紀、武田 和也、小金澤 鋼一</p> <p>1C1-2 把持力増幅機構を有した劣駆動ロボット指の開発 立命館大学 ○平野 泰行、小澤 隆太</p> <p>1C1-3 赤外線ビジョンと測距センサによる物体把持判別システムの開発 立命館大学 ○Ahmad Izmier Amin、Kirill Van Heerden、小澤 隆太</p> <p>1C1-4 塑性変形モデルを用いたロボットアームのインピーダンス制御設計 東京大学 ○妹尾 拓、小池 正憲、村上 健一、石川 正俊</p> <p>1C1-5 全腕マニピュレーションのための繰り返し学習制御 防衛大学校 ○山脇 輔、八島 真人</p> <p>1C1-6 統計的形状モデルを用いた把持計画 九州大学 ○太田 悠介、辻 徳生、宮内 翔子、諸岡 健一、田原 健二、河村 晃宏、産業技術総合研究所 原田 研介、九州大学 倉爪 亮</p> <p>1C1-7 ハンドアームロボットのための障害物回避制御 豊田高専 ○上木 諭、岐阜大学 毛利 哲也、川崎 晴久</p>	<p>ビジョンシステムとビジョン応用システム(1)</p> <p>10:15-12:00</p> <p>鏡 慎吾 (東北大学) 諸岡 健一 (九州大学)</p> <p>1E1-1 <i>Keynote[2]</i> Dynamic Compensationの提案とその応用 東京大学 ○石川 正俊、山川 雄司、妹尾 拓、黄守仁</p> <p>1E1-2 Dynamic compensationによる高速ベグ・イン・ホールの実現 東京大学 黄 守仁、Bergstrom Niklas、○山川 雄司、妹尾 拓、石川 正俊</p> <p>1E1-3 高速高精度軌道トラッキングロボットシステム 東京大学 ○黄 守仁、Bergstrom Niklas、山川 雄司、妹尾 拓、石川 正俊</p> <p>1E1-4 マイクロ操作のための人間支援ロボットシステム 東京大学 ○Bergstrom Niklas、黄守仁、山川 雄司、妹尾 拓、石川 正俊</p> <p>1E1-5 プロジェクタ搭載型移動ロボットにおける投影映像の安定化のための予備実験 立命館大学 ○仲田 晃嗣、山添 大丈、李 周浩</p> <p>1E1-6 屋内移動ロボットのための案内表示取得に関する研究 工学院大学 ○一條 輝、羽田 靖史</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14日(月) 第1スロット

第F室	第G室	第H室	第I室
1F1	1G1	1H1	1I1
ロボット・セラピー・システム(1)	移動ロボットの制御と実装(1)	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)
10:30-12:00	10:30-12:00	10:15-12:00	10:00-12:00
木村 龍平 (帝京科学大学)	竹田 年延 (成蹊大学) 渡辺 敦志 (東北大学)	釜道 紀浩 (東京電機大学)	新井 健生 (大阪大学) 小嶋 勝 (大阪大学)
<p>1F1-1 <i>Keynote[2]</i> 歩行支援用具の開発に向けて 富士温泉病院 ○矢野 英雄</p> <p>1F1-2 脳卒中片麻痺患者の自主起立トレーニングのための支援ロボット 名古屋工業大学 ○山路 崇仁、韓琳、兼子 峻弥、北村 瑞紀、佐藤 徳孝、森田 良文、湘南医療大学 田邊 浩文、名南機械製作所 小林 幸雄、佐中 孝二、大工 裕之</p> <p>1F1-3 上肢リハビリ支援システム PLEMO-Y( 科研)の研究開発、及び臨床評価を目指したシステムの改良 大阪電気通信大学 ○古荘 純次、吉田 晴行、大阪府立大学工業高等専門学校 早川 潔、東京女子医科大学 和田 太、首都大学東京 武居 直行、大阪電気通信大学 釘宮 央成、林光太郎、小村 弘次郎、福井工業大学 小嶋 寛之、田端 晟定、新井 宇宙</p> <p>1F1-4 コミュニケーションロボットにおける眼球モデルの試作 埼玉工業大学 ○河須 亮成、清水 博貴、橋本 智己</p>	<p>1G1-1 最下接地点モーメントがクローラロボットの階段走行時の転倒に与える影響度の評価 東北大学 ○工藤 海、遠藤 大輔、永谷 圭司</p> <p>1G1-2 足底感覚情報を用いた二足歩行制御の環境適応性に関する検証 東北大学 ○堀切 舜哉、大脇 大、山口大学 西井 淳、東北大学/JST CREST 石黒 章夫</p> <p>1G1-3 適応手先位置制御のモバイルマニピュレータへの適用 立命館大学 ○楯田 洋介、小澤 隆太</p> <p>1G1-4 スライダ・脚車輪付き倒立2輪移動ロボットにおける外乱を考慮した倒立開始シーケンス 近畿大学 ○友國 伸保、東京大学 小竹 元基</p> <p>1G1-5 不整地踏破能力および耐故障性の向上を目的とした脚ロボットの歩容生成 大阪大学 ○河田 武之、神山 和人、小嶋 勝、洞出 光洋、前 泰志、新井 健生</p>	<p>1H1-1 大面積積層型静電アクチュエータの開発 東京工業大学 ○千野 峻吾、実吉 敬二</p> <p>1H1-2 BaTiO3粒子を分散させた誘電エラストマーアクチュエータ用環状高分子の材料特性に及ぼす粒径の影響 和歌山大学 ○谷口 周平、土谷 茂樹、幹 浩文、菊地 邦友</p> <p>1H1-3 エラストマーとばねの直列引張構造をもつ誘電エラストマーアクチュエータの粘性を考慮した動作解析 和歌山大学 ○岩政 宏紀、土谷 茂樹、幹 浩文、菊地 邦友</p> <p>1H1-4 Self-Priming Circuit を用いた誘電エラストマーによる発電に関する考察 名古屋大学 ○小嶋 宏紀、高木 賢太郎</p> <p>1H1-5 ナイロン糸を用いた釣り糸人工筋肉(Coiled Polymer Actuator)の位置制御 名古屋大学 ○荒川 武士、高木 賢太郎</p> <p>1H1-6 エレクトロスピンニング法によるPVCゲルナノファイバーアクチュエータの開発 信州大学 ○土屋 陽一郎、金子 綾子、橋本 稔</p> <p>1H1-7 PVCゲル人工筋肉を用いた軽量歩行アシストウェアの試作と評価 信州大学 ○李 毅、橋本 稔</p>	<p>1I1-1 折り目を利用したマルチグラフエンの折り曲げナノ加工 名城大学 ○藤原 崇文、名古屋大学 中島 正博、名城大学 市川 明彦、大原 賢一、名古屋大学 長谷川 泰久、名城大学 福田 敏男</p> <p>1I1-2 Cell Pinball 現象と細胞直径との相関 大阪大学 ○村上 遼、Chia-Hung Dylan Tsai、金子 真、名古屋大学 佐久間 臣耶、新井 史人</p> <p>1I1-3 磁気ビーズ内包スフェロイドによる自己組織的細胞構造体の組み立て 名城大学 ○服部 守、名古屋大学 竹内 大、名城大学 市川 明彦、大原 賢一、名古屋大学 中島 正博、長谷川 泰久、名城大学 福田 敏男</p> <p>1I1-4 ゲルファイバーモールドによる血管様チャネルの作製 名古屋大学 ○竹内 大、中島 正博、名古屋大学/名城大学 福田 敏男、名古屋大学 長谷川 泰久</p> <p>1I1-5 血管様多層構造チューブの弾性線維形成誘導のための拍動循環培養システム 名古屋大学 ○浮亀 光弘、益田 泰輔、大阪大学 松崎 典弥、明石 満、横浜国立大学 横山 詩子、名古屋大学 新井 史人</p> <p>1I1-6 細胞の自動分離・回収のための細胞検出システムの構築 名古屋大学 宋 元儀、○益田 泰輔、愛知がんセンター 中西 速夫、名古屋大学 新井 史人</p> <p>1I1-7 精子選別機能を有する受精卵作製マイクロデバイスの開発 東海大学 ○高橋 翼、中村 寛子、木村 啓志</p> <p>1I1-8 肝細胞培養マイクロデバイスにおける酸素濃度勾配の形成 東京大学 ○松本 倫実、前川 敏郎、Leclerc, Eric、酒井 康行、藤井 輝夫</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14日(月) 第1スロット

第J室	第K室	第L室	第O室
<p><b>1J1</b></p> <p>レスキュー工学(1)</p> <p>10:30-12:00</p> <p>三輪 昌史 (徳島大学)</p>	<p><b>1K1</b></p> <p>つくばチャレンジ 2015: 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>10:00-12:00</p> <p>黒田 洋司 (明治大学) 富沢 哲雄 (電気通信大学) 伊達 央 (筑波大学)</p>	<p><b>1L1</b></p> <p>触覚・力覚(1) 触覚提示</p> <p>10:00-12:00</p> <p>坂口 正道 (名古屋工業大学)</p>	<p><b>1O1</b></p> <p>RTミドルウェアコンテスト2015(1)</p> <p>10:30-12:00</p> <p>大原 賢一 (名城大学) 中本 啓之 (株式会社セック)</p>
<p>1J1-1 触環境地図上における地盤沈下挙動表現 和歌山大学 ○中谷 晃生、徳田 献一、岡山理科大学 衣笠 哲也、消防研究センター 天野 久徳</p> <p>1J1-2 泥濘地における周期操舵による沈下低減システム 和歌山大学 ○伊藤 和起、徳田 献一、岡山理科大学 衣笠 哲也、鹿児島大学 林 良太</p> <p>1J1-3 受動的走行能力を高めた柔軟全周囲クローラ 松江工業高等専門学校 ○寺本 壮、土師 貴史、岡山理科大学 衣笠 哲也、吉田 浩治、和歌山大学 徳田 献一、消防研究センター 天野 久徳</p> <p>1J1-4 受動適応クローラロボットの重心位置変化を考慮した段差および階段踏破時におけるマニピュレータ制御 愛知工業大学 ○松原 秀彦、鈴木 壮一郎、浅井 友将、奥川 雅之、東京電機大学 栗栖 正充、岡山理科大学 衣笠 哲也</p> <p>1J1-5 受動適応クローラロボットの不整地踏破における角度拘束の影響 愛知工業大学 ○鈴木 壮一郎、浅井 友将、松原 秀彦、奥川 雅之</p>	<p>1K1-1 <i>Keynote[2]</i> つくばチャレンジ2015: 市街地における移動ロボットの自律走行の公開実験 芝浦工業大学/つくばチャレンジ実行委員会 ○油田 信一、つくば市 岩田 光弘</p> <p>1K1-2 自律移動ロボットの自己位置推定のためのマッチング取捨選択 三重大学 ○平 裕太郎、松井 博和</p> <p>1K1-3 つくばチャレンジ2015における自律移動ロボットの開発 早稲田大学 ○加藤 尚大、秋池 諒、塩澤 駿一、高橋 佑允、増淵 拓馬、明比 建、塚越 貴哉、鈴木 太郎、天野 嘉春</p> <p>1K1-4 単一固定の測域センサに基づく位置推定用三次元地図構築および進路上の障害物検出 千葉大学 ○倉島 一輝、大川 一也</p> <p>1K1-5 Tsukuba Exploration Roverの開発とつくばチャレンジ2015への取り組み 個人 ○日川 晃一</p> <p>1K1-6 Smart Dump 9による横断歩道の安全な通過に関する研究 防衛大学校 ○大川 真弥、滝田 好宏</p> <p>1K1-7 自動三次元地図構築による同一環境において再現性の高い自律ナビゲーションシステムの開発 明治大学 ○萩原 隆司、片倉 大輔、荒木 竜太郎、加々見 諒、杉田 大輔、藤野 雄介、黒田 洋司</p>	<p>1L1-1 磁気粘性流体アレイを用いた硬さ分布呈示触覚ディスプレイ 慶應義塾大学 ○石塚 裕己、三木 則尚</p> <p>1L1-2 静電吸着を活用した画面上触力覚提示 東京大学 ○中村 琢、山本 晃生</p> <p>1L1-3 高臨場感を有する衝突感提示のための前腕の振動伝播特性の計測 東北大学 ○坂田 峻也、永野 光、昆陽 雅司、田所 諭</p> <p>1L1-4 熱放射を利用した触覚ディスプレイの空間温度制御手法 筑波大学 ○嵯峨 智</p> <p>1L1-5 初期熱移動に着目した温冷感刺激による材質感再現の検討 奈良女子大学 ○佐藤 克成</p> <p>1L1-6 電気刺激によって生じる触覚の機械刺激との比較評価 電気通信大学 ○Yem Vibol、梶本 裕之</p> <p>1L1-7 電気触覚ディスプレイおよび圧力分布センサを用いた把持型マスタハンドの開発(第2報) 電気通信大学 ○武井 聖也、電気通信大学/日本学術振興会 渡辺 亮、岡崎 龍太、電気通信大学 梶本 裕之</p> <p>1L1-8 静電力覚提示システムにおける複数提示子の振動搬送に関する検討 東京大学 ○徐 力、中村 琢、山本 晃生</p>	<p>1O1-1 Kinect v2の人物検出・追跡機能のRTコンポーネント化 東京理科大学 ○羽根 青玄、小木津 武樹、竹村 裕、溝口 博</p> <p>1O1-2 遠隔操縦でボールを追いかけるロボットの開発 産業技術短期大学 ○伊藤 誠人、二井見 博文</p> <p>1O1-3 フォースフィードバック型ステアリングホイールRTC化の研究 東京理科大学 ○陳 祐樹、羽根 青玄、小木津 武樹、竹村 裕、溝口 博</p> <p>1O1-4 複合コンポーネント作成支援ツールの開発 個人参加 ○宮本 信彦</p> <p>1O1-5 RTミドルウェア学習用ロボットアーム制御RTコンポーネント群の開発 個人参加 ○宮本 信彦</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)

12月14日(月) 第2スロット

第A室	第B室	第C室	第D室
1A2	1B2	1C2	1D2
<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>13:30-15:00</p> <p>山本 雅人(北海道大学) 羽倉 淳(岩手県立大学)</p>	<p>人と機械システムとしての医療・福祉工学(2)</p> <p>13:30-15:00</p> <p>藤澤 正一郎(徳島大学)</p>	<p>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>13:30-15:00</p> <p>木村 哲也(長岡技術科学大学) 黒住 亮太(神戸市立工業高等専門学校) 五十嵐 広希(日本電気株式会社)</p>	<p>柔軟物マニピュレーション</p> <p>13:30-15:00</p> <p>末廣 尚士(電気通信大学) 音田 弘(産業技術総合研究所)</p>
<p>1A2-1 交通事故要因となるストレス回避のためのルート推薦手法 岩手県立大学 ○佐々木 爽介、羽倉 淳、藤田 ハミド</p> <p>1A2-2 多目標タスクに対応する超冗長マニピュレータの身体性制御 九州工業大学 ○福丸 浩史、林 朗弘、旭川工業高等専門学校 佐竹 利文</p> <p>1A2-3 自律移動ロボット群の協調行動獲得に関する研究 北海道科学大学 ○古木 翔大、川上 敬、大江 亮介、竹沢 恵、三田村 保、木下 正博</p> <p>1A2-4 腕左右交換状態におけるゴム手錯覚の生起と触覚刺激の時間順序判断 北海道大学 ○内野 敬介、飯塚 博幸、山本 雅人</p>	<p>1B2-1 介助作業における腰部負荷評価に関する研究 徳島大学 ○糸永 昇平、藤澤 正一郎、佐藤 克也、伊藤 伸一、森ノ宮 医療大学 上田 喜敏</p> <p>1B2-2 手関節における筋緊張異常検査システムの動作試験と安全性の検討 鹿児島大学 ○平 航、林 良太、糸永、野間 知一、衛藤 誠二、下堂 園恵、川平 和美</p> <p>1B2-3 ベイズ最適化を用いた双腕介護支援ロボットによる快適な抱き上げ動作の自動生成に関する検討 奈良先端科学技術大学院大学 ○舟木 義人、松原 崇充、丁 明、小笠原 司、杉本 謙二</p> <p>1B2-4 グラフ構造を利用した事故状況の巨視的・微視的可視化システム 東京理科大学 ○中里 大貴、産業技術総合研究所 北村 光司、西田 佳史、緑園こどもクリニック 山中 龍宏、東京理科大学 溝口 博</p> <p>1B2-5 ベローズアクチュエータを用いた空気式義手の開発 岡山大学 ○西川 弘太郎、赤対 真行、平田 健太郎、徳島大学 高岩 昌弘</p> <p>1B2-6 データ駆動型傷害予防のための重症度クリフ分析法 東京理科大学 ○今井 健太、産業技術総合研究所 北村 光司、西田 佳史、東京理科大学 竹村 裕、緑園こどもクリニック 山中 龍宏、日本スポーツ振興センター 杉本 裕</p>	<p>1C2-1 電動車いすの安全性を確保する操縦支援システムの開発 神戸市立工業高等専門学校 ○黒住 亮太</p> <p>1C2-2 歩行時の装着型パワーアシストロボットと装着者の動作不整合が引き起こすバランスへの影響 名古屋大学 ○肥後 郁馬、秋山 靖博、山田 陽滋、岡本 正吾</p> <p>1C2-3 低剛性状態へ自動復帰可能な Fail-safe 関節機構の開発 大阪電気通信大学 ○榎原 純人、高原 郷司、鄭 聖熹</p> <p>1C2-4 衝突時に自己分解することによって安全を確保するモジュール型ロボットシステム 東京理科大学 ○玉虫 謙一、鳴海 智博、木村 真一</p>	<p>1D2-1 Keynote[2] 数学的理論に基づいた物体操作 電気通信大学 ○工藤 俊亮</p> <p>1D2-2 画像情報と折り紙公理を用いたロボットアームによる三角折りの実現 電気通信大学 ○鈴木 兼悟、藤岡 直幹、工藤 俊亮、末廣 尚士</p> <p>1D2-3 座屈を利用したシートマニピュレーション 金沢大学 ○藤平 祥孝、西村 齊寛、足立 良太、渡辺 哲陽</p> <p>1D2-4 横棒に紐を巻きつけるスキルの構築 電気通信大学 ○久宗 卓矢、滝澤 優、末廣 尚士、工藤 俊亮</p> <p>1D2-5 卓上紐結びにおける人が行なう単位操作の把持点推定手法 電気通信大学 ○姚 卓男、滝澤 優、工藤 俊亮、末廣 尚士</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14日(月) 第2スロット

第E室	第F室	第G室	第H室
1E2	1F2	1G2	1H2
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(2)	移動ロボットの制御と実装(2)	人工筋肉を目指したソフトアクチュエータ・センサ(2)
13:30-15:00	13:30-15:00	13:30-15:00	13:30-15:00
下ノ村 和弘 (立命館大学) 李 周浩 (立命館大学)	橋本 智己 (埼玉工業大学)	竹岡 年延 (成蹊大学) 友國 伸保 (近畿大学) 渡辺 敦志 (東北大学)	高嶋 一登 (九州工業大学)
<p>1E2-1 じゃんけんロボットに向けた高速アクティブセンシング 東京大学 ○伊藤 光一郎、末石 智大、山川 雄司、石川 正俊</p> <p>1E2-2 高速動画の特性を利用した手の運動方向検出とトラッキング 東京大学 ○塚本 勇介、加藤 俊幸、石川 正俊</p> <p>1E2-3 RGB-D カメラと高速カメラの組み合わせによる手の動きの3次元形状計測 九州大学 ○郭 雨キン、諸岡 健一、辻 徳生、能登 裕子、原田 博子、倉爪 亮</p> <p>1E2-4 遠赤外線画像の熱痕跡を用いた接触履歴の検出と把持形態推定への応用 九州大学 ○稲田 大亮、辻 徳生、産業技術総合研究所 原田 研介、九州大学 田原 健二、河村 晃宏、諸岡 健一、倉爪 亮</p> <p>1E2-5 角膜表面反射画像を用いた頭部・眼球運動推定 東海大学 ○町田 貴紀、須田 沙良、竹村 憲太郎</p> <p>1E2-6 顔動画像を用いたマルチモーダル生体情報の推定法に関する一考察 同志社大学 ○前川 翔大、高橋 和彦、橋本 雅文</p>	<p>1F2-1 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が発話へ及ぼす影響 拓殖大学 ○香川 美仁、飯田 祥太、中川 祐汰、西川 佳男、筑波学院大学 浜田 利満</p> <p>1F2-2 コミュニケーションロボット OriHime を用いた言語聴覚訓練の試み 帝京短期大学 ○大久保 英一、所沢ロイヤル病院 加藤 範子、オリィ研究所 吉藤 健太郎、帝京科学大学 永沼 充</p> <p>1F2-3 ロボット・セラピーにおける高齢者反応の遷移に関する検討 筑波学院大学 ○浜田 利満、関村 亘、岡田 亮介、鈴木 啓介、富田 一魁、木村 颯太、増山 寿彦、拓殖大学 香川 美仁、帝京科学大学 永沼 充、バストーン浅間台 米岡 利彦</p> <p>1F2-4 ヒューマノイド型コミュニケーションロボット Palro 遠隔操作による身体運動リハビリテーションの試み 筑波学院大学 ○木村 颯太、鈴木 啓介、富田 一魁、関村 亘、岡田 亮介、増山 寿彦、浜田 利満</p>	<p>1G2-1 視空間ビジュアルサーボによるクワッドコプターの着陸制御 和歌山大学 ○Mak Kwan Wai、丸典明</p> <p>1G2-2 倒立制御を用いたローラ付き竹馬型搭乗ロボットの開発 成蹊大学 ○竹下 雅弘、竹岡 年延、岡本 望、鳥毛 明</p> <p>1G2-3 動輪付きフォークリフトをもつ階段昇降ロボットの研究 産業技術短期大学 ○畑迫 健一、二井見 博文</p> <p>1G2-4 等加速度運動中のホップ型ローバのための伝播時間計測による位置同定 大阪府立大学 ○金田 さやか、下村 卓、上蘭 雄太</p> <p>1G2-5 クアッドロータ推進車輪型移動ロボットのモデリングと姿勢角制御 愛知工業大学 ○西田 真也、奥川 雅之</p> <p>1G2-6 マルチコプタを用いた環境地図の生成 九州工業大学 ○備後 博生、大竹 博</p>	<p>1H2-1 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 和歌山大学 ○森岡 大地、菊地 邦友、土谷 茂樹</p> <p>1H2-2 カウンターイオンの異なるイオン導電性高分子金属接合体センサの動作特性評価 和歌山大学 ○石原 大地、菊地 邦友、松波 恭平、森岡 大地</p> <p>1H2-3 イオン導電性高分子アクチュエータの動作モデルの提案 株式会社デンソー ○畑 謙佑、井上 孝、片山 雅之</p> <p>1H2-4 IPMC アクチュエータ駆動調節可能レンズの開発 産業技術総合研究所 ○堀内 哲也、東京工業大学 三橋 俊文、大阪大学 不二門 尚、産業技術総合研究所 安積 欣志</p> <p>1H2-5 高分子電解質膜 IPMC を用いた複合型音声合成機構 鈴鹿医療科学大学 ○伊原 正、中村 太郎、産業技術総合研究所 安積 欣志</p> <p>1H2-6 IPMC を用いた生体運動モニタリング用センサの開発 鈴鹿医療科学大学 ○中村 太郎、伊原 正、産業技術総合研究所 安積 欣志</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14日(月) 第2スロット

第I室	第J室	第K室	第L室
<p style="text-align: center;"><b>1I2</b></p> <p>ナノ・マイクロシステムとその応用 – 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 – (2)</p> <p style="text-align: center;">13:30-15:00</p> <p style="text-align: center;">中島 正博 (名古屋大学)</p> <p>1I2-1 局所選択的加熱可能なマイクロヒータアレイデバイスの制御 大阪大学 ○中台 草太、小嶋 勝、洞出 光洋、神山 和人、前 泰志、新井 健生</p> <p>1I2-2 エンドエフェクタの高速駆動を用いた微小物体のリリース 大阪大学 Kim, Eunhye、○小嶋 勝、神山 和人、洞出 光洋、前 泰志、新井 健生</p> <p>1I2-3 細胞剛性計測可能な小型マイクロハンドシステムの構築 大阪大学 ○ニャムドルジ ハンガイ、小嶋 勝、洞出 光洋、神山 和人、前 泰志、新井 健生</p> <p>1I2-4 浸透圧ストレス適応機能評価のためのラン藻のオンチップ機械的特徴量計測 名古屋大学 ○長谷川 貴之、佐久間 臣耶、東北大学 魚住 信之、名古屋大学 新井 史人</p> <p>1I2-5 多層構造を有する水晶振動子荷重センサを用いた細胞凝集体力計測 名古屋大学 ○佐藤 彩夏、佐久間 臣耶、室崎 裕一、横浜市立大学 小島 伸彦、田尾 文哉、名古屋大学 新井 史人</p> <p>1I2-6 蛍光センサピラーを用いたカルシウム、pH、温度のオンチップ同時計測 名古屋大学 ○劉 恒君、丸山 央峰、益田 泰輔、東北大学 鈴木 治、名古屋大学 新井 史人</p>	<p style="text-align: center;"><b>1J2</b></p> <p style="text-align: center;">レスキュー工学 (2)</p> <p style="text-align: center;">13:30-15:00</p> <p style="text-align: center;">奥川 雅之 (愛知工業大学)</p> <p>1J2-1 有線給電型マルチロータ機の飛行位置に対する張力の解析 東北大学 ○芦澤 純、大塚 光、薬師川 楓、桐林 星河、永谷 圭司</p> <p>1J2-2 係留気球を用いた可視光通信による災害情報配信システム 北海道大学 ○大村 洋平、小野里 雅彦、田中 文基</p> <p>1J2-3 スタビレス無人ヘリコプタの開発 京大 ○中西 弘明、京大・ヤマハ発動機 佐藤 彰</p> <p>1J2-4 飛行ロボットによる橋梁近接目視点検のためのカメラシステムの開発と実用性能の定量評価 東北大学 ○岡田 佳都、石井 拓麻、Carl John O. Salaan、大野 和則、田所 諭</p> <p>1J2-5 トンネル災害調査用マルチコプタ型ドローン 徳島大学 ○三輪 昌史</p>	<p style="text-align: center;"><b>1K2</b></p> <p style="text-align: center;">つくばチャレンジ 2015: 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)</p> <p style="text-align: center;">13:30-15:00</p> <p style="text-align: center;">大川 一也 (千葉大学) 多羅尾 進 (東京工業高等専門学校) 松井 博和 (三重大学)</p> <p>1K2-1 つくばチャレンジ2015におけるi-Card miniを用いた自律移動ロボットの開発 芝浦工業大学 ○江田 智斉、柳川 拓也、長谷川 忠大、中村 真吾、油田 信一</p> <p>1K2-2 つくばチャレンジ2015における明治大学森岡研究室の取り組み 明治大学 ○森岡 一幸、大西 仁英、上山 晃司</p> <p>1K2-3 実環境下における移動ロボットの自律走行および人物探索 芝浦工業大学 ○由井 庸介、菅沼 洋平、横川 絢祐、小林 泰生、内村 裕</p> <p>1K2-4 2015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 芝浦工業大学 ○大前 有也、安藤 吉伸、吉見 卓、坂間 清一、阿部 祐平、安藤 晃、岩間 悠士、大関 浩平、大西 瑞貴、小島 史雅、田島 玲音、藤原 直大</p> <p>1K2-5 電動車両モータコントローラのROS対応と自律走行に向けたシステム設計 千葉工業大学 ○原 祥堯、(株) Doog 大島 章、千葉工業大学 入江 清、吉田 智章、友納 正裕</p> <p>1K2-6 公共空間において安定した走行が可能な自律移動ロボットシステムの開発 電気通信大学 ○島田 英明、柴田 優弥、岩瀬 元、鈴木 兼悟、久宗 卓矢、福島 洋、山下 貴裕、富沢 哲雄</p>	<p style="text-align: center;"><b>1L2</b></p> <p style="text-align: center;">触覚・力覚 (2) 力覚・疑似力覚</p> <p style="text-align: center;">13:30-15:00</p> <p style="text-align: center;">昆陽 雅司 (東北大学)</p> <p>1L2-1 Keynote[2] ストリング型力触覚ディスプレイ SPIDARの研究開発を振り返る 東京工業大学 ○佐藤 誠</p> <p>1L2-2 FIR型非整数階微分VCの係数/階数最適化を用いた受動性設計 福井大学 ○山岸 卓矢、川井 昌之、杉本 裕樹</p> <p>1L2-3 電気刺激と指腹刺激の重量制御による反力提示デバイスの基礎的検討 横浜国立大学 ○佐藤 立、島 圭介</p> <p>1L2-4 振動スピーカを用いた力覚提示手法の知覚特性 筑波大学 ○田辺 健、矢野 博明、岩田 洋夫</p> <p>1L2-5 モータ回転加速度を用いた振動触覚及び疑似力覚提示 電気通信大学 ○Yem Vibol、岡崎 龍太、梶本 裕之</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)

12月14日(月) 第2スロット

第N室	第0室		
<p style="text-align: center;"><b>1N2</b></p> <p>ユニバーサルデザインを考慮したシステム</p> <p style="text-align: center;">13:30-15:00</p> <p>吉留 忠史 (神奈川工科大学) 松日楽 信人 (芝浦工業大学)</p> <p>1N2-1 6自由度操作デバイスによる福祉用ロボットアームのシミュレーション評価 芝浦工業大学 ○馬込 彬、松日楽 信人、テクノツール 島田 真太郎、島田 努</p> <p>1N2-2 レーザレンジセンサを用いた人追従システムの開発 神奈川工科大学 ○河原崎 徳之、桑江 ルッカス哲也、吉留 忠史</p> <p>1N2-3 予備動作をフィードバックワードとして用いるシステムの考察 大島商船高専 ○浅川 貴史、神奈川工科大 河原崎 徳之</p> <p>1N2-4 段階的な最適化計算による鉄道乗務員スケジュールの自動作成 早稲田大学 ○高橋 康太、渡邊 亮</p> <p>1N2-5 機械操作における個人差の定量評価 三菱電機 ○魚住 光成、辻尾 良太、日野 泰子、東京大学 浅間 一</p>	<p style="text-align: center;"><b>102</b></p> <p>RTミドルウェアコンテスト2015(2)</p> <p style="text-align: center;">13:30-15:00</p> <p>菅 佑樹 (Sugar Sweet Robotics) 植木 美和 (富士通研究所)</p> <p>102-1 XML 台本に基づく複数ロボットの同期制御コンポーネント 甲南大学 ○青木 哲、秋山 和寛、林 拓実、原口 和貴、真下 遼、梅谷 智弘、北村 達也、灘本 明代</p> <p>102-2 USB メモリに搭載したポータブルRTM環境を用いたロボット教育ツール 埼玉大学 ○野際 章人、藤間 瑞樹、程島 竜一、琴坂 信哉</p> <p>102-3 自動運転研究用の市販乗用車へのRTMの導入 東京理科大学 ○堀 佑大朗、陳 祐樹、羽根 青玄、小木津 武樹、竹村 裕、溝口 博</p> <p>102-4 家電の電源状態を検出してON/OFFを制御する赤外線リモコン 名城大学 ○倉部 紘一、辰野 恭市</p> <p>102-5 モーションキャプチャによるボールキャッチ可能なロボット制御コンポーネント群の開発 奈良先端科学技術大学院大学 ○湯口 彰重、松浦 亮太、馬場 隆造、袴田 有哉、山崎 亘、Von Drigalski, Felix, Wolf Hans Erich, El Haf, Lotfi、築地原 里樹、丁 明、高松 淳、小笠原 司</p> <p>102-6 歩行パターンを利用した人検出RTコンポーネント 芝浦工業大学 野見山 大基、○池田 貴政、松日楽 信人、東京女子大学 新井 初実、木村 純麗、坂井 葉、藪井 えりか、山崎 友希、加藤 由花</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14日(月) 第3スロット

第A室	第B室	第C室	第D室
1A3	1B3	1C3	1D3
スワームシステム (1)	人と機械システムとしての医療・福祉工学 (3)	空間知能化とアプリケーション (1)	移動ロボット機構 (1)
15:15-16:45	15:15-16:45	15:15-16:45	15:15-16:45
藤澤 隆介 (八戸工業大学) 保田 俊行 (広島大学)	高岩 昌弘 (徳島大学)	森岡 一幸 (明治大学) 新妻 実保子 (中央大学)	多田隈 建二郎 (東北大学)
<p>1A3-1 3次元群行動の研究 工学院大学 ○伯耆田 悟、高信 英明、鈴木 健司、三浦 宏文、東海大学 稲田 喜信</p> <p>1A3-2 分離指標を用いた群れ形成エージェントの制御 会津大学 ○赤間 裕平、成瀬 継太郎</p> <p>1A3-3 スワームロボットによるターゲット探索 摂南大学 ○片田 喜章</p> <p>1A3-4 クラウドコンピューティングを用いた進化したロボティクスワームの群れ行動生成 広島大学 ○森川 達矢、保田 俊行、大倉 和博、信州大学 松村 嘉之、北海道大学 棟朝 雅晴</p> <p>1A3-5 ロボティクスワームの群れ行動における入出力構成の設計に関する一考察 広島大学 ○安達 明俊、保田 俊行、大倉 和博</p> <p>1A3-6 RSSIに基づくSWARM型ノード群によるモバイルアドホックネットワークの自律構築システム 電気通信大学 ○建部 尚紀、情報通信研究機構 服部 聖彦、加川 敏規、電気通信大学 高玉 圭樹、情報通信研究機構 大和田 泰伯、浜口 清</p>	<p>1B3-1 鉛直足踏み式リハビリロボットの研究開発 福井工業大学 ○原口 真、大槻 祐介</p> <p>1B3-2 靴埋め込み型ロケーションセンサによる介護施設内の認知症患者の見守り支援 東京理科大学 ○西村 隆裕、産業技術総合研究所 北村 光司、西田 佳史、東京理科大学 溝口 博</p> <p>1B3-3 リハビリテーション・トレーニングのための二段階作用リニアアクチュエータを用いた力制御ユニットの開発 神戸市立工業高等専門学校 ○黒住 亮太、中辻 武</p> <p>1B3-4 多関節機構を用いたロボットの頸椎 工学院大学 ○下牧 祐大、高信 英明、鈴木 健司、三浦 宏文</p> <p>1B3-5 ヒトシミュレータにおけるバイタルサイン表出機能 工学院大学 ○中島 俊史、高信 英明、鈴木 健司、三浦 宏文</p> <p>1B3-6 シルバーカーのためのそりを用いた段差乗り越え機構の開発 中央大学 ○角田 郁弥、大隅 久、テクニカルトート東京 小野 学</p>	<p>1C3-1 二次元通信における集束電力伝送の波面制御 東京大学 ○板井 裕人、野田 聡人、篠田 裕之</p> <p>1C3-2 マルチポート二次元導波路電力伝送システムにおける導波シート端部の終端条件の影響 東京大学 ○野田 聡人、篠田 裕之</p> <p>1C3-3 磁界共鳴方式を用いた無線電力伝送システムにおける広域データ送信手法の提案と基礎開発 中央大学 ○勝又 雅仁、中村 壮亮、並木 政人、橋本 秀紀</p> <p>1C3-4 多段式共振器構造を用いた磁界共振結合方式による高効率無線電力伝送のための磁界結合度推定に関する研究 中央大学 ○大和田 拳人、中村 壮亮、橋本 秀紀</p> <p>1C3-5 空中超音波による無線給電とその応用 東京大学 ○馬 少翔、吉本 東天、井上 碩、長谷川 圭介、牧野 泰才、篠田 裕之</p> <p>1C3-6 倒立振子型パーソナルビークルへのスーパーツイスティングスライディングモード制御適用に関する基礎検討 中央大学 ○橋下 正隆、中村 壮亮、橋本 秀紀</p>	<p>1D3-1 水力学的骨格を利用した体幹幅が可変な柔軟繊維毛移動ロボットとその動作実験 東京工業大学 ○有田 圭佑、片岡 木太郎、木村 仁、伊能 教夫</p> <p>1D3-2 回転ブラシ形自走洗浄ロボットの開発 日本工業大学 ○田神 俊樹、矢口 陽一、樋口 勝</p> <p>1D3-3 柔軟静電吸着装置の提案と実現性の検討 芝浦工業大学 ○丹野 悠、村井 俊亮、長谷川 忠大、油田 信一、中村 真吾、前田 真吾</p> <p>1D3-4 クジラ用ローバーの移動機構 山形大学 ○鈴木 朗史、妻木 勇一</p> <p>1D3-5 爪を有する小型壁面登攀ロボットに関する研究 千葉工業大学 ○船津 磨耀、森岡 大樹、菊池 耕生</p> <p>1D3-6 6脚ロボットによる異平面移乗動作 大阪市立大学 ○新 裕哉、田窪 朋仁、市川 優里、上野 敦志</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14日(月) 第3スロット

第E室	第F室	第G室	第H室
1E3	1F3	1G3	1H3
ビジョンシステムとビジョン応用システム(3)	自動化システム・FAシステムの技術および一般	移動ロボットの制御と実装(3)	人工筋肉を目指したソフトアクチュエータ・センサ(3)
15:15-16:45	15:15-16:45	15:15-16:45	15:15-16:45
渡辺 義浩 (東京大学) 妹尾 拓 (東京大学) 山川 雄司 (東京大学)	野田 哲男 (三菱電機株式会社) 河村 隆 (信州大学) 菅原 雄介 (東京工業大学)	竹岡 年延 (成蹊大学) 友國 伸保 (近畿大学) 渡辺 敦志 (東北大学)	菊地 邦友 (和歌山大学)
1E3-1 機体上方を作業域とする空中マニピュレーションのための組込みビジョンシステム 立命館大学 ○松田 諒太、松本 雅裕、島原 祥平、Robert Ladig、下ノ村 和弘	1F3-1 実装に向けたサーボモータの単純適応制御 工学院大学 ○宮前 圭輔、黄 慶九	1G3-1 周波数領域でのモデルマッチングによるPID制御器設計 熊本高等専門学校 ○白井 和也、永田 正伸	1H3-1 三つ編み構造に基づく細径マッキベン人工筋の織布化 東京工業大学 ○車谷 駿一、鈴森 康一、難波江 裕之
1E3-2 接触近接複合センサを備えた一指による微小物体のハンドリング 立命館大学 ○野津 健太郎、下ノ村 和弘	1F3-2 外乱周波数特性を考慮したACモータのサーボシステム 工学院大学 ○齋藤 貴志、黄 慶九	1G3-2 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直進性能の改善 愛知工業大学 ○寺田 恭祐、奥川 雅之、岐阜工業高等専門学校 小林 義光	1H3-2 形状記憶ポリマーシートを用いた空気圧ゴム人工筋の多自由度化 九州工業大学 ○坂口 聖也、高嶋 一登、津山高専 則次 俊郎、名城大学 向井 利春
1E3-3 乱雑に積まれた商品パッケージのピッキングに係わる三次元位置姿勢計測と画像領域分割 (株) 東芝 ○菅原 淳、衛藤 春菜	1F3-3 変位拡大機構一体構造による薄型電磁アクチュエータの提案 東京工業大学 ○難波江 裕之、東京ウエルズ 中西 規敏、東京大学 樋口 俊郎	1G3-3 移動ロボットの軌跡追従制御を利用した移動に対する予見制御の適用 愛知工業大学 ○山本 敦士、奥川 雅之	1H3-3 形状記憶ポリマーシートを用いた肘関節拮抗型姿勢維持装置の開発 九州工業大学 ○金井田 峻太、高嶋 一登、名城大学 向井 利春
1E3-4 ディンプル中心点の位置合わせを利用した高速回転ゴルフボールの画像計測 東北大学 ○今井 悠太、鏡 慎吾、橋本 浩一	1F3-4 ホイルによる球体駆動の一般論とその応用 九州工業大学 木村 憲二、○石井 和男	1G3-4 二輪スケートボードの低次元化モデルと周期入力による運動制御 岐阜大学 ○風間 祐太、矢吹 淳、伊藤 聡、佐々木 実、松下 光次郎	1H3-4 多指型形状記憶ゲル製ロボットハンドの試作 滋賀県立大学 ○山野 光裕、スズキ 株式会社 佐藤 彰太、日精株式会社 氏家 健司、山形大学 宮 瑾、古川 英光、多田 隈 理一郎、妻木 勇一
1E3-5 画像処理によるタンパク質結晶化条件の高速スクリーニング 高エネルギー加速器研究機構 ○江並 和宏、平木 雅彦、千田 美紀、千田 俊哉	1F3-5 衛星搭載機器データベースから制御ソフトウェアを自動生成するシステム 東京理科大学 ○大秦 拓也、鳴海 智博、木村 真一	1G3-5 脚車輪型移動ロボットのモデル予測車輪位置追従制御における車体中心を考慮した場合の走行性能の検証 東京都市大学 ○萩森 夕紀、野中 謙一郎、関口 和真	1H3-5 形状記憶ポリマーを用いた力覚センサの誤差補正方法の検討 九州工業大学 ○松尾 卓也、高嶋 一登、香川県産業技術センター 竹中 慎、名城大学 向井 利春
			1H3-6 形状記憶ポリマーシートを用いた触覚センサの改良 九州工業大学 ○帆足 悠人、高嶋 一登、名城大学 向井 利春

※ 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14日(月) 第3スロット

第I室	第J室	第K室	第L室
<p><b>1I3</b></p> <p>バイオマニピュレーション</p> <p>15:15-16:45</p> <p>中島 正博 (名古屋大学) 森島 圭祐 (大阪大学) 市川 明彦 (名城大学)</p> <p>1I3-1 腹腔鏡下手術支援ロボットにおける2本の細径鉗子マニピュレータによる箸操作の実現 東京医科歯科大学 ○櫻井 遥、菅野 貴皓、川嶋 健嗣</p> <p>1I3-2 清潔部と不潔部の着脱を考慮した空気圧駆動腹腔内4自由度鉗子マニピュレータ 東京医科歯科大学 ○菅野 貴皓、東京工業大学 只野 耕太郎、東京医科歯科大学 川嶋 健嗣</p> <p>1I3-3 2次元受動型上肢リハビリロボットに対する非脳卒中高齢者を対象にした臨床研究 富山県立大学 ○森 彩夏、小柳 健一、太閤の杜 デイサービスセンター 水上 理詠子、源田 清和、富山県立大学 本吉 達郎、増田 寛之、大島 徹</p> <p>1I3-4 フォトリソグラフィを用いたポリイミドベースのマウス末梢神経刺激用マイクロ電極の作製 名古屋大学 ○佐野 正人、中島 正博、竹内 大、長谷川 泰久、栗本 秀、中野 智則、新開 宏明、平田 仁</p> <p>1I3-5 光硬化性ゲルを用いた低侵襲3次元細胞組織アセンブリ技術の開発 豊橋技術科学大学 ○平塚 翔太、河原田 翔、永井 萌土、柴田 隆行</p>	<p><b>1J3</b></p> <p>レスキュー工学(3)</p> <p>15:15-16:45</p> <p>大野 和則 (東北大学)</p> <p>1J3-1 受動適応クローラロボットにおけるサブクローラダイナミクスのモデリング 愛知工業大学 ○渡邊 彩夏、鈴木 壮一郎、奥川 雅之</p> <p>1J3-2 受動適応クローラロボットのサブクローラ角度における段差踏破性能 愛知工業大学 ○浅井 友将、鈴木 壮一郎、奥川 雅之</p> <p>1J3-3 移動ロボットの遠隔操作のための仮想的マスタースレーブシステム 名古屋工業大学 ○澤井 泰彦、佐藤 徳孝、森田 良文</p> <p>1J3-4 連結差動切り替え機構を有する球形ケーブル移動体の開発 東北大学 ○市村 友哉、多田 隼 建二郎、昆陽 雅司、田所 諭</p>	<p><b>1K3</b></p> <p>つくばチャレンジ 2015: 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)</p> <p>15:15-16:45</p> <p>内村 裕 (芝浦工業大学) 原 祥堯 (千葉工業大学) 林原 靖男 (千葉工業大学)</p> <p>1K3-1 屋外環境における画像情報付加地図の撮影計画手法 大阪市立大学 ○高石 啓史、田窪 朋仁、清原 千春、上野 敦志</p> <p>1K3-2 人が搭乗できる自律移動ロボット高尾4号の走行実験に基づく試作改良 東京高専 多羅尾 進、島根 機太郎、○上田 稜、山本 誠、小林 巧実、土屋 慧太郎、原田 理功、青木 宏之</p> <p>1K3-3 多種のセンサを活用する人の発見と探索対象の同定を伴う自律走行 筑波大学 ○安藤 大和、坪内 孝司、伊達 央、大矢 晃久</p> <p>1K3-4 つくばチャレンジ2015 参加ロボットの開発 金沢工業高等専門学校 ○今西 雅紀、八十嶋 秀堯、吉村 恭生、伊藤 恒平</p> <p>1K3-5 つくばチャレンジ環境のGazeboによるシミュレーション 筑波大学 ○満留 諒介、伊達 央、坪内 孝司、大矢 晃久、重松 康祐、鈴木 与海</p> <p>1K3-6 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4) 神奈川工科大学 ○吉留 忠史、大塚 幸恵、河原崎 徳之</p>	<p><b>1L3</b></p> <p>触覚・力覚(3) 応用提案</p> <p>15:15-16:45</p> <p>星 貴之 (名古屋工業大学)</p> <p>1L3-1 空中超音波によるリアルタイム行動誘導 東京大学 ○吉本 東天、長谷川 圭介、牧野 泰才、篠田 裕之</p> <p>1L3-2 IoT向け2触ペン 名工大 ○佐野 明人、田中 由浩、ゼブラ 岩間 卓吾</p> <p>1L3-3 倍率可変視触覚クローン 東京大学 ○新井 綾太、古山 佳和、井上 碩、長谷川 圭介、牧野 泰才、篠田 裕之</p> <p>1L3-4 ジャイロ効果による四肢運動時の行動誘導を目的としたウェアラブルデバイス 東京大学 ○宮原 寛和、牧野 泰才、篠田 裕之</p> <p>1L3-5 能動スコープカメラより伝達される振動情報が接触状態知覚に及ぼす影響の調査 東北大学 ○船水 貴仁、永野 光、昆陽 雅司、田所 諭</p> <p>1L3-6 温度提示が風景写真の季節感に与える影響に関する研究 名古屋工業大学 ○早川 恭平、小松 祐介、坂口 正道</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14日(月) 第3スロット

第N室	第0室		
<p style="text-align: center;"><b>1N3</b></p> <p>人間機械共存システムの操作支援制御技術(1)</p> <p style="text-align: center;">15:15-16:45</p> <p>寺嶋 一彦 (豊橋技術科学大学) 綿貫 啓一 (埼玉大学) 野田 善之 (山梨大学)</p> <p>1N3-1 身体位置感覚更新を用いた没入操縦の作業効率向上手法の提案 中央大学 ○佐藤 謙太、中村 壮亮、橋本 秀紀</p> <p>1N3-2 NIRSを用いた運動イメージに対する視覚的バイオフィードバックトレーニングの効果 埼玉大学 ○白澤 和樹、綿貫 啓一、侯 磊</p> <p>1N3-3 逆運動学を用いた接触面の圧力分布情報に基づく多関節装着型アシストロボットの制御 名古屋大学 ○内山 直哉、舟洞 佑記、道木 慎二、愛知工業大学 道木 加絵</p> <p>1N3-4 外乱オブザーバを適用したアクティブマスシステムの振子系振動抑制制御 山梨大学 ○川田 崇史、野田 善之</p> <p>1N3-5 旋回式ジブクレーンにおける訓練シミュレータの開発 豊橋技術科学大学 ○松田 優作、帆 秋 陽介、田崎 良佑、三好 孝典、豊田工業高等専門学校 兼重 明宏、豊橋技術科学大学 寺嶋 一彦</p> <p>1N3-6 ぜんまいによるブレーキ回生機構を用いた移動装置の設計と実験検証 豊橋技術科学大学 ○櫻庭 崇紘、内山 直樹、佐野 滋則、阪口 龍彦</p>	<p style="text-align: center;"><b>103</b></p> <p>RTミドルウェアコンテスト2015(3)</p> <p style="text-align: center;">15:15-16:45</p> <p>山下 智輝 (前川製作所) 塩沢 恵子 (アドイン研究所)</p> <p>103-1 喋っど～sha-bed～ 奈良先端科学技術大学院大学 ○光崎 将人、中田 彩、澤邊 太志</p> <p>103-2 オーディオ・アナマトロニクスのためのRTC CURIOSITY株式会社 ○堀川 隆弘</p> <p>103-3 LEGO Mindstorms EV3を用いたロボットプログラミング教材の開発 産総研 ○安藤 慶昭</p> <p>103-4 多目的利用が可能な画像出力RTコンポーネント 芝浦工業大学 ○下山 未来、藤本 一真、安田 福啓、松日楽 信人</p> <p>103-5 少人数グループによるRTミドルウェアを用いたメディアアート制作 芝浦工業大学 ○土屋 彩茜、小山 拓馬、中沢 真太郎、中田 航平、佐々木 毅</p> <p>RTミドルウェアコンテスト表彰式</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14日(月) 第4スロット

第A室	第C室	第D室	第E室
1A4	1C4	1D4	1E4
スワームシステム (2)	空間知能化とアプリケーション (2)	移動ロボット機構 (2)	ビジョンシステムとビジョン応用システム (4)
17:00-18:30	17:00-18:45	17:00-19:00	17:00-18:30
松野 文俊 (京都大学) 大倉 和博 (広島大学)	中内 靖 (筑波大学) 倉爪 亮 (九州大学)	多田 隈 建二郎 (東北大学)	竹村 憲太郎 (東海大学) 辻 徳生 (九州大学)
<p>1A4-1 群れ行動を実現する数理モデルの構築とその誘導メカニズムの解析 大阪大学 ○佐藤 裕斗、末岡 裕一郎、久保田 恒平、石川 将人、大阪大学/JST CREST 大須賀 公一</p> <p>1A4-2 “Mi-Nashi” Localization における位置情報のゆらぎが与える影響の解析 大阪大学 ○角田 祐輔、末岡 裕一郎、近藤 鈴華、杉本 靖博、大阪大学/JST CREST 大須賀 公一</p> <p>1A4-3 Keynote[2] 仮想生物の進化系を用いた生態-進化-発生への人工生命アプローチ 名古屋大学 ○有田 隆也</p>	<p>1C4-1 ロボティック照明システムの照射角度制御 奈良先端大 南 裕樹、舞鶴高専 ○室巻 孝郎、徳永 泰伸</p> <p>1C4-2 二次元通信タイルを介した多視点カメラシステム 東京大学 ○増田 祐一、野田 聡人、岡田 明正、福井 雄大、篠田 裕之</p> <p>1C4-3 人物存在情報を用いた環境地図への意味付けの時系列変化 明治大学 ○久保田 将史、森岡 一幸</p> <p>1C4-4 空間知能化のためのRGB-Dカメラを用いた人物追跡 立命館大学 ○菅野 晃史、森田 浩平、竹内 龍、山添 大丈、李 周浩</p> <p>1C4-5 知能化空間における過去体験機能の提案 立命館大学 ○森田 浩平、菅野 晃史、竹内 龍、山添 大丈、李 周浩</p> <p>1C4-6 実物体像に重量可能な断面提示ディスプレイの開発 東京大学 ○古山 佳和、牧野 泰才、篠田 裕之</p> <p>1C4-7 ハイブリッドセンサーと照明センサーに連動した高度化パッチャルシステム NHK・E S ○加藤 大一郎、武藤 一利、NHK技研 山内 結子、三ッ峰 秀樹、佐野 雅規、ライテックス 岡本 浩幸、Alessandro Moro、清水建設 深瀬 勇太郎</p>	<p>1D4-1 馬の後肢を模した3リンク機構の動的特性に及ぼす二関節筋の影響 金沢工業大学 ○米山 太郎</p> <p>1D4-2 球体外殻を用いた回転移動のための旋回動作の実現 千葉工大 ○清 陽亮、伊藤 智、青木 岳史</p> <p>1D4-3 全方向移動体のための可変車輪機構の開発 千葉工業大学 ○伊藤 智、青木 岳史</p> <p>1D4-4 SMAを用いた薄型移動ロボットの2リンク機構の開発 関東学院大学 ○佐藤 堅太、牛尾 颯汰、石川 純基、西田 麻美</p> <p>1D4-5 薄型胴体を持ったヘビ型ロボットの開発 日本工業大学 ○岩城 拓哉、滝田 謙介</p> <p>1D4-6 人カロボティクスの研究 国士館大 ○Jong, Jeremy、秋山 勇人、福山 和隆、東工大 菅原 雄介、国士館大 本田 康裕、日本大 遠藤 央、女子医大 岡本 淳</p> <p>1D4-7 100リンクヘビ型ロボットByacoの開発 岡山大学 ○松田 絵梨子、須原 大貴、亀川 哲志、五福 明夫</p> <p>1D4-8 100リンクヘビ型ロボットByacoの開発 岡山大学 ○須原 大貴、松田 絵梨子、亀川 哲志、五福 明夫</p>	<p>1E4-1 カラー画像のエッジ情報を利用した距離画像からの三次元地図生成 中央大学 ○木村 優志、増山 岳人、梅田 和昇</p> <p>1E4-2 高速プロジェクタを用いた位相シフト法による動物体への三次元センシングの検証 東京大学 ○龍野 翔、渡辺 義浩、石川 正俊</p> <p>1E4-3 構造化光空間を用いた遮蔽に頑健な浮遊型入力機構の提案 東京大学 ○安井 雅彦、渡辺 義浩、石川 正俊</p> <p>1E4-4 マルチコプター安定制御のための位置・姿勢推定の基礎検討 名城大学 ○岸川 純平、大原 賢一、池田 貴公、市川 明彦、福田 敏男</p> <p>1E4-5 三次元運動センシングを用いた移動体からの三次元形状統合システムの提案 東京大学 ○中井 啓貴、米澤 亮太、宮下 令央、渡辺 義浩、石川 正俊</p> <p>1E4-6 3次元運動計測を用いた動的物体の高解像度RGB-D取得 東京大学 ○米澤 亮太、宮下 令央、渡辺 義浩、石川 正俊</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14日(月) 第4スロット

第F室	第G室	第H室	第J室
1F4	1G4	1H4	1J4
<p>循環産業創成を目指した自律型セル生産ロボットシステム</p> <p>17:00-18:30</p> <p>横小路 泰義 (神戸大学) 野田 哲男 (三菱電機)</p> <p>1F4-1 <i>Keynote[1]</i> Amazon Picking Challenge におけるシステムインテグレーション技術 三菱電機 ○白土 浩司、堂前 幸康、川西 亮輔、中京大学 橋本 学、中部大学 藤吉 弘巨</p> <p>1F4-2 部品整列用ロボットシステムの確率的部品状態遷移を用いた生産性評価手法 三菱電機 ○白土 浩司、原口 林太郎、堂前 幸康、立命館大学 永井 清、吉川 恒夫、土橋 宏規</p> <p>1F4-3 力覚情報による環境モデリングと試行動作計画に基づいた未知環境手探り行動の実現法 東京大学 ○室岡 雅樹、植田 亮平、野沢 峻一、垣内 洋平、岡田 慧、稲葉 雅幸</p> <p>1F4-4 階層型プランニングシステムによる産業用ロボットの自律的エラーリカバリー 京都大学 ○松岡 諒、榎木 哲夫、堀口 由貴男、中西 弘明</p> <p>1F4-5 多関節アームの姿勢の多様性を許容する位置制御 名古屋大学 ○熊澤 一樹、香川 高弘、宇野 洋二</p> <p>1F4-6 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 岡山大学 ○松野 隆幸、矢納 陽、見浪 護、名城大学/名古屋大学 福田 敏男</p>	<p>国際熱核融合実験炉 (ITER) 用保守ロボット の技術開発</p> <p>17:00-19:00</p> <p>松日楽 信人 (芝浦工業大学) 角館 聡 (日本原子力研究開発機構) 武田 信和 (日本原子力研究開発機構) 仙田 郁夫 ((株) 東芝 電力システム 社)</p> <p>1G4-1 ITER 保守ロボットの技術開発の進展 原子力機構 ○角館 聡、武田 信和、芝浦工大 松日楽 信人、東芝 仙田 郁夫</p> <p>1G4-2 国際熱核融合実験炉 (ITER) 用保守ロボットの技術開発 日本原子力研究開発機構 ○武田 信和、野口 悠人、丸山 孝仁、井上 隆一、小舞 正文、安斎 克則、小坂 広、谷川 尚、角館 聡</p> <p>1G4-3 国際熱核融合実験炉 (ITER) 用保守ロボットの構造・機構設計 東芝 ○重松 宗一郎、島村 光明、辻 光一、仙田 郁夫、日本原子力研究開発機構 丸山 孝仁、野口 悠人、武田 信和</p> <p>1G4-4 ITER 真空容器内保守作業用ツールの技術開発 日本原子力研究開発機構 ○井上 隆一、野口 悠人、丸山 孝仁、安斎 克則、谷川 尚、武田 信和、角館 聡</p> <p>1G4-5 ITER 遠隔保守ロボットの制御技術開発 エーテック株式会社 ○枝谷 昌博、日本原子力研究開発機構 丸山 孝仁、野口 悠人、小坂 広、武田 信和、角館 聡</p> <p>1G4-6 ITER 遠隔保守ロボットのためのコンパクトシミュレータの開発 芝浦工業大学 ○小西 啓太、松日楽 信人、日本原子力研究開発機構 丸山 孝仁、武田 信和、角館 聡</p> <p>1G4-7 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 日本原子力研究開発機構 ○小舞 正文、安斎 克則、野口 悠人、齋藤 真貴子、丸山 孝仁、武田 信和、角館 聡</p> <p>1G4-8 放射線環境下での保守ロボットの故障事象対応リカバリー (レスキュー) 技術 原子力機構 ○丸山 孝仁、野口 悠人、小舞 正文、武田 信和、角館 聡</p>	<p>産業機器オープンネットワークインタフェース ORiN</p> <p>17:00-18:30</p> <p>犬飼 利宏 (株式会社デンソー ウェーブ)</p> <p>1H4-1 <i>Keynote[2]</i> ORiN2 の概要と OPC-UA との違い (株) デンソーウェーブ ○吉田 幸重、犬飼 利宏</p> <p>1H4-2 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第2報 株式会社デンソーウェーブ ○宮越 喜浩、吉田 幸重</p> <p>1H4-3 ORiN における制御システムセキュリティ デンソーウェーブ ○菱田 裕司、壁谷 昇吾、吉田 幸重</p>	<p>レスキューを題材にしたロボットコンテスト (1)</p> <p>17:00-18:30</p> <p>奥川 雅之 (愛知工業大学) 三輪 昌史 (徳島大学)</p> <p>1J4-1 様々な災害現場の環境下で活動可能な特殊なスパイラルドラム駆動台車と搭載レスキューパッケージ 神戸大学 ○福井 喜一郎、義澤 康男、中辻 秀憲、片山 雷太</p> <p>1J4-2 ロボカップジャパンオープン 2015 における受動適応クローラロボットの走破性評価 愛知工業大学 ○小寺 俊介、鈴木 壮一郎、浅井 友将、松原 秀彦、勝 玄樹、仲野 和也、渡邊 彩夏、寺本 大晟、奥川 雅之</p> <p>1J4-3 全方位カメラの画像に基づく救急搬送ロボットの走行制御 消防研究センター ○佐伯 一夢、東京医科歯科大学 菅野 貴皓</p> <p>1J4-4 災害対応ロボットシミュレーション競技用シミュレータの考察: 障害走破 愛知工業大学 ○竹村 秀太、鈴木 壮一郎、長岡技科大 橋本 訓孝、中京大 清水 優、長岡技科大 木村 哲也、新潟工大 大金 一二、愛知工業大学 奥川 雅之</p> <p>1J4-5 災害調査およびインフラ点検を想定したシミュレーション競技における等価タスクの難易度検証 愛知工業大学 ○柴田 憲、鈴木 壮一郎、奥川 雅之、長岡技術科学大学 木村 哲也</p> <p>1J4-6 レスコンシーズのための次世代レスキュークローラの開発 福山大学 ○花見堂 大輔、村上 祐紀、白井 勇也、丸畑 涼雅、佐賀 正典、勝部 雄介</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14日(月) 第4スロット

第K室	第L室	第N室	
<p>1K4</p> <p>つくばチャレンジ 2015：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>17:00-18:45</p> <p>吉留 忠史(神奈川工科大学) 小林 一行(法政大学) 大矢 晃久(筑波大学)</p> <p>1K4-1 幾何学的に正確な経路情報に基づくナビゲーションシステムの開発 筑波大学 ○鈴木 与海、伊達 央、坪内 孝司、大矢 晃久、重松 康祐、満留 諒介</p> <p>1K4-2 異なる露光時間で撮影された画像を用いた照度変化にロバストな色抽出 宇都宮大学 ○土方 優明、赤井 直紀、尾崎 功一</p> <p>1K4-3 一般市街地における走行可能領域の抽出に基づく自律移動ロボットの開発 宇都宮大学 ○江口 純司、尾崎 功一</p> <p>1K4-4 つくばチャレンジ2015における自律移動ロボット「Orange2015」の開発 法政大学 ○福田 一輝、竹林 洋亮、竹内 泰人、堀地 恒生、下川 純佳、木下 哲郎、吉田 智哉、小林 一行</p> <p>1K4-5 つくばチャレンジ2015における千葉工業大学ロボット設計制御研究室の取り組み 千葉工業大学 ○夏道 和也、井上 裕文、霜村 暲、寺戸 翔太郎、林原 靖男</p> <p>1K4-6 つくばチャレンジのタスク簡略化とそれに基づくナビゲーション戦略 宇都宮大学 ○赤井 直紀、米山 翔悟、柿木 泰成、尾崎 功一</p> <p>1K4-7 市街地環境で動作する自律移動ロボットの開発 Project C.G.S. ○米田 圭佑、有松 和之、山口 直輝、レイノルズ ジェームズ 俊介、菅原 英剛、飯田 翔太郎、佐藤 高志、高橋 裕己、木村 洋介</p>	<p>1L4</p> <p>主観アナリシス</p> <p>17:00-19:00</p> <p>栗田 雄一(広島大学) 田中 由浩(名古屋工業大学) 岡本 正吾(名古屋大学)</p> <p>1L4-1 Keynote[2] 分散表現に基づく主観的テキストの分析 ヤフー株式会社 ○小林 隼人</p> <p>1L4-2 筋力推定に基づくステアリング操舵における力知覚量設計手法の提案 広島大学 ○岸下 優介、小池 祐樹、株式会社マツダ 竹村 和紘、山田 直樹、新部 忠幸、原 利宏、岸 篤秀、西川 一男、農沢 隆秀、広島大学 辻 敏夫、栗田 雄一</p> <p>1L4-3 指先力ならびに接触面変化が表面質感の感性評価へ与える影響 広島大学 ○荒川 剛、芝浦工業大学 大倉 典子、DIC 株式会社 中原 昭、鎌水 清隆、高橋 雅人、広島大学 辻 敏夫、栗田 雄一</p> <p>1L4-4 触に関する知覚・感性・嗜好の個人差：意味的階層構造からのアプローチ 名古屋大学 ○岡本 正吾、東北大学 永野 光、名古屋大学 木戸間 健佑、山田 陽滋</p> <p>1L4-5 Subjective Vertical Theoryに基づく車両走行速度パターンの設計 立命館大学 ○和田 隆広、出島 衣那、デンソー 津留 直彦、伊佐 治和美</p> <p>1L4-6 曲面をなぞった際の特異的触覚発生メカニズムに関する一考察 名古屋工業大学 ○渡邊 倅示、名古屋工業大学/JST さきがけ 田中 由浩、名古屋工業大学 佐野 明人</p> <p>1L4-7 皮膚伝搬振動の無人化による触覚伝達の基礎的検討 名古屋工業大学 ○竹川 康利、名古屋工業大学/JST さきがけ 田中 由浩、名古屋工業大学 吉田 智哉、慶應義塾大学 南澤 孝太、東京大学/慶應義塾大学 仲谷 正史、名古屋工業大学 佐野 明人</p>	<p>1N4</p> <p>人間機械共存システムの操作支援制御技術(2)</p> <p>17:00-18:45</p> <p>三好 孝典(豊橋技術科学大学) 内山 直樹(豊橋技術科学大学) 坪内 孝司(筑波大学)</p> <p>1N4-1 水陸両用レスキュー車の浮行時における操縦支援システム 鹿児島大学 ○松山 元氣、林 良太、余 永、消防研究センター 天野 久徳、佐伯 一夢、岡山理科大学 衣笠 哲也、和歌山大学 徳田 献一、大阪電気通信大学 入部 正継</p> <p>1N4-2 ドア組付作業支援ロボット D-PaDY 東北大学 ○近藤 修平、衣川 潤、金澤 亮、小菅 一弘</p> <p>1N4-3 遠隔操縦油圧ショベルの転倒防止制御のための操作入力に基づく機体 ZMP の予測 筑波大学 ○重松 康祐、坪内 孝司、伊達 央、皿田 滋</p> <p>1N4-4 識別性能の粒度を高める操作・運動・負荷情報を用いた拡張基底作業状態の提案 早稲田大学 亀崎 允啓、○三矢 隆史、森島 洋忠、峰田 健司、岩田 浩康、菅野 重樹</p> <p>1N4-5 回診支援ロボットの慣性航法システムを用いた特定人物追従制御 豊橋技術科学大学 ○田崎 良佑、櫻井 浩人、三菱電機(株) 國廣 和樹、豊橋技術科学大学 三好 孝典、寺嶋 一彦</p> <p>1N4-6 4ロータヘリコプタによる壁面点検システムの提案と実験検証 豊橋技術科学大学 ○田村 慶太、内山 直樹、佐野 滋則、阪口 龍彦</p> <p>1N4-7 床上走行式リフトの設計と実験的考察 豊橋技術科学大学 ○船戸 一弘、田崎 良佑、三好 孝典、株式会社ケーイーアール 柿原 清章、豊橋技術科学大学 寺嶋 一彦</p>	

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

12月15日(火) 第1スロット

第A室	第B室	第C室	第D室
2A1	2B1	2C1	2D1
ユーザー心理に配慮した身体支援システム・計測・制御	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)	軽労化システム	バイオメテック知能とロボット(1)
9:15-11:00	9:30-11:00	9:30-11:00	9:30-11:00
徳安 達士 (福岡工業大学) 森 貴彦 (湘南工科大学) 小田部 貴子 (福岡工業大学)	青木 悠祐 (沼津工業高等専門学校) 田原 健二 (九州大学)	田中 孝之 (北海道大学) 日下 聖 (北海道大学)	渡辺 桂吾 (岡山大学) 大塚 章正 (山口東京理科大学)
2A1-1 3Dプリンタ時代における福祉機器のパラメトリック設計の検討 国立障害者リハビリテーションセンター ○高嶋 淳、千葉工業大学 庄司 暲、国立障害者リハビリテーションセンター 相川 孝訓、中村 隆、千葉工業大学 手嶋 吉法、国立障害者リハビリテーションセンター 井上 剛伸、硯川 潤	2B1-1 移動支援機 Tread-Walk 1 のハンドル把持力に基づいた旋回アルゴリズムの構築 九州大学/早稲田大学 ○中島 康貴、早稲田大学 鋸屋 宜和、東京大学 二瓶 美里、パナソニック/早稲田大学 安藤 健、早稲田大学 横尾 勇樹、三浦 智、小林 洋、藤江 正克	2C1-1 前傾姿勢保持装置 東京理科大学 ○森下 光、村松 慶紀、小林 宏、所 晃史	2D1-1 複数の打ち方を適宜切り換え可能なエアホッケーロボットシステム 電気通信大学 ○沓名 祐介、松田 啓明、島田 英明、工藤 俊亮、末廣 尚士
2A1-2 片麻痺患者の訓練のための卓上型上肢リハビリテーションロボット 埼玉大学 ○平林 優斗、尾形 邦裕、辻 俊明	2B1-2 杖型歩行補助ロボットを用いた歩行臨床訓練における体力増進評価 名古屋大学 ○板寺 駿輝、長谷川 泰久、名城大学 福田 敏男、国立長寿医療研究センター 谷本 正智、近藤 和泉	2C1-2 腰補助用マッスルスーツの補助力評価 東京理科大学 ○村松 慶紀、小林 宏	2D1-2 エアホッケーロボットのゲーム中に発動可能な止め打ち動作の実装 電気通信大学 ○島田 英明、松田 啓明、沓名 祐介、末廣 尚士、工藤 俊亮
2A1-3 呼吸運動のタイミング制御によるリラクゼーション手法の基礎検討 中央大学 ○中尾 竜治、中村 壮亮、橋本 秀紀	2B1-3 促通回復療法に基づく片麻痺膝屈曲・足背屈機能回復訓練装置の研究 鹿児島大学 余 永、○兒玉 瑞希、松脇 広和、松元 秀次、谷口 康太郎、垂水中央病院 鮫島 淳一、鹿児島大学 林 良太、下堂 蘭 恵、川平 和美	2C1-3 柔軟な装着型歩行アシスト装置のエネルギー効率に関する考察 九州大学 ○金 山海、住友理工株式会社 橋本 和信、山田 博、九州大学 山本 元司	2D1-3 HPFに基づくキノダイナミック動作計画によるクワッドロータの誘導実験 岡山大学 ○本仲 君子、渡辺 桂吾、前山 祥一
2A1-4 触覚フィードバックを用いた身体拡張義指操作 名古屋大学 ○佐藤 雄一郎、傍嶋 将文、王 旭峰、長谷川 泰久	2B1-4 振戦の三次元運動の計測と解析 九州大学 ○倉八 誉史輝、田村 薫、木口 量夫	2C1-4 歩行アシストのための体幹運動補助による歩行励起 北海道大学 ○橋本 光太郎、田中 孝之、相津 琢磨、日下 聖	2D1-4 深層学習による多チャンネル音響信号に対する音源同定の検討 東京工業大学 ○森戸 隆之、杉山 治、上村 知史、小島 諒介、東京工業大学/ホンダ・リサーチ・インスティテュート・ジャパン 中臺 一博
2A1-5 入院患者の転倒危険度推定のための看護師判断モデルに基づく知識抽出 鳥取大学 ○山崎 慎治、櫛田 大輔、北村 章、深田 美香		2C1-5 体幹運動補助による歩行励起型アシストスーツにおける歩行解析 北海道大学 ○相津 琢磨、田中 孝之、橋本 光太郎、日下 聖	2D1-5 Deep Learning を用いたヒトミトコンドリア DNA の分類 大阪大学 ○金下 裕平、杉山 佳奈子、浅谷 学嗣、新潟 宏彦、一般社団法人 沖縄総合科学研究所 平野 隆、大阪大学 三宅 淳
2A1-6 腕の運動計測による把持動作の分析 立命館大学 ○山口 達也、Kirill, Van, Heerden、小澤 隆太		2C1-6 斜面に対応したバリカン型草刈システムの開発 明石高専 ○岩野 優樹、長谷川 高志、田中 昂大、信州大学 飯塚 浩二郎	
2A1-7 日常生活動作時の上腕動作に関する分析 佐賀大学 ○高村 健太郎、林 喜章			

※ 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(火) 第1スロット

第E室	第F室	第G室	第H室
2E1	2F1	2G1	2H1
移動ロボットの自己位置推定とナビゲーション(1)	サステナブルシステムズデザインとインテグレーション(1)	作業をするロボット(1)	機構知
9:30-11:00	9:15-11:00	9:30-11:00	9:15-11:00
大野 和則 (東北大学) 竹内 栄二郎 (名古屋大学) 大川 一也 (千葉大学)	菅原 雄介 (東京工業大学) 遠藤 央 (日本大学)	辰野 恭市 (名城大学)	武居 直行 (首都大学東京) 石橋 良太 (首都大学東京) 望山 洋 (筑波大学)
<p>2E1-1 ステレオカメラを用いた自律移動ロボットの障害物回避 津山工業高等専門学校 ○米井 瑞杜、津山工業高等専門学校/電気通信大学 藤田 一寿</p> <p>2E1-2 相互観測における情報利得に基づいたマルチロボットの協調ポジショニングとナビゲーション 名古屋大学 ○高島 航一、田崎 勇一、鈴木 達也</p> <p>2E1-3 介護支援ロボットへの動作指示のための TOF 型レーザセンサによるビーコン方式の提案 広島市立大学 ○紀藤 匠、日高 雄太、安孫子 優紀、立本 健司、岩城 敏</p> <p>2E1-4 移動ロボットの自己位置推定への利用を目的とした速度センサの性能の評価 東北大学 ○鈴木 大貴、山内 元貴、永谷 圭司</p> <p>2E1-5 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 芝浦工業大学 ○大前 有也、安藤 吉伸、吉見 卓</p> <p>2E1-6 パーティクルフィルタを用いた自己位置推定における確率分布間距離に基づく動的なセンサ統合の実機検証 名古屋大学 ○栗山 慶太、舟洞 佑記、道木 慎二、愛知工業大学 道木 加絵</p>	<p>2F1-1 近赤外線を用いたキャベツ芯検出装置の開発 東京理科大学 ○塚本 渉</p> <p>2F1-2 太陽光型植物工場における細霧発生による水蒸気飽差適応制御 (第1報) 木更津工業高等専門学校 ○浅野 洋介、渡邊 孝一、伊藤 裕一、小川 直哉、愛知県立大学 伊藤 正英、木更津工業高等専門学校 栗本 育三郎</p> <p>2F1-3 太陽光型植物工場における空間データの可視化のための乾湿一体型強制通風筒の制作と動的湿り空気線図の開発 東京大学 ○井原 大将、木更津工業高等専門学校 村上 嵩樹、渡邊 孝一、栗本 育三郎</p> <p>2F1-4 太陽光型植物工場のクラウド蓄積型クロロフィル蛍光アクティブセンシングシステムの構築 木更津工業高等専門学校 ○渡邊 孝一、東京大学 井原 大将、木更津工業高等専門学校 浅野 洋介、栗本 育三郎、愛媛大学 高山 弘太郎</p> <p>2F1-5 複数の蓄電池を用いた充電システムのモデル化と充電率推定 日本大学 ○古泉 賢人、平野 弘祐、遠藤 央、柿崎 隆夫</p> <p>2F1-6 大規模太陽光発電施設を対象としたメンテナンスシステム 日本大学 ○流田 裕介、柿崎 隆夫、産総研 中村 泰拓、蛇石 宰、大谷 謙仁</p> <p>2F1-7 大規模太陽光発電施設における複数協調型太陽電池パネル故障診断ロボット 日本大学 ○伊佐治 有亮、遠藤 麻衣、遠藤 央、柿崎 隆夫、産業技術総合研究所 中村 泰拓、蛇石 宰、大谷 謙仁</p>	<p>2G1-1 2台のロボットトラクタによる協調作業システムの開発 北海道大学 ○張 弛、曾雌 弘平、野口 伸</p> <p>2G1-2 海洋資源調査を目的とする探査機複合観測システムの開発 海洋研究開発機構 ○石橋 正二郎、吉田 弘、田中 聖隆、菅澤 誠、Frank Hsiao Fan、大田 豊</p> <p>2G1-3 単腕ロボットによるゴム管挿入作業の実現 首都大学東京 ○吉田 将崇、栄 謙仁、武居 直行、名古屋工業大学/藤本技術総研 藤本 英雄</p> <p>2G1-4 双腕クローラ型不整地移動ロボットにおけるRGB-Dセンサを用いた箱状対象物の把持位置検出 東北工業大学 ○瀬川 渉、藤田 豊己</p>	<p>2H1-1 ガススプリングによるロボットアームの重力補償 首都大学東京 ○江島 源太、武居 直行、三菱自動車工業 友延 英史、名古屋工業大学/藤本技術総研 藤本 英雄</p> <p>2H1-2 剛性可変機構を有する多関節グリッパによる巧緻的把持 東海大学 ○佐山 和宏、玉本 拓巳、小金澤 鋼一</p> <p>2H1-3 非平行型ハイブリッド関節を用いた1アクチュエータ3自由度マニピュレーション 大阪大学 ○坂下 僚平、夏原 裕也、東森 充</p> <p>2H1-4 弾性体とSMA材料とからなる翼機構の剛性適応による流速変化への対応 首都大学東京 ○石橋 良太、TMEIC 小田 隆彦、福岡工業大学 越智 裕章、TMEIC 梅田 勝矢、SHOWA 奥田 竜次、九州大学 田原 健二、福岡工業大学 木野 仁、首都大学東京 児島 晃</p> <p>2H1-5 2モータ干渉駆動式変速機構 東京工業大学 ○工藤 仁、高山 俊男、小俣 透</p> <p>2H1-6 全方向面状クローラ機構 "Omni-Board" 東北大学 ○高根 英里、多田 隼二郎、嵩山 勢士、山本 知生、昆陽 雅司、田所 諭</p> <p>2H1-7 ゴム皮膚層にワイヤ駆動機構を内蔵する連続体マニピュレータの非一定曲率モデル 筑波大学 ○望山 洋、蕭 凱文、成 蹊大学 竹園 年延</p>

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

第I室	第J室	第K室	第L室
2I1	2J1	2K1	2L1
<p>バイオロボティクスとシステムインテグレーション(1)</p> <p>9:30-11:00</p> <p>秋山 佳丈 (信州大学)</p>	<p>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</p> <p>9:30-11:00</p> <p>大坪 義一 (近畿大学) 前田 弘文 (弓削商船高等専門学校) 小林 滋 (神戸市立工業高等専門学校)</p>	<p>メカトロ教育のシステムと要素技術</p> <p>9:15-11:00</p> <p>河村 隆 (信州大学) 稲垣 克彦 (東海大学) 琴坂 信哉 (埼玉大学)</p>	<p>触覚・力覚(4) 人に学ぶ</p> <p>9:00-11:00</p> <p>牧野 泰才 (東京大学)</p>
<p>2I1-1 Keynote[2] バイオアクチュエータとBioMEMSが拓く生命機械融合ウェットロボティクスの創製 大阪大学 ○森島 圭祐</p> <p>2I1-2 ラベルフリー磁気アセンブリによるバイオハイブリッドロボットの創成 信州大学 ○杉原 惇嗣、秋山 佳丈</p> <p>2I1-3 機電要素一体設計に基づく気化熱冷却可能な機能組織体設計法 東京大学 ○上月 豊隆、廣瀬 俊典、中島 慎介、浅野 悠紀、大久保 壮一、垣内 洋平、岡田 慧、稲葉 雅幸</p> <p>2I1-4 McKibben型アクチュエータを用いた二次元脚ロボットの身体構造が関節剛性の設計に与える影響の解析 大阪大学 ○中西 大輔、杉本 靖博、末岡 裕一郎、大須賀 公一</p> <p>2I1-5 月探査用蠕動運動式掘削ロボットの開発 中央大学 ○金野 将志、中武 豊晴、中村 太郎、JAXA 久保田 孝</p>	<p>2J1-1 モバイルレスキューロボットの群制御のためのROSによるシステムの開発 神戸高専 ○黒住 亮太、弓削商船高専 前田 弘文、神戸高専 小林 滋、近畿大学 大坪 義一、IRS 高森 年</p> <p>2J1-2 ロボット認識トラッキングと相対位置計測システムの開発 神戸市立工業高等専門学校 ○小林 滋、弓削商船高等専門学校 前田 弘文、神戸市立工業高等専門学校 黒住 亮太、国際レスキューシステム研究機構 高森 年</p> <p>2J1-3 ROSによるカメラ情報の共有化 弓削商船高等専門学校 ○前田 弘文、神戸市立工業高等専門学校 黒住 亮太、小林 滋、国際レスキューシステム研究機構 高森 年</p> <p>2J1-4 時間遅れのある通信回線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 神戸大学 ○小野寺 真吾、横小路 泰義</p> <p>2J1-5 災害探査活動支援用モバイルロボット群によるフォーメーション行動の実施について 近畿大学 ○松山 森仁、大坪 義一、IRS 小林 滋、高森 年</p>	<p>2K1-1 組合せ可能なロボットアーム教材のエンドエフェクタの製作 大阪府立大学高専 ○金田 忠裕、中村 薫人、安藤 太一、大崎 純平、藪 厚生、上越教育大学 川崎 直哉</p> <p>2K1-2 プロジェクションマッピングを用いた機構学教材の開発 日本工業大学 ○水村 翔、大野 伊織、櫛橋 康博</p> <p>2K1-3 Arduinoを活用した工業高校での課題解決型実習カリキュラム 大阪府立淀川工科高校 ○藤井 貴英、大阪電気通信大学 入部 正継</p> <p>2K1-4 メカトロ教育におけるマインドマップの活用事例の紹介 福井大学 ○川谷 亮治、長野県飯田OIDE長姫高校 高田 直人</p> <p>2K1-5 高大連携授業におけるブロック式ロボット教材の活用 産業技術短期大学 ○二井見 博文、牧田 太郎、堀 靖仁、松原 孝典</p> <p>2K1-6 少人数チームでのロボット設計・製作を通じて国際交流を行うプロジェクトベースドラーニングの紹介 千葉工業大学 ○林原 靖男、青木 岳史、藤江 真也、富山 健</p> <p>2K1-7 小学生から手軽に取り組める多関節ロボット教材の要求分析とSTEM教育実践での試用 埼玉大学 ○野村 泰朗</p>	<p>2L1-1 マイスナー小体の発生過程についての考察(第4報) 名古屋工業大学 ○Pham Quang Trung、星 貴之、田中 由浩、佐野 明人</p> <p>2L1-2 マイスナー小体の空間配置についての考察(第4報) 名古屋工業大学 ○星 貴之、Trung, Pham, Q、田中 由浩、佐野 明人</p> <p>2L1-3 光弾性実験による皮下組織における膠原線維の応力拡散効果の検証 名古屋工業大学 ○園井 悠人、名古屋工業大学/JST さきがけ 田中 由浩、名古屋工業大学 橋本 真佳、藤田保健衛生大学 深澤 元晶、白田 信光、奈良先端大学 大竹 義人、名古屋工業大学 佐野 明人</p> <p>2L1-4 錯覚現象の効果測定に関する研究 電気通信大学 ○矢部 慎一郎、野嶋 琢也</p> <p>2L1-5 触感レンダリングのための振動信号合成に関する基礎検討 創価大学 ○川添 杏、東京大学 高齢社会総合研究機構 仲谷 正史、慶応義塾大学 南澤 孝太、東京大学 高齢社会総合研究機構 館 暉</p> <p>2L1-6 道具に加わる外力を知覚するメカニズムの調査 東北大学 ○牧角 将、永野 光、昆陽 雅司、田所 諭</p> <p>2L1-7 水の流れを用いたサーマルグリル錯覚提示デバイスの試作 名古屋工業大学 ○小松 祐介、早川 恭平、坂口 正道</p> <p>2L1-8 温度変化による圧覚生起現象が立位姿勢に与える影響 電気通信大学 ○渡辺 亮、梶本 裕之</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)

12月15日(火) 第1スロット

第M室	第P室		
<p style="text-align: center;"><b>2M1</b></p> <p>次世代ロボット共通プラットフォーム技術(1)</p> <p style="text-align: center;">9:30-11:00</p> <p>松日楽 信人 (芝浦工業大学) 大山 英明 (産業技術総合研究所)</p> <p>2M1-1 Keynote[2] RSiの活動と非専門家向け開発フレームワークとマーケティングへの適用の試み 産業技術大学院大学 ○成田 雅彦、中川 幸子、土屋 陽介、芝浦工業大学 松日楽 信人、東京女子大学 加藤 由花</p> <p>2M1-2 Keynote[1] 共通基盤技術を活用したコミュニティサービスロボットの連携研究 芝浦工業大学 ○松日楽 信人、首都大学東京 山口 亨、産業技術大学院大学 成田 雅彦、都立産業技術研究センター 坂下 和広、産業技術総合研究所 本村 陽一、東京海洋大学 近藤 逸人</p> <p>2M1-3 生活支援ロボット賢聖子ちゃん MINIの開発 明聖高校 ○出村 賢聖、金沢工業大学 山森 清広、出村 公成</p> <p>2M1-4 ROS-TMSと環境情報構造化空間 Big Sensor Boxの開発 九州大学 ○倉爪 亮、ピョ ユンソク、辻 徳生、河村 晃宏</p> <p>2M1-5 IoT、CPS技術の整理・分類 国立研究開発法人産業技術総合研究所 ○小島 一浩、関山 守</p>	<p style="text-align: center;"><b>2P1</b></p> <p>共創システム(1)</p> <p style="text-align: center;">9:30-11:00</p> <p>小川 健一朗 (東京工業大学) 野澤 孝之 (東北大学)</p> <p>2P1-1 ミナミコメツキガニの群れに認められる逆ベイズ推論 早稲田大学 ○郡司 ベギオ幸夫、都丸 武宜、村上 久、筑波大学 新里 高行</p> <p>2P1-2 非対称な接触による群れ行動 立命館大学 ○園田 耕平、早稲田大学 村上 久、筑波大学 新里 高行、信州大学 飯塚 浩二郎、早稲田大学 郡司 ベギオ幸夫</p> <p>2P1-3 群れが形成するネットワークからみる図地構造 筑波大学 ○新里 高行、早稲田大学 村上 久、都丸 武宜、大阪大学 西山 雄大、滋賀大学 園田 耕平、筑波大学 三具 和希、早稲田大学 郡司 ベギオ幸夫</p> <p>2P1-4 複数環境下での集団の時空間パターン 大阪大学 ○西山 雄大、滋賀大学 於久田 翔真、右田 正夫</p> <p>2P1-5 内的ゆらぎの群れ内情報伝達への貢献 早稲田大学 ○村上 久、筑波大学 新里 高行、早稲田大学 都丸 武宜、大阪大学 西山 雄大、早稲田大学 郡司 ベギオ幸夫</p> <p>2P1-6 ブーリアンネットワークの臨界点への自己組織化の予期的モデル 神戸大学 ○春名 太一</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(火) 第2スロット

第A室	第B室	第C室	第D室
2A2	2B2	2C2	2D2
スポーツ応用システム (1)	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)	空間知(1)	バイオメテック知 能とロボット(2)
11:15-12:45	11:15-12:45	11:15-12:45	11:15-12:45
池田 篤俊(近畿大学) 吉武 康栄(鹿屋体育大学)	余 永(鹿児島大学) 亀川 哲志(岡山大学)	和田 一義(首都大学東京) 新妻 実保子(中央大学)	渡辺 桂吾(岡山大学) 本仲 君子(岡山大学)
<p>2A2-1 床反力信号を活用したスプリント走トレーニングシステムの構築 鹿屋体育大学 ○吉武 康栄、Garrett Jones</p> <p>2A2-2 磁気センサによるウィンドサーフィン用マストの支柱角の推定 立命館大学 ○栗田 貴宏、小澤 隆太</p> <p>2A2-3 加速度センサを用いたフィッシングロッドの特性評価 兵庫県立大学 ○荒木 望、小西 康夫、株式会社がまかつ 吉田 陽一、兵庫県立大学 前中 一介、兵庫県立工業技術センター 才木 常正</p> <p>2A2-4 モーションキャプチャと高速モーションフィッシングによるリアルタイム歩行計測システムの構築 東京理科大学 ○佐野 将人、産業技術総合研究所 村井 昭彦、杉浦 裕太、遠藤 維、東京理科大学 竹村 裕、産業技術総合研究所 多田 充徳</p> <p>2A2-5 跨ぎ動作における障害物クリアランスに関する研究 新潟県立大学 ○野本 洋平、日本医療科学大学 大矢 哲也、東京電機大学 川澄 正史</p> <p>2A2-6 アジア古典舞踊動作における表現の差異 大阪工業大学 ○上田 悦子、和歌山大学 中村 恭之、奈良工業高等専門学校 飯田 賢一、大阪電気通信大学 小枝 正直、東海大学 竹村 憲太郎</p>	<p>2B2-1 電磁誘導を利用した触診可能非侵襲連続血圧センサの開発 広島大学 ○三戸 景永、静岡大学 平野 陽豊、広島大学 平野 博大、栗田 雄一、日立製作所 張 裕華、佐野 佑子、神島 明彦、広島大学 中村 隆治、佐伯 昇、河本 昌志、吉栖 正生、辻 敏夫</p> <p>2B2-2 ワイドレンジ水晶振動式荷重センサを用いた生体信号のカジュアルセンシング 名古屋大学 ○室崎 裕一、佐久間 臣耶、新井 史人</p> <p>2B2-3 対数線形化末梢血管粘弾性モデルに基づく疼痛評価法の開発 広島大学 ○松原 裕樹、平野 博大、静岡大学 平野 陽豊、広島大学 曾智、吉野 敦雄、松本 知也、日本光電工業(株) 鶴川 貞二、広島大学 中村 隆治、佐伯 昇、吉栖 正生、河本 昌志、栗田 雄一、辻 敏夫</p> <p>2B2-4 伸縮可能な極座標系3軸小型マニピュレータにおけるケーブルロッド駆動系の開発 大阪工業大学 ○林 浩之、河合 俊和、信州大学 西川 敦、国立がん研究センター東 西澤 祐吏、京都大学 中村 達雄</p> <p>2B2-5 超音波検査支援ロボットを用いた自動妊婦健診サービスの研究 早稲田大学 ○木村 由実、石川 牧子、岩田 浩康</p> <p>2B2-6 走査手技解析に基づいたロボットによる超音波診断・治療補助システムの構築 沼津工業高等専門学校 ○青木 悠祐、田中 優斗、佐野 徳美、鈴木 克真、遠藤 祐太郎、瀬戸 翔太</p>	<p>2C2-1 聴講者の主体的参加を支援するVRテレプレゼンスシステムとその評価 首都大学東京 ○野田 恵介、下川原 英理、山口 亨</p> <p>2C2-2 独居高齢者の行動を見守る玄関センサに関する研究 筑波大学 ○佐々木 雄太、丸山 貴之、中内 靖</p> <p>2C2-3 対話者の頭部情報に同期した卓上型テレプレゼンスロボットの開発とコミュニケーションの効果 首都大学東京 ○岩崎 真也、藤本 泰成、下川原 英理、山口 亨</p> <p>2C2-4 生活音を利用した行動推定システムの構築 芝浦工業大学 ○村上 卓司、吉見 卓、水川 真</p> <p>2C2-5 対話ロボットののための話題獲得に向けたキーワード検出に関する音声データ解析 首都大学東京 ○生田 千紗、下川原 英理、山口 亨</p>	<p>2D2-1 PSDセンサのみを持つ全方向移動ロボットの群れおよび追従行動の発現アルゴリズム 山口東京理科大学 ○大塚 章正、永田 寅臣</p> <p>2D2-2 ファジィ制御によるマンタロボットの姿勢安定化 岡山大学 ○浜野 友希豊、渡辺 桂吾、永井 伊作</p> <p>2D2-3 ホバリング可能な羽ばたき飛行ロボットの開発 九州工業大学 ○森 慎一郎、大竹 博</p> <p>2D2-4 除脳猫を模倣した4脚動物モデルによる歩容遷移機能の創発 茨城大学 ○宇多 慶一郎、戸部 仁貴、福井 諭、石原 淳也、福岡 泰宏</p> <p>2D2-5 レーザスペックルオドメトリを用いた歩行ロボットの自己位置推定 岡山大学 ○齊藤 壘、永井 伊作、渡辺 桂吾</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(火) 第2スロット

第E室	第F室	第G室	第H室
2E2	2F2	2G2	2H2
移動ロボットの自己位置推定とナビゲーション(2)	サステナブルシステムズデザインとインテグレーション(2)	作業をするロボット(2)	ソフトメカニズム(1)
11:15-12:45	11:15-12:45	11:15-12:45	11:15-12:45
大野 和則(東北大学) 富沢 哲雄(電気通信大学) 渡辺 敦志(東北大学)	柿崎 隆夫(日本大学) 衣川 潤(東北大学)	辰野 恭市(名城大学)	鈴森 康一(東京工業大学) 脇元 修一(岡山大学)
2E2-1 人混み中での移動ロボットの自己位置推定に有効な測域センサデータ処理法 筑波大学 ○藤井 祐介、大矢 晃久、坪内 孝司	2F2-1 Keynote[2] 江戸の天文学者たちの熱き交流と師弟愛 関孝和数学研究所 ○鳴海 風	2G2-1 ハンドヘルド型超音波授粉装置の開発 名古屋工業大学 ○星 貴之、エスベックミック株式会社 中村 謙治、京都大学 清水 浩	2H2-1 上肢筋の拮抗構造を模倣したポリウレタン丸ベルトによるTwist-drive機構と制御 岡山県立大学 ○宮田 龍一、井上 貴浩
2E2-2 地図の重ね合わせによる位置推定での経路周辺におけるマッチング度の可視化 千葉大学 ○安田 将司、大川 一也	2F2-2 DC モータと CVT を用いた電気自動車の高効率駆動方法の実験 東京農工大学 ○青野 貴広、和田 正義	2G2-2 建設機械の走行制御と目標経路生成について 鹿島建設 技術研究所 ○浜本 研一、黒沼 出、大塩 真、小熊 正、三浦 悟	2H2-2 関節屈曲に利用するポリウレタン丸ベルトの多回転振運動における静的物理特性 岡山県立大学 ○宮田 龍一、井上 貴浩
2E2-3 パーティクルフィルタによる多峰性事後確率分布からのMAP推定手法の比較と検討 九州工業大学 ○有田 裕太、森田 賢、西田 健	2F2-3 エアロトレインの機体形状と安定性に関する研究 国士舘大 ○松本 卓、東工大 菅原 雄介、国士舘大 本田 康裕、岐阜大 菊地 聡、東北大 小濱 泰昭	2G2-3 逐次検索法を用いた産業ロボットの関節軌道補間法 工学院大学 ○藤田 陽平、黄 慶九	2H2-3 筋骨格系を模した剛性可変3自由度手首関節 東海大学 ○牧野 尚、小金澤 鋼一
2E2-4 人工ポテンシャル法に基づいたPRMにおける効果的なサンプリング手法 北海道大学 ○与能本 俊也、江丸 貴紀、小林 幸徳	2F2-4 回転埋設鋼管杭の貫入メカニズム可視化に関する実験的検討 日本大学 ○鈴木 翔、柿崎 隆夫、遠藤 央、齋藤 明德、住環境設計室 影山 千秋	2G2-4 安定性を向上させる作業スキルパラメータの決定方法 静岡大学 ○前川 賢太	2H2-4 異方性をもつ柔軟膜ひずみセンサの開発 神戸大学 ○中本 裕之、バンドー化学(株) 大高 秀夫、兵庫県立工業技術センター 平田 一郎、産業技術総合研究所 多田 充徳、神戸大学 小林 太、小島 史男
2E2-5 人の歩容特性を考慮した回避システムの開発 電気通信大学 ○柴田 優弥、富沢 哲雄	2F2-5 人カロボティクスに基づく搭乗型移動支援ロボットで用いるパウダクラッチの特性試験とモデル化 日本大学 ○渡邊 麻友美、遠藤 央、東京工業大学 菅原 雄介、東京女子医科大学 岡本 淳、日本大学 柿崎 隆夫		2H2-5 生物模倣型ソフト水中ロボットの研究開発 電気通信大学 ○谷口 貴耶、明 愛国、下条 誠
2E2-6 車輪型移動ロボットのステアリング特性に注目したジャイロドメトリの実験的評価 慶應大 ○永田 拓磨、出口 翔大、柳澤 新、木村 健太郎、石上 玄也			

※ 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(火) 第2スロット

第I室	第J室	第K室	第L室
2I2	2J2	2K2	2L2
<p>バイオリボティクスとシステムインテグレーション(2)</p> <p>11:15-12:45</p> <p>橋本 稔 (信州大学) 中村 太郎 (中央大学)</p> <p>2I2-1 小型3軸センサを用いたウェアラブル床反力計の開発 関西学院大学 ○中西 康貴、嵯峨宣彦</p> <p>2I2-2 ミミズを模した多体節型ロボットの開発 関西学院大学 ○梶原 正裕、嵯峨宣彦、秋田県立大学 佐藤 俊之、龍谷大学 永瀬 純也</p> <p>2I2-3 機能的電気刺激と動作推定に基づく動的動作伝達手法 横浜国立大学 ○花井 宏彰、今野和樹、島 圭介、県立広島大学 島谷康司</p> <p>2I2-4 重回帰分析を用いた動的運動時における下肢筋活動推定 埼玉大学 ○関谷 優志、伊藤 翔太、尾形 邦裕、辻 俊明</p> <p>2I2-5 ヒト型下肢ロボットの設計、モデル化、制御 大阪大学 ○渡邊 英知、奥 貴紀、平井 宏明、宇野 かな、植村 充典、宮崎 文夫</p> <p>2I2-6 TMS 刺激・随意運動に対する脳機能信号の動態 関西学院大学 ○伊東 嗣功、森下彩郁、小田 輝王、箕嶋 渉、工藤卓</p>	<p>レスキューを題材にしたロボットコンテスト(2)</p> <p>11:15-12:45</p> <p>横小路 泰義 (神戸大学)</p> <p>2J2-1 レスコンにおける WebRTC を用いたチーム間通信システムの開発と通信内容の分析 大阪電気通信大学 ○鎌田 崇史、矢野 大貴、小枝 正直</p> <p>2J2-2 レスキューロボットコンテストに向けたシンプルな機構を持つ救助ロボットの開発 産業技術短期大学 ○桑野 敬太、黒田 大資、澤池 望帆、森 英喜、二井見 博文</p> <p>2J2-3 第15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 神戸大学 ○長門 広洋、川野 由貴、竹内 優佳子、鶴飼 健矢、小松 周輝、義澤 康男</p> <p>2J2-4 徳島大学ロボプロジェクト とくふあい!の第15回レスキューロボットコンテストへの取り組み 徳島大学 ○今垣 諒彌、徳島大学ロボプロジェクト</p> <p>2J2-5 レスキューロボットコンテスト・シーズ・ジャンボリー 2015 in KOBE の実施報告 広島工業大学 ○寺西 大、福山大学 チーム SANZOU、大阪府立大学工業高等専門学校 大阪府立大学工業高等専門学校 福祉科学研究会、福山大学 伍賀 正典、大阪府立大学工業高等専門学校 土井 智晴、愛知工業大学 奥川 雅之、広島工業大学 松本 慎平、レスキューロボットコンテスト・シーズ実行委員会 レスキューロボットコンテスト・シーズ実行委員会</p> <p>2J2-6 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 東京都水の科学館 / (株) 乃村工藝社 ○岩熊 孝幸、広島工業大学 白上 敬一、川角 光毅、森 崇大、昌子 舜、山重 隆祐、愛知工業大学 渡邊 彩夏、奥川 雅之、埼玉大学 野村 泰朗</p>	<p>天体観測技術(1)</p> <p>11:15-12:45</p> <p>栗田 光樹夫 (京都大学) 遠藤 玄 (東京工業大学) 杉本 靖博 (大阪大学)</p> <p>2K2-1 Keynote[2] 口径50mクラスサブミリ波単一鏡(LST)計画 国立天文台 ○川邊 良平、東京大学 河野 孝太郎、田村 陽一、国立天文台 大島 泰、東京大学 石井 峻</p> <p>2K2-2 天体観測のための補償光学システム開発 大阪電気通信大学 入部 正継、○中村 祐一、京都大学 松尾 太郎、山本 広大、森本 悠介</p> <p>2K2-3 極限補償光学のための直接位相測定波面センサの開発 京都大学 ○山本 広大、松尾 太郎、木野 勝、筑波大学 今田 大皓</p> <p>2K2-4 補償光学における制御系設計の一指針 大阪電気通信大学 ○入部 正継、京都大学 松尾 太郎、大阪電気通信大学 中村 祐一、京都大学 山本 広大、森本 悠介</p>	<p>触覚・力覚(5) 触覚センシングとその拡張</p> <p>11:15-12:45</p> <p>田中 由浩 (名古屋工業大学)</p> <p>2L2-1 Keynote[2] 拡張型触覚とその応用 電気通信大学 ○下条 誠</p> <p>2L2-2 ネット状近接覚センサを用いた非接触型インタフェースの開発 電気通信大学 ○栃木 紫帆、鈴木 陽介、明愛国、下条 誠</p> <p>2L2-3 近接覚センサを搭載したマニピュレータの遠隔操作方式の研究 電気通信大学 ○佐々井 亮太、梶本 裕之、鈴木 陽介、明愛国、下条 誠</p> <p>2L2-4 産業用ロボットによるハンドリング作業を目的としたマイクを用いた触覚センサの開発 三菱電機 ○児島 諒、原口 林太郎</p> <p>2L2-5 硬さの記録・再現デバイスの開発研究(第2報) 愛知工科大学 ○鈴木 佑典、永野 佳孝、名古屋工業大学 坂口 正道、藤本 英雄</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15日(火) 第2スロット

第M室	第P室		
<p style="text-align: center;"><b>2M2</b></p> <p>次世代ロボット共通プラットフォーム技術(2)</p> <p style="text-align: center;">11:15-12:45</p> <p>大山 英明 (産業技術総合研究所) 成田 雅彦 (産業技術大学院大学)</p> <p>2M2-1 <i>Keynote[2]</i> HARK 2.2 の新機能とその組み込み、SaaS への展開 ホンダ・リサーチ・インスティテュート・ジャパン ○中臺 一博、水本 武志、中村 圭佑、早稲田大学奥乃 博</p> <p>2M2-2 <i>Keynote[2]</i> Autoware: オープンソースの自動運転ソフトウェアプラットフォーム 名古屋大学 ○加藤 真平、竹内 栄二郎、石黒 祥生、二宮 芳樹、武田 一哉</p> <p>2M2-3 社会的身体性知能の共有・活用のためのクラウドプラットフォーム 国立情報学研究所 ○稲邑 哲也</p>	<p style="text-align: center;"><b>2P2</b></p> <p>共創システム(2)</p> <p style="text-align: center;">11:15-12:45</p> <p>上浦 基 (東京電機大学) 山本 知仁 (金沢工業大学)</p> <p>2P2-1 <i>Keynote[2]</i> 文化としての共創表現 早稲田大学 ○三輪 敬之</p> <p>2P2-2 共創表現メディアに関する研究 早稲田大学 ○山口 恭平、森 裕司、板井 志郎、三輪 敬之、東洋英和女学院大学 西 洋子</p> <p>2P2-3 卓上型手合わせシステムによる共創表現活動の社会的支援 早稲田大学 ○林 龍太郎、岩成 大河、三輪 敬之、東洋英和女学院大学 西 洋子、早稲田大学 板井 志郎</p> <p>2P2-4 リズムコントローラを用いた間合いの生成に関する研究 早稲田大学 ○板井 志郎、福島 一樹、三輪 敬之</p> <p>2P2-5 砂篩メカニズムに基づく多腕バンディットアルゴリズムの提案 東京電機大学 ○上浦 基、コムチュア株式会社 越智 健人</p>		

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

12月15日(火) 第3スロット

第A室	第B室	第C室	第D室
2A3	2B3	2C3	2D3
スポーツ応用システム (2)	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)	空間知 (2)	知覚と運動のスケーラ ブル知能
14:00-15:30	14:00-15:30	14:00-15:30	14:00-15:30
池田 篤俊 (近畿大学) 吉武 康栄 (鹿屋体育大学)	中島 康貴 (九州大学) 石川 牧子 (早稲田大学)	和田 一義 (首都大学東京) 新妻 実保子 (中央大学)	高野 渉 (東京大学)
<p>2A3-1 空圧駆動式の末梢機械刺激装置を経頭蓋磁気刺激装置と組み合わせた連合性ペラ刺激による運動神経可塑性誘導 Georgia Institute of Technology Choo, Yun Shik, Georgia State University Pikus, Ellen, University of Michigan Kovalenko, Ilya, Georgia Institute of Technology Ueda, Jun, Shinohara, Minoru</p> <p>2A3-2 身体図式更新技術に基づく体性感覚主導でのパタートレーニングシステムの基礎検討 中央大学 ○中村 壮亮、依田 淳也、橋本 秀紀</p> <p>2A3-3 バレーボールにおけるオーバーハンドパスの熟練度の違いによる動作及び筋活動の違い 東海大学 ○小澤 悠、山田 洋、小河原 慶太、内山 秀一、長尾 秀行</p> <p>2A3-4 加速度センサ内蔵バスケットボールを用いたシュート特性の分析 東京農工大学 ○岩見 雅人、名古屋大学 藤井 慶輔、日本バスケットボール協会 伊藤 稔</p> <p>2A3-5 球技における得点機会の定量化 名古屋大学 ○藤井 慶輔、横山 慶子、東海大学 小山 孟志、陸川 章、山田 洋、名古屋大学 山本 裕二</p>	<p>2B3-1 ロボット支援腎部分切除術をCG重量表示により支援するシステム 大阪電気通信大学 ○小枝 正直、(株) Embedded Wings 水篠 公範、大阪電気通信大学 大西 克彦、登尾 啓史、(株) かしなシステム 國居 貴浩、大阪電気通信大学 榎木 方俊、京都大学 千菊 敦士、澤田 篤郎、吉川 武志、松井 喜之、小川 修</p> <p>2B3-2 CTガイド下針穿刺ロボットの開発 第1報 岡山大学 ○部矢 明、亀川 哲志、松野 隆幸、岡山大学病院 平木 隆夫、コアテック株式会社 谷本 圭司、岡山大学 難波 孝文、中家 寛貴、石井 創、杉山 晃平、久保 亮太、中村 優之、五福 明夫</p> <p>2B3-3 CTガイド下針穿刺ロボットの開発 第2報 岡山大学 ○難波 孝文、亀川 哲志、松野 隆幸、岡山大学病院 平木 隆夫、岡山大学 五福 明夫</p> <p>2B3-4 CTガイド下針穿刺ロボットの開発 第3報 岡山大学 ○久保 亮太、亀川 哲志、松野 隆幸、岡山大学病院 平木 隆夫、コアテック株式会社 谷本 圭司、岡山大学 五福 明夫</p> <p>2B3-5 CTガイド下針穿刺ロボットの開発 第4報 岡山大学 ○部矢 明、亀川 哲志、松野 隆幸、岡山大学病院 平木 隆夫、岡山大学 五福 明夫</p>	<p>2C3-1 ロボットを用いた身体モデル変調による道具身体化モデル 早稲田大学 ○Tjandra Hadi、高橋 城志、尾形 哲也、菅野 重樹</p> <p>2C3-2 搭乗型インタフェースの挙動生成のための簡便な動特性計測システムの構築 甲南大学 ○林 大貴、梅谷 智弘、才脇 直樹</p> <p>2C3-3 テレプレゼンスロボット接近時における心拍数とパーソナルスペースの関連性 首都大学東京 ○大西 佑城、小久保 善史、山口 陽平、藤本 泰成、下川 原 英理、山口 亨</p> <p>2C3-4 Smart Variable Spaceのための新モジュールキャリアーの検討 首都大学東京 和田 一義、○中川 紘一、渡邊 大輝、落合 遼太郎、橋本 美芽、工学院大学 鈴木 敏彦</p>	<p>2D3-1 局所スケルトン特徴を用いた高次の身体運動モデル群とマルチカーネル学習による運動認識 東京大学 ○郷津 優介、高野 渉、中村 仁彦</p> <p>2D3-2 運動と言語に潜在する関連性と構文情報を用いた運動から文章への連想 東京大学 ○草島 育生、高野 渉、中村 仁彦</p> <p>2D3-3 力学系学習木を用いた車体動力学の推定 岩手大学 ○江藤 圭吾、沼倉 彬雄、静岡大学 小林 祐一、岩手大学 金 天海</p> <p>2D3-4 アクティブタッチによる高速な触覚物体形状推定 奈良先端大 ○柴田 耕太郎、松原 崇充、杉本 謙二</p> <p>2D3-5 逆強化学習における非演示軌道を利用した特徴期待値の算出 中央大学 ○五味 達朗、増山 岳人、梅田 和昇</p> <p>2D3-6 ヒューマノイドロボットによるダイナミクス推定に基づいたバランス制御 静岡大学 ○皆川 正太郎、小林 祐一、東京大学 高野 渉</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(火) 第3スロット

第F室	第G室	第H室	第I室
2F3	2G3	2H3	2I3
ヒューマノイド(1)	制御と組み込みにおける 学習の研究展開	ソフトメカニズム(2)	バイオロボティクスと システムインテグレーション(3)
14:00-15:30	14:00-15:30	14:00-15:30	14:00-15:30
岩田 浩康 (早稲田大学) 岡田 慧 (東京大学)	稲垣 伸吉 (名古屋大学) 天野 真輝 (株式会社 豊田中 央研究所)	則次 俊郎 (津山工業高等専 門学校) 佐々木 大輔 (香川大学)	嵯峨 宣彦 (関西学院大学)
<p>2F3-1 カセンサによるヒューマノイドの摺足制御 大阪電気通信大学 ○杉本 大樹、小枝 正直</p> <p>2F3-2 二足歩行ロボットの凹凸面歩行を目的とした足装具の開発 東京農工大学 ○長岡 建一、ベンチャー ジェンチャン</p> <p>2F3-3 作業時の反力予測によるフィードフォワード制御を用いたヒューマノイドロボットの動作生成 奈良先端科学技術大学院大学 ○袴田 有哉、築地原 里樹、吉川 雅博、高松 淳、小笠原 司</p> <p>2F3-4 PDACの仮想拘束最適化による2足歩容の性能向上 名古屋大学 ○小林 泰介、関山 浩介、長谷川 泰久、広島大学 青山 忠義、名城大学 福田 敏男</p> <p>2F3-5 小型歩行ロボットにおける足首関節トルク変動の検出に基づくZMP推定 金沢工業大学 ○楠原 慎也、竹井 義法、平澤 一樹、南戸 秀仁</p> <p>2F3-6 重心周りの角運動量を考慮したヒューマノイドロボットのバランス維持 名古屋大学 ○小森 拓真、香川 高弘、宇野 洋二</p>	<p>2G3-1 <i>Keynote[2]</i> ディープラーニングなどの新しい学習法と制御 早稲田大学 ○尾形 哲也</p> <p>2G3-2 <i>Keynote[2]</i> ロボットの運動計画と統計的学習 静岡大学 ○小林 祐一</p> <p>2G3-3 テレイグジスタンスによる一人称視点映像を用いた深層学習による自動スキル生成 大阪大学 鳥居 航、藤本 真平、○中嶋 篤宏、京都大学 近藤 大祐、大阪大学 古川 正紘、安藤 英由樹、前田 太郎</p>	<p>2H3-1 マイクロハイドロリックソフトアクチュエータの基盤技術の構築 東京大学 ○木下 晴之、榎原 隆、大島 まり、藤井 輝夫</p> <p>2H3-2 気液可逆反応を利用したガス圧アクチュエータ 東京工業大学 ○北守 隆旺、和田 晃、難波江 裕之、鈴森 康一</p> <p>2H3-3 流体指によるシートマニピュレーションのための指部の設計 金沢大学 ○西村 斉寛、藤平 祥孝、渡辺 哲陽</p> <p>2H3-4 細径空圧人工筋肉を用いた腰部パワーアシストスーツの試作 東京工業大学 ○大野 晃寛、山本 陽太、小黒 めぐみ、難波江 裕之、鈴森 康一</p> <p>2H3-5 血圧測定を目的とした人体固定用ソフトグリッパの開発 滋賀県立大学 ○益田 航、西岡 靖貴、安田 寿彦、オムロンヘルスケア株式会社 谷口 実、オムロン株式会社 濱口 剛、オムロンヘルスケア株式会社 清水 正男</p>	<p>2I3-1 広視野角HMDを用いたリハビリシステムにおける仮想の肢の視覚情報が使用者に与える影響 関西学院大学 ○加瀬 雄哉、福森 聡、山本 倫也</p> <p>2I3-2 上肢支援システムにおける筋電信号を用いた食事支援モードの開発 関西学院大学 ○橋本 侑亮、嵯峨 宣彦、秋田県立大学 佐藤 俊之、龍谷大学 永瀬 純也</p> <p>2I3-3 同調性切り換えによるロボティクウェアの起立制御 信州大学 ○大矢 卓摩、橋本 稔</p> <p>2I3-4 下肢ロボティクウェアを用いた片麻痺患者の歩行練習における効果 信州大学 ○竹内 志津江、鉄矢 美紀雄、橋本 稔</p>

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

12月15日(火) 第3スロット

第J室	第K室	第L室	第M室
2J3	2K3	2L3	2M3
レスキューを題材にしたロボットコンテスト (3)	天体観測技術(2)	触覚・力覚(6) センシングデバイス	次世代ロボット共通プラットフォーム技術(3)
14:00-15:30	14:00-15:30	14:00-15:30	14:00-15:30
大金 一二 (新潟工科大学)	入部 正継 (大阪電気通信大学) 杉本 靖博 (大阪大学) 衣笠 哲也 (岡山理科大学)	佐藤 克成 (奈良女子大学)	佐藤 知正 (東京大学フューチャーセンター推進機構) 大山 英明 (産業技術総合研究所)
2J3-1 第15回レスキューロボットコンテストの総括 神戸大学 ○横小路 泰義、愛知工大 奥川 雅之、広島工大 宗澤 良臣、岡山県大山内 仁、阪府高専 土井 智晴、近畿大 大坪 義一、マッシュ 杉山 智章、RRC レスキューロボットコンテスト実行委員会	2K3-1 <i>Keynote[1]</i> 京都大学 3.8m 望遠鏡における技術 京都大学 ○栗田 光樹夫	2L3-1 透明シリコンとカメラを用いた柔軟指先の剪断力推定センサの開発 九州大学 ○吉川 裕貴、田原 健二	2M3-1 <i>Keynote[2]</i> KinectV2 を用いたセンシング技術動向 NeoTechLab ○上田 智章
2J3-2 第15回レスキューロボットコンテストにおける電波管理と安全管理上の問題について 徳島大学 ○三輪 昌史、産業技術短期大学 二井見 博文、レスキューロボットコンテスト実行委員会 レスキューロボットコンテスト実行委員会	2K3-2 3点法による大型自由曲面光学素子の計測 京都大学 ○栗田 光樹夫、下田 智文、江見 直人	2L3-2 透明柔軟樹脂とフォトリフレクタを用いた光学式触覚センサの開発 福山大学 ○古家 周澄、伍賀 正典	2M3-2 ロボットの視力を創造するテクノロジーについて 株式会社しのびや .com ○西岡 右平
2J3-3 第15回レスキューロボットコンテストにおける計算機システムと競技分析 大阪府立大学 ○小島 篤博、大阪電気通信大学 小枝 正直、岡山県立大学 山内 仁、レスキューロボットコンテスト実行委員会 榊永 沙織、広島工業大学 寺西 大、松本 慎平、レスキューロボットコンテスト実行委員会 レスキューロボットコンテスト実行委員会	2K3-3 突発天体(ショートガンマ線バースト)の自動観測アラート発令システムの構築 京都大学 ○松林 和也、太田 耕司	2L3-3 可視化技術を用いた内視鏡用剛性センシングシステムの開発 金沢大学 ○岩井 貴宣、小山 稔生、香川 博之、米山 猛、渡辺 哲陽	2M3-3 全方向なじみ変形グリッパ機構 東北大学 ○崧山 勢士、多田 隈 建二郎、高根 英里、山本 知生、昆陽 雅司、田所 諭
2J3-4 災害対応ロボット競技会の持続性を有する運営システムの開発 近畿大学 ○大坪 義一、新潟工科大学 大金 一二、愛知工業大学 奥川 雅之、中京大学 清水 優、長岡技術科学大学 木村 哲也、レスキューロボットコンテスト実行委員会 レスキューロボットコンテスト実行委員会	2K3-4 宇宙ゴミを対象とした画像情報による無重力下における姿勢運動推定 東京理科大学 ○成田 潤哉、鳴海 智博、木村 真一	2L3-4 反射音を用いた鉗子型触覚センサによるしこり診断に向けた検討 名古屋工業大学 ○福田 智弘、田中 由浩、名古屋大学 藤原 道隆、名古屋工業大学 佐野 明人	2M3-4 Raspberry Pi マウス 株式会社アールティ 中川 友紀子、青木 政武、佐倉 俊佑、中川 範晃、千葉工業大学 ○上田 隆一
2J3-5 ヒト型レスキューロボットコンテスト2015と評価方法の再検討 産業技術短期大学 ○二井見 博文、松原 孝典、ヒト型レスコン実行委員会 佐竹 洋輔、立花 勢司、関西大学 廣岡 大祐、大阪電気通信大学 小枝 正直、升谷 保博	2K3-5 <i>Keynote[2]</i> スペースデブリの現状と対策 ~観測・軌道・低減~ 京都大学 ○山川 宏	2L3-5 磁性エラストマを用いた磁気式触覚センサの特性評価 大阪大学 ○川節 拓実、堀井 隆斗、石原 尚、浅田 稔	2M3-5 教育用低価格オープンソースヒューマノイドロボット ROBOTIS DARWIN MINI の紹介 杉浦機械設計事務所 ○杉浦 富夫
2J3-6 レスコンシーズとまちづくりワークショップの融合の可能性の検討 埼玉大学 ○野村 泰朗、小山 航太、大高 徹也、スマイルママコム 芳川 ユミ		2L3-6 三軸触覚センサ板ユニットを用いた棒状物体の種別と把持方向推定 信州大学 ○松本 廣一郎、山崎 公俊	

※ 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N・O室	第P室	
<p style="text-align: center;"><b>2N3, 2O3</b></p> <p style="text-align: center;"><b>オープンフォーラム 2030年の未来を創る先進技術</b></p> <p style="text-align: center;">14:00-15:40</p> <p>趣旨：本講演会に出席の研究者のみならず、参加者無料とし、一般の市民に対して、2030年を見据えた技術動向を企業の方からご紹介頂ける場を企画しました。現在、第4次産業革命が起こりつつあると言われており、2030年には物流・生産・サービスの形態に大きな変化が予想されています。愛知には、日本の主要製造業が集積しており、物流・生産・ロボット・鉄道・自動車・航空機産業などで中心的な役割を果たしています。これらの分野を牽引する企業から、2030年を見据えた技術動向を紹介していただき、議論をしていきます。</p> <p>概要：1. 「MRJを世界の空へ」 三菱航空機株式会社 技術本部 副本部長 カスタマーサポート本部 主幹技師 佐倉 潔 氏</p> <p>2. 「高速鉄道システム”超電導リニア”の開発状況」 JR 東海 中央新幹線推進本部 担当課長 足立 昌仁 氏</p> <p>3. 「2030年の物流搬送システムに」 村田機械株式会社 L&amp;A 事業部 EG部 CAE課 課長 東 俊光 氏</p> <p>4. 「e-F@ctory ～モノづくりの将来像とIoT～」 三菱電機株式会社 名古屋製作所 e-F@ctory 推進プロジェクトグループ 主幹技師長 河田 薫 氏</p>	<p style="text-align: center;"><b>2P3</b></p> <p style="text-align: center;"><b>共創システム (3)</b></p> <p style="text-align: center;">14:00-15:30</p> <p style="text-align: center;">春名 太一 (神戸大学) 板井 志郎 (早稲田大学)</p> <p>2P3-1 共創的な授業支援を目的としたコミュニケーション「場」のリアルタイム可視化システム 東工大 ○三宅 美博</p> <p>2P3-2 主体的観測行為に基づく認知的ロバスト性 東京工業大学 ○小川 健一郎、三宅 美博</p> <p>2P3-3 真性粘菌の変形体における閉域脱出行動とそのモデル 総合研究大学院大学 ○谷 伊織、所属なし 山千代 真規、ニッセイ情報テクノロジー株式会社 石井 真生、早稲田大学 郡司 ベギオ幸夫</p> <p>2P3-4 英語授業における脳活動同調評価の試み 東北大学 ○野澤 孝之、大阪国際大学 山本 玲子、京都外国語大学 石川 保茂、東北大学 鄭 嫣婷、池田 純起、榊 浩平、川島 隆太</p> <p>2P3-5 対話コミュニケーションにおける身体動作の同調と発話内容との関係性の分析 東京工業大学 ○三浦 俊介、横塚 崇弘、Thepsoonthorn, Chidchanok、権 真煥、Yap, Miao Sin Robin、小川 健一郎、三宅 美博</p> <p>2P3-6 挨拶行為における発話-身体リズムの構造とそのモデル化 金沢工業大学 ○山本 知仁、杵鞭 健太、東京工業大学 三宅 美博</p>	

12月16日(水) 第1スロット

第A室	第B室	第C室	第E室
3A1	3B1	3C1	3E1
<p>ヒューマン・ロボット・インタラクション(1)</p> <p>9:30-11:00</p> <p>平田 泰久 (東北大学) 大村 廉 (豊橋技術科学大学)</p> <p>3A1-1 神経回路モデルを用いた人間とロボットの模倣インタラクション解析 早稲田大学 ○平野 加依、村田 真悟、張 耀宇、有江 浩明、尾形 哲也</p> <p>3A1-2 行動心理学に基づいた嘘を付くアンドロイドの開発 奈良先端科学技術大学院大学 ○岩本 昌大、吉川 雅博、高松 淳、小笠原 司</p> <p>3A1-3 大量データを用いた対話インタラクションの開発 立命館大学 ○村田 航大、李 周浩、山添 大丈、Lee Dongjun</p> <p>3A1-4 人会話における振り向き動作と発話動作解析 慶応義塾大学 ○小山 大幾、ホンダ・リサーチ・インスティテュート・ジャパン 水本 武志、中村 圭佑、慶応義塾大学 長谷川 孔明、ホンダ・リサーチ・インスティテュート・ジャパン 中臺 一博、慶応義塾大学 今井 倫太</p> <p>3A1-5 動物型触れ合いロボットのための応答時間の予備調査 首都大学東京 和田 一義、○浅野有里、高澤 佑太</p> <p>3A1-6 fMRIを用いた動物型ロボットとの長期的な触れ合いが与える影響調査の予備調査 首都大学東京 ○和田 一義、浅野有里、妹尾 淳史、井上 薫、木下 正信</p>	<p>医用工学と障害者支援(1)</p> <p>9:30-11:00</p> <p>永岡 隆 (近畿大学)</p> <p>3B1-1 義手の把持力及び感覚を操作者にフィードバックする機構の開発 東海大学 ○岩城 智大、曲谷 一成</p> <p>3B1-2 筋義手使用者のための把持力フィードバックシステムの開発 東海大学 ○朝倉 響子、岩城 智大、曲谷 一成</p> <p>3B1-3 圧縮音源と非圧縮音源が脳波に与える影響 東海大学 ○緒方 宏俊、曲谷 一成</p> <p>3B1-4 EMGを用いた頸部による音声認識 東海大学 岩崎 一将、○曲谷 一成</p> <p>3B1-5 SEMGを用いた頸部による音声認識 東海大学 ○韓 ウォンゼ</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～(1)</p> <p>9:30-11:00</p> <p>橋本 洋志 (産業技術大学院大学) 小林 裕之 (大阪工業大学) 村松 聡 (東海大学)</p> <p>3C1-1 能動ステアリング歩行車の段差乗り越えに関する実験的検討 大阪市立大学 ○益田 湧麻、今津 篤志</p> <p>3C1-2 サーボブレーキを用いたバッシュ支援車椅子の開発 関西学院大学 ○後藤 誠裕、中後 大輔、東洋大学 横田 祥、産業技術大学院大学 橋本 洋志</p> <p>3C1-3 力学的フィードバック備えた座面制御電動車いすインタフェースの開発 関西学院大学 ○高川 翔、中後 大輔、東洋大学 横田 祥、産業技術大学院大学 橋本 洋志</p> <p>3C1-4 電動歩行補助機の制御系の開発 東京工科大学 ○山口 恒介、長野 大樹、張替 勇成、三橋 郁、大山 恭弘、余 絹華、株式会社菊池製作所 一柳 健</p> <p>3C1-5 片麻痺ユーザのための片手駆動車いすの開発 東洋大学 ○林 大輔、横田 祥、関西学院大学 中後 大輔、産業技術大学院大学 橋本 洋志、理化学研究所 川端 邦明</p>	<p>ロボットのための通信(1)</p> <p>9:30-11:00</p> <p>澤井 圭 (東京電機大学)</p> <p>3E1-1 Keynote[2] ロボットの通信に求められる問題点と要件 工学院大学 ○羽田 靖史</p> <p>3E1-2 移動ロボットの無線遠隔操作のための伝送パケットを利用した通信品質評価手法の検討 東京電機大学 ○鞠 鵬、澤井 圭、鈴木 剛</p> <p>3E1-3 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 東京電機大学 ○村田 雄太、東京大学 河野 仁、産業技術総合研究所 神村 明哉、富田 康治、東京電機大学 鈴木 剛</p> <p>3E1-4 ヘテロジニアスなエージェント間での転移学習のための知識再利用法の効果 東京電機大学 ○田代 淳史、東京大学 河野 仁、産業技術総合研究所 神村 明哉、富田 康治、東京電機大学 鈴木 剛</p> <p>3E1-5 ロボットの遭難を防ぐための形状センサを用いた電波伝搬シミュレーションの評価 工学院大学 ○金山 浩士、金 聖熙、石井 貴裕、青柳 竜馬、羽田 靖史</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16日(水) 第1スロット

第F室	第G室	第H室	第I室
3F1	3G1	3H1	3I1
RTシステムとオープン化(1)	遠隔操縦ロボットシステム(1)	フレキシブル・メカニズム / オブジェクト(1)	地域連携を活用した科学 / 技術 / 環境 / 教育の新展開と事例発表(1)
9:30-11:00	9:30-11:00	9:30-11:00	9:30-11:00
神田 真司 (富士通研究所) 末廣 尚士 (電気通信大学)	高倉 広義 (サンリツオートメイション株式会社)	原 進 (名古屋大学)	土井 智晴 (大阪府立大学工業高等専門学校)
3F1-1 RT ミドルウェア "OpenRTM-aist" 産総研 ○安藤 慶昭	3G1-1 複数の追加設置型 IMU 搭載デバイスを用いたバックホーの姿勢推定 東北大学 速水 邦晃、○西村 和真、 亀岡 遼太、永谷 圭司	3H1-1 分布定数系に対する超磁歪材料を用いた受動制振系の構築 秋田大学 ○畠山 周、菅原 佳城	3I1-1 災害対応技術を修得する若きエンジニアを育てるカリキュラムについて 大阪府大高専 ○土井 智晴、霞谷 安正
3F1-2 RT ミドルウェア普及戦略(2) 千葉工業大学 ○平井 成興	3G1-2 拡張現実感を利用した複数の視線誘導手法による遠隔操作者の認知負荷軽減に関する研究 早稲田大学 ○佐藤 隆哉、亀崎 允啓、楊 俊傑、菅野 重樹、岩田 浩康	3H1-2 圧電素子を用いた流体中での発電システムに関する研究 金沢工業大学 ○河西 寛明	3I1-2 担架ロボットの設計製作 大阪府立大学高専 ○木村 勇佑、美野田 慎也、和田 健、金田 忠裕
3F1-3 RT ミドルウェアサマーキャンプ 2015 報告 名城大 ○大原 賢一、産総研 安藤 慶昭、ビグス ジェフ、原 功、千葉工大 平井 成興	3G1-3 力覚フィードバックを用いた移動ロボットのナビゲーション 佐賀大学 ○竹下 智徳、辻村 健、泉 清高	3H1-3 圧電吸音板の共振増幅による吸音効果の広帯域化 関西大学 ○寺尾 保紀、山田 啓介	3I1-3 制御に関する知識を持たない年少者を対象とする制御教育に向けたヘリコプタ飛行制御体験システムの開発 兵庫県立大学 ○川口 夏樹、中谷 真太郎、多鹿 裕志、高谷 秀明、荒木 望、佐藤 孝雄、小西 康夫
3F1-4 RT コンポーネントを用いたシステム開発用フレームワーク「wasanbon」の開発 早稲田大学 ○菅 佑樹、尾形 哲也	3G1-4 題目: 3次元環境情報を基にした狭小空間での遠隔マニピュレーション支援システムの構築 東北大学 ○幸村 貴臣、桐林 星河、永谷 圭司	3H1-4 ダクト出口放射音の圧電吸音板による低減 関西大学 ○今井 勇企、山田 啓介	3I1-4 物理学習における物理量の体系化と学習ツールの効果の検証 大阪電気通信大学 ○小川 勝史、田中 宏明、鄭 聖熹
3F1-5 Xenomai を用いた RT ミドルウェアの実時間化 静岡大学 ○清水 昌幸	3G1-5 走行中の柔軟な視点変更が可能な遠隔移動ロボットの協調ナビゲーションシステム 明治大学 ○宮本 竜典、早田 恭祐、森岡 一幸	3H1-5 仮想物体と実物体のタップ時に生じる減衰固有振動による硬さ知覚 名古屋大学 ○東 紘右、岡本 正吾、山田 陽滋	3I1-5 非侵襲的生体インピーダンス法を用いたウシ枝肉脂肪交雑推定手法の開発 長崎県農林技術開発センター ○橋元 大介、佐賀大学 福田 修、コックス (株) 佐藤 正浩、高山 和貴、佐賀大学 森 直道、長崎県農林技術開発センター 早田 剛
	3G1-6 RHI を利用したミニチュアヒューマノイドロボット用遠隔操作システムの試作 山形大学 ○大和田 翔、坂本 浩樹、妻木 勇一	3H1-6 オブザーバ技術と動的切削力推定を利用した柔軟構造伝達特性の推定 名古屋大学 ○池田 遼輔、鈴木 教和、社本 英二	3I1-6 放置竹林問題の改善を目指した長尺竹割り装置の開発 明石高専 ○岩野 優樹

※ 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(水) 第1スロット

第J室	第K室	第L室	
3J1	3K1	3L1	
消防防災とシステムインテグレーション(1)	ホームロボット&システム(1)	身体認知・行動特性の計測と支援(1)	
9:30-11:00	9:30-11:00	9:30-11:00	
天野 久徳 (消防庁消防研究センター)	吉見 卓 (芝浦工業大学) 三浦 純 (豊橋技術科学大学)	原 正之 (埼玉大学)	
3J1-1 Keynote[2] 日本の消防におけるロボット技術の活用 消防庁消防研究センター ○天野 久徳、佐伯 一夢	3K1-1 移動ロボットのためのレーザ距離センサを用いた人物追跡と上体向き推定の統合 豊橋技術科学大学 ○清水 政伸、小出 健司、Igi, Ardiyanto、三浦 純	3L1-1 Keynote[2] 外界認知と身体認知の統合過程を脳で測る 広島大学 ○金山 範明	
3J1-2 Keynote[2] 石油タンク火災時の泡消火技術について 消防研究センター ○内藤 浩由、天野 久徳	3K1-2 付き添い行動計測ウェアラブルデバイスの開発 豊橋技術科学大学 ○高羽 雄太、三浦 純	3L1-2 ラバーバンド錯覚を用いた身体保持感のバイオマーカー同定 東京農工大学 ○近藤 敏之、有菌直生、国際医療福祉大学 大村 優慈、東京農工大学 矢野 史朗	
3J1-3 ロボットドライバーによる水陸両用車 ARGO の遠隔操縦 防衛大学校 ○滝田 好宏	3K1-3 ポーターロボットのためのRGB-D カメラを用いたユーザ認識・追従 東京工科大学 ○小島 昭彦、松尾芳樹、上野 祐樹	3L1-3 頭皮脳波・事象関連電位P300にもとづく作業評価システムの提案 岐阜大学 ○松下 光次郎、武藤 一樹、伊藤 聡、佐々木 実	
	3K1-4 画像情報を利用した箱の中の物体検索システムの開発 芝浦工業大学 ○坂間 清一、安藤吉伸	3L1-4 仮想ライトタッチコンタクトによる歩行支援システム 横浜国立大学 ○山下 正次、坂田 茉実、関島 律、島 圭介、県立広島大学 島谷 康司	
	3K1-5 ホームロボットによる身体的弱者支援のためのユーザインタフェース開発 九州工業大学 ○田中 良道、有田裕太、島田 健人、大森 慎治、森田賢、西田 健		
	3K1-6 日常生活支援ロボットにおける認識信頼度を利用した動作制御による動作並列化システムに関する研究 東京大学 ○鎌田 一史、古田 悠貴、植田 亮平、垣内 洋平、岡田 慧、稲葉 雅幸		

※ 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(水) 第2スロット

第A室	第B室	第C室	第E室
3A2	3B2	3C2	3E2
<p>ヒューマン・ロボット・インタラクション(2)</p> <p>11:15-12:45</p> <p>平田 泰久(東北大学) 大村 廉(豊橋技術科学大学)</p> <p>3A2-1 Keynote[2] 生活空間でのお役立ちを目指すパナソニックのインタラクションデザイン パナソニック株式会社○西川 由理</p> <p>3A2-2 レーザポインタ指示と音声によるロボットから人への情報伝達 工学院大学○和田 直也、小淵 一樹、羽田 靖史</p> <p>3A2-3 バンパ組付作業支援ロボット B-PaDY 東北大学○金澤 亮、衣川 潤、小菅 一弘</p> <p>3A2-4 成長するヒューマノイドロボット 工学院大学○松澤 貴倫、高信 英明、鈴木 健司、三浦 宏文</p>	<p>医用工学と障害者支援(2)</p> <p>11:15-12:45</p> <p>京相 雅樹(東京都市大学)</p> <p>3B2-1 リニア振動アクチュエータを用いた触覚提示デバイスの開発 東海大学○鈴木 隆史、曲谷 一成</p> <p>3B2-2 義手の把持力分布を計測し提示するデバイスの開発 東海大学○田中 絹也、曲谷 一成</p> <p>3B2-3 Kinect を利用した入院患者支援システムの開発 東海大学○市村 昂平、曲谷 一成</p> <p>3B2-4 神経難病者のための視線入力型感性伝達人工物の開発 木更津高専○福原 直也、栗本 育三郎、青柳 宏昭、徳州会病院 ALS ケアセンター 今井 尚志、無所属 森 敬宏</p> <p>3B2-5 DNA ヒストグラム解析を応用した胃癌診断法の研究 東京工科大学○日向 奈恵、がん研究会 神田 浩明、日本光電(株) 塩山 高広、鈴木 あかね、早稲田大学 武田 林、がん研究会 石川 雄一、山口 俊晴、加藤 洋</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>11:15-12:45</p> <p>三橋 郁(東京工科大学) 牧野 浩二(山梨大学) 今津 篤志(大阪市立大学)</p> <p>3C2-1 掃除タスクにおけるオンライン学習を行う掃引アルゴリズムに関する研究 大阪工業大学○今井 裕一</p> <p>3C2-2 回転翼が発生する反トルクを車体の操舵に利用した車輪と二重反転ロータによるハイブリッド移動機構の開発 東洋大学○金木 智、横田 祥、産業技術大学院大学 橋本 洋志、関西学院大学 中後 大輔、理化学研究所 川端 邦明</p> <p>3C2-3 回転型 3DLRS 機構を用いた移動ロボットのための人物探知 関西学院大学○次田 凌、中後 大輔、東海大学 村松 聡、東洋大学 横田 祥、産業技術大学院大学 橋本 洋志</p> <p>3C2-4 歩行者を考慮した移動ロボットナビゲーション 関西学院大学○西野 希、中後 大輔、東海大学 村松 聡、東洋大学 横田 祥、産業技術大学院大学 橋本 洋志</p> <p>3C2-5 同伴者との協調移動を実現するロボット動作の生成法 関西学院大学○小林 司、中後 大輔、東海大学 村松 聡、東洋大学 横田 祥、産業技術大学院大学 橋本 洋志</p>	<p>ロボットのための通信(2)</p> <p>11:15-12:45</p> <p>澤井 圭(東京電機大学)</p> <p>3E2-1 測域センサを用いた電波伝搬シミュレーションのための線分環境地図の生成法と検証 工学院大学○金 聖熙、石井 貴裕、金山 浩士、青柳 竜馬、羽田 靖史</p> <p>3E2-2 三次元電波伝搬シミュレーションに適した環境形状生成手法 工学院大学○石井 貴裕、金山 浩士、羽田 靖史</p> <p>3E2-3 現在位置の電界強度と測域センサデータをを用いた簡素な周辺電波状況推定 工学院大学○青柳 竜馬、元工学院大学 鈴木 健太、工学院大学 金 聖熙、金山 浩士、羽田 靖史</p> <p>3E2-4 ロボットシステム内電装系のための分散協調型故障診断システム 東京大学○河野 仁、田村 雄介、山下 淳、浅間 一</p>

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

12月16日(水) 第2スロット

第F室	第G室	第H室	第I室
3F2	3G2	3H2	3I2
RTシステムとオープン化(2)	遠隔操縦ロボットシステム(2)	フレキシブル・メカニズム / オブジェクト(2)	地域連携を活用した科学 / 技術 / 環境 / 教育の新展開と事例発表(2)
11:15-12:45	11:15-12:45	11:15-12:45	11:15-12:45
岡田 浩之 (玉川大学) Geoffrey Biggs (産業技術総合研究所)	奥川 雅之 (愛知工業大学)	森田 良文 (名古屋工業大学)	土井 智晴 (大阪府立大学工業高等専門学校)
3F2-1 クラウド利用による音声対話 RTC システム 株式会社セック ○川口 仁、長瀬 雅之	3G2-1 水上ワカサギ釣り疑似体験システムの改良 函館工業高等専門学校 ○工藤 勇人、中村 尚彦、丸山 佳太郎、浜克己、鈴木 学	3H2-1 フレキシブルマニピュレータの省エネルギーフィードフォワード制御のさらなる発展 旭川高専 ○阿部 晶	3I2-1 教材用サービスロボットの開発 大阪府立大学工業高等専門学校 ○廣田 佑馬、中島 洸司、安田 晃也、藪 厚生、金田 忠裕、Vstone 株式会社 深津 将生
3F2-2 生活支援ロボット用シミュレータと ROS の連携 金沢工業大学 ○滝 渉、出村 公成	3G2-2 無線 LAN を用いた有線マルチコプタ型ドローンの操縦システム 徳島大学 ○富田 優作、集堂 裕也、三輪 昌史	3H2-2 水平方向速度に対するロバスト性を向上させる月惑星探査機の展開型着陸脚モジュールの提案 名古屋大学 ○松井 慎太郎、前田 孝雄、原 進、宇宙航空研究開発機構 大槻 真嗣	3I2-2 巻き付け型ロボットハンドの製作 大阪府立大学工業高等専門学校 ○新井 涼太、金田 忠裕、藪 厚生、大阪大学 三宅 淳
3F2-3 RSNP を用いたロボットアームの遠隔操作 芝浦工業大学 ○新井 孝、松日 栄信人	3G2-3 携帯電話回線網を利用した遠隔操作システム サンリツオートメイション株式会社 ○三浦 貴彦、高倉 広義	3H2-3 分岐解析のための部分構造合成法を用いたジャーナル軸受・ロータ系の低次元化 名古屋大学 ○加野 裕士、井上 剛志	3I2-3 玉乗りロボットの開発 大阪府立大学工業高等専門学校 ○山本 堅士、ウイストン株式会社 横山 智彰、大阪府立大学工業高等専門学校 金田 忠裕、藪 厚生
3F2-4 RT ミドルウェアを用いたロボット連携によるサービス提案 芝浦工業大学 ○遠藤 太貴、野見山 大基、佐々木 毅、中村 幸博、菅谷 みどり、吉見 卓、水川 真、松日 栄信人	3G2-4 ROS を利用した TPIIP 遠隔操作システムの構築 サンリツオートメイション株式会社 ○橋内 大輔、三浦 貴彦、高倉 広義	3H2-4 支持剛性に異方性を有するオープンクラックロータの周波数伝達関数 名古屋大学 安藝 雅彦、○牛 億恂、井上 剛志、高木 賢太郎、中本 謙太	3I2-4 移動ロボットのためのステレオビジョンシステム 大阪府立大学工業高等専門学校 ○安田 晃也、奈良先端科学技術大学院大学 高松 淳、小笠原 司、大阪府立大学工業高等専門学校 藪 厚生、金田 忠裕
3F2-5 ロボット向けハードウェア抽象化レイヤー OpenEL 2.0 一般社団法人組込みシステム技術協会 ○中村 憲一	3G2-5 RGB-D カメラで取得された環境モデルによる遠隔操縦マニピュレータの作業性向上 神戸大学 ○佐藤 有香理、横小路 泰義、三菱重工業 (株) 藤田 淳	3H2-5 エアシリンダを用いたチューブ型柔軟ロボットの開発 新居浜工業高等専門学校 ○今西 望	
	3G2-6 複数画面を使った遠隔操作における注視映像と作業パフォーマンスの関連性分析 早稲田大学 ○亀崎 允啓、佐藤 隆哉、楊 俊傑、岩田 浩康、菅野 重樹	3H2-6 長さ制御によるワイヤ先端の位置決め方法の提案 宇宙航空研究開発機構 ○大槻 真嗣	

※ 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(水) 第2スロット

第J室	第K室	第L室	
3J2	3K2	3L2	
消防防災とシステムインテグレーション(2)	ホームロボット&システム(2)	身体認知・行動特性の計測と支援(2)	
11:15-12:45	11:15-12:45	11:15-12:45	
衣笠 哲也 (岡山理科大学)	三浦 純 (豊橋技術科学大学) 吉見 卓 (芝浦工業大学)	嵯峨 智 (筑波大学)	
<p>3J2-1 Keynote[2] トンネル災害時の引火性ガス雰囲気内探査ロボットの開発 (NEDO インフラ対応ロボット開発プロジェクト)</p> <p>三菱重工業株式会社 ○大西 献、宿谷 光司、岡崎 弘祥、小堀 周平、村角 謙一、久川 恭平</p> <p>3J2-2 Keynote[2] 消防活動用小型無人偵察ヘリコプターの運用の課題について</p> <p>消防研究センター ○佐伯 一夢、新井場 公德、土志田 正二</p> <p>3J2-3 柔軟全周囲クローラ RT05-COBRA の性能評価</p> <p>岡山理科大学 ○衣笠 哲也、岩藤 竜飛、宮本 直輝、松岡 和輝、東京電機大学 栗栖 正充、愛知工業大学 奥川 雅之、サンリツオートメイション 片山 雄二、消防研 天野 久徳、岡山理科大学 吉田 浩治、鹿児島大学 林 良太、松江高専 土師 貴史</p> <p>3J2-4 柔軟全周囲クローラの機構情報を援用した視覚処理</p> <p>和歌山大学 ○平田 敦士、徳田 献一、岡山理科大学 衣笠 哲也、松江高専 土師 貴史、消防研究センター 天野 久徳</p>	<p>3K2-1 Keynote[2] ホームロボットにおけるミドルウェア利用</p> <p>名城大学 ○大原 賢一</p> <p>3K2-2 ロボットアームによる統一的な洗濯物折りたたみ手法に関する研究</p> <p>芝浦工業大学 ○大島 智也、吉見 卓、東京電機大学 栗栖 正充</p> <p>3K2-3 ロボット用料理レシピに基づいた混ぜ操作の提案</p> <p>電気通信大学 ○松田 啓明、今井 啓明、工藤 俊亮、末廣 尚士</p> <p>3K2-4 種々の食材を計量スプーンで計り取るロボットの実現</p> <p>電気通信大学 ○福島 洋、松田 啓明、今井 啓明、工藤 俊亮、末廣 尚士</p>	<p>3L2-1 平面仕上げ技能習得のためのやすりがけ動作の自己組織化特徴マップによる個人特徴分類</p> <p>広島工業大学 ○寺西 大、松本 慎平、藤本 宣人、竹野 英敏</p> <p>3L2-2 運動とヒトの身体認知の関係についての検討</p> <p>埼玉大学 ○原 正之、岐阜大学 松下 光次郎、鈴木 雄大、藤森 勇佑、埼玉大学 山口 大介、石野 裕二、岐阜大学 佐々木 実、埼玉大学 高崎 正也、水野 毅</p> <p>3L2-3 3D映像に触覚を付与したバーチャル運動学習評価システムの開発</p> <p>名古屋工業大学 ○蓑輪 洋一、西和田 昌恭、坂口 正道</p> <p>3L2-4 Deep Learning を用いた動画特徴量の分析</p> <p>大阪大学 ○浅谷 学嗣、三宅 淳</p> <p>3L2-5 ものづくり模倣学習における身体知獲得過程の脳賦活反応解析</p> <p>埼玉大学 ○浅賀 裕介、綿貫 啓一</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16日(水) 第3スロット

第A室	第B室	第C室	第E室
<b>3A3</b>	<b>3B3</b>	<b>3C3</b>	<b>3E3</b>
<p>ヒューマン・ロボット・インタラクション(3)</p> <p>14:00-15:30</p> <p>中内 靖 (筑波大学) 長谷川 泰久 (名古屋大学)</p> <p>3A3-1 HRIにおける分人モデルの構築 愛知県立大学 ○河村 将範、鈴木 拓央、小林 邦和</p> <p>3A3-2 HRIにおける分人モデルの構築 愛知県立大学 ○田中 利幸、鈴木 拓央、小林 邦和</p> <p>3A3-3 新型行動観察ロボットの検討 首都大学東京 和田 一義、○遠山 元康、屋ヶ田 睦貴、石田 智汐</p> <p>3A3-4 行動観察ロボットの移動に対する人の注意特性に基づいた移動方法の提案 首都大学東京 和田 一義、○屋ヶ田 睦貴、遠山 元康</p> <p>3A3-5 利用者の姿勢に対応する収納システム 金沢工業大学 ○森田 佳暁、小暮 潔</p>	<p>医用工学と障害者支援(3)</p> <p>14:00-15:30</p> <p>武田 朴 (早稲田大学)</p> <p>3B3-1 アクティブ歩行器の開発 東京理科大学 ○内山 裕貴、小沢 怜、小林 宏</p> <p>3B3-2 自立生活サポートシステムの開発 東京理科大学 ○太田 浩貴、所 晃史、小林 宏</p> <p>3B3-3 手指機能障害者の第3の手となる生活支援デバイス 奈良先端科学技術大学院大学 ○松永 拓也、吉川 雅博、丁 明、高松 淳、小笠原 司</p> <p>3B3-4 階段昇段が可能な大腿義足用膝継手の制御手法 香 川 大 学 ○ Paripunnochai, Ananya、井上 恒、立命館大学 和田 隆広</p> <p>3B3-5 球体駆動モジュールを用いたアタッチメント方式による全方向移動車いすの提案 熊本高等専門学校 ○永田 正伸、熊本大学 松元 勇磨、熊本高等専門学校 布部 大智</p> <p>3B3-6 無自覚呼吸計測手法を目的とした離散ウェーブレット変換による頸部音声信号からの雑音除去の試み 東京都市大学 ○金井 俊、株式会社 村田製作所 医療・ヘルスケア機器開発部 志牟田 亨、家邊 徹、東京都市大学 京相 雅樹</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～(3)</p> <p>14:00-15:30</p> <p>中後 大輔 (関西学院大学) 今津 篤志 (大阪市立大学) 村松 聡 (東海大学)</p> <p>3C3-1 ロボットに対する人の触行動センシング機構の開発 東京工科大学 ○周 鵬、三橋 郁、She Jin Hua、大山 恭弘</p> <p>3C3-2 動画を用いた歩行計測手法による膝の動きの評価比較 山梨大学 ○中川 喬介、牧野 浩二、市立甲府病院 中村 祐敬、大森 英功、植田 祥平、山梨大学 北野 雄大、寺田 英嗣</p> <p>3C3-3 能動膝アシスト装具を用いた自動伸展不全リハビリテーションシステムの開発 山梨大学 ○青木 今日子、牧野 浩二、市立甲府病院 中村 祐敬、大森 英功、花形 悦伸、植田 祥平、山梨大学 寺田 英嗣</p> <p>3C3-4 福祉ロボットのための剛性と膨張性をあわせもつアーム 東洋大学 ○石橋 茜、横田 祥、新藤 康弘、関西学院大学 中後 大輔、産業技術大学院大学 橋本 洋志、理化学研究所 川端 邦明</p> <p>3C3-5 経皮電気刺激機能を備えた無線式生体電極の開発 大阪工大 ○仲池 祥博、小林 裕之</p> <p>3C3-6 災害情報の即時収集を目的とした無線センサネットワークの開発 大阪工業大学 ○石原 祥、小林 裕之</p>	<p>測域センサを用いた計測と環境認識(1)</p> <p>14:00-15:30</p> <p>大矢 晃久 (筑波大学) 大川 一也 (千葉大学) 富沢 哲雄 (電気通信大学)</p> <p>3E3-1 Kinect センサのみを用いた簡易重心推定法の提案 大分大学 ○石谷 公平、菊池 武士</p> <p>3E3-2 自律移動ロボットのための2.5次元の環境地図生成手法の研究 国立和歌山工業高等専門学校 ○藤田 幸啓、村山 暢</p> <p>3E3-3 3次元地図作成における逐次的な3次元点群モデルを用いた移動体除去手法 東京理科大学 ○藏町 遼、大里 章人、産業技術総合研究所 佐々木 洋子、東京理科大学 溝口 博</p> <p>3E3-4 低位置障害物検出を目的とした3次元レーザ式測域センサの開発 金沢工業大学 ○西川 徹、出村 公成</p> <p>3E3-5 複数の移動センサノードによる協調移動物体追跡 同志社大学 ○田村 祐人、橋本 雅文、高橋 和彦</p> <p>3E3-6 複数の移動センサノードによる協調移動物体追跡 同志社大学 ○金生 翔太、村林 諒平、藤下 攻輝、乾 公昭、橋本 雅文、高橋 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)

12月16日(水) 第3スロット

第F室	第G室	第H室	第I室
3F3	3G3	3H3	3I3
ヒューマノイド(2)	システムから見た社会インフラの維持管理(1)	フレキシブル・メカニズム / オブジェクト(3)	地域協創による喜び創出ものづくり(大田区ー東工大協創の事例)
14:00-15:30	14:00-15:30	14:00-15:30	14:00-15:30
玄 相 昊 (立命館大学) 杉原 知道 (大阪大学)	佐野 恵美子 (三菱電機)	阿部 晶 (旭川工業高等専門学校)	鈴森 康一 (東京工業大学) 遠藤 玄 (東京工業大学)
<p>3F3-1 路面形状・周辺環境に応じた脚腕利用形態の選択に基づく等身大ヒューマノイドによる移動行動の実現 東京大学 ○黒岩 英則、小島 邦生、植田 亮平、菅井 文仁、野沢 峻一、垣内 洋平、岡田 慧、稲葉 雅幸</p> <p>3F3-2 ドア開け動作のためのヒューマノイドの手先可動域・反力変動を考慮した足配置決定法 東京大学 ○小山 遼、室岡 雅樹、野田 晋太郎、小原 由羽、大坪 諭史、植田 亮平、野沢 峻一、垣内 洋平、岡田 慧、稲葉 雅幸</p> <p>3F3-3 二足ロボットの重心軌道と着地パターンの同時生成による実時間歩行制御 名古屋大学 ○後藤 光太、田崎 勇一、鈴木 達也</p> <p>3F3-4 トルク制御型ヒューマノイドロボットへのモデル予測制御の導入 立命館大学 ○薛 咏、玄 相 昊</p> <p>3F3-5 Keynote[2] DARPA ロボティクスチャレンジへの参加と教訓産総研 ○梶田 秀司</p>	<p>3G3-1 Keynote[2] 維持管理における統合情報システムの活用 国土技術政策総合研究所 ○重高 浩一、青山 憲明</p> <p>3G3-2 構造物の三次元モデルを用いた UAV による外観点検用飛行経路の自動生成 名古屋大学 ○麻 晃太郎、舟洞 佑記、道木 慎二、愛知工業大学 道木 加絵</p> <p>3G3-3 橋梁を対象としたロボットティック点検・計測の試み 東京工業大学 ○佐々木 栄一、阿久津 絢子、竹谷 晃一</p> <p>3G3-4 マンホール検出による上下水道埋設管の維持管理向け AR システムの開発 三菱電機株式会社 ○加島 隆博、佐々木 諒介、川浦 健央、阿倍 博信</p> <p>3G3-5 道路維持管理に向けた舗装ひび割れの自動認識 (株)東芝 ○倉立 尚明、杉田 馨、関根 真弘、関 晃仁、中村 徳裕、金久保 陽子、山崎 恭彦、熊倉 信行</p>	<p>3H3-1 振動工学の講義における多分世界初の試み 名古屋大学 ○原 進</p> <p>3H3-2 放物面と点音源を用いたスピーカによる直線的音響空間の生成 関西大学 ○鄭 道君、山田 啓介</p> <p>3H3-3 ばねの予備圧縮を用いた衝撃吸収ダンパの研究 関西大学 ○宮崎 諒、山田 啓介、名古屋大学 原 進</p> <p>3H3-4 圧電素子と負性容量回路を用いた二重遮音壁の空気ばねの相殺 関西大学 ○山下 航慈、山田 啓介</p> <p>3H3-5 柔軟タイヤの転がり面接触摩擦モデルと Magic Formula の比較 九州大学 ○東 誠人、菊植 亮</p> <p>3H3-6 尻尾を搭載したアシストスーツのための3次元線状物体の形状保存機構の開発 九州大学 ○岩本 憲泰、山本 元司</p>	<p>3I3-1 東工大と大田区の協創による革新的ものづくり 東京工業大学 ○武田 行生</p> <p>3I3-2 テザーを用いた快適移動支援機器の開発 東京工業大学 ○遠藤 玄、藤岡 隆、安久工機 田中 隆、ヤマショウ 清水 治代、小野電機製作所 小野 芙未彦、T.H.Mechatronics 東 浩昭、三益工業 中西 忠輔、大田区産業振興協会 磯部 雅也</p> <p>3I3-3 細径人工筋を用いたデライトウェアの開発 東京工業大学 ○鈴森 康一</p> <p>3I3-4 デザイン思考教育と喜び創出ものづくりの連携 東京工業大学 ○倉林 大輔、齋藤 滋規、坂本 啓</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(水) 第3スロット

第J室	第L室		
<p style="text-align: center;"><b>3J3</b></p> <p style="text-align: center;"><b>受動歩行の新展開 (1)</b></p> <p style="text-align: center;">14:00-15:30</p> <p style="text-align: center;">原田 祐志 (広島大学) 花澤 雄太 (九州工業大学)</p> <p>3J3-1 <i>Keynote[2]</i> 受動歩行における 倒れ込み抑制の展開 福岡工業大学 ○兵頭 和幸</p> <p>3J3-2 自立性の高い受動的走行に 向けた新アプローチ 名工大 ○額 修平、錦見 祥平、 福永 大輝、帝京大 池俣 吉人、名 工大 佐野 明人</p> <p>3J3-3 弾性体を有する可動円弧足 による平地歩行 名工大 ○水野 智博、梶田 剛、帝 京大 池俣 吉人、名工大 佐野 明人</p> <p>3J3-4 安定な3次元歩行に向けた 足部可変剛性機構の開発 名工大 ○伊勢 佳祐、小川 尊寛、 帝京大 池俣 吉人、名工大 佐野 明 人</p> <p>3J3-5 平地歩行における移動効率 の理論限界 帝京大学 ○池俣 吉人、名古屋工業 大学 佐野 明人</p>	<p style="text-align: center;"><b>3L3</b></p> <p style="text-align: center;"><b>触覚・力覚 (7) 界面</b></p> <p style="text-align: center;">14:00-15:30</p> <p style="text-align: center;">嵯峨 智 (筑波大学)</p> <p>3L3-1 触覚コンタクトレンズの Rapid Prototyping による触覚現 象の探索 筑波大学 ○安藤 潤人、望山 洋</p> <p>3L3-2 生体間インピーダンスを用 いた人と人との接触面積測定 熊本大学 ○江口 貴彬、武富 涼真、 中妻 啓、大嶋 康敬、鳥越 一平</p> <p>3L3-3 生体間弾性波伝播強度を用 いた人と人との接触面積測定 熊本大学 ○武富 涼真、江口 貴彬、 中妻 啓、大嶋 康敬、鳥越 一平</p> <p>3L3-4 指腹側部の変形から指腹変 形を推定する技術 名古屋大学 ○佐藤 俊介、岡本 正 吾、松浦 洋一郎、山田 陽滋</p> <p>3L3-5 皮膚振動センサを用いた ウェアラブル触覚拡張システムの 基礎検討 慶應義塾大学 ○前田 智祐、東京大 学/慶應義塾大学 仲谷 正史、慶應 義塾大学 Roshan, Peiris、名古屋工 業大学/JST、さきがけ 田中 由浩、 慶應義塾大学 南澤 孝太</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(水) 第4スロット

第A室	第B室	第C室	第E室
3A4	3B4	3C4	3E4
<p>ヒューマン・ロボット・インタラクション(4)</p> <p>15:45-17:15</p> <p>中内 靖 (筑波大学) 大村 廉 (豊橋技術科学大学)</p> <p>3A4-1 インテリジェント・コップによる服薬指導支援システムに関する研究 筑波大学 ○長田 拓也、中内 靖</p> <p>3A4-2 統計的機械学習に基づく歩行支援機使用者の異常検知 東北大学 ○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>3A4-3 移乗支援装置の後方転倒防止機能及び体重免荷効果の確認 名古屋大学 長谷川 泰久、筑波大学 ○星野 崇</p> <p>3A4-4 ウェアラブル腰部負荷センサを用いた介護施設作業管理 北海道大学 ○日下 聖、土谷 圭央、田中 孝之、函館高専 松尾 祥和</p> <p>3A4-5 足こぎ車椅子を用いた旋回走行時における外乱補償制御 東北大学 ○近藤 宗輝、衣川 潤、小菅 一弘</p> <p>3A4-6 無段変速機を用いた足こぎ車椅子によるケイデンス制御 東北大学 ○安藤 翔太郎、平田 泰久、小菅 一弘</p>	<p>医用工学と障害者支援(4)</p> <p>15:45-17:15</p> <p>曲谷 一成 (東海大学)</p> <p>3B4-1 危険行動判別を目的とした筋電図による前腕運動の加速度推定 北海道大学 ○相澤 優作、江丸 貴紀、小林 幸徳</p> <p>3B4-2 褥瘡リスク評価に向けた荷重推定可能な骨盤モデルの試作 早稲田大学 ○金谷 康平、埼玉大学 尾形 邦裕、国立障害者リハビリテーションセンター 中山 剛、小野 栄一、早稲田大学 梅津 光生</p> <p>3B4-3 上肢帯機構を考慮したモデルによる日常生活動作の解析 芝浦工業大学 ○長谷川 伸悟、松日 榮 信人、埼玉大学 尾形 邦裕、国立障害者リハビリテーションセンター 小野 栄一、中山 剛</p> <p>3B4-4 複数 RGB-D センサを用いた片麻痺者のブルンストロームステージ推定システム 日本大学 ○諸根 理仁、遠藤 麻衣、遠藤 央、柿崎 隆夫</p> <p>3B4-5 平均律を用いて離散化した音高差表現による壁面形状の提示 中央大学 ○羽鳥 智也、新妻 実保子</p> <p>3B4-6 階段交互昇段を可能とする大腿義足における力学状態フィードバックの効果 立命館大学 ○吉田 駿、和田 隆広、香川大学 井上 恒</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>15:45-17:30</p> <p>横田 祥 (東洋大学) 中後 大輔 (関西学院大学) 鈴木 聡 (東京電機大学)</p> <p>3C4-1 ものづくり教育における共創的価値と経験的価値の見える化 東京工科大学 ○小田 尚宜、岡田 浩信、三橋 郁、産業技術大学院大学 橋本 洋志、東京工科大学 大山 恭弘</p> <p>3C4-2 複数関節挙動曲面を用いた技能伝承評価 東京工科大学 ○大山 博嗣、阿部 恭也、清水 航、三橋 郁、大山 恭弘、産業技術大学院大学 橋本 洋志</p> <p>3C4-3 お辞儀モデルに基づく優雅さの印象評価 産業技術大学院大学 ○津田 一成、工藤 菜実、包 薩出榮貴、伊藤 博規、罇 保史、中島 瑞季、橋本 洋志</p> <p>3C4-4 初心運転者の初心度合いの判定に関する一検討 名城大学 ○木本 圭哉、川澄 未来子、山田 宗男、中野 倫明</p> <p>3C4-5 深度カメラを用いた顧客動線情報収集手法の開発 東京電機大学 ○齋藤 敬、澤井 圭、鈴木 剛</p> <p>3C4-6 運転行動による高齢者の運転能力低下の評価方法 名城大学 ○木戸 章仁、山崎 初夫、山田 宗男、中野 倫明</p> <p>3C4-7 高齢者の日常生活での注意力低下の評価システム 名城大学 ○杉浦 崇也、山崎 初夫、山田 宗男、中野 倫明</p>	<p>測域センサを用いた計測と環境認識(2)</p> <p>15:45-17:15</p> <p>大矢 晃久 (筑波大学) 前山 祥一 (岡山大学) 富沢 哲雄 (電気通信大学)</p> <p>3E4-1 センサの物理的特性を組み込んだスキャンマッチング方式 北海道大学 ○佐藤 雄太、江丸 貴紀、小林 幸徳</p> <p>3E4-2 環境条件に強い測域センサによる駐車枠検出と駐車位置推定 千葉大学 ○薄 広歩、大川 一也</p> <p>3E4-3 走行路面に関する測域センサの受光強度分布を用いた自律移動ロボットの経路追従方法の検討 筑波大学 ○鈴木 頌梧、大矢 晃久</p> <p>3E4-4 距離画像センサを搭載した移動ロボットによる金属壁形状点検手法の提案と試行 東北大学 ○小島 匠太郎、神尾 柊太、高根 英里、勝田 貴大、多田 隼建二郎、岡田 佳都、大野 和則、田所 諭</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(水) 第4スロット

第F室	第G室	第H室	第J室
3F4	3G4	3H4	3J4
計測・運動制御	システムから見た社会 インフラの維持管理(2)	フレキシブル・メカニ ズム / オブジェクト(4)	受動歩行の新展開(2)
15:45-17:15	15:45-17:30	15:45-17:15	15:45-17:30
岡本 正吾 (名古屋大学) 中島 正博 (名古屋大学)	長山 智則 (東京大学) 市川 明彦 (名城大学)	川福 基裕 (大同大学)	兵頭 和幸 (福岡工業大学) 池俣 吉人 (帝京大学)
<p>3F4-1 冗長性を回避し自然な上肢リーチング動作を再現する巡回型神経回路モデル 慶應義塾大学 ○都築 佑太、荻原直道</p> <p>3F4-2 上肢3次元神経筋骨格モデルに基づくリーチング動作の生成 慶應義塾大学 ○横尾 修平、都築佑太、荻原直道</p> <p>3F4-3 入出力非線形性を考慮した行列空間上の視覚フィードバック制御のための出力基底生成法 信州大学 ○安藤 雅幸、酒井 悟</p> <p>3F4-4 UAVを用いた屋外音環境理解における音源検出・識別の評価 東京工業大学 ○上村 知史、杉山治、小島 諒介、東京工業大学 / (株) ホンダ・リサーチ・インスティテュート・ジャパン 中臺 一博</p> <p>3F4-5 フィギュアスケート動作のためのシミュレーター用ブラグインの開発 首都大学東京 ○中島 篤朗、和田一義</p>	<p>3G4-1 インフラ建造物の維持管理における常時モニタリングデータの活用 横浜国立大学 ○西尾 真由子</p> <p>3G4-2 トンネル内コンクリート壁面画像生成・ひび検出システム 三菱電機 ○近藤 純司、入江 恵、小林 弘幸、関 真規人</p> <p>3G4-3 マルチコプターでのインフラ構造物点検のための小型コンプライアンス機構付き打音検査システムの研究 名城大学 ○市川 明彦、阿部 雄樹、池田 貴公、大原 賢一、岸川 純平、オキノ工業 沖野 晃久、名城大学 芦澤 怜史、大道 武生、福田 敏男</p> <p>3G4-4 形状マッチングによる配管計測における移動量推定の高精度化に関する検討 東北大学 ○高野 一輝、大野 和則、鈴木 高宏、田所 諭</p> <p>3G4-5 レール軌道上移動式橋梁点検ロボットの提案と試作機の開発 岡山大学 ○西本 翔、亀川 哲志、五福 明夫、京都大学 松野 文俊</p> <p>3G4-6 点検作業のためのマルチコプターシミュレータの構築 名城大学 ○芦澤 怜史、大原 賢一、市川 明彦、池田 貴公、大道 武生、福田 敏男</p> <p>3G4-7 複数車両の応答加速度を利用した橋梁固有振動数同定 東京大学 ○長山 智則、Reksowardojo Arka、蘇 迪、水谷 司</p>	<p>3H4-1 DC モータとLR回路を用いた動吸振器の実験 関西大学 ○東 翔太、山田 啓介</p> <p>3H4-2 DC モータとLRC回路を用いた水平免震台の共振の低減 関西大学 ○野尾 直矢、山田 啓介</p> <p>3H4-3 柔軟関節によるRCM機構を有する鉗子保持マニピュレータの開発 東京医科歯科大学 ○吉田 翔、田中 健也、菅野 貴皓、川嶋 健嗣</p> <p>3H4-4 応答補償のためのトルク制御モータを付加した直列弾性機構のインピーダンス制御 三重大学 ○日下部 恭士、安田 佳祐、池浦 良淳、早川 聡一郎、沢井 秀樹</p> <p>3H4-5 障害物回避と振動抑制を考慮した平面搬送制御の初期軌道設計による高速解法 山梨大学 ○猪股 聖、野田 善之</p> <p>3H4-6 操作型搬送機械の機械摩擦を考慮した制振位置決め制御を実現する操作支援システム 山梨大学 ○鈴木 大輝、野田 善之</p>	<p>3J4-1 身体適応による所望の制御機能の漸近的实现 大阪大学 ○浦 大介、大阪大学 / JST CREST 大須賀 公一、大阪電気通信大学 入部 正継、大阪大学 杉本 靖博、岡山理科大学 衣笠 哲也、大阪大学 末岡 裕一郎</p> <p>3J4-2 二重母関数法における境界条件の最適化と連続的な歩容生成 京都大学 ○眞鍋 卓嗣、藤本 健治、名古屋大学 Chen, Dijian</p> <p>3J4-3 経路積分確率最適制御によるコンパス型二足歩行ロボットの不整地歩行 広島大学 ○佐藤 訓志、佐伯 正美</p> <p>3J4-4 滑り接触と間接励起を融合した新しい劣駆動ロコモーション 北陸先端科学技術大学院大学 ○浅野 文彦</p> <p>3J4-5 足首イナータの効果を用いた高速リミットサイクル走行 東京工業大学 ○高野 凜、山北 昌毅</p> <p>3J4-6 非対称なゴムを足首に有する2足ロボットの高効率歩行 九州工業大学 ○花澤 雄太、北陸先端科学技術大学院大学 浅野 文彦</p> <p>3J4-7 支持脚励振歩行の安定解析 広島大学 ○原田 祐志、北陸先端科学技術大学院大学 浅野 文彦、広島大学 池田 隆</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)

<b>あ</b>					
相川 孝訓	2A1-1	新井 涼太	<b>3I2-2</b>	石橋 樹	<b>1B1-7</b>
相澤 優作	<b>3B4-1</b>	新井場 公徳	3J2-2	石橋 良太	<i>2H1, 2H1-4</i>
相津 琢磨	2C1-4, <b>2C1-5</b>	荒川 武士	<b>1H1-5</b>	石原 淳也	2D2-4
青木 今日子	<b>3C3-3</b>	荒川 剛	<b>1L4-3</b>	石原 祥	<b>3C3-6</b>
青木 哲	<b>1O2-1</b>	荒木 毅	1A1-4	石原 大地	<b>1H2-2</b>
青木 岳史	1D4-2, 1D4-3, 2K1-6	荒木 望	<b>2A2-3, 3I1-3</b>	石原 尚	2L3-5
青木 宏之	1K3-2	荒木 竜太郎	1K1-7	石谷 公平	<b>3E3-1</b>
青木 政武	2M3-4	有江 浩明	3A1-1	泉 清高	3G1-3
青木 悠祐	<i>2B1, 2B2-6</i>	有蘭 直生	3L1-2	伊勢 佳祐	<b>3J3-4</b>
青野 貴広	<b>2F2-2</b>	有田 圭佑	<b>1D3-1</b>	磯部 雅也	3I3-2
青柳 宏昭	3B2-4	有田 隆也	<b>1A4-3</b>	磯部 良彦	<b>1B1-1</b>
青柳 竜馬	3E1-5, 3E2-1, <b>3E2-3</b>	有田 裕太	<b>2E2-3, 3K1-5</b>	板井 志郎	2P2-2, 2P2-3, <b>2P2-4, 2P3</b>
青山 忠義	2F3-4	有松 和之	1K4-7	板井 裕人	<b>1C3-1</b>
青山 憲明	3G3-1	安斎 克則	1G4-2, 1G4-4, 1G4-7	板寺 駿輝	<b>2B1-2</b>
赤井 直紀	1K4-2, <b>1K4-6</b>	安藤 晃	1K2-4	市川 明彦	1I1-1, 1I1-3, <i>1I3, 1E4-4, 3G4, 3G4-3, 3G4-6</i>
明石 満	1I1-5	安藤 翔太郎	<b>3A4-6</b>	市川 優里	1D3-6
赤間 裕平	<b>1A3-2</b>	安藤 健	2B1-1	一條 輝	<b>1E1-6</b>
安藝 雅彦	3H2-4	安藤 慶昭	<b>1O3-3, 3F1-1, 3F1-3</b>	市村 昂平	<b>3B2-3</b>
秋池 諒	1K1-3	安藤 英由樹	2G3-3	市村 友哉	<b>1J3-4</b>
秋山 和寛	1O2-1	安藤 太一	2K1-1	一柳 健	3C1-4
秋山 勇人	1D4-6	安藤 雅幸	<b>3F4-3</b>	伊藤 穰	2A3-4
秋山 靖博	1C2-2	安藤 潤人	<b>3L3-1</b>	伊藤 和起	<b>1J1-2</b>
秋山 佳丈	<i>2H, 2H-2</i>	安藤 大和	<b>1K3-3</b>	伊藤 光一郎	<b>1E2-1</b>
阿久津 絢子	3G3-3	安藤 吉伸	1K2-4, 2E1-5, 3K1-4	伊藤 恒平	1K3-4
明比 建	1K1-3			伊藤 聡	1G3-4, 3L1-3
麻 晃太郎	<b>3G3-2</b>	<b>い</b>		伊藤 智	1D4-2, <b>1D4-3</b>
浅井 友将	1J1-4, 1J1-5, <b>1J3-2, 1J4-2</b>	飯田 賢一	2A2-6	伊藤 翔太	2I2-4
安積 欣志	1H2-4, 1H2-5, 1H2-6	飯田 祥太	1F2-1	伊藤 伸一	1B1-6, 1B2-1
浅賀 裕介	<b>3L2-5</b>	飯田 翔太郎	1K4-7	伊東 嗣功	<b>2I2-6</b>
浅川 貴史	<b>1N2-3</b>	飯塚 浩二郎	2C1-6, 2P1-2	伊藤 博規	3C4-3
朝倉 響子	<b>3B1-2</b>	飯塚 博幸	1A2-4	伊藤 誠人	<b>1O1-2</b>
浅田 稔	2L3-5	五十嵐 広希	<i>1C2</i>	伊藤 正英	2F1-2
浅谷 学嗣	2D1-5, <b>3L2-4</b>	生田 千紗	<b>2C2-5</b>	伊藤 裕一	2F1-2
浅野 文彦	<b>3J4-4, 3J4-6, 3J4-7</b>	池浦 良淳	3H4-4	糸永 昇平	<b>1B2-1</b>
浅野 悠紀	2I1-3	池田 篤俊	<i>2A2, 2A3</i>	稲垣 克彦	<i>2K1</i>
浅野 宥里	<b>3A1-5, 3A1-6</b>	池田 純起	2P3-4	稲垣 伸吉	2G3
浅野 洋介	<b>2F1-2, 2F1-4</b>	池田 隆	3J4-7	稲田 大亮	<b>1E2-4</b>
浅間 一	1N2-5, 3E2-4	池田 貴公	1E4-4, 3G4-3, 3G4-6	稲田 喜信	1A3-1
芦澤 怜史	3G4-3, <b>3G4-6</b>	池田 貴政	<b>1O2-6</b>	稲葉 雅幸	1F4-3, 2I1-3, 3K1-6, 3F3-1, 3F3-2
芦澤 純	<b>1J2-1</b>	池田 遼輔	<b>3H1-6</b>	稲福 政樹	<b>1A1-2</b>
東 翔太	<b>3H4-1</b>	池侯 吉人	3J3-2, 3J3-3, 3J3-4, <b>3J3-5, 3J4</b>	稲邑 哲也	<b>2M2-3</b>
東 浩昭	3I3-2	伊佐治 和美	1L4-5	乾 公昭	3E3-6
安達 明俊	<b>1A3-5</b>	伊佐治 有亮	<b>2F1-7</b>	犬飼 利宏	<i>1H4, 1H4-1</i>
足立 良太	1D2-3	石井 和男	<b>1F3-4</b>	伊能 教夫	1D3-1
新 裕哉	<b>1D3-6</b>	石井 峻	2K2-1	井上 薫	3A1-6
Ahmad Izmir Amin		石井 貴裕	3E1-5, 3E2-1, <b>3E2-2</b>	井上 恒	3B3-4, 3B4-6
	<b>1C1-3</b>	石井 拓麻	1J2-4	井上 碩	1C3-5, 1L3-3
安孫子 優紀	2E1-3	石井 創	2B3-2	井上 孝	1H2-3
阿部 晶	<b>3H2-1, 3H3</b>	石井 真生	2P3-3	井上 貴浩	2H2-1, 2H2-2
阿部 恭也	3C4-2	石上 玄也	2E2-6	井上 剛伸	2A1-1
阿倍 博信	3G3-4	石川 純基	1D4-4	井上 剛志	3H2-3, 3H2-4
阿部 雄樹	3G4-3	石川 純基	1D4-4	井上 裕文	1K4-5
阿部 祐平	1K2-4	石川 牧子	2B2-5, <i>2B3</i>	井上 隆一	1G4-2, <b>1G4-4</b>
天野 久徳	1J1-1, 1J1-3, 1N4-1, <i>3J1, 3J1-1, 3J1-2, 3J2-3, 3J2-4</i>	石川 将人	1A4-1	猪股 聖	<b>3H4-5</b>
	<i>2G3</i>	石川 正俊	1C1-4, <b>1E1-1, 1E1-2, 1E1-3, 1E1-4, 1E2-1, 1E2-2, 1E4-2, 1E4-3, 1E4-5, 1E4-6</b>	伊原 正	<b>1H2-5, 1H2-6</b>
天野 真輝	2G3	石川 保茂	2P3-4	井原 大将	<b>2F1-3, 2F1-4</b>
天野 嘉春	1K1-3	石川 雄一	3B2-5	今井 健太	<b>1B2-6</b>
新井 宇宙	1F1-3	石黒 章夫	1G1-2	今井 慎一	1B1-5
新井 孝	<b>3F2-3</b>	石黒 祥生	2M2-2	今井 尚志	3B2-4
新井 健生	1G1-5, <i>1H1, 1I2-1, 1I2-2, 1I2-3</i>	石田 智沙	3A3-3	今井 啓明	3K2-3, 3K2-4
新井 初実	1O2-6	石塚 裕己	<b>1L1-1</b>	今井 倫太	3A1-4
新井 史人	1I1-2, 1I1-5, 1I1-6, 1I2-4, 1I2-5, 1I2-6, 2B2-2	石野 裕二	3L2-2	今井 裕一	<b>3C2-1</b>
新井 綾太	<b>1L3-3</b>	石橋 茜	<b>3C3-4</b>	今井 勇企	<b>3H1-4</b>
		石橋 正二郎	<b>2G1-2</b>	今井 悠太	<b>1E3-4</b>
				今垣 諒彌	<b>2J2-4</b>

今田 大皓 2K2-3  
今津 篤志 3C1-1, 3C2, 3C3  
今西 望 3H2-5  
今西 雅紀 1K3-4  
入江 清 1K2-5  
入江 恵 3G4-2  
入部 正継 1N4-1, 2K1-3, 2K2-2, 2K2-4, 2K3, 3J4-1  
岩井 貴宣 2L3-3  
岩城 敏 2E1-3  
岩城 拓哉 1D4-5  
岩城 智大 3B1-1, 3B1-2  
岩熊 孝幸 2J2-6  
岩崎 一将 3B1-4  
岩崎 真也 2C2-3  
岩瀬 元 1K2-6  
岩田 洋夫 1L2-4  
岩田 浩康 1N4-4, 2B2-5, 2F3, 3G1-2, 3G2-6  
岩田 光弘 1K1-1  
岩藤 竜飛 3J2-3  
岩成 大河 2P2-3  
岩野 優樹 2C1-6, 3H1-6  
岩間 卓吾 1L3-2  
岩間 悠士 1K2-4  
岩政 宏紀 1H1-3  
岩見 雅人 2A3-4  
岩本 憲泰 3H3-6  
岩本 昌大 3A1-2

## う

上木 諭 1C1-7  
植木 美和 1O2  
上蘭 雄太 1G2-4  
上田 悦子 2A2-6  
植田 祥平 3C3-2, 3C3-3  
上田 智章 2M3-1  
上田 喜敏 1B2-1  
上田 隆一 2M3-4  
上田 稜 1K3-2  
植田 亮平 1F4-3, 3K1-6, 3F3-1, 3F3-2  
上野 敦志 1D3-6, 1K3-1  
上野 祐樹 3K1-3  
上村 知史 2D1-4, 3F4-4  
植村 充典 2I2-5  
魚住 信之 1I2-4  
魚住 光成 1N2-5  
鶴飼 健矢 2J2-3  
鶴川 貞二 2B2-3  
浮亀 光弘 1H1-5  
氏家 健司 1H3-4  
牛尾 颯汰 1D4-4  
白田 信光 2L1-3  
宇多 慶一郎 2D2-4  
内野 敬介 1A2-4  
内村 裕 1K2-3, 1K3  
内山 秀一 2A3-3  
内山 直樹 1N3-6, 1N4, 1N4-6  
内山 直哉 1N3-3  
内山 裕貴 3B3-1  
宇野 かなな 2I2-5  
宇野 洋二 1F4-5, 2F3-6  
梅田 和昇 1E4-1, 2D3-5  
梅田 勝矢 2H1-4  
梅谷 智弘 1O2-1, 2C3-2  
梅津 光生 3B4-2  
浦 大介 3J4-1

## え

江口 純司 1K4-3

江口 貴彬 3L3-2, 3L3-3  
江島 源太 2H1-1  
江田 智斉 1K2-1  
枝谷 昌博 1G4-5  
江藤 圭吾 2D3-3  
江藤 慎太郎 1B1-3  
衛藤 誠二 1B2-2  
衛藤 春菜 1E3-3  
江並 和宏 1E3-5  
江丸 貴紀 2E2-4, 3B4-1, 3E4-1  
江見 直人 2K3-2  
遠藤 玄 2K2, 3I3, 3I3-2  
遠藤 聡志 1A1-2  
遠藤 太貴 3F2-4  
遠藤 大輔 1G1-1  
遠藤 麻衣 2F1-7, 3B4-4  
遠藤 央 1D4-6, 2F1, 2F1-5, 2F1-7, 2F2-4, 2F2-5, 3B4-4  
遠藤 維 2A2-4  
遠藤 祐太郎 2B2-6

## お

王 旭峰 2A1-4  
大江 亮介 1A1-3, 1A2-3  
大金 一二 1J4-4, 2J3, 2J3-4  
大川 一也 1K1-4, 1K2, 2E1, 2E2-2, 3E3, 3E4-2  
大川 真弥 1K1-6  
大久保 英一 1F2-2  
大久保 壮一 2I1-3  
大倉 和博 1A3-4, 1A3-5, 1A4  
大倉 典子 1L4-3  
大崎 純平 2K1-1  
大里 章人 3E3-3  
大塩 真 2G2-2  
大島 章 1K2-5  
大島 泰 2K2-1  
大島 徹 1I3-3  
大島 智也 3K2-2  
大島 まり 2H3-1  
大嶋 康敬 3L3-2, 3L3-3  
大須賀 公一 1A4-1, 1A4-2, 2I1-4, 3J4-1  
大隅 久 1B3-6  
大関 浩平 1K2-4  
太田 耕司 2K3-3  
太田 浩貴 3B3-2  
太田 悠介 1C1-6  
大田 豊 2G1-2  
大高 徹也 2J3-6  
大高 秀夫 2H2-4  
大竹 博 1G2-6, 2D2-3  
大竹 義人 2L1-3  
大谷 謙仁 2F1-6, 2F1-7  
大塚 章正 2D1, 2D2-1  
大塚 光 1J2-1  
大塚 幸恵 1K3-6  
大槻 真嗣 3H2-2, 3H2-6  
大槻 祐介 1B3-1  
大坪 諭史 3F3-2  
大坪 義一 2J1, 2J1-1, 2J1-5, 2J3-1, 2J3-4  
大西 克彦 2B3-1  
大西 献 3J2-1  
大西 仁英 1K2-2  
大西 瑞貴 1K2-4  
大西 佑城 2C3-3  
大野 晃寛 2H3-4  
大野 伊織 2K1-2  
大野 和則 1J2-4, 1J3, 2E1, 2E2, 3E4-4, 3G4-4  
大森 拓也 1F3-5  
大原 賢一 1H1-1, 1H1-3, 1O1, 1E4-4, 3F1-3, 3K2-1,

3G4-3, 3G4-6  
大前 有也 1K2-4, 2E1-5  
大道 武生 3G4-3, 3G4-6  
大村 優慈 3L1-2  
大村 洋平 1J2-2  
大村 廉 3A1, 3A2, 3A4  
大森 慎治 3K1-5  
大森 英功 3C3-2, 3C3-3  
大矢 晃久 1K3-3, 1K3-5, 1K4, 1K4-1, 2E2-1, 3E3, 3E4, 3E4-3  
大矢 卓摩 2I3-3  
大矢 哲也 2A2-5  
大山 英明 2M1, 2M2, 2M3  
大山 博嗣 3C4-2  
大山 恭弘 3C1-4, 3C3-1, 3C4-1, 3C4-2  
大脇 大 1G1-2  
大和田 拳人 1C3-4  
大和田 翔 3G1-6  
大和田 泰伯 1A3-6  
岡崎 弘祥 3J2-1  
岡崎 龍太 1L1-7, 1L2-5  
小笠原 司 1B2-3, 1O2-5, 2F3-3, 3A1-2, 3I2-4, 3B3-3  
岡田 明正 1C4-2  
尾形 邦裕 2A1-2, 2I2-4, 3B4-2, 3B4-3  
岡田 慧 1F4-3, 2I1-3, 2F3, 3K1-6, 3F3-1, 3F3-2  
尾形 哲也 2C3-1, 2G3-1, 3A1-1, 3F1-4  
緒方 宏俊 3B1-3  
岡田 浩信 3C4-1  
岡田 浩之 3F2  
岡田 佳都 1J2-4, 3E4-4  
岡田 亮介 1F2-3, 1F2-4  
岡本 淳 1D4-6, 2F2-5  
岡本 正吾 1C2-2, 1L4, 1L4-4, 3H1-5, 3L3-4, 3F4  
岡本 望 1G2-2  
岡本 浩幸 1C4-7  
鋸屋 宜和 2B1-1  
小川 修 2B3-1  
小川 勝史 3H1-4  
小川 健一朗 2P1, 2P3-2, 2P3-5  
小川 尊寛 3J3-4  
小川 直哉 2F1-2  
小河原 慶太 2A3-3  
小木津 武樹 1O1-1, 1O1-3, 1O2-3  
沖野 晃久 3G4-3  
荻原 直道 3F4-1, 3F4-2  
奥 貴紀 2I2-5  
奥川 雅之 1J1-4, 1J1-5, 1G2-5, 1J2, 1G3-2, 1G3-3, 1J3-1, 1J3-2, 1J4, 1J4-2, 1J4-4, 1J4-5, 2J2-5, 2J2-6, 2J3-1, 2J3-4, 3G2, 3J2-3  
於久田 翔真 2P1-4  
奥田 竜次 2H1-4  
奥乃 博 2M2-1  
小熊 正 2G2-2  
小黑 めぐみ 2H3-4  
尾崎 功一 1K4-2, 1K4-3, 1K4-6  
長田 拓也 3A4-1  
小澤 悠 2A3-3  
小澤 隆太 1C1, 1C1-2, 1C1-3, 1G1-3, 2A1-6, 2A2-2  
小沢 怜 3B3-1  
小田 隆彦 2H1-4  
小田 輝王 2I2-6  
小田 尚宜 3C4-1  
小田部 貴子 2A1  
越智 健人 2P2-5  
越智 裕章 2H1-4  
落合 遼太郎 2C3-4  
小野 栄一 3B4-2, 3B4-3  
小野 美未彦 3I3-2  
小野 学 1B3-6  
小野里 雅彦 1J2-2

小野寺 真吾 2J1-4  
小原 由羽 3F3-2  
小淵 一樹 3A2-2  
小俣 透 2H1-5  
渡橋 史典 1B1-3  
音田 弘 1D2

## か

加々見 諒 1K1-7  
鏡 慎吾 1E1, 1E3-4  
香川 高弘 1F4-5, 2F3-6  
加川 敏規 1A3-6  
香川 博之 2L3-3  
香川 美仁 1F2-1, 1F2-3  
垣内 洋平 1F4-3, 2I1-3, 3K1-6, 3F3-1, 3F3-2  
柿木 泰成 1K4-6  
柿崎 隆夫 2F1-5, 2F1-6, 2F1-7, 2F2, 2F2-4, 2F2-5, 3B4-4  
柿原 清章 1N4-7  
郭 雨キン 1E2-3  
角館 聡 1G4, 1G4-1, 1G4-2, 1G4-4, 1G4-5, 1G4-6, 1G4-7, 1G4-8  
影山 千秋 2F2-4  
河西 寛明 3H1-2  
風間 祐太 1G3-4  
梶田 秀司 3F3-5  
梶田 剛 3J3-3  
櫻原 純人 1C2-3  
加島 隆博 3G3-4  
梶本 裕之 1L1-6, 1L1-7, 1L2-5, 2L1-8, 2L2-3  
柏原 侑哉 1A1-1  
梶原 正裕 2I2-2  
加瀬 雄哉 2I3-1  
片岡 木太郎 1D3-1  
片倉 大輔 1K1-7  
片田 喜章 1A3-3  
片山 貴寛 3A4-2  
片山 雅之 1H2-3  
片山 雄二 3J2-3  
片山 雷太 1J4-1  
勝 玄樹 1J4-2  
勝田 貴大 3E4-4  
勝部 雄介 1J4-6  
勝又 雅仁 1C3-3  
加藤 尚大 1K1-3  
加藤 真平 2M2-2  
加藤 大一郎 1C4-7  
加藤 俊幸 1E2-2  
加藤 範子 1F2-2  
加藤 由花 1O2-6, 2M1-1  
加藤 洋 3B2-5  
金井 俊 3B3-6  
金井田 峻太 1H3-3  
金生 翔太 3E3-6  
金久保 陽子 3G3-5  
金澤 亮 1N4-2, 3A2-3  
金田 さやか 1G2-4  
金谷 康平 3B4-2  
金山 浩士 3E1-5, 3E2-1, 3E2-2, 3E2-3  
金山 範明 3L1-1  
金木 智 3C2-2  
金子 綾子 1H1-6  
兼子 駿弥 1F1-2  
金子 真 1I1-2  
兼重 明宏 1N3-5  
金下 裕平 2D1-5  
金田 忠裕 2K1-1, 3I1-2, 3I2-1, 3I2-2, 3I2-3, 3I2-4  
加野 裕士 3H2-3  
壁谷 昇吾 1H4-3

鎌田 崇史 2J2-1  
鎌田 一史 3K1-6  
釜道 紀浩 1H1  
上浦 基 2P2, 2P2-5  
神尾 柊太 3E4-4  
神村 明哉 3E1-3, 3E1-4  
神山 和人 1G1-5, 1I2-1, 1I2-2, 1I2-3  
上山 晃司 1K2-2  
亀岡 遼太 3G1-1  
亀川 哲志 1D4-7, 1D4-8, 2B2, 2B3-2, 2B3-3, 2B3-4, 2B3-5, 3G4-5  
亀崎 允啓 1N4-4, 3G1-2, 3G2-6  
榎木 方俊 2B3-1  
河合 俊和 2B2-4  
川井 昌之 1L2-2  
川浦 健央 3G3-4  
川上 敬 1A1, 1A1-3, 1A2-3  
川口 仁 3F2-1  
川口 夏樹 3I1-3  
川崎 直哉 2K1-1  
川崎 晴久 1C1-7  
川嶋 健嗣 1I3-1, 1I3-2, 3H4-3  
川島 隆太 2P3-4  
川角 光毅 2A2-5  
川澄 正史 2A2-5  
川澄 未来子 3C4-4  
川節 拓実 2L3-5  
川添 杏 2L1-5  
川田 崇史 1N3-4  
河田 武之 1G1-5  
川谷 亮治 2K1-4  
川西 亮輔 1F4-1  
川野 由貴 2J2-3  
川端 邦明 3C1-5, 3C2-2, 3C3-4  
河原田 翔 1I3-5  
川平 和美 1B2-2, 2B1-3  
川福 基裕 3H4  
川邊 良平 2K2-1  
河村 晃宏 1C1-6, 1E2-4, 2M1-4  
河村 隆 1F3, 2K1  
河村 将範 3A3-1  
河本 昌志 2B2-1, 2B2-3  
河原崎 徳之 1N2-2, 1N2-3, 1K3-6  
韓 琳 1F1-2  
神田 真司 3F1  
神田 浩明 3B2-5  
神島 明彦 2B2-1  
菅野 貴皓 1I3-1, 1I3-2, 1J4-3, 3H4-3

## き

鞠 鵬 3E1-2  
菊植 亮 3H3-5  
木口 量夫 2B1-4  
菊地 邦友 1H1-2, 1H1-3, 1H2-1, 1H2-2, 1H3  
菊池 耕生 1D3-5  
菊池 聡 2F2-3  
菊池 武士 3E3-1  
岸 篤秀 1L4-2  
岸川 純平 1E4-4, 3G4-3  
岸下 優介 1L4-2  
北野 雄大 3C3-2  
北村 章 2A1-5  
北村 光司 1B1-2, 1B2-4, 1B2-6, 1B3-2  
北村 達也 1O2-1  
北村 瑞紀 1F1-2  
北守 隆旺 2H3-2  
橋内 大輔 3G2-4  
木戸 章仁 3C4-6  
紀藤 匠 2E1-3

木戸間 健佑 1L4-4  
衣笠 哲也 1J1-1, 1J1-2, 1J1-3, 1J1-4, 1N4-1, 2K3, 3J2, 3J2-3, 3J2-4, 3J4-1  
衣川 潤 1N4-2, 2F2, 3A2-3, 3A4-5  
杵鞭 健太 2P3-6  
木野 仁 2H1-4  
木野 勝 2K2-3  
木下 拓矢 1B1-5  
木下 哲郎 1K4-4  
木下 晴之 2H3-1  
木下 正信 3A1-6  
木下 正博 1A1-3, 1A2-3  
金 聖熙 3E1-5, 3E2-1, 3E2-3  
木村 憲二 1F3-4  
木村 健太郎 2E2-6  
木村 真一 1C2-4, 1F3-5, 2K3-4  
木村 純麗 1O2-6  
木村 颯太 1F2-3, 1F2-4  
木村 哲也 1C2, 1J4-4, 1J4-5, 2J3-4  
木村 仁 1D3-1  
木村 啓志 1I1-7  
木村 優志 1E4-1  
木村 勇佑 3I1-2  
木村 由実 2B2-5  
木村 洋介 1K4-7  
木村 龍平 1F1  
木本 圭哉 3C4-4  
Garrett Jones 2A2-1  
牛 憶恂 3H2-4  
京相 雅樹 3B2, 3B3-6  
清原 千春 1K3-1  
桐林 星河 1J2-1, 3G1-4  
Kirill Van Heerden 1C1-3  
金山海 2C1-3  
金天海 2D3-3

## <

釘宮 央成 1F1-3  
日下 聖 2C1, 2C1-4, 2C1-5, 3A4-4  
日下部 恭士 3H4-4  
草島 育生 2D3-2  
櫛田 大輔 2A1-5  
櫛橋 康博 2K1-2  
楠原 慎也 2F3-5  
杏名 祐介 2D1-1, 2D1-2  
工藤 海 1G1-1  
工藤 俊亮 1D2-1, 1D2-2, 1D2-4, 1D2-5, 2D1-1, 2D1-2, 3K2-3, 3K2-4  
工藤 卓 2I2-6  
工藤 菜実 3C4-3  
工藤 勇人 3G2-1  
工藤 仁 2H1-5  
國居 貴浩 2B3-1  
國廣 和樹 1N4-5  
久保 亮太 2B3-2, 2B3-4  
久保田 恒平 1A4-1  
久保田 孝 2I1-5  
久保田 将史 1C4-3  
熊倉 信行 3G3-5  
熊澤 一樹 1F4-5  
倉島 一輝 1K1-4  
倉立 尚明 3G3-5  
倉爪 亮 1C1-6, 1E2-3, 1E2-4, 1C4, 2M1-4  
倉八 誉史輝 2B1-4  
倉林 大輔 3I3-4  
倉部 紘一 1O2-4  
藏町 遼 3E3-3  
栗栖 正充 1J1-4, 3J2-3, 3K2-2

栗田 貴宏 **2A2-2**  
栗田 光樹夫 **2K2, 2K3-1, 2K3-2**  
栗田 雄一 1B1-3, *1L4*, 1L4-2, 1L4-3, 2B2-1, 2B2-3  
栗本 育三郎 2F1-2, 2F1-3, 2F1-4, 3B2-4  
栗本 秀 1I3-4  
車谷 駿一 **1H3-1**  
黒岩 英則 **3F3-1**  
黒須 亮成 **1F1-4**  
黒住 亮太 *1B1, 1C2, 1C2-1, 1B3-3, 2J1-1, 2J1-2, 2J1-3*  
黒田 大資 2J2-2  
黒田 洋司 *1K1, 1K1-7*  
黒沼 出 2G2-2  
桑江 ルッカス哲也 1N2-2  
鍛田 洋介 **1G1-3**  
桑野 敬太 **2J2-2**  
宮 瑾 1H3-4  
郡司 ベギオ幸夫 **2P1-1, 2P1-2, 2P1-3, 2P1-5, 2P3-3**

## け

玄 相昊 *3F3, 3F3-4*  
源田 清和 1I3-3

## こ

小池 正憲 1C1-4  
小池 祐樹 1L4-2  
古泉 賢人 **2F1-5**  
小出 健司 3K1-1  
小岩井 一茂 1B1-5  
黄 慶九 1F3-1, 1F3-2, 2G2-3  
黄 守仁 1E1-1, 1E1-2, **1E1-3**, 1E1-4  
細瀬 修平 **3J3-2**  
光崎 将人 **1O3-1**  
神品 敦 3A4-2  
郷津 優介 **2D3-1**  
上月 豊隆 **2I1-3**  
河野 孝太郎 2K2-1  
河野 仁 3E1-3, 3E1-4, **3E2-4**  
幸村 貴臣 **3G1-4**  
小枝 正直 2A2-6, 2J2-1, **2B3-1**, 2F3-1, 2J3-3, 2J3-5  
佐賀 正典 1J4-6, 2J2-5, 2L3-2  
小金澤 鋼一 1C1-1, 2H1-2, 2H2-3  
小久保 善史 2C3-3  
小暮 潔 3A3-5  
小坂 広 1G4-2, 1G4-5  
小島 昭彦 **3K1-3**  
児島 晃 2H1-4  
小島 篤博 **2J3-3**  
小島 一浩 **2M1-5**  
小島 邦生 3F3-1  
小島 匠太郎 **3E4-4**  
小島 伸彦 1I2-5  
小嶋 宏紀 **1H1-4**  
小嶋 寛之 1F1-3  
小島 史男 2H2-4  
小島 史雅 1K2-4  
小嶋 勝 1G1-5, *1I1*, 1I2-1, **1I2-2**, 1I2-3  
小島 洋一郎 1A1-4  
児島 諒 **2L2-4**  
小島 諒介 2D1-4, 3F4-4  
小菅 一弘 1N4-2, 3A2-3, 3A4-2, 3A4-5, 3A4-6  
児玉 瑞希 **2B1-3**  
小寺 俊介 **1J4-2**  
後藤 光太 **3F3-3**  
後藤 誠裕 **3C1-2**  
琴坂 信哉 1O2-2, *2K1*  
小西 啓太 **1G4-6**  
小西 康夫 2A2-3, 3I1-3  
小濱 泰昭 2F2-3

小林 一行 *1K4, 1K4-4*  
小林 邦和 3A3-1, 3A3-2  
小林 滋 *2J1, 2J1-1, 2J1-2, 2J1-3, 2J1-5*  
小林 泰介 **2F3-4**  
小林 巧実 1K3-2  
小林 司 **3C2-5**  
小林 隼人 **1L4-1**  
小林 宏 2C1-1, 2C1-2, 3B3-1, 3B3-2  
小林 弘幸 3G4-2  
小林 裕之 *3C1, 3C3-5, 3C3-6*  
小林 太 2H2-4  
小林 泰生 1K2-3  
小林 祐一 2D3-3, 2D3-6, **2G3-2**  
小林 幸雄 1F1-2  
小林 幸徳 2E2-4, 3B4-1, 3E4-1  
小林 洋 2B1-1  
小林 義光 1G3-2  
五福 明夫 1D4-7, 1D4-8, 2B3-2, 2B3-3, 2B3-4, 2B3-5, 3G4-5

小堀 周平 3J2-1  
小舞 正文 1G4-2, **1G4-7**, 1G4-8  
小松 周輝 2J2-3  
小松 祐介 1L3-6, **2L1-7**  
五味 達朗 **2D3-5**  
小村 弘次郎 1F1-3  
小森 拓真 **2F3-6**  
小柳 健一 1I3-3  
小山 航太 2J3-6  
小山 大幾 **3A1-4**  
小山 拓馬 1O3-5  
小山 孟志 2A3-5  
小山 稔生 2L3-3  
小山 遼 **3F3-2**  
近藤 和泉 2B1-2  
近藤 修平 **1N4-2**  
近藤 純司 **3G4-2**  
近藤 鈴華 1A4-2  
近藤 大祐 2G3-3  
近藤 宗輝 **3A4-5**  
近藤 敏之 **3L1-2**  
近藤 逸人 2M1-2  
今野 和樹 2I2-3  
金野 将志 **2I1-5**  
昆陽 雅司 1L1-3, *1L2*, 1J3-4, 1L3-5, 2H1-6, 2L1-6, 2M3-3

## さ

才木 常正 2A2-3  
佐伯 一夢 **1J4-3**, 1N4-1, 3J1-1, **3J2-2**  
齋藤 明德 2F2-4  
齋藤 敬 **3C4-5**  
齋藤 滋規 3I3-4  
齋藤 貴志 **1F3-2**  
齋藤 真貴子 1G4-7  
齊藤 墨 **2D2-5**  
才脇 直樹 2C3-2  
佐伯 昇 2B2-1, 2B2-3  
佐伯 正美 3J4-3  
嵯峨 智 **1L1-4, 3L2, 3L3**  
嵯峨 宣彦 2I2-1, 2I2-2, *2I3*, 2I3-2  
酒井 悟 3F4-3  
坂井 栞 1O2-6  
酒井 康行 1I1-8  
栄 謙仁 2G1-3  
榊 浩平 2P3-4  
榊原 隆 2H3-1  
坂口 聖也 **1H3-2**  
阪口 龍彦 1N3-6, 1N4-6  
坂口 正道 *1L1, 1L3-6, 2L1-7, 2L2-5, 3L2-3*

坂下 和広 2M1-2  
坂下 僚平 **2H1-3**  
坂田 峻也 **1L1-3**  
坂田 茉実 3L1-4  
坂間 清一 1K2-4, **3K1-4**  
坂本 啓 3I3-4  
坂本 浩樹 3G1-6  
青山 勢士 2H1-6, **2M3-3**  
佐久間 臣耶 1I1-2, 1I2-4, 1I2-5, 2B2-2  
佐倉 俊佑 2M3-4  
櫻井 遥 **1I3-1**  
櫻井 浩人 1N4-5  
櫻庭 崇紘 **1N3-6**  
佐々井 亮太 **2L2-3**  
佐々木 栄一 **3G3-3**  
佐々木 爽介 **1A2-1**  
佐々木 大輔 *2H3*  
佐々木 毅 1O3-5, 3F2-4  
佐々木 実 1G3-4, 3L1-3, 3L2-2  
佐々木 雄太 **2C2-2**  
佐々木 洋子 3E3-3  
佐々木 諒介 3G3-4  
佐竹 利文 1A2-2  
佐竹 洋輔 2J3-5  
佐藤 彰 1J2-3  
佐藤 彩夏 **1I2-5**  
佐藤 克成 **1L1-5, 2L3**  
佐藤 克也 1B1-6, 1B2-1  
佐藤 堅太 **1D4-4**  
佐藤 謙太 1N3-1  
佐藤 調志 **3J4-3**  
佐藤 俊介 **3L3-4**  
佐藤 彰太 1H3-4  
佐藤 孝雄 3I1-3  
佐藤 高志 1K4-7  
佐藤 俊之 2I2-2, 2I3-2  
佐藤 知正 *2M3*  
佐藤 徳孝 1F1-2, 1J3-3  
佐藤 誠 **1L2-1**  
佐藤 正浩 3I1-5  
佐藤 雄一朗 **2A1-4**  
佐藤 雄太 **3E4-1**  
佐藤 裕斗 1A4-1  
佐藤 有香理 **3G2-5**  
佐藤 立 **1L2-3**  
佐藤 隆哉 **3G1-2, 3G2-6**  
佐中 孝二 1F1-2  
実吉 敬二 1H1-1  
佐野 明人 **1I3-2**, 1L4-6, 1L4-7, 2L1-1, 2L1-2, 2L1-3, 2L3-4, 3J3-2, 3J3-3, 3J3-4, 3J3-5

佐野 恵美子 3G3  
佐野 滋則 1N3-6, 1N4-6  
佐野 徳美 2B2-6  
佐野 将人 **2A2-4**  
佐野 正人 1I3-4  
佐野 雅規 1C4-7  
佐野 佑子 2B2-1  
鯨島 淳一 2B1-3  
佐山 和宏 **2H1-2**  
皿田 滋 1N4-3  
澤井 圭 *3E1, 3E1-2, 3E2, 3C4-5*  
沢井 秀樹 3H4-4  
澤井 泰彦 **1J3-3**  
澤池 望帆 2J2-2  
澤田 篤郎 2B3-1  
澤邊 太志 1O3-1  
榎木 哲夫 1F4-4  
三具 和希 2P1-3

## し

塩沢 恵子	<i>1O3</i>
塩澤 駿一	1K1-3
塩山 高広	3B2-5
重高 浩一	<b>3G3-1</b>
重松 康祐	1K3-5, 1K4-1, <b>1N4-3</b>
重松 宗一郎	<b>1G4-3</b>
小竹 元基	1G1-4
篠田 裕之	1C3-1, 1C3-2, 1C3-5, 1L3-1, 1L3-3, 1L3-4, 1C4-2, 1C4-6
柴田 憲	<b>1J4-5</b>
柴田 耕太郎	<b>2D3-4</b>
柴田 隆行	1I3-5
柴田 優弥	1K2-6, <b>2E2-5</b>
島 圭介	1L2-3, 2I2-3, 3L1-4
島田 健人	3K1-5
島田 真太郎	1N2-1
島田 努	1N2-1
島田 英明	<b>1K2-6</b> , 2D1-1, <b>2D1-2</b>
島谷 康司	2I2-3, 3L1-4
島根 機太郎	1K3-2
島原 祥平	1E3-1
島村 光明	1G4-3
清水 治代	3I3-2
清水 博貴	1F1-4
清水 浩	2G2-1
清水 正男	2H3-5
清水 政伸	<b>3K1-1</b>
清水 昌幸	<b>3F1-5</b>
清水 優	1J4-4, 2J3-4
清水 航	3C4-2
志牟田 亨	3B3-6
下川 純佳	1K4-4
下川原 英理	2C2-1, 2C2-3, 2C2-5, 2C3-3
下条 誠	2H2-5, <b>2L2-1</b> , 2L2-2, 2L2-3
下田 智文	2K3-2
下堂 蘭恵	1B2-2, 2B1-3
下ノ村 和弘	<i>1E2</i> , 1E3-1, 1E3-2
下牧 祐大	<b>1B3-4</b>
下村 卓	1G2-4
霜村 暎	1K4-5
下山 未来	<b>1O3-4</b>
余 絹華	3C1-4
赤対 真行	1B2-5
社本 英二	3H1-6
徐 力	<b>1L1-8</b>
周 鹏	<b>3C3-1</b>
集堂 裕也	3G2-2
宿谷 光司	3J2-1
蕭 凱文	2H1-7
昌子 舜	2J2-6
庄司 瞳	2A1-1
鄭 嫣婷	2P3-4
白井 和也	<b>1G3-1</b>
白井 勇也	1J4-6
白上 敬一	2J2-6
白川 朋宏	3A4-2
白澤 和樹	<b>1N3-2</b>
白土 浩司	<b>1F4-1</b> , <b>1F4-2</b>
新開 宏明	1I3-4
新藤 康弘	3C3-4

## す

末石 智大	1E2-1
末岡 裕一郎	1A4-1, 1A4-2, 2I1-4, 3J4-1
末廣 尚士	<i>1D2</i> , 1D2-2, 1D2-4, 1D2-5, 2D1-1, 2D1-2, <i>3F1</i> , 3K2-3, 3K2-4
菅 佑樹	<i>1O2</i> , <b>3F1-4</b>

菅井 文仁	3F3-1
菅沼 洋平	1K2-3
菅野 晃史	<b>1C4-4</b> , 1C4-5
菅野 重樹	1N4-4, 2C3-1, 3G1-2, 3G2-6
菅原 淳	<b>1E3-3</b>
菅原 雄介	<i>1F3</i> , 1D4-6, <i>2F1</i> , 2F2-3, 2F2-5
菅谷 みどり	3F2-4
菅原 英剛	1K4-7
菅原 佳城	3H1-1
杉浦 崇也	<b>3C4-7</b>
杉浦 富夫	<b>2M3-5</b>
杉浦 裕太	2A2-4
杉田 馨	3G3-5
杉田 大輔	1K1-7
杉原 惇嗣	<b>2I1-2</b>
杉原 知道	<i>3F3</i>
杉本 謙二	1B2-3, 2D3-4
杉本 大樹	<b>2F3-1</b>
杉本 靖博	1A4-2, 2I1-4, <i>2K2</i> , <i>2K3</i> , 3J4-1
杉本 裕樹	1L2-2
杉本 裕	1B2-6
杉山 治	2D1-4, 3F4-4
杉山 佳奈子	2D1-5
杉山 晃平	2B3-2
杉山 智章	2J3-1
菅澤 誠	2G1-2
鈴木 あかね	3B2-5
鈴木 朗史	<b>1D3-4</b>
鈴木 与海	1K3-5, <b>1K4-1</b>
鈴木 治	1I2-6
鈴木 克真	2B2-6
鈴木 啓介	1F2-3, 1F2-4
鈴木 兼悟	<b>1D2-2</b> , 1K2-6
鈴木 健司	1A3-1, 1B3-4, 1B3-5, 3A2-4
鈴木 健太	3E2-3
鈴木 聡	<i>3C4</i>
鈴木 翔	<b>2F2-4</b>
鈴木 頌梧	<b>3E4-3</b>
鈴木 壮一郎	1J1-4, <b>1J1-5</b> , 1J3-1, 1J3-2, 1J4-2, 1J4-4, 1J4-5
鈴木 大貴	<b>2E1-4</b>
鈴木 大輝	<b>3H4-6</b>
鈴木 隆史	<b>3B2-1</b>
鈴木 高宏	3G4-4
鈴木 拓央	3A3-1, 3A3-2
鈴木 達也	2E1-2, 3F3-3
鈴木 太郎	1K1-3
鈴木 剛	3E1-2, 3E1-3, 3E1-4, 3C4-5
鈴木 敏彦	2C3-4
鈴木 教和	3H1-6
薄 広歩	<b>3E4-2</b>
鈴木 学	3G2-1
鈴木 佑典	<b>2L2-5</b>
鈴木 雄大	3L2-2
鈴木 陽介	2L2-2, 2L2-3
鈴木 康一	1H3-1, <i>2H2</i> , 2H3-2, 2H3-4, <i>3I3</i> , <b>3I3-3</b>
硯川 潤	2A1-1
須田 沙良	1E2-5
蘇 迪	3G4-7
須原 大貴	1D4-7, <b>1D4-8</b>
栗山 慶太	<b>2E1-6</b>

## せ

清 陽亮	<b>1D4-2</b>
瀬川 涉	<b>2G1-4</b>
関 晃仁	3G3-5
関 真規人	3G4-2
関口 和真	1G3-5
関島 律	3L1-4

関根 真弘	3G3-5
関村 亘	1F2-3, 1F2-4
関谷 優志	<b>2I2-4</b>
関山 浩介	2F3-4
関山 守	2M1-5
薛 咏	<b>3F3-4</b>
瀬戸 翔太	2B2-6
妹尾 淳史	3A1-6
妹尾 拓	<b>1C1-4</b> , 1E1-1, 1E1-2, 1E1-3, 1E1-4, <i>1E3</i>
千菊 敦士	2B3-1
仙田 郁夫	<i>1G4</i> , 1G4-1, 1G4-3
千田 俊哉	1E3-5
千田 美紀	1E3-5

## そ

早田 恭祐	3G1-5
早田 剛	3I1-5
曾離 弘平	2G1-1
園井 悠人	<b>2L1-3</b>
園田 耕平	<b>2P1-2</b> , 2P1-3
傍嶋 將文	2A1-4
宋 元儀	1I1-6

## た

大工 裕之	1F1-2
平 裕太郎	<b>1K1-2</b>
平 航	<b>1B2-2</b>
田尾 文哉	1I2-5
高石 啓史	<b>1K3-1</b>
高岩 昌弘	1B2-5, <i>1B3</i>
高岡 勇樹	<b>1A1-3</b>
高川 翔	<b>3C1-3</b>
高木 賢太郎	1H1-4, 1H1-5, 3H2-4
高倉 広義	<i>3G1</i> , 3G2-3, 3G2-4
高崎 正也	3L2-2
高澤 佑太	3A1-5
高嶋 淳	<b>2A1-1</b>
高嶋 一登	<i>1H2</i> , 1H3-2, 1H3-3, 1H3-5, 1H3-6
高島 航一	<b>2E1-2</b>
高田 直人	2K1-4
高谷 秀明	3I1-3
高玉 圭樹	1A3-6
高根 英里	<b>2H1-6</b> , 2M3-3, 3E4-4
高野 一輝	<b>3G4-4</b>
高野 凜	<b>3J4-5</b>
高野 涉	<i>2D3</i> , 2D3-1, 2D3-2, 2D3-6
高信 英明	1A3-1, 1B3-4, 1B3-5, 3A2-4
高羽 雄太	<b>3K1-2</b>
高橋 和彦	1E2-6, 3E3-5, 3E3-6
高橋 城志	2C3-1
高橋 康太	<b>1N2-4</b>
高橋 翼	<b>1I1-7</b>
高橋 雅人	1L4-3
高橋 裕己	1K4-7
高橋 佑允	1K1-3
高原 郷司	1C2-3
高松 淳	1O2-5, 2F3-3, 3A1-2, 3I2-4, 3B3-3
田神 俊樹	<b>1D3-2</b>
高村 健太郎	<b>2A1-7</b>
高森 年	2J1-1, 2J1-2, 2J1-3, 2J1-5
高山 和貴	3I1-5
高山 弘太郎	2F1-4
高山 俊男	2H1-5
滝 涉	<b>3F2-2</b>
滝澤 優	1D2-4, 1D2-5
滝田 謙介	1D4-5
滝田 好宏	1K1-6, <b>3J1-3</b>
田窪 朋仁	1D3-6, 1K3-1

武井 聖也 **1L1-7**  
竹園 年延 *1G1, 1G2, 1G2-2, 1G3, 2H1-7*  
竹井 義法 2F3-5  
竹内 栄二郎 *2E1, 2M2-2*  
竹内 志津江 **2H3-4**  
竹内 大 **1H1-3, 1H1-4, 1H3-4**  
竹内 泰人 1K4-4  
竹内 優佳子 2J2-3  
竹内 龍 1C4-4, 1C4-5  
竹川 康利 **1L4-7**  
竹沢 恵 1A2-3  
嵩下 孟 **1B1-2**  
竹下 智徳 **3G1-3**  
竹下 雅弘 **1G2-2**  
武居 直行 1F1-3, 2G1-3, *2H1, 2H1-1*  
武田 一哉 2M2-2  
武田 和也 1C1-1  
武田 朴 **3B2-5, 3B3**  
武田 信和 *1G4, 1G4-1, 1G4-2, 1G4-3, 1G4-4, 1G4-5, 1G4-6, 1G4-7, 1G4-8*  
  
武田 行生 **3I3-1**  
武富 涼真 3L3-2, **3L3-3**  
竹中 慎 1H3-5  
竹野 英敏 3L2-1  
竹林 洋亮 1K4-4  
竹村 和紘 1L4-2  
竹村 憲太郎 1E2-5, *1E4, 2A2-6*  
竹村 秀太 **1J4-4**  
竹村 裕 1O1-1, 1O1-3, 1B2-6, 1O2-3, 2A2-4  
竹谷 晃一 3G3-3  
田崎 勇一 2E1-2, 3F3-3  
田崎 良佑 1N3-5, 1N4-5, 1N4-7  
多鹿 裕志 3I1-3  
田島 玲音 1K2-4  
田代 淳史 **3E1-4**  
多田 充徳 2A2-4, 2H2-4  
多田隈 建二郎 *1D3, 1J3-4, 1D4, 2H1-6, 2M3-3, 3E4-4*  
多田隈 理一郎 1H3-4  
只野 耕太郎 1H3-2  
館 暲 2L1-5  
立花 勢司 2J3-5  
辰野 恭市 1O2-4, *2G1, 2G2*  
龍野 翔 **1E4-2**  
立本 健司 2E1-3  
伊達 央 *1K1, 1K3-3, 1K3-5, 1K4-1, 1N4-3*  
建部 尚紀 **1A3-6**  
田所 諭 1L1-3, 1J2-4, 1J3-4, 1L3-5, 2H1-6, 2L1-6, 2M3-3, 3E4-4, 3G4-4  
  
田中 昂大 2C1-6  
田中 聖隆 2G1-2  
田中 健也 3H4-3  
田中 絹也 **3B2-2**  
田中 隆 3I3-2  
田中 孝之 *2C1, 2C1-4, 2C1-5, 3A4-4*  
田中 利幸 **3A3-2**  
田中 宏明 3I1-4  
田中 文基 1J2-2  
田中 優斗 2B2-6  
田中 由浩 1L3-2, *1L4, 1L4-6, 1L4-7, 2L1-1, 2L1-2, 2L1-3, 2L2, 2L3-4, 3L3-5*  
  
田中 良道 **3K1-5**  
田辺 健 **1L2-4**  
田邊 浩文 1F1-2  
谷 伊織 **2P3-3**  
谷川 尚 1G4-2, 1G4-4  
谷口 康太郎 2B1-3  
谷口 周平 **1H1-2**  
谷口 貴耶 **2H2-5**  
谷口 実 2H3-5  
谷本 圭司 2B3-2, 2B3-4

谷本 正智 2B1-2  
田端 晟定 1F1-3  
田原 健二 1C1-6, 1E2-4, *2B1, 2H1-4, 2L3-1*  
玉虫 謙一 **1C2-4**  
玉本 拓巳 2H1-2  
田村 薫 2B1-4  
田村 慶太 **1N4-6**  
田村 雄介 3E2-4  
田村 祐人 **3E3-5**  
田村 陽一 2K2-1  
多羅尾 進 *1K2, 1K3-2*  
丹野 悠 **1D3-3**

## ち

チーム SANZOU 2J2-5  
千野 峻吾 **1H1-1**  
千葉 秀紀 **1C1-1**  
張 耀宇 3A1-1  
中後 大輔 3C1-2, 3C1-3, 3C1-5, 3C2-2, 3C2-3, 3C2-4, 3C2-5, 3C3, 3C3-4, 3C4  
  
張 弛 **2G1-1**  
鄭 聖熹 1C2-3, 3I1-4  
陳 祐樹 **1O1-3, 1O2-3**

## つ

築地原 里樹 1O2-5, 2F3-3  
塚越 貴哉 1K1-3  
塚本 勇介 **1E2-2**  
塚本 渉 **2F1-1**  
次田 凌 **3C2-3**  
辻 光一 1G4-3  
辻 徳生 1C1-6, 1E2-3, 1E2-4, *1E4, 2M1-4*  
辻 俊明 2A1-2, 2I2-4  
辻 敏夫 1B1-3, 1L4-2, 1L4-3, 2B2-1, 2B2-3  
辻尾 良太 1N2-5  
辻村 健 3G1-3  
津田 一成 **3C4-3**  
土谷 茂樹 1H1-2, 1H1-3, 1H2-1  
土屋 彩茜 **1O3-5**  
土屋 慧太郎 1K3-2  
土屋 陽一郎 **1H1-6**  
土屋 陽介 2M1-1  
土谷 圭央 3A4-4  
都築 佑太 **3F4-1, 3F4-2**  
角田 郁弥 **1B3-6**  
角田 祐輔 **1A4-2**  
坪内 孝司 1K3-3, 1K3-5, 1K4-1, *1N4, 1N4-3, 2E2-1*  
妻木 勇一 1D3-4, 1H3-4, 3G1-6  
津留 直彦 1L4-5

## て

鄭 道君 **3H3-2**  
丁 明 1B2-3, 1O2-5, 3B3-3  
出口 翔大 2E2-6  
出島 衣那 1L4-5  
手嶋 吉法 2A1-1  
鉄矢 美紀雄 2I3-4  
出村 賢聖 **2M1-3**  
出村 公成 2M1-3, 3F2-2, 3E3-4  
寺尾 保紀 **3H1-3**  
寺嶋 一彦 *1N3, 1N3-5, 1N4-5, 1N4-7*  
寺田 恭祐 **1G3-2**  
寺田 英嗣 3C3-2, 3C3-3  
寺戸 翔太郎 1K4-5  
寺西 大 **2J2-5, 2J3-3, 3L2-1**  
寺本 壮 **1J1-3**  
寺本 大晟 1J4-2

## と

土井 智晴 2J2-5, 2J3-1, *3I1, 3H1-1, 3I2*  
道木 加絵 1N3-3, 2E1-6, 3G3-2  
道木 慎二 1N3-3, 2E1-6, 3G3-2  
堂前 幸康 1F4-1, 1F4-2  
遠山 元康 **3A3-3, 3A3-4**  
徳島大学ロボコンプロジェクト  
2J2-4  
徳田 献一 1J1-1, 1J1-2, 1J1-3, 1N4-1, 3J2-4  
徳永 泰伸 1C4-1  
徳安 達士 *2A1*  
所 晃史 2C1-1, 3B3-2  
土志田 正二 3J2-2  
栃木 紫帆 **2L2-2**  
土橋 宏規 1F4-2  
戸部 仁貴 2D2-4  
都丸 武宜 2P1-1, 2P1-3, 2P1-5  
富沢 哲雄 *1K1, 1K2-6, 2E2, 2E2-5, 3E3, 3E4*  
富田 一魁 1F2-3, 1F2-4  
富田 康治 3E1-3, 3E1-4  
富田 優作 **3G2-2**  
富山 健 2K1-6  
友國 伸保 **1G1-4, 1G2, 1G3**  
友納 正裕 1K2-5  
友延 英史 2H1-1  
鳥居 航 2G3-3  
鳥毛 明 1G2-2  
鳥越 一平 3L3-2, 3L3-3

## な

内藤 浩由 **3J1-2**  
永井 伊作 2D2-2, 2D2-5  
永井 清 1F4-2  
中井 啓貴 **1E4-5**  
永井 萌土 1H3-5  
仲池 祥博 **3C3-5**  
中内 靖 *1C4, 2C2-2, 3A3, 3A4, 3A4-1*  
長尾 秀司 2A3-3  
中尾 竜治 **2A1-3**  
長岡 建一 **2F3-2**  
永岡 隆 *3B1*  
中川 喬介 **3C3-2**  
中川 紘一 **2C3-4**  
中川 幸子 2M1-1  
中川 晃範 2M3-4  
中川 祐汰 1F2-1  
中川 友紀子 2M3-4  
中里 大貴 **1B2-4**  
中沢 真太郎 1O3-5  
中島 篤朗 **3F4-5**  
中嶋 篤宏 **2G3-3**  
中島 紘一 **1B1-6**  
中島 洗司 3I2-1  
中島 慎介 2I1-3  
中島 俊史 **1B3-5**  
中島 正博 1H1-1, 1H1-3, 1H1-4, *1I2, 1I3, 1H3-4, 3F4*  
中島 瑞季 3C4-3  
中島 康貴 **2B1-1, 2B3**  
永瀬 純也 2I2-2, 2I3-2  
長瀬 雅之 3F2-1  
中田 彩 1O3-1  
仲田 晃嗣 **1E1-5**  
中田 航平 1O3-5  
永田 拓磨 **2E2-6**  
永田 寅臣 2D2-1  
永田 正伸 1G3-1, **3B3-5**  
中臺 一博 2D1-4, **2M2-1, 3A1-4, 3F4-4**

中台 草太 **1I2-1**  
中武 豊晴 2I1-5  
永谷 圭司 1G1-1, 1J2-1, 2E1-4, 3G1-1, 3G1-4  
中谷 真太郎 3I1-3  
仲谷 正史 1L4-7, 2L1-5, 3L3-5  
中辻 武 1B3-3  
中辻 秀憲 1J4-1  
中妻 啓 3L3-2, 3L3-3  
長門 広洋 **2J2-3**  
中西 大輔 **2I1-4**  
中西 忠輔 3I3-2  
中西 規敏 1F3-3  
中西 速夫 1I1-6  
中西 弘明 **1J2-3, 1F4-4**  
中西 康貴 **2I2-1**  
永沼 充 1F2-2, 1F2-3  
仲野 和也 1J4-2  
長野 大樹 3C1-4  
中野 倫明 3C4-4, 3C4-6, 3C4-7  
中野 智則 1I3-4  
永野 光 1L1-3, 1L3-5, 1L4-4, 2L1-6  
永野 佳孝 2L2-5  
中原 昭 1L4-3  
中村 圭佑 2M2-1, 3A1-4  
中村 憲一 **3F2-5**  
中村 謙治 2G2-1  
中村 薫人 2K1-1  
中村 真吾 1K2-1, 1D3-3  
中村 壮亮 1C3-3, 1C3-4, 1C3-6, 1N3-1, 2A1-3, **2A3-2**  
中村 隆 2A1-1  
中村 尚彦 3G2-1  
中村 恭之 2A2-6  
中村 琢 **1L1-2, 1L1-8**  
中村 達雄 2B2-4  
中村 太郎 1H2-5, **1H2-6**  
中村 太郎 2I1-5, 2I2  
中村 徳裕 3G3-5  
中村 寛子 1I1-7  
中村 祐敬 3C3-2, 3C3-3  
中村 優之 2B3-2  
中村 泰拓 2F1-6, 2F1-7  
中村 祐一 **2K2-2, 2K2-4**  
中村 幸博 3F2-4  
中村 仁彦 2D3-1, 2D3-2  
中村 隆治 2B2-1, 2B2-3  
中本 謙太 3H2-4  
中本 啓之 *1O1*  
中本 裕之 **2H2-4**  
中谷 晃生 1J1-1  
中家 寛貴 2B3-2  
中山 剛 3B4-2, 3B4-3  
長山 智則 **3G4, 3G4-7**  
流田 裕介 **2F1-6**  
灘本 明代 1O2-1  
夏迫 和也 **1K4-5**  
夏原 裕也 2H1-3  
難波江 裕之 **1F3-3, 1H3-1, 2H3-2, 2H3-4**  
並木 政人 1C3-3  
成田 潤哉 **2K3-4**  
成田 雅彦 **2M1-1, 2M1-2, 2M2**  
成瀬 継太郎 *1A1, 1A1-5, 1A3-2*  
鳴海 智博 1C2-4, 1F3-5, 2K3-4  
鳴海 風 **2F2-1**  
南戸 秀仁 2F3-5  
難波 孝文 2B3-2, **2B3-3**

## に

新潟 宏彦 2D1-5  
新里 高行 2P1-1, 2P1-2, **2P1-3, 2P1-5**

新妻 実保子 *1C3, 2C2, 2C3, 3B4-5*  
新部 忠幸 1L4-2  
二井見 博文 1O1-2, 1G2-3, **2K1-5, 2J2-2, 2J3-2, 2J3-5**  
西 洋子 2P2-2, 2P2-3  
西井 淳 1G1-2  
西尾 真由子 **3G4-1**  
西岡 靖貴 2H3-5  
西岡 右平 **2M3-2**  
西川 敦 2B2-4  
西川 一男 1L4-2  
西川 弘太郎 **1B2-5**  
西川 徹 **3E3-4**  
西川 由理 **3A2-1**  
西川 佳男 1F2-1  
錦見 祥平 3J3-2  
西澤 祐吏 2B2-4  
西田 真也 **1G2-5**  
西田 健 2E2-3, 3K1-5  
西田 麻美 1D4-4  
西田 佳史 1B1-2, 1B2-4, 1B2-6, 1B3-2  
西野 希 **3C2-4**  
西村 和真 **3G1-1**  
西村 隆裕 **1B3-2**  
西村 斉寛 1D2-3, **2H3-3**  
西本 翔 **3G4-5**  
西山 雄大 2P1-3, **2P1-4, 2P1-5**  
西和田 昌恭 3L2-3  
二宮 芳樹 2M2-2  
二瓶 美里 2B1-1  
ニヤムドルジ ハンガイ **1I2-3**

## ぬ

布部 大智 3B3-5  
沼倉 彬雄 2D3-3

## の

農沢 隆秀 1L4-2  
野尾 直矢 **3H4-2**  
野際 章人 **1O2-2**  
野口 伸 2G1-1  
野口 悠人 1G4-2, 1G4-3, 1G4-4, 1G4-5, 1G4-7, 1G4-8  
野沢 峻一 1F4-3, 3F3-1, 3F3-2  
野澤 孝之 **2P1, 2P3-4**  
野嶋 琢也 2L1-4  
野田 哲男 *1F3, 1F4*  
野田 聡人 1C3-1, **1C3-2, 1C4-2**  
野田 恵介 **2C2-1**  
野田 晋太郎 3F3-2  
野田 善之 *1N3, 1N3-4, 3H4-5, 3H4-6*  
野津 健太郎 **1E3-2**  
能登 裕子 1E2-3  
野中 謙一郎 1G3-5  
登尾 啓史 2B3-1  
野間 知一 1B2-2  
野見山 大基 1O2-6, 3F2-4  
野村 泰朗 **2K1-7, 2J2-6, 2J3-6**  
野本 洋平 **2A2-5**  
則次 俊郎 1H3-2, *2H3*

## は

袴田 有哉 1O2-5, **2F3-3**  
萩森 夕紀 **1G3-5**  
萩原 隆司 **1K1-7**  
羽倉 淳 *1A2, 1A2-1*  
土師 貴史 1J1-3, 3J2-3, 3J2-4  
橋下 正隆 **1C3-6**

橋本 和信 2C1-3  
橋本 調孝 1J4-4  
橋本 浩一 1E3-4  
橋本 光太郎 **2C1-4, 2C1-5**  
橋元 大介 **3I1-5**  
橋本 智己 1F1-4, *1F2*  
橋本 秀紀 1C3-3, 1C3-4, 1C3-6, 1N3-1, 2A1-3, 2A3-2  
橋本 洋志 3C1, 3C1-2, 3C1-3, 3C1-5, 3C2-2, 3C2-3, 3C2-4, 3C2-5, 3C3-4, 3C4-1, 3C4-2, 3C4-3  
橋本 雅文 1E2-6, 3E3-5, 3E3-6  
橋本 真佳 2L1-3  
橋本 学 1F4-1  
橋本 稔 1H1-6, 1H1-7, 2I2, 2I3-3, 2I3-4  
橋本 美芽 2C3-4  
橋本 侑亮 **2I3-2**  
長谷川 圭介 1C3-5, 1L3-1, 1L3-3  
長谷川 孔明 3A1-4  
長谷川 伸悟 **3B4-3**  
長谷川 高志 2C1-6  
長谷川 貴之 **1I2-4**  
長谷川 忠大 1K2-1, 1D3-3  
長谷川 泰久 1I1-1, 1I1-3, 1I1-4, 1I3-4, 2A1-4, 2B1-2, 2F3-4, 3A3, 3A4-3  
畑 謙佑 **1H2-3**  
羽田 靖史 1E1-6, **3E1-1, 3E1-5, 3A2-2, 3E2-1, 3E2-2, 3E2-3**  
畠山 周 **3H1-1**  
畑迫 健一 **1G2-3**  
服部 聖彦 1A3-6  
服部 守 **1I1-3**  
羽鳥 智也 **3B4-5**  
花井 宏彰 **2I2-3**  
花形 悦伸 3C3-3  
花澤 雄太 *3J3, 3J4-6*  
花見堂 大輔 **1J4-6**  
羽根 青玄 1O1-1, 1O1-3, 1O2-3  
馬場 隆造 1O2-5  
浜 克己 3G2-1  
浜口 清 1A3-6  
濱口 剛 2H3-5  
浜田 利満 1F2-1, **1F2-3, 1F2-4**  
浜野 友希豊 **2D2-2**  
浜本 研一 **2G2-2**  
早川 恭平 **1L3-6, 2L1-7**  
早川 潔 1F1-3  
早川 聡一郎 3H4-4  
林 朗弘 1A2-2  
林 光太郎 1F1-3  
林 大貴 **2C3-2**  
林 大輔 **3C1-5**  
林 拓実 1O2-1  
早志 英朗 1B1-3  
林 浩之 **2B2-4**  
林 喜章 2A1-7  
林 龍太郎 **2P2-3**  
林 良太 1J1-2, 1B2-2, 1N4-1, 2B1-3, 3J2-3  
林原 靖男 *1K3, 1K4-5, 2K1-6*  
速水 邦晃 3G1-1  
原 功 3F1-3  
原 進 *3H1, 3H2-2, 3H3-1, 3H3-3*  
原 利宏 1L4-2  
原 正之 *3L1, 3L2-2*  
原 祥堯 **1K2-5, 1K3**  
原口 和貴 1O2-1  
原口 真 **1B3-1**  
原口 林太郎 1F4-2, 2L2-4  
原田 研介 1C1-6, 1E2-4  
原田 博子 1E2-3  
原田 祐志 *3J3, 3J4-7*  
原田 理功 1K3-2

張替 勇成 3C1-4  
Paripunnochai, Ananya  
**3B3-4**  
春名 太一 **2P1-6, 2P3**  
韓 ウォンゼ **3B1-5**  
板東 由憲 **1B1-4**

## ひ

東 絃右 **3H1-5**  
東 誠人 **3H3-5**  
東 森 充 2H1-3  
日川 晃一 **1K1-5**  
ビグス ジェフ 3F1-3  
樋口 俊郎 1F3-3  
樋口 勝 1D3-2  
肥後 郁馬 **1C2-2**  
久川 恭平 3J2-1  
久宗 卓矢 **1D2-4, 1K2-6**  
土方 優明 **1K4-2**  
菱田 裕司 **1H4-3**  
日高 雄太 2E1-3  
日向 奈恵 **3B2-5**  
日野 泰子 1N2-5  
ビョ ユンソク 2M1-4  
兵頭 和幸 **3J3-1, 3J4**  
平井 成興 **3F1-2, 3F1-3**  
平井 宏明 2I2-5  
平木 隆夫 2B3-2, 2B3-3, 2B3-4, 2B3-5  
平木 雅彦 1E3-5  
平澤 一樹 2F3-5  
平田 敦士 **3J2-4**  
平田 一郎 2H2-4  
平田 健太郎 1B2-5  
平田 仁 1I3-4  
平田 泰久 *3A1, 3A2, 3A4-2, 3A4-6*  
平塚 翔太 **1I3-5**  
平野 加依 **3A1-1**  
平野 弘祐 2F1-5  
平野 隆 2D1-5  
平野 陽豊 2B2-1, 2B2-3  
平野 博大 2B2-1, 2B2-3  
平野 泰行 **1C1-2**  
平林 優斗 **2A1-2**  
廣岡 大祐 2J3-5  
廣瀬 俊典 2I1-3  
廣田 佑馬 **3I2-1**  
備後 博生 **1G2-6**

## ふ

Pham Quang Trung

**2L1-1**  
深澤 元晶 2L1-3  
深瀬 勇太郎 1C4-7  
深田 美香 2A1-5  
深津 将生 3I2-1  
福井 喜一郎 **1J4-1**  
福井 諭 2D2-4  
福井 雄大 1C4-2  
福岡 泰宏 2D2-4  
大阪府立大学工業高等専門学校 福祉科学研究会  
2J2-5  
福島 一樹 2P2-4  
福島 洋 1K2-6, **3K2-4**  
福田 修 1B1-4, 3I1-5  
福田 一輝 **1K4-4**  
福田 敏男 1I1-1, 1I1-3, 1I1-4, 1E4-4, 1F4-6, 2B1-2,  
2F3-4, 3G4-3, 3G4-6  
福田 智弘 **2L3-4**

福永 大輝 3J3-2  
福原 直也 **3B2-4**  
福丸 浩史 **1A2-2**  
福森 聡 2I3-1  
福山 和隆 1D4-6  
藤井 慶輔 2A3-4, **2A3-5**  
藤井 貴英 **2K1-3**  
藤井 輝夫 1I1-8, 2H3-1  
藤井 祐介 **2E2-1**  
藤江 真也 2K1-6  
藤江 正克 2B1-1  
藤岡 隆 3I3-2  
藤岡 直幹 1D2-2  
不二門 尚 1H2-4  
藤澤 正一郎 *1B1, 1B1-6, 1B2, 1B2-1*  
藤澤 隆介 *1A3*  
藤下 攻輝 3E3-6  
藤田 一寿 2E1-1  
藤田 淳 3G2-5  
藤田 豊己 2G1-4  
藤田 ハミド 1A2-1  
藤田 幸啓 **3E3-2**  
藤田 陽平 **2G2-3**  
藤野 雄介 1K1-7  
藤平 祥孝 **1D2-3, 2H3-3**  
藤間 瑞樹 1O2-2  
藤本 一真 1O3-4  
藤本 健治 3J4-2  
藤本 真平 2G3-3  
藤本 宣人 3L2-1  
藤本 英雄 2G1-3, 2H1-1, 2L2-5  
藤本 泰成 2C2-3, 2C3-3  
藤森 勇佑 3L2-2  
藤吉 弘亘 1F4-1  
藤原 崇文 1I1-1  
藤原 直大 1K2-4  
藤原 道隆 2L3-4  
舟木 義人 **1B2-3**  
船津 磨耀 **1D3-5**  
船戸 一弘 **1N4-7**  
舟洞 佑記 1N3-3, 2E1-6, 3G3-2  
船水 貴仁 **1L3-5**  
Frank Hsiao Fan 2G1-2  
古居 彬 **1B1-3**  
古川 英光 1H3-4  
古川 正紘 2G3-3  
古木 翔大 **1A2-3**  
古荘 純次 **1F1-3**  
古田 悠貴 3K1-6  
古家 周澄 **2L3-2**  
古山 佳和 1L3-3, 1C4-6

## へ

蛇石 宰 2F1-6, 2F1-7  
部矢 明 **2B3-2, 2B3-5**  
Bergstrom Niklas 1E1-2, 1E1-3, 1E1-4  
ベンチャー ジェンチャン 2F3-2

## ほ

帆秋 陽介 1N3-5  
帆足 悠人 **1H3-6**  
侯 磊 1N3-2  
伯耆田 悟 **1A3-1**  
星 貴之 *1L3, 2L1-1, 2L1-2, 2G2-1*  
星野 崇 **3A4-3**  
程鳥 竜一 1O2-2  
洞出 光洋 1G1-5, 1I2-1, 1I2-2, 1I2-3

堀 靖仁 2K1-5  
堀 佑大朗 **1O2-3**  
堀井 隆斗 2L3-5  
堀内 哲也 **1H2-4**  
堀川 隆弘 **1O3-2**  
堀切 舜哉 **1G1-2**  
堀口 由貴男 1F4-4  
堀地 恒生 1K4-4  
本田 康裕 1D4-6, 2F2-3

## ま

馬 少翔 **1C3-5**  
Mak Kwan Wai **1G2-1**  
前 泰志 1G1-5, 1I2-1, 1I2-2, 1I2-3  
前川 賢太 **2G2-4**  
前川 翔大 **1E2-6**  
前川 敏郎 1I1-8  
前田 真吾 1D3-3  
前田 孝雄 3H2-2  
前田 太郎 2G3-3  
前田 智祐 **3L3-5**  
前田 弘文 *2J1, 2J1-1, 2J1-2, 2J1-3*  
前中 一介 2A2-3  
前山 祥一 2D1-3, *3E4*  
曲谷 一成 3B1-1, 3B1-2, 3B1-3, **3B1-4**, 3B2-1, 3B2-2,  
3B2-3, *3B4*  
牧角 将 **2L1-6**  
牧田 太郎 2K1-5  
牧野 浩二 3C2, 3C3-2, 3C3-3  
牧野 尚 **2H2-3**  
牧野 泰才 1C3-5, 1L3-1, 1L3-3, 1L3-4, 1C4-6, *2L1*  
馬込 彬 **1N2-1**  
真下 遼 1O2-1  
益田 泰輔 1I1-5, **1I1-6**, 1I2-6  
増田 寛之 1I3-3  
増田 祐一 **1C4-2**  
益田 湧麻 **3C1-1**  
益田 航 **2H3-5**  
升谷 保博 2J3-5  
榊永 沙織 2J3-3  
増渕 拓馬 1K1-3  
増山 岳人 1E4-1, 2D3-5  
増山 寿彦 1F2-3, 1F2-4  
町田 貴紀 **1E2-5**  
松井 慎太郎 **3H2-2**  
松井 博和 1K1-2, *1K2*  
松井 喜之 2B3-1  
松浦 洋一郎 3L3-4  
松浦 亮太 1O2-5  
松尾 卓也 **1H3-5**  
松尾 太郎 2K2-2, 2K2-3, 2K2-4  
松尾 祥和 3A4-4  
松尾 芳樹 3K1-3  
松岡 和輝 3J2-3  
松岡 諒 **1F4-4**  
松崎 典弥 1I1-5  
松澤 貴侑 **3A2-4**  
松下 光次郎 1G3-4, **3L1-3**, 3L2-2  
松田 絵梨子 **1D4-7, 1D4-8**  
松田 啓明 2D1-1, 2D1-2, **3K2-3**, 3K2-4  
松田 優作 **1N3-5**  
松田 諒太 **1E3-1**  
松永 拓也 **3B3-3**  
松波 恭平 1H2-2  
松野 隆幸 **1F4-6**, 2B3-2, 2B3-3, 2B3-4, 2B3-5  
松野 文俊 *1A4, 3G4-5*  
松林 和也 **2K3-3**  
松原 孝典 2K1-5, 2J3-5  
松原 崇充 1B2-3, 2D3-4

松原 秀彦 1J1-4, 1J1-5, 1J4-2  
松原 裕樹 2B2-3  
松日楽 信人 1N2, 1N2-1, 1O2-6, 1O3-4, 1G4, 1G4-1, 1G4-6, 2M1, 2M1-1, 2M1-2, 3F2-3, 3F2-4, 3B4-3  
松村 嘉之 1A3-4  
松本 廣一郎 2L3-6  
松本 倫実 1H1-8  
松元 秀次 2B1-3  
松本 慎平 2J2-5, 2J3-3, 3L2-1  
松本 卓 2F2-3  
松本 知也 2B2-3  
松本 雅裕 1E3-1  
松元 勇磨 3B3-5  
松山 元氣 1N4-1  
松山 森仁 2J1-5  
松脇 広和 2B1-3  
眞鍋 卓嗣 3J4-2  
丸 典明 1G2-1  
丸畑 涼雅 1J4-6  
丸山 佳太郎 3G2-1  
丸山 孝仁 1G4-2, 1G4-3, 1G4-4, 1G4-5, 1G4-6, 1G4-7, 1G4-8  
丸山 貴之 2C2-2  
丸山 央峰 1I2-6

## み

三浦 智 2B1-1  
三浦 悟 2G2-2  
三浦 純 3K1, 3K1-1, 3K1-2, 3K2  
三浦 俊介 2P3-5  
三浦 貴彦 3G2-3, 3G2-4  
三浦 宏文 1A3-1, 1B3-4, 1B3-5, 3A2-4  
三上 剛 1A1-4  
三木 則尚 1L1-1  
幹 浩文 1H1-2, 1H1-3  
右田 正夫 2P1-4  
水上 理詠子 1I3-3  
水川 真 2C2-4, 3F2-4  
水篠 公範 2B3-1  
水谷 司 3G4-7  
水野 毅 3L2-2  
水野 智博 3J3-3  
水村 翔 2K1-2  
水本 武志 2M2-1, 3A1-4  
溝口 博 1B1-2, 1O1-1, 1O1-3, 1B2-4, 1O2-3, 1B3-2, 3E3-3  
三田村 保 1A1-3, 1A2-3  
満留 諒介 1K3-5, 1K4-1  
三橋 郁 3C1-4, 3C2, 3C3-1, 3C4-1, 3C4-2  
三ッ峰 秀樹 1C4-7  
三矢 隆史 1N4-4  
三戸 景永 2B2-1  
皆川 正太郎 2D3-6  
見浪 護 1F4-6  
南 裕樹 1C4-1  
南澤 孝太 1L4-7, 2L1-5, 3L3-5  
嶺田 築 1A1-5  
峰田 健司 1N4-4  
箕嶋 涉 2I2-6  
美野田 慎也 3I1-2  
蓑輪 洋一 3L2-3  
三橋 俊文 1H2-4  
宮内 翔子 1C1-6  
三宅 淳 2D1-5, 3I2-2, 3L2-4  
三宅 美博 2P3-1, 2P3-2, 2P3-5, 2P3-6  
宮越 喜浩 1H4-2  
宮崎 文夫 2I2-5  
宮崎 諒 3H3-3

宮下 令央 1E4-5, 1E4-6  
宮田 龍一 2H2-1, 2H2-2  
宮原 寛和 1L3-4  
宮前 圭輔 1F3-1  
宮本 竜典 3G1-5  
宮本 直輝 3J2-3  
宮本 信彦 1O1-4, 1O1-5  
三好 孝典 1N3-5, 1N4, 1N4-5, 1N4-7  
三輪 昌史 1J1, 1J2-5, 1J4, 2J3-2, 3G2-2  
三輪 敬之 2P2-1, 2P2-2, 2P2-3, 2P2-4  
明 愛国 2H2-5, 2L2-2, 2L2-3

## む

向井 利春 1H3-2, 1H3-3, 1H3-5, 1H3-6  
武藤 一樹 3L1-3  
武藤 一利 1C4-7  
宗澤 良臣 2J3-1  
棟朝 雅晴 1A3-4  
村井 昭彦 2A2-4  
村井 俊亮 1D3-3  
村上 健一 1C1-4  
村上 嵩樹 2F1-3  
村上 久 2P1-1, 2P1-2, 2P1-3, 2P1-5  
村上 卓司 2C2-4  
村上 祐紀 1J4-6  
村上 遼 1H1-2  
村角 謙一 3J2-1  
村田 航大 3A1-3  
村田 真悟 3A1-1  
村田 雄太 3E1-3  
村林 諒平 3E3-6  
村松 聡 3C1, 3C2-3, 3C2-4, 3C2-5, 3C3  
村松 慶紀 2C1-1, 2C1-2  
村山 暢 3E3-2  
室岡 雅樹 1F4-3, 3F3-2  
室崎 裕一 1I2-5, 2B2-2  
室巻 孝郎 1C4-1

## も

毛利 哲也 1C1, 1C1-7  
罇 保史 3C4-3  
望山 洋 2H1, 2H1-7, 3L3-1  
本仲 君子 2D1-3, 2D2  
本村 陽一 2M1-2  
本吉 達郎 1I3-3  
森 彩夏 1I3-3  
森 慎一朗 2D2-3  
森 貴彦 2A1  
森 敬宏 3B2-4  
森 崇大 2J2-6  
森 直道 3I1-5  
森 英喜 2J2-2  
森 裕司 2P2-2  
森岡 一幸 1K2-2, 1C3, 1C4-3, 3G1-5  
森岡 大樹 1D3-5  
森岡 大地 1H2-1, 1H2-2  
森川 達矢 1A3-4  
森下 彩郁 2I2-6  
森下 光 2C1-1  
森島 圭祐 1I3, 2I1-1  
森島 洋忠 1N4-4  
森田 浩平 1C4-4, 1C4-5  
森田 賢 2E2-3, 3K1-5  
森田 佳暁 3A3-5  
森田 良文 1F1-2, 1J3-3, 3H2  
森戸 隆之 2D1-4  
森本 悠介 2K2-2, 2K2-4  
諸岡 健一 1C1-6, 1E1, 1E2-3, 1E2-4

諸根 理仁 3B4-4

## や

Yem Vibol 1L1-6, 1L2-5  
薬師川 楓 1J2-1  
矢口 陽一 1D3-2  
屋ヶ田 睦貴 3A3-3, 3A3-4  
八島 真人 1C1-5  
安井 雅彦 1E4-3  
安田 晃也 3I2-1, 3I2-4  
安田 佳祐 3H4-4  
安田 寿彦 2H3-5  
保田 俊行 1A3, 1A3-4, 1A3-5  
安田 将司 2E2-2  
安田 福啓 1O3-4  
八十嶋 秀堯 1K3-4  
柳川 拓也 1K2-1  
柳澤 新 2E2-6  
矢野 史朗 3L1-2  
矢野 大貴 2J2-1  
矢野 英雄 1F1-1  
矢野 博明 1L2-4  
矢納 陽 1F4-6  
藪 厚生 2K1-1, 3I2-1, 3I2-2, 3I2-3, 3I2-4  
藪井 えりか 1O2-6  
矢吹 淳 1G3-4  
矢部 慎一郎 2L1-4  
家邊 徹 3B3-6  
山内 元貴 2E1-4  
山内 仁 2J3-1, 2J3-3  
山川 宏 2K3-5  
山川 雄司 1E1-1, 1E1-2, 1E1-3, 1E1-4, 1E2-1, 1E3  
山岸 卓矢 1L2-2  
山北 昌毅 3J4-5  
山口 恭平 2P2-2  
山口 恒介 3C1-4  
山口 大介 3L2-2  
山口 達也 2A1-6  
山口 亨 2M1-2, 2C2-1, 2C2-3, 2C2-5, 2C3-3  
山口 俊晴 3B2-5  
山口 直輝 1K4-7  
山口 陽平 2C3-3  
山崎 公俊 2L3-6  
山崎 慎治 2A1-5  
山崎 恭彦 3G3-5  
山崎 初夫 3C4-6, 3C4-7  
山崎 友希 1O2-6  
山崎 亘 1O2-5  
山路 崇仁 1F1-2  
山重 隆祐 2J2-6  
山下 淳 3E2-4  
山下 航慈 3H3-4  
山下 正次 3L1-4  
山下 貴裕 1K2-6  
山下 智輝 1O3  
山添 大丈 1E1-5, 1C4-4, 1C4-5, 3A1-3  
山田 啓介 3H1-3, 3H1-4, 3H3-2, 3H3-3, 3H3-4, 3H4-1, 3H4-2  
山田 孝治 1A1-2  
山田 直樹 1L4-2  
山田 博 2C1-3  
山田 洋 2A3-3, 2A3-5  
山田 宗男 3C4-4, 3C4-6, 3C4-7  
山田 陽滋 1C2-2, 1L4-4, 3H1-5, 3L3-4  
山千代 真規 2P3-3  
山中 龍宏 1B2-4, 1B2-6  
山野 光裕 1H3-4  
山内 結子 1C4-7  
山本 晃生 1L1-2, 1L1-8

山本 敦士	<b>1G3-3</b>
山本 堅士	<b>3I2-3</b>
山本 広大	2K2-2, <b>2K2-3</b> , 2K2-4
山本 透	1B1-5
山本 知生	2H1-6, 2M3-3
山本 知仁	<b>2P2</b> , <b>2P3-6</b>
山本 誠	1K3-2
山本 雅人	<i>1A2</i> , 1A2-4
山本 倫也	2I3-1
山本 元司	2C1-3, 3H3-6
山本 裕二	2A3-5
山本 陽太	2H3-4
山本 玲子	2P3-4
山森 清広	2M1-3
山屋 裕紀	<b>3A4-2</b>
山脇 輔	<b>1C1-5</b>
鎌水 清隆	1L4-3

## ゆ

由井 庸介	<b>1K2-3</b>
湯口 彰重	<b>1O2-5</b>
油田 信一	<b>1K1-1</b> , 1K2-1, 1D3-3

## よ

余 永	1B2-2, 1N4-1, 2B1-3, <b>2B2</b>
楊 俊傑	3G1-2, 3G2-6
姚 卓男	<b>1D2-5</b>
横尾 修平	<b>3F4-2</b>
横尾 勇樹	2B1-1
横川 絢祐	1K2-3
横小路 泰義	<i>1F4</i> , 2J1-4, <i>2J2</i> , <b>2J3-1</b> , 3G2-5
横田 祥	3C1-2, 3C1-3, 3C1-5, 3C2-2, 3C2-3, 3C2-4, 3C2-5, 3C3-4, <i>3C4</i>
横塚 崇弘	2P3-5
横山 詩子	1I1-5
横山 慶子	2A3-5
横山 智彰	3I2-3
吉川 武志	2B3-1
吉川 恒夫	1F4-2
吉川 雅博	2F3-3, 3A1-2, 3B3-3
吉川 裕貴	<b>2L3-1</b>
芳川 ユミ	2J3-6
義澤 康男	1J4-1, 2J2-3
吉栖 正生	2B2-1, 2B2-3
吉田 浩治	1J1-3, 3J2-3
吉田 駿	<b>3B4-6</b>
吉田 翔	<b>3H4-3</b>
吉田 智章	1K2-5
吉田 智哉	1K4-4, 1L4-7
吉田 晴行	1F1-3
吉田 弘	2G1-2
吉田 将崇	<b>2G1-3</b>
吉田 幸重	<b>1H4-1</b> , 1H4-2, 1H4-3
吉田 陽一	2A2-3
吉武 康栄	<i>2A2</i> , <b>2A2-1</b> , <i>2A3</i>
霞谷 安正	3I1-1
吉留 忠史	<i>1N2</i> , 1N2-2, <b>1K3-6</b> , <i>1K4</i>
吉野 敦雄	2B2-3
吉藤 健太郎	1F2-2
吉見 卓	1K2-4, 2E1-5, 2C2-4, <i>3K1</i> , 3F2-4, <i>3K2</i> , 3K2-2
吉村 恭生	1K3-4
吉本 東天	1C3-5, <b>1L3-1</b>
依田 淳也	2A3-2
米井 瑞社	<b>2E1-1</b>
米岡 利彦	1F2-3
米澤 一也	1A1-4
米澤 亮太	1E4-5, <b>1E4-6</b>

米田 圭佑	<b>1K4-7</b>
米山 翔梧	1K4-6
米山 猛	2L3-3
米山 太郎	<b>1D4-1</b>
与能本 俊也	<b>2E2-4</b>

## り

李 毅	<b>1H1-7</b>
李 周浩	1E1-5, <i>1E2</i> , 1C4-4, 1C4-5, 3A1-3
陸川 章	2A3-5
劉 恒君	<b>1I2-6</b>

## れ

レイノルズ ジェームズ 俊介	1K4-7
レスキューロボットコンテスト実行委員会	2J3-1, 2J3-2, 2J3-3, 2J3-4
レスキューロボットコンテスト・シーズ実行委員会	2J2-5

## わ

脇元 修一	<b>2H2</b>
和田 晃	2H3-2
和田 一義	2C2, 2C3, 2C3-4, 3A1-5, <b>3A1-6</b> , 3A3-3, 3A3-4, 3F4-5
和田 隆広	<b>1L4-5</b> , 3B3-4, 3B4-6
和田 健	3I1-2
和田 直也	<b>3A2-2</b>
和田 太	1F1-3
和田 正義	2F2-2
渡辺 敦志	<i>1G1</i> , <i>1G2</i> , <i>1G3</i> , <i>2E2</i>
渡邊 彩夏	<b>1J3-1</b> , 1J4-2, 2J2-6
渡邊 英知	<b>2I2-5</b>
渡辺 桂吾	<i>2D1</i> , 2D1-3, <i>2D2</i> , 2D2-2, 2D2-5
渡邊 孝一	2F1-2, 2F1-3, <b>2F1-4</b>
渡邊 倅示	<b>1L4-6</b>
渡邊 大輝	2C3-4
渡辺 哲陽	1D2-3, 2H3-3, 2L3-3
渡邊 麻友美	<b>2F2-5</b>
渡辺 義浩	<i>1E3</i> , 1E4-2, 1E4-3, 1E4-5, 1E4-6
渡辺 亮	1L1-7, <b>2L1-8</b>
渡邊 亮	1N2-4
綿貫 啓一	<i>1N3</i> , 1N3-2, 3L2-5

## Alphabetical Order

Alessandro Moro	1C4-7
Bao Sachuronggui (包 薩出榮貴)	3C4-3
Carl John O. Salaan	1J2-4
Chen, Dijian	3J4-2
Chia-Hung Dylan Tsai	1I1-2
Choo, Yun Shik	2A3-1
El Hafi, Lotfi	1O2-5
Geoffrey Biggs	<i>3F2</i>
Igi, Ardiyanto	3K1-1
Jong, Jeremy	<b>1D4-6</b>
Kim, Eunhye	1I2-2
Kirill, Van, Heerden	2A1-6
Kovalenko, Ilya	2A3-1
Kwon, Jinhwan (權 眞煥)	2P3-5
Leclerc, Eric	1I1-8
Lee Dongjun	3A1-3
Pikus, Ellen	2A3-1
Reksowardojo Arka	3G4-7
Robert Ladig	1E3-1
Roshan, Peiris	3L3-5
She Jin Hua	3C3-1

Shinohara, Minoru	<b>2A3-1</b>
Soh Zu (曾 智)	2B2-3
Thepsonthorn, Chidchanok	2P3-5
Tjandra Hadi	<b>2C3-1</b>
Trung, Pham, Q	2L1-2
Ueda, Jun	2A3-1
Von Drigalski, Felix, Wolf Hans Erich	1O2-5
Yap, Miao Sin Robin	2P3-5
Yuhua Zhang (張 裕華)	2B2-1