

9:30～10:00：スポットライトセッション

OS15: レスキューを題材にしたロボットコンテスト 司会：二井見 博文（産業技術短期大学）、奥川 雅之（愛知工業大学）

1A1-01 長ストロークパンタグラフ機構を用いたレスキューロボットの開発

大阪工業大学 ○徳野 陽也、内藤 千結、岡田 亮汰、笛倉 俊介、溝部 暢之、松本 悠太、神田 はるか、牛田 俊、奥 宏史、小林 裕之、田熊 隆史

1A1-02 レスキューロボットコンテスト2025におけるS.S.S.Sの取り組み

大阪工業大学 ○矢野 鳩也、奥谷 大和、北坂 友希、赤澤 元春、井出 賢治、森田 透、近藤 隆路、橋本 智昭、ヴィストン株式会社 大和 信夫、馬場 隆造

1A1-03 連携による迅速かつ要救助者への負担の少ない救助ロボットの開発

愛知工業大学 ○神田 潤太郎、井樋 太一、山田 匠葵、井村 光亨、廣野 拓海、漆畠 克磨、久保田 真伍

1A1-04 実寸大の救助機構を出発点とするコンテスト用救助機構の開発提案とその評価

大阪工業大学 ○西本 裕亮、井上 遙空、富田 蒼生、沼本 永絆、衣田 明弘、汲田 龍叶、井上 雄紀、野田 哲男、東 善之

1A1-05 レスキューロボットコンテスト2025における松江高専「MCT」の取り組み

松江工業高等専門学校 ○沼本 咲恵、齊藤 陽平、藤岡 美博、本間 寛己

1A1-06 レスキューロボットコンテストに向けた球状歯車を用いた救助機構の開発

松江工業高等専門学校 ○花田 公彦、齊藤 陽平、藤岡 美博、本間 寛己

1A1-07 レスキューロボットコンテスト2025における弾性スクワード・ホイールの動的振動吸収性能評価

富山大学 ○水野 海登、山本 拓海、朝田 大翔、箱山 莉玖、中富 瞬、保田 俊行

1A1-08 レスキューロボットコンテスト2025の総括

産業技術短期大学 ○二井見 博文、大阪電気通信大学 升谷 保博、岡山県立大学 太田 俊介、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

1A1-09 レスキュー・ロボット・コンテスト2025におけるシステム更新とロボット機器ごとのダメージ分析

大阪公立大学 ○小島 篤博、レスキュー・ロボット・コンテスト実行委員会 栗栖 輝、岡山県立大学 小枝 正直、山内 仁、denLabo 合同会社 矢野 大貴

1A1-10 ロボカップ2025 レスキュー実機リーグにおけるメカナムクローラの性能評価

大阪工業大学 ○井出 賢治、大阪工業大学大学院 奥谷 大和、北坂 友希、大阪工業大学 赤澤 元春、森田 透、矢野 鳩也、近藤 隆路、橋本 智昭、ヴィストン株式会社 大和 信夫、馬場 隆造

9:30～10:00：スポットライトセッション

OS04: 人工筋肉を目指したソフトアクチュエータ・センサ（1）

司会：比留田 稔樹（豊橋技術科学大学）、舛屋 賢（宮崎大学）

- 1B1-01 空気圧アクチュエータによる断面形状変更を利用して感度可変な力覚センサの基礎研究
九州工業大学 ○森 拓真、高嶋 一登
- 1B1-02 断面形状変更により感度可変な力覚センサの固定条件の感度への影響
九州工業大学 ○辻 駿介、高嶋 一登
- 1B1-03 形状記憶ポリマーを用いた形状変更可能な触覚センサの性能評価
九州工業大学 ○高橋 健斗、高嶋 一登
- 1B1-04 形状記憶ポリマーを用いた可変摩擦機構と折り紙構造を用いた伸縮機構による尺取虫型ロボット
東京電機大学 ○西村 友秀、釜道 紀浩、九州工業大学 高嶋 一登
- 1B1-05 形状記憶ポリマーを用いた可変摩擦機構の基礎検証
東京電機大学 ○太田 光乃佑、西村 友秀、釜道 紀浩、九州工業大学 赤崎 拓郎、高嶋 一登
- 1B1-06 Finite Element Modeling and Characterization of Variable-sensitivity Force Sensor using Shape-memory Polymer
Kyushu Institute of Technology ○ Roy Sourav、Takashima Kazuto
- 1B1-07 3次元IPMC アクチュエータモデル
鈴鹿医療科学大学 ○伊原 正、中村 太郎、立命館大学 安積 欣志
- 1B1-08 IPMC アクチュエータを構成する Nafion 膜の異方的な膨潤特性について
豊橋技術科学大学 ○吉松 公徳、University of British Columbia Madden John, D.W.、豊橋技術科学大学 高木 賢太郎
- 1B1-09 IPMC センサ物理モデルの解析解と電圧の緩和特性を特徴づける無次元パラメータ
豊橋技術科学大学 ○石川 耕雪、立命館大学 安積 欣志、西安交通大学 朱子才、豊橋技術科学大学 比留田 稔樹、高木 賢太郎
- 1B1-10 IPMC センサ内蔵ソフトフィンガを用いたピック & プレース中の把持物体の大きさ推定
近畿大学 ○野口 諒太、松野 孝博、産業技術総合研究所 ナノ材料研究部門 杉野 卓司、物部 浩達、堀内 哲也、立命館大学 平井 慎一
- 1B1-11 SMA アクチュエータによる音生成におけるマルチワイヤ化による再生精度の向上
北海道大学大学院 ○庭野 智弘、北海道大学 原田 宏幸、北海道立総合研究機構 伊藤 壮生、北海道大学大学院 田島 悠介、高岡 直生
- 1B1-12 形状記憶合金とジャミング転移現象を用いたロボットハンドの性能評価
九州工業大学 ○江越 孔貴、高嶋 一登、北九州市立大学 西尾 光也、長 弘基
- 1B1-13 形状記憶性とエントロピー弾性を併せ持つ新規ソフトアクチュエータ
山梨大学 ○島崎 大希、豊島 栄希、後藤 大徹、奥崎 秀典
- 1B1-14 引張試験機を用いた釣糸人工筋肉の粘弾性評価について
豊橋技術科学大学 ○松本 有平、曾山 乃明、比留田 稔樹、高木 賢太郎
- 1B1-15 線状ねじり型釣糸人工筋肉(STPF)の物理モデル構築に向けた温度で変化する剛性行列の特性計測について
豊橋技術科学大学 ○曾山 乃明、岐阜大学 入澤 寿平、産業技術総合研究所 木村 大輔、信州大学 宝田 直、豊橋技術科学大学 比留田 稔樹、高木 賢太郎

9:30～10:00：スポットライトセッション

OS41:ITS

司会：山邊 茂之（岩手県立大学）、鈴木 高宏（麗澤大学／東北大大学）

- 1C1-01 複数地上 LiDAR による多重モデル拡張物体追跡法と情報フィルタに基づく協調物体追跡
同志社大学大学院 ○中谷 圭宏、同志社大学 橋本 雅文、高橋 和彥
- 1C1-02 ドローン搭載 LiDAR による物体検出と追跡
同志社大学大学院 ○飯澤 咲良、同志社大学 橋本 雅文、高橋 和彥
- 1C1-03 オンデマンドモビリティ利用促進に向けた心理的要因考慮型シミュレーションの開発
富士通株式会社 ○中下 岬、松添 静子、小粥 勇作、植木 美和、名古屋大学 姜 美蘭、朱 圓方、佐藤 仁美、山本 俊行、森川 高行
- 1C1-04 固有情報を自己管理するセンサを用いた車載ネットワーク接続の容易性評価
岩手県立大学 ○新井 義和、アイシン・ソフトウェア 福原 和哉
- 1C1-05 災害時の道路遮断を考慮した物資集積拠点のロバスト配置
大阪工業大学 ○大塚 大成、中山 学之
- 1C1-06 補間に基づくインタラクティブ多目的施策探索手法の提案
富士通株式会社 ○板倉 宏太、伊東 利雄、箱田 有花、植木 美和、東京科学大学 小野 功
- 1C1-07 LiDAR 点群を用いた物体検出における霧起因誤検出抑制手法の検討
三菱電機株式会社 ○亀山 陽平、田中 元気、秋山 智広、鈴木 涼太郎、浦野 忠彦
- 1C1-08 三次元点群地図の特徴のばらつきと類似した特徴物に着目した Scan Matching における評価指標の提案
名城大学 ○深川 備叶、名古屋大学 二宮 芳樹、名城大学 目黒 淳一
- 1C1-09 自動運転 Level4 トラックの追越し失敗が与える後続車への影響評価
岩手県立大学 ○金澤 想太、山邊 茂之
- 1C1-10 動搖病計算モデルにおける個人差パラメータの汎化性検討
奈良先端科学技術大学院大学 ○山本 愛奈、和田 隆広
- 1C1-11 SG-NLOS Risk: Semantic-Guided Collision-Risk Estimation for Ego Vehicles and NLOS Targets
The University of Tokyo ○ LI Ziwei, HIRANO Masahiro, GUO Qitong, JIA Ruoyu, YAMAKAWA Yuji
- 1C1-12 グラフ最適化を用いたタイトカップリング型 GNSS/IMU による位置推定の高精度化
名城大学 ○佐藤 嵩馬、村山 韶輝、目黒 淳一、千葉工業大学 鈴木 太郎
- 1C1-13 衝突回避加速度に基づく交差点出会い頭事故回避システムの安全性評価
東京農工大学 ○佐藤 栄太、伊神 大貴、Xingguo Zhang, Pongsathorn Raksincharoensak
- 1C1-14 衝突回避加速度に基づく交差点右折時における自動運転システムの安全性評価
東京農工大学 ○栗山 蓮太郎、伊神 大貴、Xingguo Zhang, Pongsathorn Raksincharoensak
- 1C1-15 注視点推定のための滑動性眼球運動を用いた暗黙的校正
東海大学大学院 ○中澤 力、マツダ株式会社 竹中 聰、本間 友也、佐藤 有理生、桑原 潤一郎、東海大学 竹村 憲太郎
- 1C1-16 自動運転車両に適用する Scan Matching と RTK-GNSS の位置推定結果間の位置差を考慮した複合位置推定手法に関する研究
名城大学 ○黒田 真琉、村井 凜太郎、目黒 淳一、名古屋大学 二宮 芳樹
- 1C1-17 交差点における対二輪車衝突事故防止対策に関する研究
東京農工大学 ○鈴木 智仁、藤波 洋平、Pongsathorn Raksincharoensak
- 1C1-18 経路提示による自動運転パーソナルモビリティビークル乗車時の動搖病低減手法の検討
奈良先端科学技術大学院大学 ○井出 優哉、劉 海龍、和田 隆広

9:30～10:00：スポットライトセッション

OS02: 自動化・FA・作業をするロボット・システム（1）

司会：渋川 文哉（IHI）

- 1D1-01 [Keynote] 現場の負担を軽くする。～軽労化 DXによる自動化への道～
北海道大学 ○日下 聰

1D1-02 超重量物搬送クレーンの状態推定と安定化制御

豊橋技術科学大学 ○糸川 陽希、山本 大輝、豊橋技術科学大学、コベルコ建機株式会社 百濟 和文、コベルコ建機株式会社 脇田 康介、前藤 鉄兵、中山 浩樹、笹井 慎太郎、豊橋技術科学大学 堀尾 亮介、内山 直樹

1D1-03 狹隘空間における作業を想定したモバイルマニピュレータの制御手法の提案
北海道大学 ○大貫 雅哉、江丸 貴紀1D1-04 小型産業用ロボットの穴あけ加工のための押付力制御と面直補正に関する研究
岐阜大学 ○鬼丸 淳希、上木 諭、鈴木 啓介、池田 貴公、山田 宏尚、八田 穎之、伊藤 和晃、川崎重工業株式会社 辻 昌彦1D1-05 産業用ロボット MELFA FR シリーズ "FR PLUS" におけるモーション制御の高性能化手法
三菱電機株式会社 ○斎藤 晓生、奥村 誠也、後藤 隆矢1D1-06 産業用ロボットの自律的な作業空間認識
北九大 ○麓 宗馬、西田 健1D1-07 自動ジャーテストシステムの開発
室蘭工業大学 ○杉原 弘祐、藤平 祥孝、花島 直彦、月島 JFE アクアソリューション株式会社 矢澤 伸弘1D1-08 ピッキング設備最適化ソリューション向け異種 AGV 搬送の同期ロジックの開発
株式会社日立製作所 ○上野 翔太郎、室谷 和哉、金井 政樹、濱田 晃、岡田 幸大、小林 大航、永原 智士1D1-09 Dose Durability Aware Heterogeneous Robot Team Local Motion Planning for Cooperative Radioactive Source Localization
The University of Tokyo ○ Wu Jiaxu、An Qi、Yamashita Atsushi1D1-10 ピッキング設備最適化ソリューションにおけるコスト低減に向けた出荷箱バッファ活用 AGV 運行制御ロジックの開発
株式会社日立製作所 ○坂井 亮、上野 翔太郎、室谷 和哉、福永 峻、金井 政樹、濱田 晃、岡田 幸大、小林 大航、永原 智士1D1-11 高重量の袋物のパレ・デパレタイジングの実現に向けた中央線ジャミング機構を利用したロボットハンドの指の検討
和歌山大学 ○赤石 翔、土橋 宏規1D1-12 段ボール箱の強度特性を利用したパレ・デパレタイジング用ハンドの試作機の開発
和歌山大学 ○井貝 章人、土橋 宏規1D1-13 工場内外でかご台車などを搬送するロボットの一例
計測自動制御学会 ○加納 裕斗、美馬 一博1D1-14 重ねられた布からの一枚分離を行うローラー機構の開発
東北大学 ○町田 英一、Dayuan CHEN、Alberto Elias PETRILLI BARCELO、Jose Victorio SALAZAR LUCES、平田 泰久1D1-15 ばら積み透明物体のピッキング
東京理科大学 ○八木 龍太、ケニス 銀河、荒井 翔悟1D1-16 コンテナクレーンの小型モデルの開発と評価
都立大 ○尾崎 倫太郎、武居 直行、富士電機 河合 富貴子1D1-17 産業システムの統合運用制御に向けたユニバーサル制御モデルの提案
IHI ○渋川 文哉、西岡 寿朗、久保 あゆみ、中山 隆幸

9:30～10:00：スポットライトセッション

OS35: 触覚・力覚（1）

司会：佐藤 克成（奈良女子大学）

- 1E1-01 ハンドル型触覚現運動提示における三重らせん構造を用いた振動子数削減の検討
電気通信大学 ○遠藤 大哉、溝口 泉、梶本 裕之
- 1E1-02 指先への電気刺激と機械振動を用いた切られ感の提示
電気通信大学 ○譚 雨祺、電気通信大学大学院 小野田 韶、溝口 泉、梶本 裕之
- 1E1-03 電極配置を最適化した電気触覚ディスプレイによる形状認識
電気通信大学 ○祖父江 迪瑠、溝口 泉、梶本 裕之
- 1E1-04 感覚強度に着目した温度刺激のパーソナライズ
奈良女子大学 ○宮田 果乃、佐藤 克成
- 1E1-05 エンターテインメント分野におけるハaptixesの研究・応用に伴う倫理的課題
広島大学 ○小林 知恵、片岡 雅知、東 有明、近畿大学 池田 篤俊、広島大学 栗田 雄一、澤井 努
- 1E1-06 振幅変調を用いた額に対する低周波振動提示（第三報）
電気通信大学 ○秋葉 優馬、溝口 泉、梶本 裕之
- 1E1-07 指先の柔らかさを制御するデバイス
名古屋工業大学 ○栗本 佳歩、湯川 光、名古屋工業大学、稻盛科学研究所 田中 由浩
- 1E1-08 力覚情報に由来する振動触覚フィードバックを用いた遠隔操縦支援システム
神戸大学 ○大野 薫、京都工芸繊維大学 永野 光、神戸大学 田崎 勇一、横小路 泰義
- 1E1-09 振動触覚提示に適した周波数帯への周波数シフトを用いた振動刺激提示による食体験の影響調査
熊本大学 ○伊福 稔貴、嵯峨 智
- 1E1-10 上腕への圧迫力と Pseudo-haptics の重畳提示による重量知覚への影響
熊本大学 ○山口 昂太、嵯峨 智
- 1E1-11 触感感性と素材物性の関係性に基づく「ここちよさ指標」の構築
産業技術総合研究所 ○物部 浩達、杉野 卓司、堀内 哲也、山村 昌大、谷垣 宣孝
- 1E1-12 触覚画像センサを搭載した受動回転グリッパー
立命館大学 ○野村 健人、下ノ村 和弘
- 1E1-13 ひずみセンシングポリマーを用いた触覚画像センサによる把持物体のハンド内位置姿勢推定
立命館大学 ○石田 大貴、下ノ村 和弘
- 1E1-14 手首皮膚へのせん断力が手指への振動伝搬特性に及ぼす効果の機械計測
筑波大学 ○斎藤 光、高田 崇天、蜂須 拓
- 1E1-15 身体の物理的接触を拡張するウェアラブルデバイス（第20報）：社会交流を促進する身体接触を活用したゲームの設計
筑波大学 ○高田 崇天、海老名 健太、蜂須 拓
- 1E1-16 超音波ラゲールガウシアンビームによる音響浮揚の検討と評価
南山大学 ○眞野 健、藤原 正浩
- 1E1-17 ランダム刺激に含まれるリッチな情報があるか？ランダムおよび周期的グレーティングの弁別閾比較
東京都立大学 ○栗田 愛衣、千原 愛未、岡本 正吾
- 1E1-18 カメラを用いたドローン用分布型触覚センサ
立命館大学 ○魏 子杰、下ノ村 和弘
- 1E1-19 Thermal Grill錯覚を活用した冷／熱感覚の侵害性温度感提示手法の検討
フュージングインターラクション研究室 ○福谷 海斗、嵯峨 智
- 1E1-20 Wear Pattern Shift in Tactile Texture Sensors: Quantifying Classification Loss and Recovery via Onsite Ridge Healing
東京都立大学 ○Yanwari Muhammad Irwan、岡本 正吾
- 1E1-21 追体験時の運動情報に応じた変調再生による高い臨場感を実現する振動触覚・視覚追体験システムの開発
京都工芸繊維大学 ○板倉 泰斗、永野 光
- 1E1-22 人の指先に貼り付けたToucLensとひずみゲージセンサによるなぞった微小凹凸形状の再構成
成蹊大 ○竹園 年延、藤井 充、立命館大 安藤 潤人、名工大 藤本 英雄
- 1E1-23 振動触覚刺激が力覚知覚に及ぼす影響の検証
中央大学 ○妻鹿 成紘、早見 夏樹、澤橋 龍之介、西濱 里英、中村 太郎

12月10日（水）

H室（1H1）第1スロット

9:30～10:30：【オープンフォーラム】

OS51：【口頭発表】RSNPを活用したロボットサービスコンテスト2025

司会：土屋 陽介（東京通信大学）

1H1-01 ネットワークを利用したパートナーロボットの開発研究

筑波大学 ○三隅 義範、東京都立産業技術大学院大学 橋本 智行、筑波大学 山田 博之、東京都立産業技術大学院大学 内山 純

1H1-02 車両データを活用した子ども向け交通安全マップの提案

青山学院大学 ○太田 康平、中川 幸子

1H1-03 RSNPとローカルネットワークを用いたロボット救助システム

芝浦工業大学 ○米田 拓真、小林 泰地、佐々木 毅、東京大学／芝浦工業大学 松日栄 信人、東京大学 山下 淳

10:05～10:35：スポットライトセッション

OS59: レスキュー工学

司会：鈴木 壮一郎（国際レスキューシステム研究機構）

- 1A2-01 流体噴射で浮上するドローンの軽量化に向けた姿勢受動安定化の幾何設計アプローチ
大阪大学 ○原口 雄世、広島大学 田中 智稀、安部 祐一、秋田県立大学 山内 悠、広島大学 高木 健、大阪大学 青井 伸也
- 1A2-02 大規模言語モデル（LLM）を活用したレスキューロボットによる要救助者位置推定
東北大学 ○安田 遥稀、小島 匠太郎、軍司 健太、Ranulfo Bezerra、奈良 貴明、田所 諭、大野 和則
- 1A2-03 基盤モデルを用いた災害対応ロボットのための異常検知・対話的通知システム "Partner LLM" の提案
東北大学 ○鈴木 翔大、小島 匠太郎、軍司 健太、Ranulfo Bezerra、奈良 貴明、田所 諭、大野 和則
- 1A2-04 災害現場での外傷処置を支援するXRを用いた遠隔医療支援システム
北海道大学 ○三浦 知咲歩、青木 大地、山田 海俊、村上 壮一、和歌山県立医科大学 下江 隆司、北海道大学 王 旭、劉 建、西岡 拳、妹尾 拓、伊達 宏昭、七戸 俊明、安部 崇重、金井 理、近野 敦
- 1A2-05 ドローンとセンサを用いる研究のためのシミュレーション環境構築
中京大学 ○藤本 陽良、清水 優
- 1A2-06 シミュレーションを活用した災害現場画像認識用学習データ作成
中京大学 ○川崎 未翔、清水 優
- 1A2-07 災害時超急性期におけるUAVを用いた道路状況把握の予備的検討
岩手大学ソフトパス理工学総合研究センター ○小山 猛、小高 健幹、大西 弘志、萩原 義裕、三好 扶
- 1A2-08 対地適応クローラロボットにおけるサブクローラ回転ジョイントコンプライアンス制御系設計とパラメータ同定
愛知工業大学 ○奥山 雅大、児嶋 快斗、奥川 雅之
- 1A2-09 救助隊員の二次被災時用位置推定端末の開発
東京大学 ○高田 将護、奈良 高明
- 1A2-10 Omniverseを用いた家屋の倒壊とレスキューロボットのシミュレーション
北海道大学 ○鎌田 一輝、小野里 雅彦、田中 文基
- 1A2-11 2次元平面における多連結移動ロボットの捻転動作のモデル化
電気通信大学 ○上野 輝哉、田中 基康
- 1A2-12 孤立集落への物資運搬を目的とした索道システムの検討
工学院大学 ○七條 則人、伊藤 慎、江波 那菜、羽田 靖史、株式会社熊谷組 村上 誠弥、久保田 恭行、古川 敦、北原 成郎
- 1A2-13 k 近傍法を用いた索道システムの異常状態検出と停止制御
工学院大学 ○伊藤 慎、七條 則人、江波 那菜、羽田 靖史、株式会社熊谷組 村上 誠弥、久保田 恭行、古川 敦、北原 成郎

10:05～10:35：スポットライトセッション

OS22：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

司会：柴田 瑞穂（近畿大学）

- 1B2-01 画像認識による対象物体の位置姿勢推定誤差の評価とロボットハンドによるロバスト把持動作
神戸大学 ○宗政 陽大、片山 雷太、田崎 勇一、横小路 泰義

- 1B2-02 組立ロボットの把持作業におけるオブジェクト滑落防止制御システムの開発
大阪工業大学 ○福山 晴人、野田 哲男

- 1B2-03 部品トレイ区画内に供給された円柱部品に対する平行スティック指汎用ハンドによるロバスト把持戦略の比較検討
和歌山大学 ○阪口 秀人、土橋 宏規

- 1B2-04 粗密探索を活用したロボットセル生産システムにおけるマニピュレータ経路と設備配置の量子アニーリングによる最適化
東京理科大学 ○三輪 隼也、荒井 翔悟

10:05～10:35：スポットライトセッション

OS50: メカトロニクスシステム

司会：村松 久圭（広島大学）、南斎 俊佑（秋田大学）

- 1C2-01 バイラテラル制御における上位コントローラ・アクチュエータ間の同期ずれおよび制御周期の影響度評価
香川高等専門学校 ○渋川 倖温、吉岡 崇、大河 祐介、漆原 史朗
- 1C2-02 龍脚類から着想を得た重力補償機構の形状最適化
東北大学 ○稻分 嶽汰郎、大阪大学 多田隈 建二郎
- 1C2-03 6自由度型スクュワートプラットフォームの位置・姿勢制御
東海大学 ○梅田 雄大、佐川 耕平、木村 英樹
- 1C2-04 バイラテラル制御のための腱駆動ロボットフィンガーシステム設計
芝浦工業大学 ○追 秀太、島田 明
- 1C2-05 非線形最小二乗法を用いた1自由度駆動ロボットの経路追従制御
秋田大学 ○南斎 俊佑
- 1C2-06 車輪、脚車輪、転がり移動ロボットの操縦制御におけるモード遷移および動作生成
広島大学 ○吉本 結夏、久敷 凌平、村松 久圭
- 1C2-07 ハンマー投げ動作に着想を得た二重振り子型打ち上げ機構の提案
大阪工業大学 ○川瀬 智士、中山 学之
- 1C2-08 音響流による非接触な熱伝達の促進および抑制
埼玉大学 ○湯澤 優貴、長谷川 圭介
- 1C2-09 ループ状加速度場を用いた超音波音響流の生成検討
埼玉大学 ○松原 匠、長谷川 圭介
- 1C2-10 力センサを「一気に」印刷する3Dプリンタの開発
金沢大 ○上野 耕静、西村 斎寛、吉田 愛香、渡辺 哲陽
- 1C2-11 振幅マスクの乗算的重畳による振幅分布可変超音波放射面の生成
埼玉大学 ○中野 敦哉、長谷川 圭介
- 1C2-12 ヒトの咀嚼-香気感知系メカニズムに準拠した放香ダイナミクス計測システム
大阪大学 ○松下 倫明、三栄源エフ・エフ・アイ株式会社 村上 裕介、山木 伽穂、池内 郁佳子、石原 清香、中馬 誠、大阪大学 柴田 翔秀、東 和樹、東森 充
- 1C2-13 トルク最大化を目的とした永久磁石同期モータの回転子・固定子の同時トポロジー最適化
東京科学大学 ○古川 貴也、遠藤 央、東京科学大学 / 安川電機 筒井 幸雄
- 1C2-14 枝渡りロボットの姿勢計測を目的とした内界センサによる計測手法の検討
名城大学 ○寺村 悠希、中西 淳
- 1C2-15 音源の位相分布と振幅マスクの相互最適化に基づいた空中収束超音波音場生成
埼玉大学 ○前 尚斗、長谷川 圭介
- 1C2-16 複数の直線音響流による屈曲軌道上の空中ガス・微粒子搬送の検討
埼玉大学 ○方 張馳、長谷川 圭介
- 1C2-17 Stability analysis of Quasi-Periodic Position and Quasi-Aperiodic Admittance Control with Acceleration Compensation
広島大学 ○Lin Hengjia、村松 久圭
- 1C2-18 周辺歩行者の姿勢を考慮したパーソナルモビリティの衝突回避
東京都市大学 ○前原 拓実、関口 和真、野中 謙一郎
- 1C2-19 汎用型空気圧シリンダのナノメートルオーダー位置決め
徳島大学 ○高岩 昌弘、Lim WenChiang
- 1C2-20 技術内容を可視化する教材用マニピュレータシステム
大阪電気通信大学 ○稻木 淳大、入部 正継
- 1C2-21 补償光学シミュレータを用いた制御系設計
大阪電気通信大学 ○藤田 直希、入部 正継
- 1C2-22 出力特性の動的切替が可能な可変鎖状モータを用いた高速動作生成のための軌道最適化
東京大学 ○多田 真海、平岡 拓真、小島 邦生、岡田 慧

10:05～10:35：スポットライトセッション

OS19: ビジョンシステムとビジョン応用システム（1） 司会：鏡 慎吾（東北大学）、下ノ村 和弘（立命館大学）

1D2-01 ポリュメトリックスタジオにおけるリアルタイム簡易試写に向けたRGB-Dセンシングの基礎検討
NHK財団 ○加藤 大一郎、NHK放送技術研究所 吉野 数馬、廣島 俊枝、富山 仁博

1D2-02 同種のモダリティの生成方法に応じた検出可能領域の違いを活かした土上の異物検出
名城大学 ○近藤 涼太、昭和鋼機株式会社 加藤 浩之、名城大学 田崎 豪

1D2-03 Scilabによる全天球カメラ映像を用いたドーム投影シミュレーションシステムの構築
北見工業大学 ○村山 芽依、星野 洋平

1D2-04 深層学習に基づく二値画像のノイズ除去フィルタを用いた物体検出
八戸工業高等専門学校 ○畠山 遥紀、赤川 徹朗

1D2-05 ロボット支援型ピッキングに向けたXGBoostを用いた倒立顕微鏡動画像解析による細菌の混合比分類
中央大学大学院 ○藤田 悠希、芝浦工業大学 Pathak Sarthak、RITECS Inc. Moro Alessandro、中央大学大学院 長瀬 裕希、中央大学 鈴木 宏明、東京海洋大学 小祝 敬一郎、中央大学 梅田 和昇

1D2-06 凸型ミラーによる広視野単眼ステレオカメラの開発
工学院大学 ○神内 空、禹 ハンウル

1D2-07 GANを用いたLiDAR点群の超解像化手法の構築
工学院大学 ○熊谷 祥二郎、禹 ハンウル

1D2-08 UAV写真測量を用いた防波堤コンクリートの欠陥検出法の提案
北海道大学 ○山平 竜之進、西脇 想起、吉田 州平、江丸 貴紀

1D2-09 リアルタイム生物実験用の小型球体デバイス
ESEO ○Agonsanou Lumière、山形大学 津嶋 励野、多田隈 理一郎、大阪大学 多田隈 建二郎、山形大学 Galipon Josephine

1D2-10 パントマイム「見えない壁」の習得をサポートする拡張現実ミラーシステムの実装
東北大学 ○山根 駿矢、鏡 慎吾

1D2-11 1点キャリブレーションが可能な偏光によるHomography normalization
東海大学大学院 ○小森 紅輝、東海大学 竹村 憲太郎

1D2-12 再伝播する漏れ全反射に基づく複数接触位置推定
東海大学大学院 ○北田 鼓太郎、東海大学 竹村 憲太郎

1D2-13 ロボットハンド指先の近接覚センサを動的光源として用いた視覚・近接覚統合型システムの開発
金沢大学 ○伊藤 崇良、鈴木 陽介

1D2-14 拡張現実ミラーシステムを用いた断面の可視化とインタラクション
東北大学 ○関 菜緒、鏡 慎吾

1D2-15 3Dセンサの種類に依存しない安定した認識性能のための前処理技術の提案
三菱電機株式会社 ○若狭 直哉、浅田 繁伸、白土 浩司

1D2-16 XR技術を用いた農業向け遠隔作業支援のための視覚・空間情報共有システムの開発
金沢工業大学 ○寺見 雄希、竹井 義法

1D2-17 IMU-to-Camera Rotation Estimation Using Vanishing Points for Vehicles under Manhattan World Environments
The University of Tokyo ○Lim Jeongbeen、Wu Jiaxu、MIRISE Technologies Ohata Ryusuke、The University of Tokyo An Qi、Yamashita Atsushi

12月10日（水）

E室（1E2）第2スロット

10:05～10:35：スポットライトセッション

OS35：触覚・力覚（2）

司会：佐藤 克成（奈良女子大学）

1E2-01 [Keynote] 若手研究者を支えるコミュニティの設計　触覚若手の会の実践と研究活動への影響

九州大学 ○亀岡 嵩幸

10:40～11:10：スポットライトセッション

OS25：受動歩行の新展開

司会：原田 祐志（愛知工業大学）

- 1A3-01 ヒューマノイドロボットのスロープ環境由来の走行動作
名古屋工業大学 ○小島 寛以、藤井 俊輔、米澤 匠悟、佐野 明人
- 1A3-02 足部柔軟性を活かしたヒューマノイドロボットの階段昇段動作
名古屋工業大学 ○家田 英和、佐野 明人
- 1A3-03 再構成画像から見た Few-shot における受動的身体性の影響とランダム化設計
名工大 ○大澤 俊介、藤井 俊輔、小島 寛以、米澤 匠悟、佐野 明人
- 1A3-04 受動的身体性を有したヒューマノイドロボットによるアクターおよび報酬分割型学習
名古屋工業大学 ○黒川 大樹、小島 寛以、佐野 明人
- 1A3-05 受動的身体性を活かしたヒューマノイドロボットの深層強化学習による歩行動作生成
名工大 ○米澤 匠悟、藤井 俊輔、佐野 明人
- 1A3-06 受動的身体性を活かしたヒューマノイドロボットの Sim2Real に向けた世界モデルベースの深層強化学習
名工大 ○藤井 俊輔、米澤 匠悟、大澤 俊介、加藤 颯馬、佐野 明人
- 1A3-07 2足ロボットにおける LLM を活用した Curriculum Learning
名古屋工業大学 ○川口 達也、大阪大学 上村 知也、名古屋工業大学 佐野 明人
- 1A3-08 慣性揺動としての腕振り動作を考慮した4節リンク肩甲骨機構の開発
名古屋工業大学 ○鈴木 佐和子、川口 達也、佐野 明人
- 1A3-09 歩行動作に有効な3次元傾斜関節を有する2足ロボットの足部
名工大 ○三浦 太資、大阪大 上村 知也、名工大 佐野 明人
- 1A3-10 揺動を伴う準受動歩行ロボットのための足変形機構開発
宮崎大学 ○高橋 輝至、舛屋 賢
- 1A3-11 脚歩行動作に適した足部機構の開発
大阪電気通信大学 ○中川 陸斗、入部 正継
- 1A3-12 円弧足半径の小さい受動歩行機の安定性に関する実験的考察
岡山理科大学 ○松浦 一翔、林 良太、吉田 浩治、近畿大学 衣笠 哲也、岩谷 靖
- 1A3-13 膝関節駆動によるパラメータ励振の原理に基づく3次元歩行の実験
愛知工業大学 ○増澤 典史、原田 祐志
- 1A3-14 リアクションホイールを用いた倒立振子の制御比較と準受動歩行器への展望
金沢工業大学 ○有川 知慧、伊藤 恒平
- 1A3-15 ポアンカレ写像の高精度数値計算
近畿大学 ○岩谷 靖、衣笠 哲也
- 1A3-16 FPGA を利用した NMPC 規範型リミットサイクル歩行制御の高速化
九州工業大学 ○佐喜真 李斗、花澤 雄太、相良 慎一
- 1A3-17 上体の運動方向と下肢三関節の力発揮に基づく平面二足歩行系の数値解析
防衛大学校 ○本城 豊之、平 雄一郎
- 1A3-18 内部粘性を用いた水中環境の影響を内在化した歩行モデルの提案
立命館大学 ○池田 博登、加藤 陽向、東京理科大学 鄭 彦秋、立命館大学 顔 聰、徳田 功
- 1A3-19 粘性抵抗を有するリムレスホイールロボットの性能解析と実機開発
立命館大学 ○加藤 陽向、池田 博登、東京理科大学 鄭 彦秋、立命館大学 顔 聰、徳田 功
- 1A3-20 2台の十字型フレームで構成されるテンセグリティ受動歩行ロボットの運動解析
北陸先端科学技術大学院大学 ○瀬戸口 大樹、浅野 文彦
- 1A3-21 前後の伸縮脚が機械的に連動するリムレスホイールのモデリングおよび準受動歩行解析
北陸先端科学技術大学院大学 ○瀬戸口 大樹、浅野 文彦
- 1A3-22 展開点の調節に基づくリムレスホイールの受動歩行運動の高精度な近似線形化
北陸先端科学技術大学院大学 ○浅野 文彦、瀬戸口 大樹
- 1A3-23 膝関節をもつほぼ線形な2脚ロボットの漸近安定歩容生成と線形化モデルを用いた歩行解析
北陸先端科学技術大学院大学 ○浅野 文彦

10:40～11:10：スポットライトセッション

OS10: ホームロボット&システム

司会：廣井 富（大阪工業大学）、安藤 吉伸（芝浦工業大学）

- 1B3-01 LLMによる行動計画の妥当性検査手法の提案
大阪工業大学 ○坂本 真之輔、井上 雄紀
- 1B3-02 LLMを用いた作業支援ロボットへの直感的なタスク指示の実現
金沢工業大学 ○平木 大智、竹井 義法
- 1B3-03 環境に応じた人とロボット間距離の変更手法の提案
大阪工業大学 ○木南 有貴、廣井 富、宮脇 健三郎、東北大学 伊藤 彰則
- 1B3-04 ロボットの曖昧発話理解に向けた物体・場所統合セマンティックマップによる位置推定
創価大学 ○鈴木 幸志郎、萩原 良信
- 1B3-05 視覚言語モデルを用いた家庭サービスロボットの潜在タスク優先度推定
創価大学 ○王 振宇、萩原 良信
- 1B3-06 アームを有する移動ロボットとそれから放出される卓上ロボット掃除機を用いた机上清掃作業
関西大学 ○田中 保樹、高橋 智一、鈴木 昌人、都築 和代、前 泰志、青柳 誠司
- 1B3-07 モデルベースアプローチによるモバイルマニピュレータの多種類ドア開閉動作計画の逐次実行
東京理科大学 ○山口 裕資、荒井 翔悟
- 1B3-08 生活空間において効率的に安全を見守るロボットの実現に向けた「状態マップ」の提案
東北大学 ○石井 聖名、Ravankar Ankit A.、Victorio Salazar Luces Jose、平田 泰久
- 1B3-09 把持動作の失敗の予測回避に向けた失敗を含むデータによるVLAの学習と活用の検討
玉川大学 ○坂巻 新、稻邑 哲也
- 1B3-10 生活支援ロボットの遠隔操作時における俯瞰画像を用いた周辺情報の呈示による移動把持操作
名城大学 ○清水 康喜、中西 淳
- 1B3-11 複数の試料を計量可能にするための粉体自動計量システムの開発
関東学院大学 大学院 ○高橋 遥、関東学院大学 平澤 一樹、金沢工業大学 岡田 豪
- 1B3-12 RGB-Dカメラを用いた人物の3次元点群情報の抽出およびデータ格納手法
芝浦工業大学 大学院 ○土井 和博、芝浦工業大学 安藤 吉伸
- 1B3-13 3D-LiDARを用いた可変形状モデルに基づく人検出手法の提案
芝浦工業大学 ○山田 恒志、安藤 吉伸

10:40～11:10：スポットライトセッション

OS05: ヒューマン・ロボット・インタラクション

司会：平田 泰久（東北大学）

- 1C3-01 Human Robot collaboration を対象にした受動速度場に基づく力制御
奈良先端大 ○小竹 宙樹、本司 澄空、和田 隆広
- 1C3-02 作業者の心理的負荷を考慮した協働ロボットの作業ペース誘導のための基礎的検討
福島大学 ○大和田 一志、薄井 里緒菜、相澤 海瑛、東京大学 亀崎 充啓、舞鶴工業高等専門学校 若林 勇太、福島大学 衣川 潤
- 1C3-03 人との自然なインタラクションを実現する柔らかいロボットハンドの研究
富山県立大学 ○川瀬 裕大、小柳 健一、野田 堅太郎、増田 寛之、アルマスリ アハメド、李 豊羽、塚越 拓哉、澤井 圭
- 1C3-04 MR による視線誘導システムを使ったロボットハンドの把持システムにおける spaCy による対話型誘導システムの実装
熊本大学 ○牧田 彰史、鍋内 風太、松永 信智
- 1C3-05 ねじ締め作業を対象とした感覚情報 AR 視覚提示システムの構築と評価
岐阜大学 ○笛竹 佑太、尾関 智恵、伊藤 和晃
- 1C3-06 ロボット型障害物を用いた群衆分流の暗黙的制御
東京大学 ○CHEN ZELIN、牧野 泰才、篠田 裕之
- 1C3-07 注意散漫な歩行者に対する移動ロボットからの領域投影による安全なすれ違い
広島市立大学 ○岸 翼、池田 徹志
- 1C3-08 関係性変化モデルとテンションモデルを備えた Etho-Robot の行動設計と評価
中央大学 ○中村 遼太、新妻 実保子
- 1C3-09 人と共存する四足歩行ロボットに向けたリスクアセスメントと安全設計手法の提案 A Proposal of Risk Assessment and Safety Design Method for Quadruped Robots Coexisting with Humans
株式会社アールティ ○中川 篤晃、薬師川 楓、原 功、森 優輝、川上 靖次、中川 友紀子
- 1C3-10 The effect of button stiffness modulation for robot teleoperation in a digital twin interface
Tohoku University ○Avila Campos Noel Alejandro、昆陽 雅司、Bezerra Ranulfo、小島 匠太郎、田所 諭
- 1C3-11 ロボットアームによる並進・回転操作時のインターフェース特性評価
産業技術総合研究所 / 筑波大学 ○青木 淳、産業技術総合研究所 板寺 駿輝
- 1C3-12 Haptic-Based Cooperative Control Framework for Multidrone Systems
Ritsumeikan Univ. ○Wang Kaiyuan、Liu Wenbin、Mikhail Svinin、Lu Kaiyuan、Igor Goncharenko
- 1C3-13 Task-Oriented Grasping of Unseen Objects via Ontological Reasoning and Template-Based Planning
UOsaka ○Chen Hao、Kiyokawa Takuya、Wan Weiwei、Harada Kensuke
- 1C3-14 状況認識の共有に基づく車いす協調運転の仮想空間を用いた評価
広島市立大学 ○保本 隆之介、池田 徹志
- 1C3-15 運転者操作を反映した協調運転支援強度の調整手法
広島市立大学 ○古屋 来季、池田 徹志
- 1C3-16 インクルーシブスポーツに向けたスポーツタイプ足こぎ車いすとステアリングアシストシステムの開発
東北大学 ○平林 大、廖 振宇、平田 泰久
- 1C3-17 多自由度電動肩義手制御のための肩部運動計測デバイスの検討
電気通信大学 ○高田 煉、姜 銀来、横井 浩史、東郷 俊太
- 1C3-18 脳波による多自由度マニピュレータ操作を想定した運動想起の比較
日本大学 ○渡部 裕太、今林 直、武藤 伸洋
- 1C3-19 購買行動における視覚支援システムのための視線追跡による機械学習を用いた意図の分類
東北大学 ○森内 友哉、田村 雄介、平田 泰久
- 1C3-20 生成 AI を用いた Web コンポーネント型の UI 自動設計
大阪工業大学 ○石田 隼基、小林 裕之
- 1C3-21 VLM を用いた対話と自己認識による移動ロボットの動的個性付け
宇都宮大学 ○古川 京弥、田畠 研太、ミヤグスク レナート、尾崎 功一
- 1C3-22 衣服着脱支援ロボットにおけるプライバシーを配慮した衣服の把持位置検出システム
名古屋大学 ○小林 昂平、Jayant Unde、浦田 大誠、Jacinto Colan、長谷川 泰久

10:40～11:10：スポットライトセッション

- OS64: 人と機械システムとしての医療・福祉工学 司会：高岩 昌弘（徳島大学）、藤澤 正一郎（徳島文理大学）
- 1D3-01 遠隔触診のための柔らかさ計測手法精度向上に向けた取り組み
NTT ○海老名 光希、後藤 充裕、近藤 重邦
- 1D3-02 構造化 VAE を用いた筋電位パターンの擬似生成と複合動作の識別
広島大学 ○矢沢 樹、古居 彰
- 1D3-03 視覚障害者の横断歩道の移動支援に関する研究
徳島文理大学 ○藤澤 正一郎、杉本 健斗、劉 威君、河田 淳治、森本 滋郎、天野 久徳、樋口 峰夫、長田 悠路、江口 久美子、柳澤 幸夫、多々羅 勝義、加治 芳雄、東京都市大学 稲垣 具志、近畿大学 柳原 宗男
- 1D3-04 グラフエンを用いた静電容量式フレキシブルセンサによる低剛性物体把持の変形検出の検討
明治大学 ○三村 琢人、青山学院大学 西尾 俊輝、黄 晋二、明治大学 伊丹 琢
- 1D3-05 ESN を用いた関節トルク推定
公立はこだて未来大学 ○村上 美里、都城 宏治、香取 勇一、櫻沢 繁
- 1D3-06 トルク特性の異なるアクチュエータから構成される多指筋電義手の開発
金沢工業大学 ○村田 龍之介、竹井 義法
- 1D3-07 トレッドミル歩行におけるつまずき転倒誘発装置の開発
九州大学、北九州古賀病院 ○山村 康裕、九州大学 松永 夏己、梅津 颯太、金田 礼人、山本 元司、中島 康貴
- 1D3-08 人型ダミーを用いた下肢麻痺者用装着型ロボットの自立歩行の計測と解析
愛知工業大学 ○黒木 章吾、香川 高弘、太田 英伸
- 1D3-09 ソフトロボティックウェアラブルデバイスによる DVT 予防のための運動プロトコルに関する基礎検討
中央大学 ○小林 晃大、入江 亜里沙、西濱 里英、中村 太郎
- 1D3-10 ワイヤ駆動による前腕回旋運動のアシスト装置の開発
山形大学 ○原田 大雅、川口 敏史、井上 健司
- 1D3-11 分娩介助技術教育プログラムに向けた分娩模擬システムの開発
富山県立大学 ○大村 翔、松本 賢太、由井 大悟、西村 香織、松井 弘美、伊東 聰、神谷 和秀
- 1D3-12 装着型デバイスを用いた歩行時の下肢関節インピーダンス推定
茨城大学 ○海老澤 咲良、矢木 啓介、森 善一
- 1D3-13 深度カメラによる装着型ロボットの足部位置測定
愛知工業大学 ○菊池 星吾、香川 高弘
- 1D3-14 視覚障がい者のためのサーボブレーキを用いたショッピングカートロボットの衝突回避
東北大学 ○施展、田村 雄介、平田 泰久
- 1D3-15 IoT 歩行車と XR を用いた定量的な歩行評価フィードバックシステムの提案
大阪電気通信大学 ○諫訪 史一、鄭 聖熹、藍野大学 青山 宏樹、大阪電気通信大学 小川 勝史
- 1D3-16 IoT 歩行車におけるデジタルツイン構築のための計測・通信仕様の基礎的検討
大阪電気通信大学 ○中村 篤哉、大阪電気通信大学大学院 講師 史一、藍野大学 青山 宏樹、大阪電気通信大学 鄭 聖熹、小川 勝史
- 1D3-17 副鼻腔内体積変化を指標とした内視鏡下副鼻腔手術訓練の学習曲線解析
北海道大学 ○山田 海俊、鈴木 正宣、宮路 洋、海老名 光希、東北学院大学 佐瀬 一弥、防衛大学校 辻田 哲平、弘前大学 陳 曜帥、北海道大学 安部 崇重、香川大学 小水内 俊介、北海道大学 中丸 裕爾、妹尾 拓、本間 明宏、近野 敦
- 1D3-18 頸椎姿勢モニタリングシステムにおける 9 軸センサデータの信頼性評価
関東学院大学 ○郭 若城、金田 徹
- 1D3-19 筋骨格シミュレータを用いた手首・手指リハビリテーション装置における最適支援動作の検証
徳島大学 ○神田 千弘、高岩 昌弘
- 1D3-20 回転アーム機構を利用した階段昇降車いすの開発
神奈川大 ○青木 陸、菅沼 寛美、滝田 好宏、江上 正

10:40～11:10：スポットライトセッション

OS20：移動ロボット（1）

司会：萬礼応（筑波大学）

- 1E3-01 水田環境におけるスクミリングガイ卵塊処理用移動ロボットの開発
九州産業大学 ○劉昌龍、牛見宣博
- 1E3-02 時間軸状態制御形と制御バリア関数に基づく車両型草刈機の障害物回避
信州大学大学院 ○折井陽、信州大学 千田有一、種村昌也
- 1E3-03 視覚と行動のend-to-end学習による経路追従行動の模倣
千葉工業大学 ○今井悠月、上田隆一、林原靖男
- 1E3-04 複数目的を有するマルチエージェントシステムにおける分散協調型行動計画アルゴリズムの検討
三菱電機 ○竹本裕太
- 1E3-05 環境端末による3D Scene Graphの管理・構築手法
九州大学 ○宗藤慶汰、井塚智也、倉爪亮
- 1E3-06 ワイヤ吊り下げロボットの研磨機構
茨城県産業技術イノベーションセンター ○中山恵介、吉田英晴、富田洋文、行武栄太郎
- 1E3-07 クラウド支援自律移動ロボットに関する研究
静岡理工科大学 ○中村星哉、美馬一博、飛田和輝
- 1E3-08 オートロック・クイックリターン機構を応用した水中・水上・陸上移動可能な移動機構の開発
新潟工科大学 ○ト晟哲、大金一二
- 1E3-09 歩きスマホ歩行者の注意状態を考慮した自律移動ロボットの動的なコストマップ調整
東北大学 ○只野竣也、田村雄介、平田泰久
- 1E3-10 複数ドローンによる制御バリア関数を用いた持続的探索と検出物追従に関する研究
金沢工業大学 ○中島悠希、村尾俊幸、河合宏之
- 1E3-11 点群情報に基づく制御バリア関数を用いたモデル予測経路積分制御に関する研究
金沢工業大学 ○森爽眞、村尾俊幸、河合宏之
- 1E3-12 強連結有向グラフ構造における人間-ロボティックネットワークの合意制御に関する研究
金沢工業大学 ○石井諒、村尾俊幸、河合宏之
- 1E3-13 ガウス過程回帰による人間の手動制御モデルに基づくVRを通した移動ロボット操縦に関する研究
金沢工業大学 ○津田萌花、村尾俊幸、河合宏之
- 1E3-14 モデル予測制御と制御バリア関数による障害物環境下での視野の安全性を考慮した追従制御に関する研究
金沢工業大学 ○田島祐典、村尾俊幸、河合宏之
- 1E3-15 動的障害物環境下におけるCBFを用いたAMRのSafety-Critical制御
岐阜大学大学院 自然科学技術研究科 知能理工学専攻 知能機械領域 修士2年 ○石原岳、岐阜大学 工学部 機械工学科 上木諭、池田貴公、山田宏尚
- 1E3-16 移動ロボットにおけるモータ制御応答遅延を補償したモデル予測制御による段差乗り越え制御
大阪公立大学 ○田中隆汎、田嶋朋仁、辻岡哲夫
- 1E3-17 3D Lidarを用いた自律移動ロボットのためのリアルタイム段差検出と段差地図生成
大阪公立大学 ○今井太槻、田嶋朋仁、辻岡哲夫
- 1E3-18 時相論理を用いた全方向移動ロボットの強化学習による制御に関する研究
金沢工業大学 ○伊藤帆貴、村尾俊幸、河合宏之
- 1E3-19 非接触タグを搭載したモノの受け渡し層を有する搬送群ロボットの開発
名城大学 ○水野智貴、大江賢人、池本有助
- 1E3-20 拡散モデルを利用した深層強化学習による歩行者混雑環境下での移動ロボットナビゲーション
九州大学 ○富田湧、松本耕平、兵頭侑樹、長久陽斗、倉爪亮
- 1E3-21 実世界強化学習に向けたIncremental Learningのソーシャルナビゲーションへの適応
九州大学 ○長久陽斗、松本耕平、兵頭侑樹、富田湧、倉爪亮
- 1E3-22 基盤モデルによる単眼画像深度推定と画像領域分割を用いた屋外自律移動ロボットの誘導
九州大学 ○佐藤康晴、松本耕平、倉爪亮

10:40～12:10：【オープンフォーラム】

OS33：【口頭発表】RT ミドルウェアコンテスト 2025

司会：宮本 信彦（産業技術総合研究所）

1H3-01 利用者の肌の情報と気象情報を用いた AI 化粧品選出システムの開発

芝浦工業大学附属高等学校 ○山田 留里花、鳥田 美歌、鈴木 悠花、芝浦工業大学 佐々木 穀、芝浦工業大学附属中学高等学校 山岡 佳代、米川 大地

1H3-02 大型小売店向け自動走行案内ロボ『スマートカート』の開発

芝浦工業大学附属中学校 ○平松 蓮、河合 航希、森尾 太一、芝浦工業大学附属中学高等学校 山岡 佳代、米川 大地、芝浦工業大学 佐々木 穀

1H3-03 コンテナ技術を活用したソフトウェアプロファイルに基づくソフトウェアモジュール生成・運用に関する研究
名城大学 ○斎藤 雅弘、大原 賢一

1H3-04 RT ミドルウェア対応組み込み機器開発をサポートするためツール「RTno2」の開発

早稲田大学 ○菅 佑樹、尾形 哲也

11:25～11:55：スポットライトセッション

OS49：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

司会：羽成 敏秀（国立研究開発法人日本原子力研究開発機構）

- 1A4-01 円弧状に伸展するテレスコピックアームの提案

東京科学大学 ○長谷川 航希、有賀 嵩絵、遠藤 玄

- 1A4-02 内部調査用多関節アーム LIBRA-I の高ペイロード化検討

東京科学大学 ○楠 佳泰、Brice Christian、有賀 嵩絵、高橋 秀治、木倉 宏成、遠藤 玄

- 1A4-03 周期粗面における音響 Wood 異常の発生メカニズム

神戸大学 ○藤井 淳太郎、中本 裕之、INSA-Lyon Guy Philippe、東北大学 内一 哲哉

- 1A4-04 単眼深度推定に基づく炉内構造物の3次元復元

岩手県立大学 ○熊谷 季、間所 洋和、Nix Stephanie

- 1A4-05 生成モデルによる炉内構造物の3次元除去

岩手県立大学 ○館石 拓馬、間所 洋和、Nix Stephanie

- 1A4-06 炉内構造物の3次元パノプリックセグメンテーション

岩手県立大学 ○内藤 友哉、間所 洋和、Nix Stephanie

- 1A4-07 Optimization and Implementation of Qwen-VL on Single Board Cluster Computers

岩手県立大学大学院 ○Ashir Muhammad、岩手県立大学 間所 洋和、Nix Stephanie

- 1A4-08 狹い空間を想定した複数の遠隔操作型移動ロボットの衝突回避における優先制御の検討

芝浦工業大学 ○小林 泰地、米田 拓真、Univ. of Manchester Yao Kanzhong、Bishop Christopher、芝浦工業大学 佐々木 毅、東京大学／芝浦工業大学 松日樂 信人、東京大学 山下 淳

- 1A4-09 ヘビ型クローラーロボットの遠隔操縦による階段昇降

熊本高等専門学校 ○財津 太一、野尻 純聖、高倉 健一郎

- 1A4-10 福島第一原発廃炉に向けた観測・採取用モジュール化ロボットの設計とアーム機構評価

東北大学 ○吉田 恵雅、田村 雄介、平田 泰久

- 1A4-11 カメラ姿勢類似度に基づく複数動画からの冗長フレーム削除による写真測量処理の高速化

札幌大学 ○中村 啓太、日本原子力研究開発機構 羽成 敏秀、今瀬 貴志、川端 邦明

- 1A4-12 人材育成プログラムのための走行ロボットの操作体験シミュレータ構築

日本原子力研究開発機構 ○吉田 萌夏、鈴木 健太、寺阪 祐太、佐藤 優樹

- 1A4-13 四脚ロボットによる原子力施設内自動巡視に関する研究

JAEA ○阿部 文明、角谷 聰洋、今瀬 貴志、寺阪 祐太、佐藤 優樹

- 1A4-14 四脚ロボットによる原子力施設内自動巡視に関する研究

日本原子力研究開発機構 ○角谷 聰洋、今瀬 貴志、阿部 文明、羽成 敏秀、寺阪 祐太、佐藤 優樹

- 1A4-15 四脚ロボットによる原子力施設内自動巡視に関する研究

日本原子力研究開発機構 ○今瀬 貴志、阿部 文明、角谷 聰洋、羽成 敏秀、寺阪 祐太、佐藤 優樹

11:25～11:55：スポットライトセッション

OS32: ロボット・セラピー・システム

司会：板井 志郎（広島工業大学）

1B4-01 ロボット・セラピーとは何か

日本ロボット・セラピー推進協会 筑波学院大学 ○浜田 利満、日本ロボット・セラピー推進協会 広島工業大学 板井 志郎、日本ロボット・セラピー推進協会 千葉工業大学 下田 篤、日本ロボット・セラピー推進協会 高千穂大学 中山 景央、日本ロボット・セラピー推進協会 日本大学 成合 智子、日本ロボット・セラピー推進協会 美鈴会 米岡 利彦、日本ロボット・セラピー推進協会 (株) ア・ファン 乗松 伸幸、乗松 枝美子

1B4-02 ロボット・セラピーにおけるケアラーの特性とケア実施方法に関するアンケート調査

東京都立大学 ○山内 舜、和田 一義、井上 薫、下村 芳樹

1B4-03 ストレス軽減を支援する癒しロボットの開発

拓殖大学 ○西島 光之介、拓殖大学大学院 メンデス パルガス パウリナ、拓殖大学 西川 佳男、アルバレス ハイメ、香川 美仁

1B4-04 行動変化を促す不便なロボット SPRO (Selfish Pretty RObot) の高齢者施設における印象評価実験

大分大学大学院 ○藤澤 美結、大分大学 菊池 武士、田中 健一朗

1B4-05 人の心と体に寄り添う 2台の相棒ロボット

福島大学 ○山形 捷剛、日本大学 米澤 直晃、福島大学 衣川 潤

1B4-06 話者の瞳孔反応に基づいて話題を調整する音声対話ロボットの開発

関西大学大学院 ○和智 主馬、楊 立衡、関西大学 瀬島 吉裕

1B4-07 LLM エージェントを用いた集団型言語リハビリテーションのためのロボットセリフ生成手法

千葉工業大学 ○下田 篤、齋藤 翔馬、園野 将大

1B4-08 シナリオ設計の柔軟性を考慮したロボットトレクリエーションシステムの開発

広島工業大学 板井 志郎、○山田 納充、広島工業大学大学院 隅 亮太

11:25～11:55：スポットライトセッション

OS56:JSAE-SICE 未来を創るインテリジェントモビリティ

司会：曹 文静（上智大学）

- 1C4-01 AI-Formula における自律走行の速度向上に向けたシステム開発

株式会社本田技術研究所 ○大村一櫻、岡田真也、秋元優輝、サカザキ康太、海老田そら、加藤敦、安井裕司

- 1C4-02 AI-Formula を通じた自律走行モビリティの開発と学び

千葉工業大学 ○山下響、藤野一真、馬場琉生、會田雅音、林原靖男

- 1C4-03 物体追跡導入によるリアルタイム・ゼロショットセグメンテーション

千葉工業大学 ○馬場琉生、上田隆一、林原靖男

- 1C4-04 2024年度 AI-Formula における千葉工業大学チームの取り組み

千葉工業大学 ○藤野一真、山下響、馬場琉生、林原靖男

- 1C4-05 オムニホイール従属輪を用いたAI-フォーミュラ車体の運動特性の解析

大阪工業大学 ○村上禎一、井上雄紀、坂本真之輔、黒瀬太一、小谷亮太、坂本元、笛山侑愛、鳴田瀬名、松川航大、山岡智華、野田哲男

- 1C4-06 AI-フォーミュラにおける高速走行時の横滑りを考慮した走行安定化制御

大阪工業大学 ○坂本真之輔、井上雄紀、黒瀬太一、小谷亮太、坂本元、笛山侑愛、鳴田瀬名、村上禎一、松川航大、山岡智華、野田哲男

- 1C4-07 sim2real を用いたAI-フォーミュラの走行システムの提案

大阪工業大学 ○山岡智華、井上雄紀、坂本真之輔、黒瀬太一、小谷亮太、坂本元、笛山侑愛、鳴田瀬名、村上禎一、松川航大、野田哲男

- 1C4-08 AI-フォーミュラにおける遠隔操縦システムの提案

大阪工業大学 ○鳴田瀬名、坂本真之輔、黒瀬太一、小谷亮太、坂本元、笛山侑愛、村上禎一、松川航大、山岡智華、井上雄紀、野田哲男

- 1C4-09 Adaptive Kalman Filter によるセンサ重要度の自律評価と安全航続判定

大阪大学 ○東開土、末岡裕一郎、澤田賢治

- 1C4-10 複数異種の対象を考慮した画像を入力とする深層強化学習に基づく自動運転車の緊急回避

株式会社本田技術研究所 ○海老田そら、謝思暘、千葉大学 大川一也

- 1C4-11 複数異種の対象を考慮した画像を入力とする深層強化学習に基づく自動運転車の緊急回避

千葉大学 ○水島睦視、(株)本田技術研究所 海老田そら、謝思暘、千葉大学 大川一也

13:10～13:40：スポットライトセッション

OS18: 機構知 司会：武居 直行（東京都立大学）、多田隈 建二郎（大阪大学）、玉本 拓巳（福岡工業大学）

1A5-01 炭素繊維不織布強化樹脂部品の金属部品への接合法の評価

東京科学大学 ○塚本 悠太、難波江 裕之、有賀 嵩絃、遠藤 玄

1A5-02 2種類の材料を用いた3Dプリント造形物の理論剛性と実測値の比較

千葉工業大学 ○松下 倫太朗、太田 祐介

1A5-03 マルチマテリアル3Dプリンタを用いた柔剛混合構造の機械的特性

九州大学 ○谷出 敦哉、大澤 啓介、Bandara D.S.V.、荒田 純平

1A5-04 メンテナンスフリーを目指すワイヤを用いた遠隔駆動力伝達装置の開発

九州大学 ○内田 裕一朗、トクセン工業株式会社 西村 俊一、山下 直宏、九州大学 Bandara D.S.V.、大澤 啓介、荒田 純平

1A5-05 複線化連通流路機構を有する広域逆可動性MRFベーンアクチュエータの開発

早大 ○磯部 清介、伊藤 勇河、王 語詩、菅野 重樹、早大／東大 亀崎 允啓

1A5-06 柔軟タイミングベルトを用いた2軸差動関節のトルク伝達性能向上

宮崎大学 ○神原 龍樹、江口 智哉、舛屋 賢

1A5-07 ローラピンを鋼球に置き換えたトロコイド減速機の開発

金沢大学 ○小池 光範、鈴木 陽介

1A5-08 IRIS評価用光源NFOSにおけるPGMディザーステージの開発

千葉工業大学大学院 ○松田 浩幸、千葉工業大学 青木 岳史、NAOJ 平田 直篤、大瀬 喜之

1A5-09 欠歯歯車を用いた往復機構とワイヤによる回転動力伝達機構

徳島文理大学 ○高橋 謙志郎、天野 久徳、樋口 峰夫、瀬尾 文隆、藤澤 正一郎、岡山理科大学 林 良太

1A5-10 環指と小指で操作する内転・外転および屈曲・伸展可能な拇指用義指機構の提案

東海大学大学院 工学研究科 機械工学専攻 ○陳 魏楠、東海大学 総合科学技術研究所 衛藤 勇馬、SDU大学 アルマティ カザフスタン 小金澤 鋼一、東海大学 工学部 機械システム工学科 劉 曜俊、甲斐 義弘

1A5-11 押付けツールの柔性設計に向けたロボット手先のテンソルモデルに対する妥当性確認

岐阜大学自然科学技术研究科知能理工学専攻 ○高橋 篤史、川重岐阜エンジニアリング株式会社 小原 寛規、岐阜大学工学部機械工学科知能機械コース 上木 諭、川崎重工業株式会社 辻 昌彦、岡田 豪生、岐阜大学工学部機械工学科知能機械コース 伊藤 和晃、永井 学志

1A5-12 ロボット手先用ドリルツールのための重力補償機構の開発と孔径評価

岐阜大学 ○西崎 凌平、高橋 篤史、川重岐阜エンジニアリング株式会社 小原 寛規、水野テック 水野 雅彦、川崎重工業株式会社 辻 昌彦、岐阜大学 伊藤 和晃、永井 学志

1A5-13 機能的コンプライアンスを生成するための線状柔軟体の形状設計法

大阪大学 ○宮崎 悠人、東森 充

1A5-14 遊星歯車機構を用いた荷重補償マニピュレータの開発

福岡工業大学 ○玉本 拓巳、横山 陽飛、飯野 正太郎、梶本 大喜

1A5-15 物品出納オペレーションのための単ーアクチュエータ駆動で三形態に変化する汎用ハンド

東京理科大学 ○幸泉 花梨、荒井 翔悟

13:10～13:40：スポットライトセッション

OS12: 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）

司会：岩田 浩康（早稲田大学）

1B5-01 CTガイド下針穿刺ロボットによる骨穿刺のためのファジィ制御の実装

岡山大学 ○尾関 太紀、亀川 哲志、下岡 緑、松野 隆幸、松井 祐輔、平木 隆夫、イメージング＆ロボティクス（株）谷本 圭司

1B5-02 穿刺ロボットが保持する針先端にかかる外力の機械学習による推定

岡山大学 ○小澤 泰知、松野 隆幸、亀川 哲史、松井 裕輔、平木 隆夫

1B5-03 脳神経外科手術時に脈動検出可能な FBG センサ付き小型鉗子の開発

金沢大学 ○林 輝、西村 斎寛、輪島 大介、大石 正博、笛川 泰生、中田 光俊、渡辺 哲陽

1B5-04 機械学習による腫瘍検出を用いた自動穿刺目標点指定方法の構築

早稲田大学 浜野 竜輔、○田村 翔太郎、Gourmelen Guillaume、岩田 浩康

1B5-05 臨床研究への支援を目的としたフレキシブルな脳脊髄液流動ファントムの試作研究

津山高専 細谷 和範、○美甘 見真、岡山医療センター 竹内 一裕、久保 英文、開智 卓也、津山高専 山本 哲太郎

1B5-06 シャフト軸の無限回転を可能とするロボット鉗子の干涉駆動システム

東京工業高等専門学校 ○森山 翔治、近畿大学 原口 大輔

1B5-07 WebRTC を用いた仮想手術向け XR 遠隔支援システムの試作

北海道大学 ○王 旭、劉 建、青木 大地、村上 壮一、和歌山県立医科大学 下江 隆司、北海道大学 妹尾 拓、伊達 宏昭、七戸 俊明、安部 崇重、金井 理、近野 敦

1B5-08 吊り下げ型手術支援ロボットの開発およびその操作性の評価

法政大学大学院 ○内山 健太朗、法政大学 梶原 晴葵、石井 千春

1B5-09 血管吻合における手技動作の新たな特徴量の提案

弘前大学 ○樺澤 雛羽、北海道大学 近野 敦、香川大学 小水内 俊介、東北学院大学 佐瀬 一弥、防衛大学校 辻田 哲平、弘前大学 小渡 亮介、岡 和彦、陳 曜帥

1B5-10 モーションキャプチャと機械学習に基づく腹腔鏡下カダバー訓練における手術技能評価システムの開発

北海道大学 ○晏 凌波、安部 崇重、海老名 光希、今 雅史、堀田 記世彦、渡辺 雅彦、七戸 俊明、樋口 まどか、村井 祥代、香川大学 小水内 俊介、防衛大学校 辻田 哲平、東北学院大学 佐瀬 一弥、弘前大学 陳 曜帥、北海道大学 妹尾 拓、近野 敦

1B5-11 IMU を用いた人工膝関節置換術支援システムの開発

芝浦工業大学大学院 ○浅利 健太、埼玉県産業技術総合センター 半田 隆志、アルスロデザイン株式会社 鬼頭 縁、芝浦工業大学 高木 基樹、花房 昭彦

1B5-12 深層学習を用いた腎腫瘍ファントムの術中超音波画像に基づく三次元点群再構築

弘前大学 ○川田 誠、陳 曜帥、東北学院大学 佐瀬 一弥、防衛大学校 辻田 哲平、香川大学 小水内 俊介、北海道大学 近野 敦、弘前大学 岡 和彦

1B5-13 触覚伝送技術を活用した遠隔触診支援システムの開発

名工大 ○梶尾 俊介、鈴木 大勢、湯川 光、令和健康科学大学 斎藤 貴文、名工大 /InaRIS 田中 由浩

1B5-14 低侵襲微細手術支援ロボット用フォローアームの要素技術開発

国士館大学 ○神野 誠、Johns Hopkins University Iordachita Iulian

1B5-15 汎用一眼カメラによる血行動態可視化技術開発

サレジオ工業高等専門学校 ○高橋 蒼空、吉田 慧一郎、三ツ井 真生、長岡技術科学大学 中平 勝子、土居 裕和、サレジオ工業高等専門学校 島川 陽一

1B5-16 汎用一眼カメラによる血行動態可視化技術開発

サレジオ工業高等専門学校 ○三ツ井 真生、吉田 慧一郎、高橋 蒼空、長岡技術科学大学 土居 裕和、中平 勝子、サレジオ工業高等専門学校 島川 陽一

1B5-17 汎用一眼カメラによる血行動態可視化技術開発

サレジオ工業高等専門学校 ○吉田 慧一郎、三ツ井 真生、高橋 蒼空、長岡技術科学大学 土居 裕和、中平 勝子、サレジオ工業高等専門学校 島川 陽一

13:10～13:40：スポットライトセッション

OS21：飛行体とシステム

司会：岡田 佳都（東北大学）、鈴木 智（千葉大学）

- 1C5-01 単眼深度推定と YOLO の組み合わせによる小型クワッドロータの移動障害物回避
関西大学大学院 ○松山 慎之介、関西大学 本仲 君子、三好 誠司
- 1C5-02 深層強化学習を用いたドローンの動的障害物回避に関する研究
千葉大学 ○阿部 真苗、Asignacion Abner Jr.、鈴木 智
- 1C5-03 LiDAR センサを用いた End2End 学習アルゴリズムによるドローンの自律ナビゲーションに関する研究
千葉大学 ○恩田 優輝、Asignation Abner Jr.、鈴木 智
- 1C5-04 Integrated Haptic Interface for Real-Time UAV Obstacle Navigation with ROS2, OptiTrack and Unity
立命館大学 ○Lu Kaiyuan, LIU Wenbin, SVININ Mikhail, WANG Kaiyuan, GONCHARENKO Igor
- 1C5-05 外観点検用空撮ドローン向け再撮影システムの開発
茨城県産業技術イノベーションセンター ○富田 洋文、中山 恵介、吉田 英晴、行武 栄太郎
- 1C5-06 2機のドローンを用いた協調マニピュレーションのためのペイロード状態推定
千葉大学 ○大平 優希、Asignacion Abner Jr.、鈴木 智
- 1C5-07 はつり作業ドローンにおける射出機構位置の影響解析
広島大学 ○山岸 勇太、三菱電機 森本 貴景、広島大学 高木 健
- 1C5-08 アームで結合された3台のドローンのマルチボディダイナミクス解析
福岡大学大学院 ○真崎 裕大、大川内 利来、尾崎 太一、米安 哲史、谷崎 優秀、福岡大学 岩村 誠人
- 1C5-09 クアッドコプタ配置による対故障性マルチコプタの開発
熊本高等専門学校 ○江口 智朗、野尻 紘聖、大塚 弘文
- 1C5-10 磁気センサを用いたプロペラ変形量計測に基づいたクアッドロータ AAV の推力推定手法の検証
芝浦工業大学 ○齊藤 樹希、安孫子 聰子、東京都市大学 佐藤 大祐、防衛大学校 辻田 哲平
- 1C5-11 マルチコプタ搭載時の回転音干渉を考慮した單一プロペラの推力推定
芝浦工業大学 ○牧野 峻典、安孫子 聰子、東京都市大学 佐藤 大祐、防衛大学校 辻田 哲平
- 1C5-12 超小型衛星のプラズマパルススラスターによる姿勢制御に関する一考察
群馬工業高等専門学校 ○園田 瑞惺、串田 海人、井上 永遠、明石工業高等専門学校 梶村 好宏、米子工業高等専門学校 徳光 政弘、群馬工業高等専門学校 平社 信人
- 1C5-13 超音波フェーズドアレイを用いたカード浮遊における水平駆動力の検証
東京大学 ○岩佐 俊希、荒川 岳斗、牧野 泰才、篠田 裕之
- 1C5-14 ロータ空力特性における天井壁効果モデルの構築
京都大学 ○中西 弘明
- 1C5-15 膜翼を持つサーボ型羽ばたき飛行ロボットの翅脈の効果の検証
九州工業大学 松尾 道隆、○大竹 博
- 1C5-16 太陽追尾型太陽光発電によるマルチコプタの航続時間延長に関する研究
金沢工業大学 ○廣島 清音、伊藤 恒平
- 1C5-17 [Keynote] 全駆動マルチコプタ Hagamosphere の制御方法
徳島大学 ○三輪 昌史、DIC 株式会社 森 耕太郎

13:10～13:40：スポットライトセッション

OS34: ムーンショット型研究開発（目標3）「多様な環境に適応しインフラ構築を革新する協働AIロボット」

司会：永谷 圭司（東京大学）

- 1D5-01 ムーンショット型研究開発（目標3）多様な環境に適応しインフラ構築を革新する協働AIロボット
筑波大学 ○永谷 圭司
- 1D5-02 河道閉塞発災初動期を想定した緊急調査システムの構築
国際航業株式会社 ○島田 徹、永田 直己、山田 大介、小林 実和、河野 孝俊、廣木 雪乃、鈴野 愛斗
- 1D5-03 ドローンからの球体投下による地盤強度推定と地盤強度値のCesiumへのインテグレーション
東北大学 ○高橋 弘、里見 知昭、筑波大学 永谷 圭司
- 1D5-04 LPWAとWiFiによる河道閉塞現場の3次元地形データ伝送システム
千葉工業大学 ○安藤 波音、浅生 俊希、葛西 栄摩、岩澤 尚樹、筑波大学 永谷 圭司、千葉工業大学 藤井 浩光
- 1D5-05 河道閉塞災害における初動対応のための無人監視可能な定点地形計測システム
千葉工業大学 ○葛西 栄摩、安藤 波音、浅生 俊希、岩澤 尚樹、筑波大学 永谷 圭司、藤井 浩光
- 1D5-06 河道閉塞災害における遠隔地形監視のためのUAVを用いた設置誤差に頑健な広域計測システム
千葉工業大学 ○浅生 俊希、葛西 栄摩、安藤 波音、筑波大学 永谷 圭司、千葉工業大学 藤井 浩光
- 1D5-07 土木施工現場の状況把握のためのセンサポッド実証機の開発
九州大学 ○高野 智也、秋成 光太、堤 哲之介、笠原 侑一郎、松本 耕平、中嶋 一斗、倉爪 亮
- 1D5-08 遠隔操作可能な建設ロボット群を用いた軟弱地盤向け河道閉塞応急復旧システムに関する開発
株式会社熊谷組 ○畠本 浩伸、久保田 恭行、飛鳥馬 翼、平松 優佑、村上 誠弥、吉川 敦、北原 成郎
- 1D5-09 複数小型重機の協調による大型重機代替作業の実証
成蹊大学 ○渡部 雄斗、三島 涼雅、藤本 拓哉、稻川 正浩、枝本 雅史、竹園 年延、筑波大学 永谷 圭司
- 1D5-10 スキッドステアローダによる前方クローラーダンプの追従
成蹊大学 ○三島 涼雅、渡部 雄斗、稻川 正浩、枝本 雅史、藤本 拓哉、中井 亮太、竹園 年延
- 1D5-11 スキッドステアローダ遠隔操作システム開発における異常時対応の実例
成蹊大学 ○枝本 雅史、稻川 正浩、渡部 雄斗、竹園 年延
- 1D5-12 段階的解像度シミュレーションを用いた土砂の挙動を再現する粒子パラメータ自動推定
奈良先端科学技術大学院大学 ○金 加喜、角川 勇貴、ALCANTARA TACORA Sandro M.、土木研究所 阿部 太郎、遠藤 大輔、山内 元貴、橋本 純、奈良先端科学技術大学院大学 松原 崇充
- 1D5-13 小規模言語モデルを用いた建設ロボット群の協調制御
東京大学 ○王 永東、肖 潤澤、ルイ笠原 純ユネス、近畿大学・東京大学 篠紫 彰太、筑波大学・東京大学 永谷 圭司、東京大学 山下 淳、淺間 一
- 1D5-14 「開いた設計」に基づく分離合体ロボット群システム“BRAINS”の屋外検証
北海道科学大学 ○浪花 啓右、大阪大学 片山 貴仁、兵庫県立大学 角田 祐輔、大阪工業大学 大須賀 公一

13:10～13:40：スポットライトセッション

OS35：触覚・力覚（3）

永野 光（京都工芸繊維大学）

- 1E5-01 触感センサ出力の区間分割解析に基づく触感評価パラメータの検討
東北大学 ○櫻井 大斗、奥山 武志、田中 真美
- 1E5-02 グラフエンインクを用いた圧力分布が測定可能な静電容量式フレキシブル圧力センサのロボットハンド応用
青山学院大学 ○西尾 俊輝、明治大学 三村 琢人、青山学院大学 堀田 唯人、渡辺 剛志、明治大学 伊丹 琢、青山学院大学 黄 晋二
- 1E5-03 磁気式触覚センサにおける磁石と磁気抵抗素子の多寡による接触情報の推定精度の評価
神戸大学 ○新井 瞳、中本 裕之
- 1E5-04 遠隔操作ロボットにおける共振型センサマウントを用いた触覚フィードバックの粗さ弁別性能評価
東北大学 ○山脇 恵真、嶋村 健、昆陽 雅司、株式会社人機一体 金岡 克弥
- 1E5-05 集束超音波を用いた発泡スチロールの非接触加工法の基礎検討
南山大学 ○青山 晃平、藤原 正浩
- 1E5-06 静電摩擦型表面触感ディスプレイにおける布地テクスチャのリアリズム向上
東京都立大学 ○千原 愛未、岡本 正吾、栗田 愛衣
- 1E5-07 積層セラミックコンデンサを用いたピンアレイ型触覚ディスプレイ（第2報）
電気通信大学大学院 ○藤 亘輝、Lucid Vision Labs 関口 大陸、電気通信大学大学院 溝口 泉、梶本 裕之
- 1E5-08 上肢力覚提示装置を用いた仮想研磨作業支援システムの構築
中央大学 ○早見 夏樹、澤橋 龍之介、妻鹿 成絵、玉田 遍、奥井 学、東京科学大学 霞田 貴子、埼玉大学 辻 俊明、中央大学 西濱 里英、中村 太郎
- 1E5-09 電気触覚ディスプレイによる粘着感の提示（第三報）
電気通信大学 ○坂本 泰清、祖父江 迪瑠、溝口 泉、梶本 裕之
- 1E5-10 MR流体を活用したハapticデバイスの開発および指先感覚への応用
大阪工業大学 ○斎藤 陽太、小林 裕之
- 1E5-11 三人称視点VRにおける身体所有感に基づく全身振動提示手法
東京大学 ○胡 佳儀、郭 凱、康 中睿、伴 祐樹、割澤 伸一
- 1E5-12 筋電位に基づく筋電気刺激を用いた他者への力伝達
東京理科大学 ○佐々木 史温、北村 知也、中村 文一
- 1E5-13 咀嚼運動時の力の記録・再現によるもちもち感の要因解明
奈良女子大学 ○下田 朋花、佐藤 克成
- 1E5-14 ヒトの柔らかさ知覚は不均一な層構造の影響を受けるのか
慶應義塾大学 ○樋口 夢乃、岩下 耀介、慶應義塾大学 SFC 研究所 永島 徹也、慶應義塾大学 仲谷 正史、仰木 裕嗣
- 1E5-15 バーチャルペットの触力覚を用いた感情表現方法の検証
名古屋工業大学 ○児玉 剛輝、戸塚 圭亮、坂口 正道
- 1E5-16 触感による凸状印刷物の識別性の向上に関する研究
国立印刷局 ○福田 聖、堀内 直人
- 1E5-17 肩ハンガー反射と視覚刺激の組み合わせによる力覚の増強
東京大学 ○田中 敘、奥田 航平、大阪大学 中村 拓人、東京大学 葛岡 英明、沖電気工業 山越 孝平
- 1E5-18 ボタン押下感変更による認知への影響に関する研究に向けたシステム開発
埼玉大学 ○平山 尚輝、石野 裕二、高崎 正也
- 1E5-19 複数素材で作成した3Dテクスチャの触感の検討
広島大学 ○中野 裕一、東 有明、品川 直子、株式会社ピクセルエー 山本 義政、広島大学 栗田 雄一
- 1E5-20 稲穂型歩行支援機を装用したトレッキングでの歩行感覚と力刺激
名工大 ○佐野 明人、都立大 武居 直行、名工大 和坂 俊昭、今仙技研 大塚 滋、名古屋リハ 鈴木 光久
- 1E5-21 振動・温度情報を用いた触感の記録・再現システムの検討
奈良女子大学 ○福田 千花、佐藤 克成
- 1E5-22 バーチャルペットとの触れ合いを可能にするクッションの形状検討
奈良女子大学 ○大家 佑月、佐藤 克成
- 1E5-23 重機の遠隔操作においてアームの反動を操縦桿にフィードバックするデジタルハapticの実現
東京工業高等専門学校 ○渡部 鳩、山下 晃弘、松林 勝志

13:55～14:25：スポットライトセッション

OS08: 実空間サービスシステム

司会：新妻 実保子（中央大学）、和田 一義（東京都立大学）

- 1A6-01** トポロジカルクラスタリングに基づく段差知覚手法の改良
岡山大学 ○野本 和希、戸田 雄一郎、松野 隆幸
- 1A6-02** トポロジカルマッピングを用いた経路計画における時間短縮手法の開発
岡山大学 ○池田 瑞景、戸田 雄一郎、松野 隆幸
- 1A6-03** Growing Neural Gas を用いたトポロジカルマップ構築における均一なノード分布配置手法
岡山大学 ○梅田 開、戸田 雄一郎、松野 隆幸
- 1A6-04** 3D Gaussian Splatting によるオフィス内環境表現を用いた自律移動ロボットの強化学習
シンクロボ 佐原 侑太、内山 活、○加藤 宏一朗、小倉 崇
- 1A6-05** ReViSE における装着者の位置姿勢に応じた映像提示のためのワールド座標系での自己位置推定手法の検討
法政大学 ○小林 育磨、鈴木 康生、中村 壮亮
- 1A6-06** 関係適応的なロボットの愛着行動のためのオンボードセンサを用いた人識別と位置計測
中央大学 ○日置 陸斗、新妻 実保子
- 1A6-07** 屋内ナビゲーションのための触覚スマートグリップ
株式会社サイバーエージェント ○江口 優、米谷 竜
- 1A6-08** パラメトリック音と可聴音を併用した低域強調パーソナル音声提示の検討
埼玉大学 ○西川 侑作、長谷川 圭介
- 1A6-09** 発話音へのパラメトリック音の重畠による聴覚環境拡張の検討
埼玉大学 機械工学システムデザイン学科 制御工学研究室 ○藤ヶ谷 慎太、長谷川 圭介
- 1A6-10** 位相制御放射面による近距離パラメトリックアレイの実現検討
埼玉大学 ○松渕 稔平、長谷川 圭介
- 1A6-11** WRS2025 FCSC 陳列廃棄タスクにおけるハードウェアの開発
金沢工業大学大学院 ○瀧川 紘平、坂崎 大氣、金沢工業大学 厚地 秀忠、田中 航平、島田 拓弥、塙越 倭、林 蒼生、合同会社 D.K.T 出村 賢聖、金沢工業大学 出村 公成
- 1A6-12** WRS2025 FCSC 陳列廃棄タスクにおけるソフトウェアシステムの開発
金沢工業大学大学院 ○坂崎 大氣、瀧川 紘平、金沢工業大学 厚地 秀忠、田中 航平、島田 拓弥、塙越 倭、林 蒼生、合同会社 D.K.T 出村 賢聖、金沢工業大学 出村 公成
- 1A6-13** 自在な商品配置変更のための昇降機能付き陳列棚の開発
東京都立大学 ○森井 瞳瑛、和田 一義、関 優志
- 1A6-14** 陳列棚内商品搬送ロボットのための経路計画の検討
東京都立大学 ○増田 真理彩、和田 一義、関 優志
- 1A6-15** マニピュレータによる引き出しからの物品出納オペレーション
東京理科大学 ○加藤 栄羽、荒井 翔悟
- 1A6-16** LLM を活用したサービスロボット運用・管理フレームワークの利便性向上に関する研究
名城大学 ○石崎 愛菜、大原 賢一
- 1A6-17** 遠隔非常停止の適用課題に関する基礎分析
JNIOSH ○岡部 康平、堀 智仁
- 1A6-18** 遠隔操作で動作するサービスロボットを対象としたシステム設計とリスクアセスメント手法の提案
名城大 ○松野 有希、大原 賢一、安衛研 岡部 康平
- 1A6-19** 産業環境のリモート管理に向けた物体画像および位置情報を統合したデータベース構築と大規模言語モデルを用いた検索・回答システムの基礎検討
中央大学 ○倉持 光希、椎野 丞ノ進、朝木 直道、クラフティア 安武 和成、古野 純二、中央大学 梅田 和昇、芝浦工業大学 Pathak Sarthak
- 1A6-20** 360 度カメラ画像内での物体認識及び言語モデルを用いた検索可能なストリートビューシステムの基礎検討
中央大学 ○朝木 直道、椎野 丞ノ進、倉持 光希、クラフティア 安武 和成、古野 純二、中央大学 梅田 敦昇、芝浦工業大学 Sarthak Pathak
- 1A6-21** 建築物におけるグリーン水素導入事例の運用データ検証
株式会社竹中工務店 ○小山 健太郎、大久保 舞
- 1A6-22** 複数センサ統合による調理中の加熱状況変化の認識
北海道立総合研究機構 ○宮島 沙織、井川 久

13:55～14:25：スポットライトセッション

OS12: 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）

司会：岩田 浩康（早稲田大学）

- 1B6-01 単眼深度推定の基盤モデルを用いた大腸内視鏡の自動パン・チルト制御
名古屋大学 ○ Kim Taehyeong、横江 健太、青山 忠義
- 1B6-02 尿道カテーテル挿入補助機構の性能評価のためのアガロース-PEG ゲルを用いた尿道モデルシミュレータの開発
中央大学 ○岸野 浩太郎、佐々木 凜太郎、伊藤 文臣、横浜市立大学 山中 弘行、古目谷 暢、中央大学 中村 太郎
- 1B6-03 内視鏡診断に向けた消化管腫瘍の3次元復元—重み付き評価関数の解析—
香川大学創造工学部 ○高原 紘弥、香川大学医学部 中谷 夏帆、小原 英幹、香川大学創造工学部 高橋 悟
- 1B6-04 深部腫瘍の早期発見を目指した近赤外ハイパススペクトル軟性内視鏡の開発
東京理科大学 ○覚田 奈緒人、林 聖也、産業技術総合研究所 高松 利寛、東京理科大学 竹村 裕
- 1B6-05 脳裂圧排時の応力推定を超音波エコーで実現するための手術トレーナ用ファントムの開発
防衛大学校 ○堂岡 勇臣、芝浦工業大学 安孫子 聰子、防衛大学校 辻田 哲平
- 1B6-06 高速ビジョンとToFカメラを用いた嚥下運動の三次元可視化
広島大学 ○王 飛躍、Syamsul Mujahidin、島崎 航平、石井 抱、吉川 峰加、内藤 真理子
- 1B6-07 VRを用いたUSN患者の聴空間認識の可視化
早稲田大学 ○三矢 瑛子、越野 晶、東京保健医療専門職大学 安田 和弘、苑田会ニューロリハビリテーション病院(リハビリテーション科) 川口 俊太郎、江見 翔太、早稲田大学 岩田 浩康
- 1B6-08 爪郭部の毛細血管異常の簡易評価に関する基礎的検討
横浜国立大学 ○長濱 和輝、三苦 凌、横浜国立大学 /KISTEC 迎田 隆幸、県立広島大学 金指 美帆、横浜国立大学 /UNTRACKED 株式会社 島 圭介、県立広島大学 島谷 康司
- 1B6-09 貝殻繋ぎを可能としたハンドデバイスを用いた痛み推定方法の評価
東京電機大学 ○北岩 隼人、佐々木 元気、五十嵐 洋
- 1B6-10 患者不変な時系列でんかん発作検出のための条件付き敵対的学習
広島大学 ○田崎 莉菜、岡山大学 秋山 倫之、広島大学 古居 彰
- 1B6-11 人工筋グローブによるミラーセラピー支援システムの開発と支援機能の検証
広島大学 ○井上 勝矢、東 有明、品川 直子、栗田 雄一
- 1B6-12 呼吸音メルスペクトログラム生成のためのStyleGAN2アーキテクチャの提案と音響特性に基づく評価
北海道大学 大学院情報科学院 ○平沢 岳大、田村 康将、北海道大学 大学院医学研究院 呼吸器内科学教室 清水 薫子、今野 哲、北海道大学 大学院情報科学院 山本 雅人
- 1B6-13 力センサを「一気に」印刷する3Dプリンタの開発
金沢大学 ○吉田 愛香、西村 斎寛、上野 耕静、渡辺 哲陽
- 1B6-14 XR環境における動作実演者可視化のための個人化アバター生成手法
北海道大学 ○劉 建、王 旭、青木 大地、村上 壮一、妹尾 拓、七戸 俊明、安部 崇重、金井 理、近野 敦
- 1B6-15 サドル支持型部分免荷トレッドミル歩行における股関節運動に連動した足関節介入の効果
大阪大学 ○寺田 怜平、平井 宏明、久賀 紘和、山村 沙瑛、University of Toronto Meredith Gladish、University of California, Berkeley Maylene Vong、大阪大学 井出 陽、大阪大学、星ヶ丘医療センター 古川 啓介、大阪大学 山田 青輝、堀内 崇希、原 悠鷹、大阪電気通信大学、大阪大学 松居 和寛、大阪大学 森 佳樹、西川 敦、Massachusetts Institute of Technology Krebs Hermano, Igo
- 1B6-16 手指リハビリテーションロボットのための次元削減を用いた筋電位に基づくリアルタイム手指動作意図抽出法
九州大学 ○吉海 功汰朗、迎 伸孝、D. S. V. Bandara、荒田 純平
- 1B6-17 機械的振動で生起される運動錯覚に対する視覚情報の影響に関する研究
九州大学 ○森永 さや香、松田 直人、西川 錠、木口 量夫

13:55～14:25：スポットライトセッション

OS03: ソフトメカニズム（1）

司会：佐々木 大輔（香川大学）

- 1C6-01** 弹性材料による形状復元性をもつ小型折り紙ロボットの開発
宮崎大学 ○藤田 航美、舛屋 賢
- 1C6-02** Soft Breathing Fabrics の開発
早稲田大学大学院 ○紫藤 寛生、早稲田大学 石井 裕之
- 1C6-03** Simulation based design and modelling of soft fish robot
北海道大学大学院 ○Sharma Shreyas、北海道大学 原田 宏幸
- 1C6-04** シリコーン樹脂声帯のサイズおよび硬さが基本周波数に及ぼす影響と1質量モデルの有効性の検証
東京電機大学 ○名取 謙、菊地 遼介、水島 歩武、遠藤 信綱
- 1C6-05** 束ねた空気袋で構成されたロボットリンクの内圧情報の利用の検討
明治大学 ○内山 活、新山 龍馬
- 1C6-06** 伸縮・剛性可変が可能なコンベックスアームの開発
金沢大学 ○進藤 泰地、森田 樹、西 泰地、新井 希望、西村 斎寛、渡辺 哲陽
- 1C6-07** 正方形ねじり折りを応用した折り紙構造を有するワイヤ駆動型ソフトグリッパの開発
北海道大学 ○越智 惟月、Hokkaido Univ. Sharma Shreyas、北海道大学 原田 宏幸
- 1C6-08** 狹隘環境に応じて柔軟に変形可能な点検用空気圧式ソフトロボットの基礎的検討
大阪工業大学 ○藤内 清敬、谷口 浩成
- 1C6-09** リザバーコンピューティングによるソフトロボットの連続した障害物の形状識別
大阪工業大学大学院 ○三重野 淳也、ATR 住岡 英信、大阪工業大学 田熊 隆史
- 1C6-10** コンプライアントメカニズムを用いた人型セラピーロボット上肢機構の開発
九州大学 ○中島 悠希、菊池 利久、大澤 啓介、Kyushu Univ. D.S.V Bandara、九州大学 荒田 純平
- 1C6-11** 力場の着用による身体機能拡張
大阪大学 ○井出 陽、平井 宏明、寺田 怜平、久賀 紘和、大阪大学、星ヶ丘医療センター 古川 啓介、大阪大学 山村 沙瑛、University of Toronto Meredith Gladish、University of California, Berkeley Maylene Vong、大阪大学 山田 青輝、堀内 崇希、原 悠鷹、大阪電気通信大学、大阪大学 松居 和寛、大阪大学 森 佳樹、西川 敦、Massachusetts Institute of Technology Krebs Hermano, Igo
- 1C6-12** 双腕インフレータブルロボットにおける視触覚統合モデルに基づく全身持ち上げ運動生成
早稲田大学 ○青木 麻綾、Gubbala Gangadhara Naga Sai、内田 拓希、中川 韶、森 裕紀、法政大学 Seong Young Ah、宮城大学 佐藤 宏樹、明治大学 新山 龍馬、早稲田大学 菅 佑樹、尾形 哲也
- 1C6-13** 自己修復ポリマーのリサイクル性の評価
大阪大学 ○石塚 裕己、株式会社ユシロ 鈴木 智大
- 1C6-14** 生き物らしい動作が可能な尻尾ロボットのための柔剛複合関節構造
京都工芸繊維大学 ○田口 紗乃、永野 光、東島 沙弥佳
- 1C6-15** MR流体を利用した揺動型アクチュエータの受動制御
久留米高専 ○南山 靖博、田代 淳、中村 光騎、北九州市立大 清田 高徳
- 1C6-16** 結露による摩擦可変グリッパの開発
金沢大学 ○柳澤 拓馬、西村 斎寛、鈴木 陽介、辻 徳生、渡辺 哲陽
- 1C6-17** 粉体エアレーションによる剛性可変ピンアレイ指の開発
室蘭工業大学 ○吉野 健介、藤平 祥孝、花島 直彦、水上 雅人
- 1C6-18** 可食材料を用いた搬送用ベルト駆動システムの開発
山形大学 ○井桁 幹人、小川 純、古川 英光
- 1C6-19** 多孔質ゲルを使用した発育機構の開発
山形大学 ○茅原 琢斗、小川 純、古川 英光
- 1C6-20** 柔剛一体パラレルリンクロボットの開発
九州大学 ○下柳田 皓貴、有田 輝、中嶋 一斗、田原 健二
- 1C6-21** 空圧駆動自励振動アクチュエータの特性評価
東京科学大学 ○田中 翔真、難波江 裕之、鈴森 康一
- 1C6-22** 適応的エバージョンロボット
金沢大学 ○福島 涼太、西村 斎寛、渡辺 哲陽
- 1C6-23** 刺繍・ゴムチューブ・布で構成したアクチュエータにおけるゴムチューブ特性が変形に与える影響
名古屋大学 ○太田 裕樹、舟洞 佑記、道木 慎二

13:55～14:25：スポットライトセッション

OS19: ビジョンシステムとビジョン応用システム（2） 司会：竹村 憲太郎（東海大学）、鏡 慎吾（東北大学）

- 1D6-01 AIによる極体検出のあいまい性に応じた支援タスクの切り替えに基づく胚の回転操作支援
名古屋大学 ○萩原 鳩人、森 涼哉、林 雄一郎、森 健策、横江 健太、青山 忠義
- 1D6-02 高速ビジョンを用いた投球動作のリアルタイムトラッキング
東京大学 ○山川 雄司、川脇 優輝
- 1D6-03 移動速度に応じたモーションブラー補償を用いた路面投影手法
東京理科大学 ○蛭間 友香、望戸 雄史、早川 智彦、三野 紗子、石川 正俊
- 1D6-04 同期制御に基づくモーションブラー補償を用いた移動環境下でのフォトグラメトリ用画像撮影システム
東京理科大学 ○望戸 雄史、早川 智彦、株式会社JR東日本情報システム 馬場 康平、田代 想、東京理科大学 蛭間 友香、株式会社JR東日本情報システム 資延伸一、東京理科大学 石川 正俊
- 1D6-05 座席シート振動試験における着座者のボリュメトリック振動可視化
広島大学 ○王 飛躍、島崎 航平、石井 抱、フォルテック株式会社 北川 哲也、古舞 隆司
- 1D6-06 パーソナルモビリティの運転アシストのための超解像特徴を用いた歩行者検出
宇都宮大学 ○岸 敬大、星野 智史
- 1D6-07 参照モデル点群とシーン点群の局所法線ベクトルを考慮した物体認識手法
山梨大学 ○Nguyen Cong Huy、野田 善之
- 1D6-08 単フレームM系列多重露光を用いた卓球高速スピントの低遅延追跡
東京理科大学 ○末石 智大、柄岡 陽麻里、石川 正俊
- 1D6-09 複数物体の高速三次元スキャンにおける物体認識を用いた分離統合の検討
東京理科大学 ○田畠 智志、東京科学大学 渡辺 義浩、東京理科大学 石川 正俊
- 1D6-10 多眼視覚ハンドアームを用いた障害物認識及び回避
千葉大学 ○日比野 晃己、並木 明夫
- 1D6-11 深度画像からの不均一な布様柔軟物の機械的パラメータ推定
東北大学 ○山崎 公俊
- 1D6-12 深層学習を用いた衣服形状の細部まで再現可能な縫製パターン自動生成
中央大学 ○鈴木 ひかる、RITECS Moro Alessandro、芝浦工業大学 Pathak Sarthak、中央大学 梅田 和昇
- 1D6-13 魚眼ステレオカメラと相対深度推定モデルを用いた絶対深度推定
筑波大学 ○貞光 修佑、FSVAP Jean-Charles BERNARD、吉賀 昌史、筑波大学 大矢 晃久、萬 礼応
- 1D6-14 マニピュレータによる書籍出納自動化を目的とした書架環境の認識
東京理科大学 ○伊藤 紘成、東京理科大学大学院 金子 凌星、東京理科大学 荒井 翔悟
- 1D6-15 高速カメラによる画像振動解析を用いた音声復元システムの開発
広島大学 ○濱野 裕矢、島崎 航平、王 飛躍、石井 抱
- 1D6-16 折り線付近の局所塑性変形を考慮した物理シミュレーションによる紙のリアルタイム形状トラッキング
千葉大学 ○新崎 広人、並木 明夫

12月10日（水）

E室（1E6）第6スロット

13:55～14:25：スポットライトセッション

OS35：触覚・力覚（4）

司会：永野 光（京都工芸繊維大学）

1E6-01 [Keynote] 多様な触感を再現するディスプレイを目指して

NTT ○森崎 汎雄

14:50～15:20：スポットライトセッション

OS40：次世代ロボット共通プラットフォーム技術

司会：松日楽 信人（東京大学）、大山 英明（富山県立大学）

1A7-01 分散シミュレーションハブ「箱庭」

合同会社箱庭ラボ ○森 崇、名古屋大学 高田 光隆、東京大学 高瀬 英希、デジタル・インフォメーション・テクノロジー株式会社 岡田 大和、日立産業制御ソリューションズ 牧野 進二

1A7-02 ロボット制御通信用の軽量な中間プロトコル Meridian の開発と応用

独立研究者 ○二名川 和泉、堀ノ内 貴志

1A7-03 AIST Bimanual Manipulation Dataset：遠隔操作による双腕ロボット学習データの収集と公開への取り組み
産総研 ○元田 智大、室岡 雅樹、中條 亨一、Muttaqien Muhammad、牧原 昂志、Oh Hanbit、白井 圭佑、花井 亮、Erich Floris、堂前 幸康

1A7-04 HARK 4.0: PyHARK のプログラム可視化と音響伝達関数構築ツールの紹介

東京科学大 ○中臺 一博、糸山 克寿、HRI-JP 瀧ヶ平 将行、寺門 直哉、住田 直亮、東京科学大 阿坂 修平、芦澤 剛、千場 功太郎、理研 / 東京科学大 YEN Benjamin、京大 / 理研 小島 謙介、名大 鈴木 麗璽、熊大 公文 誠、京大 / 早大 奥乃 博

1A7-05 小型化が進む自己位置推定技術の動向

日鉄ソリューションズ ○笹尾 和宏

1A7-06 StampFly を用いた飛行制御教育

金沢工業大学 ○伊藤 恒平

1A7-07 観客の反応をもとにした伝統舞台芸術の評価

東京都立産業技術大学大学 ○成田 雅彦

1A7-08 複数支援者による協調を可能とする憑依型遠隔作業支援システムの構成

和歌山大学 ○床井 浩平、富山県立大学 大山 英明

1A7-09 テレイグジスタンスにおけるプライバシー関係情報の保護について

富山県立大学 ○細川 勝生、園木 翔真、大黒 達也、平倉 直樹、和歌山大学 床井 浩平、法政大学 中村 壮亮、東京情報デザイン専門職大学 岡田 浩之、富山県立大学 大山 英明

1A7-10 軽量 AR グラスを用いたテレイグジスタンス遠隔作業支援システム

富山県立大学 ○園木 翔真、大黒 達也、細川 勝生、平倉 直樹、和歌山大学 床井 浩平、法政大学 中村 壮亮、東京情報デザイン専門職大学 岡田 浩之、富山県立大学 大山 英明

1A7-11 [Keynote] 次世代ロボティクスに向けた NVIDIA のプラットフォーム技術

NVIDIA Japan ○加瀬 敬唯

14:50～15:20：スポットライトセッション

OS58：核融合炉遠隔保守技術

司会：野口 悠人（国立研究開発法人 量子科学技術研究開発機構）

1B7-01 [Keynote] 核融合炉遠隔保守技術

国立研究開発法人 量子科学技術研究開発機構 ○野口 悠人、田中 雄幸、岩本 拓也、武田 信和

1B7-02 ITER ブランケット遮蔽ブロック初期組立用配管ツールの開発

国立研究開発法人 量子科学技術研究開発機構 ○田中 雄幸、中田 健太郎、永山 勝也、川井 裕介、矢代 毅、野口 悠人、武田 信和

1B7-03 ITER ブランケット遠隔保守システムにおけるロボットビジョン技術の開発

国立研究開発法人 量子科学技術研究開発機構 ○小川 翔太、岩本 拓也、兒玉 宗一郎、野口 悠人、武田 信和

1B7-04 複雑環境下での重量物操作のための関節負荷最小化経路計画

大阪大学 ○清川 拓哉、QST 岩本 拓也、野口 悠人、武田 信和、大阪大学 原田 研介

1B7-05 多国間核融合炉プロジェクトにおける遠隔保守技術の国際的連携支援

双日マシナリー株式会社 ○吾妻 凌

1B7-06 核融合原型炉の炉構造・遠隔保守概念設計

QST ○角館 聰、宇藤 裕康、染谷 洋二、坂本 宜照

1B7-07 天井クレーン・ロボットアーム複合系における障害物回避のための制御および制振

青山学院大学 ○名和 凌兵、佐藤 岳斗、菅原 佳城、追手門学院大学 武田 真和、青山学院大学 北澤 勇気、株式会社 Helical Fusion 宮澤 順一、後藤 拓也

14:50～15:20：スポットライトセッション

OS52: リコンフィギュラブルロボット

司会：矢野倉 伊織（東京大学）、真壁 佑（東京大学）

- 1C7-01 [Keynote] リコンフィギュラブルロボットの教育研究利用
豊橋技術科学大学 ○垣内 洋平
- 1C7-02 シームレスな全方位から連結可能なモジュラーロボットの軽量・小型化
八戸工業高等専門学校 ○細川 龍一朗、赤川 徹朗
- 1C7-03 斜旋回式柔剛切替え線状メカニズム
大阪大学 ○楊 舒博、三宅 章大、阿部 一樹、渡辺 将広、多田隈 建二郎
- 1C7-04 深層学習に基づく全方位カメラを用いたロボット間の位置推定手法
八戸工業高等専門学校 ○三浦 大清、赤川 徹朗
- 1C7-05 惑星環境における自律建設ローバーシステムの開発
金沢工業大学 ○三島 唯伽、土居 隆宏
- 1C7-06 scikit-robot: リコンフィギュラブルロボットの動的モデル再構成を支援する統合フレームワーク
東京大学 ○矢野倉 伊織、松尾 健登、石田 寛和、森田 壮祐、中根 菓、山口 直也、真壁 佑、岡田 慧
- 1C7-07 モジュラーロボットにおける連結位置の誤差を許容した四脚歩行獲得に向けた強化学習手法
八戸工業高等専門学校 ○岡村 一矢、赤川 徹朗
- 1C7-08 Design of a 3D-Printed Servo-Driven Module Changer for Reconfigurable Robots
The University of Osaka ○Mahfudz Maskur、Kiyokawa Takuya、Harada Kensuke
- 1C7-09 ねじこみ式機電一体脱着機構の継続的評価システム
東京大学 ○真壁 佑、山口 直也、矢野倉 伊織、岡田 慧
- 1C7-10 構造的・機構的な脱着の接続状態判定手法
東京大学 ○真壁 佑、岡田 慧

14:50～15:20：スポットライトセッション

OS20：移動ロボット（2）

司会：高野瀬 碧輝（産業技術総合研究所）

- 1D7-01 歩行者情報を用いた LSTM による PV の走行方向の意図分類システムの検討
熊本大学 ○吉川 凌平、城ヶ峰 崇生、松永 信智
- 1D7-02 3 次元点群を用いた RTK-GNSS 測位の信頼度判定と自己位置推定への利用
大阪公立大学 ○村上 悠太、田窪 朋仁、辻岡 哲夫
- 1D7-03 Prompt Engineering を用いた Vision-Language Model による実環境における歩きスマホ検出
東京大学 ○崔 丞杓、呉 家旭、安 琪、山下 淳
- 1D7-04 駐車場におけるショッピングカートの自律帰還に向けた部分地図の結合と経路生成
千葉大学 ○若宮 秀介、大川 一也
- 1D7-05 障害物の移動予測を用いた追従ロボットの局所的経路計画と実人流データによる検証
千葉工業大学 工学研究科 ○梶岡 真菜美、千葉工業大学 工学部 加屋本 優希、松浦 大樹、千葉工業大学 工学研究科 新井 浩志
- 1D7-06 自律移動ロボットによる協働作業のための DSSM を用いた自律分散ロボットシステムの実験的検証
芝浦工業大学 ○磯目 凌也、長谷川 忠大、福田 浩章
- 1D7-07 単眼距離推定と三次元地図による動的信頼度を用いた突発誤差の少ない自己位置推定
名城大学 ○加藤 雅也、田崎 豪
- 1D7-08 凸多角形状自由領域を有するポーズグラフ地図を用いた経路計画
神戸大学 ○野々村 陸大、田崎 勇一、横小路 泰義
- 1D7-09 自律移動型サービスロボットの開発に向けた屋内移動システム
愛知工業大学 ○沓名 裕亮、内田 敬久
- 1D7-10 移動ロボットを用いた遠隔操作による河川管理施設の点検への適用
日本工営株式会社 ○太田 敬一、手塚 俊之介
- 1D7-11 自律移動ロボットの自己位置推定における Visual Positioning System を用いたリセット手法
千葉工業大学 ○佐々木 新平、吉越 誠、林原 靖男、上田 隆一
- 1D7-12 XROBOCON における脚車輪型倒立ロボットの開発と運用
電気通信大学 ○河上 譲、国立情報学研究所、総合研究大学院大学 田光 太郎、今野組 今野 麟太郎、小田島 拓海、一杉 昂樹、北陸先端科学技術大学院大学 大懸 崇一郎、豊橋技術科学大学 島田 豊藏
- 1D7-13 可操作度の指標を組みこんだ強化学習による四脚ロボットの歩行生成
名城大学 ○伊藤 海、池本 有助
- 1D7-14 倒立二輪ロボットの制御パラメータのオンライン推定
千葉大学 ○加藤 泰成、大川 一也
- 1D7-15 歩行者混雑環境下におけるメタ強化学習を用いた移動ロボットナビゲーション
九州大学 ○兵頭 侑樹、松本 耕平、富田 湾、長久 陽斗、倉爪 亮
- 1D7-16 ロバストな位置推定の実現に向けた内界センサを含む多数決センサ選択のための相対姿勢の類似度指標の導入
名古屋大学 ○鈴木 拓海、舟洞 佑記、道木 慎二、愛知工業大学 道木 加絵
- 1D7-17 LiDAR SLAM で尺度付与した Gaussian Splatting 地図を用いた単眼メトリック自己位置推定
名古屋大学 ○赤井 直紀、赤木 康宏、森川 高行
- 1D7-18 手動対応点に基づく非反復走査 LiDAR- カメラの外部・内部パラメータ同時推定
名古屋大学 ○赤井 直紀、赤木 康宏、森川 高行
- 1D7-19 直線 - クロソイド - 圓弧経路に追従する経路生成型レギュレータ
室蘭工業大学 ○藤井 元喜、花島 直彦、藤平 祥孝、水上 雅人
- 1D7-20 プロペラ推力を用いた受動回転制御が可能な壁面全方位移動ロボットの開発
秋田県立大学 ○山内 悠、浅野 紗人、下井 信浩
- 1D7-21 通信遅延・途絶時における遠隔操作ロボットの自律補助に関する研究
琉球大学 ○米田 拓未、山田 孝治、岩手県立大学 田尻 隼人
- 1D7-22 4 輪独立 PPL 型ローバの不整地走行における効果的な PPL 移動の実現に関する研究
芝浦工業大学 ○藤川 薫、飯塚 浩二郎、諫訪東京理科大学 藤原 大佑

14:50～15:20：スポットライトセッション

OS02: 自動化・FA・作業をするロボット・システム（2） 司会：衣川 潤（福島大学）、三好 孝典（長岡技術科学大学）

- 1E7-01 グラフランクシアン行列を用いた搬送群ロボットの協調搬送アルゴリズム
名城大学 ○大江 賢人、水野 智貴、池本 有助
- 1E7-02 大規模倉庫での実運用を想定した複数 AGV の経路生成最適化
東芝 ○山下 道生、下山 賢一、柏木 正子
- 1E7-03 Retrieval-Augmented Multi-Agent LLM Framework for Intelligent Assembly Process Design and Optimization.
Osaka University ○Ali Radwa、Kiyokawa Takuya、Wan Weiwei、Harada Kensuke
- 1E7-04 協調安全に向けた深層強化学習による歩行者・ロボット識別と効率性・安全性の向上
ジック株式会社 / 明治大学 坪井 勇政、ジック株式会社 五月女 啓、明治大学 森岡 一幸、LLP 高速画像処理研究所 / 明治大学 小野 治、鉄道総合技術研究所 ○向殿 政男
- 1E7-05 可変生産ラインにおける移動ロボットの台数設計と効率評価
東北大学 ○浜田 悠汰、昆陽 雅司、Bezerra Ranulfo、軍司 健太、小島 匠太郎、岡田 佳都、大野 和則、田所 諭
- 1E7-06 塗膜予測モデルとのデジタルツイン環境による、任意複数ボス凝集性に対する膜厚均一化のためのロボット塗装制御戦略の構築
早稲田大学 ○大塚 悠太郎、田中 元一朗、城後 賢、株式会社小松製作所 丸橋 瑛大、早稲田大学 岩田 浩康
- 1E7-07 生成 AI 応用自動組立システム
大阪工業大学 ○和田 悠生、野田 哲男
- 1E7-08 感圧導電性エラストマーを用いた滑り検出と把持力制限に基づく最適把持システムの構築
長岡技術科学大学 ○小玉 聰吾、イナバゴム株式会社 河原 宏太郎、長岡技術科学大学 中山 忠親、三好 孝典
- 1E7-09 視覚・視触覚同時利用を目的としたカメラ角度可変型グリッパの試作
大阪大学 ○森 佳樹、蛇原 恒、広島市立大学 / 大阪大学 厚海 慶太、大阪電気通信大学 / 大阪大学 松居 和寛、大阪大学 平井 宏明、立命館大学 島田 伸敬、大阪大学 西川 敦
- 1E7-10 重力駆動型流路切替機構を有する単流路式デュアル真空吸着グリッパ
金沢大 ○能村 柚穂、西村 斎寛、イードル株式会社 大塚 一輝、榎作 大樹
- 1E7-11 重力駆動型トルク伝達経路切替機構を有する単モータマルチロボットハンド
金沢大学 ○大勝 穂乃、西村 斎寛、渡辺 哲陽
- 1E7-12 把持のためのオクルージョンを考慮した柔軟物体の3次元変形推定
中央大学 ○矢野 雄大、芝浦工業大学 Sarthak Pathak、中央大学 梅田 和昇
- 1E7-13 埃取りブラシ素材を用いた薄い布把持ハンドの開発
芝浦工業大学 ○阿部 大樹、吉見 卓、JUKI 株式会社 平山 元樹、朝見 健
- 1E7-14 小型家電自律選別システムにおける掻き込み機構の改良
東京理科大学 ○田澤 雄祐、小林 宏、橋本 卓也、林 隆三
- 1E7-15 重量物を運搬する6足歩行ロボットのための胴体一体型把持機構の開発
金沢工業大学 ○菅原 英介、土居 隆宏
- 1E7-16 屋外フリークライミングロボットのための三叉アンカリングハンドの設計開発と基本性能
九州工業大学 ○川越 韶氣、大宅 未輝人、永岡 健司
- 1E7-17 回転前後機構を持つスペーサにより密配架書籍の出納を可能にするハンドを装着したマニピュレータによる書籍出納自動化
東京理科大学大学院 ○金子 凌星、東京理科大学 伊藤 紗成、荒井 翔悟
- 1E7-18 ロボットアームを用いた品出し作業と自動伸縮グリッパの動作の連携
岡山大学 ○山本 祥哉、名古屋大学 上野 隼、岡山大学 藤原 始史、立命館大学 西 竜志

15:35～16:05：スポットライトセッション

OS23：無人機を用いたサービス・応用

司会：三輪 昌史（徳島大学）

- 1A8-01 混在環境シミュレーターのための深層強化学習を用いた自動運転動作取得の提案
岡山大学 ○佐橋 功志朗、戸田 雄一郎、松野 隆幸

- 1A8-02 橋梁の床版点検のためのカメラ画像を用いた車輪付きドローンの軌道追従制御
名古屋工業大学 ○岩坂 春哉、山田 学

- 1A8-03 鳥類の夜間行動観察のためのドローン運用
徳島大学 ○三輪 昌史、新潟大学 佐藤 雄大、徳島大学 源 貴志、新潟大学 河口 洋一

- 1A8-04 インフラ点検支援ドローンの開発
産総研 ○有隅 仁、Jayasekara Peshala

- 1A8-05 水空両用ドローンの水中機動と位置計測システム
徳島大学 ○森岡 直章、三輪 昌史

- 1A8-06 Pure pursuit 法を用いた壁面打音点検用車輪付きドローンの目標値追従制御
名古屋工業大学 ○杉浦 慶祐、勝又 颯、牛島 達夫、山田 学

15:35～16:05：スポットライトセッション

OS06：測域センサを用いた計測と環境認識

司会：大矢 晃久（筑波大学）、前山 祥一（香川大学）

1B8-01 大阪・関西万博会場での測域センサを用いた移動ロボット実験

日本女子大学 ○晒野 舞、上原 理子、北陽電機株式会社 和田 史彦、嶋地 直広、日本女子大学 小川 賀代

1B8-02 大阪・関西万博会場での測域センサを用いた移動ロボット実験

筑波大学 ○山口 敦史、萬 礼応、大矢 晃久、北陽電機 和田 史彦、嶋地 直広

1B8-03 大阪・関西万博会場での測域センサを用いた移動ロボット実験

筑波大学 ○江原 弘希、萬 礼応、大矢 晃久、北陽電機株式会社 和田 史彦、嶋地 直広

1B8-04 拡散モデルで生成した擬似実データに基づく半教師あり LiDAR セグメンテーション

九州大学 ○宮脇 智也、中嶋 一斗、JPL 岩下 友美、九州大学 倉爪 亮

1B8-05 反射強度情報を統合した Transformer アテンションによる学習ベース点群マッチング

東京大学 ○山口 淑平、伊賀上 卓也、ミシガン大学 Lee Junwoon、東京大学 安藤 大生、星井 智仁、株式会社クボタ 中村 浩太郎、篠崎 充、北島 利浩、東京大学 安 琪、山下 淳

1B8-06 疑似ペアデータ生成による熱赤外線視覚言語モデルの構築

立命館大学 ○細田 侑也、河原 壱樹、李 周浩

1B8-07 3次元センサとロボット関節位置情報を用いた多関節ロボットのリアルタイム衝突予測

神戸製鋼所 ○那須 巧海、岡本 陽、吉本 達也、小池 武、小向 航平

1B8-08 アレイ信号処理による表面音響導波路上の小型障害物の測位

南山大学 ○石橋 侑也、藤原 正浩

1B8-09 イベントカメラによる複数飛翔体のダイナミクス同定を同時実現する三次元飛翔体モーションキャプチャ

広島大学 ○河江 真、島崎 航平、石井 抱

1B8-10 森林作業道における走行時の滑落防止のための形状特徴と画像認識による走路検出

千葉工業大工 ○岩澤 尚樹、安藤 波音、パシフィックコンサルタンツ 新貝 文昭、櫻井 恭介、南 智好、筑波大学 藤井 浩光

1B8-11 6足歩行ロボットのデプスセンサを用いた地形適応動作

金沢工業大学 ○竹田 奏楽、土居 隆宏

15:35～16:05：スポットライトセッション

OS37: 人間認識システム

司会：鈴木 拓央（愛知県立大学）、下川原 英理（東京都立大学）

- 1C8-01 文脈改変による痛みのマスキング（第4報）

電気通信大学 ○小野田 韶、溝口 泉、梶本 裕之

- 1C8-02 経時の自己評価を正解ラベルとした頭部動作・視線情報のearly fusionによる確信度推定

東京都立大学 ○河野 悠輝、畠中 栄人、田中 翔太郎、下川原（佐藤）英理

- 1C8-03 仮想空間における片耳聴取の音源定位への影響

名古屋工業大学 ○中村 浩太、戸塚 圭亮、坂口 正道

- 1C8-04 経時の自己評価を用いたWEBカメラ映像による頭部動作・目周辺情報による確信度推定の検討

東京都立大学 ○畠中 栄人、河野 悠輝、田中 翔太郎、下川原（佐藤）英理

- 1C8-05 歩行者シルエットを利用した教師なし学習による歩容の変化検出手法に関する研究

群馬大学大学院 ○小林 潤也、中沢 信明

- 1C8-06 繙続的運動支援のためのモチベーション向上に向けた虚偽フィードバックシステムの提案

東京都立大学 ○渡辺 悠生、岡本 悠吾、稻村 怜於奈、楊 卓龍、Maulana Muhammad Firdaus、下川原（佐藤）英理

- 1C8-07 小児期口唇形状計測に向けたRGB顔画像セグメンテーションモデルの構築と歯科医による精度評価

新潟大学 ○磯邊 嘉葉、今村 孝、中島 努、中村 由紀

- 1C8-08 姿勢推定を用いたスロースクワットと運動強度推定との関連性の検討

東京都立大学 ○稻村 怜於奈、楊 卓龍、渡辺 悠生、岡本 悠吾、Maulana Muhammad Firdaus、下川原（佐藤）英理

- 1C8-09 遠隔抱擁を可能とするウェアラブルシステムの提案

筑波大学 ○PARK SEONGMIN、中内 靖

- 1C8-10 モーションキャプチャーによる生活習慣傾向に関する動作解析

拓殖大学 ○日内地 功暉、何 宜欣、東京都立大学 下川原（佐藤）英理、柴田 祐樹、大保 武慶、拓殖大学 小林 伊智郎

- 1C8-11 RGB-Dカメラを用いた態癖の抑制に関する研究

筑波大学 ○Youn Joongwon、中内 靖

- 1C8-12 仮想ライトタッチコンタクトを利用した動画像による立位機能評価法

横浜国立大学 ○坂本 遼太、三上 隼人、王 天一、UNTRACKED 株式会社 上條 冬矢、神谷 昭勝、県立広島大学 島谷 康司、横浜国立大学 /UNTRACKED 株式会社 島 圭介

- 1C8-13 人間姿勢推定と特定物体認識を応用した服薬動作確認

愛知県立大学 辛 雨樺、○鈴木 拓央

15:35～16:05：スポットライトセッション

OS60：過酷環境ロボティクス

司会：亀川 哲志（岡山大学）、安部 祐一（広島大学）

- 1D8-01 不連続斜面山頂部における移動ロボットの順運動学モデル
会津大学 ○岩田 墓、成瀬 繼太郎
- 1D8-02 蠕動運動型地中掘削ロボットにおける空気噴射とドリルを用いたハイブリッド掘削機構の開発
中央大学 ○鈴木 陽介、大垣 諭史、青木 悠悟、澤橋 龍之介、伊藤 文臣、中村 太郎
- 1D8-03 月・惑星探査ローバ用掘削機の振動貫入およびサンプリング用逆止弁機構の提案
芝浦工業大学大学院 ○大依 立、伊達 正太郎、飯塚 浩二郎
- 1D8-04 月面模擬砂に覆われた探査ロボットを動かすための砂状態遷移の解析
大阪工業大学 ○米田 壮志、野田 哲男、岡山大学 森 夢翔、清水 優椰、亀川 哲志、京都大学 深尾 優斗、道川 稔平、大阪工業大学 王 壘尋、静岡大学 早川 智洋、北九州大学 藤澤 隆介、大阪工業大学 松野 文俊
- 1D8-05 移動ロボットによる無線双方向時刻同期(Wi-Wi)をもちいた搬送波位相マッピング
東北大学 奈良 貴明、○岡田 佳都、小島 匠太郎、Ranulfo Bezerra、大野 和則、広島大学 亀田 阜、情報通信研究機構 志賀 信泰、安田 哲、滝沢 賢一、東北大学 田所 諭
- 1D8-06 モジュール型ロボットの結合状態に応じた自律ネットワークシステムの実装
大阪工業大学 ○光永 春帆、井下 直哉、西森 竜、渋谷 郁文、野田 哲男、楊 光、王 壘尋、京都大学 細谷 基生那、道川 稔平、静岡大学 早川 智洋、北九州市立大学 藤澤 隆介、名古屋工業大学 佐藤 徳孝、大阪工業大学 松野 文俊
- 1D8-07 ロボット間の受け渡しを可能にするリバーシブルグリッパー モジュールの開発
京都大学 ○道川 稔平、大阪工業大学 楊 光、京都大学 細谷 基生那、大阪工業大学 松野 文俊
- 1D8-08 差動ロールピッチ関節を用いた対称性を有する4DoFリムモジュールの開発
京都大学 ○道川 稔平、大阪工業大学 王 壘尋、岡山大学 清水 優椰、大阪工業大学 高木 優希、光永 春帆、北九州市立大学 鬼塚 晋吾、大阪工業大学 里中 健一郎、富山大学 中林 未宙、大阪工業大学 泉野 陽祐、布目 葉月、今村 英文、清水 裕太、荒井 広太郎、東野 良輝、米田 壮志、渋谷 郁文、北九州市立大学 藤澤 隆介、大阪工業大学 奥 宏史、野田 哲男、静岡大学 早川 智洋、大阪工業大学 金城 良太、岡山大学 亀川 哲志、大阪工業大学 松野 文俊
- 1D8-09 Dynamixelで構成された差動機構の故障を考慮したシステムの開発
岡山大学 ○清水 優椰、亀川 哲志、京都大学 道川 稔平、大阪工業大学 王 壘尋、楊 光、静岡大学 早川 智洋、広島大学 安部 裕一、大阪工業大学 田熊 隆史、北九州市立大学 鬼塚 晋吾、藤澤 隆介、大阪工業大学 松野 文俊
- 1D8-10 CRAGEを中心としたモジュラーロボット自律遷移AIの研究基盤とロードマップ
大阪工業大学 里中 健一郎、金城 良太、西井 隆聖、○根来 友也、大橋 清一、高木 優希、奥 宏史、谷垣 勇輝、名古屋大学 原田 航季、東京農工大学 有泉 亮、大阪工业大学 下村 知宏、楊 光、王 壘尋、松野 文俊
- 1D8-11 運動連鎖の動的再構築に対応したモジュラーロボットの連続遷移制御システムの開発
大阪工業大学 ○大橋 清一、金城 良太、里中 健一郎、西井 隆聖、根来 友也、楊 光、王 壘尋、松野 文俊
- 1D8-12 効率的なモジュラーロボット変形のためのGNN開発
大阪工業大学 ○西井 隆聖、金城 良太、里中 健一郎、大橋 清一、根来 友也、奥 宏史、谷垣 勇輝、楊 光、王 壘尋、東京農工大学 有泉 亮
- 1D8-13 モジュラーロボットの結合動作に関する正常性監視法の開発
大阪工業大学 ○高木 優希、柴田 憲希、奥 宏史、谷垣 勇輝、楊 光、王 壘尋、京都大学 道川 稔平、大阪工業大学 松野 文俊
- 1D8-14 モジュラーロボットによる自己組立
大工大 ○楊 光、京大 道川 稔平、深尾 優斗、大工大 田熊 隆史、近大 池田 昌弘、大工大 王 壘尋、岡山大 清水 優椰、大工大 今村 英文、清水 裕太、東野 良輝、光永 春帆、布目 葉月、泉野 陽祐、北九大 藤澤 隆介、岡山大 亀川 哲志、大工大 松野 文俊
- 1D8-15 サーボ駆動型モジュラーフットロボットのための静歩行時の関節負荷推定法
広島大学 ○安部 祐一、大阪工业大学 田熊 隆史、静岡大学 早川 智洋、大阪工业大学 松野 文俊

15:35～16:05：スポットライトセッション

OS02：自動化・FA・作業をするロボット・システム（3） 司会：相山 康道（筑波大学）、三好 孝典（長岡技術科学大学）

1E8-01 曲線遊動式歯車による相補テンショナ

大阪大学 ○会田 祥真、阿部一樹、東北大学 柏分 嶽汰郎、大阪大学 多田隈 建二郎

1E8-02 冗長マニピュレータを用いた拘束作業のための拘束状態判別および目標位置修正法

広島大学 ○三好 翔葵、菊植 亮

1E8-03 レストラン下膳作業における回収桶内食器の崩壊抑制積載手法の定量的評価

大阪工業大学 ○門永 梨瑚、野田 哲男

1E8-04 紙製緩衝材詰め込み作業の自動化

大阪工業大学 ○今村 司、野田 哲男

1E8-05 飲食店下膳作業自動化におけるモバイルマニピュレータ巡回経路最適化手法の実機検証

大阪工業大学 ○河原田 歩夢、野田 哲男

1E8-06 作業台側に設置した触覚センサを用いたねじ締め位置補正システムの構築

名城大学 ○本多 海斗、田崎 豪

1E8-07 2パス倣い制御による大腿エコー検査のロボット化

大阪工業大学 ○岡田 智尋、野田 哲男

1E8-08 コンクリート打設補助ロボットにおけるホース脈動計測を用いた同期手法の提案

大阪工業大学 ○布目 葉月、前川 将孝、加藤 諒一、野田 哲男、白髪 誠一、姜 長安、近畿生コンクリート圧送協同組合 豊田 裕、岩坂 唯史、淺沼組 荒木 朗

1E8-09 コンクリート打設における作業者の身体的負担を軽減するクローラ型ホース支持ロボットシステムの開発

大阪工業大学 ○前川 将孝、加藤 諒一、布目 葉月、野田 哲男、白髪 誠一、姜 長安、近畿生コンクリート圧送協同組合 豊田 裕、岩坂 唯史、淺沼組 荒木 朗

1E8-10 生コン圧送ホース移動ロボットの最適機体設計

大阪工業大学 ○加藤 諒一、前川 将孝、布目 葉月、野田 哲男、白髪 誠一、姜 長安、近畿生コンクリート圧送協同組合 豊田 裕、岩坂 唯史、淺沼組 荒木 朗

1E8-11 旋回運動を利用した長尺物体の搬送計画に関する研究

日本大学 ○米澤 直晃、松本 翔吾

1E8-12 ジンバル搭載ロボットを用いたポーズ誤差に頑健な構造物点検のための計測範囲マージンを組み込んだ視点計画法の検討

名古屋大学 ○羽根田 雅也、舟洞 佑記、道木 慎二、愛知工業大学 道木 加絵

1E8-13 粘土・粉体運搬用バケット型エンドエフェクタ「Rolling Hand II」のセンサレス重量計測評価

立命館大学 ○伊勢 千真、加古川 篤、清水 悠太、立命館大学 / チトセロボティクス 川村 貞夫

1E8-14 6軸マニピュレータの手先位置・姿勢の差分と基礎ヤコビ行列に基づく軌道追従制御

福岡工業大学 ○古後 太陽、横田 諭

1E8-15 H形鋼の上面及び側面けがき用ロボットの提案と開発

東京国際工科専門職大学 ○小滝 竜也、株式会社アビリカ 小野寺 祭、東京国際工科専門職大学 水上 憲明、富山 哲男、株式会社オレンジテクラボ及び事業創造大学院大学 教授 宮崎 淳

1E8-16 ハンマーナイフ式草刈機の開発

東京理科大学 ○田中 大翔、小林 宏

9:30～10:00：スポットライトセッション

OS29: 生物や人間の機能と機構に基づくバイオロボティクス

司会：嵯峨 宣彦（関西学院大学）

2A1-01 胸鰭表面構造がマンタ型バイオミメティクスロボットの推力に与える影響の検討

宇都宮大学 ○箭内 桃胡、浅田 拓未、田畠 研太、ミヤグスク レナート、尾崎 功一

2A1-02 テッポウエビのキャビテーション生成原理に基づく衝撃発生機構の開発

中央大学 ○原沢 みなみ、伊藤 文臣、石井 慶子、北見工業大学 加賀谷 勝史、中央大学 中村 太郎

2A1-03 3次元流動を生成するオフセット型蠕動運動ポンプの開発

中央大学 ○丹野 喬瑛、伊藤 文臣、中村 太郎

2A1-04 複数鞭毛をラッピングしたバクテリア型ロボットの開発

中央大学 ○伊藤 文臣、石井 慶子、University of Hawai'i at Mānoa Takagi Daisuke、中央大学 中村 太郎

2A1-05 蛇腹機構とSMAを用いたオクトパスアームの開発

愛知工業大学 ○水野 雄斗、内田 敬久

2A1-06 アクリルアミドゲルを用いたBZゲルの蠕動運動

公立はこだて未来大学大学院 ○阿部 伊緒莉、公立はこだて未来大学 櫻沢 繁

2A1-07 ワニ類後肢における立位を生み出す筋骨格系動力学モデルの構築

大阪大学 ○東野 巧弥、伊東 和輝、児島 恵万、繩間 涼祐、北海道科学大学 浪花 啓右、松江工業高等専門学校 中西 大輔、近畿大学 衣笠 哲也、大阪大学 杉本 靖博

2A1-08 ワニ類後肢の遊脚期を実現する筋系の推定

大阪大学 ○繩間 涼祐、児島 恵万、岡山理科大学 大越 司、市川 美和、千葉 謙太郎、北海道科学大学 浪花 啓右、松江工業高等専門学校 中西 大輔、大阪大学 伊東 和輝、近畿大学 衣笠 哲也、大阪大学 杉本 靖博

2A1-09 滑空ヘビ型ロボット NURSE 1号機の開発

埼玉大学 ○田中 亮佑、程島 竜一、琴坂 信哉

2A1-10 動物の階層的な神経系を模して強化学習したチーター型ロボットの走行速度変化

名古屋工業大学 ○加藤 耕平、大阪大学 上村 知也、安達 真永、広島大学 安部 裕一、名古屋工業大学 佐野 明人、大阪工業大学 松野 文俊

2A1-11 人体模倣中指ロボットのSim2Realを用いた筋の拮抗制御

電気通信大学 ○永嶋 圭佑、姜 銀来、横井 浩史、東郷 俊太

2A1-12 受動的な身体性を活用した走行を実現する前後2足ロボットの開発

名古屋工業大学 ○品川 秋太郎、大阪大学 上村 知也、名古屋工業大学 佐野 明人

2A1-13 非対称な張力フィードバックによる拮抗二関節筋の自律的協調制御に関する実機検証

松江高専 ○中西 大輔、奥原 勇真、北海道科学大学 浪花 啓右、大阪大学 杉本 靖博

2A1-14 SMAアクチュエータを用いた肘関節機構の弾性評価

大阪電気通信大学 ○仲川 友稀、入部 正継

2A1-15 生体テンセグリティ構造に基づく手関節外骨格機器の設計と開発

大阪大学 ○原 悠鷹、平井 宏明、堀内 崇希、山口 大翔、井出 陽、山田 青輝、寺田 怜平、大阪電気通信大学、大阪大学 松居 和寛、大阪大学 森 佳樹、西川 敦、Massachusetts Institute of Technology Krebs Hermano, Igo

2A1-16 空気圧人工筋の拮抗駆動のためのブーリ設計

京都大学 ○國田 裕介、川節 拓実、細田 耕

2A1-17 空気圧人工筋肉を用いたドラム演奏ロボットの強化学習による駆動

中央大学 ○藤高 淑大、美谷島 司、奥 隆空、奥井 学

2A1-18 二関節筋を模した剛性可変機構を有するマニピュレータの最小エネルギー制御

福岡大学大学院 尾崎 太一、○今枝 那王、谷崎 権秀、福岡大学 岩村 誠人、久留米工業大学 白石 元、九州産業大学 楠 泰輔、防災科学技術研究所 白石 悠広

2A1-19 CFRP材の3Dプリンタ製法による数値モデリングとシミュレーション

関西学院大学 ○船曳 浩成、嵯峨 宣彦

9:30～10:00：スポットライトセッション

OS45: 福祉工学・ケア工学（1）

司会：大西 謙吾（東京電機大学）、趙 崇貴（東京電機大学）

2B1-01 ゼロショット学習による聴取音の多クラス分類の試み

香川大学 ○古柳 宥太、北海道大学 山田 海俊、香川大学 小水内 俊介、北海道大学 近野 敦

2B1-02 デザイン思考に基づいて看護・介護を支援する Caredesign の提案

パラマウントベッド株式会社 ○初雁 卓郎、東北大平田 泰久

2B1-03 トイレ時の下衣装着を支援可能な簡易型介助装置の開発

大阪工大 ○原口 真、木村 圭佑、帝塚山リハビリテーション病院 山崎 道晴、長尾 誠

2B1-04 着衣支援を目的とした展開機能付きハンガーの開発

金沢大学 ○新井 希望、西村 斎寛、渡辺 哲陽

2B1-05 更衣動作自立支援のための剛性摩擦可変アクチュエータ付き衣服の評価

金沢大学 ○林 郁美、Kawinna Nipatphonsakun、渡辺 哲陽

2B1-06 独居高齢者のフレイル予防のための鏡インタフェースの提案

筑波大学 ○前田 郁美、中内 靖

2B1-07 深層学習モデルによるひずみセンサアレイシートを用いた下腿筋活動・足関節角度の推定

東京大学 ○内山 裕稀、濱田 裕幸、菊地 謙、伊賀上 卓也、TOPPAN ホールディングス株式会社 高瀬仁翔、史 薇、佐藤 歩、東京大学 山下 淳、安 球

2B1-08 スマートグラスを用いた尿道留置カテーテル安全管理教材の開発

慶應義塾大学 ○三浦 桃子、藤井 千枝子、東京工科大学 佐藤 広隆、田仲 浩平

2B1-09 足踏み運動によるリハビリテーションを支援する鏡インタフェースの提案

筑波大学 ○森川 旺星、慶應義塾大学 藤井 千枝子、堀口 崇、筑波大学 中内 靖

2B1-10 ミラーセラピーと動作観察療法に着想を得た XR リハビリテーションシステム

東北大学 ○中山 藍維、Chatrin Phunruangsakao、大脇 大、林部 充宏

2B1-11 糖尿病足潰瘍予防に向けた足底温度分画像からの炎症領域自動検出に向けたアルゴリズムの検討

大阪市立大学 ○西濱 克磨、大阪公立大学 吉本 佳世、野口 博史

2B1-12 通信制高校の現状とケア工学による新しいアプローチの考察

慶應義塾大学 ○尾沢 栄治、藤井 千枝子

2B1-13 VLM を用いた生活空間における物品のコンテキスト理解に基づく片付け判断支援システムの開発

東京大学 ○沼田 深匡、中川 聰、小野 敬済、二瓶 美里

2B1-14 「阿波の土柱」を事例とした地域資源 VR コンテンツによるリハビリテーションの動機づけ向上に関する研究

大阪電気通信大学 ○平田 祥大、小川 勝史

9:30～10:00：スポットライトセッション

OS14: 水中・海中システムとその応用（1）

司会：武村 史朗（沖縄工業高等専門学校）、相良 慎一（九州工業大学）、坂上 憲光（龍谷大学）

- 2C1-01 小型テストベッド ASV “MEEV-1” の開発
長崎県工業技術センター ○兒玉 勝敏
- 2C1-02 アクチュエータを分散配置した水中テンセグリティ・ロボットの開発
名城大学 ○三輪 凌也、池本 有助
- 2C1-03 複数 UUV による協調組立作業の基礎的検討
岩手大学 ○三好 扶、MA BOCHEN、ZHANG HAN、小山 猛
- 2C1-04 水中での法兰ジ接続作業に向けた協調作業用ロボットシステムの研究
岩手大学 ○遠藤 功脩、小山 猛、三好 扶
- 2C1-05 AR マーカーを用いた位置推定に基づく資材搬送用 ROV の開発
岩手大学 ○張 瀨、馬 博晨、千葉 悠斗、小高 健幹、小山 猛、三好 扶
- 2C1-06 水中ロボットのフラッピングにおける拡張カルマンフィルタを用いたオンライン力学的連成パラメータ推定
名城大学 ○脇口 純多、池本 有助
- 2C1-07 浮遊型3リンク双腕水中ロボットの位置制御ベースインピーダンス制御
九州工業大学 ○大杉 健翔、花澤 雄太、相良 慎一、沖縄工業高等専門学校 武村 史朗
- 2C1-08 テンセグリティヒレを搭載したフラッピング推進型魚ロボットの開発
名城大学 ○吉本 悠人、池本 有助
- 2C1-09 ミズクラゲ型水中ソフトロボットに用いる浮力調整装置の検討
大阪工業大学 ○吉本 伊吹、谷口 浩成、藤原 吉章
- 2C1-10 海中作業用パワーアシストスーツの海中での実証実験
法政大院 ○高山 颯人、谷川 竜太朗、法政大 石井 千春
- 2C1-11 テッポウエビのハサミに着想を得た多機能ハンドを持つ水中ロボットの開発
茨城大学 ○白田 祥規、矢木 啓介、松村 邦仁、森 善一
- 2C1-12 LoFTR ベース手法を用いた光学画像と音響画像間の対応点検出
東京大学 ○白井 栄梧、王 鈺晟、朱 怡学、若築建設株式会社 土屋 洋、東京大学 安 琪、山下 淳
- 2C1-13 バイオミメティック・ゾンビ・シャークの遊泳動作予測
ESEO ○Desjours Amine、ICAM Gouzenes Mael、大阪大学 多田隈 建二郎、山形大学 Galipon Josephine

9:30～10:00：スポットライトセッション

OS02: 自動化・FA・作業をするロボット・システム（4）

司会：相山 康道（筑波大学）、渋川 文哉（IHI）

- 2D1-01 欠陥発生確率と移動コストおよび変化点検出に基づく外観検査ロボットの検査順序最適化
大阪工業大学 ○横山 弘樹、野田 哲男

- 2D1-02 体育館床面の自動点検手法の開発と実証的評価
東京理科大学 ○飯島 健也、川崎 愛一郎、セノー株式会社 角谷 慶樹、東京理科大学 竹村 裕

- 2D1-03 人とロボットによる航空機共同検査のためのセマンティック地図上でのデータアソシエーション
宇都宮大学 ○佐藤 拓采、SUBARU 土屋 順平、松本 洋平、関根 尚之、宇都宮大学 星野 智史

- 2D1-04 はつり処理後のコンクリート壁面の除去状態の評価
岡山大学 ○山本 越、松野 隆幸、戸田 雄一郎

- 2D1-05 風力発電用ブレードで生じる空力音を用いたドップラーシフトの復調による損傷位置の推定
東京科学大学 ○山本 拓実、千場 功太郎、JFE エンジニアリング株式会社 大谷 靖弘、藤原 茂樹

- 2D1-06 産業施設における移動ロボットを用いた異常音検知のための音響特徴地図に基づく環境騒音低減
東京大学 ○正田 晃己、ルイ笠原 純ユネス、伊賀上 卓也、ENEOS 株式会社 木下 将嘉、甲田 梨沙、加藤 俊哉、清水 翔太、東京大学 神田 真司、淺間 一、安 琪、山下 淳

- 2D1-07 天井クレーンの環境認識システムにおける外れ値除去を考慮した障害物矩形表現手法の開発
山梨大学 ○野田 善之、株式会社キトー 星 龍貴、細田 康二、豊田高専 兼重 明宏

- 2D1-08 ベアリング劣化検知のためのインパルスノイズに頑健な周期性解析特徴量の提案と時系列評価
無所属 ○安原 航

- 2D1-09 センサフュージと推測によるロボットの高速高精度嵌め合い作業
株式会社リコー ○一村 リサ、東京大学 山川 雄司

- 2D1-10 3-RRR パラレルリンクロボットの受動性に基づく制御
明治大学 ○木村 悠紀、青谷 拓海、小澤 隆太

- 2D1-11 積層造形プロセス中の接触力フィードバックに基づく凹凸面の多層平滑化制御
青山学院大学 ○本間 蓮、石川 慎一、田崎 良佑

- 2D1-12 移動マニピュレータによる品出動作計画のための転倒しない動作計画シミュレーションと実機での検証
岡山大学 ○村上 武瑠、藤原 始史、立命館大学 西 竜志

- 2D1-13 國際規格の改正を受けた産業用ロボットセルの機能安全活用実践マニュアル
労働安全衛生総合研究所 ○齋藤 剛、池田 博康

- 2D1-14 自然言語指示に基づく産業用ロボット UI の実証的評価
北九州市立大学 麓 宗馬、前畠 遥哉、渡辺 翼、○西田 健

- 2D1-15 環境センサ情報に基づくリスク評価指標を用いた深層強化学習による協調安全走行モデルの獲得
明治大学 ○岩崎 俊介、ジック株式会社 / 明治大学 坪井 勇政、明治大学 森岡 一幸

- 2D1-16 Augmented Reality-Based Robot Teaching with Swept Volumes and Their Real-Time Visualization
Yokohama National University ○ Suresh Kumar Kaushik、Takahashi Kenta、Maeda Yusuke

9:30～10:00：スポットライトセッション

OS67：フィールドロボティクス（1）

司会：竹園 年延（成蹊大学）

- 2E1-01 未乾燥塗膜厚計測における同軸プローブ法小型計測システム開発の基礎的研究
大阪電気通信大学 ○天野 慎之輔、鄭 聖熹、上善 恒雄、小川 勝史

- 2E1-02 全天球カメラを用いた大きな姿勢変化に頑健な学習ベース視覚オドメトリ
東京大学 ○安藤 大生、ミシガン大学 Lee Junwoon、東京大学 伊賀上 卓也、株式会社クボタ 中村 浩太郎、篠崎 充、北島 利浩、東京大学 安 琪、山下 淳

- 2E1-03 推力偏向機構を有する平面間移動打音検査ロボットの姿勢制御
筑波大学 ○長沼 正樹、山口 友之

- 2E1-04 農場利用を考慮した色認識ランドマークによる運搬ビークルの自己位置推定
山梨大学 ○内藤 雄介、野田 善之、豊田高専 佐郷 幸法

- 2E1-05 月面建設に向けた切頂八面体モジュール型ロボットの姿勢遷移計画の提案
大阪工業大学 ○光永 春帆、野田 哲男

- 2E1-06 海水下探査のための蠕動運動型海水掘削ロボットの開発
中央大学 ○大垣 諭史、青木 悠悟、鈴木 陽介、澤橋 龍之介、伊藤 文臣、海洋研究開発機構 吉田 弘、中央大学 中村 太郎

- 2E1-07 海水下探査のための蠕動運動型海水掘削ロボットの開発
中央大学 ○青木 悠悟、大垣 諭史、鈴木 陽介、澤橋 龍之介、伊藤 文臣、海洋研究開発機構 吉田 弘、中央大学 中村 太郎

- 2E1-08 土工現場用 CPS プラットフォーム ROS2-TMS for Construction の開発
九州大学 ○堤 哲之介、井塚 智也、笠原 侑一郎、高野 智也、秋成 光太、土木研究所 山内 元貴、遠藤 大輔、阿部 太郎、橋本 純、筑波大学 永谷 圭司、九州大学 倉爪 亮

- 2E1-09 土木工事のための建設機械シミュレーション・プラットフォームの開発
鹿島建設株式会社 ○高木 優、株式会社小森研究所 小森 顕博、OEDO Dynamics 株式会社 田中 良道、鹿島建設株式会社 浜本 研一

- 2E1-10 RFID タグを用いた視界不良環境下でのカバレッジ経路計画のシミュレーション
岩手大学 ○斎藤 紀代太、小山 猛、三好 扶

- 2E1-11 環境調査用テープレコーダ式連続的粒子サンプラー機構
ESEO ○Roman Florian、ICAM Briand Martin、山形大学 多田隈 理一郎、大阪大学 多田隈 建二郎、山形大学 Galipon Josephine

- 2E1-12 段切り除雪のための除雪作業支援システムの開発とその実験的検証
芝浦工大 ○村田 晃仁、長谷川 忠大、福田 浩章、油田 信一、西武建設 加藤 智之、白石 元幸、金野 直樹、須長 真介

- 2E1-13 実環境における変形移動機構を有する水上ロボットの移動性能評価
立命館大学 ○藤井 康之、李 周浩

- 2E1-14 ハイブリッド構造を有する鉄柱内部塗装用マニュピレータの設計
大阪電気通信大学 ○青木 春樹、小川 勝史、上善 恒雄、鄭 聖熹

- 2E1-15 2つのモアレ縞を用いることによるひずみ可視化シートの計測範囲拡大
広島大学 ○末平 昌寛、高木 健

10:05～10:35：スポットライトセッション

OS24: バイオミメティック知能とロボット

司会：池田 将晃（徳山工業高等専門学校）、野中 摂護（津山工業高等専門学校）

2A2-01 キャップ装着音の識別によるロボットによるキャッピング動作の安定化

山口東京理科大学工学部機械工学科 ○今村 耀太、山口東京理科大学大学院 坂田 真吾、山口東京理科大学工学部機械工学科 下釜 颯斗、山口東京理科大学大学院 永田 寅臣、三菱鉛筆株式会社研究開発センター群馬 藤沢 清志、岡山大学 渡辺 桂吾

2A2-02 HCLS データインタフェイスを搭載したロボットによるキャッピングタスクの自動化

山口東京理科大学工学部機械工学科 ○下釜 颯斗、山口東京理科大学大学院 坂田 真吾、山口東京理科大学工学部機械工学科 今村 耀太、山口東京理科大学大学院 永田 寅臣、三菱鉛筆株式会社研究開発センター群馬 藤沢 清志、岡山大学 渡辺 桂吾

2A2-03 最適化された設計形状に対する仮想的な形状偏差の埋め込み方法の検討

山口東京理科大学大学院 ○日野 有雅、永田 寅臣、大塚 章正

2A2-04 平面度分布の母集団特性を考慮した仮想形状の生成法の改良

山口東京理科大学 ○向後 成世、山口東京理科大学大学院 永田 寅臣、大塚 章正

2A2-05 落花現象に学んだ花型デバイス

津山高専 細谷 和範、○春名 晟明、難波 勇太

2A2-06 気流可視化によって解析する哺乳類のスニッフィング機能の構成論的解明

国立情報学研究所 ○志垣 俊介、奈良県立医科大学 須部 寛之

2A2-07 匂い源探索のための少数サンプリングによる空間状態分類器作成

東京科学大学 ○草川 惟織、Luong Duc Nhat、檀 隼人、倉林 大輔

2A2-08 カンガルー型ロボットセラピーのためのシミュレータ開発

第一工科大学 ○寄田 明宏、東京都立大学 久保田 直行

2A2-09 イルカ型水中ロボットと推進力計測装置の製作および検証

徳山工業高等専門学校 ○吉木 海翔、奥藤 康司、池田 将晃

2A2-10 多関節水中ロボットの遊泳・歩容が自然に発現する制御メカニズムの提案

宇都宮大学 ○浅田 拓未、箭内 栄胡、田畠 研太、Miyagusuku Renato、尾崎 功一

2A2-11 筋骨格ポテンシャルに基づく筋シナジー生成の検討

足利大学 ○越智 裕章

2A2-12 体操・平行棒運動における主成分分析を用いた関節間協調の同定

岡山県立大学 ○山崎 大河、岡山県立大学大学院 林 孝宏

2A2-13 歩容パラメータの進化型計算による生成

佐賀大学 ○峰 遼大、泉 清高

2A2-14 生物規範型4脚式ロボットにおける柔軟構造を用いた腰関節機構に関する検討

津山工業高等専門学校 野中 摂護、○小林 剣大

2A2-15 双方向可変剛性機構における数値解析による運動特性の検討

津山工業高等専門学校 野中 摂護、○安延 颯来、近藤 悠希

2A2-16 4輪車両モデルの疑似連続指數安定化制御器における横転判別式に基づく状態観測器の検討

津山工業高等専門学校 ○石井 智也、野中 摂護

2A2-17 装着型自動運転装置における遊星歯車機構を用いたステアリングシステムの開発

津山工業高等専門学校 ○野中 摂護、石井 智也、松永 成海

2A2-18 BLFとYOLOを用いた2輪移動ロボットのコーナー安全航行

岡山大学 ○渡辺 桂吾、芝軒 太郎、佐賀大学 泉 清高、南華大学 易 示林、山口東京理科大 永田 寅臣

12月11日（木）

B室（2B2）第2スロット

10:05～10:35：スポットライトセッション

OS45: 福祉工学・ケア工学（2）

司会：本間 敬子（早稲田大学）、藤井 千枝子（慶應義塾大学）

2B2-01 [Keynote] 複雑適応系システムにおけるAIとロボット工学の実践的応用

広島大学病院 ○伊藤 英樹

10:05～10:35：スポットライトセッション

OS14：水中・海中システムとその応用（2） 司会：武村 史朗（沖縄高専）、坂上 憲光（龍谷大）、相良 慎一（九州工業大学）

2C2-01 緩速ろ過池清掃ロボットの自己位置計測と自律走行に向けた予備実験

岩手大学 ○本館 朱里、米倉 達郎、小山 猛

2C2-02 リアルタイム光刺激による鮎の形態誘導システム

筑波大学 ○西村 太希、大橋 康平、鎌田 翔馬、鈴木 楓乃、山野 輝、兵庫大学 川嶋 宏彰、近畿大学 波部 斎、新里 高行

2C2-03 体積変化型浮力制御装置に関する基盤研究

広島商船高等専門学校 ○神戸 拓志、西原 正継

2C2-04 クラゲ型慣性推進ロボットに関する基盤研究

広島商船高等専門学校 ○西原 正継

2C2-05 海洋環境計測システムに対応した運動計測装置の開発

近畿大学 ○高見 友基、池田 篤俊

2C2-06 小型 AUV の深度維持におけるシリンドラ式バラストの実機検証

愛知工業大学 ○大木 貴生、高野 天地、古橋 秀夫

2C2-07 MPC を用いた ASV による漂流物回収のための動的ドッキング手法

東京大学 ○春日 啓志、横畠 大樹、千歳和、茂木 優一、巻 俊宏

2C2-08 画像鮮明化処理が水中フォトグラメトリーに及ぼす影響の評価

九州工業大学 ○加藤 蓮士、宮川 亮、西田 祐也

2C2-09 テザー付き水中ロボットのためのケーブル形状計測センサ

九州工業大学 ○山崎 友輝、西田 祐也

2C2-10 流体影響下における物体持ち上げ動作の操作力最小化

福岡大学大学院 ○谷崎 権秀、井田 健太郎、福岡大学 岩村 誠人、九州産業大学 柳 泰輔、久留米工業大学 白石 元、防災科学技術研究所 白石 悠広

2C2-11 ステレオカメラによる ROV の画像データを活用した海中観測システムの開発

長崎大学 ○西村 怜、山本 郁夫、内堀 洋、盛永 明啓、植木 凜太郎、小野 一馬、松尾 康平、松尾 蒼也

2C2-12 ガンガゼ駆除用小型水中ロボットのための自律航行システムの開発

長崎総合科学大学 ○森 柔磨、堀川 達矢、檀 朝暉、佐藤 雅紀、松岡 和彦

2C2-13 水没型ダイレクトドライブモータの水冷効果の研究

立命館大学 ○矢野 壮一朗、加古川 篤、龍谷大学 坂上 憲光

2C2-14 位置精度が水中フォトグラメトリー手法にもたらす影響の評価

九州工業大学 ○宮崎 由宇樹、石井 和男、西田 祐也

10:05～10:35：スポットライトセッション

OS55：ロボットシステムのための生体模倣と模倣学習 司会：林部 充宏（東北大学）、小林 泰介（国立情報学研究所）

2D2-01 [Keynote] 二重過程理論に基づくロボットの模倣学習
埼玉大学 ○辻 俊明2D2-02 方策間の類似性に基づく方策選択を利用した模倣ブートストラップ学習
名城大学 ○松本 直也、山下 和也、増山 岳人2D2-03 ヒューマノイドロボットを用いた模倣学習のためのテレオペレーションシステムの構築
NII/ 総研大 ○神 孝典、小林 泰介2D2-04 液体時定数ネットワークに基づく物体操作の模倣学習
埼玉大学 ○大石 涼雅、筑波大学 境野 翔、埼玉大学 辻 俊明2D2-05 Isaac Lab を用いた深層強化学習によるオカダンゴムシ多脚モデルの歩行獲得シミュレーション
京都産業大学 ○荒木 稜雅、中島 啓佑、永谷 直久2D2-06 イモムシ群移動の構成論的理解に向けた群ロボットの開発
東北大学 ○鈴木 朱羅、松江工業高等専門学校 中西 大輔、北海道科学大学 浪花 啓右、近畿大学 衣笠 哲也、大阪大学 石川 将人、東北大学 石黒 章夫2D2-07 柔軟な身体構造を有するテンセグリティ四脚ロボットの開発
名城大学 ○若杉 洋正、池本 有助2D2-08 ウナギの陸上這行に着想を得た剪断力フィードバックを活用したCPG制御
東北大学 ○佐藤 龍、赤井 大介、安井 浩太郎、石黒 章夫2D2-09 腰関節を有する四脚ロボット KLEIYN による動作補助カリキュラム学習を用いた強化学習に基づくバク宙動作の実現
東京大学 ○米田 慶太、河原塚 健人、岡田 慧2D2-10 冗長な筋骨格システムでの強化学習を可能にする時間一貫性
国立情報研／総研大 ○小林 泰介2D2-11 弹性枝下における枝渡りロボットのモデル予測制御を用いた外乱を考慮したオンライン動作生成
名城大学 ○吉安 雅弥、中西 淳2D2-12 柔軟なエンドエフェクタを持つ双腕ロボットのドラムロール学習
国立情報研／総研大 ○山中 直人、小林 泰介2D2-13 触覚的相互作用がもたらすニューラルネットワークを用いたダイナミクスモデルの学習促進
東北大学 ○日野 衆斗、大脇 大、林部 充宏2D2-14 イオン液体センサを用いたソフトロボットハンドによるシート状柔軟物の把持
京都大学 ○辻 大樹、川節 拓実、細田 耕2D2-15 昆虫の羽ばたきによる匂い引込み効果の解析と再構成
明治大学 ○関和 謙子、国立情報学研究所 志垣 俊介、明治大学 伊吹 竜也

10:05～10:35：スポットライトセッション

OS13：ロボットのための通信

司会：澤井 圭（富山県立大学）

- 2E2-01 液体金属を封入した転がり接点による無限回転の電力・信号伝送メカニズム
大阪大学 ○萩原 陽人、三宅 章太、渡辺 将広、山形大学 Josephine Galipon、大阪大学 多田隈 健二郎
- 2E2-02 漏えい同軸ケーブルを介した無線センサネットワーク構築手法の検討
東京電機大学 ○中込 謙一、山岸 航平、鈴木 剛
- 2E2-03 サンゴの保全を目的とした海中観測に基づく海中環境情報の評価
東京電機大学 ○久野 功道、山岸 航平、鈴木 剛
- 2E2-04 船舶自動識別装置を用いた地形遮蔽等の影響による電波強度傾向のデータ解析
大島商船高等専門学校 ○藤中 秀匠、小林 心
- 2E2-05 Wi-Fi/LoRa 通信自動切替による広域圃場での連続自律走行の実現
信州大学大学院 ○徳木 悠斗、小林 拓也、信州大学 河村 隆
- 2E2-06 SDR と 6 ポート回路網を使用した DoA システムの基礎検討
八戸工業高等専門学校 ○上條 淑斗、秋田 敏宏、大阪工業大学 川上 雅士
- 2E2-07 未知屋内環境下の遠隔操縦ロボットのための逐次電波状況の推定手法の検証
工学院大学 ○岩崎 稔世、羽田 靖史
- 2E2-08 イメージセンサ通信による群ロボットの分散平均値合意の実証
和歌山高専 ○藤澤 太貴、小幡 優里、大畠 孝太、村山 暢
- 2E2-09 複数信号の同時受信が可能な群ロボット用イメージセンサ通信の開発
和歌山高専 ○小幡 優里、藤澤 太貴、大畠 孝太、村山 暢
- 2E2-10 可視光による双方向通信型多段中継センサノードの設計開発
富山県立大学 ○和氣 敦也、澤井 圭、小柳 健一、増田 寛之、李 豊羽、Almassri Ahmed
- 2E2-11 測位環境簡易構築を目的とした測距情報と設置壁の幾何学的情報に基づく UWB Anchor 座標決定
富山県立大学 ○中山 栄也、澤井 圭、小柳 健一、増田 寛之、李 豊羽、Almassri Ahmed
- 2E2-12 UWB 測位デバイスの正四面体配置における頂点間距離に基づく相対位置推定
東京電機大学 ○小島 愛梨、山岸 航平、鈴木 剛

10:40～11:10：スポットライトセッション

OS43: 人のデジタルツイン化とその応用

司会：稻邑 哲也（玉川大学）

2A3-01 ヒューマンデジタルツインを活用した建設機械の人間中心設計

産業技術総合研究所 ○丸山 翼、コマツ 山本 美有紀、古谷 健、産業技術総合研究所 尾形 正泰、多田 充徳

2A3-02 力覚提示機器を用いたVR採血訓練システムの構築

岐阜大学 ○尾関 智恵、毛利 哲也、岐阜医療科学大学 杉浦 浩子、中部大学 山本 雅也

2A3-03 ニューラルパラメトリックガウシアンを用いたポーズフリーかつスペースビューな4D顔キャプチャ

立命館大学 ○Nguyen Tri Tung Nguyen、細田 侑也、李 周浩

2A3-04 機能的電気刺激を用いたヒト神経筋系同定法における電気的筋拮抗和入力による特性変化傾向の調査

大阪大学 ○堀 宗一朗、大阪電気通信大学／大阪大学 松居 和寛、広島市立大学 厚海 慶太、大阪大学 森 佳樹、平井 宏明、西川 敦

2A3-05 力学解析と複合現実を融合した身体負荷の対話的な可視化

芝浦工業大学 ○永山 悠太郎、産業技術総合研究所 丸山 翼、芝浦工業大学 堀江 亮太、産業技術総合研究所 多田 充典

2A3-06 人工筋数理モデルを用いた股関節振り上げ支援効果の予測

東京理科大学 ○佐々木 光、産業技術総合研究所 戸田 晴貴、市村 大輔、東京農工大学 山本 征孝、東京理科大学 竹村 裕、産業技術総合研究所 多田 充徳

10:40～11:10：スポットライトセッション

OS47：多指ハンドとインテリジェント物体操作

司会：田原 健二（九州大学）

- 2B3-01 ディスク積層型2自由度湾曲機構を用いたマイクロ多指ハンドの試作
国士館大学 ○劉 詩縁、神野 誠
- 2B3-02 柔軟触覚センサを用いた低接触力なPeg-in-Hole作業の提案
大阪大学 ○加藤 辰樹、原田 研介
- 2B3-03 多様な指配置を生成できるモノレール状グリッパシステム
大阪大学 ○池田 悠希、東 和樹、佐賀大学 福田 修、大阪大学 東森 充
- 2B3-04 人工筋を配したグローブと手型骨格で構成されるロボットハンドにおける二指駆動時の干渉調査
名古屋大学 ○山下 純輔、舟洞 佑記、道木 慎二
- 2B3-05 とまり木動作を目的としたドローン用アイリス多指ロボットハンドの開発
神奈川大学 ○白井 大翔、江上 正
- 2B3-06 VIBE：振動纖毛を用いたグリッパのインハンドマニピュレーションと異方性把持
山形大学 ○Selvamuthu Moses Gladson、多田隈 理一郎
- 2B3-07 安定把持を目的とした可変ねじ止めモジュールを用いたベルト搭載ハンドの提案
大阪工業大学 ○明石 凌馬、野田 哲男
- 2B3-08 高速把持・リリースならびに布状柔軟物の把持を可能とするロボットハンド
金沢大学 ○西 泰地、森 翔太、西村 斎寛、鈴木 陽介、辻 徳生、渡辺 哲陽
- 2B3-09 5指ロボットにおけるタスク駆動型ハンドロコマニピュレーションの身体的役割分担
東京大学 ○中根 葵、山口 直也、矢野倉 伊織、岡田 慧
- 2B3-10 ピアノ演奏における人間演奏と自動演奏の差異分析
東京国際工科専門職大学 ○栗橋 美帆、荒金 匡徳
- 2B3-11 二指型ロボットハンドにおける対象物の特徴に応じた把持モード選択と把持動作生成に関する研究
神戸大学 ○乾 秀介、片山 雷太、田崎 勇一、横小路 泰義
- 2B3-12 機械学習を用いた高速ロボットハンドによるねじ緩み検査の検討
北海道大学 ○眞柄 幸弘、妹尾 拓、近野 敦
- 2B3-13 Functional Grasp Synthesis via Optimization of Generic Priors
The University of Osaka ○Aburub Malek、Higashi Kazuki、Wan Weiwei、Harada Kensuke
- 2B3-14 アクティビビジョンシステムによる棒状物体の3次元姿勢測定
北海道大学 ○武井 冬馬、妹尾 拓、近野 敦
- 2B3-15 接触部位形状の特異性に着目した物体の両手把持姿勢の生成
立命館大学 ○岡田 祐弥、島田 伸敬
- 2B3-16 双腕ロボットの手繰り動作による紐の長さの測定
徳山工業高等専門学校 ○北村 元樹、電気通信大学 高井 俊彦、木村 航平、工藤 俊亮
- 2B3-17 カメラ内蔵包み込みソフトハンドによる粒状食材把持の落下抑止制御
立命館大学 ○池上 誓哉、亀田 笑加、藤井 康之、大阪大学 森 佳樹、立命館大学 島田 伸敬

12月11日（木）

C室（2C3）第3スロット

10:40～11:10：スポットライトセッション

OS53：資源循環ロボティクス

司会：荒井 翔悟（東京理科大学）

2C3-01 回転流動を生成する腸管運動型固体嫌気性消化リアクタの試作

中央大学 ○植木 銀河、丹野 喬瑛、伊藤 文臣、東京農業大学 大西 章博、中央大学 奥田 啓司、山村 寛、東京農業大学 喜納 瑞日、中央大学 中村 太郎

2C3-02 ロボットによる分解作業計画に基づく構成部品の影響度推定

大阪大学 ○清川 拓哉、パナソニック 石倉 智貴、濱田 真吾、松田 源一郎、大阪大学 原田 研介

2C3-03 コネクタ自動接続解除のための構造的関係活用によるコネクタ／配線認識

東京理科大学 ○松下 璃衣菜、佐藤 太亮、荒井 翔悟、パナソニックホールディングス株式会社 松田 源一郎、濱田 真吾、石倉 智貴

2C3-04 家電自動解体システムにおけるコネクタ接続解除

東京理科大学大学院 ○佐藤 太亮、松下 璃衣菜、東京理科大学 荒井 翔悟、パナソニックホールディングス株式会社 松田 源一郎、濱田 真吾、石倉 智貴

2C3-05 廃小型家電ヤードにおけるランドマークを用いたスクラップ山検出及び自律走行

東京理科大学 ○大井 一輝、小林 宏

2C3-06 廃小型家電自律選別システムにおけるケーブル切断機構の開発

東京理科大学 ○京免 拓磨、小林 宏、橋本 卓弥、林 隆三

2C3-07 廃家電処理工程自動化のための複雑に絡まったケーブルの認識

東京理科大学 ○熊井 彩貴、松下 璃衣菜、荒井 翔悟

10:40～11:10：スポットライトセッション

OS57: ダブルブレイン（ヒト脳+人間脳）協働型の人間支援システム

司会：福田 修（佐賀大学）

2D3-01 顎微授精におけるAIのあいまい性に応じたヒト-AI協調型吸引圧調整システム

名古屋大学 ○田中 基貴、横江 健太、岐阜大学 桑野 一輝、高須 正規、名古屋大学 青山 忠義

2D3-02 人間-AI共同思考型の組立作業支援システムの開発とその効果の検証

佐賀大学大学院 ○山本 亮輔、佐賀大学 YEOH WEN, LIANG、九州大学 村木 里志、大阪大学 東森 充、佐賀大学 福田 修

2D3-03 いちごのパッケージング作業を支援する人間-AI共同思考型デバイス

佐賀大学 ○本庄 茜人、YEOH WEN LIANG、九州大学 村木 里志、大阪大学 東森 充、佐賀大学 福田 修

2D3-04 人間-AIロボットによる共同解体作業

佐賀大学 ○寺原 雄大、Kurniawan Wendy Cahya、Yeoh Wen Liang、九州大学 村木 里志、大阪大学 東森 充、佐賀大学 福田 修

2D3-05 創造性拡張のための人間-AI協創型描画環境

佐賀大学 ○江口 大喜、Saga Univ. YEOH WEN LIANG、九州大学 村木 里志、大阪大学 東森 充、佐賀大学 福田 修

2D3-06 人間-AIロボットの協調による視覚障害者移動支援

佐賀大学 ○Lee Jin Yien、大岸 祐依、Yeoh Wen Liang、九州大学 村木 里志、大阪大学 東森 充、佐賀大学 福田 修

2D3-07 主体性と性能の異なるAI-based NPCが人間-AI協力プレイに与える影響の解析

佐賀大学 ○辻 知恵、Yeoh Wen Liang、九州大学 村木 里志、大阪大学 東森 充、佐賀大学 福田 修

2D3-08 非言語的手がかりによる対話型AIの拡張

佐賀大学 ○石津 七海、田口 恋衣、Yeoh Wen Liang、九州大学 村木 里志、大阪大学 東森 充、佐賀大学 福田 修

10:40～11:10：スポットライトセッション

OS16：主観・行動・生理計測とその応用（1）

司会：田中 由浩（名古屋工業大学）

- 2E3-01 単一または複数の慣性計測ユニットを用いた動的歩行安定性余裕の推定
東京都立大学 ○彭皓韵、岡本 正吾、渡辺 大輝、信州大学 秋山 靖博

- 2E3-02 Drone Rider: 動的な風フィードバックによる飛行体験の向上
東京都立大学 ○楊 寒壹、沈 虹、島藤 和也、岡本 正吾

- 2E3-03 VR 環境での遅延に対する検知限：アバタの鏡像が感度を高める
東京都立大学 ○清水 大輔、岡本 正吾

- 2E3-04 Asura hand: 振動触覚フィードバックによる複数の拡張手腕の所有感増進
東京都立大学 ○Aguel Mohamed Firas、河口 謙紀、岡本 正吾、埼玉大学 原 正之

- 2E3-05 視覚的文脈が Broken Escalator 現象の誘発に及ぼす影響
埼玉大学 ○青木 裕哉、新潟医療福祉大学 大鶴 直史、埼玉大学 三木 将仁、原 正之

- 2E3-06 連続／交互に与えられる視覚的温冷刺激がヒトの感覚および生理状態に与える影響
埼玉大学 ○二戸 岳伸、三木 将仁、原 正之

- 2E3-07 PiANTAM: Raspberry Pi5 を用いた生物行動計測ツールキットの開発 第2報
京都産業大学 ○鈴木 凜、永谷 直久

- 2E3-08 映像の運動パターンが VR 酔い低減に与える影響
九州産業大学 ○谷村 優宇、牛見 宣博

- 2E3-09 IMU センサと位置情報を活用した介護動作認識
兵庫県立福祉のまちづくり研究所 ○シュレスタ スマン、太田 智之、福元 正伸、戸田 晴貴、兵庫県立総合リハビリテーションセンター 陳 隆明

- 2E3-10 バーチャル爆発シーンにおける熱風刺激と爆発映像の角度差許容範囲の検討
名城大学 ○森嶋 理沙、服部 光稀、目黒 淳一

- 2E3-11 LLM に基づく注意力判断の試み
早稲田大学 ○劉 沢言、汪 偉、菅野 重樹

- 2E3-12 大喜利タスクで喚起される楽しさを活用した覚醒度上昇による居眠り防止手法の研究
東京大学 ○吉澤 亮、本田 功輝、福井 類

- 2E3-13 心理的ストレスによる指の機械インピーダンスの変化
東京大学 ○熊野 愛美、大阪大学 吉元 俊輔、東京大学 山本 晃生

- 2E3-14 ウェアラブル心電図計測を支援する皮膚電極界面温湿度調節システム
金沢大学 ○尤 沁隆、石川県工業試験場 野尻 晴太、大阪大学 原田 研介、金沢大学 渡辺 哲陽

- 2E3-15 乗り物酔いを軽減する斜頸自動制御システム
奈良女子大学 ○関 彩花、佐藤 克成

- 2E3-16 機械学習による EMG 信号を用いた関節インピーダンス推定法の提案
茨城大学 ○田村 幹太、矢木 啓介、森 善一、イプロス 岡田 尚也

- 2E3-17 イヌ行動研究における自動嗅覚刺激呈示装置の設計と検証
東北大 ○千代窪 美帆、Alemayoh Tsige, Tadesse、福澤 快、小島 匠太郎、Bezerra Ranulfo、麻布大 永澤 美保、東北大 大野 和則

- 2E3-18 LSTM (Long Short-Term Memory) を用いた VR 酔い予測モデルの構築と評価
新潟大学 ○長澤 悠冬、今村 孝

- 2E3-19 小型 Motion Platform における身体不一致感低減手法の検討
名城大学 ○彦坂 春樹、森嶋 理沙、服部 光稀、目黒 淳一

- 2E3-20 赤外光センサと IMU を用いた5指の力推定
H2L 株式会社 ○三宅 章太、三宅 太文、大久保 千裕、中村 真也、玉城 紗美

12月11日（木）

A室（2A4）第4スロット

11:25～11:55：スポットライトセッション

OS27: RT システムとオープン化

司会：安藤 慶昭（産総研）

- 2A4-01 ロボットSI効率化に向けた品質・信頼性・安全性強化型ソフトウェア開発基盤の構築
産総研 ○安藤 慶昭

- 2A4-02 汎用PC向けリアルタイム制御フレームワーク上で動作するEtherCAT通信スタックの実装と評価
香川高等専門学校 ○大河 祐介、吉岡 崇、渋川 健温、漆原 史朗

- 2A4-03 ARCOS: 状態遷移 Scripter とデータ共有 Databoard を備えたROS2対応ロボットシステム開発プラットフォーム
株式会社シサクウェア ○稻川 正浩、成蹊大学 竹園 年延

- 2A4-04 micro-ROS搭載ロボットモジュールを用いた動的なシステム構築と検証
名城大学 ○桐山 幸依、大原 賢一

OS62: ユニバーサルデザインを考慮したシステム

司会：吉留 忠史（神奈川工科大学）

- 2A4-05 操作介入可能な操作支援型遠隔操作ロボットシステム
東京大学／芝浦工業大学 ○松日楽 信人、芝浦工業大学 米田 拓真、小林 泰地、佐々木 純、東京大学 山下 淳

- 2A4-06 Joint Mechanism with Offset for Multi-Directional Bending
The University of Osaka ○Omar Mairia, Tadakuma Kenjiro

- 2A4-07 高齢者の在宅介護バイオフィードバック筋電システムの開発
大島商船高専 ○佐上 真也、浅川 貴史

- 2A4-08 傾斜路面に起因する事故の防止に向けた傾斜路面検知システムの提案
大島商船高専 ○藤田 優人、浅川 貴史

- 2A4-09 ロボットとの共存環境のためのモーションマーカーによる移動体行動提示
大島商船高専 ○高下 遂紀、浅川 貴史

- 2A4-10 距離情報を用いたロボットアームの作業支援システム
神奈川工科大学 ○河原崎 徳之、浅野 快音、浦山 和樹、吉留 忠史

- 2A4-11 自動運転車からドライバーに向けた譲り意図提示
九州大学 ○佐伯 英日路、志堂寺 和則

- 2A4-12 選択手順が重要な訓練におけるテキスト形式訓練システムの有効性に関する検証
名古屋工業大学 ○杉山 丈斗、坂口 正道、戸塚 圭亮

11:25～11:55：スポットライトセッション

OS04: 人工筋肉を目指したソフトアクチュエータ・センサ（2） 司会：岩本 憲泰（信州大学）、早川 健（中央大学）**2B4-01 3D プリントによるオルガノゲル DEA の作製に向けた支持材料の検討**

中央大学 ○安藤 海翔、早川 健

2B4-02 空気圧ゴム人工筋に用いる分割形状記憶複合材料シートの固定方法の改良

九州工業大学 ○赤崎 拓郎、高嶋 一登、北九州市立大学 永石 順也、長 弘基、岡山大学名誉教授 則次 俊郎

2B4-03 円筒型ひずみゲージ内蔵空気圧筋の量産性と性能ばらつきの評価

北海道科学大学 ○浪花 啓右、松江工業高等専門学校 中西 大輔、大阪大学 増田 容一、杉本 靖博

2B4-04 湾曲型空気圧ゴム人工筋の板ばねの固定方法に関する検討

福岡工業大学 ○西山 和樹、横田 諭

2B4-05 8枚の分割形状記憶ポリマーシートを用いた空気圧ゴム人工筋の評価

九州工業大学 ○米澤 葵、高嶋 一登、岡山大学名誉教授 則次 俊郎

2B4-06 湾曲型スマート人工筋肉の曲率・発生力推定方法の検討

岡山大学 ○井上 英己、脇元 修一、神田 岳文、山口 大介

2B4-07 環状DNA構造を基軸とした人工筋肉

山形大学 ○Galipon Josephine、大阪大学 多田隈 建二郎

2B4-08 能動式エッジ屈曲関節機構

大阪大学 ○Krishnappa Chiranthan、Omar Maira、前川 宙穂、三宅 章太、阿部 一樹、渡辺 将広、多田隈 建二郎

2B4-09 低抵抗柔軟電極を用いた誘電エラストマーセンサの開発と振動計測応用の検討

豊橋技術科学大学 ○加藤 亮一郎、比留田 稔樹、高木 賢太郎

2B4-10 受動的伸張性を有するマッキベン型人工筋と空圧シリンダによるソフトテンセグリティロボット

東京科学大学 ○小林 亮太、難波江 裕之、鈴森 康一

2B4-11 520 % 以上の伸長を実現する超伸長型空気圧アクチュエータの動的力学モデルの構築

中央大学 ○伊津野 武史、伊藤 文臣、三ツ星ベルト株式会社 尾崎 利樹、逸見 祐介、中央大学 中村 太郎

2B4-12 リザバーコンピューティングを用いた印加圧力と発揮張力による空気圧アクチュエータの長さ推定

大阪大学 ○杉本 靖博、北海道科学大学 浪花 啓右、松江工業高等専門学校 中西 大輔

2B4-13 ディープラーニングのための教師データの自動取得環境の構築

近畿大学 ○山根 大輝、松野 孝博、産業技術総合研究所 ナノ材料研究部門 杉野 卓司、物部 浩達、堀内 哲也、立命館大学 平井 慎一

2B4-14 輪環面状の区分的に平均曲率が一定な曲面

信州大学 原 健斗、○岩本 憲泰

11:25～11:55：スポットライトセッション

OS03: ソフトメカニズム（2）

司会：高岩 昌弘（徳島大学）

- 2C4-01** 超伸長型空気圧アクチュエータを用いた力学的平衡モデルに基づく拮抗関節マニピュレータの可変剛性制御
中央大学 ○入江 亜里沙、小林 晃大、澤橋 龍之介、伊藤 文臣、西濱 里英、中村 太郎
- 2C4-02** 波形状光ファイバを利用した伸長・屈曲計測のための小型なフレキシブルセンサの開発
宮崎大学 ○石作 鮎太、舛屋 賢
- 2C4-03** 可変剛性要素とインフレータブルアクチュエータを用いた肩部保持支援装置の開発
香川大学 ○阿部 将也、佐々木 大輔、香川高等専門学校 門脇 悅
- 2C4-04** 可変剛性要素を用いた形状適応性を有する弾性グリッパの開発
香川大学 ○丸山 功起、佐々木 大輔、SMC 株式会社 根本慎一郎
- 2C4-05** Design of a Magnetically Controlled Shape-Memory Hydrogel Chain Soft Robot for Climbing Actuation
Yamagata University ○Hossain Pintu、山形大学 古川 英光
- 2C4-06** 定力把持を満たすロボットグリッパの指先構造の変形形状解析
近畿大 ○廣岡 和穂、松野 孝博
- 2C4-07** 人工筋肉を応用した索状体ソフトロボットのスリーブの機能化
岡山大学 ○笛沼 将吾、脇元 修一、神田 岳文、山口 大介
- 2C4-08** 粘弹性体を含むソフトロボットの分数階微分を用いた効率的な動力学解析手法
福岡大学大学院 ○白根 光樹、安元 千隼、尾崎 太一、真崎 裕大、米安 哲史、福岡大学 岩村 誠人
- 2C4-09** 複合材料を用いた把持機構を有する手縫り動作可能な空気圧ゴム人工筋の性能向上
香川高等専門学校 ○戎居 太郎、門脇 悅、香川大学 佐々木 大輔
- 2C4-10** 墜落制止用器具をパワーアシストロボット化するためのベルト部分後付け型人工筋の性能向上
香川高等専門学校 ○田邊 治人、門脇 悅、香川大学 佐々木 大輔
- 2C4-11** RGBD カメラを用いたインフレータブルロボットアームの姿勢推定
九州大学 ○張 珑聞、河村 晃宏、倉爪 亮
- 2C4-12** 自己修復可能な光導波路式柔軟触覚センサ
大阪大学大学院 ○丸山 棚大、石塚 裕己、坂上 友介
- 2C4-13** 電空ハイブリッド駆動実現に向けた電磁アクチュエータの基礎検討
近畿大学 ○八瀬 快人、香川大学 佐々木 大輔
- 2C4-14** 遠心アクチュエータを用いた体幹回旋装置の提案
近畿大学 ○梶村 涼太、八瀬 快人、香川大学 佐々木 大輔
- 2C4-15** 生体模倣ソフトロボットに向けた界面活性剤によるゴム材料剛性制御の検討
東京科学大学 ○石川 雄大、難波江 裕之、鈴森 康一
- 2C4-16** ニットセンサを用いた姿勢評価デバイスの試作と基礎的検討
産業技術総合研究所 ○今村 由芽子、泉 小波
- 2C4-17** ワイヤ駆動式ベローズ型柔軟マニピュレータとその解析的設計法
大阪大学 ○近藤 俊介、東 和樹、東森 充
- 2C4-18** 蔓型パワーソフトグリッパーの先端復元力の測定
東京科学大学 ○児玉 大翔、有賀 嵩紘、難波江 裕之、遠藤 玄、鈴森 康一
- 2C4-19** マイクロリングル生成による吸着力制御機構を有する微小突起構造の耐久性評価
京都先端科学大学 / 早稲田大学 ○長濱 峻介
- 2C4-20** 1自由度インフレータブルロボットアームのインパクト駆動による高精度関節角度制御
九州大学 ○高原 拓巳、河村 晃宏、倉爪 亮
- 2C4-21** インクジェット印刷自律構造形成折紙デバイスの抵抗変化メカニズム検討
芝浦工業大学 ○原田 拓真、重宗 宏毅
- 2C4-22** 3D プリンタブルハイドロゲルによる高伸張性ひずみセンサ
名大 ○丸山 央峰、川福 健斗、由良 武
- 2C4-23** 蓄蛍光型ソフトアクチュエータ
大阪大学 ○菊田 直人、波多野 匠海、三宅 章太、阿部 一樹、渡辺 将広、山形大学 Galipon Josephine、大阪大学 多田隈 建二郎

11:25～11:55：スポットライトセッション

OS63: ヒューマノイド

司会：杉原 知道（オムロン株式会社）、岡田 慧（東京大学）

- 2D4-01 等身大ヒューマノイドの遠隔操縦システムにおける動的な時間シフト姿勢提示による操縦者の動作誘導
東京大学 ○吉岡 涼起、小島 邦生、岡田 慧
- 2D4-02 転倒に対する運搬物の保護が可能な車輪変形型ヒューマノイドの衝撃緩和と復帰戦略
電気通信大学 ○三浦 智也、工藤 俊亮、木村 航平
- 2D4-03 クライミングロボットのための零空間活用拡張ビジュアルサーボ制御
芝浦工業大学 ○梶浦 崇之、島田 明
- 2D4-04 空気圧駆動による3軸パラレル手首機構の設計と姿勢制御
東京工業高等専門学校 ○大城 韶、近畿大学 原口 大輔
- 2D4-05 冗長自由度を有するワイヤ干渉駆動型脚ロボットに固有な最適関節角軌道
電気通信大学 ○倉持 悠太、姜 銀来、横井 浩史、東郷 俊太
- 2D4-06 球状歯車式関節を用いた7自由度ロボットアームの設計と開発
山形大学 ○Selvamuthu Moses Gladson、大阪大学 阿部一樹、多田隈 健二郎、山形大学 多田隈 理一郎
- 2D4-07 小型ヒューマノイドロボット Muriqui の MPC による歩行制御とその課題
株式会社アールティ ○薬師川 楓、京都大学 細田 耕、株式会社アールティ 中川 友紀子
- 2D4-08 時変パラメータ倒立振り子モデルを用いた跳躍重心軌道生成
神戸大学 ○向井 雅生、田崎 勇一、横小路 泰義
- 2D4-09 倒立振子モデルを用いた杖歩行法とシミュレーションによる検証
東京電機大学 ○板橋 潤、井上 淳
- 2D4-10 Roll-over shape 足部による姿勢制御方法およびシミュレーションによる検証
東京電機大学 ○板橋 潤、井上 淳

11:25～11:55：スポットライトセッション

OS16：主観・行動・生理計測とその応用（2）

司会：嵯峨 智（熊本大学）

- 2E4-01 振動フィードバックによるアシストスーツ装着者の感じる力ずれの補正方法の検討
広島大学 ○木吉 達哉、ダイヤ工業株式会社 小川 和徳、広島大学 栗田 雄一
- 2E4-02 油圧ショベルの掘削作業における接触感覚拡張の一提案
北海道大学 ○住山 遼、日下 聖、郡司 紘教、広島大学 栗田 雄一、コベルコ建機 坂本 郁弥、伊藤 卓、上村 佑介、北海道大学 田中 孝之
- 2E4-03 立体音響を用いた運動支援システムの開発
広島大学大学院 ○菊池 一生、栗田 雄一
- 2E4-04 筋電情報を用いた技能学習のための振動提示方法の検討
名工大 ○太田 啓介、湯川 光、名工大 /InaRIS 田中 由浩
- 2E4-05 皮膚の物理的特性および接触時の変動が接触の主観的心地よさに与える影響の検討
産業技術総合研究所 ○金山 範明、埼玉大学 今井 綾人、土持 崇嗣、原 正之、名古屋工業大学 田中 由浩
- 2E4-06 身体化させた仮想ハンドを用いた体外離脱感の惹起に関する研究
埼玉大学 ○今井 綾人、産業技術総合研究所 金山 範明、埼玉大学 三木 将仁、原 正之
- 2E4-07 距離センサを用いた手動作時の前腕形状の計測手法
大阪工業大学 ○石田 大輔、吉川 雅博
- 2E4-08 前腕周囲に装着した曲げセンサを用いた前腕形状計測に基づく手の動作認識手法
大阪工業大学 ○岩川 隼人、吉川 雅博
- 2E4-09 VR ドライビングシミュレーターを用いた運転不安軽減に関する研究
名城大学 ○服部 光稀、森嶋 理沙、目黒 淳一
- 2E4-10 複合現実デバイスを用いた巧緻動作訓練システムの開発
富山県立大学 ○稻月 陽也、松本 賢太、由井 大悟、神谷 和秀、伊東 聰
- 2E4-11 VR 環境における風知覚
九州大学 ○谷口 優太、佐伯 英日路、志堂寺 和則
- 2E4-12 生体信号による不安感推定の基礎的検討
東京工業高等専門学校 ○井上 結翔、武田 美咲、富沢 哲雄
- 2E4-13 心拍変動を用いた連続的睡眠深度の推定モデルの提案
東京電機大学 ○大塚 凱、佐々木 元気、五十嵐 洋
- 2E4-14 VR エクサゲームにおける楽しさ及び自己効力感を高めるための性格と難易度適応の対応関係の解明
玉川大学 ○郷津 優介、稻邑 哲也
- 2E4-15 学習者声質に変換した範唱見本による歌唱学習効果の検証
東京電機大学 ○平塚 亮気、佐々木 元気、五十嵐 洋
- 2E4-16 ファシリテーション型活動における参加行動の定量評価
千葉工業大学大学院 ○齋藤 翔馬、園野 将大、千葉工業大学 下田 篤
- 2E4-17 非言語的行動に基づく「話しの上手さ」の定量的評価手法の検討
千葉工業大学大学院 ○園野 将大、齋藤 翔馬、千葉工業大学 下田 篤
- 2E4-18 非利き手の筆記能力向上を目指した両手接続訓練法の提案
名古屋工業大学 ○坂部 瑠弥、戸塚 圭亮、坂口 正道
- 2E4-19 ペアワークでのロボットプログラミングにおける行動分析
奈良高専 ○神田 陽気、川端 遼、玉木 隆幸、鹿児島高専 上養母 修輔、畠田 峻汰、今村 成明、上田 悅子
- 2E4-20 VR 手腕のリダイレクション：運動の拡大伸縮の検知限
東京都立大学 ○馮 孝阳、岡本 正吾、河口 謙紀

9:30～10:00：スポットライトセッション

OS45: 福祉工学・ケア工学（3）

司会：谷口 浩成（大阪工業大学）、吉川 雅博（大阪工業大学）、梶谷 勇（産業技術総合研究所）

- 3A1-01 片手でメロディとコードの同時演奏を可能とするカラーセンサに基づく演奏システム
大阪工業大学 ○岡村 優佑、吉川 雅博

- 3A1-02 単一モータとバネ連結スプール機構によるなじみ把持が可能な小児用 3D プリント電動義手
大阪工業大学 ○牧浦 悠紀子、吉川 雅博

- 3A1-03 5指ワイヤ駆動のジェスチャ用義手
大阪工業大学 ○松浦 迅、吉川 雅博

- 3A1-04 マグネット式バックルによりサイズ調整が可能な TPU 製の前腕義手用 3D プリントソケット
大阪工業大学 ○松下 奈央、吉川 雅博

- 3A1-05 指をすり合わせる義手
大阪工業大学 ○浦野 遼、野田 哲男

- 3A1-06 腕位に依存しない手の動作認識に向けた前腕回内外に伴う p-MMG 信号の変動解析
東京電機大学 ○三田 佳史、趙 崇貴、大西 謙吾

- 3A1-07 フォトリフレクタアレイを用いた拇指変形計測に基づく方向入力インターフェース
東京電機大学 ○趙 崇貴、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

- 3A1-08 手指機能障害のための劣駆動で 3 動作が可能なグリッパ型支援機器
大阪工業大学 ○米山 詩奈乃、吉川 雅博

- 3A1-09 車椅子使用者の背中の湾曲を考慮した照度センサによる前傾角度推定精度の向上
青山学院大学 ○村田 大知、明治大学 伊丹 琢

- 3A1-10 深層学習を用いた簡易動作群の総合解析に基づく FIM 運動項目スコア推定
広島大学 ○正木 淳、東 有明、品川 直子、広島大学病院 平田 和彦、広島大学 栗田 雄一、古居 彰

- 3A1-11 起立動作中の足底圧情報を用いたランダムフォレストによるプリフレイルの検出
東京大学 ○東海 和弥、濱田 裕幸、菊地 謙、順天堂大学 掛川 圭、松田 雅弘、豊田合成 角谷 和飛、藤原 武史、東京大学 山下 淳、安琪

- 3A1-12 ポジティブ感情を最大化するローミングエントロピーの最適値解析
東京大学 ○井上 慶昭、中川 聰、小野 敬済、二瓶 美里

- 3A1-13 運動情報を活用したバーセルインデックス推定における XGBoost の有効性検証
広島大 ○岩原 栄太、東 有明、品川 直子、栗田 雄一

- 3A1-14 立位姿勢中の下腿の血行不良に対する電気磁気治療器による血流改善効果の評価
埼玉大学 ○岡野 英幸、株式会社ソーケンメディカル 石渡 弘美、埼玉大学 締貫 啓一

- 3A1-15 手指および手関節の運動療法支援装置の改良と評価
大阪工業大学 ○藤堂 真幸、谷口 浩成、姫路獨協大学 石井 穎基

- 3A1-16 コイル状 SMA アクチュエータとロータリーダンパーを用いた後頭部褥瘡予防装置の開発
大阪工業大学 ○足立 晃生、谷口 浩成、藤居 虹輝

- 3A1-17 福祉機器の安全情報共有のためのチェックリストの開発
早稲田大学 ○本間 敬子、産業技術総合研究所 梶谷 勇

9:30～10:00：スポットライトセッション

OS42: 共創システム（1）

司会：笹井 一人（茨城大学）、野澤 孝之（富山大学）

- 3B1-01 視覚的時間変調に対するアリの学習応答：リアル環境における動的刺激の利用可能性
創価大学 ○橋本 竜馬、崎山 朋子
- 3B1-02 角度依存の揺らぎを伴う不規則歩行生成モデルの提案
創価大学 ○齋藤 正義、崎山 朋子
- 3B1-03 デジャブのなじみ感と FOK の比較
早稲田大学 ○高橋 峻、郡司 幸夫
- 3B1-04 ガウス - マルコフ随伴：機械学習のための圏論的意味論
同志社大学 ○上浦 基
- 3B1-05 廃墟を「窟」として現れる不在の物象化
大阪大学 ○中村 恭子
- 3B1-06 2 ホップのランダム選択により形成されるスケールフリーネットワーク
流通経済大学 ○小川 健一朗、株式会社ハピネスプラネット Jong-Hyeok Lee
- 3B1-07 口バストなりザバー計算
流通経済大学 ○黄 鵬輝、小川 健一朗
- 3B1-08 自然音声と機械音声における日本語の音響特徴に基づく情報理論的構造の分析
筑波大学 ○田崎 大智、新里 高行
- 3B1-09 局所情報に依拠した資源動態の時空間的多重性を考慮した行動圈形成モデル
創価大学 ○崎山 朋子
- 3B1-10 画面上の知覚流暢性がスマートフォン使用の自発的抑制に及ぼす影響
流通経済大学 ○小園 歩未、天野 俊一、小川 健一朗
- 3B1-11 化学反応系（古典系）における量子論的コヒーランスの出現
早稲田大学 ○郡司 ペギオ幸夫、Univ. West of England Adamatzky Andrew、Linnaeus Univ. Khrenikov Andrei
- 3B1-12 異なる光波長環境におけるアユの遊泳同期現象
筑波大学 ○大橋 康平、鎌田 翔馬、鈴木 楓乃、西村 太希、山野 輝、兵庫県立大学 川嶋 宏彰、近畿大学 波部 斎、筑波大学 新里 高行
- 3B1-13 YOLO を用いた魚類個体の体軸推定と履歴生を利用した異常姿勢修正
筑波大学 ○鎌田 翔馬、大橋 康平
- 3B1-14 アリの空間認知における locale の可能性
早稲田大学 ○楊 念溪、郡司 ペギオ幸夫
- 3B1-15 和金 (Carassius auratus) による共同作業の実現
早稲田大学 ○植田 亮都、郡司 幸夫
- 3B1-16 命題的二重アクセントが生み出す自己組織化臨界現象
筑波大学 ○新里 高行

9:30～10:00：スポットライトセッション

OS28: ナノ・マイクロシステムとその応用

—超高速バイオセンシング、システム細胞工学、ナノ・マイクロロボット—

司会：新井 史人（東京大学）

- 3C1-01 神経幹細胞移植による感覚フィードバックのための定量的触覚刺激に対する神経活動電位計測
名古屋大学 ○正村 莉子、竹内 大、比嘉 円、平田 仁、山本 美知郎、長谷川 泰久

- 3C1-02 筋シナジーに基づく FES 制御に向けた運動相推定の基礎的検証
名古屋大学 ○上村 歩暉、竹内 大、佐伯 総太、平田 仁、山本 美知郎、長谷川 泰久

- 3C1-03 鞭毛運動の再現に向けた微生物模倣マイクロロボット
中央大学 ○浜 夏音、富山県産業技術研究開発センター 横山 義之、中央大学 早川 健

- 3C1-04 高集積化オンチップゲルアクチュエータ作製に向けたレーザー直接描画システム
中央大学 ○ト部 伊織、篠崎 優希、富山県産業技術研究開発センター 横山 義之、中央大学 早川 健

- 3C1-05 電動駆動する流路付きジンバル型観察ステージ

山形大学 ○津嶋 励野、ICAM Hauger Henri、ESEO Agonsanou Lumiere、山形大学 及川 幸、大阪大学 多田隈 建二郎、山形大学 Galipon Josephine

- 3C1-06 細胞核インジェクションのためのピペット形状計測の検討

甲南大学 ○吉川 太朗、梅谷 智弘、大阪大学 小嶋 勝、摂南大学 洞出 光洋、電気通信大学 新井 健生

- 3C1-07 回転 / 並進圧電インパクト駆動機構を用いた精密位置制御による標的組織分取
東京大学 ○國井 大輝、杉浦 広峻、天谷 諭、新井 史人

- 3C1-08 消化器内視鏡手術における分離式牽引・観察モジュールを活用した腫瘍切除支援

東京大学 ○吉江 天行、山中 俊郎、新井 史人

- 3C1-09 内視鏡を中継局とした体内無線通信システム用アンテナの評価

東京大学 ○武田 健嗣、NICT 沢田 浩和、浜 真一、松村 武、東京大学 新井 史人

- 3C1-10 Magnetically unpolarized millirobot

The University of Osaka ○ ZOU QIAN、王 穎哲、森島 圭祐

9:30～10:00：スポットライトセッション

OS26: エージェント・シンセシス・エンジニアリングの設計・応用

司会：成瀬 繼太郎（会津大学）

- 3D1-01 Overcooked ゲームを用いた複数エージェントの間の相互作用の解析
東京科学大学 ○桑野 展希、田中 正行、葭田 貴子

- 3D1-02 グラフニューラルネットワークを用いたポーカーエージェントの設計と戦略分析
北海道大学 大学院情報科学院 ○村田 秦一郎、田村 康将、山本 雅人

- 3D1-03 姿勢推定を用いたスクワット動作のリアルタイム評価支援システム
北見工業大学 ○篠原 完太、岩館 健司、鈴木 育男

- 3D1-04 VITS モデルによる疑似ささやき声を用いたサイレント音声合成の提案
北見工業大学 ○寺嶋 一貴、岩館 健司、鈴木 育男

- 3D1-05 深層強化学習による旋回クレーンのフィードバック制御系の構築
旭川高専 ○久保 志穂、阿部 晶

- 3D1-06 群れ行動モデルを用いた海洋生態系モデルの検討
北見工業大学 ○入江 真生、岩館 健司、鈴木 育男

- 3D1-07 簡易脳波計を用いた BMI の基礎研究
北見工業大学 ○高島 悠平、岩館 健司、鈴木 育男

- 3D1-08 Antoine 式と Fuller-Schettler-Giddings 式に基づくフェロモン場を用いた群団ボット協調運搬
北見工業大学 大学院 ○鈴木 雅詞、岩館 健司、鈴木 育男

- 3D1-09 音響特徴量とタグ情報に基づく機械学習による楽曲推薦システムの構築
北見工業大学 ○湯川 泰成、岩館 健司、鈴木 育男

- 3D1-10 深層強化学習を用いた複数建設機械の作業経路計画における外乱の影響
富山大学 ○本田 遼、保田 俊行、広島大学 岡田 龍二、コベルコ建機 平岡 京、岡田 共史、洪水 雅俊、柚本 夏輝

- 3D1-11 製造工場におけるマルチエージェント LLM を用いた協調的タスクプランニング
東北大学 ○山本 周、Ravankar Ankit、平田 泰久

OS38: セキュリティロボティクス

司会：辻田 哲平（防衛大学校）

- 3D1-12 Machine Unlearning における類似度に基づく追加訓練データ構築の効果
北海道大学 ○保延 莊志、田村 康将、山本 雅人、信州大学 丸山 稔、宮尾 秀俊

- 3D1-13 OSS 制御奪取機能を搭載した悪用防止プロセッサによるクアッドロータ AAV の侵入防止実機検証
芝浦工業大学 ○福田 杜和、安孫子 聰子、東京都市大学 佐藤 大祐、防衛大学校 辻田 哲平

- 3D1-14 秘密計算を用いた暗号化ビジュアルフィードバック制御システムの構築
岡山大学 ○田中 智樹、池崎 太一、西村 悠樹

- 3D1-15 武力紛争における医療要員の保護に向けた赤十字標章の深層学習器による検出
防衛大学校 ○辻田 哲平、芝浦工業大学 安孫子 聰子、防衛大学校 黒崎 将広

- 3D1-16 隠匿武器検出に向けた AGV 搭載ミリ波レーダによる移動スキャンの空間分解能評価
防衛大学校 ○内田 祐貴、東京都市大学 佐藤 大祐、芝浦工業大学 安孫子 聰子、防衛大学校 辻田 哲平

- 3D1-17 移動ロボットによる不審物内の金属物非接触検査のための三次元ミリ波レーダを用いた信号強度評価
芝浦工業大学 ○花岡 貴裕、安孫子 聰子、東京都市大学 佐藤 大祐、防衛大学校 辻田 哲平

- 3D1-18 ボディチェックにおける対象者の姿勢変化に追従可能な検査済領域の定量化
防衛大学校 ○北原 理匡、芝浦工業大学 安孫子 聰子、東京都市大学 佐藤 大祐、防衛大学校 辻田 哲平

9:30～10:00：スポットライトセッション

OS35: 触覚・力覚（5）

司会：宇治土公 雄介（日本電信電話株式会社）

- 3E1-01 人と植物の物理的接触を拡張するシステム（第4報）：機械学習による接触部位推定の評価
筑波大学 ○林 海歩、蜂須 拓
- 3E1-02 指振動に着目した点字読み取りセンサにおけるなぞり速度と押付力のセンサ出力への影響評価に関する研究
東北大学 ○鈴木 知広、奥山 武志、田中 真美
- 3E1-03 振動知覚実験における脳活動と触覚知覚特性の関係の解明に関する研究
東北大学 ○北井 紘郎太、高成 真輝、奥山 武志、田中 真美
- 3E1-04 ポスター閲覧における触覚提示の心理的影響
近畿大学 ○仮屋 菜々、佐藤 望、池田 篤俊
- 3E1-05 力覚フィードバックが Self-Tickling に及ぼす影響
埼玉大学 ○細谷 星輝、三木 将仁、原 正之
- 3E1-06 人の顎運動を機械的に再現した香気センシング
山形大学 ○鈴木 悠人、小川 純、古川 英光
- 3E1-07 咀嚼シミュレーションにおける「噛み応えダイナミクス」とその食感評価への応用
大阪大学 ○永田 源貴、株式会社 J-オイルミルズ 橋本 和紀、長畠 雄也、大阪大学 柴田 曉秀、東 和樹、東森 充
- 3E1-08 身体性触知覚の構成論的理解：ロボットの関節自由度が素材識別に及ぼす影響
京都工芸繊維大学 ○岩村 翔馬、永野 光、神戸大学 野中 哲士
- 3E1-09 指先のヤング率および振動知覚閾値の変動に関する複数日繰り返し計測による評価
東北大学 ○高成 真輝、奥山 武志、田中 真美
- 3E1-10 回転モーメントを用いた力覚フィードバック装置の応用
関東学院大学 大学院 ○関口 音夢、関東学院大学 平澤 一樹
- 3E1-11 皮膚のせん断変形に適用可能な触覚受容器モデルの構築
大阪大学 ○山形 修平、石塚 裕己、東北学院大学 佐瀬 一弥、大阪大学 坂上 友介、大城 理
- 3E1-12 GPU パイプラインを用いたフィルタリングによる手メッシュ描画の安定化
東京大学 ○堤 大河、松林 篤、牧野 泰才、篠田 裕之
- 3E1-13 VR 空間における下肢外骨格を用いた仮想流体中の歩行感覚の提示
中央大学 ○杉野 智孝、小倉 栄太、澤橋 龍之介、西濱 里英、中村 太郎
- 3E1-14 エアシリンダ型加速度提示装置を用いた VR 空間内での落下感覚の提示
中央大学 ○日浦 仁太、澤橋 龍之介、西濱 里英、中村 太郎
- 3E1-15 時分割駆動機構による掌内での高解像度な形状変化を実現する把持型触覚ディスプレイ
京都工芸繊維大学 ○東畑 雄大、永野 光
- 3E1-16 モバイル端末における高精度触覚再現のための GAN によるハイトマップ画像特微量からの振動スペクトログラム生成
広島大学 ○宮崎 裕貴、東 有明、栗田 雄一
- 3E1-17 音楽信号由来の帯域キャリアを用いた低周波の触覚提示手法の提案
東北大学 ○森川 元翔、昆陽 雅司、PxDT 長谷 芳樹、星 貴之
- 3E1-18 押し込んで心地よい日常物体の調査
NTT 株式会社 ○宇治土公 雄介、東京大学 伴 祐樹
- 3E1-19 表面型ハapticデバイスに向けた柔軟全方向駆動歯車機構の形状推定
山形大学 ○Selvamuthu Moses Gladson、多田隈 理一郎
- 3E1-20 集束超音波による纖維付着物の非接触除去特性の評価
南山大学 ○稻吉 陸仁、藤原 正浩
- 3E1-21 手掌部に対する接触反力の分布制御による硬軟感提示手法の検討
東京大学 ○保呂 蒼威、山本 晃生
- 3E1-22 柔らかさ計測のためのウェアラブルな指先接触力センサの開発
神戸大学 ○上田 将平、福田 博也

10:05～10:35：スポットライトセッション

OS46：マニピュレーションのためのロボット知能と学習

司会：山崎 公俊（信州大学）

3A2-01 Quasi-Direct Drive アクチュエータの逆駆動性に関する定量評価

国立情報研／総研大 ○田光 太郎、千葉工業大学／東京科学大学 大西 祐輝、国立情報研／総研大 神 孝典、小林 泰介

3A2-02 投擲マニピュレーションにおけるリリース時の不確かさにロバストな運動計画法

防衛大学校 ○八田 順杜、山脇 輔、八島 真人

3A2-03 IMU 情報を用いた遠隔操作マニピュレータ用ロボットハンド制御手法の提案

岡山大学 ○吉村 礼、松野 隆幸、戸田 雄一郎

3A2-04 GNG と注目領域を用いたコンフィギュレーション空間のグラフ構造化によるマニピュレータの軌道計画

東京都立大学 ○宮 拓巳、大保 武慶、久保田 直行

3A2-05 把持検品を同時実行可能なインハンドマニピュレーショングリッパ

株式会社 SOKEN ○野村 匠永、茨城大学 渋川 史人、株式会社 SOKEN 杉田 佳祐、鈴木 伸吾、茨城大学 森 善一、株式会社 SOKEN 吉川 覚

3A2-06 目標画像特微量のオンライン推定結果を用いるビジュアルサーボ手法 Imaginary-based Visual Servoing

東京理科大学 ○守屋 洋希、田中 祐里奈、荒井 翔悟

3A2-07 ボクセルベース把持計画における入力表現の比較

東京理科大学 ○ケニス 銀河、荒井 翔悟

3A2-08 マニピュレータのなぞり動作とミリ波レーダセンサを用いた物体内部の可視化

宇都宮大学 ○小林 暖弥、田畠 研太、エレクエスト合同会社 木村 聰太、宇都宮大学 ミヤグスク レナート、尾崎 功一

3A2-09 模倣学習のためのコンプライアンス機構付きデータ収集インターフェースの設計

産総研 ○牧原 昂志、北村 高秀、元田 智大、Oh Hanbit、山野辺 夏樹、堂前 幸康

3A2-10 分布シフトにロバストなロボット制御モデル学習手法「Distribution-Shift Robust Robotics Learning」

東京理科大学大学院 ○田中 祐里奈、守屋 洋希、東京理科大学 荒井 翔悟

3A2-11 Vision Transformer と力覚クロスアテンションによるマルチモーダル世界モデルに基づくロボットアームのピック & プレースタスクの実現

日本女子大学 ○石崎 愛、横田 裕介

3A2-12 タスク関連領域に基づく視覚ドメイン汎化による不定形農作物操作の模倣学習

奈良先端科学技術大学院大学 ○服部 舜、鉢峰 拓海、佐々木 光、株式会社椿本チエイン 水谷 佑介、奈良先端科学技術大学院大学 松原 崇充

3A2-13 折り紙ロボットのための点群補完に関する深層学習手法

千葉大学 ○Li Xuantong、趙 澤靖、新崎 広人、並木 明夫

3A2-14 A Transformer-based Framework for Robotic Paper Wrapping: Integrating Imitation, LLM Planning, and Reinforcement Learning.

The University of Osaka ○Ali Rewida、OMRON SINIC X Corporation Beltran-Hernandez Cristian C、The University of Osaka Wan Weiwei、The University of Osaka, AIST Harada Kensuke

3A2-15 深層学習を用いたラグランジアンの回帰に基づく操作対象の動力学的特性モデリング

立命館大学 ○三井 悠生、藤井 康之、大阪大学 森 佳樹、立命館大学 島田 伸敬

3A2-16 強化学習を用いたロボットアームの人間らしい動作の生成

奈良工業高等専門学校 ○南 大地、櫻 弘明

3A2-17 エネルギーベース報酬設計と Sim-to-Real 転移による等身大双腕ロボット実機での大車輪運動

東京大学 ○岩田 歩、河原塚 健人、米田 慶太、岡田 慧

3A2-18 模倣学習を用いた多指ロボットハンドによる紙折り動作の生成

千葉大学 ○大澤 和志、新崎 広人、坂本 隆成、並木 明夫

3A2-19 VLA の位置決め精度の向上

東京理科大学 ○長谷川 允哉、荒井 翔悟

10:05～10:35：スポットライトセッション

OS42: 共創システム（2）

司会：郡司 ペギオ幸夫（早稲田大学）、山本 知仁（金沢工業大学）

- 3B2-01 対人コミュニケーションにおけるストレスを緩和するアバター憑依条件の検証
茨城大学 ○小湊 愛奈、笹井 一人
- 3B2-02 動的グラフ彩色ゲームにおける協調エージェント間の非同期相互作用に関する解析
茨城大学 ○曾我 勇斗、笹井 一人
- 3B2-03 非同期金融情報伝播モデルを用いた市場の臨界性
茨城大学 ○伊藤 優里、笹井 一人
- 3B2-04 二者間身体同期における第三者からの観察の影響
流通経済大学 ○天野 俊一、小川 健一朗
- 3B2-05 生理活動同調と誘発された感情体験の関係に関する分析
富山大学 ○野澤 孝之、塚脇 志陽、池田 純起
- 3B2-06 対象の感情的イメージを脱色する創造的画像生成手法の提案
茨城大学 ○坪村 春彦、笹井 一人
- 3B2-07 集団同期現象を形作る内的な「間」の役割
筑波大学 ○吉井 清人、長岡技術科学大学 西山 雄大、筑波大学 小池 由佳、新里 高行
- 3B2-08 非同期ニューラルネットワークへのノイズ付加と再帰共鳴
神戸大学 ○谷 伊織
- 3B2-09 自らの過去の影と相互作用するアユの集団ダイナミクス
筑波大学 ○鈴木 楓乃、大橋 康平、鎌田 翔馬、西村 太希、山野 輝、兵庫県立大学 川嶋 宏彰、近畿大学 波部 斎、筑波大学 新里 高行
- 3B2-10 自己触媒反応ネットワークの内在的自己組織化モデル
東京女子大学 ○春名 太一
- 3B2-11 重複型量子論理的セルオートマトンにおける臨界性
早稲田大学 ○徳山 祐耀、郡司 ペギオ幸夫
- 3B2-12 環境の不均質性がミナミコメツキガニの群れに及ぼす影響
早稲田大学 ○楊 茜嘉、鈴木 晴貴、郡司 幸夫
- 3B2-13 非同期プロセスの導入による弱いボットの影響と効果の分析
茨城大学 ○山地 碧維、笹井 一人
- 3B2-14 モーション動画に対する視線計測を用いた不気味の谷発生プロセスの解明
茨城大学 ○大場 淳星、笹井 一人
- 3B2-15 再帰共鳴による非同期調整セルオートマトンを用いたリザバー計算の性能向上
早稲田大学基幹理工学研究科表現工学専攻 ○黄 昱、早稲田大学理工学術院 郡司 幸夫
- 3B2-16 量子的確率構造がもたらす普遍的な臨界現象
早稲田大学 ○大澤 慶彦、郡司 ペギオ幸夫

10:05～10:35：スポットライトセッション

OS16：主観・行動・生理計測とその応用（3）

司会：栗田 雄一（広島大学）、原 正之（埼玉大学）

- 3C2-01 クラッカーとペーストの食べ合わせにおける嗜好の時系列予測
東京都立大学 ○夏目 涼大、岡本 正吾
- 3C2-02 オフライン Temporal Dominance of Emotions 法：音声手掛けによる感情変化の再現性影響
東京都立大学 ○余 昊柯、岡本 正吾
- 3C2-03 視覚的に与えられる教師情報への追従運動における提示視点の変化が技能向上に与える影響
熊本大学 ○西村 太伽、嵯峨 智
- 3C2-04 実スタジアム環境を模した AR 環境でのスポーツ観戦における他者との空間共有による臨場感への影響
熊本大学 ○吉本 力輝、嵯峨 智
- 3C2-05 周波数シフトを利用した演奏者への振動提示による鍵盤楽器の演奏体験の変化
熊本大学 ○秋永 智輝、嵯峨 智
- 3C2-06 多義的な視覚と聴覚・平衡感覚の統合で生じるベクションがもたらす身体動搖の解析
大阪大学大学院情報科学研究科 ○波多野 陸、大阪大学大学院情報科学研究科、脳情報通信融合研究センター 原 彰良、前田 太郎
- 3C2-07 水上パーソナルビーカー New MINAMO の重心移動を用いた制御手法の開発
東京都立大学 ○横山 晶、東京工科大学 相野谷 威雄、東京都立大学 笠松 慶子、武居 直行
- 3C2-08 表情特徴と心拍変動指標による認知バイアス強度推定
千葉大学 ○板谷 優輝、長岡技術科学大学 土居 裕和、千葉大学 高橋 雅人、津村 徳道
- 3C2-09 乳牛の乳房炎診断のための近赤外差分反射法による体細胞数計測システムの開発
三重大学大学院生物資源学研究科 ○中川 飛来、三重県畜産研究所大家畜研究課 笹山 哲央、山本 大将、山本 泰也、三重大学大学院生物資源学研究科 森尾 吉成、内藤 啓貴
- 3C2-10 仮想環境における運動遅延が身体性知覚と視線行動に与える効果の検証
東京電機大学 ○原田 遥輝、佐々木 元気、五十嵐 洋
- 3C2-11 ヒトの歩行における腰関節運動に着目した歩行方向予測モデルの構築
熊本大学 ○堂免 恵睦、公文 誠、中妻 啓
- 3C2-12 遠隔操作ロボットを利用した現実空間拡張コンテンツ「R-Metaverse」 - 第5報 - 相手ロボットの近接知覚を高めるコントローラ振動がソーシャルプレゼンスに及ぼす影響 -
立命館大学 ○錦織 勇飛、細田 侑也、李 周浩
- 3C2-13 介護訓練ロボットにおけるVR空間を用いたフィードバックシステムの改善
立命館大学 ○遠藤 優貴、細田 侑也、李 周浩
- 3C2-14 視覚探索における不透明度変調を用いた闇下視覚キューブの有効性検証
東京電機大学 ○野澤 侑司、佐々木 元気、五十嵐 洋
- 3C2-15 室内環境における日常動作の計測と機械学習による動作分類
東京理科大学大学院 ○ノラオン、東京理科大学 北野 敬祐、橋本 卓弥
- 3C2-16 確率共鳴を重畠した仮想ライトタッチが重心動搖と身体位置覚へ与える影響の評価
横浜国立大学 ○柳 晏貞、三上 勝人、王 天一、UNTRACKED 株式会社 神谷 昭勝、上條 冬矢、県立広島大学 島谷 康司、シチズン時計株式会社 北田 菜津子、堀内 貞男、横浜国立大学 / UNTRACKED 株式会社 島 圭介
- 3C2-17 内・外的焦点に着目したバスケットボールのVR対人ドライブ動作改善システムの開発
福井大学 ○池田 拓真、築地原 里樹、高橋 泰岳
- 3C2-18 適切な場所で車両を停車させるための視覚的情報提示に関する研究
名古屋工業大学 ○彦坂 綾汰、戸塚 圭亮、坂口 正道
- 3C2-19 仮想現実環境（VR）で見られる知覚の“過小評価現象”的体系化と原因分析
玉川大学 ○村上 遙、稻邑 哲也

10:05～10:35：スポットライトセッション

OS67：フィールドロボティクス（2）

司会：萬礼応（筑波大学）

3D2-01 軍艦島における四脚ロボットの不整地踏破実験

千葉工大 ○入江 清、吉田 智章、東北大 岡田 佳都、大野 和則

3D2-02 ロープを垂直昇降する工事支援小型重量物搬送ロボットの開発

神奈川大学 ○堀内 翔太郎、江上 正

3D2-03 弛度観測可能な架空送電鉄塔工事支援ロボットの開発

神奈川大学 ○渡邊 祐也、江上 正

3D2-04 切土・盛土工事における自動建設機械の動作指示ユーザーインターフェースの開発と建機制御システムとの連携

国立大学法人筑波大学 ○高橋 陸翔、国立大学法人九州大学 笠原 侑一郎、株式会社フジタ 千葉 拓史、国立研究開発法人土木研究所 山内 元貴、橋本 穀、国立大学法人九州大学 三谷 泰浩、国立大学法人筑波大学 永谷 圭司

3D2-05 自律走行ロボットのための衛星測位と慣性地磁気センサーによる自己位置推定に関する研究

湘南工科大学 ○伏見 優希、松垣 遼、湯澤 聰、井上 文宏、大野 英隆

3D2-06 道路脇の雑草のための自律除草ロボットの開発（第5報）

立命館大学 ○松下 優希、細田 侑也、李 周浩

3D2-07 ハイブリッド式湿原移動ロボットの設計と試作

室蘭工業大学 ○佐藤 凌、花島 直彦、藤平 祥孝、水上 雅人

3D2-08 クロス状の2連結差動機構を有する3インチ配管内検査ロボット Xbot-2 の開発

立命館大学 ○梅村 匠哉、谷口 亮太、杉崎 雄磨、加古川 篤

3D2-09 物理シミュレーションにおける実機動作の再現性向上に向けた自動油圧ショベルの運動モデルの構築と評価

筑波大学 ○博林 紹、土木研究所 山内 元貴、筑波大学 永谷 圭司

3D2-10 「脚の移動困難領域」を縮小設計した岩場用4脚歩行ロボットの開発

大阪工業大学 ○坂本 元、野田 哲男

3D2-11 港湾施設点検に向けた水上ロボットの自律航行システムの開発

都立大 ○矢吹 優真、Yunanto Bagus、横山 晶、武居 直行、UWT 田中 清志、金子 紘之、マーフームハンマド、ファウザン、中村 寛一、五洋建設 水野 剣一、酒井 貴洋

3D2-12 電磁波レーダ外壁検査におけるアンテナ傾斜と放射特性を考慮したモデルベース解析の構築と検証

北海道大学 ○田畠 郁弥、田中 孝之、日下 聖

3D2-13 パラフォイルの遠隔操作による高度4.5kmからの小型気球ペイロード制御降下実験

成蹊大学 ○枝本 雅史、StratoVision LLC 河野 紘基、高知工科大学 平塚 丘将、山本 真行

3D2-14 画像処理による火山灰粒径把握手法の開発

工学院大学 ○生出 将士、羽田 靖史、国際航業株式会社 島田 徹、皆川 淳、北海道大学 厚井 高志

3D2-15 自動配電工事ロボットの研究

東北大学 ○中島 海、服部 圭一郎、岡田 佳都、東北電力ネットワーク 瀬戸 寿之、三浦 唯靖、東北大学 Ranulfo Bezerra、小島 匠太郎、昆陽 雅司、大野 和則、田所 諭

12月12日（金）

E室（3E2）第2スロット

10:05～10:35：スポットライトセッション

OS35：触覚・力覚（6）

司会：宇治土公 雄介（日本電信電話株式会社）

3E2-01 [Keynote] 触覚テクスチャモデリング技術の汎用化課題について

名古屋工業大学 ○戸塚 圭亮

10:40～11:10：スポットライトセッション

OS07：遠隔操縦ロボットシステム

司会：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）、三浦 貴彦（サンリツオートメイション株式会社）

- 3A3-01 遠隔操作油圧ショベルにおける操作入力とオペレータの視線を用いた操作予測
広島大学 ○藤原 幸多朗、坂本 郁弥、コベルコ建機株式会社 永井 政樹、伊藤 卓、佐伯 誠司、山崎 洋一郎、広島大学 栗田 雄一

- 3A3-02 直交座標系操作用インタフェースの回転方向における直感的な速度出力と復元トルク
東京科学大学 ○樋口 魁、三浦 智

- 3A3-03 HMD を用いたロボットアーム遠隔操作における視覚情報提供手法の提案
岡山大学 ○尾崎 雅弥、戸田 雄一郎、松野 隆幸

- 3A3-04 レイゲジスタンスシステムを用いた自己干渉回避のための操縦者支援システムの開発
東京電機大学 ○佐々木 雄太、遠藤 信綱

- 3A3-05 遠隔共同作業のための対象物座標系に基づく操作インタフェース
東京理科大学 ○佐々木 智也、ENSTA Bretagne Bourin Toméo、東京理科大学 吉田 英一

- 3A3-06 農業機械の遠隔操縦を通じてギグワーカの農業参画を促すサービスの実現に関する基礎検討
東京大学 ○七久保 萌、本田 功輝、株式会社クボタ 藤井 孝文、長谷部 大祐、松崎 優之、東京大学 福井 類

- 3A3-07 障害物を含む閉鎖空間内における長尺レール型ロボットの遠隔操作のためのカメラ配置の検討
東京大学 ○Jin Yiqian、藤谷 真人、横山 寛人、福井 類

- 3A3-08 T型バリカンを搭載した遠隔操作型除草ロボットの開発と実環境での検証
東京工業高等専門学校 ○山下 晃弘、浅見 由比、川原田 学人、葛田 俊、近畿大学 原口 大輔

- 3A3-09 遠隔操縦のための波変数変換を用いた経路生成と追従制御
奈良先端科学技術大学院大学 ○森本 奏多、織田 泰彰、和田 隆広

- 3A3-10 小型デバイスによる筋電位を用いたリアルタイム姿勢推定システムの構築
岡山大学 ○田中 祐希、伊藤 裕太、戸田 雄一郎、脇元 修一、松野 隆幸

- 3A3-11 HMD と連動させた PTZ カメラを用いた重機の遠隔操縦システム
東京工業高等専門学校 ○衛藤 嶺、深水 秀真、明石 祐輝、山下 晃弘、松林 勝志

- 3A3-12 バイラテラル制御系の位置と力のオンラインスケーリングに基づく操作性改善
東京電機大学 ○小野瀬 侑樹、石川 潤

- 3A3-13 遠隔操作のための手掌側力覚提示インタフェース
福島大学 ○市川 正己、大前 進夢、佐藤 巧実、田嶋 真也、小林 大輝、松本 裕貴、舞鶴工業高等専門学校 若林 勇太、京都工芸繊維大学 永野 光、福島大学 衣川 潤

- 3A3-14 時間変動型インピーダンスによる自動車遠隔操縦システムの操舵安定化
神戸大学 ○汐崎 賢児、田崎 勇一、横小路 泰義

- 3A3-15 産業用ロボットを用いたバイラテラル遠隔操縦による接触を伴う作業の有効性検証
神戸大学 関 亮太、○横小路 泰義、田崎 勇一、片山 雷太

- 3A3-16 主題：深層学習による画像処理とマルチタスク用エンドエフェクタを用いた遠隔作業ロボットに関する研究
日本大学 ○和内 直也、今林 直、武藤 伸洋

10:40～11:10：スポットライトセッション

OS65：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

司会：岩野 優樹（福井工業大学）、土井 智晴（大阪府立大学工業高等専門学校）

- 3B3-01 教育用ヘビ型ロボット MS-01 EZ-Snake の開発

松江高専 ○中西 大輔

- 3B3-02 小中学校の連続性を考慮したプログラミング教材による小学生の学習効果に関する検討

岩手大学 ○小山 猛、岩手大学卒 影山 匠、矢巾町立煙山小学校 室岡 秀典

- 3B3-03 教育用歩行ロボットオープンプラットフォーム「cheap4脚」の開発

金沢工業大学 ○石川 翔大、土居 隆宏

- 3B3-04 初学者向け教育実習用ロボットキットの製品改良

株式会社シサクウェア ○羽生 正知、稲川 正浩、桃原 舞子、成蹊大学 田中 竣大、近藤 克樹、下田 和樹、松口 光希、竹園 年延

- 3B3-05 ロボットを用いた場合のビジュアル型とテキスト型プログラミングの教育的效果

成蹊大学 ○下田 和樹、田中 竣大、松口 光希、近藤 克城、（株）シサクウェア／成蹊大学 稲川 正浩、成蹊大学 竹園 年延

- 3B3-06 中大連携を活かしたプログラミング体験授業の改善と課題

福井工業大学 ○岩野 優樹、神戸女学院大学 上 泰、兵庫県総合教育センター 熊倉 誠

- 3B3-07 深層強化学習を用いた自律ロボットの行動知能学習の敷居を下げるゲームアプリの提案

法政大学 ○宮 依吹、中村 壮亮、明治大学 森岡 一幸

- 3B3-08 ICT スキル向上に向けた高齢者間でのクローズド SNS 利用実験の評価

新潟大学 ○大泉 純、今村 孝

- 3B3-09 大阪公立大学高専におけるアントレプレナーシップの育成とそれを育む PBL 等のカリキュラム紹介

大阪公大高専 ○土井 智晴、平林 大介、金井 友希美、中津 壮人、中谷 敬子、重井 宣行、岩本 いづみ、北野 健一、東田 卓、新妻 弘崇

- 3B3-10 分解組立型電気自動車を活用した産学連携によるものづくり技術者育成と教材開発

八戸工業高等専門学校 ○塚原 沙依、秋田 敏宏、村上商会 菊地 重人

10:40～11:10：スポットライトセッション

- OS61: 人と環境と人工物の調和技術～New インタラクションのフロンティアへの挑戦～(1) 司会：横田 祥（東洋大学）
- 3C3-01 階段昇降時の筋活動を再現・鍛えるペダリング装置の提案
関西学院大学 ○執行 竜太朗、中後 大輔、東海大学 村松 聰、東洋大学 横田 祥、東京都立産業技術大学院大学 田部井 健一、東京工科大学 しゃ錦華、東京都立産業技術大学院大学 橋本 洋志
- 3C3-02 各個人の筋力弱化に応じた姿勢の空間遷移の特徴に基づく起立動作とその支援法
関西学院大学 ○篠原 貢太朗、中後 大輔、東海大学 村松 聰、東洋大学 横田 祥、東京都立産業技術大学院大学 田部井 健一、東京工科大学 しゃ錦華、東京都立産業技術大学院大学 橋本 洋志
- 3C3-03 歩行者の安全行動を促すシューズ型デバイスの開発
筑波大学 ○西本 紗貴、山口 友之
- 3C3-04 アカペラ楽曲を対象とする歌声評価システムの開発
立命館大学 ○高井 日美暉、細田 侑也、李 周浩
- 3C3-05 小型犬の歩行動作に必要なフローリング床の摩擦係数の解明
関西学院大学 ○一色 拓実、中後 大輔、東海大学 村松 聰、東洋大学 横田 祥、東京都立産業技術大学院大学 橋本 洋志、KyotoAR 動物高度医療センター 植村 隆司、神志那 弘明、株式会社リンレイ 秦 義治、山田 貴之、内田 高広
- 3C3-06 寝姿勢での顔の向きに追従するアクティブスマートフォンスタンド
東洋大学 ○笹崎 昇、横田 祥
- 3C3-07 Robotized Plant のための Q 学習を用いた発話タイミングの最適化と LED による感情表現
東京都立大学 ○内海 恒希、下川原 英理
- 3C3-08 BLE Beacon による複数歩行者を対象とした案内・誘導ロボットの開発
関西学院大学 ○金 勝炫、中後 大輔、東海大学 村松 聰、東洋大学 横田 祥、東京都立産業技術大学院大学 橋本 洋志
- 3C3-09 ドローンの俯瞰視点を用いた迷子の検出とロボットによる案内システムの構築
関西学院大 ○石橋 溪介、中後 大輔、東海大 村松 聰、東洋大 横田 祥、東京都立産業技術大学院大学 橋本 洋志
- 3C3-10 Safe data-driven control framework for precipitation management
Hiroshima University ○Ren Qiuyi, Bai Yang, Ogura Masaki
- 3C3-11 長期記憶に基づく対話システムにおける応答一貫性向上
大阪工業大学 ○丸児 綾香、小林 裕之
- 3C3-12 Attention U-Net を用いた GAN による任意画像に対する QR コードの不可視埋め込み
大阪工業大学 ○森光 陽斗、小林 裕之
- 3C3-13 歩行者の人物属性による移動特性を考慮した経路案内ロボットの開発
関西学院大学 ○村瀬 大翔、中後 大輔、東海大学 村松 聰、横田 祥、東京都立産業技術大学院大学 橋本 洋志
- 3C3-14 地図情報を活用した経路案内によるシンプルなロボットナビゲーション
東海大学 ○佐々木 俊輔、村松 聰、関西学院大学 中後 大輔、東洋大学 横田 祥、東海大学 稲垣 克彦
- 3C3-15 Web 分散ニューラルネットワークモデルの提案
大阪工業大学 ○遠藤 哲、小林 裕之
- 3C3-16 音と光のフィードバックを用いた指圧の学習支援システム
東洋大学 ○竹井 一真、横田 祥
- 3C3-17 上肢拳上作業の見上げ姿勢に対する頸部支援装置の開発
東洋大学 ○姚 成松、横田 祥、松元 明弘、関西学院大学 中後 大輔、東京都立産業技術大学院大学 橋本 洋志
- 3C3-18 シートベルトの張力を利用した力学フィードバック付き身体動作インターフェースの開発
東洋大学 ○関根 茉莉、横田 祥、松元 明弘、関西学院大学 中後 大輔、東京都立産業技術大学院大学 橋本 洋志
- 3C3-19 身体と一体化する内傾操舵型パーソナルモビリティの開発
東洋大学 ○柴田 悠平、横田 祥
- 3C3-20 車載カメラ映像を用いた後続車ヘッドライト光の局所防眩ルームミラーの開発
東洋大学 ○中野 蒼生、横田 祥
- 3C3-21 出汁の香りによる美味しさの拡張システム
奈良女子大学 ○柴田 葉、佐藤 克成
- 3C3-22 日本語入力の特徴に着目したキーストロークによる個人識別
大阪工業大学 ○近藤 奏也、小林 裕之

10:40～11:10：スポットライトセッション

OS01：空間知能化とアプリケーション

司会：佐々木 毅（芝浦工業大学）

- 3D3-01 空間知能化の機能をユーザが柔軟に定義できる「空間コーディング」の開発（第5報）
立命館大学 ○吉田 集、峯崎 翔琉、細田 侑也、李 周浩
- 3D3-02 歴史的建造物のBIMモデルを活用したVR空間再現と情報表示システムの開発
八戸工業高等専門学校 ○田頭 佑修、榎ノ木澤 匠、Enke Haoribao、赤川 徹朗
- 3D3-03 HoloLens2を用いた自由な全身のジェスチャを定義可能な機器操作システムの提案
中央大 ○望月 勇伸、芝浦工業大 Pathak Sarthak、中央大 梅田 和昇
- 3D3-04 Wi-Fi CSIの位相差情報に基づく人の状態推定
中央大学 ○岩谷 遼太郎、大平 峻、橋本 秀紀
- 3D3-05 ウェアラブル二次元通信を用いた電力集約における同期制御による集約効率の向上
高知工科大学 ○久家 大輝、野田 聰人
- 3D3-06 3D Gaussian Splatttingにより生成した仮想空間における深層学習を用いた視覚ベースロボットナビゲーション
立命館大学 ○石川 昌俊、下ノ村 和弘
- 3D3-07 静止判定を用いた測位アルゴリズムの切替による低サンプリングレート環境下でのUWB測位精度向上手法の開発
法政大学 ○高寺 智貴、小澤 航太朗、清水 拓、中村 壮亮
- 3D3-08 衣服上に分布したバッテリレスセンサ用の13.56MHz帯近接通信
高知工科大学 ○前田 凜空、野田 聰人
- 3D3-09 デモデータと行動モデルを取り可能なロボットAIエコシステムによるロボット社会シミュレーション
明治大学 ○坂井 優、森岡 一幸
- 3D3-10 ジェスチャープロンプトによる複数類似物体の検出
立命館大学大学院 ○井上 鳩太、立命館大学 島田 伸敬
- 3D3-11 Wi-Fi情報と力覚情報を統合した移動ロボットの動的障害物の近接探知に向けた研究
拓殖大学大学院 ○程 琢坤、拓殖大学 長津 裕己
- 3D3-12 IMUを用いた無声発話における母音と調音位置に基づく日本語の単語認識
中央大学 ○小越 皆理、大平 峻、橋本 秀紀
- 3D3-13 知能化空間での分散エッジRGB-Dセンシングによるロボット協調制御
立命館大学 ○峯崎 翔琉、細田 侑也、李 周浩
- 3D3-14 人物選択に基づくテレプレゼンスロボットネットワークにおける利用体験の評価
明治大学 ○塚本 菓、関 真哉、森岡 一幸
- 3D3-15 HMD搭載センサによる観察に基づく物体操作方法想起モデルの学習とHMDによる物体操作教示
立命館大学 ○本庄 郁弥、島田 伸敬
- 3D3-16 足音音響特徴量とCNNを組み合わせた屋内位置識別手法
大阪工業大学 ○坂上 智朗、小林 裕之
- 3D3-17 MUSICアルゴリズムと三角測量に基づくWi-Fiチャネル状態情報を用いた人の屋内位置推定
中央大学 ○坂田 栄一郎、大平 峻、橋本 秀紀
- 3D3-18 人体表面伝送を想定した2.4GHz帯メタマテリアル導波路および近接カプラ
高知工科大学 ○高木 康陽、野田 聰人

10:40～11:10：スポットライトセッション

OS54: 医用工学と障がい者支援（1）

司会：永岡 隆（近畿大学）

- 3E3-01 便意予測を目的とした腹部インピーダンス多チャンネル計測による大腸内容物の移動検知の試み（第一報）
東京都市大学 ○猪野 友汰、京相 雅樹
- 3E3-02 無意識心電認証システムにおける複数心拍の加算平均波形によるデータ拡張を用いた登録時間短縮の試み
東京都市大学 ○河村 圭祐、京相 雅樹
- 3E3-03 握り動作時の表面筋電を用いた生体認証における実用化を意図した計測および解析条件の検討
東京都市大学大学院 ○原 純一郎、東京都市大学 京相 雅樹
- 3E3-04 音刺激を用いた感情喚起時の脳波および心拍の変化とストレスの関連性評価
東京都市大学大学院 ○児玉 妃佳留、京相 雅樹
- 3E3-05 体内埋込み型医療機器への充電を目的とした再同調可能な磁界共鳴型伝送システムの有効性検討
東京都市大学 ○田本 幸輝、京相 雅樹
- 3E3-06 体内埋込型医療機器に向けた磁界共鳴型無線電力伝送における生体内環境下での効率低下抑制方法の検討
東京都市大学 ○横山 司、京相 雅樹
- 3E3-07 脳波計測における瞬目の影響回避のための画像解析による瞬目検出システムの提案とP300計測への適用
東京都市大学 ○松延 尚哉、京相 雅樹
- 3E3-08 P300 spellerの実現に向けたカラー刺激画像の誘目性がP300検出器の性能に及ぼす影響
東京都市大学 ○細川 ななか、京相 雅樹
- 3E3-09 血液と皮膚の光反射率の差分を利用した血液透析時における抜針検知システムの開発
東京都市大学 ○青木 望、高橋 玄宇、和多田 雅哉
- 3E3-10 メタ学習による筋電位ベース動作識別のFew-shot個人適応
広島大学 ○竹内 伶、田崎 莉菜、矢沢 樹、吉居 彰
- 3E3-11 Mimicom: 運動類似性を持つ異義単語の片腕のみのIMU運動計測による手話認識
大阪大学大学院情報科学研究科 ○渡邊 理翔、大阪大学大学院情報科学研究科 / 株式会社エルシオ 宮本 拓、大阪大学大学院情報科学研究科 古川 正紘
- 3E3-12 発話訓練支援に向けた舌筋EMG特徴量に基づく子音分類と寄与評価
日本大学 ○長谷川 凜、布施 匠章
- 3E3-13 圧電高分子製センサを用いた運動時の筋音計測を実現する無線筋音測定システム
岡山大学 ○鄭 鈞元、神田 岳文、脇元 修一、山口 大介、岡 久雄、川崎医療福祉大学 福原 真一
- 3E3-14 三次元筋電モーメントを用いた前腕の運動計測
明治大学 ○日野 彰紀、渡邊 太一、青谷 拓海、小澤 隆太
- 3E3-15 筋電モーメントによる手首姿勢の連続推定と外挿姿勢に対する推定性能の評価
明治大学 ○渡邊 太一、青谷 拓海、小澤 隆太

11:25～11:55：スポットライトセッション

OS09：産業機器オープンネットワークインターフェース ORiN

司会：菱田 裕司（ORiN 協議会）

- 3A4-01 ORiN3 開発を取り巻く最新技術動向（2025）

ORiN 協議会 ○菱田 裕司

- 3A4-02 ORiN3 組込システム開発と工場データ収集のトライアル導入

株式会社デソーウェーブ ○當眞 博太

- 3A4-03 ORiN 導入を目指した中小食品工場の改善支援

一般財団法人 機械振興協会 ○斎藤 文明、木村 利明、坂本 将也、月星食品 株式会社 長沼 幹雄、岩崎 正人、一般財団法人 機械振興協会 食品工場支援 技術研究委員会

OS44：性能評価とロボット・ドローンイノベーション

司会：大金 一二（新潟工科大学）、木村 哲也（長岡技術科学大学）

- 3A4-04 狹隘空間におけるマルチコプタの飛行難易度の定量的評価方法の検討

日本原子力研究開発機構 ○山田 大地、伊藤 倫太郎、新潟工科大学 太田 侑杏、金子 瑛一郎、大金 一二、日本原子力研究開発機構 川端 邦明

- 3A4-05 ドローンならびにヒューマンファクターの統合性能評価に向けた試み

株式会社那須管財 ○平岡 欣也、那須 善行、古木 正浩、新潟工科大学 大金 一二

- 3A4-06 水中ロボットにおける性能評価試験の構築法提案

長岡技術科学大学 ○山上 菅爾、眞砂 英樹、木村 哲也

11:25～11:55：スポットライトセッション

OS39: スワームシステム

司会：関山浩介（名城大学）

- 3B4-01 シープドッグシステムに着想を得た局所相互作用に基づく群ドローン誘導則の設計
兵庫県立大学 ○後藤 佑介、角田 祐輔、佐藤 孝雄

- 3B4-02 群口ボットにおけるセンサ故障口ボットのための相対位置推定手法の誤差解析
和歌山高専 ○河里 日太、山本 修平、村山 哲

- 3B4-03 太陽炉の温度制御を目的とした複数反射鏡の自律分散制御
和歌山工業高等専門学校 ○Shen Eugene Heng Ting、村山 哲、長岡技術科学大学 南口 誠

- 3B4-04 場の陰的創成による群口ボットの無限定環境踏破 - 忌避・誘引場に基づく自己組織的経路形成法の提案 -
兵庫県立大学 ○野間 隆之介、角田 祐輔、佐藤 孝雄、北海道科学大学 浪花 啓右、大阪工業大学 大須賀 公一

- 3B4-05 牧羊犬のヒツジ追い現象に着想を得た生物群間接制御システム “Robotic-Shepherding System” の創成
兵庫県立大学 ○角田 祐輔、是川 直毅、大阪大学 末岡 裕一郎、岡山大学 和田 光代、大阪工業大学 大須賀 公一、兵庫県立大学 佐藤 孝雄

- 3B4-06 メビウススワームに向けたメビウスの流体測定
山形大学 那 文静、Wa Ode Nurul Qamaria Rhamadani、大阪大学 多田隈 建二郎、山形大学 ○Galipon Josephine

- 3B4-07 LLM を用いた分散エージェント群による自己組織化的なロボットアセンブリの提案
大阪大学 ○Low Xing Ying、Ng Simon Kah Seng、伊東 和輝、末岡 裕一郎、澤田 賢治

- 3B4-08 二次正規分布を利用した集団移動制御・探査
東京電機大学 ○栗生 祐希、日高 浩一

- 3B4-09 Robotic-Shepherding の実現に向けた角度情報に基づく群誘導制御則の提案
兵庫県立大学 ○石 真大、角田 祐輔、佐藤 孝雄

11:25～11:55：スポットライトセッション

OS61：人と環境と人工物の調和技術～New インタラクションのフロンティアへの挑戦～(2) 司会：中後 大輔（関西学院大学）

3C4-01 機械学習を用いたハーマン格子錯視の予測と分析

大阪工業大学 ○吉村 剛星、小林 裕之

3C4-02 多数の赤外線検出デバイス情報を統合して判定できる 階層型果樹大規模盗難防止システム

山梨大学 ○小林 海斗、牧野 浩二、レオ チーシャン、西崎 博光、丹沢 勉、孫瀧、寺田 英嗣、石田 和義

3C4-03 GNSS と電波通信が行えない劣悪な環境下におけるドローン間の相対位置推定

東洋大学 ○黒田 匡志、横田 祥

3C4-04 荷重感応型操舵キャスターの提案

東洋大学 ○安藝 孝優、横田 祥、松元 明弘

3C4-05 歩行者の顔の向きを利用した移動方向推定とそれに基づく自律移動ロボットの回避経路計画

関西学院大 ○金島 勲佑、中後 大輔、東海大 村松 聰、東洋大 横田 祥、東京都立産業技術大学院大学 橋本 洋志

3C4-06 ビッグデータを利用した輸血関連合併症の予測・予防システムに関する考察

山梨大学 ○牧野 浩二、古藤田 真和

3C4-07 ピクトグラムの意味情報を活用した自動地図生成と、それを基にしたロボット誘導法の開発

関西学院大学 ○小笠原 彰真、中後 大輔、東海大学 村松 聰、横田 祥、東京都立産業技術大学院大学 橋本 洋志

3C4-08 ALS 診断補助のための AI およびユーザインターフェイスの開発

山梨大学 ○栗田 和樹、中村 由紀、羽田 貴礼、上野 祐司、Leow Chee Siang、西崎 博光、寺田 英嗣、牧野 浩二

3C4-09 旋盤操作実習時のアイトラッカーを用いた学習ボトルネックの考察

東京都立産業技術高等専門学校 ○君塚 政文、伊藤 幸弘、齋藤 博史、東京都立産業技術大学院大学 橋本 洋志

3C4-10 視覚外領域可視化による交通者回避システム

東海大学 ○松原 誠浩、村松 聰、関西学院大学 中後 大介、東洋大学 横田 祥、東海大学 稲垣 克彦

3C4-11 3次元移動が可能なレール延伸型移動ロボットシステム

山梨大学 ○山田 真希、寺田 英嗣、石田 和義、孫瀧、牧野 浩二

3C4-12 ACL 損傷患者を対象としたエルゴメータを用いたリハビリ手法の設計

関西学院大学 ○竹本 巧、中後 大輔、東海大学 村松 聰、東洋大学 横田 祥、東京都立産業技術大学院大学 田部井 健一、東京工科大学 しゃ錦華、東京都立産業技術大学院大学 橋本 洋志

3C4-13 IMU を用いた斜面を走る手動車椅子の状態推定法とそれを用いたサーボブレーキによる走行支援法の提案

関西学院大 ○楊 祐琨、中後 大輔、東海大 村松 聰、東洋大 横田 祥、オフィスイシイ株式会社 石井 隆之、有限会社アメナ工房 西脇 勇、東京都立産業技術大学院大学 田部井 健一、東京工科大 しゃ錦華、東京都立産業技術大学院大学 橋本 洋志

3C4-14 個々の高齢者の残存筋力により実現可能な起立動作パターンの空間分布に基づく起立補助ロボット

関西学院大学 ○浅井 治樹、中後 大輔、東海大学 村松 聰、東洋大学 横田 祥、東京都立産業技術大学院大学 田部井 健一、東京工科大学 しゃ錦華、東京都立産業技術大学院大学 橋本 洋志

3C4-15 マイコンを用いた自作エフェクタのための試作ツールの開発

関東学院大学 大学院 ○高橋 亮樹、関東学院大学 平澤 一樹

3C4-16 VR 環境におけるレンダリングスタイルが両眼ハイライト視差と光沢知覚に及ぼす影響

東京大学 ○郭 凱、細井 十葉、伴 祐樹、下村 祐樹、割澤 伸一

3C4-17 クロスマーダル現象を用いた遠隔操作における感覚想起手法の検討

東海大学 ○宮井 隆一、高串 希良、村松 聰、関西学院大学 中後 大輔、東洋大学 横田 祥、東海大学 稲垣 克彦

3C4-18 調理ロボットの作業手順生成のための多視点群による食材認識

東海大学 ○黒田 明良、村松 聰、関西学院大学 中後 大輔、東洋大学 横田 祥、東海大学 稲垣 克彦

3C4-19 省エネルギー化を目的としたマンタ型水中ロボットの検討・設計

東海大学 ○吉田 悠真、北林 陽平、村松 聰、関西学院大学 中後 大輔、東洋大学 横田 祥、東海大学 稲垣 克彦

3C4-20 ドローンによる畑の植生分析評価の為の NDVI 測定システムの検討

東海大学 ○苗崎 秀隆、村松 聰、関西学院大学 中後 大輔、東洋大学 横田 祥、東海大学 稲垣 克彦

3C4-21 視覚センサと音響センサを持つ移動ロボットによる衝突予測

東洋大学大学院 ○松尾 豪彌、東洋大学 松元 明弘

11:25～11:55：スポットライトセッション

OS48：心身一体感の理解と具現化技術

司会：田中 良幸（長崎大学）

- 3D4-01 ガラスの床を利用したVR高所における暴露状態制御システムの開発
名古屋工業大学 ○高村 莉玖、戸塚 圭亮、坂口 正道

- 3D4-02 視覚刺激による両手同時操作タスクにおける運動学習の促進
東北大学 ○後藤 啓佑、Chatrin Phunruangsakao、大脇 大、林部 充宏

- 3D4-03 物体持ち上げ操作における手指皮膚感覚に加わる力と重量知覚との関係性に関する研究
三重大学 ○岡田 弘樹、池浦 良淳、早川 聰一郎、吉田 俊一、小玉 一徳、内田 雄大、佐々木 翔

- 3D4-04 立位型パーソナルモビリティ乗車時の筋疲労軽減を目的とした重心誘導システムの設計指針
東北大学 ○東 丈斗、森表 直哉、パラマウントベッド株式会社 経営企画本部 初雁 卓郎、株式会社 shiori 河添 竜志郎、国立長寿医療研究センター 加藤 健治、東北大学 平田 泰久

- 3D4-05 ARを用いたスマートフォン向けナビゲーションアプリケーションの開発・評価
新潟大学 ○黒田 宗一郎、今村 孝

- 3D4-06 V2X環境下における視線移動型交通状況モニタの安全性評価の検討
長崎大学 ○田中 良幸

- 3D4-07 運転者的情動へのリアルタイム介入がもたらす操作主体感向上のサブリミナルアシスト
東京電機大学 ○三山 誓也、佐々木 元気、五十嵐 洋

- 3D4-08 熟練指導員の運転教習に係る暗黙知の見える化とその技能教習への適用方策
東京科学大学 ○佐々木 幹太、小竹 元基、東京大学 栗原 勇太、ミナミホールディングス 宮崎 渉、木崎 みのり、長岡技術科学大学 中平 勝子、北島 宗雄

11:25～11:55：スポットライトセッション

OS54：医用工学と障がい者支援（2）

司会：京相 雅樹（東京都市大学）

- 3E4-01 電動車いすへの段差乗り越えユニットの増設

神奈川大 ○菅沼 寛美、青木 陸、江上 正

- 3E4-02 電動車いすユーザの日常生活を支援するアシストアームの開発

大阪電気通信大学 ○牧島 良幸、小川 勝史、上善 恒雄、鄭 聖熹

- 3E4-03 座位・立位可能な足こぎ車いすの改良

東京理科大学 ○小関 翔真、小澤 理穂、橋本 卓弥、小林 宏

- 3E4-04 把持力調整の可能な電動義手開発

東京国際工科専門職大学工科学部情報工学科ロボット開発コース ○新井 洪志、荒金 匡徳

- 3E4-05 視覚障がい者のための障害物回避支援システムの提案

筑波大学 ○宇田川 拓海、中内 靖

- 3E4-06 RGB-D カメラとプロジェクションマッピングを用いた歩行車向け障害物強調システムの開発

芝浦工業大学大学院 ○鈴木 皓太、東洋大学 高橋 良至、芝浦工業大学 花房 昭彦、高木 基樹

- 3E4-07 視覚障害者向け食事支援システムの開発

芝浦工業大学 ○下田 翔海、花房 昭彦、高木 基樹

- 3E4-08 移乗介助のためのRGB-D カメラを用いた腋下部の三次元位置推定

福岡工業大学 ○李 文傑、横田 諭

- 3E4-09 リカレント畳み込みニューラルネットワークモデルを用いた慣性センサによる片麻痺患者の異常歩行の推定精度向上

東北大学 ○剣持 竜也、関口 雄介、東北大学病院 海老原 覚、東北大学 大脇 大、林部 充宏

- 3E4-10 重度障害者用表意システムのためのひづみセンシング技術の開発

湘南工科大学 ○森 貴彦、株式会社 IPT 横山 佳典

- 3E4-11 指先把持力センサにおける校正を簡便化するシステムにおいて三軸力センサを指標とした荷重テストと計測精度の評価

富山県立大学 ○郡山 大輝、Almassri Ahmed、小柳 健一、李 豊羽、増田 寛之、澤井 圭

- 3E4-12 ウェブカメラを用いた嚥下機能簡易評価システムの開発

埼玉大学 ○秦 幸輝、大分大学 菅田 陽怜、埼玉大学 三木 将仁、原 正之

- 3E4-13 マウススティックによるスマートフォン操作のための UI 設計指針：ターゲットサイズと配置に関する定量的評価

電気通信大学 ○溝口 泉、梶本 裕之

- 3E4-14 体内音源の超音波伝搬計測を利用した病変箇所の推定

南山大学 ○兼松 祥己、藤原 正浩

- 3E4-15 頸部における嚥下音の多チャネル同時計測システムの開発

大阪大学 ○平山 隼、池田 雅文、守安 拓登、吉元 俊輔、産業技術総合研究所 近井 学、長野県工科短期大学校 大森 信行、産業技術総合研究所 遠藤 博史、猪原【食べる】総合歯科医療クリニック 猪原 健、日本歯科大学 隅田 由香、大阪大学 井野 秀一

- 3E4-16 座位心エコー検査ロボットのビジュアルサーボ戦略

早稲田大学 ○山内 勇輝、加藤 洋一、岩田 浩康

13:10～13:40：スポットライトセッション

OS31：農業システム、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）司会：高橋 秀治（東京科学大学）

3A5-01 イチゴ自動収穫のためのロボットシミュレータの開発

北海道立総合研究機構 ○伊藤 壮生、印南 小冬、東京科学大学 長谷川 晶一

3A5-02 敷き藁散布ロボットの開発

九州産業大学 ○堀見 翼、牛見 宣博

3A5-03 近接覚を有する多指ハンドを用いた果実収穫ロボットシステム

金沢大学 ○板倉 優斗、益野 勇魚、鈴木 陽介

3A5-04 近接覚を有する多指ハンドを用いた果実収穫ロボットシステム

金沢大学 ○益野 勇魚、板倉 優斗、鈴木 陽介

3A5-05 2種類の摘粒ハンド開発とブドウ摘粒ロボットシステム

東京大学大学院 ○小倉 聰太、西尾 卓純、深尾 隆則

3A5-06 手元作業映像を用いた作業識別手法の検討

北海道大学 ○井口 凌太郎、田中 孝之、日下 聖、帯広畜産大学 草場 信之

3A5-07 スマート農業特化型小規模言語モデルの開発

岩手県立大学大学院 ○佐藤 愛也、岩手県立大学 間所 洋和、Nix Stephanie、岩手県立大学大学院 近藤 鯛貴、秋田県立大学 山本 聰史

3A5-08 バラ積み状態の大根の認識及び把持戦略

北海道大学 ○劉 軍龍、江丸 貴紀

3A5-09 深層学習に基づく甜菜圃場における雑草認識と茎位置検出

北海道大学 ○劉 姝延、須田 昌義、北崎 一義、妹尾 拓、近野 敦

3A5-10 植物フィードバック型自動灌水システムのための電気化学インピーダンス（EIS）法の基礎的研究

大阪電気通信大学 ○大野 和佳奈、鄭 聖熹、小川 勝史

3A5-11 Ant Colony Optimizationに基づく圃場内マルチロボットの経路計画アルゴリズムの性能分析

東京電機大学 ○立川 海成、山岸 航平、鈴木 剛

3A5-12 直線追従制御を適用した不整地斜面走行ロボットにおけるアウトリガーアーム装着による横滑り抑制効果の実験的評価

新潟大学 ○小林 貴洋、渡邊 智洋、平元 和彦

3A5-13 農地におけるUGV搭載カメラを用いたSfM点群取得とマッピング手法の有効性検証

東京農工大学 ○玉木 敏悟、産業技術総合研究所 叶賀 卓、丸山 翼

3A5-14 ウンシュウミカン自動収穫ロボットの開発

大阪工業大学 ○矢頭 朋貴、内田 貴裕、矢作 律己、野田 哲男

3A5-15 左右不均衡なロボットの斜面自律走行に関する研究

芝浦工業大学 ○谷口 瑞、江村 勇紀、原田 悠哉、張 学龍、田邊 ヒロコ、公立諫訪東京理科大学 藤原 大佑、新潟大学 渡邊 智洋、福井工業大学 岩野 勇樹、牛越製作所 牛越 弘彰、芝浦工業大学 飯塚 浩二郎

13:10～13:40：スポットライトセッション

OS11：軽労化システム

司会：日下 聖（北海道大学）、土谷 圭央（香川大学）

- 3B5-01 個人雪かき作業の軽労化を題材とした身体機能拡張プロトタイピング
札幌市立大学大学院 ○耕田 智志、札幌市立大学 柿山 浩一郎、三谷 篤史
- 3B5-02 人工筋とポンプシューズを用いた階段昇降アシスト装置の開発と機能評価
広島大学 ○寺本 陽向、ダイヤ工業株式会社 小川 和徳、広島大学 栗田 雄一
- 3B5-03 無動力歩行アシストスーツによる最小足底高さ増加の効果検証
信州大学 ○山口 遼久、秋山 靖博
- 3B5-04 体幹安定化機能を強化した Thoracic Resistance Smart Suit の開発と基礎実験
北海道大学大学院 ○八木 晴菜、日下 聖、田中 孝之
- 3B5-05 LP ガス容器運搬の身体負担軽減のためのサポート装具の開発
中央大学 ○伊藤 誠矢、古木 世那、西濱 里英、伊藤 文臣、奥井 学、中村 太郎
- 3B5-06 LP ガス容器運搬の身体負担軽減のためのサポート装具の開発
中央大学 ○古木 世那、伊藤 誠矢、伊藤 文臣、西濱 里英、中村 太郎、奥井 学
- 3B5-07 脊椎アライメントを考慮したアシストスーツ使用時の椎間負荷推定法
三重大学 ○三岩 功季、池浦 良淳、吉田 俊一、早川 聰一郎
- 3B5-08 姿勢推定 AI を用いた狭小空間における作業負担解析のための行動計測技術
北海道大学 ○野田 紫音、田中 孝之、日下 聖
- 3B5-09 大腿部の筋疲労を用いた精神的疲労の解析法の提案
香川大学 ○林 孝太朗、土谷 圭央
- 3B5-10 電動アシストベビーカーの走行シミュレーション
千葉工業大学 ○柳澤 孝平、南方 英明
- 3B5-11 AnyBody を用いた 3 種類の 3D モーション生成ソフトの比較
法政大学大学院 ○小林 和旬、法政大学 古畑 鑑企、石井 千春

13:10～13:40：スポットライトセッション

OS17: 人間機械共存システムの操作支援制御技術

司会：内山 直樹（豊橋技術科学大学）、稻葉 毅（東海大学）、上野 祐樹（東京工科大学）

- 3C5-01 ネット登攀ロボットのネット面でのバイラテラル制御による物体把持
電気通信大学 ○伊藤 一歩、工藤 優亮、木村 航平

- 3C5-02 多チャンネル表面筋電図を用いた下肢運動機能強化方法の研究
東京工科大学 ○湯 安民、余 錦華、関西学院大学 中後 大輔

- 3C5-03 VAE による油圧ショベル操作パターンの階層的解析と操作者の潜在状態評価への応用
広島大学 ○塚本 修平、コベルコ建機株式会社 沖本 翔、広島大学 正木 淳、コベルコ建機株式会社 洪水 雅俊、柚本 夏輝、広島大学 古居彬

- 3C5-05 空間領域における繰返し制御を用いた協調システムの制御性能向上
東京工科大学 ○李 行遠、中国地質大学（武漢）王 赫、東京工科大学 余 錦華

- 3C5-06 電動チェーンバランサにおける吊り荷の高速秤量
山梨大学 ○野田 善之、株式会社キトー 西川 和弘

- 3C5-07 下肢操縦インタフェース「FRIC」の全方位移動ロボット操作に向けた機構の提案と実装
法政大学 ○吉田 佳世、荒井 嶽太、拓殖大学 長津 裕己、富山県立大学 大山 英明、法政大学 中村 壮亮

- 3C5-08 倒立振子型移動ロボットの非線形フィードバックによる二段階線形化に基づく走行制御
東海大学大学院 ○植村 瞼、東海大学 稲葉 毅

- 3C5-09 オンライン更新型パーソナライズされたドライバモデルにもとづく運転支援の実装評価
東京電機大学 ○閔 凉夏、石川 潤

- 3C5-10 繊細な道具操作へ応用可能な指先への力覚提示による熟達支援にむけた指先動作と熟練度の関係性分析
東京電機大学 ○梁瀬 瑞真、佐々木 元氣、五十嵐 洋

- 3C5-11 感覚モダリティ支援が操作学習における誤差構造に与える影響
大阪大学 ○堀内 崇希、平井 宏明、原 悠鷹、山口 大翔、寺田 怜平、井出 陽、山田 青輝、大阪電気通信大学、大阪大学 松居 和寛、大阪大学 森 佳樹、西川 敦、Massachusetts Institute of Technology Krebs Hermano, Igo

- 3C5-12 クレーン操縦支援のための吊り荷監視カメラを用いた形状認識と特徴推定
豊橋技術科学大学 ○平原 淩、豊橋技術科学大学、コベルコ建機株式会社 百濟 和文、コベルコ建機株式会社 高橋 秀樹、櫻井 仁士、大久保 正基、笛井 慎太郎、豊橋技術科学大学 堀尾 亮介、内山 直樹

- 3C5-13 旋回クレーンの制振アシスト操縦のための直感的操作インターフェイスの設計
青山学院大学 ○村松 洋徳、重本 竜声、木村 裕紀、田崎 良佑

- 3C5-14 ヒト同士の協調作業におけるパフォーマンス向上要因の探索
東京電機大学 ○佐々木 元氣、五十嵐 洋

13:10～13:40：スポットライトセッション

OS20：移動ロボット（3）

司会：枝本 雅史（成蹊大学）

- 3D5-01 自己位置推定における並進と回転の誤差特性を考慮した三次元地図作成
名城大学 ○上田 将斗、田崎 豪
- 3D5-02 水平・垂直の滑らかな方向転換が可能なクライマーシステムの開発
神奈川大学 ○川口 舞子、江上 正
- 3D5-03 限られた退避場所を利用して2台の自律移動ロボットが譲り合いを行うアルゴリズムの実機検証
東北大学 ○加藤 龍星、澤村 理生、軍司 健太、小島 匠太郎、Ranulfo Bezerra、Alemayoh Tsige,T、千葉工業大学 鈴木 太郎、コワーテック株式会社 小松 智広、東北大学 宮本 直人、三洋テクニックス株式会社 浅野 公隆、麗澤大学 鈴木 高宏、東北大学 大野 和則
- 3D5-04 クローラ型車両のキャンバ角調整による斜面横行走行時の直進性検討
東京電機大学 ○山下 太一、山岸 航平、鈴木 剛
- 3D5-05 来客用フロアマップに基づくロボットの走行用地図作成
千葉大学 ○川口 大空、大川 一也
- 3D5-06 遠近地図データ同時観測での尤度変更と改良リサンプリングによるPF自己位置推定精度 改善の検討
東京電機大学 ○山口 慶純、日高 浩一
- 3D5-07 選択的不感化ニューラルネットを用いたオンライン学習による屋外自律移動ロボットの局所的障害物回避
帝京大学 ○吉田 健人、伊藤 大稀、金生 将宗、大木 泰我、追川 陽、山根 健
- 3D5-08 前方歩行者の進行方向を考慮した強化学習ベースの自律移動ロボットの実現
明治大学 ○曾田 大樹、森岡 一幸
- 3D5-09 屋内環境における多階層構造を考慮した地図構築
神戸大学 ○山口 達矢、野々村 陸大、田崎 勇一、横小路 泰義
- 3D5-10 ファジィ推論による動的障害物回避と目的地到達のための経路計画手法
青山学院大学 ○王 昊翔、米山 淳、高橋 佑徳、浅井 佑仁
- 3D5-11 全方向移動ロボットにおける位置と姿勢の独立経路設計手法
東京都立大学 ○高根沢 翔誠、尾崎 倫太郎、武居 直行、ウォールナット 比留間 純一、三門 ジョシュア
- 3D5-12 フロアマップとRGBカメラを用いたクロスマーダル表現学習に基づく屋内移動ロボットの自己位置推定手法
明治大学 ○平川 雄都、森岡 一幸
- 3D5-13 深層強化学習による単眼カメラベース屋外実環境走行用行動モデルの長距離ナビゲーション評価
明治大学 ○関 真哉、森岡 一幸
- 3D5-14 深層強化学習を用いた行動モデルの適応的選択に基づく人間追従ロボットの走行性能評価
明治大学 ○落合 真聰、森岡 一幸
- 3D5-15 Map-Free 強化学習ナビゲーションのSim2Realによる実環境での走行
明治大学 ○天野 大輔、森岡 一幸
- 3D5-16 デモデータ自動収集に基づく敵対的模倣学習による移動ロボットの行動モデルの多様な実環境への適用可能性の検証
明治大学 ○三品 和樹、森岡 一幸
- 3D5-17 複数移動機構を持つロボットのマルチモーダルな機構決定システムの提案
立命館大 ○鈴木 優介、細田 侑也、李 周浩
- 3D5-18 HOT 患者の外出支援ロボティックカートの開発
大阪電気通信大学 ○近棟 直人、入部 正継
- 3D5-19 非固定障害物を乗り越えるための車輪表面形状に関する研究
芝浦工業大学 ○石井 貴大、飯塚 浩二郎
- 3D5-20 公共交通活用に向けた小型モビリティの昇降リフト進入時精密位置合わせ
宇都宮大学 ○山本 晴輝、河野 将樹、田畠 研太、ミヤグスク レナート、尾崎 功一
- 3D5-21 磁気ナビゲーションのための磁気地図作成の自動化
宇都宮大学 ○大内 遥斗、七久保 堅信、田畠 研太、ミヤグスク レナート、尾崎 功一
- 3D5-22 4脚歩行エンターテインメントロボットの開発
埼玉大学 ○滝澤 優気、金沢工業大学 土居 隆宏、Science Tokyo 遠藤 玄、埼玉大学 程島 竜一、琴坂 信哉

13:10～13:40：スポットライトセッション

OS35：触覚・力覚（7）

司会：佐藤 克成（奈良女子大学）

- 3E5-01 環境温度が温度情報による材質識別に与える影響（第4報）：環境温度と材質温度が異なる場合に関する調査
電気通信大学 ○濱口 美月、溝口 泉、九州大学 Ho Hsin-Ni、電気通信大学 梶本 裕之
- 3E5-02 空中超音波による把持物体を介した段差状触感の提示
東京大学 ○荒川 岳斗、岩佐 俊希、牧野 泰才、篠田 裕之
- 3E5-03 空中超音波触覚の音圧最適化における山登り法の性能評価
東京大学 ○藤井 陽太、松林 篤、牧野 泰才、篠田 裕之
- 3E5-04 指腹を覆わない触覚センサと高解像度電気触覚ディスプレイによる遠隔触覚伝送
電気通信大学 ○今 笹羽、祖父江 迪瑠、溝口 泉、筑波大学 Yem Vibol、電気通信大学 梶本 裕之
- 3E5-05 研磨動作の特性に基づいた振動触覚デフォルメ手法の初期検討
中央大学 ○玉田 遼、坂入 省吾、早見 夏樹、妻鹿 成絵、西濱 里英、東京科学大学 萩田 貴子、中央大学 中村 太郎、奥井 学
- 3E5-06 触覚フィードバックの記憶補助効果の検討
千葉大学 ○田中 零響、板谷 優輝、高橋 雅人、小島 伸俊、津村 徳道
- 3E5-07 探索方式と指の選択が硬さ弁別性能に与える影響
京都大学 ○細谷 基生那、大阪工業大学 矢倉 宙、京都先端科学大学 Nisar Sajid、大阪工業大学 松野 文俊
- 3E5-08 マルチボディシステムの汎用的な力制御手法の開発とその閉ループ系への応用
福岡大学大学院 ○山口 風太、田尻 凱士、真崎 裕大、谷崎 権秀、米安 哲史、福岡大学 岩村 誠人
- 3E5-09 エッジ形状を提示可能なハンドヘルド遭遇型力覚提示装置に関する研究
筑波大学 ○堀田 知希、矢野 博明
- 3E5-10 義手への応用を想定した前腕部に対する手掌温度感覚フィードバックシステムの開発
芝浦工業大学大学院 ○南部 京一郎、芝浦工業大学 花房 昭彦、高木 基樹
- 3E5-11 剪断力触覚ディスプレイにおける押下力に応じた剪断力制御が凹凸感の知覚に与える影響
熊本大学 ○瀬垣 鮎公、嵯峨 智
- 3E5-12 Wi-Fi 通信を利用したカスタマイズ可能な触覚フィードバックデバイスの開発
東北大学 ○横山 大樹、Salazar Luces Jose Victorio、平田 泰久
- 3E5-13 飲料中の異物検出に向けた圧電信号処理の提案
山形大学 ○長瀬 駿介、小川 純、古川 英光
- 3E5-14 ハプティクスを用いた遠隔ロボットアームによるタッチパネル操作の効率化に関する研究
日本大学 ○菅野 敬大、今林 直、武藤 伸洋
- 3E5-15 指先接触圧力分布収集のためのセンサ取り付け法の検討
東北学院大学 ○小野寺 玲偉、佐瀬 一弥、京都工芸繊維大学 永野 光、東北大学 昆陽 雅司
- 3E5-16 手掌部における吸着感錯覚の提示と評価に向けた検討
東京大学 ○毛利 睦昂、山本 晃生
- 3E5-17 最適位相の計測によるフェーズドアレイ焦点音圧の最大化
東京大学 ○太田 海斗、篠田 裕之、牧野 泰才
- 3E5-18 Path Following with Passive Haptic Force Display Using Redundant Brake System
東京都立大学 ○Nobelia Bianca Surya、武居 直行、東京都立大学 / 大阪大学 古莊 純次
- 3E5-19 Bluetooth の同報機能を用いた映像および触覚提示の同期再生手法の提案
東北大学 ○五十嵐 大登、TouchStar 並木 優祐、東北大学 高橋 哲史、昆陽 雅司
- 3E5-20 自己修復ポリマーを用いた再構成可能な触覚デバイス
大阪大学 ○福田 周充、大阪大学 基礎工学研究科 機能創成専攻 助教 石塚 裕己、大阪大学 大学院基礎工学研究科 機能創成専攻 生体工学領域 講師 坂上 友介、大阪大学 大学院基礎工学研究科 機能創成専攻 生体工学領域 教授 大城 理
- 3E5-21 空中超音波触覚ディスプレイにおけるグレーティングローブ低減のためのランダム開口マスク
東京大学 ○板東 大雅、岩渕 風太、鈴木 風、牧野 泰才、篠田 裕之
- 3E5-22 顔面における空中超音波触覚と視覚の空間的同期に関する知覚閾値の測定
東京大学大学院新領域創成科学研究科複雑理工学専攻 ○徳永 大翔、岩渕 風太、曾明 然、鈴木 風、神垣 貴晶、牧野 泰才、篠田 裕之
- 3E5-23 光学式触力覚センサの改良とアプリケーションへの適用に関する研究
福山大学 ○伍賀 正典、松本 佳文

13:55～14:25：スポットライトセッション

OS31：農業システム、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） 司会：築地原里樹（福井大学）

3A6-01 敵対の立体形状に基づいた進行方向経路決定による移動ロボットの敵上自律走行

富山県立大学 ○山田 晃誠、澤井 圭、大倉 裕貴、小柳 健一、増田 寛之、李 豊羽、Almassri Ahmed

3A6-02 ハーベスター伴走トラックサポートシステム のための 3D-LiDAR 情報からのトラック認識と位置・姿勢推定法 およびシミュレーターによる最適設計

北見工業大学 ○大坂 周平、星野 洋平、楊 亮亮、平林 怜頼

3A6-03 Magnetic artificial shark skin for low-energy systems

ICAM ○Gouzenes Mael、ESEO Desjours Amine、大阪大学 多田隈 建二郎、山形大学 Galipon Josephine

3A6-04 ウンシュウミカン自動収穫ロボットの開発

大阪工業大学 ○内田 貴裕、矢頭 朋貴、矢作 律己、野田 哲男

3A6-05 小型農業ロボットのための水陸両用プラットフォームの開発

東京農工大学 ○源田谷 遥斗、帖佐 直

3A6-06 農業機械に対するロバスト経路追従のための MEC 構成

熊本大学 ○岩井 廉太朗、栗田 望稔、岡島 寛

3A6-07 小型軽量なトマト収穫機構のモジュール化

長崎総合科学大学 ○堀川 達矢、森 柔磨、檀 朝暉、李 慧貞、佐藤 雅紀、福岡工業大学 横田 諭

3A6-08 分散圃場における複数台農機の多日程巡回収穫計画

東京電機大学 ○シイ、釜道 紀浩

3A6-09 農業分野における深層学習のための合成データの生成と実環境への適用手法の提案

長崎総合科学大学 ○檀 朝暉、佐藤 雅紀、長崎農林技術開発センター 小川内 瑠魁、田崎 里歩

3A6-10 ウンシュウミカン自動収穫ロボットの開発

大阪工業大学 ○矢作 律己、内田 貴裕、矢頭 朋貴、野田 哲男

3A6-11 ウメ樹の三次元点群データとスケルトンを用いた MR 剪定教示システム

福井大学 ○三間 大輝、築地原 里樹、高橋 泰岳

3A6-12 中山間地域における小規模農地向け草刈りロボット試作機の製作と基礎検証

東京科学大学 ○佐橋 大地、高橋 秀治

3A6-13 都市型小規模農業管理ロボットシステムの制御設計に関する基礎研究

東京科学大学 ○上原 隆彰、高橋 秀治

3A6-14 下葉処理エンドエフェクタにおける回転切断機構の高度化研究

東京科学大学 ○金子 智亮、高橋 秀治、農業・食品産業技術総合研究機構 深津 時広、東京科学大学 山浦 弘

3A6-15 環境情報マッピングをめざしたウェアラブルセンサ搭載農作業靴の自己位置推定に関する基礎研究

東京科学大学 ○吉田 光佑、高橋 秀治

13:55～14:25：スポットライトセッション

OS66：スポーツ応用システム

司会：池田 篤俊（近畿大学）

3B6-01 ブラインドサッカー競技者の空間認知能力に関する研究

早稲田大学 ○落合 祐太、辻 歩、国立スポーツ科学センター 相原 伸平、早稲田大学 岩田 浩康

3B6-02 後方からのLiDAR点群による疾走動作の前傾角度推定

青山学院大学 ○松下 遼平、明治大学 伊丹 琢

3B6-03 野球における姿勢推定モデルを用いたプロ選手とアマチュア選手の内野守備動作の分類

北海道大学 ○江本 健太、田村 康将、山本 雅人

3B6-04 車椅子卓球ラリー中の返球成否に伴う筋電図の解析

東京大学 ○明石 直也、安 瑛、菊地 謙、伊賀上 卓也、濱田 裕幸、千葉工業大学 入江 清、九州大学 西川 錠、順天堂大学 北原 エリ子、松田 雅弘、東京大学 山下 淳

3B6-05 インステップキック動作における支持脚・体幹・蹴り脚の力学的エネルギーフロー

大阪大学 ○山田 青輝、平井 宏明、古堅 功将、寺田 怜平、井出 陽、堀内 崇希、原 悠鷹、大阪電気通信大学、大阪大学 松居 和寛、大阪大学 森 佳樹、西川 敦、Massachusetts Institute of Technology Krebs Hermano Igo

3B6-06 人工筋による運動アシスト機能を備えた体操支援アプリの開発と検証

広島大学 ○河辺 旺佳、栗田 雄一

3B6-07 運動中のもうひと頑張りを引き出すことを目的とした応援システムの開発

近畿大学 ○岡本 和花、池田 篤俊

3B6-08 個人最適な熟達支援のためのVAEを用いた運動スキル・スタイル分離モデルの提案

東京電機大学 ○田原 駿、佐々木 元気、五十嵐 洋

3B6-09 マルチボディダイナミクスと機械学習を用いたゴルフスイングの解析

福岡大学大学院 ○米安 哲史、二嶋 岳大、白根 光樹、尾崎 太一、真崎 裕大、福岡大学 岩村 誠人

3B6-10 映像に基づく運動体感の自動生成に関する研究

東北大学 ○赤井 嶽真、高橋 哲史、昆陽 雅司

3B6-11 複数パックの衝突を考慮したエアホッケーロボットの位相分離制御

千葉大学 ○福田 龍之介、新崎 広人、小栗 爽楽、並木 明夫

3B6-12 スポーツクライミングの動作・力情報可視化システム ClimbViS 開発

九州大学 ○仲道 智郎、九州大学、国立スポーツ科学センター 河村 晃宏、国立スポーツ科学センター 相原 伸平、九州大学 倉爪 亮

3B6-13 スポーツクライミングのスピード種目におけるセンサ内蔵型ホールド負荷計測システム

九州大学 ○新谷 拓海、九州大学、国立スポーツ科学センター 河村 晃宏、国立スポーツ科学センター 相原 伸平、九州大学 倉爪 亮

3B6-14 単眼カメラによるカヌー競技におけるパドル姿勢の推定

東京理科大学 ○竹村 将吾、北野 敬祐、日本スポーツ振興センター 本間 洋樹、日本体育大学 菊池 直樹、東京理科大学 橋本 卓弥

3B6-15 カーリングのスウェーピング動作とブラシパッドの評価に関する研究

信州大学 ○古川 萌乃、神奈川大学 /JISS 曽根 忠瑛、JISS 相原 伸平、北見工業大学 /JISS 桧井 文人、信州大学 河村 隆

13:55～14:25：スポットライトセッション

OS30：フレキシビリティを含む技術を核とした人ととのインテグレーション

司会：山田 啓介（関西大学）

- 3C6-01 遠隔地での観測地震動から予測した到達予想波を用いた構造物の最適予見制御
京都工芸繊維大学 ○川村 駿平、三浦 奈々子、増田 新、平賀 元彰

- 3C6-02 地震動の周波数特性を用いた1質点系モデルによる高層免震建物のセミアクティブ制御
Kyoto Institute of Technology ○波多野 大地、三浦 奈々子、増田 新、平賀 元彰

- 3C6-03 地震時におけるキャスタ機器の転倒防止および移動量低減を目的としたブレーキ制御
Kyoto Institute of Technology ○野辺 圭一郎、三浦 奈々子、増田 新、平賀 元彰

- 3C6-04 軟弱地盤上におけるばね式跳躍機構のエネルギー効率向上
東京農工大学 ○赤須 亮太、牧野 莉央、前田 孝雄

- 3C6-05 硬さの異なるTPU製モジュールでソールを調整可能なサンダル
大阪工業大学 ○熊谷 亮太、吉川 雅博

- 3C6-06 2リンク剛体-柔軟マニピュレータのパラメータ変動に対応した軌道計画法
旭川高専 ○大平 雅人、阿部 晶

- 3C6-07 閉口と開口の減衰付きサイドブランチを用いた一次元音響管の消音
関西大学 ○乃一 斗伊、山田 啓介

- 3C6-08 動的粘弾性を考慮した積層材を有するヒステリシス減衰型動吸振器
京都工芸繊維大学院 ○岡田 尚也、京都工芸繊維大学 三浦 奈々子、小野 裕之、増田 新、平賀 元彰

- 3C6-09 [Keynote] 本態性振戦の抑制のためのQ学習アクティブ動吸振器
豊橋技術科学大学 ○田尻 大樹、豊橋技術科学大学大学院 勝眞 大空、豊橋技術科学大学 河村 庄造、久留米工業高等専門学校 原楨 真也、佐藤 理央、金沢大学 小松崎 俊彦

13:55～14:25：スポットライトセッション

OS36：移動ロボット機構

司会：多田隈 建二郎（大阪大学）

- 3D6-01** 2足モードと3輪独立操舵モード間の形態変化を可能にするワイヤ差動操舵足首関節を有するトランスフォームロボットの設計開発
東京大学 ○平井 仁、平岡 拓真、多田 翔海、真壁 佑、小島 邦生、岡田 慧
- 3D6-02** らせん溝付きメカナムホイールの開発
福島高専 ○根本 陽介、小林 京瑚、野田 幸矢
- 3D6-03** 月面環境における滑り抑制を考慮した跳躍型小型月面探査ロボットの開発
大阪工業大学 ○足谷 祥吾、谷口 浩成、岡 由輝
- 3D6-04** 重力方向分離駆動を用いた四脚歩行エンターテインメントロボットの開発
東京科学大学 ○森脇 幸一郎、有賀 嵩絃、埼玉大学 稲島 竜一、金沢工業大学 土居 隆宏、東京科学大学 遠藤 玄
- 3D6-05** U字吊り式円柱昇降ロボットの立木昇降に向けた改良
福島大学 ○武田 匠、高橋 隆行
- 3D6-06** 異なる発泡材料を用いたイモムシ型ソフトロボットの移動性能の比較評価
明治大学 ○山口 さくら、新山 龍馬
- 3D6-07** 大口径配管検査のための円周状にブラシを有する軽量な移動ロボットの開発
中央大学 ○廣本 果南、伊藤 文臣、中村 太郎
- 3D6-08** 水陸両用ロボットに有する3次元推力偏向機構の提案
愛知工業大学 ○丸山 裕介、内田 敬久
- 3D6-09** 球体移動機構における外機構と内機構を併用した加速性能の向上について
千葉工業大学 機械電子創成工学科 ○大谷 梨恭、千葉工業大学 機械電子創成工学専攻 大橋 一輝、金澤 巧実、千葉工業大学 機械電子創成工学科 鄭 楷、中川 尚真、新井 浩志
- 3D6-10** 単一モータで駆動可能な回転・捻転移動機構の開発
龍谷大学 ○岩井 大希、永瀬 純也
- 3D6-11** ローラーウォーカーに関する研究
Science Tokyo ○伊藤 春那、大久保 曜史、有賀 嵩絃、遠藤 玄
- 3D6-12** 振動を利用した月・惑星地中探査ロボットにおけるレゴリスシミュレントへの振動付与時の地盤反力の変化の調査
新潟大学 ○渡邊 智洋、芝浦工業大学 飯塚 浩二郎
- 3D6-13** チュープ型インフレータブル脚の剛性調整に関する検討
明治大学 ○山口 誠太、新山 龍馬
- 3D6-14** 車輪脚移動ロボットの車輪脚スクープ剛性が障害走破に及ぼす影響
愛知工業大学 ○曾我 賢紀、奥川 雅之
- 3D6-15** 振動を推進力源とする小型移動ロボットの無線計測機能の実装
日本工業大学大学院 ○長谷川 慶温、日本工業大学 柳橋 康博
- 3D6-16** 壁面移動ロボットのための圧電マイクロブロアを用いた吸着機構の開発
日本工業大学大学院 ○宮川 義輝、日本工業大学 柳橋 康博
- 3D6-17** テオ・ヤンセン機構を用いた壁面吸着4脚ロボットのための3点接地歩行の提案
大坂工業大学 ○大町 晶良、堀川 紘希、野田 哲男
- 3D6-18** 軟弱斜面におけるクローラ機構の障害物乗越え性能に対する前進・後進サイクルの影響評価
芝浦工業大学 ○谷島 諒丞
- 3D6-19** 重心移動による姿勢制御を目的としたロープ移動ロボットの開発
神奈川大学 ○廣野 風人、江上 正
- 3D6-20** Stiffness Distribution Aware Deformable Object Grasp Planning with Dexterous Hand
The University of Osaka ○Fu Chenfeng、The University of Osaka / The National Institute of Advanced Industrial Science and Technology Harada Kensuke
- 3D6-21** 履帯張力制御が履帯型車両の牽引走行性能に与える影響
千葉工業大学 ○佐藤 潤耶、太田 祐介
- 3D6-22** 繊毛を使用した振動型推進機構と回転頭角型推進機構のハイブリッド推進方式を有する管内探査用移動ロボットの開発
山形大学 ○馬場 智之、多田隈 理一郎
- 3D6-23** 多関節ロボットの垂直上昇動作のための運動生成
東京大学 ○岡田 侑大、山川 雄司
- 3D6-24** 天井面移動ロボット Mobile Module の高速・安定移動に向けた構造提案
立命館大学 ○藤井 愛奈、清水 郁博、細田 侑也、李 周浩
- 3D6-25** 径可変車輪を用いたローバーの姿勢制御
神奈川大 ○大津 夏生、江上 正

12月12日（金）

E室（3E6）第6スロット

13:55～14:25：スポットライトセッション

OS35：触覚・力覚（8）

司会：佐藤 克成（奈良女子大学）

3E6-01 [Keynote] クロスモーダル効果を活用した簡易なデバイスによる風覚提示

Diver-X 株式会社 ○伊東 健一