

SI2016 セッションスケジュール

12月15日(木)								
大ホールA	A室(特別会議室)	B室(中ホールA)	C室(中ホールB)	D室(101)	E室(102)	F室(104)	G室(105)	
1	9:30 触覚・力覚(1) - 触覚センサ1 - 11:00	9:30 つくばチャレンジ2016: 市街地における自律移動 ロボットの公開走行 実験(1) 11:00	9:30 受動歩行の新展開(1) 11:00	9:30 軽労化システム(1) 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	8:45 ITS 11:00	9:30 サステナブルシステム デザインとインタグ レーション(1) 11:00	
11:15~12:15 SI/II1016合同特別講演 "TRANSFORM: Beyond Pixels, Towards Radical Atoms" 石井 裕 氏(MITメディアラボ) 於: 大ホールA								
Lunch Time								
2	13:30 2035年の理想とする"高齢社会&低 炭素社会"実現に向けたSI2016 オープンフォーラム (詳細は11ページを参照下さい。) 15:00	13:30 触覚・力覚(2) - 皮膚感覚の特性と モデリング - 15:00	13:30 つくばチャレンジ2016: 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 受動歩行の新展開(2) 15:00	13:30 軽労化システム(2) 15:00	13:30 実学としての医工融合 研究と次世代医療福祉 システム(2) 15:00	13:30 廃炉・廃止措置のための 技術開発とシステム インタグレーション(1) 15:00	13:30 サステナブルシステム デザインとインタグ レーション(2) 15:00
3	15:15 触覚・力覚(3) - 触覚ディスプレイ1 - 16:45	15:15 つくばチャレンジ2016: 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 ヒューマノイド(1) 16:45	15:15 スワームシステム(1) 16:45	15:15 移動ロボットの制御と 実装(1) 16:45	15:15 廃炉・廃止措置のための 技術開発とシステム インタグレーション(2) 16:45	15:15 水中・海中システムと その応用(1) 16:45	
4	17:00 主観コントロール 19:00	17:00 つくばチャレンジ2016: 市街地における自律移動 ロボットの公開走行 実験(4) 18:30	17:00 ヒューマノイド(2) 18:30	17:00 スワームシステム(2) 18:30	17:00 移動ロボットの制御と 実装(2) 18:45	17:00 廃炉・廃止措置のための 技術開発とシステム インタグレーション(3) 18:30	17:00 水中・海中システムと その応用(2) 19:15	
12月16日(金)								
大ホールA	A室(特別会議室)	B室(中ホールA)	C室(中ホールB)	D室(101)	E室(102)	F室(104)	G室(105)	
1	9:15 触覚・力覚(4) - 触覚センサ2 - 11:00	9:30 つくばチャレンジ2016: 市街地における自律移動 ロボットの公開走行 実験(5) 11:00	9:00 空間知(1) 11:00	9:30 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) 11:00	9:30 移動ロボットの制御と 実装(3) 11:00	9:30 移動ロボット機構(1) 11:00	9:30 ロボット・セラビー・シ ステム 11:00	
2	10:00 オープンフォーラム: いま労働安全衛生に必要な計測 システム・サービスとは何か? (詳細は12ページを参照下さい。) 13:00	11:15 触覚・力覚(5) - 触覚ディスプレイ2 - 12:45	11:15 つくばチャレンジ2016: 市街地における自律移動 ロボットの公開走行 実験(6) 12:45	11:15 空間知(2) 12:45	11:15 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) 12:45	11:15 移動ロボットの制御と 実装(4) 12:45	11:15 移動ロボット機構(2) 12:45	
Lunch Time								
3	13:45 触覚・力覚(6) - 触覚の身体性 - 15:15	13:45 産業機器オープンネット ワークインタフェース ORIN 15:15	13:45 空間知(3) 15:15	13:45 エージェント・シンセシ ス・エンジニアリングの 設計・応用(3) 15:15	13:45 ユニバーサルデザイ ンを考慮したシステム 15:15	13:45 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 15:15	13:45 遠隔操縦ロボットシ ステム(1) 15:15	
15:30-16:15 表彰式 於: 大ホールA 16:15-17:45 SI2016特別講演会 於: 大ホールA 「パワーバリアレス社会への挑戦」 藤本 弘道氏(アクティブリンク株式会社) 「デンマークにおける先進システムの社会実装とデザインの戦略的活用」 中島 健祐氏(デンマーク大使館) 19:00-21:00 懇談会 於: キリンビール園本館中島公園店								
12月17日(土)								
大ホールA	A室(特別会議室)	B室(中ホールA)	C室(中ホールB)	D室(101)	E室(102)	F室(104)	G室(105)	
1	9:00 触覚・力覚(7) - 触覚ディスプレイ3 - 11:00	9:30 【ジョイントセッション】工 学×認知心理学インタ グレーション・サービス とものづくりの新領域 11:00	9:30 ソフトメカニズム(1) 11:00	9:00 空間知能化とアプリ ケーション(1) 11:00	9:30 ヒューマン・ロボット インタラクション(1) 11:00	9:30 作業をするロボット(1) 11:00	9:15 遠隔操縦ロボットシ ステム(2) 11:00	
2	10:00 オープンフォーラム: スポーツと工学のインタグ レーションを目指して (詳細は13ページを参照下さい。) 12:45	11:15 次世代ロボット共通 プラットフォーム技術(1) 12:45	11:15 身体認知・行動特性 の計測と支援(1) 12:45	11:15 ソフトメカニズム(2) 12:45	11:15 空間知能化とアプリ ケーション(2) 12:45	11:15 ヒューマン・ロボット インタラクション(2) 12:45	11:15 作業をするロボット(2) 12:45	11:15 RTシステムとオー プン化(1) 12:45
Lunch Time								
3	14:00 オープンフォーラム: 超人スポーツ フォーラム (詳細は14ページを参照下さい。) 17:00	13:45 次世代ロボット共通 プラットフォーム技術(2) 15:15	13:45 身体認知・行動特性 の計測と支援(2) 15:15	13:45 ソフトメカニズム(3) 15:15	13:45 測域センサを用いた 計測と環境認識(1) 15:15	13:45 ヒューマン・ロボット インタラクション(3) 15:15	13:45 作業をするロボット(3) 15:15	13:45 RTシステムとオー プン化(2) 15:15
4	15:30 次世代ロボット共通 プラットフォーム技術(3) 17:00	15:30 身体認知・行動特性 の計測と支援(3) 17:00	15:30 測域センサを用いた 計測と環境認識(2) 17:00					

SI2016 セッションスケジュール

12月15日(木)

H室(107)	I室(108)	J室(小ホール)	K室(204)	L室(202)	M室(201)	N室(207)	O室(206)	X室(大ホールB)
9:00 レスキュー工学(1) 11:00	9:30 人工筋肉を目指したソフトアクチュエータ・センサ(1) 11:00	9:30 自動化システム・FAシステムの技術および一般(1) 11:00	9:30 快適生活支援技術～人間と環境と人工物の調和～(1) 11:00	9:30 共創システム(1) 11:00	9:30 機構知(1) 11:00	9:30 RTミドルウェアコンテスト2016(1) 11:00	9:30 フレキシビリティを含む技術を核とした人と人とのインテグレーション(1) 11:00	1
11:15～12:15 SI/IIII16合同特別講演 "TRANSFORM: Beyond Pixels, Towards Radical Atoms" 石井 裕 氏(MITメディアラボ) 於:大ホールA								
Lunch Time								
13:30 レスキュー工学(2) 15:00	13:30 人工筋肉を目指したソフトアクチュエータ・センサ(2) 15:00	13:30 自動化システム・FAシステムの技術および一般(2) 15:00	13:30 快適生活支援技術～人間と環境と人工物の調和～(2) 15:00	13:30 共創システム(2) 15:00	13:30 機構知(2) 15:00	13:30 RTミドルウェアコンテスト2016(2) 15:00	13:30 フレキシビリティを含む技術を核とした人と人とのインテグレーション(2) 15:00	2
15:15 レスキュー工学(3) 16:45	15:15 人工筋肉を目指したソフトアクチュエータ・センサ(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(3) 16:45	15:15 快適生活支援技術～人間と環境と人工物の調和～(3) 16:45	15:15 共創システム(3) 16:45	15:15 ホームロボット&システム(1) 16:45	15:15 RTミドルウェアコンテスト2016(3) 16:45	15:15 フレキシビリティを含む技術を核とした人と人とのインテグレーション(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) 18:45	17:00 人工筋肉を目指したソフトアクチュエータ・センサ(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 快適生活支援技術～人間と環境と人工物の調和～(4) 19:00	17:00 共創システム(4) 18:30	17:00 ホームロボット&システム(2) 18:45	17:00 RTミドルウェアコンテスト2016(4) 18:30	17:00 フレキシビリティを含む技術を核とした人と人とのインテグレーション(4) 18:30	4

12月16日(金)

H室(107)	I室(108)	J室(小ホール)	K室(204)	L室(202)	M室(201)	N室(207)	O室(206)	X室(大ホールB)
9:30 レスキューを題材にしたロボットコンテスト(2) 11:00	9:30 システムから見た社会インフラの維持管理(1) 11:00	9:30 【ジョイントセッション】天体観測のためのシステムインテグレーション(1) 11:00	9:00 快適生活支援技術～人間と環境と人工物の調和～(5) 11:00	9:00 人間機械共存システムの操作支援制御技術(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	9:15 スポーツ応用システム(1) 11:00	9:00 心身の働きを支援するシステム・計測・制御(1) 11:00	1
11:15 レスキューを題材にしたロボットコンテスト(3) 12:45	11:15 システムから見た社会インフラの維持管理(2) 12:45	11:15 【ジョイントセッション】天体観測のためのシステムインテグレーション(2) 12:45	11:15 バイオミメティック知能とロボット(1) 12:45	11:15 人間機械共存システムの操作支援制御技術(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 スポーツ応用システム(2) 12:45	11:15 心身の働きを支援するシステム・計測・制御(2) 12:45	11:05 デモンストレーション・セッション 13:05
Lunch Time								
13:45 ナノマイクロシステムとその応用～超高速バイオセンサ・システム細胞工学、ナノマイクロロボット～ 15:15		13:45 【ジョイントセッション】天体観測のためのシステムインテグレーション(3) 15:15	13:45 バイオミメティック知能とロボット(2) 15:15		13:45 消防防災とシステムインテグレーション(3) 15:15		13:45 心身の働きを支援するシステム・計測・制御(3) 15:15	3
15:30～16:15 表彰式 於:大ホールA 16:15～17:45 SI2016特別講演会 於:大ホールA 「パワーバリアレス社会への挑戦」 藤本 弘道氏(アクティブリック株式会社) 「デンマークにおける先進システムの社会実装とデザインの戦略的活用」 中島 健祐氏(デンマーク大使館) 19:00～21:00 懇談会 於:キリンビール園本館中島公園店								

12月17日(土)

H室(107)	I室(108)	J室(小ホール)	K室(204)	L室(202)	M室(201)	N室(207)	O室(206)	X室(大ホールB)
9:30 ビジョンシステムとビジョン応用システム(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	9:30 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 人と機械システムとしての医療・福祉工学(1) 11:00	9:30 メカトロ教育のシステムと要素技術(1) 11:00	9:30 農業システム(1) 11:00	9:30 多指ハンドとインテリジェント物体操作(1) 11:00	9:00 医用工学と障害者支援(1) 11:00	1
11:15 ビジョンシステムとビジョン応用システム(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 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 人と機械システムとしての医療・福祉工学(2) 12:45	11:15 メカトロ教育のシステムと要素技術(2) 12:45	11:15 国際熱核融合実験炉(ITER)用保守ロボットの技術開発 12:45	11:15 多指ハンドとインテリジェント物体操作(2) 12:45	11:15 医用工学と障害者支援(2) 12:45	2
Lunch Time								
13:45 ビジョンシステムとビジョン応用システム(3) 15:15	13:45 移動ロボットの自己位置推定とナビゲーション(3) 15:15	13:45 バイオロボティクスとシステムインテグレーション(3) 15:15	13:45 人と機械システムとしての医療・福祉工学(3) 15:15	13:45 農業システム(2) 15:15	13:45 ロボットのための通信(1) 15:15	13:45 多指ハンドとインテリジェント物体操作(3) 15:15	13:45 医用工学と障害者支援(3) 15:15	3
15:30 ビジョンシステムとビジョン応用システム(4) 17:00		15:30 バイオロボティクスとシステムインテグレーション(4) 17:00	15:30 人と機械システムとしての医療・福祉工学(4) 17:00		15:30 ロボットのための通信(2) 17:00	15:30 多指ハンドとインテリジェント物体操作(4) 17:00	15:30 医用工学と障害者支援(4) 17:30	4

第A室	第B室	第C室	第D室
<p style="text-align: center;">1A1</p> <p style="text-align: center;">触覚・力覚(1) 触覚センサ1</p> <p style="text-align: center;">9:30-11:00</p> <p style="text-align: center;">牧野 泰才 (東京大学)</p> <p>1A1-1 ロボットハンド用マルチモーダル、柔軟性を有する分散型3軸触覚センサの開発 早稲田大学 黄 偉傑、○黄 振善、Harris Kristanto、Tito Pradhono Tomo、Sophon Somlor、Alexander Schmitz、菅野 重樹 1A1-2 能動的振動入力による触覚フィードバック可能な手形状推定 東海大学 ○加藤 寛之、竹村 憲太郎 1A1-3 ゴム製人工皮膚層を用いた指先せん断応力測定のための基礎実験 弘前大学 ○竹園 年延、筑波大学 望山 洋 1A1-4 自己容量近接覚・触覚センサによる人間共存型ロボットの操作法の提案 福岡大学 ○辻 聡史、小浜 輝彦 1A1-5 反射音を用いた触覚センシング機能を有する把持鉗子に向けた試作 名古屋工業大学 ○Ly Hoang Hiep、田中 由浩、福田 智弘、佐野 明人 1A1-6 剛性可視化マーカ機構 東北大学 ○藤田 政宏、高根 英里、野村 陽人、小松 洋音、多田 隼 建二郎、昆陽 雅司、田所 諭</p>	<p style="text-align: center;">1B1</p> <p style="text-align: center;">つくばチャレンジ 2016：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 style="text-align: center;">9:30-11:00</p> <p style="text-align: center;">伊達 央 (筑波大学) 鈴木 太郎 (早稲田大学)</p> <p>1B1-1 磁気センサとレーザ測域センサを組み合わせた自律ナビゲーション法に関する研究 小山工業高等専門学校 ○中山 太智、サム アン ラホック、井上 一 道、弓削商船高等専門学校 大根田 浩久、小山工業高等専門学校 田中 昭雄 1B1-2 つくばチャレンジ2016における自律移動ロボットの開発 早稲田大学 ○高橋 佑允、秋池 諒、塩澤 駿一、佐々木 涼平、杉浦 紗也香、竹内 拓、中野 裕介、丹羽 啓介、加藤 尚大、鈴木 太郎、天野 嘉春 1B1-3 Keynote[1] 一般市街地における歩行者信号の識別 個人 ○江口 純司 1B1-4 Keynote[2] つくばチャレンジ2016：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/つくば市 ○油田 信一、つくば市 中村 孟</p>	<p style="text-align: center;">1C1</p> <p style="text-align: center;">受動歩行の新展開(1)</p> <p style="text-align: center;">9:30-11:00</p> <p style="text-align: center;">兵頭 和幸 (福岡工業大学) 池俣 吉人 (帝京大学)</p> <p>1C1-1 滑り接触を考慮したリムレスホイールの受動歩行 広島大学 ○原田 祐志、織田 悠聖、北陸先端科学技術大学院大学 浅野 文彦、広島大学 池田 隆 1C1-2 遊脚着地時の動摩擦効果を考慮したコンパス型2脚ロボットの3自由度受動歩行 北陸先端科学技術大学院大学 ○浅野 文彦、広島大学 原田 祐志 1C1-3 揺動と摺動を利用した劣駆動移動ロボットの実機改良と移動性能解析 北陸先端科学技術大学院大学 ○清野 大樹、浅野 文彦、立命館大学 徳田 功 1C1-4 床面のダイナミクスを考慮した劣駆動リムレスホイールの陥 穿踏破モデル構築と運動解析 北陸先端科学技術大学院大学 浅野 文彦、李 程、○中村 亮介 1C1-5 揺動質量の能動上下動とイナーターを組み合わせた2脚歩行の高速化 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 1C1-6 腰と脚の同期を利用した学習最適制御による受動走行ロボットの最適走行軌道への遷移 広島大学 ○佐藤 訓志、佐伯 正美</p>	<p style="text-align: center;">1D1</p> <p style="text-align: center;">軽労化システム(1)</p> <p style="text-align: center;">9:30-11:00</p> <p style="text-align: center;">佐々木 大輔 (香川大学) 日下 聖 (北海道大学)</p> <p>1D1-1 空気圧駆動ディスクブレーキ機構を用いた肩部姿勢保持用パワーアシストロボットの開発 香川大学 ○竹村 洗、佐々木 大輔、ナブテスコ株式会社 横山 和也、菊谷 功 1D1-2 ベルト牽引型歩行アシストスーツのアシスト効果による歩行速度の変化 九州大学 ○岩本 憲泰、山本 元司 1D1-3 歩行及び腰部支援のための体幹動作補助装置の開発 北海道大学 ○橋本 光太郎、田中 孝之、相津 琢磨、日下 聖 1D1-4 体幹回旋補助装置を用いた歩行アシストにおける適応型周期入力制御の適用 北海道大学 ○相津 琢磨、日下 聖、田中 孝之、橋本 光太郎 1D1-5 背骨の負荷を軽減する機構を有した柔軟・高出力な準内骨格型腰部補助装具 AB-Wear 中央大学 ○猪瀬 洸樹、毛利 駿、山田 泰之、ナブテスコ 菊谷 功、中央大学 中村 太郎 1D1-6 体幹部の安全なパワーアシストのための面状圧力センサを搭載した多関節装着型ロボットの制御 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>

※ 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(木) 第1スロット

第E室	第F室	第G室	第H室
<p style="text-align: center;">1E1</p> <p style="text-align: center;">実学としての医工融合 研究と次世代医療福祉 システム(1)</p> <p style="text-align: center;">9:30-11:00</p> <p style="text-align: center;">諸岡 健一 (九州大学) 安田 和弘 (早稲田大学)</p> <p>1E1-1 トレッドミルを用いた滑り 転倒刺激実験による床反力に基づ いた転倒回避動作の解析 九州大学 ○植木 真太郎、中島 康 貴、山本 元司 1E1-2 片麻痺荷重訓練における不 安低減及び運動学習のための非明 示的加重誘導手法 早稲田大学 ○堀川 峻太郎、安田 和弘、岩田 浩康 1E1-3 内反尖足に対する三次元制 動可能な足部ストレッチング機 器の開発 愛知医療学院短期大学/名古屋大 学 ○山田 南欧美、名古屋大学 岡 本 正吾、秋山 靖博、常葉大学/名 古屋大学 磯貝 香、名古屋大学 山 田 陽滋、中部大学 宮本 靖義 1E1-4 筋電気刺激を用いた振戦再 現において電流周波数と姿勢が誘 発運動に及ぼす影響 九州大学 ○田村 薫、木口 量夫 1E1-5 片麻痺肩・肘・前腕の複合 運動機能回復訓練装置にける運動 情報システムの確立 鹿児島大学 余 永、○森本 隆志、 下堂蘭 恵、川平 和美 1E1-6 多種促進刺激付き前腕回内・ 回外訓練装置の片麻痺陳旧例に対 する長期訓練効果 鹿児島大学 余 永、○松脇 広和、 厚地リハビリテーション病院 山中 弘子、福田 勇、鹿児島大学 下堂蘭 恵、川平 和美</p>	<p style="text-align: center;">1F1</p> <p style="text-align: center;">ITS</p> <p style="text-align: center;">8:45-11:00</p> <p style="text-align: center;">大野 和則 (東北大学)</p> <p>1F1-1 単眼カメラと3次元LRFを 併用した信号認識システムの構 築 熊本高等専門学校 ○石川 翔、野尻 紘聖 1F1-2 外部環境情報選択に基づく ドライバ旋回行動モデルの構築と 有効性検証 三重大学 ○小嶋 友輔、早川 聡一 郎、水谷 謙太、池浦 良淳 1F1-3 歩行空間におけるタイヤ接 地角度に基づくシニアカーの走行 可能領域検出 東京理科大学 ○財前 遥平、松實 良祐、林 隆三、東京大学 小竹 元 基 1F1-4 ユーザエクスペリエンスを 重視したバイク型コンバージョン EVの開発 日本工業大学 ○神田 雄輝、大澤 慎、金子 正明、滝田 謙介 1F1-5 ハンドジェスチャーを用 いた自動運転車両制御用インタ フェースの開発 早稲田大学 亀崎 允啓、○石川 雅 晃、マナワドゥ ウダラ、河野 陽 大、菅野 重樹 1F1-6 双方向インタラクションの ための自動運転車両制御用力覚イ ンタフェースの開発 早稲田大学 ○河野 陽大、マナワ ドゥ ウダラ、石川 雅晃、亀崎 允啓、菅野 重樹 1F1-7 自動車運転時における先行 車との接近感のモデル化 富山県立大学 ○奥村 雅敏、増田 寛之、小柳 健一、本吉 達郎、澤井 圭、大島 徹 1F1-8 車線変更推定法および人工 ポテンシャル法を用いた他車の走 行軌道予測 東京大学 ○禹 ハンウル、池 勇勳、 河野 仁、田村 雄介、マツダ 黒田 康秀、菅野 崇、山本 康典、東京大 学 山下 淳、淺間 一 1F1-9 異なる外界センサを有する 車両群の隊列走行システム開発 熊本高等専門学校 ○本田 光一、野 尻 紘聖</p>	<p style="text-align: center;">1G1</p> <p style="text-align: center;">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)</p> <p style="text-align: center;">9:30-11:00</p> <p style="text-align: center;">柿崎 隆夫 (日本大学) 菅原 雄介 (東京工業大学)</p> <p>1G1-1 エネルギー自給型機械シス テムのエネルギー効率を考慮した 駆動輪制御 金沢工業大学 ○井上 領、土居 隆 宏 1G1-2 エネルギー自給型機械シス テムのためのエネルギー変換機構 金沢工業大学 ○井上 拓真、土居 隆宏、(株) アドバネクス 生藤 拓 1G1-3 エネルギー独立可能な住環境 システムの持続可能性に関する実 験的検討 日本大学 ○平野 弘祐、遠藤 央、 柿崎 隆夫 1G1-4 太陽電池搭載の可搬型非常 用電源システムの研究開発と実証 実験 慶應義塾大学 ○阿久津 貴広、石上 玄也 1G1-5 リチウムイオン二次電池の ベイス的内部状態推定法 早稲田大学 ○有江 浩明、矢崎 総業 高橋 信之、荘田 隆博、砂山 竜男、 早稲田大学 菅野 重樹</p>	<p style="text-align: center;">1H1</p> <p style="text-align: center;">レスキュー工学(1)</p> <p style="text-align: center;">9:00-11:00</p> <p style="text-align: center;">三輪 昌史 (徳島大学)</p> <p>1H1-1 受動回転球殻 UAV の耐衝突 性の向上を目的とした球殻の2点 支持式連結固定部の開発と評価 東北大学 ○小澤 将生、大橋 勇斗、 藤浪 拓海、岡田 佳都、大野 和則、 多田 隈 建二郎、田所 諭 1H1-2 国際安全規格に基づく UAV 性能試験の安全管理に関する実験 的検討 長岡技術科学大学 ○小山内 達哉、 蓮実 雄大、五十嵐 広希、芳司 俊郎、 木村 哲也 1H1-3 不整地走動に関するロボッ トシミュレータの評価検証 愛知工業大学 ○竹村 秀太、渡邊 彩夏、奥川 雅之 1H1-4 ヘビ型ロボットの複雑環境 における運動設計と制御 京都大学 ○竹森 達也、電気通信大 学 田中 基康、京都大学 松野 文俊 1H1-5 柔軟受動平行機構を用いた 空気噴射型能動スコープカメラの 瓦礫乗り越え 東北大学 ○神尾 柊太、安部 祐一、 安藤 久人、昆陽 雅司、多田 隈 建 二郎、岡山 重直、田所 諭 1H1-6 サブローラを有するク ローラロボットのサブローラ回 転角ダイナミクスに対するモデリ ング 愛知工業大学 ○渡邊 彩夏、奥川 雅之 1H1-7 三次元環境を移動可能な多 脚型ロボット 法政大学 ○齋藤 明日希、永山 和 樹、本間 義大、青柳 龍志、佐藤 雄治、伊藤 一之、名城大学 大道 武生、芦澤 怜史、京都大学 松野 文俊 1H1-8 遠隔操縦型災害対応ロボッ トのリスク分析を支援するフレーム ワークに関する一考察 長岡技術科学大学 ○櫻井 伸之介、 五十嵐 広希、蓮実 雄大、木村 哲 也</p>

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

12月15日(木) 第1スロット

第I室	第J室	第K室	第L室
<p>1I1</p> <p>人工筋肉を目指したソフトアクチュエータ・センサ(1)</p> <p>9:30-11:00</p> <p>高木 賢太郎 (名古屋大学) 菊地 邦友 (和歌山大学)</p> <p>1I1-1 複数枚の形状記憶ポリマーシートを用いた空気圧ゴム人工筋の動作制御 九州工業大学 ○松本 翔平、高嶋一登、津山高専 則次 俊郎、名城大学 向井 利春 1I1-2 柔軟舌機構 ZETS の開発 大阪大学 ○片岡 大哉、吉田 卓嗣、小島 友裕、東京電機大学 遠藤 信綱、大阪大学 浅田 稔 1I1-3 やわらかい表情ロボットのための変形する口の開発 東京大学 ○臼井 喜紀、新山 龍馬、國吉 康夫 1I1-4 イオン導電性高分子膜を用いた広帯域音声合成メカニズム 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>1J1</p> <p>自動化システム・FA システムの技術および一般(1)</p> <p>9:30-11:00</p> <p>野田 哲男 (三菱電機) 河村 隆 (信州大学) 菅原 雄介 (東京工業大学)</p> <p>1J1-1 低電圧によるポータブルな巻線短絡診断装置の開発 株式会社トーエネック ○中村 久栄 1J1-2 AC モータのサーボシステムの解析モデル 工学院大学 ○森田 昌一、黄 慶九 1J1-3 内部モデル原理を用いた AC サーボモータの周期外乱の抑制 工学院大学 ○齋藤 貴志、黄 慶九 1J1-4 磁束と電流出力による磁気浮上系への単純適応制御の利用について 岐阜高専 ○小倉 佑基、小林 義光、岐阜大学 佐々木 実 1J1-5 ダンパを有する PZT 精密位置決め装置の分数次数伝達関数によるモデル化と制御 秋田大学 ○島田 卓弥、長縄 明大、秋田県産業技術センター 櫻田 陽、森 英季、荒川 亮、伊藤 亮、秋田大学 渋谷 嗣</p>	<p>1K1</p> <p>快適生活支援技術～人間と環境と人工物の調和～(1)</p> <p>9:30-11:00</p> <p>橋本 洋志 (産業技術大学院大学) 鈴木 聡 (東京電機大学) 三橋 郁 (東京工科大学)</p> <p>プレナリートーク 産業技術大学院大学 ○橋本 洋志</p> <p>1K1-1 ロボット群の位置情報を用いた外部観測者とロボット群の相互自己位置推定 大阪工業大学 ○松永 紘一郎、小林 裕之 1K1-2 2次元ランドマークコードを用いた3次元自己位置推定法の精度向上に関する研究 大阪工業大学 ○中井 新、小林 裕之 1K1-3 深層学習を用いた障害物の属性分類 東洋大学 ○新井 雄介、横田 祥、関西学院大学 中後 大輔、東海大学 村松 聡、産業技術大学院大学 橋本 洋志 1K1-4 歩行者と動作環境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、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 1K1-5 人に不快感を与えずに自然な歩行者回避を行う自律移動ロボット 関西学院大学 ○豊島 淳希、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>1L1</p> <p>共創システム(1)</p> <p>9:30-11:00</p> <p>郡司 ベギオ幸夫 (早稲田大学) 三輪 敬之 (早稲田大学創造理工学部)</p> <p>1L1-1 Keynote[2] 共創システムとしてのIoTに向けて 東工大 ○三宅 美博 1L1-2 部分と全体の非同期性による共創システム 東北大学 ○笹井 一人、早稲田大学 郡司 ベギオ幸夫、東北大学 木下 哲男 1L1-3 逆ベイズ推定を備えた擬種モデルの確率的ダイナミクス 神戸大学 ○春名 太一 1L1-4 逆ベイズ推定を用いた意思決定プロセスのモデル化 早稲田大学/日立製作所 ○堀井 洋一、早稲田大学 郡司 ベギオ幸夫、吉成 愛、中本 百合菜</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(木) 第1スロット

第M室	第N室	第O室	
<p>1M1</p> <p>機構知(1)</p> <p>9:30-11:00</p> <p>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> <p>1M1-1 スクリュー式差動回転機構 東北大学 ○野村 陽人、藤田 政宏、 高根 英里、小松 洋音、多田隈 建 二郎、昆陽 雅司、田所 諭 1M1-2 腱駆動機構における腱破断 の判別と切替制御 立命館大学 ○末廣 貴一、小澤 隆 太、Kirill Van Heerden 1M1-3 3-USR 形空間6自由度パラ レルメカニズムの開発 日工大 ○小林 亮介、樋口 勝 1M1-4 ローラの滑りと転がりを利用 した可変ブレーキ機構の保持力・ 応答性の評価 首都大学東京 ○今井 曜、武居 直 行、トヨタ自動車 市原 政成 1M1-5 受動空力弾性翼構造の提案 と考察 首都大学東京 ○石橋 良太 1M1-6 しなやかで曲線的なライン を有する体幹の実現に向けた弾性 体脊椎機構の開発 東京大学 ○梯 百合子、岡田 慧、 稲葉 雅幸</p>	<p>1N1</p> <p>RTミドルウェアコン テスト2016(1)</p> <p>9:30-11:00</p> <p>大原 賢一 (名城大学) 植木 美和 (富士通研究所)</p> <p>1N1-1 四足歩行ロボット制御用 RT コンポーネント群の開発 産業技術総合研究所 ○宮本 信彦、 高橋 三郎 1N1-2 小型移動ロボットによる RT ミドルウェア学習教材の開発 産業技術総合研究所 ○宮本 信彦 1N1-3 Kinect v2 のマイクアレイを 用いた音源方向推定 RTC とその応 用 東京理科大学 ○佐古 奈津希、陳 祐樹、溝口 博</p>	<p>1O1</p> <p>フレキシビリティを含 む技術を核とした人 人とのインテグレー ション(1)</p> <p>9:30-11:00</p> <p>阿部 晶 (旭川工業高等専門 学校)</p> <p>1O1-1 運動量交換を主体とした水 平移動体静止制御機構の提案 名古屋大学 原 進、○三島 直子、 桑村 航矢 1O1-2 コンデンサと電磁石を用い た運動量交換型衝撃吸収ダンパの 研究 関西大学 ○河田 雅至、山田 啓介 1O1-3 エアバッグを利用した惑星 着陸システムの開発 宇宙航空研究開発機構 ○大槻 真 嗣、山田 和彦、吉光 徹雄、橋本 樹明、東京農工大学 森吉 貴大、日 本大学 松丸 和誉 1O1-4 鉄道車両と乗客の動的相互 作用と車体弾性振動低減への活用 鉄道総研 ○富岡 隆弘、瀧上 唯夫、 相田 健一郎、秋山 裕喜 1O1-5 長周期地震動に対応可能な エネルギー回生アクティブ免震装置 の設計法 京都工芸繊維大学 ○中小路 隼人、 三浦 奈々子、曾根 彰 1O1-6 柔軟心(にゅうなんしん)で 観る柔軟構造物 名古屋大学 ○上出 寛子</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A室	第B室	第C室	第D室
<p>1A2</p> <p>触覚・力覚(2) 皮膚感覚の特性とモデリング</p> <p>13:30-15:00</p> <p>仲谷 正史 (北海道大学)</p> <p>1A2-1 Keynote[2] 角層バリア機能の数理モデリングとその皮膚疾患への応用 北海道大学 ○長山 雅晴、お茶の水大学 小林 康明、資生堂 傳田 光洋、北海道大学 熊本 淳一、広島大学 中田 聡、千葉大学 北畑 裕之 1A2-2 マイスナー小体の発生過程についての考察(第5報) 名古屋工業大学 ○Pham Quang Trung、東京大学 星 貴之、名古屋工業大学 田中 由浩、佐野 明人 1A2-3 機械振動刺激による電気刺激振動感覚のマスクング 電気通信大学 ○ヤェム ヴィボル、梶本 裕之 1A2-4 タップに基づく硬さ知覚における二次振動モードの影響 名古屋大学 ○東 紘右、岡本 正吾、東北大学 永野 光、昆陽 雅司、名古屋大学 山田 陽滋 1A2-5 指側部への温度刺激による温冷感の拡張提示 奈良女子大学 ○佐藤 克成</p>	<p>1B2</p> <p>つくばチャレンジ 2016: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>13:30-15:00</p> <p>田窪 朋仁 (大阪市立大学) 多羅尾 進 (東京工業高等専門学校) 吉留 忠史 (神奈川工科大学)</p> <p>1B2-1 移動ロボット用バンパセンサモジュールの開発 三井化学 ○緒續 士郎、吉田 光伸、三塚 雅彦、東北大学 渡辺 敦志 1B2-2 つくばチャレンジ2016における大阪市立大学の取り組み 大阪市立大学 ○田窪 朋仁、内堀 佑希、上野 敦志 1B2-3 つくばチャレンジ2016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 ○夏迫 和也、井上 裕文、寺戸 翔太郎、天野 達也、久保田 健太、後藤 大輝、塩谷 椎名、嶋村 駿、長島 貴之、上田 隆一、林原 靖男 1B2-4 インホイールモータからなる駆動ユニットを備えた自律移動ロボット高尾5号の制御と走行実験 東京高専 多羅尾 進、○上田 稜、小林 巧実、慶應義塾大学 土屋 慧太郎、東京高専 柳沢 拓哉、上野 正汰、青木 宏之 1B2-5 つくばチャレンジ2016における自律移動ロボット「Orange2016」の開発 法政大学 ○堀地 恒生、河野 辰哉、伊藤 郁美、大槻 拓也、吉田 智哉、小林 一行 1B2-6 神奈川工科大学による屋外自律走行ロボットの開発(その5) 神奈川工科大学 ○吉留 忠史、河原崎 徳之</p>	<p>1C2</p> <p>受動歩行の新展開(2)</p> <p>13:30-15:00</p> <p>原田 祐志 (広島大学) 佐藤 訓志 (広島大学)</p> <p>1C2-1 シンプルな力学モデルを用いた体幹柔軟性をもつ四脚ロボットのバウンド歩容の動力学解析 京都大学 ○上村 知也、安部 祐一、青井 伸也、土屋 和雄、松野 文俊 1C2-2 可変剛性機構を有する受動歩行システムのロバスト性の検証 福岡工業大学 木野 仁、○今井 拓郎、村上 浩太郎、大阪大学 植村 充典 1C2-3 能動歩行機への抑制足形状の適用による歩行安定化 未来大 ○川村 元太郎、福岡工大 兵頭 和幸、未来大 三上 貞芳 1C2-4 ブロック型トイを用いた受動歩行におけるヒト膝関節の検証 福岡工大 ○湯浅 拓也、兵頭 和幸 1C2-5 ヒト走行の簡易モデルから導かれる極速走行とその実現可能性 帝京大学 ○池保 吉人、名古屋工業大学 佐野 明人</p>	<p>1D2</p> <p>軽労化システム(2)</p> <p>13:30-15:00</p> <p>佐々木 大輔 (香川大学) 日下 聖 (北海道大学)</p> <p>1D2-1 多関節ロボットの試作機における接触情報のフィードバック制御法の検証 名古屋大学 ○佐藤 飛鳥、内山 直哉、舟洞 佑記、道木 慎二、愛知工業大学 道木 加絵 1D2-2 保育士の負担軽減と力量向上を目指す保育士と協働する保育支援ロボットの開発 埼玉大学 ○野村 泰朗、埼玉大学 STEM教育研究センター 小山 航太、株式会社コマム 小松 君恵 1D2-3 筋硬さセンサを用いた腰部筋発揮力推定 北海道大学 ○土谷 圭央、日下 聖、田中 孝之、函館高専 松尾 祥和、北海道大学 秋本 晴馬 1D2-4 椎間板負荷の推定精度向上のための有限要素解析に基づく脊椎リンクモデル 北海道大学 ○秋本 晴馬、田中 孝之、日下 聖、土谷 圭央 1D2-5 ジャイロ効果を用いた空間粘性発生装置の検討 中央大学 ○俣野 公亮、國井 康晴、前田 考雄 1D2-6 ドローンを用いた圃場環境データ収集システムの構築 奈良工業高等専門学校 ○揉井 雅紀、中村 篤人、飯田 賢一、大阪工業大学 上田 悦子、八洲電業(株) 橋爪 賢治郎</p>

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

12月15日(木) 第2スロット

第E室	第F室	第G室	第H室
<p>1E2</p> <p>実学としての医工融合研究と次世代医療福祉システム(2)</p> <p>13:30-15:00</p> <p>余永(鹿児島大学) 中島康貴(九州大学)</p> <p>1E2-1 理学療法士の訓練のためのエンドフィール提示ロボット 近畿大学 ○有元 公平、原田 孝、森ノ宮医療大学 河村 廣幸、近畿大学 福田 寛二、池田 篤俊 1E2-2 ボトックス筋肉内注射ナビゲーションのための重量表示システムの構築 九州大学 ○牛垣 雅人、諸岡 健一、福岡みらい病院 宮城 靖、九州大学 倉爪 亮 1E2-3 妊婦超音波健診における三次元データベース生成手法の提案 早稲田大学 ○竹内 里奈、津村 遼介、岩田 浩康 1E2-4 SAS診断のための睡眠中における無拘束呼吸計測システム 鳥取大学 ○中川 剛毅、榎田 大輔、北村 章 1E2-5 組織表面穿刺における極細針のたわみ推定モデル 早稲田大学 ○津村 遼介 1E2-6 多自由度鉗子の直感的操作可能なユーザインターフェースの設計・試作 名古屋大学 ○佐藤 雄一郎、Colan Zaita, Jacinto, E、中西 淳、長谷川 泰久</p>	<p>1F2</p> <p>廃炉・廃止措置のための技術開発とシステムインテグレーション(1)</p> <p>13:30-15:00</p> <p>川端 邦明(日本原子力研究開発機構) 成瀬 継太郎(会津大学)</p> <p>1F2-1 福島第一原子力発電所格納容器漏水調査に向けたロボットの開発 東京電力ホールディングス株式会社 ○竹田 皓平、阪上 知己、西沢 孝壽、吉野 伸 1F2-2 遠隔機器のための試験法開発の取り組み 日本原子力研究開発機構 ○谷藤 祐太、白崎 令人、毛利 文昭、川端 邦明 1F2-3 遠隔操縦ロボットに係るシミュレーション機能及び周辺技術開発 日本原子力研究開発機構 ○鈴木 健太、磯和 充、伊藤 倫太郎、堀内 一憲、川端 邦明 1F2-4 廃炉・廃止措置に向けた技術開発 原子力研究開発機構 ○柴田 卓弥、山田 知典、島田 梢、富塚 千昭、西村 昭彦、小山 真一 1F2-5 廃炉・廃止措置のためのガンマ線CTの要素技術 東京大学 ○高橋 浩之、島添 健次、吉原 有里 1F2-6 原子力機構における福島第一原子力発電所の廃止措置に向けた遠隔放射線測定技術の開発 日本原子力研究開発機構 ○佐藤 優樹、冠城 雅晃、寺阪 祐太、三枝 純、川端 邦明、若井田 育夫、鳥居 建男</p>	<p>1G2</p> <p>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)</p> <p>13:30-15:00</p> <p>水川 真(芝浦工業大学) 遠藤 央(日本大学)</p> <p>1G2-1 地中熱採熱井のための回転埋設鋼管杭先端錐の3Dモデリングに関する検討 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 1G2-2 2段ランキンサイクル海洋温度差発電プラントのシミュレータに基づく遠隔操作 Web アプリケーション開発 佐賀大学 ○松田 吉隆、杉 剛直、後藤 聡、森崎 敬史、安永 健、池上 康之、久留米工業高等専門学校 江頭 成人 1G2-3 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 ○Jeremy Jong、松本 卓、本田 康裕、東工大 菅原 雄介、岐阜大 菊地 聡、東北大 小濱 泰昭 1G2-4 人カロボティクスを応用した自律搬送システム 日本大学 ○射手園 健斗、渡邊 麻友美、遠藤 央、東京工業大学 菅原 雄介、日本大学 柿崎 隆夫</p>	<p>1H2</p> <p>レスキュー工学(2)</p> <p>13:30-15:00</p> <p>奥川 雅之(愛知工業大学)</p> <p>1H2-1 把持対象物の重量変化に応じた荷重補償力調整機能付きアームの提案と試作 東北大学 小林 鷹彦、岡部 圭祐、○小島 匠太郎、高根 英里、藤田 政宏、藤浪 拓海、多田 隼二郎 1H2-2 エンジン駆動エアコンプレッサを内蔵した跳躍可能な空気圧四足ロボットの開発 神戸高専 ○藤本 敏彰、越本 拓海、清水 俊彦、鈴木 隆起、大阪大学 池本 周平、神戸高専 宮本 猛 1H2-3 先端テーパー型全方向なじみグリッパ機構 東北大学 ○藤田 政宏、高根 英里、野村 陽人、小松 洋音、多田 隼二郎、昆陽 雅司、田所 諭 1H2-4 高耐久性を考慮した真空吸着パッドを用いた試験治具の開発 名城大学 ○佐野 誠治、大原 賢一、市川 明彦、芦澤 怜史、大道 武生、福田 敏男 1H2-5 被災環境での走行可否判定に向けた払い動作に基づく表面状態記述のための基礎検討 信州大学 ○松本 廣一郎、山崎 公俊 1H2-6 土石流の発生予測を目的とした UAV 搭載型自動透水性試験装置の開発 東北大学 ○谷島 諒丞、渡辺 敦志、永谷 圭司、国際航業株式会社 皆川 淳、金井 啓通</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(木) 第2スロット

第I室	第J室	第K室	第L室
1I2	1J2	1K2	1L2
人工筋肉を目指したソフタクチュエータ・センサ(2)	自動化システム・FAシステムの技術および一般(2)	快適生活支援技術～人間と環境と人工物の調和～(2)	共創システム(2)
13:30-15:00	13:30-15:00	13:30-15:00	13:30-15:00
高嶋 一登 (九州工業大学) 菊地 邦友 (和歌山大学)	野田 哲男 (三菱電機) 河村 隆 (信州大学) 菅原 雄介 (東京工業大学)	横田 祥 (東洋大学) 今津 篤志 (大阪市立大学) 中後 大輔 (関西学院大学)	小川 健一郎 (東京工業大学) 笹井 一人 (東北大学)
1I2-1 形状記憶ポリマーを用いた肘関節拮抗型姿勢維持装置の改良 九州工業大学 ○金井田 峻太、高嶋一登、名城大学 向井 利春 1I2-2 形状記憶ポリマーを用いたロボットアームの開発 九州工業大学 ○服部 成浩、高嶋一登、名城大学 向井 利春 1I2-3 温度・応力変動を考慮したSMAアクチュエータの動作モデル 北海道大学 ○工藤 光輝、原田 宏幸 1I2-4 ナイロン繊維アクチュエータのセンサレス変位制御 東京電機大学 ○鈴木 元哉、釜道 紀浩 1I2-5 冷却時に送風機を用いる釣糸人工筋肉 (TCPA) の位置制御 名古屋大学 ○荒川 武士、武田 惇、高木 賢太郎、九州大学 舩屋 賢、田原 健二、産業技術総合研究所 安積 欣志 1I2-6 マンドレル型釣糸人工筋肉を用いた指先運動補助装置の開発 九州大学 ○舩屋 賢、名古屋大学 高木 賢太郎、九州大学 田原 健二	1J2-1 上方信頼区間推定を利用した指数型多腕バンディットアルゴリズムの提案 東京電機大学 ○佐野 耕平、上浦 基 1J2-2 ベイジアンネットワークとオントロジーによるプラント事故の原因推定 鳥取大学 ○松井 亮太、北村 章 1J2-3 超音波通信を用いたフェーズドアレイ測位システム 岐阜県情報技術研究所 ○田畑 克彦、久富 茂樹、遠藤 善道 1J2-4 弾性要素による静電ベルの振動周波数向上効果の検証 東京工業大学 ○難波江 裕之、古村 博隆、鈴木 康一、遠藤 玄 1J2-5 慣性特性誤差を有する回転浮遊物体を対象とした宇宙ロボットの可変インピーダンス制御に基づく相対運動停止 東北大学 ○小坂 岳文、長谷 直、永岡 健司、吉田 和哉 1J2-6 ベルトコンベアを用いたある種の搬送物搬送システムにおける速度指令値設計 松江高専 ○原田 祥吾、東京大学 川上 慎二、松江高専 加藤 健一	1K2-1 群探査ロボットにおける移動を考慮した被覆アルゴリズム 大阪工業大学 ○入部 勝義、小林 裕之 1K2-2 注視情報と操作履歴を用いた学習者個性の推定 東京電機大学 ○吉尾 康平、鈴木 聡 1K2-3 折り紙体験を通じた技術体験サービス提供手法の検討 産業技術大学院大学 ○大岡 明、郭子川、濃野 承次、平社 和也、松浦 靖、伊藤 由起子、外山 宏慈、内山 純、Giovanni Innella、橋本 洋志 1K2-4 教育現場におけるモジュラーロボット試作体験の提案 東京工科大学 ○柳 優太、三橋 郁、大山 恭弘 1K2-5 NIRSによる自動車運転時の眠気検知の可能性の検討 埼玉大学 ○岡部 健太、綿貫 啓一、楓 和憲、村松 慶一 1K2-6 生理計測を用いた単波長LED光源に対する疲労評価の試み 埼玉大学 ○齊藤 大貴、塚田 大地、綿貫 啓一、村松 慶一、楓 和憲、朝日ラバー 田崎 益次、金平 隆史、石黒 英治	1L2-1 二つの近似操作と解釈される所有身体と操作身体 早稲田大学 ○郡司 ペギオ幸夫、小島 圭以、箕浦 舞、東北大学 笹井 一人 1L2-2 Oculusを用いた身体所有感と身体操作感の関係に関する実験的研究 早稲田大学 ○小島 圭以、箕浦 舞、都丸 武宜、梅田 沙和子、河合 隆史、郡司 ペギオ幸夫 1L2-3 動きの模倣による身体性錯覚と空間的拡張性 早稲田大学 ○箕浦 舞、小島 圭以、郡司 ペギオ幸夫 1L2-4 ユーザーの生体情報を反映させたヴァーチャルリアリティ空間における生理・心理効果の検証 長岡技術科学大学 ○野村 収作、関川 黎、飯山 直樹、柗 将典 1L2-5 反射に介入する自発性 神奈川大学 ○村上 久、早稲田大学 都丸 武宜

※ 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(木) 第2スロット

第M室	第N室	第O室	
<p>1M2</p> <p>機構知(2)</p> <p>13:30-15:00</p> <p>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> <p>1M2-1 弾性体の飛び移り座屈を利用した装着型ヒト関節インピーダンス計測装置 筑波大学 ○水島 洋哉、矢木 啓介、Hassan, Modar、鈴木 健嗣、望山 洋 1M2-2 階段昇降可能な無動力油圧システムを有する大腿義足 東海大学 ○藤野 良太、小金澤 鋼一 1M2-3 足裏にゴム弾性をもつ足踏みロボットの状態遷移 近畿大学 ○澤田 陵、五百井 清、村上 幸平、任 翔太 1M2-4 弾性体とMR流体を用いた機構によるパワーフロー調節に関する研究 筑波大学 ○矢木 啓介、蕭 凱文、鈴木 健嗣、望山 洋</p>	<p>1N2</p> <p>RTミドルウェアコンテスト2016(2)</p> <p>13:30-15:00</p> <p>菅 佑樹 (Sugar Sweet Robotics) 和田 一義 (首都大学東京)</p> <p>1N2-1 Zumo と Raspberry Pi を用いた教育用ロボット環境 甲南大学 青木 哲、○榎原 洋之、清瀬 大貴、林 拓実、原口 和貴、梅谷 智弘、北村 達也 1N2-2 Raspberry Pi と複数台の Arduino Due を用いたアナログ入出力を増設するための RTC 東京理科大学 ○松田 怜、野村 健太、溝口 博、竹村 裕 1N2-3 アンケートの入力時間の違いを利用した重みづけ評価 RTC 芝浦工業大学 ○池田 貴政、安田 福啓、松日榮 信人 1N2-4 教育用ロボットアームコンポーネントの開発 名城大学 ○真崎 聡士、大原 賢一 1N2-5 移動ロボット開発支援のための RT コンポーネント群 名城大学 ○村瀬 裕司、大原 賢一 1N2-6 物体認識系コンポーネント群 名城大学 ○高御堂 優樹、大原 賢一</p>	<p>1O2</p> <p>フレキシビリティを含む技術を核とした人と人とのインテグレーション(2)</p> <p>13:30-15:00</p> <p>森田 良文 (名古屋工業大学)</p> <p>1O2-1 Keynote[2] 自由な強化繊維形状を有する先端複合材料の最適設計 北海道大学 ○本田 真也、成田 吉弘 1O2-2 宇宙探査機の可能性を広げるフレキシブル熱制御デバイスの研究開発 名古屋大学 ○宮田 喜久子、長野 方星、宇宙航空研究開発機構 岡崎 峻、太刀川 純孝、小川 博之 1O2-3 柔軟な繊維形状を有する熱可塑性複合材の振動特性 北海道大学 ○宮島 渉、村上 大地、本田 真也、成田 吉弘 1O2-4 目標トルク到達を考慮した位置決め制御系の設計 大同大学 ○川福 基裕 1O2-5 CNC の内部情報を利用した柔軟な機械構造を伴うエンドミルプロセスのモデルベースパラメータ同定 名古屋大学 ○池田 遼輔、鈴木 教和、社本 英二</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A室	第B室	第C室	第D室
<p style="text-align: center;">1A3</p> <p style="text-align: center;">触覚・力覚(3) 触覚ディスプレイ1</p> <p style="text-align: center;">15:15-16:45</p> <p>田中 由浩 (名古屋工業大学)</p> <p>1A3-1 観念運動を用いた擬力力覚提示(第3報)-1 自由度リニアレールを用いた検証 - 電気通信大学 ○設楽 幸寛、中井 優理子、植松 遥也、Vibol, Yem、梶本 裕之、筑波大学 嵯峨 智 1A3-2 機械的変位刺激及び静電摩擦刺激を併用した触感ディスプレイ 名古屋大学 ○伊藤 謙、岡本 正吾、Hatem Elfekey、山田 陽滋 1A3-3 70 kHz および 40 kHz 超音波を用いた空中触覚ディスプレイにおけるハイブリッドフォーカス 東京大学 ○伊藤 充、牧野 泰才、篠田 裕之 1A3-4 シート状空中超音波フェイズドアレイのための振動子の開発とその評価 東京大学 ○神垣 貴晶、野田 聡人、牧野 泰才、篠田 裕之 1A3-5 触覚の質感情報の客観的評価のための刺激提示デバイスの考案 産業技術総合研究所 ○近井 学、国立特別支援教育総合研究所 土井 幸輝、東京国際大学 布川 清彦、産業技術総合研究所 井野 秀一 1A3-6 多指振動触覚ディスプレイに向けた基節骨への振動刺激法の検討 東北大学 ○飯塚 将太、永野 光、昆陽 雅司、田所 諭</p>	<p style="text-align: center;">1B3</p> <p style="text-align: center;">つくばチャレンジ 2016：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 style="text-align: center;">15:15-16:45</p> <p>林原 靖男 (千葉工業大学) 長谷川 忠大 (芝浦工業大学) 森岡 一幸 (明治大学)</p> <p>1B3-1 つくばチャレンジ2016における芝浦工大長谷川研究室の取り組み 芝浦工業大学 ○柳川 拓也、平岡 翼、長谷川 忠大、中村 真吾、油田 信一 1B3-2 つくばチャレンジ2016における3次元測域センサを用いた自律移動ロボットの開発 芝浦工業大学 ○平岡 翼、柳川 拓也、長谷川 忠大、中村 真吾、油田 信一 1B3-3 幾何学的に正確な経路情報のみを事前情報としたナビゲーション 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 1B3-4 つくばチャレンジ2016における筑波大学知能ロボット研究室チーム Kerberos の取り組み 筑波大学 ○満留 諒介、伊達 央、坪内 孝司、大矢 晃久、鈴木 与海 1B3-5 つくばチャレンジ2016における屋外自律移動ロボット Progress-i MK-II の開発 帝京大学 ○横松 秀康、井元 智晶、山根 健 1B3-6 つくばチャレンジ2016における明治大学総合数理学部森岡研究室の取り組み 明治大学 ○加藤 勇氣、上山 晃司、森岡 一幸</p>	<p style="text-align: center;">1C3</p> <p style="text-align: center;">ヒューマノイド(1)</p> <p style="text-align: center;">15:15-16:45</p> <p>阪口 健 (産業技術総合研究所)</p> <p>1C3-1 ヒューマノイドロボットにおける目標点到達監視に基づく歩行時リーチング動作の実現 東京大学 ○大城 祐介、室岡 雅樹、小原 由羽、野沢 峻一、垣内 洋平、岡田 慧、稲葉 雅幸 1C3-2 二足歩行ロボットにおけるマスタスレーブ制御とバランス制御の両立 九州大学 ○渡 智史、岩谷 正義、菊植 亮 1C3-3 即応的離散・連続制御の併用による二脚ロボットのロバスト誘導システム 大阪大学 ○山本 孝信、杉原 知道 1C3-4 力学変容系における制御器の隣接関係に基づく二脚ロボットの自動動作遷移 大阪大学 ○熱田 洋史、杉原 知道 1C3-5 小型二足歩行ロボットにおける足首関節トルクに基づく歩行動作時のZMP推定 金沢工業大学 ○柴田 賢人、上村 那智、竹井 義法、平澤 一樹、南戸 秀仁</p>	<p style="text-align: center;">1D3</p> <p style="text-align: center;">スワームシステム(1)</p> <p style="text-align: center;">15:15-16:45</p> <p>山本 雅人 (北海道大学)</p> <p>1D3-1 熱力学モデルを用いた群ロボットの集団移動 東京電機大学 ○山岸 航平、鈴木 剛 1D3-2 超分散カメラロボットによる自己位置推定 会津大学 ○濱谷 圭輔、中村 啓太 1D3-3 非凸空間における群ロボットの被覆制御 和歌山工業高等専門学校 ○宮本 和典、村山 暢 1D3-4 視界制限および性能に個体差をもったロボット群の安定性解析 京都大学 ○前田 隆馬、遠藤 孝浩、松野 文俊 1D3-5 群システムにおける自己位置推定法 "みなし" の提案 大阪大学 ○高橋 良輔、末岡 裕一郎、杉本 靖博、大須賀 公一 1D3-6 進化型スワームロボットシステムの拡張性に個体設計が及ぼす影響 広島大学 ○保田 俊行、平賀 元彰、大倉 和博</p>

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

12月15日(木) 第3スロット

第E室	第F室	第G室	第H室
1E3	1F3	1G3	1H3
移動ロボットの制御と 実装(1)	廃炉・廃止措置のため の技術開発とシステム インテグレーション(2)	水中・海中システムと その応用(1)	レスキュー工学(3)
15:15-16:45	15:15-16:45	15:15-16:45	15:15-16:45
竹岡 年延 (弘前大学) 橋口 宏衛 (大同大学) 渡辺 敦志 (東北大学)	田村 雄介 (東京大学) 横小路 泰義 (神戸大学)	高橋 悟 (香川大学) 三好 扶 (岩手大学)	大野 和則 (東北大学)
1E3-1 Tail-Sitter 型小型無人航空機 のホバリング実現に向けた制御 則設計 名古屋大学 ○宮崎 晃治、椿野 大 輔 1E3-2 クアッドロータ推進車輪型 移動ロボットにおける走行制御に 関する検証実験 愛知工業大学 ○西田 真也、奥川 雅之 1E3-3 滑り動作を考慮した壁面移 動ロボットの三次元モデル 近畿大学 ○鬼頭 崇、五百井 清、 田中 祥揮 1E3-4 観測の必要性を考慮した PGR による車両の誘導実験 室蘭工業大学 ○佐々木 将人、花島 直彦、水上 雅人、藤平 祥孝、平岡 圭介 1E3-5 スラスト力を発生可能なチ ルトロータ型マルチコプタUAV の開発 立命館大学 ○末武 拓真、望月 亮太郎、小澤 隆太、Kirill Van Heerden 1E3-6 ローター固定型6自由度マ ルチコプターの姿勢復帰制御 九州大学 ○百瀬 開智、菊植 亮	1F3-1 IGZO 系酸化物半導体の放射 線耐性に関する研究 東京大学 ○小山 晃広、島添 健次、 首都大学東京 大鷹 豊、放射線医学 総合研究所 錦戸 文彦、山谷 泰賀、 SHARP 三好 寿顕、東京大学 高橋 浩之 1F3-2 ガンマ線検出器の位置姿 勢の不確実性が放射線源の位置推 定結果に与える影響のシミュレ ーション検証 東京大学 ○金 度演、禹 ハンウル、 池 勇動、田村 雄介、山下 淳、淺 間 一 1F3-3 損傷原子炉内滞留汚染水の 流れ場を計測するための超音波セ ンサ搬送ロボットシステムの提案 東京工業大学 遠藤 玄、木倉 宏成、 エネルギー総合工学研究所 都築 宣 嘉、岡山大学 木本 和志、東京工業 大学 ○柳瀬 諒、古村 博隆、中村 吉秀、難波江 裕之、鈴木 康一 1F3-4 有線遠隔操作ロボットの ケーブルスタック解消のための ケーブル移動機構の開発 東北大学 ○市村 友哉、高根 英里、 藤田 政宏、野村 陽人、小松 洋音、 多田隈 建二郎、昆陽 雅司、田所 諭 1F3-5 狭隘瓦礫を探索する能動ス コープカメラのための接触情報の 検出と提示 東北大学 ○船水 貴仁、永野 光、 昆陽 雅司、田所 諭 1F3-6 柔軟配管内走行ロボットの 接触力低減動作による曲管通過性 の向上 東北大学 ○山本 知生、昆陽 雅司、 多田隈 建二郎、田所 諭	1G3-1 水中観測センサネットワ ークシステムにおける観測情報閲覧 機能の検討 東京電機大学 ○尾関 竜太郎、鈴木 剛、富山県立大学 澤井 圭、沖縄工 業高等専門学校 武村 史朗、日本原 子力研究開発機構 川端 邦明、琉球 大学 山城 秀之、沖縄県環境科学セ ンター 小笠原 敬 1G3-2 柔軟外殻水中ロボットにお ける封入流量とひれ運動の関係 近畿大学 ○柴田 瑞穂、東海大学 坂上 憲光 1G3-3 風向測定に基づく全方向水 上移動ロボットの停留制御 東北大学 ○渡辺 健太郎、渡辺 敦 志、永谷 圭司 1G3-4 定点モニタリングのための 海中動画補正手法 香川大学 ○小池 健司、高橋 悟、 日本原子力研究開発機構 川端 邦 明、東京電機大学 鈴木 剛、沖縄工 業高等専門学校 武村 史朗 1G3-5 水中音響通信装置を用いた 自律型水中ロボット航法支援シ ステムの開発 東京海洋大学 ○田村 大樹、近藤 逸人、Withamana, Acta、早稲田大 学 甲藤 二郎 1G3-6 パラレルワイヤ駆動シス テムを用いた水中高速エンドエフ ェクタの提案 東海大学 ○坂上 憲光、網走水産試 験場 三好 晃治、沖縄工業高等専 門学校 武村 史朗、福岡工業大学 木 野 仁	1H3-1 被災者発見用マニピュレ ータを用いた瓦礫探索方法に関する 研究 明星大学 鈴木 康太、株式会社 新 川 (元 明星大学) 大森 康平、明 星大学 ○山崎 芳昭 1H3-2 レスキューロボットが与 える恐怖感の定量的評価に関する基 礎的検討 岡山県立大学 ○瀬島 吉裕、福田 忠生、山内 仁 1H3-3 仮想インピーダンスを考慮 したケーブル敷設群ロボットのプ ラトーン走行制御 愛知工業大学 ○三浦 洋靖、奥川 雅之 1H3-4 スタビレス無人ヘリコプタ の運動方程式とその低次元化 京都大学 ○中西 弘明、ヤマハ発動 機 佐藤 彰 1H3-5 TRC における細径索状ロ ボットの移動・探索技術課題解決 (第2報) 京都高度技術研究所 ○鄭 心知、渡 部 進一

※ 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(木) 第3スロット

第I室	第J室	第K室	第L室
1I3	1J3	1K3	1L3
人工筋肉を目指したソフトアクチュエータ・センサ (3)	自動化システム・FAシステムの技術および一般 (3)	快適生活支援技術～人間と環境と人工物の調和～ (3)	共創システム (3)
15:15-16:45	15:15-16:45	15:15-16:45	15:15-16:45
釜道 紀浩 (東京電機大学) 高嶋 一登 (九州工業大学)	野田 哲男 (三菱電機) 河村 隆 (信州大学) 菅原 雄介 (東京工業大学)	横田 祥 (東洋大学) 鈴木 聡 (東京電機大学) 中後 大輔 (関西学院大学)	山本 知仁 (金沢工業大学) 春名 太一 (神戸大学)
1I3-1 可食アクチュエータ 東北大学 ○小松 洋音、高根 英里、藤田 政宏、野村 陽人、多田隈 建二郎、昆陽 雅司、田所 諭 1I3-2 自己修復機能を有する導電性HPNIPAAmゲルの開発 早稲田大学 ○長濱 峻介、右田 かよ、菅野 重樹 1I3-3 IPMC を用いた生体電気信号用電極の開発 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 1I3-4 フレキシブル電極を用いたシート状PVCゲルアクチュエータの低電圧化 信州大学 ○李 毅、橋本 稔 1I3-5 ロール型誘電エラストマーアクチュエータの動的な動作解析 和歌山大学 ○松下 岳史、土谷 茂樹 1I3-6 誘電エラストマーを用いたエナジーハーベスティング：無線送信による実証 名古屋大学 ○池亀 透、高木 賢太郎、住友理工 伊藤 貴雅、名古屋大学 小嶋 宏紀、住友理工 吉川 均	1J3-1 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、中村 尚彦、株式会社 玉川組 小林 房昭、熊本工業高等専門学校 大塚 弘文、函館工業高等専門学校 浜 克己、鈴木 学、工藤 勇人 1J3-2 粉体の高速搬送を可能とする管式蠕動運動型コンベアの開発 中央大学 ○吉浜 舜、芦垣 恭太、RICOH.LTD 加藤 弘一、中央大学 山田 泰之、中村 太郎 1J3-3 ワイヤ懸架型ため池底質吸引除染システム 日本大学 ○相樂 森、遠藤 央、東京工業大学 菅原 雄介、日本大学 柿崎 隆夫 1J3-4 パラレルワイヤ駆動ロボットの実用化のための課題と解決策 福岡工業大学 木野 仁、○今村 拓己 1J3-5 教示作業映像におけるキーフレーム選択とビジュアルサーボを用いた汎用ハンドによる作業の再現 東北大学 ○安達 大稀、荒井 翔悟、衣川 潤、小菅 一弘 1J3-6 キッキング作業支援ロボット KitPaDy 東北大学 ○上岡 正也、若林 勇太、衣川 潤、小菅 一弘	1K3-1 モモシンクイガ検出ロボットシステムの開発 山梨大学 ○杉田 雅弥、石田 和義、牧野 浩二、鈴木 裕、渡邊 寛望、小谷 信司、寺田 英嗣 1K3-2 Android Wear を用いた振動障害予防システムの開発 大阪工業大学 ○小林 裕之、日本ニューマチック工業株式会社 長瀬 正典、高橋 伸 1K3-3 iPhone と AppleWatch を使用した振動障害防止システムの開発 大阪工業大学 ○桂田 裕太、小林 裕之 1K3-4 身体形状曲線に対する美的曲線による形状評価 東京工科大学 ○三橋 郁 1K3-5 ファッションアプリにおける新機能の体系的分析と提案 奈良女子大学 ○谷口 朋子、服部 愛、佐藤 克成 1K3-6 コーディネート評価システム構築のための色組合せ評価に関する研究 奈良女子大学 ○後藤 理美、服部 愛、佐藤 克成	1L3-1 円筒状霧ディスプレイの開発とその共同描画への適用 早稲田大学 ○三寄 一樹、池田 竜也、森 裕司、大塚 達也、三輪 敬之 1L3-2 遠隔地間での共創表現を目指した卓上型手合わせシステムの開発 早稲田大学 ○小峰 玄寛、林 龍太郎、三輪 敬之、東洋英和女学院大学 西洋子 1L3-3 モバイル音一触覚表現インタフェースの開発 早稲田大学 ○河村 和俊、高橋 卓人、三輪 敬之、東洋英和女学院大学 西洋子 1L3-4 ウェブデータを利用した中古自動車市場の動向調査 東京電機大学 ○上浦 基、櫻井 崇之、星 真哉、村中 健朗 1L3-5 擬人化エージェントの感情状態の変化がユーザのアイトラッキングに及ぼす影響 国立情報学研究所 ○松井 哲也、国立情報学研究所／総合研究大学院大学／東京工業大学 山田 誠二

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

12月15日(木) 第3スロット

第M室	第N室	第O室	
<p>1M3</p> <p>ホームロボット&システム(1)</p> <p>15:15-16:45</p> <p>吉見 卓 (芝浦工業大学) 三浦 純 (豊橋技術科学大学)</p> <p>1M3-1 3次元点群情報に基づく人物追従ロボットシステムの開発 芝浦工業大学 ○岩間 悠士、安藤 吉伸 1M3-2 測域センサを用いた追従対象者見失いを防ぐための複数台ロボットによる人物位置共有 工学院大学 ○古澤 耕輔、羽田 靖史 1M3-3 障害物環境下における多連結清掃ロボットの机上清掃制御 電気通信大学 ○木村 康太、田中 基康、田中 一男、京都大学 松野 文俊 1M3-4 温度情報付き点群の生成と温熱環境評価への適用 豊橋技術科学大学 ○出村 充宏、西 佳一郎、三浦 純、大石 修士 1M3-5 DCNNを用いたサービスロボットによるモデルフリーな機器操作 奈良先端科学技術大学院大学 ○大崎 洋介、Gustavo Alfonso Garcia Ricardez、丁 明、高松 淳、小笠原 司 1M3-6 レジ作業自動化に向けた多様な物品の取り置き操作の検討 信州大学 ○田中 大輔、Solti Arnold、山崎 公俊</p>	<p>1N3</p> <p>RTミドルウェアコンテスト2016(3)</p> <p>15:15-16:45</p> <p>中本 啓之 (株式会社セック) 安藤 慶昭 (産業技術総合研究所)</p> <p>1N3-1 RTコンポーネントを用いたセンサーデータ収集基盤の開発 会津大学 ○井上 千徳、矢口 勇一、成瀬 継太郎、渡部 有隆、嶺田 築、Pham, Cuong, Hung、濱谷 圭輔、Pathberiyage, Venushka, Thisara Dharmasiri、大山 良明、中澤 遙菜、間宮 隆瑛、松本 拓、安間 奎伍、吉野 大志、中村 啓太 1N3-2 教室内の注目度計測RTコンポーネント 芝浦工業大学 ○下山 未来、松日 楽信人 1N3-3 RTミドルウェア入門用コンポーネント群 StarTnoの開発 産業技術短期大学 ○小館 彩誠、野田 卓也、二井見 博文 1N3-4 RTミドルウェアを用いたメディアアート制作及びウェブサイトによる支援 芝浦工業大学 ○中沢 真太郎、猪瀬 将也、片桐 大地、小山 拓馬、伏見 学、神戸 菜緒、東京工業大学 土屋 彩茜、芝浦工業大学 佐々木 毅</p>	<p>1O3</p> <p>フレキシビリティを含む技術を核とした人と人とのインテグレーション(3)</p> <p>15:15-16:45</p> <p>原 進 (名古屋大学)</p> <p>1O3-1 直方体形状の吸音材を設置した直方体音場の理論解析 関西大学 ○志水 達也、山田 啓介 1O3-2 音響メタマテリアルに基づく球形状音響ブラックホールの吸音性能評価 名古屋大学 ○深谷 和貴、森 浩一 1O3-3 超指向性スピーカによる薄板の音響加振に関する研究 室蘭工大 ○松本 大樹、小川 世大 1O3-4 傘部形状が及ぼす超音速パラシュート性能への影響評価 名古屋大学 ○葛尾 一馬、田口 正人、深谷 和貴、倉田 諒太、森 浩一 1O3-5 圧電吸音板によるエネルギーハーベスティングの理論的解析 関西大学 ○平山 恵太、山田 啓介 1O3-6 仮想アドミタンス回路による圧電シャント制振のための電圧-電荷変換回路の安定性について 名古屋大学 ○一葉 秀行、池亀 透、高木 賢太郎</p>	

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

12月15日(木) 第4スロット

第A室	第B室	第C室	第D室
<p>1A4</p> <p>主観コントロール</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>1A4-1 <i>Keynote[2]</i> エージェント技術に基づく大規模合意形成支援 名古屋工業大学 ○伊藤 孝行 1A4-2 大規模合意形成支援のためのエージェント自動交渉 東京農工大学 ○藤田 桂英、柿本 真司 1A4-3 感情推定に向けた笑声の特徴分析に関する研究 東京理科大学 ○坂野 太亮、木川 貴博、溝口 博、神戸大学 稲垣 成哲、多摩美術大学 楠 房子、北海道大学 杉本 雅則 1A4-4 指先接触面の変化による感性評価への影響の考察 広島大学 ○荒川 剛、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 1A4-5 心地良い触感生起に関わる現象因子の一考察 名工大 ○渡邊 倅示、名工大/JST、さきがけ 田中 由浩、名工大 佐野 明人 1A4-6 ステアリング操舵における筋活動度推定に基づいた力知覚量設計手法の提案 広島大学 ○岸下 優介、マツダ株式会社 竹村 和紘、山田 直樹、岸 篤秀、西川 一男、農沢 隆秀、広島大学 辻 敏夫、栗田 雄一 1A4-7 DCモータのショートブレーキによる受動的なハプティック・インタフェースを用いたインパクト呈示 名古屋大学 ○岡田 拓武、岡本 正吾、山田 陽滋</p>	<p>1B4</p> <p>つくばチャレンジ 2016：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>17:00-18:30</p> <p>富沢 哲雄 (防衛学校) 原 祥堯 (千葉工業大学) 黒田 洋司 (明治大学)</p> <p>1B4-1 <i>Keynote[1]</i> スマートフォンを活用した市販シニアカートの自律走行化 有限責任事業組合 en ○清水 克洋 1B4-2 ロボットアームと高精細LiDARを搭載したAR Skipperの実環境における走行実験 防衛学校 ○滝田 好宏、富沢 哲雄 1B4-3 2016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 ○大関 浩平、安藤 吉伸、岩間 悠士、井戸 彩花、大楠 明、大貫 正人、暮井 大起、鈴木 智恵、中島 敬大、仲道 諒太、望月 俊希、山崎 健尚 1B4-4 環境認識に基づく意味情報を含んだ3次元地図による自律ナビゲーションシステムの開発 明治大学 ○青谷 芳宏、萩原 隆司、荒木 竜太郎、小沼 智裕、家永 昂、町中 希彰、片倉 大輔、黒田 洋司 1B4-5 <i>Keynote[1]</i> つくばチャレンジ 2016 への取り組みについて 個人 ○日川 晃一</p>	<p>1C4</p> <p>ヒューマノイド(2)</p> <p>17:00-18:30</p> <p>杉原 知道 (大阪大学)</p> <p>1C4-1 多自由度柔軟関節ロボットのためのモーターバブリングを用いた効率的な動的動作の学習 早稲田大学/日本学術振興会 ○高橋 城志、早稲田大学 尾形 哲也、Technical University of Munich / 名古屋大学 中西 淳、Technical University of Munich Gordon Cheng、早稲田大学 菅野 重樹 1C4-2 WOZ法を用いた動作教示を利用したRNNによるオンライン動作生成 早稲田大学 ○鈴木 彼方、陽 品駒、加瀬 敬唯、早稲田大学/産業技術総合研究所 尾形 哲也 1C4-3 異種のヒューマノイドロボットにおける動作の知識化と利用 愛知県立大学 ○熊谷 賢弥、鈴木 拓央、小林 邦和 1C4-4 腕軸構成検討のための一考察 産総研 ○阪口 健、鮎澤 光、金子 健二、森澤 光晴、中岡 慎一郎、梶田 秀司、吉田 英一、金広 文男 1C4-5 人と同等の上半身自由度を有する車輪倒立型ヒューマノイドの開発 大阪電気通信大学 ○濱中 崇文、入部 正継、鄭 聖熹</p>	<p>1D4</p> <p>スワームシステム(2)</p> <p>17:00-18:30</p> <p>大倉 和博 (広島大学)</p> <p>1D4-1 深層強化学習を適用したスワームロボティクスシステムによる協調搬送行動の生成 広島大学 ○片岡 駿一、中島 潤樹、保田 俊行、大倉 和博 1D4-2 スワームロボットによる掃引作業 摂南大学 ○片田 喜章 1D4-3 <i>Keynote[1]</i> アリのコロニーの合理的集合知のベースにある反応閾値の個体間分散 北海道大学 ○長谷川 英祐</p>

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

第E室	第F室	第G室	第H室
<p style="text-align: center;">1E4</p> <p style="text-align: center;">移動ロボットの制御と 実装 (2)</p> <p style="text-align: center;">17:00-18:45</p> <p style="text-align: center;">竹田 年延 (弘前大学) 渡辺 敦志 (東北大学)</p> <p>1E4-1 モデルの不確かさを考慮した形態可変車輪型移動ロボットの倒立制御 京都大学 ○河合 優太、福島 宏明、松野 文俊 1E4-2 支持具の変形を利用した低重心型二輪移動ロボットの走破性向上 岐阜高専 ○翠 健仁、小林 義光、愛知工業大学 奥川 雅之 1E4-3 倒立振り制御を用いた歩行空間に親和性のある座り乗り式小型パーソナルモビリティの開発 中央大学 ○猿渡 誠也、芝浦工業大学 山中 海、中央大学 石井 眞二、芝浦工業大学 佐々木 毅、中央大学 橋本 秀紀 1E4-4 リアクションホイールを用いたホッピングロボットの空中姿勢制御 東京電機大学 ○野村 友理香、大塚 龍太郎、石川 潤 1E4-5 先端テーパ型円形断面機構 東北大学 ○小松 洋音、高根 英里、藤田 政宏、野村 陽人、小島 匠太郎、多田 隼 建二郎、昆陽 雅司、田所 諭 1E4-6 壁との接触を利用したクローラロボットの階段上の旋回動作 東北大学 ○大橋 勇斗、小島 匠太郎、大野 和則、鈴木 高宏、濱田 龍之介、田所 諭 1E4-7 柔軟索状体の胴体浮上安定化手法の提案 東北大学 ○安部 祐一、東北大学/福島県ハイテクプラザ 安藤 久人、東北大学 神尾 柊太、昆陽 雅司、多田 隼 建二郎、田所 諭</p>	<p style="text-align: center;">1F4</p> <p style="text-align: center;">廃炉・廃止措置のための 技術開発とシステム インテグレーション (3)</p> <p style="text-align: center;">17:00-18:30</p> <p style="text-align: center;">田村 雄介 (東京大学) 昆陽 雅司 (東北大学)</p> <p>1F4-1 受動的な回転運動を行う牽引カメラによる時系列画像からの3次元復元の検証 会津大学 ○巖田 築、成瀬 継太郎、中村 啓太 1F4-2 ロボット遠隔操作のための3次元測域センサを用いた俯瞰映像上での障害物提示 東京大学 ○粟島 靖之、小松 廉、藤井 浩光、田村 雄介、山下 淳、淺間 一 1F4-3 遠隔操作時における一体感獲得のための対象物姿勢誤差の検知限測定 神戸大学 ○田中 水輝、横小路 泰義 1F4-4 複数クローラロボットのRSNP 遠隔操作システムの構築と基礎実験 芝浦工業大学 ○安田 福啓、瀬沼 隆遠、IRID/東芝 齊藤 真祐、芝浦工業大学 松日 榮 信人 1F4-5 動作範囲に制限のあるマスタアームによる直感的遠隔操縦法の検討 神戸大学 ○片山 雷太、水谷 慶、横小路 泰義</p>	<p style="text-align: center;">1G4</p> <p style="text-align: center;">水中・海中システムと その応用 (2)</p> <p style="text-align: center;">17:00-19:15</p> <p style="text-align: center;">相良 慎一 (九州工業大学) 坂上 憲光 (東海大学)</p> <p>1G4-1 ビデオトランセクト法の実施を目的とした水中ロボットの開発 岩手大学 ○佐藤 和幸、高木 基樹、三好 扶 1G4-2 海中観測センサネットワークノードのための付着藻類除去用ワイバ機能の検討 東京電機大学 ○池田 航平、鈴木 剛、琉球大学 山城 秀之、富山県立大学 澤井 圭、沖縄工業高等専門学校 武村 史朗、日本原子力研究開発機構 川端 邦明 1G4-3 泳動作による移動が可能な6脚ロボットの開発 岩手大学 ○佐藤 翔太、高木 基樹、三好 扶 1G4-4 弾性板の共振を用いた水中ロボットにおける振動モータの回転数制御 首都大学東京 ○三鼓 貴史、稲葉 亜佑美、武居 直行、筑波大学 望山 洋 1G4-5 水中可視光通信技術を用いた水中環境計測の検討 (株) 沖縄海洋工機開発 上間 英樹、(株) 沖縄海洋工機開発 上間 英樹、玉城 佳奈、沖縄工業高等専門学校 ○武村 史朗 1G4-6 AR マーカーの水中における位置姿勢推定手法 岩手大学 ○高木 基樹、三好 扶 1G4-7 サンゴ被度の自動検出に向けたテクスチャ解析 香川大学 ○松田 朝陽、奥田 雄大、高橋 悟、日本原子力研究開発機構 川端 邦明、沖縄県環境科学センター 小笠原 敬 1G4-8 操縦が容易な双腕水中ロボット用マスタースレーブ型操作器の開発 九州工業大学 ○相良 慎一、沖縄工業高等専門学校 武村 史朗 1G4-9 実地試験に向けた水槽底掃除ロボットに関する研究 岩手大学 ○小山 猛、米倉 達郎、萩原 義裕、明石 卓也、金 天海、佐々木 誠、高木 基樹、三好 扶</p>	<p style="text-align: center;">1H4</p> <p style="text-align: center;">レスキューを題材にした ロボットコンテスト (1)</p> <p style="text-align: center;">17:00-18:45</p> <p style="text-align: center;">奥川 雅之 (愛知工業大学)</p> <p>1H4-1 第16回レスキューロボットコンテストにおける岡山県立大学ロボット研究サークル「メヒャ!」の取り組み 岡山県立大学 ○岸本 祐典、萬代 修平、今井 秋介、三股 亮斗、河田 尚孝、関根 悠太、久富 彩音、小林 倫貴、保延 渉、松本 明、城崎 和輝、牧野 和倫、福田 忠生、瀬島 吉裕、山内 仁 1H4-2 松江高専「MCT」におけるレスキューロボットコンテストに向けた移動機構の開発 松江高専 ○三好 圭一郎、新田 歩、齊藤 陽平、本間 寛己 1H4-3 第16回レスキューロボットコンテストに向けた松江高専「MCT」の取り組み 松江工業高等専門学校 ○新田 歩、三好 圭一郎、齊藤 陽平、本間 寛己 1H4-4 第16回レスキューロボットコンテスト競技結果をもとにした長湫ボーダーズのロボット技術に関する考察 愛知工業大学 ○佐野 佑史、奥川 雅之、鈴木 優太、尾藤 大樹、村瀬 三寿希、若山 明弘、外山 拓哉 1H4-5 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 (第2報) 神戸大学 ○福井 喜一郎、中辻 秀憲、片山 雷太 1H4-6 第16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 竹内 優佳子、○鶴飼 健矢、小松 周輝、八木 雅彦、吉岡 宏樹、園田 大樹 1H4-7 「いつでも どこでも だれでも ベストパフォーマンス」を実現するセンサ・デバイス開発 大阪工業大学 ○山本 碧土、森 慎司、神戸 健汰</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(木) 第4スロット

第I室	第J室	第K室	第L室
1I4	1J4	1K4	1L4
人工筋肉を目指したソフトアクチュエータ・センサ(4)	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	快適生活支援技術～人間と環境と人工物の調和～(4)	共創システム(4)
17:00-18:30	17:00-18:45	17:00-19:00	17:00-18:30
釜道 紀浩 (東京電機大学) 高木 賢太郎 (名古屋大学)	榎木 哲夫 (京都大学) 横小路 泰義 (神戸大学) 野田 哲男 (三菱電機)	牧野 浩二 (山梨大学) 今津 篤志 (大阪市立大学) 稲垣 克彦 (東海大学)	上浦 基 (東京電機大学) 村上 久 (神奈川大学)
1I4-1 形状記憶ポリマーを用いた力覚センサの誤差補正のための温度制御と構造評価 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 1I4-2 形状記憶ポリマーの温度による剛性変化を利用した触覚センサの作製と評価 九州工業大学 ○長田 拓、高嶋一登、名城大学 向井 利春 1I4-3 イオン導電性高分子金属接合体センサの変形状態に対する出力応答性 和歌山大学 ○石原 大地、菊地 邦友 1I4-4 IPMC センサの物理原理に基づく状態空間モデルに関する研究 名古屋大学 ○武田 惇、高木 賢太郎、西安交通大学 朱 子才、産業技術総合研究所 安積 欣志	1J4-1 実生産装置と仮想ワークを組合せた実仮想融合検証技術 三菱電機株式会社 ○永谷 達也 1J4-2 配電作業用ロボットにおける工具箱上のボルトの把持 名城大学 ○加藤 由希子、小池 元輝、倉部 紘一、神野 晃治、山下 恭平、鬼頭 一将、辰野 恭市 1J4-3 位置・姿勢・力・モーメントのハイブリッド制御 工学院大学 ○滝口 祥、黄 慶九 1J4-4 姿勢を考慮した人間・ロボットネットワークの分散協調制御に関する一考察 金沢工業大学 ○小山 瞭、河合 宏之、村尾 俊幸、東京工業大学 畑中 健志 1J4-5 空気圧駆動ロボットのためのインフレーター構造膨張数値シミュレーション開発 九州大学 ○江頭 飛鳥、河村 晃宏、東京大学 金 度演、立命館大学 金 慧鍾、川村 貞夫、九州大学 倉爪 亮 1J4-6 不安定姿勢でのリリース動作を許容した平行グリップによる部品の姿勢遷移操作の計画 立命館大学 ○川井 颯人、土橋 宏規 1J4-7 汎用ピッキング用ハンドに求められる機能を明確化するための既存ロボットハンドによる把持試験 神戸大学 ○高松 駿太、横小路 泰義	1K4-1 顔への局所的皮膚感覚刺激が心身に及ぼす影響 奈良女子大学 ○喜多 萌子、柴原 舞、佐藤 克成 1K4-2 左右非対称の下肢リハビリ機器の開発 東京工科大学 ○呉 発健、余 錦華、三田 俊裕、産業技術大学院大学 橋本 洋志 1K4-3 頭部加速度を考慮した脳血流量による認知負荷推定法の精度向上 東京電機大学 ○村田 祐輔、鈴木 聡 1K4-4 腕重力負荷削減機器の制御システムのモデリング 東京工科大学 ○濱野 瑛、アブドゥルモフセン マハラン、大山 恭弘、三橋 郁 1K4-5 生体電気インピーダンスを用いた手首関節動作の判別 大阪工業大学 ○仲池 祥博、小林 裕之 1K4-6 小型犬を対象とした後肢リハビリ効果定量評価法 関西学院大学 ○真鍋 勝、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 1K4-7 同伴者との協調移動を目的とした車いすロボットの移動法 関西学院大学 ○高川 翔、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 1K4-8 サーボブレーキを用いたパッシブ支援車椅子の開発 関西学院大学 ○岩城 政宏、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	1L4-1 ミナミコメツキガニにおける集団からの離脱行動 早稲田大学 ○都丸 武宜、神奈川大学 村上 久、早稲田大学 郡司 ベギオ幸夫 1L4-2 蟻の探索における目印の使われ方と学習過程の関係性 岡山大学 ○崎山 朋子、早稲田大学 郡司 ベギオ幸夫 1L4-3 真性粘菌変形体の数理モデルを用いた学習モデルの検討 総合研究大学院大学 ○谷 伊織 1L4-4 複雑ネットワークにおける要素の性質と要素間の繋がり関係 東京工業大学 ○小川 健一郎、天野 俊一、三宅 美博 1L4-5 身体リズム同調が教授・学習と脳活動同調に与える影響 東北大学 ○野澤 孝之、榎 浩平、山崎 翔平、河田サントス ケルシ人美、河田サントス ナタシャ百合子、佐々木 結咲子、池田 純起、Kulason, Kay、平野 香南、鄭 媽婷、川島 隆太 1L4-6 講師-受講者間コミュニケーションにおける身体動作の時空間パターンの解析 金沢工業大学 ○山本 知仁、木村 匡利、東京工業大学 三宅 美博

※ 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(木) 第4スロット

第M室	第N室	第O室	
1M4	1N4	1O4	
ホームロボット&システム(2)	RTミドルウェアコンテスト2016(4)	フレキシビリティを含む技術を核とした人と人とのインテグレーション(4)	
17:00-18:45	17:00-18:30	17:00-18:30	
三浦 純 (豊橋技術科学大学) 吉見 卓 (芝浦工業大学)	大原 賢一 (名城大学)	川福 基裕 (大同大学)	
1M4-1 料理ロボットのためのパンへのペースト塗付作業 電気通信大学 ○長野 恵典、福島洋、末廣 尚士、工藤 俊亮 1M4-2 布の変形と伸縮性を考慮したTシャツのハンガーかけ作業の実現 信州大学 ○小石原 洋介、山崎 公俊、奈良先端科学技術大学院大学 松原 崇充 1M4-3 風呂敷包みにおける結び動作の手先姿勢記述 電気通信大学 ○岩瀬 元、工藤 俊亮、末廣 尚士 1M4-4 適切な置く位置を提示するTシャツの折りたたみシステム 金沢工業大学 ○市川 智章、澁谷工業株式会社 大坂 綱一、金沢工業大学 小暮 潔 1M4-5 双腕ロボットによる衣類ボタンかけのための衣服と専用道具の操作 奈良先端科学技術大学院大学 ○尾中 哲哉、丁 明、高松 淳、小笠原 司、Von Drigalski Felix 1M4-6 折り紙ロボットによる袋折り手法の提案 電気通信大学 ○中道 悠太、工藤 俊亮、末廣 尚士 1M4-7 双腕ロボットによる紙揃え作業 電気通信大学 ○山下 貴裕、工藤 俊亮、末廣 尚士	RTミドルウェアコンテスト2016 表彰式	1O4-1 近似偏微分方程式モデルに基づく単純なスロッシング制御則について 名古屋大学 ○椿野 大輔、伊藤 徳哉、JAXA 藤本 圭一郎 1O4-2 ロボット用パラレルワイヤ教示装置におけるポテンシャル法を用いた特異点回避法 名古屋工業大学 ○犬塚 秀紀、中西 朋也、Nguyen, Quang, Vy、森田 良文、あいち産業科学技術総合センター 酒井 昌夫 1O4-3 柔軟性の特性に着目した柔軟マニピュレータの省エネルギー軌道計画法 旭川高専 ○阿部 晶 1O4-4 絶対節点座標法を用いた複数のフレキシブルリンクから構成される制御系についての検討 青山学院大学 ○菅原 佳城、秋田大学 工藤 永幸	

※ 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)

第A室	第B室	第C室	第D室
<p>2A1</p> <p>触覚・力覚(4) 触覚センサ2</p> <p>9:15-11:00</p> <p>梶本 裕之(電気通信大学)</p>	<p>2B1</p> <p>つくばチャレンジ 2016:市街地における 自律移動ロボットの公 開走行実験(5)</p> <p>9:30-11:00</p> <p>伊藤 恒平(金沢工業高等専 門学校) 倉鋪 圭太(大阪大学) 赤井 直紀(名古屋大学)</p>	<p>2C1</p> <p>空間知(1)</p> <p>9:00-11:00</p> <p>和田 一義(首都大学東京) 大原 賢一(名城大学)</p>	<p>2D1</p> <p>エージェント・シンセ シス・エンジニアリン グの設計・応用(1)</p> <p>9:30-11:00</p> <p>山本 雅人(北海道大学) 川上 敬(北海道科学大学)</p>
<p>2A1-1 ひずみゲージ埋め込みゴム製人工皮膚層のセンシングメカニズム 筑波大学 ○鷺谷 知洋、望山 洋 2A1-2 ロボット皮膚への触覚付与を目指した光ファイバ機械受容素子の試作 創価大学 ○山崎 大志、西山 道子、渡辺 一弘 2A1-3 透明柔軟樹脂を用いた光学式触覚センサの開発と性能評価 福山大学 ○伍賀 正典 2A1-4 ウェアラブル皮膚振動センサの締め付け力によるセンサ出力への影響 名工大 ○吉田 智哉、名工大/JST、さきがけ 田中 由浩、名工大 佐野 明人 2A1-5 硬さの記録・再現デバイスを用いた触り方と硬さの記憶に関する研究 愛知工科大学 ○富岡 俊哉、永野 佳孝、鈴木 佑典、名古屋工業大学 藤本 英雄 2A1-6 形状の異なる接触子を用いた食感センサの計測特性 神戸大学 ○西久保 大輔、中本 裕之、小林 太 2A1-7 布帛のべたつき感の定量的評価方法の提案 奈良女子大学 ○米山 理子、喜多 萌子、柴原 舞、佐藤 克成</p>	<p>2B1-1 超低重心6輪独立懸架ローバーの画像情報による自律走行 金沢工業高等専門学校 ○佐々井 翔也、戸淵 健、畠中 和久、剣崎 健太郎、北山 天斗、澤田 茂人、伊藤 恒平 2B1-2 透明な外装内にカメラを搭載した安全な屋外自律移動ロボットの開発 宇都宮大学 ○柿木 泰成、土方 優明、尾崎 功一 2B1-3 クローラー型電動車椅子 UNiMO による「つくばチャレンジ」への挑戦 金沢工大 ○出村 公成、永島 一輝、吉田 颯、土田 嵩也、木村 農次朗、榎本 光洋、岩崎 稜 2B1-4 屋外自律走行のための GIST 特徴量に基づく画像からの地点認識 大阪大学 ○倉鋪 圭太、田頭 侑土、池田 智裕 2B1-5 つくばチャレンジ 2016 における名古屋大学の取組 名古屋大学 ○赤井 直紀、Hatem Darweesh、太田 裕貴、Adi Sujiwo、橋川 雄樹、安藤 智仁、山田 献二郎、Luis Yoichi Morales、竹内 栄二郎、二宮 芳樹、防衛大学校 富沢 哲雄、東京大学 加藤 真平</p>	<p>2C1-1 Deep Learning による把持動作を考慮した道具身体化モデルの学習と動作生成 早稲田大学 ○金 紀泰、早稲田大学/日本学術振興会 高橋 城志、早稲田大学 尾形 哲也、菅野 重樹 2C1-2 画像処理および RFID タグを用いた店舗内商品認識システムに関する提案 筑波大学 ○飯塚 正樹、中内 靖 2C1-3 下肢関節角度変化の低次元化に基づく歩行路形状識別に関する研究 東京理科大学 ○澤留 朗、産業技術総合研究所 多田 充徳、東京理科大学 竹村 裕 2C1-4 人と人をつ結びつける対話ロボット開発に向けた人同士の会話の解析 首都大学東京 ○相澤 秀和、岩崎 真也、五味 怜央奈、下川原 英理、山口 亨 2C1-5 対話ロボット構築に向けた対話ログのフィルタリング手法の検討 首都大学東京 ○平田 和暉、下川原 英理、トヨタ自動車株式会社 高谷 智哉、首都大学東京 山口 亨 2C1-6 興味関心の抽出に向けた iBeacon を用いた対象地点情報および滞在時間の取得と解析 首都大学東京 ○本橋 幸治、下川原 英理、鈴木 葵、香港中文大学 陳 苑茵、首都大学東京 山口 亨 2C1-7 ユーザの指先動作を用いた安心指向インタフェースのための画像処理による顔の向き検出 首都大学東京 ○山下 太成、田村 英地、小久保 善史、下川原 英理、山口 亨 2C1-8 空間型ロボット構築のためのパネルモジュールの提案 名城大学 ○大江 涼介、水谷 悠志、ミサワホーム総合研究所 西尾 英樹、富田 晃夫、名城大学 大原 賢一</p>	<p>2D1-1 進化学習を用いた慣性ロータ付き自動二輪車型モデルの転倒防止システムの構築 北見工業大学 ○櫻井 仁貴、渡辺 美知子、鈴木 育男、岩館 健司、北海道情報大学 古川 正志 2D1-2 水田除草用ロボットに用いるロッド車輪の土による掘り起こし体積の調査 会津大学 ○大山 良明、松本 拓、中村 啓太、成瀬 継太郎 2D1-3 JSP に対するタブーサーチ法におけるタブーリストの長さと探索性能の関係 北海道大学 ○斎藤 涉、横山 想一郎、飯塚 博幸、山本 雅人 2D1-4 温度管理型育苗システムによるランナー育成 福岡工大 ○中村 雅俊、兵頭 和幸 2D1-5 LSD-SLAM を用いたマルチコプタの自律飛行システムの開発 琉球大学 ○村岡 克弥、山田 孝治、遠藤 聡志</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16日(金) 第1スロット

第E室	第F室	第G室	第H室
2E1	2F1	2G1	2H1
移動ロボットの制御と 実装 (3)	移動ロボット機構 (1)	ロボット・セラピー・ システム	レスキューを題材にし たロボットコンテスト (2)
9:30-11:00	9:30-11:00	9:30-11:00	9:30-11:00
<p>竹岡 年延 (弘前大学) 橋口 宏衛 (大同大学) 渡辺 敦志 (東北大学)</p>	<p>多田 隼 建二郎 (東北大学) 永谷 圭司 (東北大学)</p>	<p>木村 龍平 (帝京科学大学)</p>	<p>大金 一二 (新潟工科大学)</p>
<p>2E1-1 自己診断やクラウドの情報を 利用したドローンのダイナミック 経路計画 大同大学 ○渡邊 貴紳、橋口 宏衛 2E1-2 ドローン制御のための位置 情報モニタリングシステム 大同大学 ○多田 尚恭、橋口 宏衛 2E1-3 地上および天井移動する2 輪型4ロータヘリコプタの自動制 御 名古屋工業大学 ○塚田 大貴、尾崎 耕平、山田 学 2E1-4 壁面移動する2輪型4ロー タヘリコプタの自動制御 名古屋工業大学 ○尾崎 耕平、塚田 大貴、山田 学 2E1-5 2輪型マルチコプタの制御 と応用に関する研究 名古屋工業大学 ○伊藤 峻、尾崎 耕平、塚田 大貴、山田 学 2E1-6 マルチコプターにおける 赤 外線温度センサを用いた人検知シ ステム 東京理科大学 ○平岩 尚己、加藤 清敬、芝浦工業大学 Chinthaka, Premachandra</p>	<p>2F1-1 テザー牽引を用いた小型移 動ロボットの斜面走行に関する研 究 東北大学 ○多々納 壮、渡辺 敦志、 永谷 圭司 2F1-2 水平維持機構を有した垂直 クローラ型階段昇降機の開発 千葉工業大学 ○青山 雅規、米田 完 2F1-3 柔軟半球足を持つ二足歩行 ロボットの開発 九州大学 ○丸林 央樹、田原 健二 2F1-4 省自由度2足歩行ロボット における姿勢制御に関する研究 日本工業大学 ○車谷 亮祐、岡部 勇輝、滝田 謙介 2F1-5 ロコモーションのための電 空ハイブリッド人工筋の提案 大阪大学 ○進 寛史、TU Darmstadt Zhao, Guoping, Sharbafi, Maziar, Ahmad、大阪大学 池本 周平、細 田 耕、TU Darmstadt Seyfarth, Andre</p>	<p>2G1-1 Keynote[1] ロボット・セラ ピーネットワークの提案 筑波学院大学 ○浜田 利満 2G1-2 ロボットの主観的重量感覚 と実重量の齟齬による心理的影響 株式会社日本自動車部品総合研究 所/名古屋工業大学 ○林 里奈、名 古屋工業大学 加藤 昇平 2G1-3 コミュニケーションロボッ トにおける待機時の眼球制御手法 の提案 埼玉工業大学 ○黒須 亮成、橋本 智己 2G1-4 「パロ」介在による、行動障 碍改善の試みについて 栃木県立のざわ特別支援学校 ○須 藤 典子 2G1-5 高齢化社会と向き合う日本 における介護ロボット ハイデルベルク大学 ○ラートマン マーティン</p>	<p>2H1-1 第16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、愛知工業 大学 奥川 雅之、広島工大 宗澤 良 臣、岡山県立大学 山内 仁、阪府高 専 土井 智晴、近畿大学 大坪 義一、 マッシュ 杉山 智章、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 2H1-2 第16回レスコンでのチー ム間通信の分析とSocket.IOを使っ た主審用ダミヤンインジケータの 開発 大阪電気通信大学 ○鎌田 崇史、矢 野 大貴、小枝 正直 2H1-3 第16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 2H1-4 第16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 ムとロボット機構ごとの評価 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 榎永 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 2H1-5 ヒト型レスキューロボッ トコンテスト2016と搭載カメラ遠 隔操縦の促進 産業技術短期大学 ○二井見 博文、 松原 孝典、ヒト型レスキューロ ボットコンテスト実行委員会 佐竹 洋輔、立花 勢司、坂倉 弘一、関西 大学 廣岡 大祐、大阪電気通信大学 小枝 正直、升谷 保博 2H1-6 ヒト型レスキューロボッ トコンテストにおいて用いたシーム レスな歩行と簡易マスタースレー ブ 大阪工業大学 ○近藤 隆路</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
システムから見た社会インフラの維持管理 (1)	【ジョイントセッション】天体観測のためのシステムインテグレーション (1)	快適生活支援技術～人間と環境と人工物の調和～ (5)	人間機械共存システムの操作支援制御技術 (1)
9:30-11:00	9:30-11:00	9:00-11:00	9:00-11:00
佐野 恵美子 (三菱電機)	入部 正継 (大阪電気通信大学) 菅原 雄介 (東京工業大学)	牧野 浩二 (山梨大学) 小林 裕之 (大阪工業大学) 三橋 郁 (東京工科大学)	寺嶋 一彦 (豊橋技術科学大学) 内山 直樹 (豊橋技術科学大学) 亀崎 允啓 (早稲田大学)
2I1-1 Keynote[2] 港湾インフラのASETマネジメントの実現に向けて 東京工業大学 ○岩波 光保 2I1-2 点検作業支援のためのGNSSとPDRを統合した測位システムの検討 創価大学 ○栗本 大輝、山崎 大志、株式会社コアシステムジャパン 佐々木 博幸、創価大学 渡辺 一弘 2I1-3 光干渉法を利用した振動センサの原理検証と応用可能性 東京工業大学 ○大江 優作、木村 仁、伊能 教夫、白山工業株式会社 平山 義治、吉田 稔 2I1-4 加速度および傾斜計測を利用した梁のたわみ推定の数値的検討 東京大学 ○長山 智則、Zhang Chunbo 2I1-5 コンクリート橋梁を通行する車両の重量評価手法 福井大学 ○鈴木 啓悟、伊藤 拓、日本ピーエス (研究当時福井大学) 藤田 彩音	2J1-1 Keynote[2] 天体観測装置開発における技術的課題 京都大学 ○栗田 光樹夫、大阪電気通信大学 入部 正継 2J1-2 Keynote[2] 自動化システムの課題 ○野田 哲男、信州大学 河村 隆、東京工業大学 菅原 雄介	2K1-1 歩行支援機能付きパーソナルモビリティの開発 東洋大学 ○小野澤 正紘、横田 祥、関西学院大学 中後 大輔、東海大学 村松 聡、産業技術大学院大学 橋本 洋志 2K1-2 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、東海大学 村松 聡、産業技術大学院大学 橋本 洋志 2K1-3 複数ドローンを用いたケーブル・チューブの協調曳航による送液システム 東洋大学 ○鈴木 聖也、横田 祥、関西学院大学 中後 大輔、東海大学 村松 聡、産業技術大学院大学 橋本 洋志 2K1-4 ドローンを用いた蜂の巣駆除を目指した追従飛行法 東洋大学 ○内田 圭祐、横田 祥、関西学院大学 中後 大輔、東海大学 村松 聡、産業技術大学院大学 橋本 洋志 2K1-5 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、関西学院大学 中後 大輔、東海大学 村松 聡、産業技術大学院大学 橋本 洋志 2K1-6 受動車輪を用いたパワーアシスト台車の下り坂における速度抑制 東海大学 ○平岡 信武、野原 健斗、稲垣 克彦 2K1-7 受動関節と受動車輪を用いた1自由度パワーアシスト台車の試作 東海大学 ○野原 健斗、平岡 信武、稲垣 克彦 2K1-8 歩行車による段差斜め乗り越えの解析 大阪市立大学 ○益田 湧麻、今津 篤志	2L1-1 操作型作業機械の知能化に関する研究 早稲田大学 ○亀崎 允啓、佐藤 淳平、小山 慎哉、豊橋技術科学大学 三好 孝典、川崎 雄大、前田 克久 2L1-2 マルチラテラルデバイス使用時の通信遅延による感覚への影響評価 函館工業高等専門学校 ○清水 広一、小山 慎哉、豊橋技術科学大学 三好 孝典、川崎 雄大、前田 克久 2L1-3 人間・ロボット協調作業のための繰り返し学習による可変ダンピング制御 防衛大学校 ○山脇 輔、石川 裕規、八島 真人 2L1-4 歩行補助ロボットの軌道計画に対する学習制御 名古屋大学 ○高橋 史哉、香川 高弘、宇野 洋二 2L1-5 位置決めしやすいパワーアシストシステムの制御 東海大学 ○吉越 舟、稲葉 毅 2L1-6 直感的なティーチングを可能にする卓上小型ロボットアーム用操作入力インターフェイスの開発 埼玉大学 ○楓 和憲、綿貫 啓一、村松 慶一、浅賀 裕介、椿本チエイン 大志茂 純、アルファテクノ 富山 則保 2L1-7 人の動作意図を考慮したロボットの操作システムの設計と実装 工学院大学 ○秋本 優樹、羽田 靖史 2L1-8 手術具操作訓練システムの提案 愛知工科大学 ○木俣 光貴、永野 佳孝

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

12月16日(金) 第1スロット

第M室	第N室	第O室	
2M1	2N1	2O1	
消防防災とシステムインテグレーション(1)	スポーツ応用システム(1)	心身の働きを支援するシステム・計測・制御(1)	
9:30-11:00	9:15-11:00	9:00-11:00	
天野 久徳 (消防庁消防研究センター)	池田 篤俊 (近畿大学) 吉武 康栄 (鹿屋体育大学) Minoru Shinohara (Georgia Institute of Technology)	高嶋 淳 (国立障害者リハビリテーションセンター研究所) 森 貴彦 (湘南工科大学)	
2M1-1 Keynote[2] 熊本地震による土砂災害現場における捜索救助活動 消防庁消防研究センター ○新井場 公德、土志田 正二、尾川 義雄 2M1-2 Keynote[2] 石油化学プラント爆発・火災対策用消防ロボットシステムの研究開発 消防庁消防研究センター ○天野 久徳、佐伯 一夢、内藤 浩由、村上 明伸	2N1-1 退屈な筋力トレーニングからの脱却の提案 奈良先端大 ○カプラン オラル、武富 貴史、京大 山本 豪志朗、奈良先端大 プロブスキ アレクサンダー、サンドア クリスチャン、加藤 博一、鹿屋体育大学 吉武 康栄 2N1-2 アンサンブル学習によるウェイトトレーニング質判定のための慣性センサ装着箇所検討 国立スポーツ科学センター ○大前 佑斗、伊藤 浩志、中川 康二、田村 尚之、スポーツセンシング 櫻井 義久 2N1-3 短距離走トレーニングのための三次元床反力の提示方法の検討 奈良先端科学技術大学院大学 ○大内 勇磨、武富 貴史、京都大学 山本 豪志朗、鹿屋体育大学 吉武 康栄、奈良先端科学技術大学院大学 サンドア クリスチャン、加藤 博一 2N1-4 上肢動作の安定性向上を目的としたトレーニング装置の開発 近畿大学 ○北村 勇希、鹿屋体育大学 吉武 康栄、Georgia Tech Minoru Shinohara、近畿大学 池田 篤俊 2N1-5 下肢陰圧装置によって上肢運動能力が一過性に向上する可能性 Army College of Medical Sciences, India Shekhar, Atul, Georgia Institute of Technology, USA Wibonele, Benjamin, Sowda, Gautam, ○Shinohara, Minoru 2N1-6 自転車ロードレースにおける高速ダウンヒルコーナリング技能の獲得支援 早稲田大学 ○上林 周平、上杉 繁 2N1-7 スポーツ傷害サーベイランスとビデオサーベイランスを用いた野球顔面部傷害の分析 産業技術総合研究所 ○楠本 欣司、北村 光司、西田 佳史、日本スポーツ振興センター 米山 尚子、緑園こどもクリニック 山中 龍宏	2O1-1 バイオメカニクスに基づくスポーツトレーニング法の研究: 推定筋張力を用いたあん馬旋回運動の解析 東京大学 ○山田 文香、池上 洋介、中村 仁彦 2O1-2 他者鉗子操作を疑似体験することによる操作感覚の獲得を目指した手術訓練システム 福岡工業大学 ○元土肥 久美子、徳安 達士、大分大学 草野 徹、岩下 幸雄、白石 憲男、猪股 雅史、北野 正剛 2O1-3 金型磨きデータを基にした金型磨き技能の分析 近畿大学 ○辻合 真也、五百井 清、大坪 義一 2O1-4 運転操作と状況の時系列相関性に基づく提示すべき認知対象選択手法の検討 熊本高専 ○福田 晃己、橋本 幸二郎、松尾 和典、名古屋大学 舟洞 佑記、道木 慎二 2O1-5 Raspberry Pi を用いた筋電信号による上肢動作推定に関する研究 佐賀大学 ○林 喜章、平田 淳 2O1-6 指尖容積脈波と血中乳酸値を用いた生体情報に基づく長時間運転の疲労評価手法に関する研究 三重大学 ○山田 純、小村 到、早川 聡一郎、池浦 良淳 2O1-7 作業空間のエリア分割密度におけるロボットアームの操作性 山陽小野田市立山口東京理科大学 池田 毅、○田中 良樹、平尾 祥樹 2O1-8 仮想壁を利用した立位機能評価システム 横浜国立大学 ○坂田 菜実、島 圭介、広島大学 島谷 康司、産業医科大学 泉 博之	

※ 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(金) 第2スロット

第A室	第B室	第C室	第D室
2A2	2B2	2C2	2D2
触覚・力覚(5) 触覚ディスプレイ2	つくばチャレンジ 2016：市街地における 自律移動ロボットの公 開走行実験(6)	空間知(2)	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)
11:15-12:45	11:15-12:45	11:15-12:45	11:15-12:45
岡本 正吾 (名古屋大学)	出村 公成 (金沢工業大学) 大川 一也 (千葉大学)	和田 一義 (首都大学東京) 大原 賢一 (名城大学)	成瀬 継太郎 (会津大学) 羽倉 淳 (岩手県立大学)
2A2-1 振動提示による打撃音源の前後位置知覚の改変 電気通信大学 ○岡崎 龍太、梶本 裕之 2A2-2 機能的電気刺激を用いたバイラテラル制御系の比較 埼玉大学 ○水上 直人、北村 知也、溝口 寛人、境野 翔、辻 俊明 2A2-3 釣りのバリアフリー化を目指すした釣り補助機の開発 函館工業高等専門学校 ○工藤 勇人、中村 尚彦、浜 克己、鈴木 学、熊本高等工業専門学校 大塚 弘文 2A2-4 反発力提示機構を用いた没入型視触覚VR環境における疑似力覚的硬さ提示 東京大学 ○松本 大知、Zhu Ya、田中 雄也、山崎 喬輔、長谷川 圭介、牧野 泰才、篠田 裕之 2A2-5 偏加速度振動による疑似力覚における知覚マスキングの関与可能性について 電気通信大学/日本学術振興会 ○中村 拓人、電気通信大学 梶本 裕之 2A2-6 ウェアラブル触覚ディスプレイのための柔軟二次元通信シート上の分布アクチュエータへの無配線多重給電 東京大学 ○野田 聡人、田島 優輝、篠田 裕之	2B2-1 実環境下における自律移動ロボットの走行制御およびディープラーニングによる人物探索 芝浦工業大学 ○小林 泰生、日向 誠、由井 庸介、野沢 拓史、平谷 拓也、内村 裕 2B2-2 つくばチャレンジ2016における土浦プロジェクトの取組み 土浦プロジェクト ○阪東 茂、中林 達彦、川本 駿、阪東 華子 2B2-3 つくばチャレンジ2016における信号機及び探索対象者の深層学習による認識の試み 筑波大学 ○重松 康祐、小西 裕一、坪内 孝司、諏訪部 純、満留 諒介、伊達 央、大矢 晃久 2B2-4 つくばチャレンジ2016における信号機及び探索対象者認識のための疑似画像を併用した深層学習 筑波大学 ○小西 裕一、重松 康祐、坪内 孝司、諏訪部 純、満留 諒介、伊達 央、大矢 晃久 2B2-5 深層学習の画像解析による横断歩道と信号位置の検出および信号色の識別 千葉大学 ○井関 統、大川 一也 2B2-6 モジュール型コンピュータを搭載したつくばチャレンジ用ロボットの開発 千葉大学 ○中易 隆太郎、倉島 一輝、大川 一也	2C2-1 <i>Keynote[2]</i> Future Convenience Store Contest I 首都大学東京 ○和田 一義、工学院大学 鈴木 敏彦 2C2-2 <i>Keynote[2]</i> Future Convenience Store Contest II 工学院大学 ○鈴木 敏彦、首都大学東京 和田 一義	2D2-1 ヤコビ行列のプレコンディションによる多目標逆運動学計算法 九州工業大学 ○関段 友哉、林 朗弘、福丸 浩史 2D2-2 花札のプレイヤモデルに関する研究 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 2D2-3 漸進的学習による仮想ロボットの継続的行動獲得 北海道科学大学 ○大江 亮介、川上 敬 2D2-4 畳み込みニューラルネットワークによる局面評価手法を用いたコンピュータHexの開発 北海道大学 ○高田 圭、三菱電機株式会社 本庄 将也、北海道大学 飯塚 博幸、山本 雅人 2D2-5 ヘッドマウントディスプレイを用いたVirtualReality内の歩行による移動 琉球大学 ○比嘉 妃菜子、山田 孝治、遠藤 聡志

※ 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(金) 第2スロット

第E室	第F室	第H室	第I室
<p>2E2</p> <p>移動ロボットの制御と実装(4)</p> <p>11:15-12:45</p> <p>竹岡 年延 (弘前大学)</p> <p>2E2-1 4結合VDP方程式を用いた4足歩行ロボットの歩容制御 室蘭工業大学 ○佐藤 僚太、梶原 秀一、青柳 学、花島直彦 2E2-2 周期入力制御による弾性脚を持つ4脚歩行ロボットの跳躍姿勢安定制御 室蘭工業大学 ○志賀 昂、梶原 秀一、青柳 学、花島直彦 2E2-3 脚車輪ハイブリッド移動ロボットに関する研究 日本工業大学 ○宮田 和也、石山 翔大、滝田 謙介 2E2-4 移動ロボットによるワイヤ協調作業 福岡工業大学 木野 仁、○大町 直輝、山陽小野田市立山口東京理科大学 越智 裕章 2E2-5 4本のワイヤを用いたワイヤ懸垂システムの開発と振動解析 中央大学 ○原田 健太、井上 崇、大隅 久</p>	<p>2F2</p> <p>移動ロボット機構(2)</p> <p>11:15-12:45</p> <p>多田隈 建二郎 (東北大学) 永谷 圭司 (東北大学)</p> <p>2F2-1 可変形ロボットによる転がり移動に関する研究 大阪大学 ○吉田 侑史、石川 将人 2F2-2 ザトウグモ型6足歩行ロボットASURA IIの開発 埼玉大学 ○望月 恒星、渡邊 宗一郎、程島 竜一、琴坂 信哉 2F2-3 二重螺旋移動ロボットの門型脚における着地点検出 室蘭工業大学 ○劉 健、佐々木 大輝、花島 直彦、梶原 秀一、藤平 祥孝、水上 雅人 2F2-4 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、佐藤 健、濱田 拓也、滝田 謙介 2F2-5 動揺低減装置のための劣駆動パラレルリンク機構に関する研究 長崎大学 ○盛永 明啓、山本 郁夫</p>	<p>2H2</p> <p>レスキューを題材にしたロボットコンテスト(3)</p> <p>11:15-12:45</p> <p>横小路 泰義 (神戸大学)</p> <p>2H2-1 Rapidly Manufactured Robot League参加を想定とした小型受動クローラロボットの走破性評価 愛知工業大学 ○寺本 大晟、奥川 雅之、渡邊 彩夏、東 拓野 2H2-2 ロボカップ世界大会2016競技結果をもとにした受動適応クローラロボットScottの性能評価 愛知工業大学 ○鈴木 壮一郎、奥川 雅之、三浦 洋靖、渡邊 彩夏、竹村 秀太、寺本 大晟 2H2-3 ロボカップジャパンオープンにおける名古屋工業大学「NITRo」の取り組み 名古屋工業大学 ○木谷 真、横谷 知基、浅見 瞭、伊藤 雅俊、澤井 泰彦、佐藤 徳孝、森田 良文 2H2-4 レスキューを題材とするロボットコンテストの新しい取り組みと目指すもの 愛知工業大学 ○奥川 雅之、渡邊 彩夏 2H2-5 レスコンロボット操縦体験の経験を活かした救助ロボットの開発 産業技術短期大学 ○野田 卓也、小 舘 彩誠、田井 健太郎、田村 航一、丸本 将大、吉山 純司、森 英喜、二井見 博文 2H2-6 Robocup ジュニアレスキューブリッジリーグにおける日本チームの取り組み 福山大学 ○花見堂 大輔、伍賀 正典、愛知工業大学 寺本 大晟、奥川 雅之、玉川学園 田原 剛二郎</p>	<p>2I2</p> <p>システムから見た社会インフラの維持管理(2)</p> <p>11:15-12:45</p> <p>長山 智則 (東京大学)</p> <p>2I2-1 交流磁界を利用した床版内の鋼構造欠陥検査の検討 三菱電機 ○井上 甚、佐野 恵美子、東 哲史、白附 晶英 2I2-2 炉内壁点検装置のための水平方向カウンタウエイトによる振動抑制機構の開発 東北大学 ○小澤 将生、多田隈 建二郎、岡田 佳都、藤浪 拓海、田所 諭 2I2-3 壁面吸着型マルチコプタに搭載するための打音検査システムの開発 神戸市立工業高等専門学校 中村 友哉、藤本 敏彰、岡田 宙士、○清水 俊彦、大阪大学 池本 周平、神戸市立工業高等専門学校 和田 明浩、宮本 猛 2I2-4 点検作業のためのマルチコプターシミュレータの開発 名城大学 ○林 莉子、岩下 史樹、芦澤 怜史、大原 賢一、市川 明彦、大道 武生、福田 敏男 2I2-5 無人飛行体を用いたインフラ設備外観点検システムのための計測位置算出法 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 2I2-6 地中観測向け合成開口レーダにおける地層クラッタ抑圧方式の検討 三菱電機株式会社 ○高柳 優、星野 越寛、原 照幸</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(金) 第2スロット

第J室	第K室	第L室	第M室
2J2	2K2	2L2	2M2
<p>【ジョイントセッション】天体観測のためのシステムインテグレーション(2)</p> <p style="text-align: center;">11:15-12:45</p> <p>河村 隆 (信州大学) 衣笠 哲也 (岡山理科大学)</p> <p>2J2-1 天体観測のための補償光学システムの開発 大阪電気通信大学 入部 正継、○中村 祐一、京都大学 山本 広大、木野 勝、大阪大学 松尾 太郎、京都大学 栗田 光樹夫 2J2-2 分割主鏡式望遠鏡に用いるナノメートル位置決め制御システムの開発と駆動試験 京都大学 ○木野 勝、金沢大学 軸屋 一郎、上野 幸紀、大阪大学 山田 克彦、京都大学 3.8m 望遠鏡開発グループ 2J2-3 太陽系外惑星観測のための極限補償光学開発I: 補償光学系の設計 京都大学 ○山本 広大、大阪大学 松尾 太郎、京都大学 森本 悠介、大阪電気通信大学 中村 祐一、入部 正継、京都大学 木野 勝</p>	<p>バイオミメティック知能とロボット(1)</p> <p style="text-align: center;">11:15-12:45</p> <p>泉 清高 (佐賀大学) 本仲 君子 (関西大学)</p> <p>2K2-1 多基準に基づく深層学習を用いた顔表情認識 岡山大学 ○マルダン マムティミン、渡辺 桂吾、前山 祥一 2K2-2 点群データに基づく表面共通特徴法の深層学習 岡山大学 マルダン マムティミン、○郎 玉、渡辺 桂吾 2K2-3 ダイレクトフォースフィードバックを用いた位相振動子による三脚ロボットの歩容生成 大阪大学 ○増田 容一、石川 将人 2K2-4 周期入力制御によるパラメータ励振系のエネルギー制御と強制引き込み現象 室蘭工業大学 ○日西 杜夫、梶原 秀一、青柳 学、花島 直彦 2K2-5 昆虫微小脳情報処理を規範とした化学物質漏れ源探索アルゴリズムの構築と評価 東京工業大学 ○志垣 俊介、倉林 大輔 2K2-6 進化的計算手法を用いた論理ゲートネットワークの生成に関する研究 日本工業大学 ○程 贏、滝田 謙介</p>	<p>人間機械共存システム の操作支援制御技術(2)</p> <p style="text-align: center;">11:15-12:45</p> <p>三好 孝典 (豊橋技術科学大学) 稲葉 毅 (東海大学)</p> <p>2L2-1 天井クレーン操作システムにおける提示情報による安全性・操作性への影響に関する研究 豊田高専 ○山内 悠、上木 諭、兼重 明宏、豊橋技術科学大学 三好 孝典、寺嶋 一彦 2L2-2 ぜんまいによるブレーキ回生機構を用いた車輪移動装置の制御と実験検証 豊橋技術科学大学 ○櫻庭 崇紘、内山 直樹、阪口 龍彦 2L2-3 振動要素を有する平面搬送機械の軌道分割を用いた軌道計画の高速化 山梨大学 ○猪股 聖、野田 善之 2L2-4 バンタグラフ機構を用いた下肢用パワーアシストスーツの設計と実験検証 豊橋技術科学大学 ○間宮 祥太郎、高橋 智也、内山 直樹 2L2-5 天井クレーンの障害物衝突回避を可能とする操作支援システムにおけるレーザ測域センサを用いた環境認識 山梨大学 ○原 侑輝、野田 善之 2L2-6 倒立振り子型乗用移動体の半自動操縦に向けた予備的研究 産総研 ○宮腰 清一</p>	<p>消防防災とシステム インテグレーション(2)</p> <p style="text-align: center;">11:15-12:45</p> <p>佐伯 一夢 (消防庁消防研究センター)</p> <p>2M2-1 <i>Keynote[2]</i> 次世代社会インフラ用ロボット開発・導入 先端建設技術センター ○増 竜郎 2M2-2 <i>Keynote[2]</i> CBRN 対応遠隔操縦作業車両システムの研究 防衛装備庁 ○後藤 和久、上村 圭右、成瀬 正啓、渡邊 嵩智、鈴木 洋史、森下 政浩 2M2-3 <i>Keynote[2]</i> 「さがみロボット産業特区」における火山活動対応ロボットの開発 神奈川県産業技術センター ○櫻井 正己</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(金) 第2スロット

第N室	第O室	第X室	
<p>2N2</p> <p>スポーツ応用システム (2)</p> <p>11:15-12:45</p> <p>池田 篤俊 (近畿大学) 吉武 康栄 (鹿屋体育大学) Minoru Shinohara (Georgia Institute of Technology)</p> <p>2N2-1 デジタルヒューマンモデル を用いた動作計測用慣性センサの 最適配置 北海道大学 ○宮島 沙織、産業技術 総合研究所 宮田 なつき、多田 充 徳、北海道大学 田中 孝之、産業技 術総合研究所 持丸 正明 2N2-2 古典舞踊動作の手先軌道に 着目した優美さの定量化 奈良工業高等専門学校 ○中村 匠、 飯田 賢一、東海大学 竹村 憲太郎、 大阪電気通信大学 小枝 正直、和歌 山大学 中村 恭之、大阪工業大学 上田 悦子 2N2-3 RGB-D カメラを用いた投球 動作特定シーン抽出システム 三重大学 ○森井 秀幸、三重大学病 院 坂本 良太、三重大学 野村 由司 彦 2N2-4 セット・フォーム習得支援 RTがフリースロー技能に与える影 響の検証 早稲田大学 ○河田 俊、安田 和弘、 岩田 浩康 2N2-5 足首における慣性と振動計 測を利用した歩行運動の簡易ロギ ング手法の提案 東北大学 ○加藤 佳大、永野 光、 昆陽 雅司、田所 諭 2N2-6 人カロボティクスに基づく 人と環境の持続可能性を考慮した 搭乗型移動ロボットLoMo 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</p>	<p>2O2</p> <p>心身の働きを支援する システム・計測・制御(2)</p> <p>11:15-12:45</p> <p>徳安 達士 (福岡工業大学) 宮本 知加子 (福岡工業大学)</p> <p>2O2-1 多世代間コミュニケーション 促進のためのシェアエージェント システムの開発 筑波大学 ○野口 洋平、田中 文英 2O2-2 Kinectを用いた運動姿勢の 評価支援システム 甲南大学 ○須谷 章宣、田中 雅博 2O2-3 障害者の自立支援を目的 とした7自由度ロボットアーム "Udero"の開発 三重大学 ○田中 栄人、市川 智也、 坂本 良太、矢野 賢一、テクノツ ル株式会社 島田 真太郎 2O2-4 体温調節が困難な障害者の 為の人体熱モデルの検討 国リハ研/東工大 ○滝澤 健太、国 リハ研 硯川 潤、樋口 幸治、奈良 先端大 黄 銘、早稲田大学 田村 俊 世、東工大 倉林 大輔、国リハ研 井上 剛伸、緒方 徹、高嶋 淳 2O2-5 学習促進としての電気刺激 による感覚提示システムの開発 東京大学 ○龍野 翔、早川 智彦、 石川 正俊 2O2-6 日常生活における手の動作 を記録するウェアラブルシステム の開発 奈良先端科学技術大学院大学 ○伊 藤 淳、大阪工業大学 吉川 雅博、 奈良先端科学技術大学院大学 丁 明、高松 淳、産業技術総合研究所 松本 吉央、奈良先端科学技術大 学大学院 小笠原 司</p>	<p>2X2</p> <p>【デモンストレーショ ン・セッション】</p> <p>11:05-13:05</p> <p>川端 邦明 (日本原子力研究 開発機構) 島 圭介 (横浜国大) 松尾 祥和 (函館高専)</p> <p>2X2-1 衝撃吸収機構を内蔵した 偏心揺動型減速機とそれを用いた ヒューマノイドロボット 千葉工業大学 ○牧角 知祥、川崎 文寛、林原 靖男 2X2-2 面状全方向クローラ機構 東北大学 ○高根 英里、藤田 政宏、 野村 陽人、市村 友哉、小松 洋音、 多田 隈 建二郎、昆陽 雅司、田所 諭 2X2-3 Choreonoidを用いた原子力 災害対応向けロボットシミュレー タ 日本原子力研究開発機構 ○磯和 充、鈴木 健太、伊藤 倫太郎、堀内 一憲、川端 邦明 2X2-4 ヘテロコア光ファイバを用 いた無拘束な指動作モニタリング 創価大学 ○伊藤 正彦、小山 勇也、 西山 道子、渡辺 一弘 2X2-5 腰部負担が見えるセンサ内 蔵ウェア 北海道大学 ○土谷 圭央、日下 聖、 田中 孝之、函館高専 松尾 祥和 2X2-6 高齢者の転倒予防を目的 とした振動刺激制御に基づく立位機 能評価システム 横浜国立大学 ○坂田 茉実、島 圭 介、広島大学 島谷 康司、産業医科 大学 泉 博之 2X2-7 HOT 患者の外出支援を行う 酸素機器搬送カートの開発 大阪電気通信大学 入部 正継、○ 松尾 崇裕、東京工業大学 遠藤 玄、 東京女子医科大学 田窪 敏夫 2X2-8 ウェアラブル皮膚振動セン サの応用展開 名古屋工業大学/ JST さきがけ ○ 田中 由浩</p>	

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

12月16日(金) 第3スロット

第A室	第C室	第D室	第E室
2A3	2C3	2D3	2E3
触覚・力覚(6) 触覚の身体性	産業機器オープンネット ワークインタフェース ORiN	エージェント・シンセシス・エンジニアリングの設計・応用(3)	ユニバーサルデザインを考慮したシステム
13:45-15:15	13:45-15:15	13:45-15:15	13:45-15:15
昆陽 雅司(東北大学)	吉田 幸重(株式会社デンソーウェーブ)	山本 雅人(北海道大学) 羽倉 淳(岩手県立大学)	河原崎 徳之(神奈川工科大学) 吉留 忠史(神奈川工科大学)
<p>2A3-1 Keynote[2] 身体化する義足・パラリンピックとサイバロンを通して - Xiborg / ソニー CSL ○遠藤 謙</p> <p>2A3-2 振動の検知と表示による義手への触覚付与に向けた基礎検討 名古屋工業大学 / JST さきがけ ○田中 由浩、国立障害者リハビリテーションセンター研究所 河島 則天、大阪工業大学 吉川 雅博、奈良先端科学技術大学院大学 神田 将輝</p> <p>2A3-3 腰部ハンガー反射発生時の圧力分布の計測 電気通信大学 ○今 悠気、電気通信大学 / 日本学術振興会 中村 拓人、電気通信大学 梶本 裕之</p> <p>2A3-4 指腹部の皮膚変形の影響が及ぼすなぞり感への影響 奈良女子大学 ○柴原 舞、電気通信大学 ヤム ヴィボル、奈良女子大学 佐藤 克成、電気通信大学 梶本 裕之</p> <p>2A3-5 ジャイロ効果による歩行時の進行方向誘導を目的とした足への力覚提示 東京大学 ○宮原 寛和、牧野 泰才、篠田 裕之</p>	<p>2C3-1 Keynote[1] ORiN3 開発の最新動向 ORiN 協議会 ○吉田 幸重、犬飼 利宏、日本ロボット工業会 高本 治明、株式会社 NTT データ 経営研究所 三治 信一郎</p> <p>2C3-2 IoT 時代における ORiN の上位連携 株式会社デンソーウェーブ ○壁谷 昇吾、犬飼 利宏、吉田 幸重</p> <p>2C3-3 ORiN と Web 標準技術の活用による IoT プラットフォーム ケー・ティー・システム ○小原 亮一、木下 守克、丸山 智輝、アットブリッジコンサルティング 橋向 博昭</p> <p>2C3-4 ORiN を活用した農工連携機械振興協会 ○木村 利明、ケー・ティー・システム 近藤 知明、ソフィックス 大木 宏志</p> <p>2C3-5 ORiN を用いた異種情報融合手術ナビゲーションシステムの開発 東京女子医科大学 岡本 淳、○堀瀬 友貴、(株) デンソー 奥田 英樹、椋本 豪、東京女子医科大学 正宗 賢、伊関 洋、村垣 善浩</p>	<p>2D3-1 人工生物の獲得形態に関する解析手法の検討 北見工業大学 ○大西 涼介、岩館 健司、鈴木 育男、渡辺 美知子</p> <p>2D3-2 確率的需要のある店舗群に対する巡回経路決定 北海道科学大学 ○小林 秀、川上 敬、大江 亮介、三田村 保、木下 正博</p> <p>2D3-3 人工ニューラルネットワークを用いた動的スケジューリング問題の解法 北海道大学 ○横山 想一郎、飯塚 博幸、山本 雅人</p> <p>2D3-4 視線追跡機器と深度センサを用いた電動車いすの自動走行システムの開発 琉球大学 ○比嘉 聖、山田 孝治、沖縄工業高等専門学校 神里 志穂子</p>	<p>2E3-1 LRS および全方位温度計測システムを用いた人追従(その3) 神奈川工科大学 ○吉留 忠史、河原崎 徳之</p> <p>2E3-2 パワーアシストハンドのインタフェースに関する研究 神奈川工科大学 ○河原崎 徳之、宮田 祐希、吉留 忠史</p> <p>2E3-3 視覚障害者の音楽学習を支援する工学的アプローチ 大島商船高専 ○浅川 貴史、神奈川工科大学 河原崎 徳之</p> <p>2E3-4 子どもと外遊びを行うテレプレゼンスロボットの提案 大阪工業大学 ○廣井 富、中森 裕子、森下 康平、東北大学 伊藤 彰則</p> <p>2E3-5 衝突時分解型ロボットの開発 芝浦工業大学 ○松日楽 信人、大澤 延弘、廣瀬 敏也</p> <p>2E3-6 機械操作におけるストレスの計測 三菱電機 ○魚住 光成、辻尾 良太、日野 泰子、東京大学 淺間 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(金) 第3スロット

第F室	第G室	第H室	第J室
2F3	2G3	2H3	2J3
<p>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</p> <p style="text-align: center;">13:45-15:15</p> <p>土井 智晴 (大阪府立大学工業高等専門学校)</p>	<p>遠隔操縦ロボットシステム (1)</p> <p style="text-align: center;">13:45-15:15</p> <p>奥川 雅之 (愛知工業大学) 高倉 広義 (サンリツオートメイション株式会社)</p>	<p>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</p> <p style="text-align: center;">13:45-15:15</p> <p>小嶋 勝 (大阪大学) 丸山 央峰 (名古屋大学)</p>	<p>【ジョイントセッション】天体観測のためのシステムインテグレーション (3)</p> <p style="text-align: center;">13:45-15:15</p> <p>野田 哲男 (三菱電機) 栗田 光樹夫 (京都大学)</p>
<p>2F3-1 教材用ロボットに搭載するRGB-Dセンサーを用いた人物の抽出 大阪府立大学工業高等専門学校 ○櫻井 渉、藪 厚生、土井 智晴、奈良先端科学技術大学院大学 小笠原 司、高松 淳 2F3-2 教材用ロボットの開発と簡易全方位カメラによる自己位置推定 大阪府立大学工業高等専門学校 ○前田 一成、藪 厚生、金田 忠裕、ウイストン株式会社 深津 将生 2F3-3 長野県を中心とした産学官連携による草刈ロボットの開発 明石高専 ○岩野 優樹、田中 昂大、芝浦工業大学 飯塚 浩二郎 2F3-4 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、西村 厳生 2F3-5 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 阪府高専 ○土井 智晴、霞谷 安正</p>	<p>2G3-1 TPIP 遠隔操作システムにおける ROS の活用 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、愛知工業大学 三浦 洋靖、奥川 雅之、東京電機大学 栗栖 正充 2G3-2 Scilab と遠隔操作 IP システム (TPIP) を用いた制御実験の評価 岐阜高専 ○小林 義光、サンリツオートメイション (株) 片山 雄二、愛知工業大学 奥川 雅之、岡山理科大学 衣笠 哲也 2G3-3 インターネット回線を用いた有線給電マルチコプタの遠隔操作 徳島大学 ○富田 優作、集堂 裕也、三輪 昌史、徳島県立工業技術センター 室内 聡子、柏木 利幸、株式会社松浦機械製作所 松浦 太郎 2G3-4 機体固定用ハンドと作業用マニピュレータを備えた高所作業用飛行ロボット 立命館大学 ○小野 晃嗣、Ladig Robert、下ノ村 和弘 2G3-5 遠隔操縦支援のためのヒト振動知覚特性を考慮した接触情報伝達システムの提案 東北大学 ○竹之内 栄人、永野 光、昆陽 雅司、田所 諭 2G3-6 遠隔操作型双腕マニピュレータの視点制御 首都大学東京 ○片桐 正典、和田 一義、産総研 花井 亮、安藤 慶昭</p>	<p>2H3-1 機能性人工殻で培養したニワトリ胚の三次元的血管誘導 九州工業大学 ○板山 真、川原 知洋、東京大学 黄 文敬、名古屋大学 新井 史人 2H3-2 折り目を有した細胞足場体への磁性マイクロ構造体の磁場操作アセンブリ 名古屋大学 ○中島 正博、名城大学 服部 守、長谷川 明之、名古屋大学 竹内 大、名城大学 福田 敏男 2H3-3 マイクロハンドシステムを用いた微小物体の高速アセンブリ 大阪大学 Kim Eunhye、○小嶋 勝、前 泰志、新井 健生 2H3-4 ビジョンベース赤血球変形能精密計測法 大阪大学 ○田中 淳一、Chia-Hung, Dylan, Tsai、洞出 光洋、伊藤 弘明、金子 真 2H3-5 多層マイクロ流路を用いた細胞 3D フォーカシング 名古屋大学 ○笠井 宥佑、佐久間 臣耶、早川 健、新井 史人 2H3-6 蛍光ナノセンサへの光照射による選択的細胞導入 名古屋大学 ○丸山 央峰、Hairulazwan Hashim、益田 泰輔、新井 史人</p>	<p>2J3-1 弾性体モデルによるデータ接続 京都大学 ○石井 遊哉、栗田 光樹夫、長田 哲也 2J3-2 大型自由形状光学素子の表面計測を可能にする小型干渉計 京都大学 ○今西 萌仁加、栗田 光樹夫、木野 勝、大阪電気通信大学 入部 正継、奈良先端科学技術大学 南 裕樹</p>

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

12月16日(金) 第3スロット

第K室	第M室	第O室	
2K3	2M3	2O3	
バイオミメティック知能とロボット(2)	消防防災とシステムインテグレーション(3)	心身の働きを支援するシステム・計測・制御(3)	
13:45-15:15	13:45-15:15	13:45-15:15	
泉 清高 (佐賀大学) 本仲 君子 (関西大学)	衣笠 哲也 (岡山理科大学)	池田 毅 (山陽小野田市立山口東京理科大学) 林 喜章 (佐賀大学)	
<p>2K3-1 一般物体認識機能を有する義手制御システムの開発 佐賀大学 ○板東 由憲、福田 修、熊本高等専門学校 ト 楠、佐賀大学 奥村 浩、新井 康平</p> <p>2K3-2 距離画像センサを用いた全自動バドミントンロボットの開発 名古屋工業大学 ○牧島 拓也、柘植 健太、近藤 翔、野々目 朋晃、樽林 秀晃、大竹 翔太、柴田 大地、水野 直樹</p> <p>2K3-3 入力制限を有する非ホロノミックシステムの不変多様体に基づく制御 佐賀大学 ○泉 清高、辻村 健</p> <p>2K3-4 自動車型移動ロボットの画像に基づくファジィ車庫入れ制御 岡山大学 ○イン イン エイ、渡辺 桂吾、前山 祥一、永井 伊作</p> <p>2K3-5 小型 X4-AUVのためのスラストのサーボ化とその制御 岡山大学 ○徐 雄仕、渡辺 桂吾、永井 伊作</p> <p>2K3-6 自律飛行を想定したクワッドロータのキノダイナミック制御 関西大学 ○本仲 君子、岡山大学 渡辺 桂吾、前山 祥一</p>	<p>2M3-1 Keynote[2] 運搬・消火支援を行う自律消防ロボットの開発 立命館大学 ○深尾 隆則</p> <p>2M3-2 ビーコンを用いた瓦礫埋没者探索 東京大学 ○奈良 高明、新家 健太、岡山理科大学 衣笠 哲也</p> <p>2M3-3 雪崩ビーコンを用いた移動ロボットによる探索について 岡山理科大学 ○衣笠 哲也、松岡 和輝、宮本 直樹、東京大学 奈良 高明、岡山理科大学 吉田 浩治、林 良太、消防庁消防研究センター 天野 久徳</p> <p>2M3-4 水噴射による索状体の能動化システムの開発 東北大学／福島県ハイテクプラザ ○安藤 久人、東北大学 神尾 柊太、安部 祐一、多田 隼 建二郎、昆陽 雅司、田所 論、東北大学流体科学研究所 円山 重直</p>	<p>2O3-1 脳波測定におけるθ波の独立成分分析 ハッピー・サイエンス・ユニバーシティ ○石橋 和太、佐島 新</p> <p>2O3-2 仮想空間を用いた自歩道上の人流計測に基づく歩行空間設計手法の提案 福岡工業大学 ○岡本 翔太、武末 線、広島工業大学 松本 慎平、福岡工業大学 小田部 貴子、大分高等専門学校 田中 孝典、福岡工業大学 徳安 達士</p> <p>2O3-3 イレウスチューブを用いた小腸運動計測の評価に関する検討 秋田大学 ○細川 慎二、長縄 明大、関 健史、平澤 富士子、小松 和三、量子科学技術研究開発機構 岡 潔、秋田大学 福田 康義、西島 和俊、関 信輔、川崎医科大学 眞部 紀明、川崎医療福祉大学 春間 賢、テルミナセントラルクリニック 芳野 純治</p> <p>2O3-4 電動義手への応用を目的とした可撓性を有するセンサによる皮膚変形計測技術の開発 湘南工科大学 ○河東田 秀俊、森 貴彦、東京工業大学 田中 優弥</p> <p>2O3-5 誤認識を利用した代用発声システム 茨城大学 ○菅野 亮太、芝軒 太郎、広島大学／兵庫県立福祉のまちづくり研究所 ロボットリハビリテーションセンター 中村 豪、兵庫県立リハビリテーション中央病院／兵庫県立福祉のまちづくり研究所 ロボットリハビリテーションセンター 陳 隆明、広島大学 辻 敏夫</p> <p>2O3-6 選球眼を鍛えるバーチャルトレーニングシステムの提案 名古屋工業大学 ○加藤 雅人、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17日(土) 第1スロット

第A室	第B室	第C室	第D室
<p style="text-align: center;">3A1</p> <p style="text-align: center;">触覚・力覚(7) 触覚ディスプレイ3</p> <p style="text-align: center;">9:00-11:00</p> <p style="text-align: center;">佐藤 克成 (奈良女子大学)</p> <p>3A1-1 触感の付与された倍率可変立体映像とのインタラクション 東京大学 ○新井 綾太、牧野 泰才、篠田 裕之 3A1-2 空中触覚フィードバックを有するインタラクションが可能なボクセル立体映像システム 東京大学 ○木村 優太、牧野 泰才、篠田 裕之 3A1-3 VC で利用する非整数階微分項の各種 IIR 型近似の比較 福井大学 ○山岸 卓矢、川井 昌之、杉本 裕樹、南 翔太 3A1-4 多電極での静電電力を利用した触覚ディスプレイによる形状提示手法の提案 筑波大学 ○富田 洋文、嵯峨 智、電気通信大学 梶本 裕之 3A1-5 電気刺激パルスを数える際の「バイナリカウンタ」仮説 電気通信大学 ○ヤエム ヴィボル、梶本 裕之 3A1-6 腹腔鏡下触診システムのための空気圧を用いたリング型触覚ディスプレイ 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 3A1-7 熱放射を利用した触覚ディスプレイによる形状提示手法 筑波大学 ○嵯峨 智 3A1-8 微細加工に基づいた静電摩擦触覚ディスプレイの開発 香川大学 ○石塚 裕己、慶應義塾大学 畑田 龍平、三木 則尚</p>	<p style="text-align: center;">3B1</p> <p style="text-align: center;">【ジョイントセッション】工学×認知心理学 インテグレーション： サービスとものづくり の新領域</p> <p style="text-align: center;">9:30-11:00</p> <p style="text-align: center;">栗田 雄一 (広島大学) 原 正之 (埼玉大学)</p> <p>3B1-1 触感・力感の主観情報の取得・解析と工学的応用 広島大学 栗田 雄一、名古屋工業大学 田中 由浩、名古屋大学 岡本 正吾 3B1-2 ロボティクス・ハプティクス技術を使ってヒトの身体感覚を賢く騙す 埼玉大学 原 正之 3B1-3 感性の脳内メカニズム解明および感性の可視化に向けた産学連携研究 広島大学 笹岡 貴史 3B1-4 コグネティクスと MoBI による新しい工学と認知神経科学の融合 広島大学 金山 範明 3B1-5 fMRI を使った運動スキルの脳内基盤の検討 北海道大学 小川 健二 3B1-6 身体性と疼痛リハビリテーション 新潟医療福祉大学 大鶴 直史</p>	<p style="text-align: center;">3C1</p> <p style="text-align: center;">ソフトメカニズム(1)</p> <p style="text-align: center;">9:30-11:00</p> <p style="text-align: center;">鈴木 康一 (東京工業大学) 則次 俊郎 (津山工業高等専門学校)</p> <p>3C1-1 事前進化させた複数ロボットの合成による多機能ソフトロボットの身体自動設計 東京大学 ○木村 友哉、金子 喬、新山 龍馬、國吉 康夫 3C1-2 インクジェット印刷で作製される立体紙回路基板 早稲田大学 ○重宗 宏毅、芝浦工業大学 前田 真吾、早稲田大学 岩田 吉丘、岩瀬 英治、橋本 周司、菅野 重樹 3C1-3 二値制御型ソフトロボットにおける登坂性能の評価 関東学院大学 ○長谷山 歩夢、濱谷 圭佑、中谷 駿吾、藤本 彪太郎、西田 麻美 3C1-4 B i s t a b l e 機構を用いた変形モジュールロボットによるダイナミックな運動の生成 東京大学 ○新井 悠介、西川 鋭、新山 龍馬、國吉 康夫 3C1-5 複数の空気噴射孔を持った能動スコープカメラの開発 東北大学 ○石井 昭裕、神尾 柊太、安藤 久人、安部 祐一、昆陽 雅司、多田 隼 建二郎、田所 諭 3C1-6 可変剛性膜メカニズム 東北大学 ○藤田 政宏、高根 英里、野村 陽人、小松 洋音、多田 隼 建二郎、昆陽 雅司、田所 諭</p>	<p style="text-align: center;">3D1</p> <p style="text-align: center;">空間知能化とアプリケーション(1)</p> <p style="text-align: center;">9:00-11:00</p> <p style="text-align: center;">森岡 一幸 (明治大学) 國井 康晴 (中央大学) 望山 洋 (筑波大学)</p> <p>3D1-1 二次元通信環境を活用した高速・微弱電力信号伝送における物理層設計 東京大学 ○増田 祐一、野田 聡人、篠田 裕之 3D1-2 非線形振動子を用いた圧電型広帯域振動発電デバイス 京都工芸繊維大学 ○北村 憲彦、増田 新 3D1-3 Sliding Mode Control による無線電力伝送の実現 中央大学 ○秋保 敬太、大和田 拳人、高橋 怡保、橋本 秀紀 3D1-4 "Location Free and Connection Free" 無線充電ロボットシステム 中央大学 ○大和田 拳人、柿沼 克孝、唐 夕凱、秋保 敬太、加藤 拓光、橋本 秀紀 3D1-5 無線充電ロボットに関する通信システムの構築 中央大学 ○唐 夕凱、大和田 拳人、松下 幸寛、橋本 秀紀 3D1-6 Super Twisting Sliding Mode Control 適用による DC モータの位置制御の検討 中央大学 ○橋下 正隆、橋本 秀紀 3D1-7 ダイレクトドライブインテリジェントサーボアクチュエータの開発 中央大学 ○新井 一博、山本 航大、北 直樹、大友 一輝、石井 眞二、橋本 秀紀 3D1-8 構造化/非構造化環境を移動可能なパーソナルモビリティの開発 九州大学 ○重兼 聡夫、渡邊 裕太、河村 晃宏、倉爪 亮</p>

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

12月17日(土) 第1スロット

第E室	第F室	第G室	第H室
3E1	3F1	3G1	3H1
<p>ヒューマン・ロボット・インタラクション(1)</p> <p style="text-align: center;">9:30-11:00</p> <p style="text-align: center;">中内 靖 (筑波大学) 長谷川 泰久 (名古屋大学)</p> <p>3E1-1 <i>Keynote</i>[2] パッシブロボティクスに基づくヒューマン・ロボット・インタラクション 東北大学 ○平田 泰久 3E1-2 3次元空間におけるワイヤ駆動型パッシブ運動支援システムの位置姿勢制御 東北大学 ○白井 凌、平田 泰久、小菅 一弘 3E1-3 ブレーキおよび差動歯車を用いた旋回機構を有するパワーアシストカーの操作性評価および考察 東北大学 ○情野 瑛、若林 勇太、衣川 潤、小菅 一弘 3E1-4 人追従型運搬ロボットの安全性強化と開発 東京都立産業技術研究センター ○益田 俊樹、佐々木 智典、森田 裕介、村上 真之、坂下 和広</p>	<p>作業をするロボット(1)</p> <p style="text-align: center;">9:30-11:00</p> <p style="text-align: center;">辰野 恭市 (名城大学)</p> <p>3F1-1 リニアガイドのボルト締め作業セルにおけるパレット上のボルト把持および引き抜き 名城大学 ○鬼頭 一将、安田 知生、山下 恭平、倉部 紘一、加藤 由希子、辰野 恭市、島根県産業技術センター 大峠 忍、細谷 達夫、吉野 勝美 3F1-2 旅客機機体表面の被雷点検を目的とした全方向壁面移動ロボットの可変吸着機構の提案 中央大学 ○天川 貴文、山口 智大、山田 泰之、中村 太郎 3F1-3 飛行機の点検を目的とした全方向壁面移動ロボットの必要吸着力の導出 中央大学 ○山口 智大、天川 貴文、呉 哲英、山田 泰之、中村 太郎 3F1-4 作業負荷低減のためのショットピーニング半自動施工ロボットの開発と評価 阪府高専 ○土井 智晴、(有) ナカタテクスタ 中田 宜志、カンメタエンジニアリング(株) 崎本 剛治、下地 悠</p>	<p>遠隔操縦ロボットシステム(2)</p> <p style="text-align: center;">9:15-11:00</p> <p style="text-align: center;">奥川 雅之 (愛知工業大学) 高倉 広義 (サンリツオートメイション株式会社)</p> <p>3G1-1 配電作業用ロボットにおける力帰還を利用したマスターアームによる遠隔操作 名城大学 ○山下 恭平、加藤 由希子、倉部 紘一、小池 元輝、神野 晃治、鬼頭 一将、辰野 恭市 3G1-2 移動マニピュレータの大域動作と手先の微小動作を実現するハイブリッド遠隔操作システムの開発 東北大学 ○西村 和真、桐林 星河、永谷 圭司 3G1-3 マスタ・スレーブのための軌道予測によるアシスト制御 千葉大学 ○丸山 智弘、並木 明夫 3G1-4 多機能性を備えた遠隔操作用ハプティックデバイスの開発 東京電機大学 ○菊池 建吾、栗栖 正充 3G1-5 簡易取付可能なIMUを複数用いた遠隔操作型バックホウの姿勢提示システムの開発と評価 東北大学 ○速水 邦晃、山内 元貴、永谷 圭司 3G1-6 船舶の遠隔操縦における通信遅れを考慮したシステム開発 東京海洋大学 ○佐々木 和也、岡崎 忠胤 3G1-7 複数台のカメラとレーザ測域センサによる人工物の幾何情報を考慮した任意視点映像生成 東京大学 ○小松 廉、藤井 浩光、田村 雄介、山下 淳、浅間 一</p>	<p>ビジョンシステムとビジョン応用システム(1)</p> <p style="text-align: center;">9:30-11:00</p> <p style="text-align: center;">山川 雄司 (東京大学) 青山 忠義 (広島大学) 岡田 佳都 (東北大学)</p> <p>3H1-1 コミュニケーションロボットにおける個人認証システム 甲南大学 ○岡田 航大、田中 雅博 3H1-2 ウォード法を用いた複数映像提供型遠隔操作における視線バターンのクラスタリング 早稲田大学 ○佐藤 隆哉、亀崎 允啓、菅野 重樹、岩田 浩康 3H1-3 モーションセンサを利用した画像安定化に関する研究 日工大 ○川田 匡平、滝田 謙介 3H1-4 赤外線を用いたプロジェクタ用タッチパネルの開発 愛知工科大学 ○東條 仁、富岡 俊哉、永野 佳孝、杉森 順子 3H1-5 ハンディカメラでバーチャル表現を可能にするハイブリッドセンサーの開発 NHK・ES ○加藤 大一郎、武藤 一利、NHK技研 山内 結子、三ッ 峰 秀樹</p>

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

12月17日(土) 第1スロット

第I室	第J室	第K室	第L室
3I1	3J1	3K1	3L1
<p>移動ロボットの自己位置推定とナビゲーション(1)</p> <p style="text-align: center;">9:30-11:00</p> <p>竹内 栄二郎 (名古屋大学) 赤井 直紀 (名古屋大学)</p>	<p>バイオリボティクスとシステムインテグレーション(1)</p> <p style="text-align: center;">9:30-11:00</p> <p style="text-align: center;">橋本 稔 (信州大学)</p>	<p>人と機械システムとしての医療・福祉工学(1)</p> <p style="text-align: center;">9:30-11:00</p> <p style="text-align: center;">高岩 昌弘 (徳島大学)</p>	<p>メカトロ教育のシステムと要素技術(1)</p> <p style="text-align: center;">9:30-11:00</p> <p style="text-align: center;">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>3I1-1 深層学習を用いた画像からの自己位置推定 筑波大学 ○梅田 将孝、伊達 央</p> <p>3I1-2 単眼カメラとデジタル地図を用いた自己位置推定 金沢大学 ○米陀 佳祐、菅沼 直樹、Aldibaja, Mohammad, Amro、株式会社デンソー 南口 雄一</p> <p>3I1-3 異なる周波数・区画形状配置を持つ天井LED群マップに基づくイメージセンサの位置推定の提案 鹿児島大学 余 永、中間 雄太、○白方 周平、日之出紙器工業株式会社 川野 友也、鶴丸 勝也、紺屋 隆馬、足立 昭彦</p> <p>3I1-4 高低差格子地図を用いた移動ロボットの自己位置推定 千葉工業大学 ○井上 裕文、上田 隆一、林原 靖男</p> <p>3I1-5 グラフマッチングを用いた占有格子地図とフロアマップとの対応付けと位置合わせ 奈良先端科学技術大学院大学 ○角間 大輔、築地原 里樹、Gustavo Alfonso Garcia Ricardez、高松 淳、小笠原 司</p> <p>3I1-6 1周波 RTK-GNSS を用いた位置姿勢推定ユニットの開発 日立製作所 ○板東 幹雄、小野 幸彦、日永田 祐介</p>	<p>3J1-1 軸方向繊維強化型空気圧式ゴム人工筋肉の長寿命化のための形状検討 中央大学 ○小島 明寛、奥井 学、山田 泰之、中村 太郎</p> <p>3J1-2 筋骨格システムの筋内力ポテンシャルに対する筋-骨格間の干渉による筋の形状変形が及ぼす影響 山陽小野田市立山口東京理科大学 ○越智 裕章、福岡工業大学 木野 仁、九州大学 田原 健二、熊本高専 松谷 祐希</p> <p>3J1-3 乳児様発話ロボットの口唇機構の開発 大阪大学 ○川内 裕史、東京電機大学 遠藤 信綱、大阪大学 小島 友裕、浅田 稔</p> <p>3J1-4 単一チューブ型蠕動運動型ポンプの開発 中央大学 ○芦垣 恭太、吉浜 舜、山田 泰之、中村 太郎</p> <p>3J1-5 筋駆動脚ロボットの着地運動における二関節筋の効果 大阪工業大学 ○田熊 隆史、山本 真由</p>	<p>3K1-1 Keynote[2] 視覚障害者の移動支援の現状 徳島大学 ○藤澤 正一郎、末田 統</p> <p>3K1-2 視覚障害者誘導用ブロックの方向定位性能の定量的評価 徳島大学 ○石橋 樹、藤澤 正一郎、佐藤 克也、伊藤 伸一</p> <p>3K1-3 視覚障害者用方向定位付きLED発光ブロックの実証実験 徳島大学 ○永濱 秀明、藤澤 正一郎、佐藤 克也、伊藤 伸一、清山 幹弘、日本大学 稲垣 具志、キクテック 池田 典弘、竹内 聖人、荻野 弘、社会福祉法人視覚障害者支援総合センター 高橋 和哉</p> <p>3K1-4 大腿義足における4節リンク膝継手の回転中心位置が歩行動作に与える影響 香川大学 ○田中 丈博、井上 恒、立命館大学 和田 隆広</p> <p>3K1-5 空気式パラレルマニピュレータを用いたP.T.のための手首リハビリシミュレータ 徳島大学 ○今中 宏之、高岩 昌弘</p>	<p>3L1-1 組合せ可能なロボットアーム教材の改良 大阪府大高専 ○金田 忠裕、木村 勇佑、藪 厚生、上越教育大学 川崎 直哉</p> <p>3L1-2 高校物理学学習支援用RT教材の開発 大阪電気通信大学 ○小川 勝史、田中 宏明、鄭 聖熹</p> <p>3L1-3 模型用モーターを用いたサーボモーターの原理学習教材の開発 埼玉大学 ○野村 泰朗、株式会社 JAPANROBOTTECH 長谷川 淳、河野 孝治、東洋大学 山川 聡子</p> <p>3L1-4 3Dプリンタの効果的な教育への利用の考え方 埼玉大学 ○野村 泰朗、大石 榎洋、埼玉大学 STEM 教育研究センター 小山 航太</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17日(土) 第1スロット

第M室	第N室	第O室	
<p>3M1</p> <p>農業システム(1)</p> <p>9:30-11:00</p> <p>野田 哲男 (三菱電機) 遠藤 央 (日本大学)</p> <p>プレナリートーク スマート農業の今後の展開について 農水省 ○安岡 澄人</p> <p>3M1-1 ロボットシステムの運用における安全の原則 産総研 ○中坊 嘉宏</p> <p>3M1-2 施設園芸における作物水分動態推定のための非侵襲計測技術(1) 栽培中の観察を可能とする非侵襲手法の提案 農研機構 ○梅田 大樹、岩崎 泰永、中野 明正、東京農工大学 杉原 敏昭、澁澤 栄、宇都宮大学 山本 裕紹、徳島大学 安井 武史</p> <p>3M1-3 施設園芸における作物水分動態推定のための非侵襲計測技術(2) 分光センサを用いた計測器と指標の開発 東京農工大学 ○杉原 敏昭、澁澤 栄、農研機構 梅田 大樹、岩崎 泰永、中野 明正</p>	<p>3N1</p> <p>多指ハンドとインテリジェント物体操作(1)</p> <p>9:30-11:00</p> <p>原田 研介 (大阪大学) 田原 健二 (九州大学)</p> <p>3N1-1 複数把持モードを有するユニバーサルハンドの開発 金沢大学 ○西村 斉寛、水島 歌織、鈴木 陽介、辻 徳生、渡辺 哲陽</p> <p>3N1-2 濡れた物体でも安定把持可能な流体指の開発 金沢大学 ○水島 歌織、西村 斉寛、鈴木 陽介、辻 徳生、渡辺 哲陽</p> <p>3N1-3 不定形物把持のための柔軟シートを用いたアダプティブグリッパの開発 金沢大学 ○古田 祥之、辻 徳生、鈴木 陽介、渡辺 哲陽、疋津 正利、関 啓明</p> <p>3N1-4 トルクセンサを内蔵した省電力ロボットハンド 岐阜大学 ○毛利 哲也、並木精密宝 石 中村 一也、岐阜大学 川崎 晴久、並木精密宝 石 小林 保幸、斎藤 全弘、古川 武志、岐阜大学 安部 貴大</p> <p>3N1-5 接触位置及び接触力ベクトルを検出可能なシート状触覚センサの開発 金沢大学 ○鈴木 陽介</p> <p>3N1-6 腕の運動情報による筋電義手の制御システムの開発 立命館大学 ○玉井 達也、パナソニックファクトリーソリューションズ株式会社 山口 達也、立命館大学 小澤 隆太、Kirill Van Heerden、東京都立産業技術高等専門学校 福永 修一</p>	<p>3O1</p> <p>医用工学と障害者支援(1)</p> <p>9:00-11:00</p> <p>曲谷 一成 (東海大学) 永岡 隆 (近畿大学)</p> <p>3O1-1 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>3O1-2 頸部より導出した SEMG を用いた韓国語認識手法の研究 東海大学 ○韓 ウォンゼ、曲谷 一成</p> <p>3O1-3 前腕電動義手を制御するための筋電位解析システムの研究 東海大学 ○有我 祥子、曲谷 一成</p> <p>3O1-4 筋電義手に用いる多点感覚センサとその提示機構の開発 東海大学 ○井上 翔太、曲谷 一成</p> <p>3O1-5 多点圧覚センサからの出力の提示方法に関する研究 東海大学 ○濱田 純也、市川 裕己、曲谷 一成</p> <p>3O1-6 筋電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、曲谷 一成</p> <p>3O1-7 筋電義手の把持力を前腕切断者の上腕にフィードバックする手法の開発 東海大学 ○小林 雅之、朝倉 響子、曲谷 一成</p> <p>3O1-8 リニア振動アクチュエータを用いた球状触覚提示システムの開発 東海大学 ○鈴木 隆史、曲谷 一成</p>	

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

12月17日(土) 第2スロット

第A室	第B室	第C室	第D室
3A2	3B2	3C2	3D2
次世代ロボット共通プラットフォームフォーム技術(1)	身体認知・行動特性の計測と支援(1)	ソフトメカニズム(2)	空間知能化とアプリケーション(2)
11:15-12:45	11:15-12:45	11:15-12:45	11:15-12:45
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) 成田 雅彦 (産業技術大学院大学)	嵯峨 智 (筑波大学)	鈴木 康一 (東京工業大学) 佐々木 大輔 (香川大学) 多田 隼 建二郎 (東北大学)	森 武俊 (東京大学) 李 周浩 (立命館大学)
3A2-1 Keynote[2] RSiの活動と非専門家向け開発フレームワークの展開 産業技術大学院大学 ○成田 雅彦、土屋 陽介、中川 幸子、芝浦工業大学 松日榮 信人、東京女子大学 加藤 由花 3A2-2 Keynote[1] コミュニティサービスロボットにおけるアプリケーション開発 芝浦工業大学 ○松日榮 信人、首都大学東京 山口 亨、産業技術大学院大学 成田 雅彦 3A2-3 ロボット・IoTインテグレーションサービスのためのソフトウェア/ネットワーク基盤技術 HRIシステムデザイン研究所/芝浦工業大学/早稲田大学 ○水川 真 3A2-4 ロボットミドルウェアを用いたテレグジスタンスロボット操縦システム 産総研 ○大山 英明、茨城大学 城間 直司、和歌山大学 床井 浩平、玉川大学 根本 太晴、勝俣 優、岡田 浩之	3B2-1 Keynote[2] 運動表象における自己と他者の弁別性を測定する NTTコミュニケーション科学基礎研究所 ○浅井 智久 3B2-2 二人称視点での自己インタラクション時におけるヒトの身体認識 埼玉大学 ○清水 親、原 正之、山口 大介、石野 裕二、高崎 正也、水野 毅 3B2-3 鏡像による身体部位の幾何学的拘束の曖昧化によるラバーハンドイリュージョン 名古屋大学 伊藤 謙、○岡本 正吾、埼玉大学 原 正之、名古屋大学 山田 陽滋 3B2-4 VR環境における自己身体感覚の評価に関する検討 名古屋大学 ○市岡 紘平、香川 高弘、宇野 洋二 3B2-5 鏡を用いた運動錯覚を誘発する両手ボール回しシステムの開発 名古屋工業大学 ○馬場 健太郎、襄輪 洋一、坂口 正道	3C2-1 揉捏法模倣型シート状ソフトマッサージ機の開発 滋賀県立大学 ○西堀 篤史、西岡 靖貴、安田 寿彦、山野 光裕 3C2-2 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、東 健太、西岡 靖貴、安田 寿彦、山野 光裕、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、清水 正男 3C2-3 空気圧ゴム人工筋肉を用いた跳躍力増幅装置の開発 中央大学 ○森 彪生、長山 亮拓、奥井 学、山田 泰之、中村 太郎、ヤマハ発動機株式会社 名波 正善、原 以起 3C2-4 6枚のシート状ストレッチセンサを用いた腰の動作計測ツールの開発 神戸大学 ○山路 時矢、中本 裕之、山本 晁生、バンドー化学株式会社 別所 侑亮、大高 秀夫、神戸大学 小野 玲 3C2-5 導電性繊維を複合した湾曲型空圧人工筋の試作 岡山大学 ○新木 遼平、脇元 修一、後藤 佳輔 3C2-6 ウェアラブルロボット装着時のユーザの主観的感覚・体験の脳科学的検討 東京工業大学 ○田中 翔太、鈴木 康一、難波江 裕之、霞田 貴子	3D2-1 次世代スマート農業リモートセンシング構想 北海道衛星株式会社/北海道科学大学 ○竹内 佑介、北海道衛星株式会社 佐鳥 新、伊藤 那知、佐鳥 佐和子、中尾 明弘、北海道科学大学 三橋 龍一 3D2-2 ビデオ画像処理によるヘモグロビン強度変化の数値化 ハッピー・サイエンス・ユニバーシティ ○高橋 武、戸板 優香、佐鳥 新 3D2-3 容量結合型電極を用いた心電図計測による車載搭載用居眠り検知システムの開発 中央大学 ○竹澤 直剛、パイオニア 安土 光男、中央大学 佐野 高也、黒澤 光希、橋本 秀紀 3D2-4 『保育の質』の定量的分析に向けた半自動アノテーションツールの開発 玉川大学 ○宮田 真宏、肥田 竜馬、山田 徹志、電気通信大学 張 斌、中村 友昭、玉川大学 大森 隆司 3D2-5 要介護者の見守りセンサーターミナルの開発 九州大学 ○清山 昂平、河村 晃宏、倉爪 亮 3D2-6 空間知システムを活用した写真撮影ロボットの位置修正 芝浦工業大学 ○藤本 一真、松日榮 信人、中村 幸博、佐々木 毅、菅谷 みどり、吉見 卓

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

12月17日(土) 第2スロット

第E室	第F室	第G室	第H室
3E2	3F2	3G2	3H2
<p>ヒューマン・ロボット・インタラクション(2)</p> <p style="text-align: center;">11:15-12:45</p> <p style="text-align: center;">平田 泰久 (東北大学) 長谷川 泰久 (名古屋大学)</p> <p>3E2-1 装着型シルバースミュレータ開発に向けた変形性膝関節症患者の動作模擬 名古屋大学 ○久保 竜、岡本 正吾、山田 南欧美、秋山 靖博、山田 陽滋 3E2-2 装置と足のずれを防止する走行支援装置の研究開発 名古屋大学 ○久保田 直樹、長谷川 泰久 3E2-3 軽量化と実用性を考慮した装着型ロボットアームの提案 第三報 立命館大学 ○小島 景行、山添 大丈、李 周浩 3E2-4 筋骨格ロボットの運動学習のためのHuman-in-the-loop教師あり学習システム 東京大学 ○陳 熙、田中 一敏、西川 鋭、新山 龍馬、國吉 康夫 3E2-5 作業支援パートナーロボットのための衝突回避 東北大学 ○和田 久佳、衣川 潤、小菅 一弘 3E2-6 トポジカルマップを利用したオンライン移動軌道学習とそれに基づいた協働ロボットの作業スケジューリング 東北大学 ○金澤 亮、衣川 潤、小菅 一弘</p>	<p>作業をするロボット(2)</p> <p style="text-align: center;">11:15-12:45</p> <p style="text-align: center;">辰野 恭市 (名城大学)</p> <p>3F2-1 カ制御マニピュレータによる食品の操作 千葉工業大学 ○平間 翔大、株式会社アールティ 中川 友紀子、中川 範晃、千葉工業大学 上田 隆一 3F2-2 カ制御マニピュレータによる食品の操作 株式会社アールティ ○中川 友紀子、中川 範晃、千葉工業大学 平間 翔大 3F2-3 産業用ロボットによる組立作業における安定した接触と姿勢修正 首都大学東京 ○田村 加奈恵、武居 直行、アイシン精機 本間 敦、名工大/藤本技術総研 藤本 英雄 3F2-4 電磁波を用いたMulti-Layered Scanningによるコンクリート内空隙検出 北海道大学 ○川瀧 翔太郎、田中 孝之、大林組 土井 暁、内田 茂、Columbia University Feng, Maria, Q</p>	<p>RTシステムとオープン化(1)</p> <p style="text-align: center;">11:15-12:45</p> <p style="text-align: center;">中村 憲一 (アップウインドテクノロジーインコーポレイテッド) 鳥井 豊隆 (本田技術研究所)</p> <p>3G2-1 Keynote[1] RTミドルウェアを用いた開発の課題とサポートツールの開発 早稲田大学 ○菅 佑樹、尾形 哲也 3G2-2 コンポーネント指向RTシステム開発工程における有用なツール群に関する調査 産業技術総合研究所 ○高橋 三郎、花井 亮、Biggs Geoffrey、原 功、安藤 慶昭 3G2-3 RTミドルウェアとChoreonoidを利用したロボットプログラミング教育 大阪電気通信大学 ○升谷 保博 3G2-4 RTミドルウェアを用いたクラウドロボティクス開発基盤の考察 会津大学 ○安間 奎伍、矢口 勇一、渡部 有隆、成瀬 継太郎 3G2-5 RTミドルウェア講習会における小型移動ロボットの利用について 産業技術総合研究所 ○宮本 信彦、原 功、高橋 三郎、河内 のぶ、安藤 慶昭</p>	<p>ビジョンシステムとビジョン応用システム(2)</p> <p style="text-align: center;">11:15-12:45</p> <p style="text-align: center;">亀崎 允啓 (早稲田大学) 加藤 大一郎 (NHK エンジンアリングシステム) 江並 和宏 (高エネルギー加速器研究機構)</p> <p>3H2-1 三次元センサを用いた微小物体検出精度の向上に関する研究 工学院大学 ○小林 寛人、中村 祐太郎、羽田 靖史 3H2-2 光学式接触・力覚複合触覚センサを用いた把持物体の状態推定 立命館大学 ○野津 健太郎、下ノ村 和弘 3H2-3 移動台車型ヒューマノイドによる屋外環境での工具取得操作行動における環境と自己の陰影を考慮する認識行動 東京大学 ○溝花 弘登、Chan, Wesley、木村 航平、陳 相羽、岡田 慧、稲葉 雅幸 3H2-4 飛行体を保護する受動回転球殻の空撮画像への写り込み認識率向上にむけた可視特徴追加と複数部位検出の検討 東北大学 ○石井 拓麻、岡田 佳都、大野 和則、田所 諭 3H2-5 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、木村 真一</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17日(土) 第2スロット

第I室	第J室	第K室	第L室
3I2	3J2	3K2	3L2
<p>移動ロボットの自己位置推定とナビゲーション(2)</p> <p>11:15-12:45</p> <p>富沢 哲雄 (防衛大学校) 大川 一也 (千葉大学)</p>	<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>中村 太郎 (中央大学)</p>	<p>人と機械システムとしての医療・福祉工学(2)</p> <p>11:15-12:45</p> <p>藤澤 正一郎 (徳島大学)</p>	<p>メカトロ教育のシステムと要素技術(2)</p> <p>11:15-12:45</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>3I2-1 2-D/3-DOF シームレス大域-局所的動作計画 ROS パッケージの開発 東北大学 ○渡辺 敦志、遠藤 大輔、山内 元貴、永谷 圭司</p> <p>3I2-2 環境地図に基づくロボットの特性を考慮した経路生成に関する研究 千葉工業大学 ○寺戸 翔太郎、井上裕文、上田 隆一、林原 靖男</p> <p>3I2-3 屋内での人間及び動的物体の移動情報に基づいた移動ロボットの大域経路計画器 千葉工業大学 ○伊藤 駿、王 志東、上田 隆一</p> <p>3I2-4 自車両の停車時における後方車両の回避経路の推定 東北大学 ○梶原 正裕、大野 和則、濱田 龍之介、鈴木 高宏、田所 諭</p> <p>3I2-5 経路生成レギュレータによる四輪自律走行車両の Bezier 曲線経路追従手法の実証実験 室蘭工業大学 ○蔡 思祺、花島 直彦、平岡 圭介、藤平 祥孝、水上 雅人</p> <p>3I2-6 磁場の安定性を利用した移動ロボットの巡回システムの実現 岐阜高専 ○田中 悠貴、牧野 聡、小林 義光</p>	<p>3J2-1 筋骨格アームによる筋内力のつり合いを利用した手先軌道追従制御 九州大学 ○佐藤 正昂、福岡工業大学 木野 仁、九州大学 田原 健二</p> <p>3J2-2 高背屈支援 RT のための荷重応答期における背屈モーメント決定因子の分析と検討 早稲田大学 ○鈴木 慈、福嶋 勇太、早稲田大学理工学術院 安田 和弘、東京慈恵会医科大学 大橋 洋輝、早稲田大学 岩田 浩康</p> <p>3J2-3 同調制御に基づくロボティックウェアの歩行補助制御 信州大学 ○水上 憲明、橋本 稔</p> <p>3J2-4 空気圧人工筋を用いた二次元脚ロボットの足踏み運動の実現および解析 大阪大学 ○吉田 匠吾、中西 大輔、杉本 靖博、大須賀 公一</p> <p>3J2-5 外骨格アシスト装置のための人間の関節駆動原理を規範とした可変粘弾性関節の提案 中央大学 ○奥井 学、飯川 伸吾、山田 泰之、中村 太郎</p> <p>3J2-6 脚部装着カメラ端末の3次元位置・姿勢推定による歩行運動認識手法の検討 関西学院大学 河野 恭之、○田井 克典</p>	<p>3K2-1 弱い力による歩行アシスト時の歩容変化 九州大学 ○梶原 啓太、山本 元司</p> <p>3K2-2 機能的電気刺激によるペダリング運動の速度制御 金沢工業大学 ○久島 康嘉、河合 宏之、石川県済生会金沢病院 岸谷 都</p> <p>3K2-3 空気圧ゴム人工筋を用いた歩容矯正用パワーアシストウェアの開発 香川大学 ○八瀬 快人、佐々木 大輔、徳島大学 高岩 昌弘</p> <p>3K2-4 駅ホームでの安全歩行を支援するインテリジェント白杖に関する研究 筑波大学 ○中山 尚也、中内 靖</p> <p>3K2-5 関節リハビリ機器のための負荷制御手法の基礎検討 近畿大学 ○田上 将治、(株) 御幸 鉄工所 佐藤 晋三、広島大学 長谷川 正哉、東京農工大学 田川 泰敬</p> <p>3K2-6 高齢者の転倒予測システム開発のための転倒者・未転倒者の特徴比較分析 産業技術総合研究所 ○村田 絵理沙、北村 光司、西田 佳史</p>	<p>3L2-1 ロボカップサッカーチーム CIT Brains におけるメカトロ教育 千葉工業大学 ○林原 靖男、南方 英明、入江 清</p> <p>3L2-2 安全な教育研究用マルチコプターの開発 金沢工業高等専門学校 ○剣崎 健太郎、北山 天斗、伊藤 恒平</p> <p>3L2-3 ロバスト制御におけるアクティブラーニングを目的とした遠隔実験環境の開発 長岡工業高等専門学校 ○竹部 啓輔、佐藤 拓史、長岡技術科学大学 小林 泰秀</p> <p>3L2-4 ロバスト制御におけるアクティブラーニングを目的とした遠隔実験環境の効果 長岡工業高等専門学校 ○佐藤 拓史、竹部 啓輔、長岡技術科学大学 小林 泰秀</p> <p>座談会 「メカトロ教育の課題を語り合う」</p>

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

12月17日(土) 第2スロット

第M室	第N室	第O室	
3M2	3N2	3O2	
<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>11:15-12:45</p> <p>松日楽 信人 (芝浦工業大学) 武田 信和 (量子科学技術研究開発機構) 小舞 正文 ((株)東芝 電力システム社)</p> <p>3M2-1 Keynote[2] 国際熱核融合実験炉 (ITER) 用保守ロボットの技術開発 量研機構 ○武田 信和、丸山 孝仁、野口 悠人 3M2-2 ITER ブランケット冷却配管用保守ツールの開発 量研機構 ○野口 悠人、丸山 孝仁、武田 信和 3M2-3 ITER 遠隔保守のシステム信頼性とガンマ線照射後の機内配線用ケーブル特性 東芝 ○三上 季範、松成 真次、量研機構 丸山 孝仁、齋藤 真貴子、武田 信和 3M2-4 ITER 遠隔保守システム用制御装置の開発 量研機構 ○丸山 孝仁、野口 悠人、赤津 朋宏、武田 信和 3M2-5 コンパクトシミュレータを用いた ITER ブランケットモジュール把持のための位置決め支援手法の検討 芝浦工業大学 ○小西 啓太、松日楽 信人、量研機構 丸山 孝仁、武田 信和、角舘 聡</p>	<p>多指ハンドとインテリジェント物体操作 (2)</p> <p>11:15-12:45</p> <p>小澤 隆太 (立命館大学) 辻 徳生 (金沢大学)</p> <p>3N2-1 深層学習によるピッキングのための環境認識 産総研 ○永田 和之、西 卓郎、山野辺 夏樹、産総研/阪大 原田 研介 3N2-2 仮想物体位置情報の更新による外力に対してロバストな把持制御手法 九州大学 ○ Choi Seunghyun、田原 健二 3N2-3 様々なサイズと形状の物体の操りに対する FNN による制御手法の提案 早稲田大学 ○森國 秀、佐藤 高志、船橋 賢、有江 浩明、Alexander Schmitz、柯 強、菅野 重樹 3N2-4 外界センサ情報と仮想物体情報の組合せによる未知物体の把持・操作手法の実験的検証 九州大学 ○大藤 康平、河村 晃宏、金沢大学 辻 徳生、九州大学 田原 健二 3N2-5 ロボットハンドによる外乱オブザーバを利用した把持制御 豊田高専 ○上木 論、岐阜大学 毛利 哲也、川崎 晴久</p>	<p>医用工学と障害者支援 (2)</p> <p>11:15-12:45</p> <p>曲谷 一成 (東海大学) 百瀬 桂子 (早稲田大学)</p> <p>3O2-1 前腕義手制御のための手指動作の識別法 東海大学 ○川野 琢平、大類 進、小金澤 鋼一 3O2-2 筋電信号を用いた画面操作インターフェースの実現 函館高専 ○藤澤 雄大、浜 克己、鈴木 学、中村 尚彦 3O2-3 高周波心電図を用いた個人識別における自己符号化器による特徴抽出 東京都市大学 ○河口 暁大、京相 雅樹 3O2-4 事象関連脳波の計測と解析による感情の定量化に向けた実験方法の基礎的検討および検証 東京都市大学 ○平河内 蓮、石井 孝征、松本 佳奈、京相 雅樹 3O2-5 競技観戦支援用車椅子の開発 函館工業高等専門学校 ○山登 千咲、浜 克己、鈴木 学、中村 尚彦 3O2-6 2視点×画像を入力としたデータベースマッチングに基づく人工足関節位置姿勢推定システムの開発 奈良工業高等専門学校 ○椛島 基嵩、飯田 賢一、大阪工業大学 上田 悦子、近畿大学 池田 篤俊、奈良県立西和医療センター 小杉 真一、奈良県立医科大学 田中 康仁</p>	

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

12月17日(土) 第3スロット

第A室	第B室	第C室	第D室
3A3	3B3	3C3	3D3
次世代ロボット共通プラットフォームフォーム技術(2)	身体認知・行動特性の計測と支援(2)	ソフトメカニズム(3)	測域センサを用いた計測と環境認識(1)
13:45-15:15	13:45-15:15	13:45-15:15	13:45-15:15
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) 成田 雅彦 (産業技術大学院大学)	原 正之 (埼玉大学)	鈴木 康一 (東京工業大学) 脇元 修一 (岡山大学) 中村 太郎 (中央大学)	大矢 晃久 (筑波大学) 前山 祥一 (岡山大学) 富沢 哲雄 (防衛大学校)
3A3-1 Keynote[2] ゲームエンジンで広がるロボット制御の可能性 ユニティ・テクノロジーズ・ジャパン合同会社 ○伊藤 周 3A3-2 バーチャル環境とのインタラクションにおけるゲームエンジンの活用 慶應義塾大学 ○杉本 麻樹 3A3-3 Keynote[2] HARK 2.3 の紹介とタフロボティクスチャレンジへの展開 ホンダ R I / 東工大 / 早大 ○中臺一博、京大 坂東 宜昭、ホンダ R I 水本 武志、東工大 干場 功太郎、小島 諒介、京大 糸山 克寿、杉山 治、熊大 公文 誠、早大 奥乃 博 3A3-4 低価格ヒューマノイドロボット ROBOTIS DARWIN MINI を応用したロボット教育の紹介 (有) 杉浦機械設計事務所 ○杉浦 富夫	3B3-1 Keynote[2] 痛覚神経の選択的電気刺激方法の考案 新潟医療福祉大学 ○大鶴 直史、大西 秀明 3B3-2 測域センサを用いた歩幅計測システムの開発 (第一報) 岐阜大学 ○松下 光次郎、佐々木 実 3B3-3 モーションセンサを用いた頭皮脳波・運動関連電位解析システム 岐阜大学 ○鈴木 雄大、松下 光次郎、佐々木 実 3B3-4 視覚情報に関連した歩行制御機構解明のためのHMDを用いた生体計測システムの開発 東京大学 ○石川 峻也、兵庫県立大学 荒木 望、東京大学 深山 理、満洲 邦彦、星野 隆行 3B3-5 ロコモティブシンドロームの予防を目的とした身体動揺計測・解析技術 岐阜県情報技術研究所 ○曾賀野 健一、岐阜大学 青木 隆明、岐阜県情報技術研究所 渡辺 博己、松原 早苗、竹原 正矩、棚橋 英樹	3C3-1 空気圧ソフトアクチュエータを用いたエアオペレートバルブの開発 香川大学 ○井上 豊、佐々木 大輔、徳島大学 高岩 昌弘 3C3-2 圧電振動子駆動小型流量制御弁一体型ソフトアクチュエータの試作・評価 岡山大学 ○神田 岳文、大藤 翔輝、尾崎 隼人、脇元 修一、妹尾 典久、東京工業大学 鈴木 康一、難波江 裕之 3C3-3 空圧式剛性切替え機構を有する高安全マニピュレータ関節の開発 大阪電気通信大学 ○高原 郷司、鄭 聖熹 3C3-4 磁場解析に基づくMRピストンヘッドの構成パラメータとパフォーマンスの関連性評価 早稲田大学 亀崎 允啓、○何 山、アギーレドミンゲス ゴンサロ、菅野 重樹 3C3-5 可変減衰アクチュエータへ向けた摩擦クラッチの制御特性 早稲田大学 ○小林 健人、Wang, Yushi、Lopez, Javier, A、Wang, Wei、Alexander Schmitz、菅野 重樹 3C3-6 油圧駆動高出力マッキベン型人工筋の開発 東京工業大学 ○森田 隆介、鈴木 康一、難波江 裕之、遠藤 玄、ブリヂストン (株) 櫻井 良	3D3-1 直動機構を用いたアクティブセンシングによる死角低減の研究 芝浦工業大学 ○下山 未来、松日 榮 信人 3D3-2 レーザスキャナを搭載する複数移動ロボットによる協調移動物体追跡 同志社大学 ○金生 翔太、村林 諒平、橋本 雅文、高橋 和彦 3D3-3 レーザスキャナを搭載する複数移動ロボットによる階層型協調移動物体追跡 同志社大学 ○村林 諒平、金生 翔太、橋本 雅文、高橋 和彦 3D3-4 電波式センサを用いた人間存在検知性能の調査 名古屋大学 ○金 唯真、山田 陽滋、岡本 正吾、池上 徹弥 3D3-5 脚・車輪ハイブリッド移動体に搭載する周辺環境計測システムの研究 日本工業大学 ○内山 研二、宮田 和也、滝田 謙介

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

12月17日(土) 第3スロット

第E室	第F室	第G室	第H室
3E3	3F3	3G3	3H3
<p>ヒューマン・ロボット・インタラクション(3)</p> <p style="text-align: center;">13:45-15:15</p> <p>平田 泰久 (東北大学) 大村 廉 (豊橋技術科学大学)</p> <p>3E3-1 顔認識機能を有する音声駆動型身体的インタラクションロボットKAMEの開発 岡山県立大学 ○岸本 祐典、渡辺 富夫、石井 裕 3E3-2 アイコンタクト可能なアンドロイドを実現するための眼球運動のキャリブレーション手法 奈良先端科学技術大学院大学 ○湯口 彰重、Garcia Ricardez, Gustavo, A、丁 明、高松 淳、小笠原 司 3E3-3 インタフェースロボットの応答制御のための歩行情報取得方法の検討 芝浦工業大学 ○池田 貴政、唐真 卓也、松日榮 信人、東京女子大学 加藤 由花 3E3-4 人とロボットの協調移動におけるロボットの行動と人の印象の関連性評価 早稲田大学 ○小林 彩乃、亀崎 允 啓、横山 悠太、柳川 勇人、菅野 重樹 3E3-5 空間情報を利用した深層畳込みニューラルネットによる物体認識 佐賀大学 ○島 隆聖、何 宇楠、福田 修、奥村 浩、新井 康平、熊本高等専門学校 ト 楠</p>	<p>作業をするロボット(3)</p> <p style="text-align: center;">13:45-15:15</p> <p>辰野 恭市 (名城大学)</p> <p>3F3-1 自律型アオコ駆除ロボットの開発 長崎大学 ○前田 真聡、別宮 祥太、小林 透、山本 郁夫、エビスマリン株式会社 中里 謙二、中村 光 3F3-2 小型草刈ロボットの開発 名城大学 ○野村 健介、安藤 寛人、齊藤 拓、山崎 雄平、倉部 紘一、辰野 恭市、有限会社曾田農機設計事務所 曾田 清、日東電装有限会社 藤原 裕志、島根産業技術センター 井上 英二、吉野 勝美 3F3-3 草刈ロボットの遠隔操作 名城大学 ○山崎 雄平、野村 健介、齊藤 拓、安藤 寛人、倉部 紘一、辰野 恭市、日東電装有限会社 藤原 裕志、有限会社曾田農機設計事務所 曾田 清、島根産業技術センター 井上 英二、吉野 勝美 3F3-4 害虫駆除システム用の害虫自動認識機能の追加 函館高等工業専門学校 ○近 正浩、中村 尚彦、熊本高等工業専門学校 大塚 弘文、函館高等工業専門学校 浜 克己、鈴木 学、波間 弘陽 3F3-5 トマト収穫ロボットの基礎的検討 大阪電気通信大学 ○森田 敬介、鄭 聖熹</p>	<p>RTシステムとオープン化(2)</p> <p style="text-align: center;">13:45-15:15</p> <p>川口 仁 (株式会社セック) 山下 智輝 ((株)前川製作所)</p> <p>3G3-1 RTミドルウェアによる先導案内ロボットシステムの開発 東京都立産業技術研究センター ○佐々木 智典、武田 有志、吉村 僚太、中村 佳雅、坂下 和広、小林 祐介 3G3-2 ビジュアルプログラミング言語 Snap! を用いた RT コンポーネント開発について 産業技術総合研究所 ○原 功 3G3-3 Solace を用いた OpenRTM-aiist の Pub/Sub 型メッセージ通信の実装と応用 会津大学 ○吉野 大志、安間 奎伍、成瀬 継太郎、矢口 勇一、渡部 有隆、中村 啓太 3G3-4 Xenomai による RT コンポーネント間の実時間データ通信の実現 静岡大学 ○清水 昌幸 3G3-5 RT ミドルウェアサマーキャンプ 2016 開催報告 名城大学 ○大原 賢一、Sugar Sweet Robotics 菅 佑樹、産業技術総合研究所 ビグス ジェフ、原 功、安藤 慶昭、NEDO 平井 成興 3G3-6 状態遷移コンポーネントとデータポートに関する標準 FSM4RTC について 産総研 ○安藤 慶昭</p>	<p>ビジョンシステムとビジョン応用システム(3)</p> <p style="text-align: center;">13:45-15:15</p> <p>鏡 慎吾 (東北大学) 竹村 憲太郎 (東海大学) 黄 守仁 (東京大学)</p> <p>3H3-1 ハイパスベクトルデータによる大腸癌の識別評価 ハッピー・サイエンス・ユニバーシティ ○中矢 大輝、高橋 武、佐鳥 新、北里大学 吉田 功、三枝 信、北海道衛星株式会社 伊藤 那知、(株) Digi-Tapir 加納 正城 3H3-2 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 3H3-3 ハラヒンバッタの運動解析のための位置・方向推定 弘前大学 ○岩谷 靖、琉球大学 鶴井 香織、沖縄県病害虫防除技術センター/琉球大学 本間 淳 3H3-4 オプティカルフローセンサを用いたクレーン吊り荷の振れ角計測 東京電機大学 ○谷口 雅崇、岩谷 篤、石川 潤 3H3-5 深層学習による指針の写り方の変化に強い円型アナログメータの読み取り 筑波大学 ○小西 裕一、坪内 孝司、大矢 晃久</p>

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

12月17日(土) 第3スロット

第I室	第J室	第K室	第L室
3I3	3J3	3K3	3L3
<p>移動ロボットの自己位置推定とナビゲーション(3)</p> <p style="text-align: center;">13:45-15:15</p> <p>大野 和則 (東北大学) 渡辺 敦志 (東北大学)</p>	<p>バイオリボティクスとシステムインテグレーション(3)</p> <p style="text-align: center;">13:45-15:15</p> <p>嵯峨 宣彦 (関西学院大学)</p>	<p>人と機械システムとしての医療・福祉工学(3)</p> <p style="text-align: center;">13:45-15:15</p> <p>山本 透 (広島大学)</p>	<p>農業システム(2)</p> <p style="text-align: center;">13:45-15:15</p> <p>中坊 嘉宏 (産業技術総合研究所) 遠藤 央 (日本大学)</p>
<p>3I3-1 線分情報を用いた自己位置推定と3次元マップ更新 青山学院大学 ○兼子 朋也、高橋 淳二、花見 唯、徳永 悠希、戸辺 義人</p> <p>3I3-2 複数の異種センサを用いたロバストな位置推定の実現を目指した確率分布の類似性評価法の検討 名古屋大学 ○大橋 臨、舟洞 佑記、道木 慎二、愛知工業大学 道木 加絵</p> <p>3I3-3 自然特徴におけるオプティカルフローを用いたマルチコプターの動作推定 東京理科大学 ○鮎澤 恵利子、加藤 清敬、芝浦工業大学 Chinthaka, Premachandra</p> <p>3I3-4 2次元コードを用いた6軸自己位置推定手法およびAndroid OSへの実装 大阪工業大学 ○小林 裕之</p> <p>3I3-5 マルチコプターの屋内利用へ向けた飛行制御プラットフォームの開発 奈良先端科学技術大学院大学 ○福井 友季也、Garcia Ricardez, Gustavo, A、高松 淳、小笠原 司</p>	<p>3J3-1 ムカデとヤスデのロコモーションに通底する自律分散制御則に関する考察 東北大学 ○安井 浩太郎、加納 剛史、広島大学/JST CREST 小林 亮、東北大学/JST CREST 石黒 章夫</p> <p>3J3-2 蠕動運動型ロボットの運動制御 東京電機大学 ○森 貴博、釜道 紀浩</p> <p>3J3-3 蠕動運動型海底掘削ロボットのための能動屈曲機構の提案 中央大学 ○永井 守、只見 侃朗、山田 泰之、中村 太郎、海洋研究開発機構 吉田 弘</p> <p>3J3-4 軸方向伸長型ユニットを用いた細管検査用ロボットの開発 中央大学 ○山崎 翔太、谷瀬 友基、鎌田 将司、山田 泰之、中村 太郎</p> <p>3J3-5 ヒトを模倣した体幹および腕部を有する二脚歩行ロボットの開発 大阪工業大学 ○奥 大樹、田熊 隆史、加瀬 渡</p> <p>3J3-6 電磁石を利用した細胞凝集体のラベルフリー位置制御に関する検討 信州大学 ○渡辺 彬生、秋山 佳丈</p>	<p>3K3-1 手指分離運動を目指した電気-力覚ハイブリッド刺激型ニューロリハシステムに関する基礎研究 大分大学 菊池 武士、○山辺 一輝、佐藤 地洋、向井 勇人、大分東部病院 釘宮 慎太郎、大野 哲也、ER テック 井上 昭夫</p> <p>3K3-2 前腕の三次元モデルに基づく距離センサアレイによる手の動作認識 奈良先端科学技術大学院大学 ○趙 崇貴、大阪工業大学 吉川 雅博、奈良先端科学技術大学院大学 丁 明、高松 淳、小笠原 司</p> <p>3K3-3 日常生活空間の点群データを用いた多施設に分散した生活情報の共有 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>3K3-4 3Dプリントによるアクチュエータ内蔵型電動義指の開発 奈良先端科学技術大学院大学 ○藤山 卓己、大阪工業大学 吉川 雅博、奈良先端科学技術大学院大学 丁 明、高松 淳、小笠原 司</p> <p>3K3-5 手すりIoTセンサを用いた高齢者の在宅長期間モニタリングによる歩行状態の評価 東京理科大学 ○高橋 雄佑、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>3K3-6 サドル支持型体重免荷トレッドミルと機能的電気刺激を用いた歩行への介入 大阪大学 黒岩 晃、平井 宏明、吉川 史哲、長川 祐磨、渡邊 英知、○片岡 夏美、植村 充典、宮崎 文夫</p>	<p>3L3-1 農作物の根域における水分分布の観察手法の開発 東京農工大学 ○李 奇辰、澁澤 栄、杉原 敏昭、小平 正和</p> <p>3L3-2 太陽光型植物工場における外気流入ファンおよび側窓・天窓の配置の検討 木更津工業高等専門学校 ○白坂 誠浩、浅野 洋介、伊藤 裕一、渡邊 孝一、東京大学 井原 大将、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>3L3-3 太陽光型植物工場のむだ時間を考慮したモデルにもとづく細霧発生による水蒸気飽差制御 木更津工業高等専門学校 ○浅野 洋介、渡邊 孝一、白坂 誠浩、東京大学 井原 大将、愛知県立大学 伊藤 正英、木更津工業高等専門学校 伊藤 裕一、栗本 育三郎</p> <p>3L3-4 小型有線ドローン群による自動授粉システムの提案 東京農工大学 新原 拓真、○土屋 裕杜、林 宏太郎、水内 郁夫</p>

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

12月17日(土) 第3スロット

第M室	第N室	第O室	
<p>3M3</p> <p>ロボットのための通信 (1)</p> <p>13:45-15:15</p> <p>鈴木 剛 (東京電機大学) 澤井 圭 (富山県立大学)</p> <p>3M3-1 Keynote[1] ロボットの通信に係る最新動向 工学院大学 ○羽田 靖史 3M3-2 小型衛星打ち上げの為に係留式高層プラットフォームの研究 ハッピー・サイエンス・ユニバーシティ ○柳田 大輝、池田 悠登、佐島 新、北海道衛星株式会社 伊藤 那知、北海道科学大学 三橋 龍一、電気通信大学 千葉 一永 3M3-3 小型衛星打ち上げのための係留式高層プラットフォームの研究 ハッピー・サイエンス・ユニバーシティ ○池田 悠登、柳田 大輝、佐島 新、北海道衛星株式会社 伊藤 那知、北海道科学大学 三橋 龍一、電気通信大学 千葉 一永 3M3-4 超小型衛星搭載用の衛星一地上間レーザー光通信装置の研究開発 ハッピー・サイエンス・ユニバーシティ ○中村 聡希、竹津 元晴、久村 晃司、北海道衛星株式会社 伊藤 那知、ハッピー・サイエンス・ユニバーシティ 佐島 新 3M3-5 移動ロボットの遠隔操作を考慮した移動型中継端末による通信品質維持・管理手法の開発 東京電機大学 ○市川 雄太、鈴木 剛、富山県立大学 澤井 圭、東京電機大学 山岸 航平 3M3-6 ロボットの遭難を防ぐための電波伝搬シミュレーションによる環境構成材料推定 工学院大学 ○金山 浩士、羽田 靖史、金 聖熙</p>	<p>3N3</p> <p>多指ハンドとインテリジェント物体操作(3)</p> <p>13:45-15:15</p> <p>毛利 哲也 (岐阜大学) 渡辺 哲陽 (金沢大学)</p> <p>3N3-1 移動ロボット搭載型マニピレータでの近接覚センサを用いたブリグラス制御 電気通信大学 ○石関 峻一、明 愛国、下条 誠 3N3-2 指上での転がりを利用した高速ハンドアームによる投球方向制御 東京大学 ○村上 健一、堀内 悠生、中西 慶亘、妹尾 拓、石川 正俊 3N3-3 多指ハンドロボットによる左右同時持ち替えスキルを用いた紐結び 電気通信大学 ○宗田 晃一、滝澤 優、工藤 俊亮、末廣 尚士 3N3-4 単位操作の把持点推定に基づく紐結び作業の教示 電気通信大学 ○姚 卓男、滝澤 優、工藤 俊亮、末廣 尚士 3N3-5 高速ハンドアームによる動力学を考慮したジャグリング動作 千葉大学 ○岡 朋暉、並木 明夫 3N3-6 教示装置と物理シミュレータを用いたロボットハンドへの動作教示システムの開発 千葉大学 ○高橋 晃平、並木 明夫</p>	<p>3O3</p> <p>医用工学と障害者支援 (3)</p> <p>13:45-15:15</p> <p>京相 雅樹 (東京都市大学)</p> <p>3O3-1 カ可視化技術を用いた吸引器装着用シリコンレトラクタの開発 金沢大学 ○小山 稔生、米山 猛、中田 光俊、渡辺 哲陽 3O3-2 DNA ヒストグラム解析を応用した大腸がん診断法の改良 東京工科大学 ○三上 敦也、吉崎 輝、伊藤 奈々、日向 奈恵、田仲 浩平、篠原 一彦、梅田 勝、がん研究会 神田 浩明、早稲田大学 武田 朴、がん研究会 山口 俊晴、石川 雄一 3O3-3 陽電子断層画像・アミロイドイメージングによるアルツハイマー病早期診断のためのデータ処理法 近畿大学 ○木村 裕一、山田 誉大、藤井 康介、永岡 隆 3O3-4 生活支援ロボットでの服薬管理における食事進行度合い推測のための画像処理 愛知県立大学 ○中川 真里菜、鈴木 拓央、小林 邦和 3O3-5 ヘテロコア光ファイバロードセルを用いたベッド上における体重計測の検討 創価大学 ○長谷 貴裕、小山 勇也、西山 道子、渡辺 一弘 3O3-6 組み込みハードウェアのための混合ガウス型識別モデルの提案と生体信号識別への応用 横浜国立大学 ○関島 律、島 圭介</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17日(土) 第4スロット

第A室	第B室	第D室	第H室
3A4	3B4	3D4	3H4
次世代ロボット共通プラットフォーム技術(3)	身体認知・行動特性の計測と支援(3)	測域センサを用いた計測と環境認識(2)	ビジョンシステムとビジョン応用システム(4)
15:30-17:00	15:30-17:00	15:30-17:00	15:30-17:00
佐藤 知正 (東京大学フューチャーセンター推進機構) 松日楽 信人 (芝浦工業大学) 大山 英明 (産業技術総合研究所)	松下 光次郎 (岐阜大学)	大矢 晃久 (筑波大学) 前山 祥一 (岡山大学) 富沢 哲雄 (防衛大学校)	岩谷 靖 (弘前大学) 下ノ村 和弘 (立命館大学)
3A4-1 <i>Keynote[2]</i> 3D センシング技術の最新動向とその応用 私設研究所ネオテックラボ ○上田 智章 3A4-2 <i>Keynote[2]</i> ロボティクス向けコンピュータモジュール Jetson TX1 について NVIDIA CORPORATION ○矢戸 知得 3A4-3 Raspberry Pi Mouse 千葉工業大学 ○上田 隆一、株式会社アールティ 中川 友紀子、青木 政武、中川 範晃 3A4-4 小型コンピュータ Arduino の一般への利用促進を目指した取り組み 産総研 ○岩田 敏彰	3B4-1 模範体操を用いた体操採点システムの基盤構築 甲南大学 ○田中 雅博 3B4-2 ファントムセンセーションが可能な能動的振動入力による関節角度推定 東海大学 ○栗原 慎太郎、竹村 憲太郎 3B4-3 シルエットマッチングによる片麻痺者の回復段階推定 日本大学 ○涌井 靖章、遠藤 央、柿崎 隆夫 3B4-4 任意軸周りの視野回転による身体動作への影響に関する基礎的研究 早稲田大学 ○宮木 卓人、堀内 智貴、川又 悠司、上杉 繁 3B4-5 ラットを用いた複数誘発電位の同時計測による脊髄を含む下降性伝導路の評価 東京都市大学 ○松本 佳奈、島谷 祐一、京相 雅樹	3D4-1 3次元測域センサを用いた視覚障害者誘導システムの開発 筑波大学 ○諏訪部 純、大矢 晃久 3D4-2 半透明フィルムを用いたマルチエコーの応用システムの提案 工学院大学 ○吉田 裕、羽田 靖史 3D4-3 L I D A Rを用いた高低差を考慮した自動運転車の走行可能領域検出 金沢大学 ○木戸 啓貴、菅沼 直樹、米 陀 佳 祐、Aldibaja, Mohammad, Amro、飯田 稔樹	3H4-1 12500 fps での実時間フィードバックを可能とするスーパー高速ビジョン 広島大学 ○島崎 航平、青山 忠義、高木 健、石井 抱、中国科学院 顧慶毅、フォトロン 田村 浩一、田嶋 健司 3H4-2 領域ベース平面追跡の高速計算 東北大学 ○鏡 慎吾、橋本 浩一 3H4-3 高速ビジョン及び力・トルクセンシングによる柔軟物に対する軌道トラッキング 東京大学 ○黄 守仁、Bergstrom Niklas、山川 雄司、妹尾 拓、石川 正俊 3H4-4 高速ビジョンを用いた人間の手先位置の高精度制御 東京大学 ○遠山 涉、黄 守仁、村上 健一、山川 雄司、石川 正俊 3H4-5 高速高精度ロボットマニピュレーションのための二次元補償システム 東京大学 ○ペリストロム ニクラス、黄 守仁、山川 雄司、妹尾 拓、石川 正俊

※ 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)

12月17日(土) 第4スロット

第J室	第K室	第M室	第N室
3J4	3K4	3M4	3N4
<p>バイオロボティクスとシステムインテグレーション(4)</p> <p>15:30-17:00</p> <p>秋山 佳丈 (信州大学)</p> <p>3J4-1 <i>Keynote</i>[2] 脳の視覚運動制御とブレインマシンインターフェース 神経数理学研究所 ○田中 靖人 3J4-2 機械学習を使った固視微動における心拍成分解析 株式会社三城 R & D ○藤江 博幸、 神経数理学研究所/関西学院大学 田中 靖人 3J4-3 刈り込み付きファジィ-テンプレートマッチング法による探索型脳-機械インターフェース 関西学院大学 小田 輝王、○工藤 卓 3J4-4 足関節リハビリシステムによる他動反復動作時の筋・神経活動 関西学院大学 ○橋本 侑亮、嵯峨 宣彦、田中 靖人、藤江 博幸 3J4-5 運動認知によるTMS誘発fNIRS信号への影響 関西学院大学 ○森下 彩都、伊東 嗣功、工藤 卓</p>	<p>人と機械システムとしての医療・福祉工学(4)</p> <p>15:30-17:00</p> <p>高岩 昌弘 (徳島大学)</p> <p>3K4-1 極細針を用いた腸管穿孔におけるたわみの実験分析 早稲田大学 ○下島 海、津村 遼介、 岩田 浩康 3K4-2 高位切断者のためのVirtual Force Sensingを用いた両腕協調動作生成システムの開発 九州工業大学 ○阿部 佑太、猪平 栄一、柴田 智広 3K4-3 急伸長刺激による促進機能付き簡易型片麻痺指運動機能回復訓練装置の研究 鹿児島大学 余 永、○城 寿成、下 堂 蘭 恵、川平 和美 3K4-4 脳血管内治療用遠隔操作ロボットの開発 愛知工科大学 ○山口 瞬、福本 優治、永野 佳孝、大阪医科大学 金光 拓也、宮地 茂 3K4-5 繋げる人工知能：生活機能レジリエント社会のためのスマートリビングネットを用いた生活知能研究 産業技術総合研究所 ○西田 佳史、北村 光司、佐々木 洋子、金崎 朝子、Shi Boxin、大野 美喜子、楠本 欣司 3K4-6 重症度クリフ分析法を用いたスポーツ外傷ビッグデータの分析 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、日本スポーツ振興センター 米山 尚子、東京理科大学 竹村 裕、 緑園子どもクリニック 山中 龍宏</p>	<p>ロボットのための通信(2)</p> <p>15:30-17:00</p> <p>羽田 靖史 (工学院大学) 澤井 圭 (富山県立大学)</p> <p>3M4-1 <i>Keynote</i>[1] ロボットと情報通信 東京電機大学 ○鈴木 剛、富山県立大学 澤井 圭 3M4-2 制御停止と電源断を併用する無線停止システムの検証 工学院大学 ○関 道人、羽田 靖史 3M4-3 無線式人体通信による近接センサシステムの開発 安衛研 ○岡部 康平 3M4-4 地上-超小型人工衛星間におけるレーザー通信装置の回路設計 ハッピー・サイエンス・ユニバーシティ ○竹津 元晴、佐鳥 新、北海道衛星株式会社 伊藤 那知、ハッピー・サイエンス・ユニバーシティ 中村 聡希、久村 晃司 3M4-5 地上-超小型衛星間におけるレーザー通信の指向捕捉追尾制御系の研究 ハッピー・サイエンス・ユニバーシティ ○久村 晃司、竹津 元晴、中村 聡希、佐鳥 新、梶 敦次、北海道衛星株式会社 伊藤 那知</p>	<p>多指ハンドとインテリジェント物体操作(4)</p> <p>15:30-17:00</p> <p>毛利 哲也 (岐阜大学) 小澤 隆太 (立命館大学)</p> <p>3N4-1 線状柔軟物の被伸展ガラスピングを可能とする多段式把持機構 東北大学 ○藤田 政宏、高根 英里、野村 陽人、小松 洋音、多田 隼 建 二郎、昆陽 雅司、田所 諭 3N4-2 振動型二関節指制御を用いた触覚センシング 大阪大学 ○森 智史、東森 充 3N4-3 最短時間軸変換法に基づく書字動作の試み 福岡工業大学 木野 仁、○村上 浩太郎、今井 拓郎 3N4-4 ニューラルネットワークを用いた筋電義手のためパターン認識手法 岐阜大学 ○森川 嵩弘、毛利 哲也、川崎 晴久、岐阜赤十字病院 榮枝 裕文</p>

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

12月17日(土) 第4スロット

<p>第0室</p> <p>304</p> <p>医用工学と障害者支援 (4)</p> <p>15:30-17:30</p> <p>京相 雅樹 (東京都市大学) 木村 裕一 (近畿大学)</p> <p>304-1 加速度センサを用いた膝の負担可視化装置の検討 奈良女子大学 ○浅野 春菜、喜多萌子、佐藤 克成</p> <p>304-2 電動回内外機構と受動的把持機構を備える装飾義手の開発 奈良先端科学技術大学院大学 ○神田 将輝、大阪工業大学 吉川 雅博、奈良先端科学技術大学院大学 丁明、高松 淳、小笠原 司、国立障害者リハビリテーションセンター研究所 河島 則天</p> <p>304-3 後方から乗り込む福祉車両に向けた前向き駐車支援システムに関する研究 東京農工大学 ○下川 航、和田 正義</p> <p>304-4 荷重を考慮したそりを用いた段差乗り越え機構の解析 中央大学 ○角田 郁弥、大隅 久、テクニカルトート東京 小野 まなぶ</p> <p>304-5 T字杖使用者の歩行を見守るインテリジェント杖の提案 筑波大学 ○白田 博紀、城東桐和会 東京さくら病院 篠田 雄一、筑波大学 中内 靖</p> <p>304-6 立ち上がりアシストを有する屋内介護歩行器の開発 大阪電気通信大学 ○福田 朋彦、鄭聖熹</p> <p>304-7 制動安全性とユーザビリティを考慮した車輪倒立型電動車椅子の開発 大阪電気通信大学 ○香西 一樹、鄭聖熹</p> <p>304-8 バイラテラル制御を用いた装着型脚支援システム 茨城大学 ○安田 真、近藤 良、岡田 養二、北山 文矢</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)