

9:30 ~ 10:15 : スポットライトセッション

OS22: 人間機械共存システムの操作支援制御技術 (1) 司会: 上野 祐樹 (東京工科大学)、稲葉 毅 (東海大学)

- 1A1-01 医用機器の環境試験無人化に向けたロボット遠隔操作システムの試作
日立製作所 ○金井 嘉毅、柴田 亨、日立ハイテク 鈴木 崇浩、村山 駿太、立村 啓樹
- 1A1-02 リーダーフォロワーシステムにおける位置制御系と力制御系を最適融合したバイラテラル制御
群馬工業高等専門学校 ○松永 幸都、絹川 大輔、剣持 和歩、平社 信人
- 1A1-03 構造化 H ∞ 制御器による通信遅延を含む双方向遠隔操作システムの実機実装性改善
東京電機大学 ○伊達 太郎、汐月 哲夫
- 1A1-04 データ駆動型制御器調整法のむだ時間を含む一次遅れ系への実装
東京電機大学 ○岩下 泰輝、汐月 哲夫
- 1A1-05 リカレントニューラルネットワークに基づく位置決めタスク時の人間の動作モデルの閉ループ同定
東京電機大学 ○関 涼夏、石川 潤
- 1A1-06 圧力分布センサを搭載した腕部用装着型ロボットにおける MPC を用いた接触力分布制御
名古屋大学 ○正岡 真一、舟洞 佑記、道木 慎二、株式会社エヌエスアイテクス 広津 鉄平
- 1A1-07 車速予測モデル設計及びモデル予測制御による HEV 車の燃費評価
東京電機大学 ○石橋 凌、日高 浩一
- 1A1-08 CycleGAN による車の形状変換
大阪工業大学 ○中嶋 輝、小林 裕之
- 1A1-09 Evaluation of the Human-Machine Interactive Learning Operation System and the Seating System of the Hands-free Mobility
The University of Tokyo ○Chan Chitao, Tokyo Institute of Technology Sugahara Yusuke, The University of Tokyo Nihei Misato
- 1A1-10 ROV 操縦のためのシステムによるセンサ認識信頼度呈示を介した HSC 強度調整インタフェース
奈良先端科学技術大学院大学 ○佐藤 瑛人、織田 泰彰、龍谷大学 坂上 憲光、奈良先端科学技術大学院大学 和田 隆広
- 1A1-11 階段降下における外骨格型アシスト装置を用いた粘性制御による膝関節アシスト
中央大学 ○下田 祐輔、杉野 智孝、奥井 学、西濱 里英、中村 太郎
- 1A1-12 人協働ロボットのダイレクトティーチングにおける経路平滑化
東海大学 ○石 浩田、稲葉 毅

10:35 ~ 11:20 : インタラクティブセッション



9:30 ~ 10:15 : スポットライトセッション

OS25: 移動ロボット (1)

司会 : 富沢 哲雄 (東京工業高等専門学校)

- 1B1-01 二輪脚倒立振り子型ロボットにおける膝関節制御の導入による不整地走破性および安定性の向上
東北大学 ○利根川 太、杵澤 京、大脇 大、林部 充宏
- 1B1-02 ワイヤ吊り下げロボットの位置姿勢制御
茨城県産業技術イノベーションセンター ○中山 恵介、平間 毅、吉田 英晴、富田 洋文、小松 優陽、行武 栄太郎
- 1B1-03 非ホロノミック移動ロボットのフィードバック安定化可能な状態空間の自律的生成
静岡大学 ○松浦 太星、小林 祐一
- 1B1-04 視覚と行動の end-to-end 学習により経路追従行動をオンラインで模倣する手法の提案
千葉工業大学 ○今井 悠月、落合 拓海、白須 和暉、上田 隆一、林原 靖男
- 1B1-05 仮想空間での様々なノイズ・外乱におけるロボットナビゲーション性能の調査と物理空間での検証
株式会社 FSK ○穴澤 剛士、会津大学 渡部 有隆、成瀬 継太郎
- 1B1-06 深層強化学習法を用いた船舶の誘導制御システムの検討
東京海洋大学 ○遠藤 大基、岡崎 忠胤
- 1B1-07 三輪操舵車両の狭隘路旋回技術の開発
三菱重工業株式会社 ○奥田 智也、川部 満久
- 1B1-08 A* と Frontier-based exploration strategy の統合による未知領域でのゴール地点探索精度向上と効率的な環境マッピング
岩手大学 ○Ahmed Rubel、三好 扶、花原 和之
- 1B1-09 トルク制御型四脚ロボットにおける損傷リスクの予測手法の検討
北海道立総合研究機構 ○伊藤 壮生、浦池 隆文
- 1B1-10 センサ性能を考慮した二輪移動ロボット群の持続被覆制御
東京都立大学 ○石原 隆平、児島 晃
- 1B1-11 電車を利用する工場間の遠隔操作搬送ロボットの開発
茨城大学 ○平津 大河、城間 直司、矢木 啓介、金子 和暉、小貫 哲平、三菱重工業株式会社 泉 岳志、今野 晋也
- 1B1-12 深層強化学習ベースの自律走行システムにおける走行環境に応じた行動モデル選択の有効性の検証
明治大学 ○湯浅 連、森岡 一幸
- 1B1-13 経路情報を有する QR コードによるポテンシャルマップを利用した移動ロボットのナビゲーション
北陸先端科学技術大学院大学 ○石川 敬太、池 勇動

10:35 ~ 11:20 : インタラクティブセッション



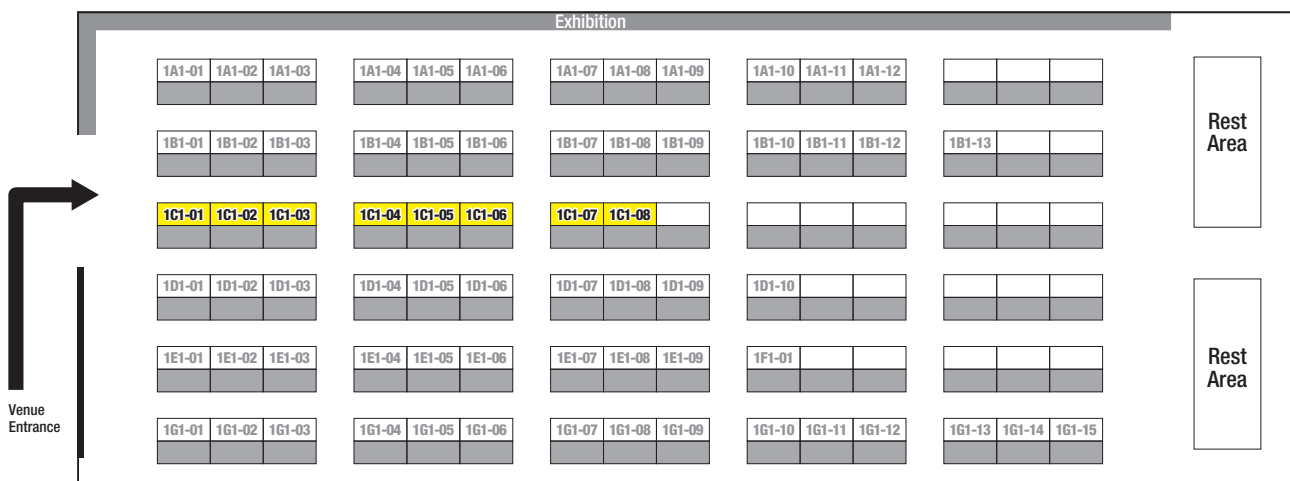
9:30 ~ 10:15 : スポットライトセッション

OS49: 性能評価とロボット・ドローンイノベーション (1)

司会 : 大金 一二 (新潟工科大学)、木村 哲也 (長岡技術科学大学)

- 1C1-01 サービスロボット AI 性能基準の検討 - 第3報 -
国立研究開発法人産業技術総合研究所 ○藤原 清司、パナソニックホールディングス株式会社 岡本 球夫、株式会社 Octa Robotics 鍋島 厚太、パナソニックホールディングス株式会社 是兼 慎也、国立研究開発法人産業技術総合研究所 中坊 嘉宏
- 1C1-02 タスクベースの性能評価による狭隘空間を飛行するドローンの定量的性能評価に関する研究
新潟工科大学 ○大金 一二
- 1C1-03 ドローンが飛行する空間の定量的難易度評価に関する研究
新潟工科大学 ○佐野 佑太、大谷 健太、金子 瑛一郎、太田 侑杏、大金 一二
- 1C1-04 非定常な流れ場を飛行するドローンの性能評価に関する研究
新潟工科大学 ○金子 瑛一郎、大谷 健太、太田 侑杏、佐野 佑太、(株) 日本風洞製作所 水城 勝也、新潟工科大学 大金 一二
- 1C1-05 狭隘空間における小型 UAS の飛行制御性能の評価方法の開発
日本原子力研究開発機構 ○山田 大地、青木 勇斗、鈴木 壮一郎、伊藤 倫太郎、川端 邦明
- 1C1-06 ガントリークレーンの非常制動時の運転室挙動に関するシミュレータの基盤開発
長岡技術科学大学大学院工学研究科 ○森本 開、長岡技術科学大学 高橋 憲吾、阿部 雅二郎、木村 哲也
- 1C1-07 遠隔操縦型移動作業ロボットにおける ROS1-ROS2 移行の課題の実験的検討
長岡技術科学大学 ○竹内 系太郎、木村 哲也、長谷川 晴基
- 1C1-08 介護施設の避難訓練のためのリモート訓練システムの開発
長岡技術科学大学 ○根来 良如、木村 哲也、北條 理恵子

10:35 ~ 11:20 : インタラクティブセッション

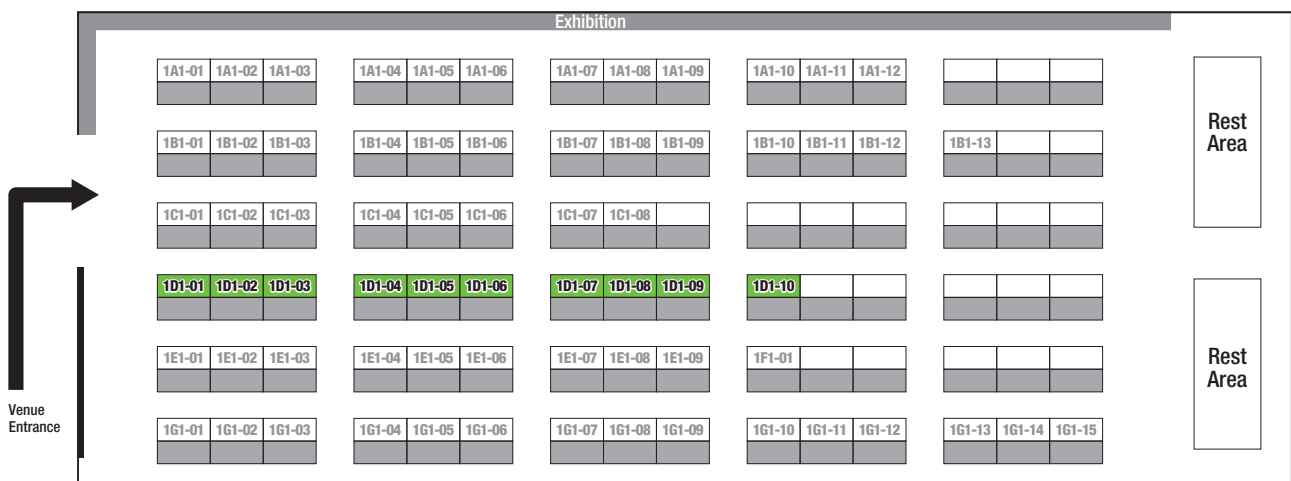


9:30 ~ 10:15 : スポットライトセッション

OS48: 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」(1)
司会: 永谷 圭司 (東京大学)

- 1D1-01 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
東京大学 ○永谷 圭司
- 1D1-02 複数台レトロフィット建機を用いた土砂運搬デモンストレーション
成蹊大学 ○稲川 正浩、川辺 知人、竹囲 年延、大阪大学 末岡 裕一郎、土木研究所 遠藤 大輔、東京大学 浅間 一、九州大学 谷口 寿俊、三谷 泰浩、東京大学 永谷 圭司
- 1D1-03 履帯型掘削ロボット “Antler” の開発
大阪大学 ○片山 貴仁、角田 祐輔、浪花 啓右、伊東 和輝、大須賀 公一
- 1D1-04 双胴柔軟クローラ型ロボット “d-FlexCraw” の三次元姿勢取得と可視化
大阪大学 ○建部 俊介、近藤 翔太、伊東 和輝、浪花 啓右、角田 祐輔、岡山理科大学 衣笠 哲也、大阪大学 大須賀 公一
- 1D1-05 水を喰らって自己の構造体にする対河道閉塞用水排除ロボット “i-CentiPot-Aqua” の提案
大阪大学 ○山本 誠也、伊東 和輝、角田 祐輔、浪花 啓右、大須賀 公一
- 1D1-06 徹底的に立ち往生しないことを目指した移動機構 超多球面脚モジュールロボット :K3(KyuKyaKu) の平面構成走行
大阪大学 ○浪花 啓右、伊東 和輝、杉本 靖博、角田 祐輔、大須賀 公一
- 1D1-07 蔓型パワーソフトグリッパーによる配管理設模擬実験
東京工業大学 ○児玉 大翔、難波江 裕之、鈴森 康一
- 1D1-08 化学繊維ロープを用いた協働リールユニット” ReelBot” の開発
東京工業大学 ○島津 裕貴、難波江 裕之、鈴森 康一、遠藤 玄
- 1D1-09 協働 AI ロボット Cafe の開発と精密作業の実証検討
ヤンマーホールディングス株式会社 ○揉井 雅紀、平松 敏史、才木 みゆき、原 直裕、山田 正樹、杉浦 恒
- 1D1-10 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 前田 龍一、○高野 智也、松本 耕平、中嶋 一斗、倉爪 亮

10:35 ~ 11:20 : インタラクティブセッション



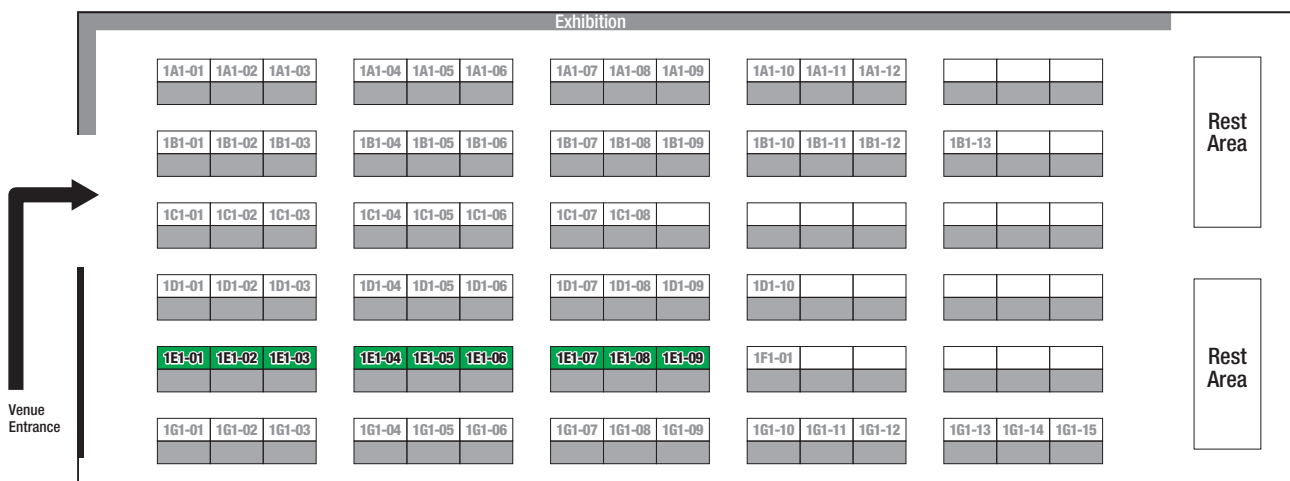
9:30 ~ 10:15 : スポットライトセッション

OS33: 受動歩行の新展開 (1)

司会：原田 祐志 (愛知工業大学)

- 1E1-01 境界値問題への帰着による歩行の周期解の導出
近畿大学 ○岩谷 靖、岡山理科大学 衣笠 哲也
- 1E1-02 股関節剛性を有する二足歩行系の上体運動方向と姿勢角に基づく歩容解析
防衛大学校 ○本城 豊之
- 1E1-03 4本の剛体フレームと8本の粘弾性要素により形成される柔軟なリムレスホイールの受動歩行解析
北陸先端科学技術大学院大学 ○浅野 文彦、向 宇軒
- 1E1-04 2台の駆動力付き十字型フレームと8本の粘弾性要素により形成される脚移動ロボットの高速準受動歩行
北陸先端科学技術大学院大学 ○浅野 文彦、向 宇軒
- 1E1-05 伸縮脚をもつX字型2脚ロボットの歩容生成と制御
北陸先端大 浅野 文彦、○瀬戸口 大樹、小森 幹斗、立命館大学 鄭 彦秋
- 1E1-06 伸縮脚をもつX字型2脚ロボットの歩容生成と制御
北陸先端大 浅野 文彦、○小森 幹斗、瀬戸口 大樹、立命館大学 鄭 彦秋
- 1E1-07 能動的な揺動質量をもつリムレスホイールの歩行解析
立命館大学 ○多田 樹央、顔 聡、徳田 功
- 1E1-08 能動的な揺動質量をもつリムレスホイール型歩行ロボットの実機開発
立命館大学 顔 聡、○小西 崇太、伊藤 甲斐、多田 樹央、徳田 功
- 1E1-09 バランスロイドでの振動周期モデルと簡易受動歩行機の歩行周期の比較
福岡工業大学 ○新 伊織、兵頭 和幸

10:35 ~ 11:20 : インタラクティブセッション



12月14日 (木)

F室 (1F1) 第1スロット

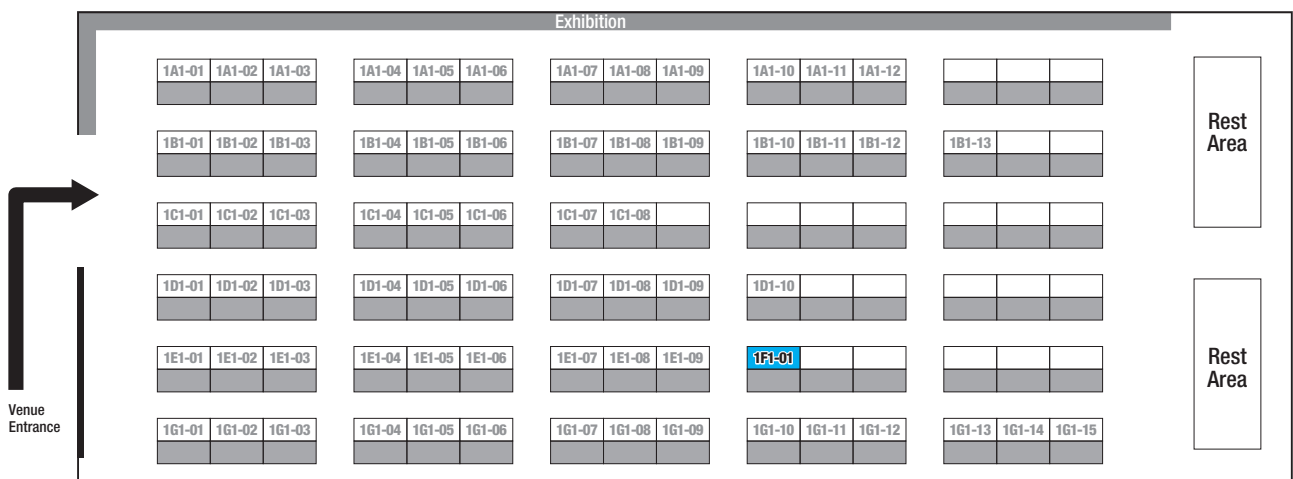
9:30 ~ 10:15 : スポットライトセッション

OS17: ロボットのための通信 (1)

司会: 澤井 圭 (富山県立大学)

1F1-01 [Keynote] ロボット通信への新しい無線技術の導入
工学院大学 ○羽田 靖史

10:35 ~ 11:20 : インタラクティブセッション



9:30 ~ 10:15 : スポットライトセッション

OS24: 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)

- 1G1-01 高速ビジョンシステムを用いたマイクロ視点での高速振動オブジェクトのリアルタイム追跡と鮮明画像取得
東京大学/パーソルクロステクノロジー株式会社 ○米津 真之介、東京大学 山川 雄司
- 1G1-02 RGB カメラによる物体姿勢推定を用いた7自由度ロボットアームの到達把持運動の自動制御法の開発
電気通信大学 ○白 書霊、郭 家振、姜 銀来、横井 浩史、東郷 俊太
- 1G1-03 高速カメラを用いた外部振動に対する人体の挙動可視化システム
広島大学 ○森 当麻、王 飛躍、島崎 航平、石井 抱
- 1G1-04 蛍光 AR マーカによる 6DoF データセットの自動アノテーション
金沢工業大学 ○川隅 蓮、出村 公成
- 1G1-05 ゴルフ中継用ロボティクス制作システムの検討
NHK 財団 ○加藤 大一郎、三ッ峰 秀樹、NHK 放送技術研究所 久富 健介、三須 俊枝
- 1G1-06 イベントカメラを用いたリアルタイム直線トラッキング
立命館大学 ○朱 少卿、下ノ村 和弘
- 1G1-07 Actuated spherical microscope stage for omnidirectional vision
ESEO Bordier Aymeric, Duby Maxime, 山形大学 Selvamuthu Moses Gladson, Imaizumi Masashi, Tadakuma Riichiro, 東北大学 Tadakuma Kenjiro, 山形大学 ○Galipon Josephine
- 1G1-08 再伝播する漏れ全反射の物理モデルを用いた接触位置推定
東海大学 ○ワッタナパリントン ラッチャノン、竹村 憲太郎
- 1G1-09 照明変化に頑健な虹彩を基準としたモデルベース視線計測
東海大学 ○田中 凱、竹村 憲太郎
- 1G1-10 シニアカーにおける画像ベースでの路面障害物検知システム
甲南大学 ○芦川 凜空、張 伯聞、田中 雅博
- 1G1-11 画像認識による自動販売機の状態検知に関する研究
岐阜大学 ○大門 明日香、富士電機株式会社 堀口 剛史、神谷 圭亮、岐阜大学 上木 諭、池田 貴公、山田 宏尚
- 1G1-12 多眼視覚を備えたハンドアームによる移動物体の運動推定
千葉大学 ○寺門 宏規、並木 明夫
- 1G1-13 爪を備えたロボット指のための触覚画像センサ
立命館大学 ○宮崎 雅大、周 昊、下ノ村 和弘
- 1G1-14 両眼角膜イメージングによる3次元注視点の誤差評価
東海大学 ○河上 奈月、竹村 憲太郎
- 1G1-15 Instant-ngp による複数カメラのキャリブレーション
北九州市立大学 ○谷口 右京、西田 健

10:35 ~ 11:20 : インタラクティブセッション



OS37:【口頭講演】RT ミドルウェアコンテスト 2023（1）

司会：大原 賢一（名城大学）、安藤 慶昭（産業技術総合研究所）

1H1-01 コミュニケーションロボットを用いた音声対話に基づく Web ブラウザ制御システム

甲南大学 ○谷川 創太郎、筒井 大翔、山 泰斗、北村 達也、梅谷 智弘

1H1-02 Lidar を用いた洞窟 3 次元測量システムの RT コンポーネント開発

うきぐもケイビングクラブ 藤井 雄基、岡山大学 ○戸田 雄一郎

1H1-03 異種ミドルウェアの連携を可能にした統合管理・運用フレームワーク

名城大学 ○加藤 美沙、鈴木 麻友、大原 賢一

10:35 ~ 11:20 : スポットライトセッション

OS63: ロボット・セラピー・システム

司会：板井 志郎 (広島工業大学)

- 1B2-01 感情誘起支援型リハビリテーションロボットの印象評価
拓殖大学 ○朱 淵超、岡野 太河、西川 佳男、香川 美仁、アルバレス ハイメ
- 1B2-02 ロボット・セラピー実施記録アプリの開発
東京都立大学 ○鄭 晨燕、和田 一義、山内 舜、井上 薫、下村 芳樹
- 1B2-03 衣装で飾られた 3D 印刷型真空駆動アクチュエータによるクラゲを模倣した遊泳美の探求
山形大学 ○阿部 壮真、小川 純、共立女子大学 松岡 沙織、山形大学 渡邊 洋輔、シプリ エムディ ナヒン イスラム、古川 英光
- 1B2-04 ゲルクラゲの傘形状に依存した遊泳軌道の解析
山形大学 ○茅原 琢斗、小林 竜也、シプリ エムディ ナヒン イスラム、渡邊 洋輔、小川 純、古川 英光

11:40 ~ 12:25 : インタラクティブセッション



10:35 ~ 11:20 : スポットライトセッション

OS34: スワームシステム

司会：倉林 大輔 (東京工業大学)

- 1F2-01 大規模言語モデルを用いた群システムにおける想定外対応の実機検証
大阪大学 ○加藤 佑基、吉田 尚弘、木村 魁斗、末岡 裕一郎、大須賀 公一、近畿大学 / 東京大学 筑紫 彰太、東京大学 谷島 諒丞、永谷 圭司、浅間 一
- 1F2-02 ヒヒの性別年齢属性による行動差を反映した陣形形成モデルの提案
琉球大学 ○本間 野々花、松本 晶子、國田 樹
- 1F2-03 ヤスデの歩行に内在する脚と胴体の協調制御原理
東北大学 ○山一 竜光、杉山 悠聖、安井 浩太郎、広島大学 小林 亮、東北大学 石黒 章夫
- 1F2-04 マルチシェパリングにおけるエージェント間の相互作用が群れ制御にもたらす影響
琉球大学 ○仲田 圭吾、松本 晶子、國田 樹
- 1F2-05 群ロボットによる受動車輪を持つ物体のリーダーフォロワー型協調運搬
京都大学 ○深尾 優斗、遠藤 孝浩、大阪工業大学 松野 文俊、三菱電機 森本 貴景、清水 智壮、水野 大輔
- 1F2-06 充電のための移動を考慮した群ロボットの2重連結性制御実験
和歌山高専 ○岩崎 碧、村山 暢
- 1F2-07 群ロボットの長時間運用を考慮した充電器割当制御手法
和歌山高専 ○今村 爽、村山 暢
- 1F2-08 群ロボットにおける外界センサが故障したロボットの協調移動
和歌山高専 ○山本 修平、村山 暢
- 1F2-09 実機ロボティック・スワームを志向したセンサ情報の選択と処理に関する研究
福山大学 ○村上 力丸、伍賀 正典
- 1F2-10 不特定数ターゲット捕捉のための他者意図推定機構を備えたマルチエージェントシステムの提案
北海道大学 ○池野 圭、野口 渉、山本 雅人
- 1F2-11 単純な群ロボットによる空間構造形成
東北学院大学 ○菅原 研、小野寺 継大、齋藤 好汰
- 1F2-12 群ロボットでの制御バリア関数を用いた衝突回避導入時における Particle Swarm Optimization の探索性能改善
東京工業大学 ○越中 博己、折金 悠生、檀 隼人、倉林 大輔
- 1F2-13 個性模倣と自己学習を備えたマルチエージェントによる不確かなターゲット群の適応誘導システム
東京電機大学 ○小林 虎太郎、渡辺 亮、五十嵐 洋
- 1F2-14 未踏環境における小型群ロボット探査のための確率的存在密度分布の検討
中央大学 ○泉 清久、坂本 康輔、東京農工大学 前田 孝雄、中央大学 國井 康晴
- 1F2-15 行動決定優先度を考慮したマルチエージェントの系列的協調行動生成
東京大学 ○山下 佳威、小松 廉、永谷 圭司、浅間 一、安琪、山下 淳

11:40 ~ 12:25 : インタラクティブセッション

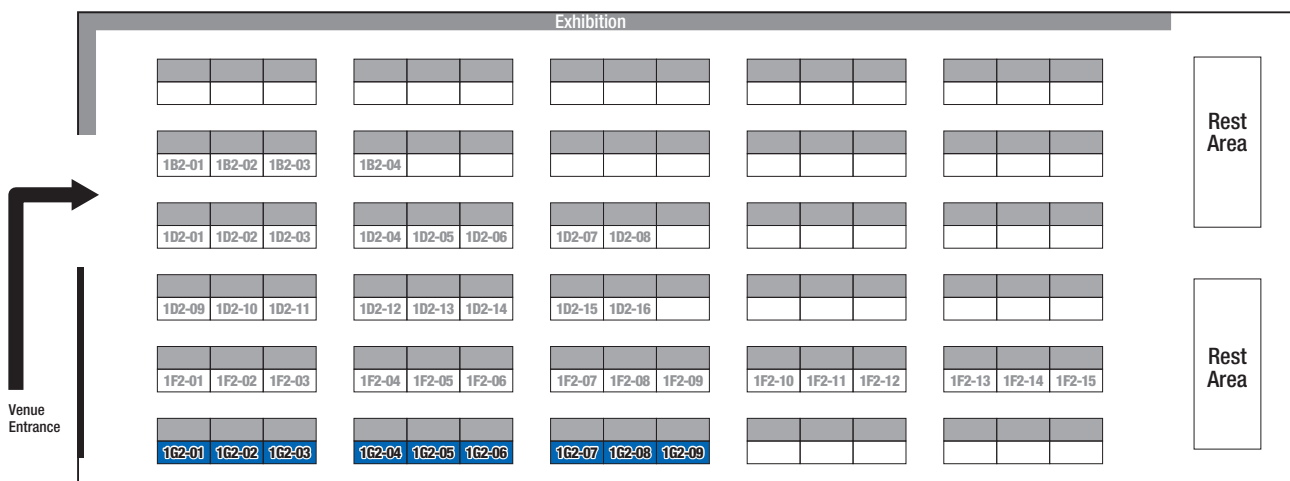


10:35 ~ 11:20 : スポットライトセッション

OS32: バイオミメティック知能とロボット (1) 司会 : 泉 清高 (佐賀大学)、野中 摂護 (津山工業高等専門学校)

- 1G2-01 多次元センシングデバイスの信号位相差に基づく匂い方向の推定
東京工業大学 ○小川 登司、Luong Dug Nhat、国立情報学研究所 志垣 俊介、東京工業大学 檀 隼人、倉林 大輔
- 1G2-02 障害物領域における逆強化学習を用いたカイコガの匂い源探索戦略の抽出
東京工業大学 ○渡辺 椋太、Nhat Luong Duc、国立情報学研究所 志垣 俊介、東京工業大学 檀 隼人、倉林 大輔
- 1G2-03 生理応答計測と気流可視化を用いた昆虫触角に潜む化学感覚特性の解析
国立情報学研究所 ○志垣 俊介、東京農業大学 丹澤 恭平、櫻井 健志
- 1G2-04 人間の腸を模した蠕動運動型混合搬送装置の自律分散制御による運動生成へ向けた初期検討
中央大学 ○足立 凌輔、寺山 伊織、丹野 喬瑛、信州大学 花村 朋樹、梅舘 拓也、中央大学 中村 太郎
- 1G2-05 結合系化学振動子系による周期的摂動の予測
公立はこだて未来大学 ○坂東 紗希、高木 清二、田中 吉太郎、櫻沢 繁
- 1G2-06 歩容遷移のための CPG の結合係数パラメータによる影響の検証
津山高専 ○野中 摂護、堤 俊瑛
- 1G2-07 ワニ類後肢における股関節の内外転自由度を考慮した立位姿勢維持メカニズムの検証
大阪大学 ○木村 魁斗、伊東 和輝、岡山理科大学 衣笠 哲也、市川 美和、大越 司、千葉 謙太郎、奥田 ゆう、大阪大学 杉本 靖博、浪花 啓右、松江工業高等専門学校 中西 大輔、大阪大学 大須賀 公一
- 1G2-08 球体関節を有する筋骨格構造システムにおける筋内力ポテンシャル解析の検討
足利大学 ○越智 裕章、中京大学 木野 仁
- 1G2-09 骨格認識と音響解析の統合による異常事態把握システム構築の課題検討
津山高専 ○浅野 友貴、野中 摂護、明石高専 平野 雅嗣、香川高専 吉岡 崇

11:40 ~ 12:25 : インタラクティブセッション



OS37:【口頭講演】RT ミドルウェアコンテスト 2023 (2)

司会：安藤 慶昭（産業技術総合研究所）、大原 賢一（名城大学）

1H2-01 顔認識を用いた遅刻検出システム

芝浦工業大学附属高等学校 ○高澤 紀花、安藤 ちな、田中 乃愛、郡司 知佳、小林 碧、平井 友梨香、東田 繁洸、芝浦工業大学附属中学高等学校 山岡 佳代、横山 浩司、芝浦工業大学 佐々木 毅

1H2-02 光とCO₂変化に着目した脳を活性化させるためのスマートシステム

芝浦工業大学附属高等学校 ○新 佳幸、小林 秀星、石川 結菜、武藤 我空、望月 友晶、東田 繁洸、芝浦工業大学附属中学高等学校 山岡 佳代、横山 浩司、芝浦工業大学 佐々木 毅

1H2-03 文章要約を用いたタイムスタンプ自動作成システム

芝浦工業大学附属高等学校 ○東田 繁洸、福田 啓太、佐々木 彪雅、芝浦工業大学附属中学高等学校 山岡 佳代、横山 浩司、芝浦工業大学 佐々木 毅

11:40 ~ 12:25 : スポットライトセッション

OS22: 人間機械共存システムの操作支援制御技術 (2) 司会: 内山 直樹 (豊橋技術科学大学)、稲葉 毅 (東海大学)

- 1A3-01 全方位画像による視覚共有システムのための初期位置推定手法の開発
茨城大学 ○高山 周人、城間 直司
- 1A3-02 ビデオシースルーディスプレイを用いた作業訓練支援
産総研 ○岩本 和世
- 1A3-03 視覚/力覚提示によって修飾される人間機械系の機械動特性の変化に伴う人間の適応的運動制御
大阪大学 ○山根 駿、UC Berkeley Kevin Lam、大阪大学 平井 宏明、淡 媛美子、伴 征晃、八島 侑祐、黒木 蓮、松居 和寛、西川 敦、MIT Krebs Hermano, Igo
- 1A3-04 Verification of Safety in Collaborative Robots Using Series Clutch Actuator Joints
WASEDA Uni. ○Guo Han, Yang Yuchen, Kage Yuta, Chen Simiao, Wu Yuxin, Schmitz Alexander, Sugano Shigeki
- 1A3-05 FMCW Radar-Based Robot Arm Motion Safety in Collaborative Control
早稲田大学 ○Chen Simiao, Guo Han, Wu Yuxin, Tomo Tito Pradhono, Somlor Sophon, Schmitz Alexander, Sugano Shigeki
- 1A3-06 自然言語による大学案内ロボットの動作・教示システム
湘南工科大学 ○尾崎 文夫
- 1A3-07 骨格情報を用いた人の腕の動きを模倣するロボットアームの制御手法
東京工科大学 ○吉田 親良、関口 暁宣
- 1A3-08 クレーンの地切り時および搬送時の姿勢制御
豊田工業高等専門学校 ○兼重 明宏、木全 悠斗、佐郷 幸法、山梨大学 内田 輝、野田 善之
- 1A3-09 液体搬送システムにおける衝突時の液面振動抑制
青山学院大学 ○山下 貴仁、金子 泰輔、蛭田 諒、石川 慎一、田崎 良佑
- 1A3-10 重機の転倒防止を目的としたエネルギー安定余裕に基づく操作支援システムの開発
早稲田大学 ○國土 雄也、早稲田大学/東京大学 亀崎 允啓、早稲田大学 飯田 達仁、菅野 重樹
- 1A3-11 凝集体の生成防止を目的とした底部攪拌翼の最適設計
三重大学大学院工学研究科機械工学専攻 ○箱田 倫大、谷口 裕規、三重大学大学院工学研究科システム工学専攻 柴原 陸、三重大学大学院工学研究科機械工学専攻 矢野 賢一、ロート製薬株式会社 長光 陽平、平山 良之
- 1A3-12 パラレルリンク機構を用いた林業用運搬ビークルの荷台水平化制御システムの開発
山梨大学 ○青木 善孝、野田 善之、新東工業株式会社 林 美由希、田名網 克周

13:55 ~ 14:40 : インタラクティブセッション



12月14日 (木)

C室 (1C3) 第3スロット

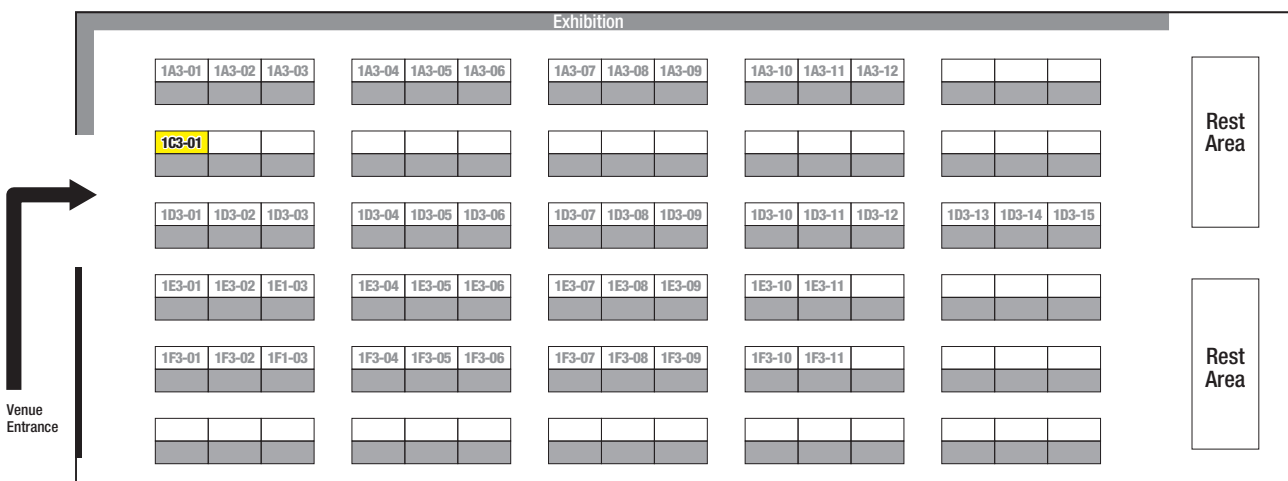
11:40 ~ 12:25 : スポットライトセッション

OS49: 性能評価とロボット・ドローンイノベーション (2)

司会 : 木村 哲也 (長岡技術科学大学)

1C3-01 [Keynote] 福島第一原子力発電所事故のもう一つの教訓
長岡技術科学大学 ○吉澤 厚文

13:55 ~ 14:40 : インタラクティブセッション



11:40 ~ 12:25 : スポットライトセッション

OS48: 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」 (2)
司会: 永谷 圭司 (東京大学)

- 1D3-01 ミッション・レジリエントな月面協働 AI ロボットのためのテラメカニクス解析
九州工業大学 ○日埜 涼太、Casir Ricano Jorge Ruben、湯浅 聡太、孝子 智規、永岡 健司
- 1D3-02 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、松本 耕平、中嶋 一斗、倉爪 亮
- 1D3-03 災害対応における地形計測センサポッドのための広域測距システム
千葉工業大学 ○茂松 勇毅、浅生 俊希、堂前 雅仁、中村 亮、富田 健斗、鈴木 理也、千葉工業大学 / 東京大学 藤井 浩光、東京大学 永谷 圭司
- 1D3-04 天然ダム調査のための UAV で運搬可能な小型水深計測デバイスの改良とフィールド試験
東京大学 ○村本 いづみ、谷島 諒丞、金崎 裕之、永谷 圭司
- 1D3-05 画像処理によるバケット掘削時の土の破壊形状の自動検出およびコーン指数との関係評価
東北大学 ○里見 知昭、谷口 直哉、劉 曉東、高橋 弘
- 1D3-06 軟弱かつ障害物がある斜面におけるクローラ機構の走行性能に関する検討
東京大学 ○谷島 諒丞、永谷 圭司
- 1D3-07 物質点法を用いた土塊の崩壊とブレード掘削シミュレーション
東北大学大学院環境科学研究科 ○劉 曉東、鈴木 涼平、里見 知昭、高橋 弘
- 1D3-08 軟弱地における地盤改良を伴う移動の検討
東北大 ○小島 匠太郎、大野 和則、奈良 貴明
- 1D3-09 バックホウが地形を自動で改変し上げる動作の試行
東北大学 ○黒崎 吉隆、大野 和則、小島 匠太郎、Bezerra Ranulfo、田所 諭

OS20: レスキュー工学 (1) 司会: 佐藤 徳孝 (名古屋工業大学)

- 1D3-10 竜脚類の骨格から着想を得た多関節アーム機構
東北大学 ○栢分 峻汰郎、阿部 一樹、渡辺 将広、多田隈 建二郎、田所 諭
- 1D3-11 ヘビ型ロボットの障害物利用推進における 2 平面間移動シミュレーション
電気通信大学 ○吉田 悠人、田中 基康
- 1D3-12 担架システムにおける救助可否条件のモデル化とその検証
福井工業大学 ○岩野 優樹、明石工業高等専門学校 福田 光輝、大阪大学 大須賀 公一、徳島文理大学 天野 久徳
- 1D3-13 角度加算を用いた複数節自重補償機構の開発
電気通信大学 ○大場 翔太、Chin Ching Wen、田中 基康
- 1D3-14 檜葉遠隔技術開発センターにおけるロボット試験環境の紹介
日本原子力研究開発機構 ○鈴木 壮一郎
- 1D3-15 頭と尾の両方にハンドを持つヘビ型レスキューロボットの提案
中京大学 ○堀 雅貴、清水 優

13:55 ~ 14:40 : インタラクティブセッション



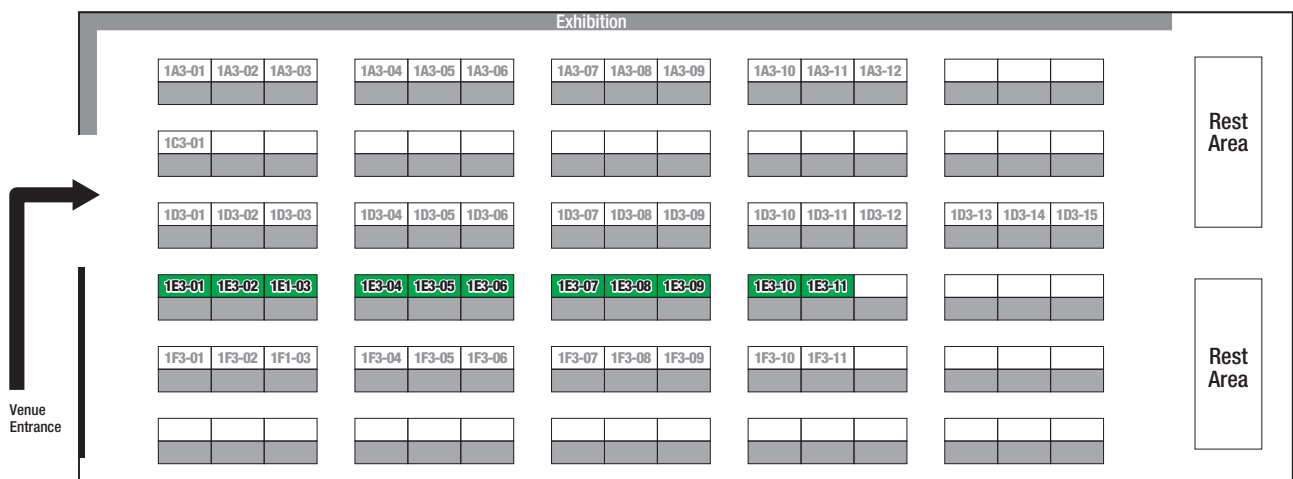
11:40 ~ 12:25 : スポットライトセッション

OS33: 受動歩行の新展開 (2)

司会：原田 祐志 (愛知工業大学)

- 1E3-01 体幹柔軟性と神経振動子を持つ前後2脚動力学モデルの走行
名古屋工業大学 ○中村 優真、上村 知也、櫻井 祐輔、大阪大学 安達 真永、名古屋工業大学 佐野 明人、大阪工業大学 松野 文俊
- 1E3-02 上下に揺動する慣性体と神経系が歩行に及ぼす影響のシンプルモデルによる動力学解析
名古屋工業大学 ○八重樫 一明、上村 知也、佐野 明人
- 1E3-03 傾斜する運動軸を考慮したヒトに近い足部の開発
名工大 ○三浦 太資、鷺山 玄、塚崎 優生、上村 知也、佐野 明人
- 1E3-04 長母趾伸筋と脊柱起立筋を模した2足ロボットの開発
名工大 ○渡邊 翔也、三浦 太資、鷺山 玄、塚崎 優生、上村 知也、佐野 明人
- 1E3-05 脚空圧駆動と股関節モータ駆動の2足ロボット
名工大 ○藤井 俊輔、横地 康太、日下 昂大、塚崎 優生、上村 知也、佐野 明人
- 1E3-06 大規模言語モデルによる報酬設計に関する基礎的研究
名古屋工業大学 ○土方 祥平、櫻井 祐輔、横地 康太、上村 知也、佐野 明人
- 1E3-07 世界モデルベースの深層強化学習による2足歩行の新展開
名工大 ○横地 康太、川口 達也、田中 翔麻、渡邊 翔也、上村 知也、佐野 明人
- 1E3-08 動力学シミュレーション内2足歩行ロボットの世界モデルベース深層強化学習
名工大 ○櫻井 祐輔、中村 優真、上村 知也、佐野 明人
- 1E3-09 倒れながらの踏み出しに着目した世界モデルベースの深層強化学習
名工大 ○川口 達也、横地 康太、田中 翔麻、渡邊 翔也、上村 知也、佐野 明人
- 1E3-10 2足ロボットによる外部システム牽引動作の深層強化学習
名工大 ○鷺山 玄、横地 康太、三浦 太資、上村 知也、佐野 明人
- 1E3-11 ヒト歩行の床反力解析とその知見に基づいた歩行支援機の開発
帝京大学 ○秋山 佳惟、池俣 吉人、名古屋工業大学 佐野 明人

13:55 ~ 14:40 : インタラクティブセッション



11:40 ~ 12:25 : スポットライトセッション

OS17: ロボットのための通信 (2)

司会 : 澤井 圭 (富山県立大学)

- 1F3-01 通信量の少ない遠隔操縦用映像の生成における施工作業の実現
工学院大学 ○渡部 光太郎、羽田 靖史
- 1F3-02 ロボット群によるネットワーク拡大のための FitzHugh-Nagumo 方程式に基づくフォーメーションのエッジ検出
東京電機大学 ○山岸 航平、鈴木 剛
- 1F3-03 可視光通信と太陽光パネルを用いた地下施設検査用ロボットチェインシステム
早稲田大学 ○鄭 文博、早稲田大学 / 東京大学 亀崎 允啓、早稲田大学 趙 聞、山口 薫、菅野 重樹
- 1F3-04 多重位置推定に基づく移動ロボットの複数 Cell 間の自律移動
富山県立大学 ○深井 洸成、澤井 圭、小俣 理音、高木 昇、本吉 達郎、増田 寛之、布施 陽太郎、Myagmardulam Bilguunmaa
- 1F3-05 移動ロボット遠隔退避時の通信に起因した移動誤差発生による操作性低下の軽減
富山県立大学 ○高木 俊佑、澤井 圭、横井 亮祐、高木 昇、本吉 達郎、増田 寛之、布施 陽太郎、Myagmardulam Bilguunmaa
- 1F3-06 移動ロボット遠隔退避のための LoRaWAN ネットワークにおける多段的ルーティングプロトコルの設計
富山県立大学 ○横井 亮祐、澤井 圭、高木 俊佑、高木 昇、本吉 達郎、増田 寛之、布施 陽太郎、Bilguunmaa Myagmardulam
- 1F3-07 LCX-UWB システムにおける測距情報を用いた Anchor 座標自動決定
富山県立大学 ○武中 堯秀、澤井 圭、高木 昇、本吉 達郎、増田 寛之、布施 陽太郎、Myagmardulam Bilguunmaa
- 1F3-08 Cell 状分割環境における移動ロボットの位置推定のための UWB-Anchor 座標決定手法
富山県立大学 ○小俣 理音、澤井 圭、深井 洸成、高木 昇、本吉 達郎、増田 寛之、布施 陽太郎、Bilguunmaa Myagmardulam
- 1F3-09 Optimal data transmission scheduling of cyber-physical systems
Chiba University ○ Sawada Hayate, Zanma Tadanao, Koiwa Kenta, Liu Kang-Zhi
- 1F3-10 Delay estimation and compensation of cyber-physical systems using machine learning
Chiba University ○ Kono Mizuki, Wada Yoshiro, Zanma Tadanao, Koiwa Kenta, Liu Kang-Zhi
- 1F3-11 位置距離履歴を用いた三次元スマートデバイス位置推定に基づく空間埋め込みデバイス活用ロボットシステムの研究
東京大学 ○新城 光樹、岡田 慧、稲葉 雅幸

13:55 ~ 14:40 : インタラクティブセッション



OS37: 【口頭講演】 RT ミドルウェアコンテスト 2023 (3)

司会：大原 賢一（名城大学）、安藤 慶昭（産業技術総合研究所）

1H3-01 GoogleMapAPI を用いた写真スポット提案システムの開発

芝浦工業大学附属高等学校 ○須山 怜於、須山 莉於、白石 新太、大岩 広空、東田 繁洸、芝浦工業大学附属中学高等学校 山岡 佳代、横山 浩司、芝浦工業大学 佐々木 毅

1H3-02 異種ミドルウェア相互運用のための座標変換コンポーネントの開発

名城大学 ○木藤 慈、大原 賢一

1H3-03 wasanbon のためのシステム構築ツール R TSBuilder

名城大学 ○福田 真斗、加藤 美沙、大原 賢一

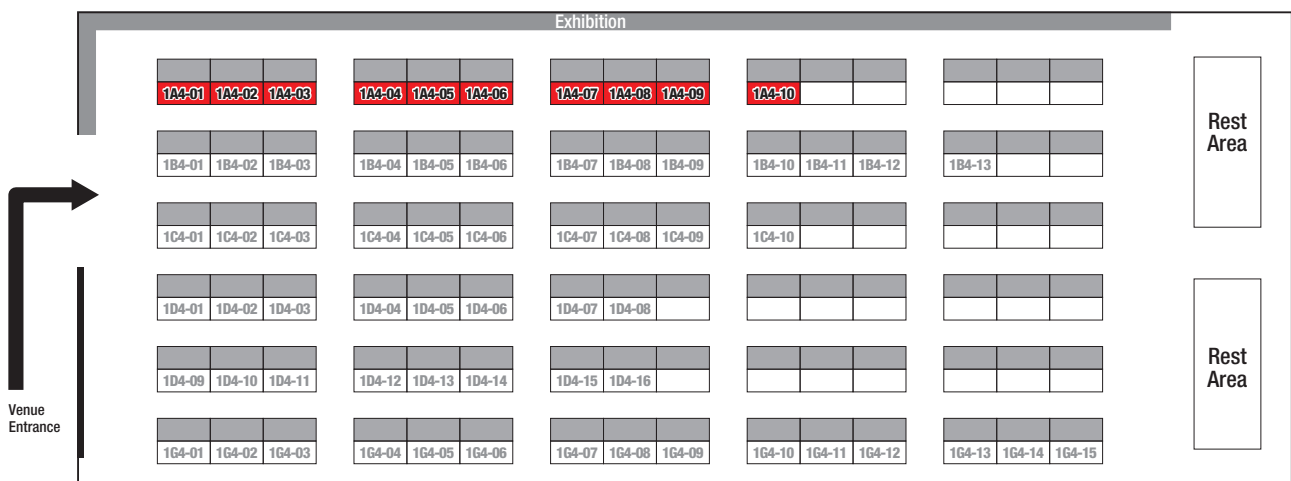
13:55 ~ 14:40 : スポットライトセッション

OS2: 自動化・FA・作業をするロボット・システム（1）

司会：相山 康道（筑波大学）

- 1A4-01 **[Keynote]** 令和4年度 機械振興協会会長賞受賞 「こだわりの日本酒 おもてなしの心を自動化で実現 自動瓶飾り装置の開発」
株式会社アピリカ ○内野 悟志、横山 太祐、小幡 直人、永嶋 貴幸
- 1A4-02 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 ○友松 竜太郎、稲木 湧大、入部 正継
- 1A4-03 電子顕微鏡を用いた表面構造分析のための自動化システム
(株) 豊田中央研究所 ○清水 司、藤井 亮暢、後藤 邦博、奥村 文洋、丹羽 貴寛、加藤 光樹
- 1A4-04 物流向けピッキングロボットの長時間連続運用を実現する上位ITシステムとの連携機能の開発
株式会社 東芝 ○澤 和秀、茶谷 晴利、紺田 和宜、十倉 征司、大賀 淳一郎、小川 昭人
- 1A4-05 DEMを用いた掘削抵抗低減化技術の鉱山現場適応のための研究
早稲田大学大学院 ○城後 賢、水嶋 済也、余 思源、江川 達哉、早稲田大学 岩田 浩康
- 1A4-06 PCR検査前処理工程効率化のためのハンドリングロボットシステムの開発
H.U.グループ中央研究所 ○阪本 吉彬、川崎市健康安全研究所 清水 英明、三重病院 谷口 清州、山口県環境保健センター 調恒明、枚方市保健所 白井 千香、H.U.グループホールディングス 小見 和也、H.U.グループ中央研究所 小高 健之、国土舘大学 野々山 良介、神野 誠
- 1A4-07 Integration of Task Allocation and Multi-Robot Motion for Transformable Production
Tohoku University ○Bezerra Ranulfo, Aryadi Hanif, Ohno Kazunori, Kojima Shotaro, Gunji Kenta, Kuwahara Masao, Okada Yoshito, Konyo Masashi, Tadokoro Satoshi
- 1A4-08 臨床検査・バイオ実験効率化のためのピペティングロボットの開発
国土舘大学 ○佐々木 革、野々山 良介、神野 誠
- 1A4-09 産業用ロボットのニアライン教示法を使った組立作業
大阪工業大学 ○山田 航輝、野田 哲男
- 1A4-10 塗装ロボットの位置・姿勢を考慮した膜厚分布モデルの構築
早稲田大学 ○田中 元一郎、高橋 慶伸、岩田 浩康

15:00 ~ 15:45 : インタラクティブセッション



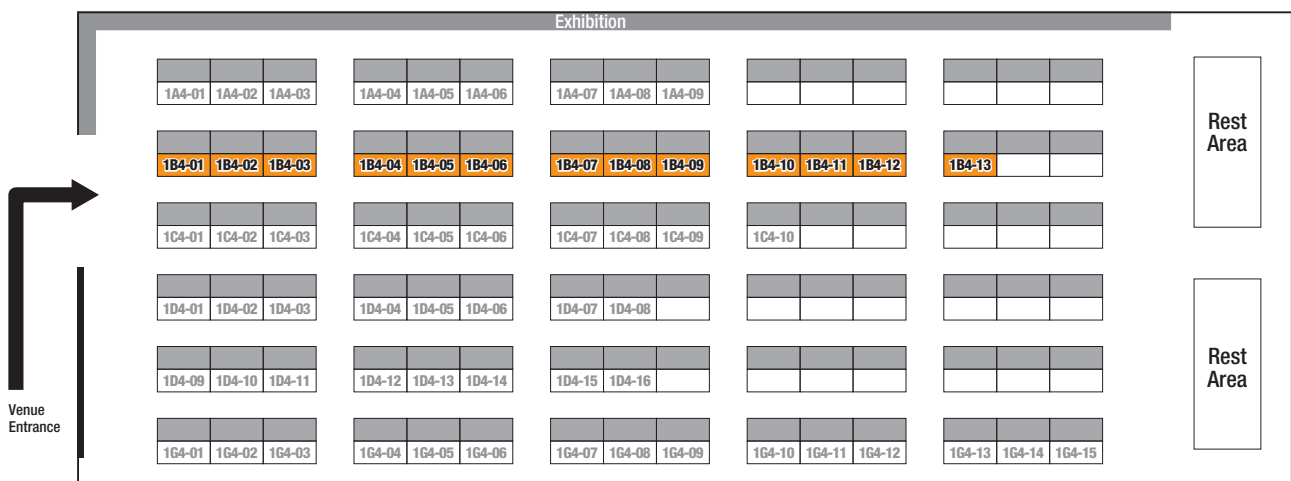
13:55 ~ 14:40 : スポットライトセッション

OS25: 移動ロボット (2)

司会: 竹田 年延 (成蹊大学)

- 1B4-01 多様な仮想環境での強化学習によるカメラ画像を入力とした移動ロボットの走行モデル獲得と実機走行検証
明治大学 ○関 真哉、湯浅 連、海保 諒、森岡 一幸
- 1B4-02 動的環境における学習ベースおよびルールベースの切り替え手法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、倉爪 亮
- 1B4-03 視覚と行動の end-to-end 学習により経路追従行動をオンラインで模倣する手法の提案
千葉工業大学 ○春山 健太、藤原 柁、馬場 琉生、石黒 巧、上田 隆一、林原 靖男
- 1B4-04 深層強化学習による歩行者を含む未知の都市環境へ適応可能な移動ロボットの自律走行モデルの獲得
明治大学 ○五月女 啓、森岡 一幸
- 1B4-05 馬型 4 脚ロボットの首関節運動が歩行に及ぼす影響について
龍谷大学 ○明平 弘、渋谷 恒司
- 1B4-06 グラフ探索を用いた多脚歩行ロボットの歩容パターン生成
埼玉大学 ○瀧田 克也、琴坂 信哉、程島 竜一
- 1B4-07 熱アレイセンサを用いた自律移動ロボットの人の追従法
東京電機大学院 ○岡崎 泰凱、東京電機大学 井上 貴浩
- 1B4-08 仮想レイヤに基づく複数 AMR の準リアルタイム非衝突移動経路生成
豊橋技術科学大学 ○生嶋 玄明、高橋 淳二
- 1B4-09 床面ビジュアルオドメトリにおける蓄積誤差を考慮した誤差モデル
岡山大学 ○三村 僚、永井 伊作
- 1B4-10 HOT 患者の移動支援用ロボティックカート
大阪電気通信大学 ○林 将輝、伊吹 瞭太、近棟 直人、入部 正継
- 1B4-11 つくばチャレンジ 2023 における RTK-GNSS と LiDAR スキャンマッチングのシームレス切り替え自己位置推定システムの実証実験報告
芝浦工業大学 ○田中 大暉、長谷川 忠大、谷藤 尚斗、井筒 駿介、小島 久典、油田 信一
- 1B4-12 マルチモーダルモデルを用いた屋内人追従ロボットシステムの開発
金沢工業大学 ○兼松 昂平、出村 公成
- 1B4-13 つくばチャレンジ 2023EX @ イーアスつくばにおける芝浦工大長谷川研究室の実証実験報告
芝浦工業大学 ○谷藤 尚斗、長谷川 忠大、井筒 駿介、田中 大暉、小島 久典、油田 信一

15:00 ~ 15:45 : インタラクティブセッション



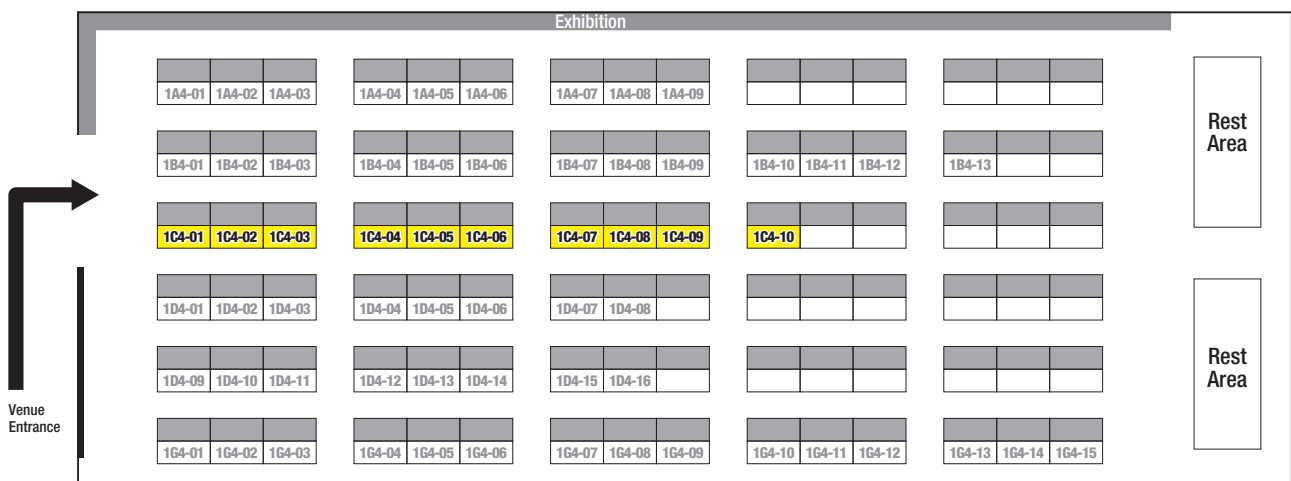
13:55 ~ 14:40 : スポットライトセッション

OS14: 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)

- 1C4-01 複雑形状かつ混雑した環境下における歩行流を考慮した移動ロボットの経路計画法
関西学院大学 ○高橋 秀直、中後 大輔、東海大学 村松 聡、東洋大学 横田 祥、東京工科大学 余 錦華、東京都立産業技術大学院大学 橋本 洋志
- 1C4-02 歩行者属性に応じた移動特性を考慮したロボットナビゲーション
関西学院大学 ○平井 新之助、中後 大輔、東海大学 村松 聡、東洋大学 横田 祥、東京工科大学 余 錦華、東京都立産業技術大学院大学 橋本 洋志
- 1C4-03 利用者の顔の向きに基づく自律ショッピングカートの追従法
関西学院大学 ○黄 従道、橋本 浩希、中後 大輔、東海大学 村松 聡、東洋大学 横田 祥、東京工科大学 余 錦華、産業技術大学院大学 橋本 洋志
- 1C4-04 受光強度の局所分散を利用した路面凹凸領域検出精度向上法
関西学院大学 ○橋本 浩希、中後 大輔、東海大学 村松 聡、東洋大学 横田 祥、東京工科大学 余 錦華、産業技術大学院大学 橋本 洋志
- 1C4-05 言葉による抽象的な環境モデル生成と道路領域評価に基づいた走行経路生成による自律移動ロボットのナビゲーション
東海大学 ○谷本 慎至、村松 聡、稲垣 克彦、関西学院大学 中後 大輔、東洋大学 横田 祥、産業技術大学院大学 橋本 洋志
- 1C4-06 既設照明光の個体差を利用した3次元での自己位置推定の検討
大阪工業大学 ○小澤 陸人、小林 裕之
- 1C4-07 1次元光センサアレイによる2次元位置推定の基礎的検討
東洋大学 ○加藤 功嗣、横田 祥、松元 明弘、関西学院大学 中後 大輔、産業技術大学院大学 橋本 洋志
- 1C4-08 音と人感センサを利用した果実盗難防止のための通報装置の開発
山梨大学 牧野 浩二、丹沢 勉、○柴山 航太郎、Bong Tze Yaw、Leow Chee Siang、西崎 博光
- 1C4-09 果実盗難通報装置のための小型マイコンで動作する不審音検出システム
山梨大学 ○Bong Tze Yaw、Leow Chee Siang、丹沢 勉、牧野 浩二、西崎 博光
- 1C4-10 山積みの配達物から特定の配達物の位置を特定するシステムの開発
東洋大学 ○加古 貴也、横田 祥、関西学院大学 中後 大輔、産業技術大学院大学 橋本 洋志

15:00 ~ 15:45 : インタラクティブセッション



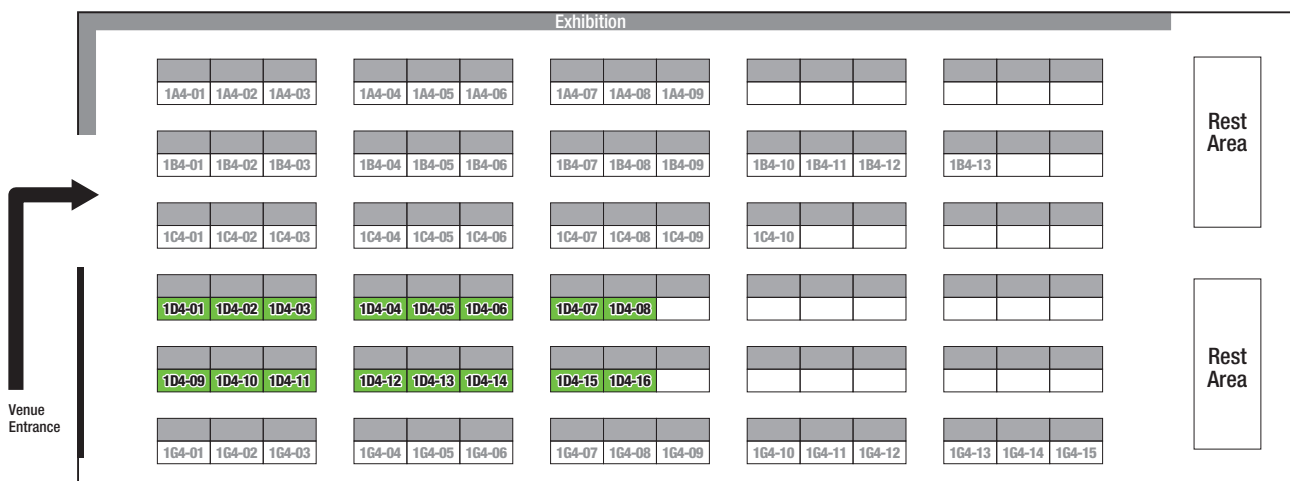
13:55 ~ 14:40 : スポットライトセッション

OS58: 触覚・力覚 (2)

司会: 嵯峨 智 (熊本大学)

- 1D4-01 日常生活での利用を目的としたバッグ組み込み型の振動と圧覚提示可能な触覚デバイスの開発
電気通信大学 ○牛山 奎悟、浜崎 拓海、梶本 裕之
- 1D4-02 収束超音波による接触前の空中触覚フィードバックを備えたバーチャル押しボタン
埼玉大学 ○菅原 景哉、高崎 正也、長谷川 圭介
- 1D4-03 消失点の距離に応じた遠近法的錯視による Pseudo Haptics 効果の検証
熊本大学 ○一丸 裕介、嵯峨 智
- 1D4-04 非接触での皮膚感覚・温覚同時刺激によるマルチモーダル触覚提示装置の設計
埼玉大学 ○細川 龍生、高崎 正也、長谷川 圭介
- 1D4-05 ロボットハンドのための MEMS 触覚センサによる接触面のモーメント計測
立命館大学 ○街道 一翔、船橋 佑、安藤 潤人、新潟大学 寒川 雅之、立命館大学 野間 春生
- 1D4-06 超小型 MEMS 触覚センサによるヒトの素材間距離データを用いた素材分類学習
立命館大学 ○武貞 一樹、河内 彪博、安藤 潤人、島田 伸敬、東山 篤規、野間 春生
- 1D4-07 足裏振動刺激と足場の受動的な傾きによる飛行感と没入感の向上
東京都立大 ○島藤 和也、後藤 優太、岡本 正吾
- 1D4-08 アルコールの揮発を利用したユビキタスな冷感提示
電気通信大学 ○浜崎 拓海、高見 太基、電気通信大学、日本学術振興会 牛山 奎悟、電気通信大学 溝口 泉、梶本 裕之
- 1D4-09 コーティング式 2次元触覚センサの開発
福島大学 ○芦谷 恵基、高橋 隆行
- 1D4-10 MEMS 触覚センサを用いた液体下の滑りやすさと温冷感評価
新潟大学 ○岩橋 拓磨、安部 隆、寒川 雅之
- 1D4-11 感圧導電性エラストマを複合化した MEMS 触覚センサの作製と評価
新潟大学 ○水戸部 龍介、鄭 盈權、安部 隆、寒川 雅之
- 1D4-12 指先の微小凹なぞり時における P300 を用いた触覚増幅デバイスの比較
弘前大学 ○高見 景亮、成蹊大学 竹園 年延、弘前大学 佐川 貢一、名古屋工業大学 和坂 俊明、藤本 英雄
- 1D4-13 足首腱振動による主観的な身体の揺れの感覚の定量評価
電気通信大学 ○成田 勲賦、牛山 奎悟、溝口 泉、梶本 裕之
- 1D4-14 トモグラフィ型触覚センサの周波数特性評価と触動作の可視化
東京大学 ○服部 聡太郎、吉元 俊輔、山本 晃生
- 1D4-15 低電圧電気刺激を用いた電気触覚と静電気触覚の同時提示
電気通信大学 ○梶本 裕之
- 1D4-16 接線方向と法線方向のどちらの接触力のほうがテクスチャの情報を多く含んでいるのか
東京都立大学 ○田村 綾花、岡本 正吾

15:00 ~ 15:45 : インタラクティブセッション

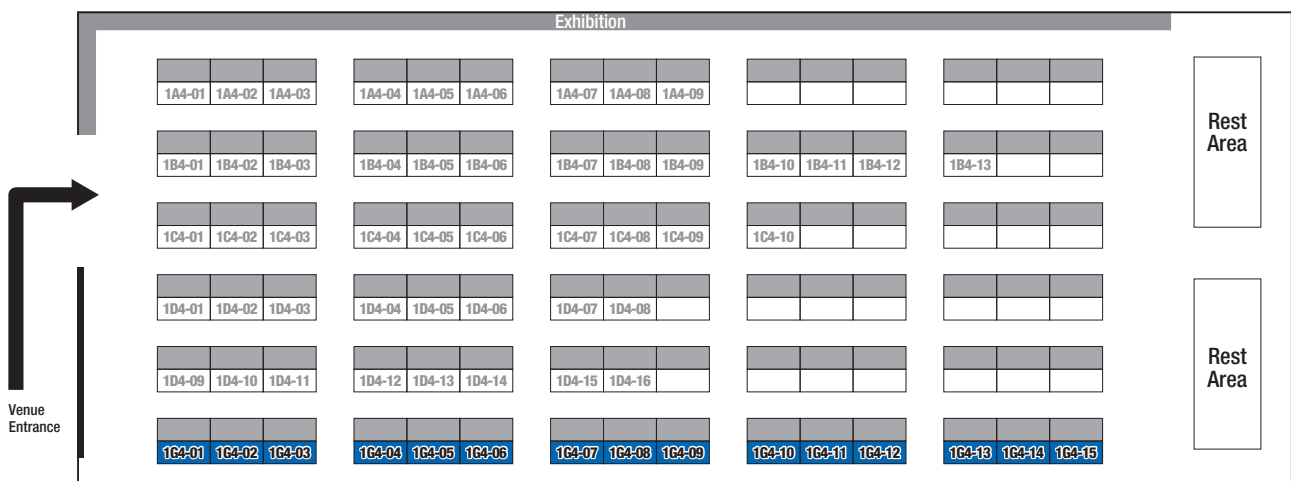


13:55 ~ 14:40 : スポットライトセッション

OS24: ビジョンシステムとビジョン応用システム (2) 司会: 下ノ村 和弘 (立命館大学)、竹村 憲太郎 (東海大学)

- 1G4-01 3D シーン認識のための NeRF による不確実性の評価
早稲田大学 / 産業技術総合研究所 ○伊藤 大介、東北大学 千葉 直也、早稲田大学 / 産業技術総合研究所 加瀬 敬唯、産業技術総合研究所 / 早稲田大学 中條 亨一、早稲田大学 / 産業技術総合研究所 森 裕紀、尾形 哲也
- 1G4-02 エネルギー自給型ロボットの視覚情報による枯葉バイオマス自動接近動作
金沢工業大学 ○大竹 敦、土居 隆宏
- 1G4-03 マルチカメラを用いた紙の形状推定システムの開発
千葉大学 ○高橋 聖奈、清田 冬芽、新崎 広人、並木 明夫
- 1G4-04 GNSS に依存しない天測航法への適用に向けた天空の偏光分布に基づく太陽位置推定
川崎重工株式会社 航空宇宙システムカンパニー 航空宇宙技術本部 システム技術開発部 AI・制御技術課 ○磯村 直道
- 1G4-05 円筒パノラマ変換による UMap の位置推定性能向上
豊橋技術科学大学 ○中尾 拓真、高橋 淳二
- 1G4-06 マルチモーダルモデルを用いた類似対象識別可能な検出機能の開発
金沢工業大学 ○伊藤 想一郎、出村 公成
- 1G4-07 移動ロボットによる横断歩道横断のための車両到達時間の推定
筑波大学 ○大熊 啓資、萬 礼応、大矢 晃久
- 1G4-08 ニューラルネットワークを用いた競馬映像の実況文自動生成
芝浦工業大学 ○福田 晟也、佐々木 毅
- 1G4-09 ロボット搭載 RGB-D センサによる物体認識結果の第三者視点カメラ映像への重畳表示
筑波大学 ○庄子 寛人、萬 礼応、大矢 晃久
- 1G4-10 司書の書架整理作業支援のための画像処理によるラベル識別システムの開発
芝浦工業大学大学院 ○光武 求、芝浦工業大学 佐々木 毅、東芝テック株式会社 プラットフォーム開発センター 萩原 高博
- 1G4-11 円筒位置姿勢情報の高速フィードバックを用いたダイナミックアナモルフォーシスシステムの開発
東京理科大学 ○田畑 智志、東京大学 末石 智大、東京理科大学 宮下 令央、石川 正俊
- 1G4-12 RGBD カメラを用いた電気自動車の充電ソケット検出
大阪公立大学 ○楠本 峻介、田窪 朋仁、辻岡 哲夫、株式会社 ダイヘン 坂原 洋人
- 1G4-13 注意力モジュールを用いた YOLOv5s-GW によるオクルージョンされた果実の検出
東京工科大学 ○肖 淇元、福島 E. 文彦
- 1G4-14 ロボットビジョンによる障害物回避のための動作計画器の切り替え
宇都宮大学 ○菅田 玲央、久保田 有羽、星野 智史
- 1G4-15 検査ロボットが地面に投影されたラインレーザーに追従するための段差付きスクリーンを用いた位置推定方法
広島大学 ○千葉 悠真、高木 健

15:00 ~ 15:45 : インタラクティブセッション



13:55～15:45：スポットライトセッション

OS56: 【口頭講演】 SI プラットフォームとエコシステムの形成

司会：野田 哲男（大阪工業大学）、永谷 圭司（東京大学）、安藤 慶昭（産業技術総合研究所）

1H4-01 **[Keynote]** ロボット Sler から見たエコシステムの現状と今後について

株式会社 GRIPS ○森田康

1H4-02 **[Keynote]** 建設機械を用いた自動施工における課題と土木研究所の取り組みについて

土木研究所 先端技術チーム ○橋本毅

15:00 ~ 15:45 : スポットライトセッション

OS6: 医用工学と障害者支援（1）

司会：京相 雅樹（東京都市大学）

- 1A5-01 2D/3D 視線制御に基づく肢体不自由者向けの生活支援ロボットの実現
東京理科大学 ○黄 守仁、南デンマーク大学 Sørensen Sune Lundø、東京大学 Cao Yongpeng、南デンマーク大学 Mikkel Kjærgaard、東京理科大学 石川 正俊、東京大学 山川 雄司
- 1A5-02 文字の書き順の眼球動作を入力とした眼電インターフェースの開発
岐阜大学 ○杉浦 美紅、松下 光次郎、佐々木 実、古田 雄大、中谷 尚生
- 1A5-03 混雑した歩道上における人流に着目した視覚障害者のための歩行認知支援と振動提示箇所の検討
中央大学 ○岡井 歩、新妻 実保子
- 1A5-04 劣駆動欠歯歯車機構を用いた義手のための能動手首機構の開発
明治大学 ○瀧口 史華、小澤 隆太
- 1A5-05 空気圧アクチュエータと骨格構造を用いたリハビリテーション支援システムの開発
金沢大学 ○石崎 晴大、宇都宮大学 田畑 研太、金沢大学 辻 徳生、渡辺 哲陽
- 1A5-06 筋電モーメントによる手首姿勢の推定
明治大学 ○渡邊 太一、青谷 拓海、小澤 隆太
- 1A5-07 手指機能評価のための仮想物体の把持操作におけるシナジー解析
東北大学 ○赤井田 祐樹、沓澤 京、大脇 大、林部 充宏
- 1A5-08 福祉用移動機器を制御するための頭部筋電位測定装置に関する研究
奈良高専 ○松原 幹太、樺 弘明、社会福祉法人天寿会ひびきの郷 早川 恭弘
- 1A5-09 SHAP を用いた多自由度筋電肩義手の上肢機能評価
電気通信大学 ○永山 泰弘、姜 銀来、横井 浩史、東郷 俊太
- 1A5-10 筋電義手への応用に向けた GAN による表面筋電位信号の生成
金沢工業大学 ○森 星太、竹井 義法
- 1A5-11 等尺性収縮条件下における筋電位情報を用いた ESN による筋電義手指角度制御システムの開発
公立はこだて未来大学 ○都城 宏治、香取 勇一、櫻沢 繁

16:05 ~ 16:50 : インタラクティブセッション



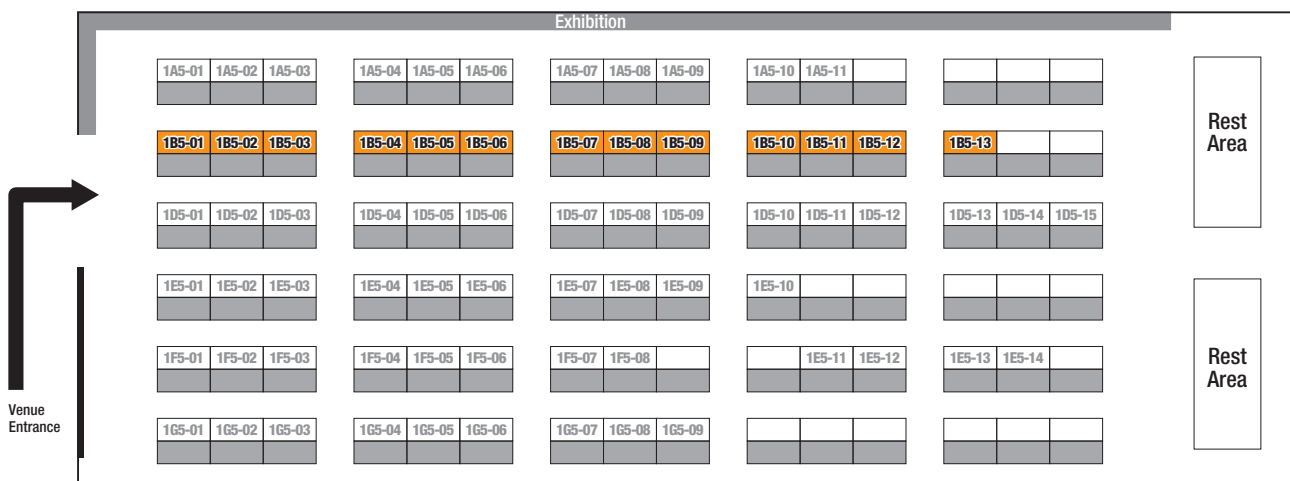
15:00 ~ 15:45 : スポットライトセッション

OS10: 実空間サービスシステム

司会：和田 一義（東京都立大学）

- 1B5-01 遠隔喀痰吸引を題材とした遠隔看護システムの検討
日本電信電話株式会社 NTT 人間情報研究所 ○高橋 昂平、松村 成宗、瀬下 仁志、本田 新九郎
- 1B5-02 Growing Neural Gas を用いた未学習物体に対するトポロジカルマッピングとノードの年齢に基づくクラスタリング
株式会社ロボティクス日本支店 / 東京都立産業技術大学院大学 / 東京都立大学 ○東海林 優也、東京都立大学 大保 武慶、久保田 直行
- 1B5-03 機械学習を用いたプラークの数え上げ手法の提案
筑波大学 ○櫻井 侖、中内 靖、中部大学 河原 敏男
- 1B5-04 マイクロ物流プラットフォームのための商品補充システムの開発
東京都立大学 ○橋本 将人、和田 一義、関 優志、藤田 尊久、東京高専 富沢 哲雄
- 1B5-05 遠隔指示型モバイルマニピュレータによる自動ピックアップ
立命館大学 ○唐 文凱、下ノ村 和弘
- 1B5-06 レイとメッシュの交差判定を用いた点群欠損検出
愛知県立大学 ○鈴木 拓央
- 1B5-07 テレイドジスタンスによる複数ロボットの協調搬送システムに関する環境構築
法政大学 ○須田 大雅、大木 康聖、京セラ株式会社 鱒坂 志門、赤澤 由章、富山県立大学 大山 英明、拓殖大学 長津 裕己、法政大学 中村 壮亮
- 1B5-08 フレキシブルラックギアを用いた締め付け機構による把持の提案
大阪工業大学 ○重村 宇紀、井上 雄紀
- 1B5-09 建物周辺情報を利用した建物内への自然換気量最大化の検証
株式会社竹中工務店 ○小山 健太郎、青野 真和
- 1B5-10 インスタンスセグメンテーションを用いた現実拡張ライブシステムの提案と開発
法政大学 ○柳沢 絵惟斗、鈴木 康生、中村 壮亮
- 1B5-11 Evaluation of the Methods for Detecting Trash on Toilet Floor by Image Similarity
TMU Wiyagi Rama, Okta, ○Wada Kazuyoshi
- 1B5-12 ChatGPT を活用した対話内容に基づくサービスロボットの動作生成
名城大学 ○伊藤 駿汰、桑水流 隆人、大原 賢一
- 1B5-13 機械学習を活用した階段昇降動作を通じた人物同定
名城大学 ○西尾 大智、ミサワホーム総合研究所 守屋 一希、飯島 雅人、林 康治、名城大学 大原 賢一

16:05 ~ 16:50 : インタラクティブセッション



15:00 ~ 15:45 : スポットライトセッション

OS20: レスキュー工学 (2)

司会: 昆陽 雅司 (東北大学)

- 1D5-01 ドローンのローターノイズによる地表材質推定手法の検討
東京工業大学 ○矢野 翼、東京工業大学 /HRI-JP 糸山 克寿、東京工業大学 西田 健次、中臺 一博
- 1D5-02 救命救助活動を支援する非接触温度計測装置と腕時計型表示装置の開発
公大高専 ○土井 智晴、東北大学 昆陽 雅司、(株)インテグラルデザイン 中村 泰陸、小林創造研究所 小林 昌市、廣瀬 俊典
- 1D5-03 レスキューロボットにおける無線通信遮断時の自動回復動作の生成
東北大学 ○小熊 一矢、小島 匠太郎、奈良 貴明、Bezerra Ranulfo

OS19: レスキューを題材にしたロボットコンテスト

司会: 奥川 雅之 (愛知工業大学)

- 1D5-04 レスキューロボットコンテストにおける全方向移動メカナムクローラの段差走破性能の改善
大阪工業大学 ○近藤 隆路、井原 之敏、岩田 英樹、布施 宏、チームホビーロボット 網野 正太郎、ヴィストーン株式会社 大和 信夫、馬場 隆造
- 1D5-05 災害現場におけるやさしい救助活動の実現
大阪工業大学 ○本多 彩音、黒瀬 太一、石本 哲平、岡野 恵大、宮本 大海、西森 竜、久留米 健、山口 拓真、安河内 裕紀、井上 雄紀
- 1D5-06 要救助者の負担を軽減し操縦が容易な救助ロボットの開発
愛知工業大学 ○林 大翔、水野 雄斗、奥山 雅大、高野 天地、杉本 幸太郎、原田 祐志
- 1D5-07 レスキューロボットコンテスト 2023 における関西学院大学の取り組み
関西学院大学 延藤 圭以、○高宮 駿、片山 皓仁、井添 優宗、藤原 一貴、宮原 啓造
- 1D5-08 悪路走破を目的としたスロープの敷設とロボット機構ごとのダメージ分析
徳島大学 ○田中 歩、金重 拓弥、菅 俊輔、三輪 昌史、坂井 温
- 1D5-09 箱ロボットの開発
産業技術短期大学 ○根兵 治暉、二井見 博文
- 1D5-10 レスキューロボットコンテスト 2023 における TASUKE 隊の取り組み
産業技術短期大学 ○上村 拓人、木戸 統也、根兵 治暉、湯木 健士郎、牧 健太郎、宮田 和典、岩井 柚樹、二井見 博文
- 1D5-11 レスキューロボットコンテスト 2023 におけるロボメイツの取り組み
産業技術短期大学 ○木村 歩輝、(株)エアグラウンド 一井 真由美、一井 創太、一井 悠、畠中 裕介、(有)中野製作所 折田 康輔、産業技術短期大学 二井見 博文
- 1D5-12 レスキューロボットコンテスト 2023 の総括
愛知工業大学 ○奥川 雅之、岡山県立大学 福田 忠生、レスキューロボットコンテスト実行委員会 森 和也、産業技術短期大学 二井見 博文、レスキューロボットコンテスト実行委員会
- 1D5-13 レスキューロボットコンテスト 2023 におけるデバイス管理
産業技術短期大学 ○二井見 博文、徳島大学 三輪 昌史
- 1D5-14 レスキューロボットコンテスト 2023 におけるシステム更新とロボット機構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、denLabo 合同会社 矢野 大貴、岡山県立大学 小枝 正直、山内 仁
- 1D5-15 ヒト型レスキューロボットコンテスト 2023 とセンサポイントの導入
大阪電気通信大学 ○升谷 保博、産業技術短期大学 二井見 博文

16:05 ~ 16:50 : インタラクティブセッション



15:00 ~ 15:45 : スポットライトセッション

OS23: 機構知

司会：多田隈 建二郎 (東北大学)、玉本 拓巳 (福岡工業大学)

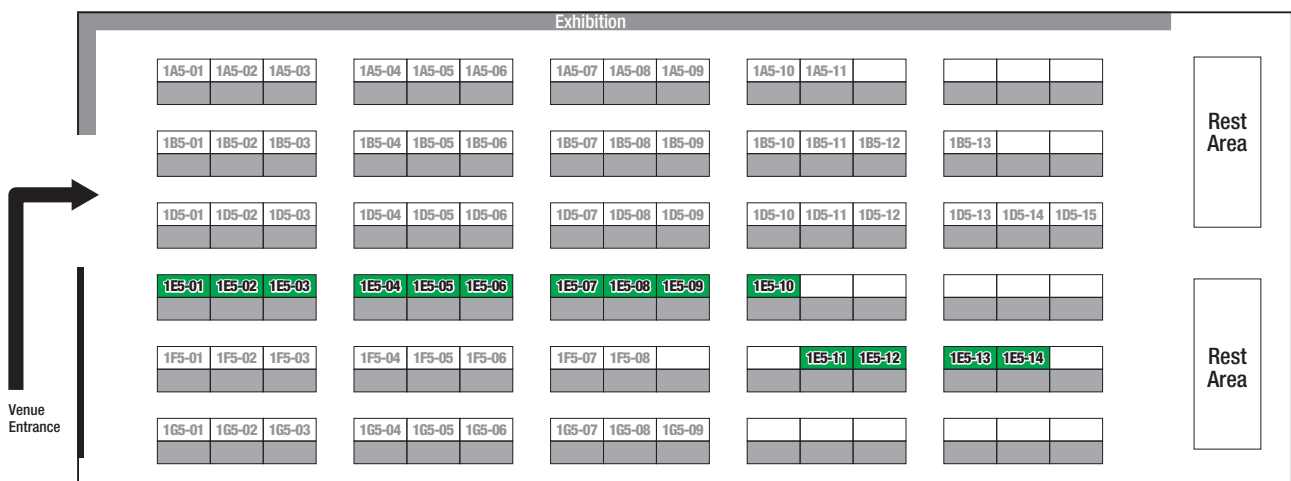
- 1E5-01 差動式薄型2軸直動装置
株式会社椿本チエイン ○徳本 力
- 1E5-02 コンベックスとコイルスプリングを組み合わせた小型長ストロークアクチュエータモジュール
室蘭工業大学 ○櫻井 直也、藤平 祥孝、齊藤 虎希、花島 直彦、水上 雅人
- 1E5-03 四角形の内部構造を異なる角度で3Dプリンターにて造形したロボット 構造材の振動特性に関する研究
広島大学 ○Bao Yuanhao、高木 健
- 1E5-04 産業応用に向けた3Dプリンタ製ロボット機構部品
東工大 ○大澤 来実、遠藤 玄
- 1E5-05 リンク部材と一軸関節から構成されるロボットアームの剛性測定および剛性モデルの考察
東京都立大学 ○杉原 一真、武居 直行
- 1E5-06 高強度化学繊維によるワイヤ駆動のための基礎的検討
東京工業大学 ○定近 晋也、難波江 裕之、遠藤 玄
- 1E5-07 遊星歯車を用いた放射状配置型劣駆動メカニズム
東北大学 ○佐伯 拓未、阿部 一樹、渡辺 将広、多田隈 建二郎、田所 諭
- 1E5-08 産業応用に向けた3Dプリンタ製ロボット機構部品
東京工業大学 ○大久保 暁史、難波江 裕之、遠藤 玄
- 1E5-09 カム把持機構により多様な物体を高速に把持するための打音の検知
東京工業大学 ○児玉 虎太郎、高山 俊男
- 1E5-10 複合遊星歯車を用いた高減速機の開発
福岡工業大学 ○玉本 拓巳

OS3: ソフトメカニズム (1)

司会：佐々木 大輔 (香川大学)

- 1E5-11 皿状ビーズを用いた柔剛切替え線状機構
東北大学 ○三井田 陽和、恩田 一生、渡辺 将広、阿部 一樹、多田隈 建二郎、昆陽 雅司、田所 諭
- 1E5-12 Grasshopperを用いた紙の自律構造形成技術のパラメトリックデザイン
芝浦工業大学 ○飯田 萌咲、高島 峻、深津 侑希、重宗 宏毅
- 1E5-13 摩擦発電を用いた自律構造形成折紙ソフトセンサの提案
芝浦工業大学 ○成富 大智、山下 啓輔、日越 晴紀、南出 浩章、重宗 宏毅
- 1E5-14 収穫・選果補助用ウェアラブルデバイスの開発
芝浦工業大学 ○山口 康平、国立研究法人農業・食品産業技術総合研究機構 西日本農業研究センター 遠藤 みのり、芝浦工業大学 北條 千聖、国立研究法人農業・食品産業技術総合研究機構 西日本農業研究センター 山中 良祐、矢野 孝喜、村上 健二、芝浦工業大学 重宗 宏毅

16:05 ~ 16:50 : インタラクティブセッション



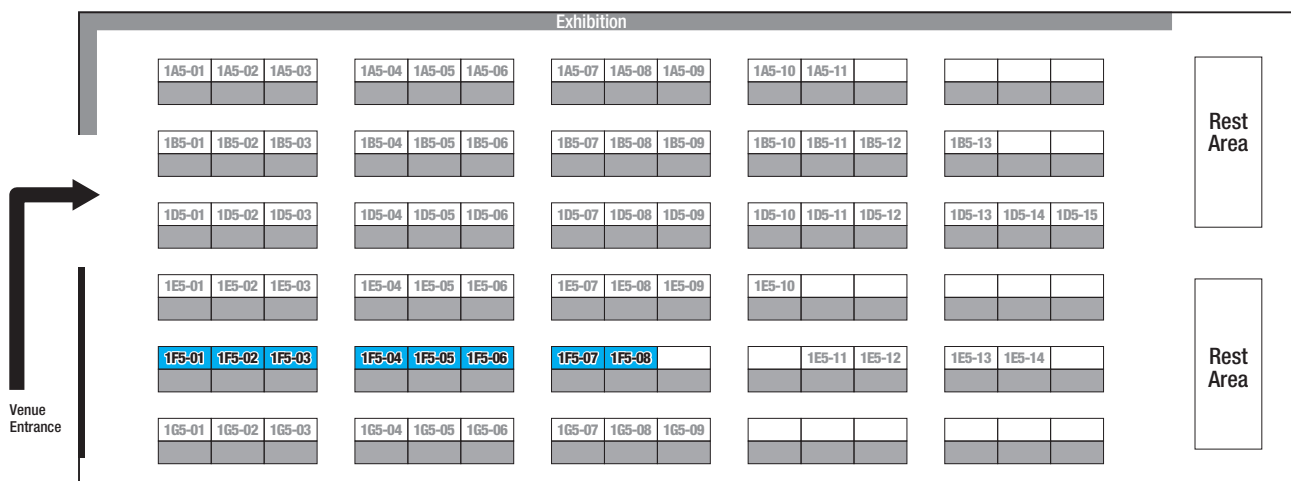
15:00 ~ 15:45 : スポットライトセッション

OS27: マニピュレーションのためのロボット知能と学習

司会：原田 研介 (大阪大学)

- 1F5-01 位置と力のハイブリッド制御の学習に基づく複数ステップ包装作業
大阪大 ○端井 大貴、清川 拓哉、万 偉偉、大阪大/産総研 原田 研介
- 1F5-02 機能センシングを用いた定性軌跡の定量化に基づくロボット動作生成手法の提案
中京大学大学院 ○安藤 優汰、中京大学 山田 一稀、中京大学大学院 鈴木 貴大、秋月 秀一、橋本 学
- 1F5-03 機械学習を用いた新奇な2リンクマニピュレータ制御シミュレーション手法の確立
長岡技術科学大学 ○穂積 将輝、福井大学 梅本 和希、長岡技術科学大学 古野 豪人、滝本 祐也、新原 皓一、三好 孝典、中山 忠親
- 1F5-04 産業用単腕ロボットアームによる商品のフェイスアップ
金沢工業大学 ○石山 祐樹、出村 公成
- 1F5-05 めくれ防止構造を持つ吸着器による把持可能範囲の拡大
名城大学大学院 ○三浦 龍一、田崎 豪
- 1F5-06 時系列 Transformer を用いた生活支援ロボットのための人動作の予測
金沢大学 ○岡田 海平、辻 徳生、平光 立拓、関 啓明、西村 斉寛、鈴木 陽介、渡辺 哲陽
- 1F5-07 強化学習による多様な光学特性を持つ物体のハンドリング法の提案
東京理科大学 ○ケニス 銀河、東京理科大学大学院 嵯峨野 拓海、東京理科大学 荒井 翔悟
- 1F5-08 ロバストな移動物体操作のための深層予測学習の教示手法
日立 ○山本 健次郎、伊藤 洋、一藁 秀行、早大 森 裕紀、尾形 哲也

16:05 ~ 16:50 : インタラクティブセッション

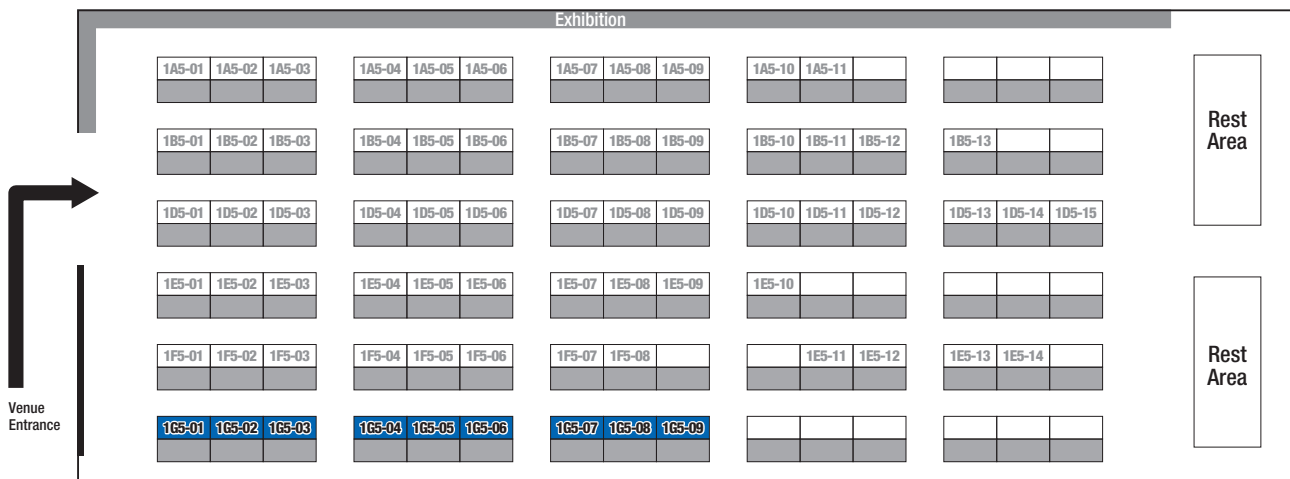


15:00 ~ 15:45 : スポットライトセッション

OS32: バイオミメティック知能とロボット (2) 司会: 泉 清高 (佐賀大学)、池田 将晃 (徳山工業高等専門学校)

- 1G5-01 吊り荷回転制御系でのバックステップング法を用いた回転制御実験
岡山大学 ○衛藤 遼、株式会社タダノ 神田 真輔、岡山大学 永井 伊作、渡辺 桂吾
- 1G5-02 サーボ型羽ばたき飛行ロボットの滑走離着陸の実現
九州工業大学 ○菊池 拓哉、大竹 博
- 1G5-03 トンボを模倣した受動フェザリング機構を有する独立した4枚翅羽ばたき試験機の評価
徳山高専 ○吉田 怜雅、池田 将晃
- 1G5-04 ミズクラゲを模倣したソフトロボットの開発
大阪工業大学 ○上田 哲平、谷口 浩成、藤原 吉章
- 1G5-05 単一カメラの効率的なハンドリングを用いた複数ロボットによる不良品の仕分けシステム
山口東京理科大学大学院工学研究科 ○阿部 凌真、永田 寅臣、山口東京理科大学工学部機械工学科 坂田 真吾、加藤 博久、山口東京理科大学大学院工学研究科 池田 毅、岡山大学 渡辺 桂吾
- 1G5-06 表面形状によりワークを分類するための3D CNNの設計と評価
山口東京理科大学大学院工学研究科 ○廣野 聖和、永田 寅臣、山口東京理科大学工学部機械工学科 金沖 巧望、芝 優一郎、山口東京理科大学大学院工学研究科 大塚 章正、山口東京理科大学工学部機械工学科 加藤 博久、岡山大学 渡辺 桂吾
- 1G5-07 腸を模倣した蠕動運動型混合搬送装置による混合度検知システム構築
中央大学 ○寺山 伊織、澤橋 龍之介、丹野 喬瑛、西濱 里英、中村 太郎
- 1G5-08 上面画像におけるペットボトルキャップの検出システム
佐賀大 ○稲田 樹、泉 清高、辻村 健
- 1G5-09 予測誤差への楽観性・悲観性が分布する強化学習のモデル検証
国立情報学研究所/総研大 ○小林 泰介

16:05 ~ 16:50 : インタラクティブセッション

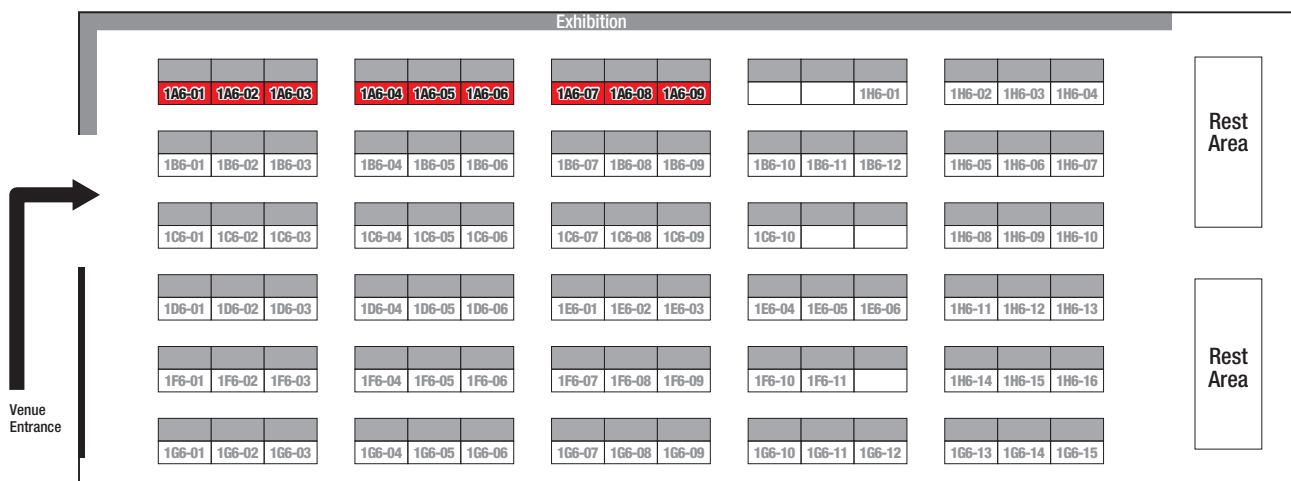


16:05 ~ 16:50 : スポットライトセッション

OS2: 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)、相山 康道 (筑波大学)

- 1A6-01 **[Keynote]** 3D 歯車創成加工技術と高精度スカイビング加工機の開発
ジェイテクト 工作機械技術部 ○大谷 尚
- 1A6-02 工作機械におけるワーク交換のためのモータレスデュアルロボットハンドの開発
金沢大学 ○上野 耕静、西村 斉寛、鈴木 陽介、辻 徳生、渡辺 哲陽
- 1A6-03 能動センシングを用いた図書の自動配架システムの開発
大阪工業大学 ○河野 純也、井口 悠一郎、野田 哲男
- 1A6-04 製品品質の向上を目的としたブレードレス集塵システムの開発
三重大学大学院工学研究科機械工学専攻 ○鶴田 奈々、箱田 倫大、矢野 賢一、ロート製薬株式会社 長光 陽平、平山 良之
- 1A6-05 精密組立における人の指先動作を模倣する3指ロボットハンド
青山学院大学 ○千葉 優粋、山下 貴仁、田崎 良佑
- 1A6-06 箸型ハンドによる食品把持
大阪工業大学 ○松永 晃佑、野田 哲男
- 1A6-07 コンビニエンスストアにおける協働ロボットと協調した陳列・廃棄作業を行う次世代自動開閉棚の開発
金沢工業大学 ○水谷 好佑、出村 公成
- 1A6-08 ロボット教材「ミニマル工場」で用いる搬送用ロボットの開発
産業技術短期大学 ○上村 拓人、木村 歩輝、(株) エアグラウンド 畠中 裕介、産業技術短期大学 二井見 博文
- 1A6-09 カセンサを「一気に」印刷する3Dプリンタの開発
金沢大学 ○西村 斉寛、渡辺 哲陽

17:10 ~ 17:55 : インタラクティブセッション



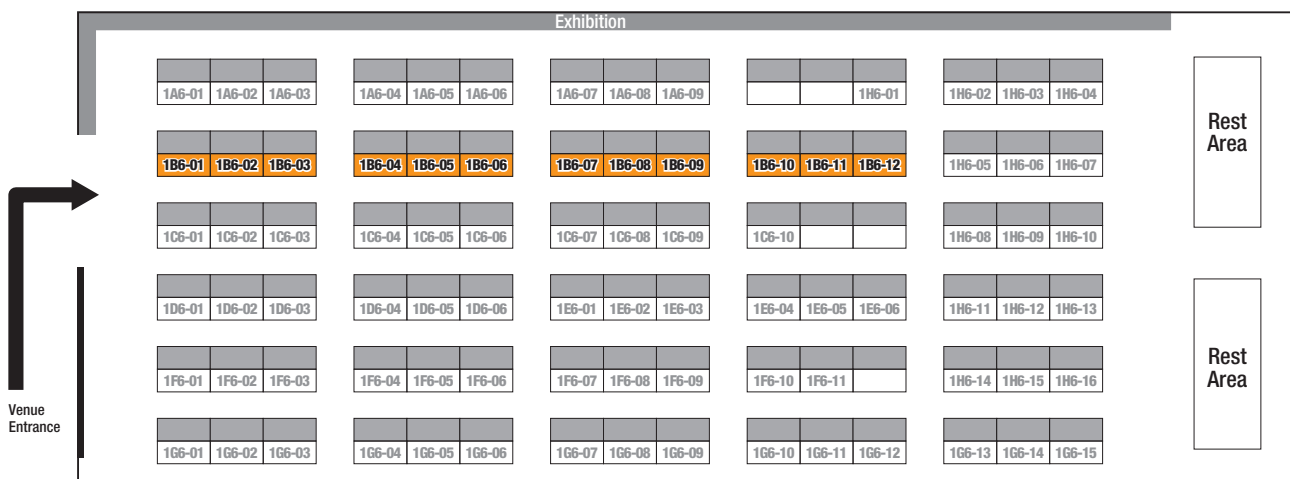
16:05 ~ 16:50 : スポットライトセッション

OS25: 移動ロボット (3)

司会: 萬 礼応 (筑波大学)

- 1B6-01 推定距離画像と三次元地図を利用した自己位置誤差補正による障害物検出
名城大学 ○東 大二朗、田崎 豪
- 1B6-02 曖昧情報下における期待効用理論の枠組みを用いたストレス値関数に基づく迷い状態遷移による行動意思決定
中央大学 ○篠田 祥吾、國井 康晴、坂本 康輔
- 1B6-03 アームを有するモジュール型ロボットの連携段差踏破
愛知工業大学 ○小野 朔也、倉地 隼大、内田 敬久
- 1B6-04 電車を利用する自律搬送ロボットのアーム操作システムの開発
茨城大学 ○門脇 尚音、矢木 啓介、城間 直司、金子 和暉、小貫 哲平、三菱重工 泉 岳志、今野 晋也
- 1B6-05 ニューラルネットワークの誤差順伝播学習則に基づくメカナムホイール台車の軌道制御
愛知工業大学 ○清水 雅也、香川 高弘
- 1B6-06 センサの環境依存性を反映した経路計画用コストマップの構築
名大 ○高松 真琴、舟洞 佑記、道木 慎二、愛工大 道木 加絵、三菱電機 山隅 允裕
- 1B6-07 2輪移動ロボットの自律制御における強化学習の有用性
金沢工業大学 ○渋谷 享史、伊藤 恒平
- 1B6-08 自律移動ロボットの動的障害物回避と経路計画
青山学院大学 ○水口 大暉、伊丹 琢、米山 淳
- 1B6-09 サービスロボットへの適用を目指したRGB カメラによる物体属性が入った環境地図の作成
大阪工業大学 ○長尾 悠世、井上 雄紀
- 1B6-10 建設現場での誘拐ロボット問題に対する梁の情報を利用した位置推定
千葉大学 ○根本 文緒、大川 一也
- 1B6-11 足先近接覚に基づく1脚ロボットの着地衝撃緩和制御
電気通信大学 ○佐藤 隆紀、九州大学 有田 輝、電気通信大学 明 愛国
- 1B6-12 配送ロボットを想定した複数の走行経路を含む地図生成と走行計画
千葉大学 ○柳澤 涼平、大川 一也

17:10 ~ 17:55 : インタラクティブセッション



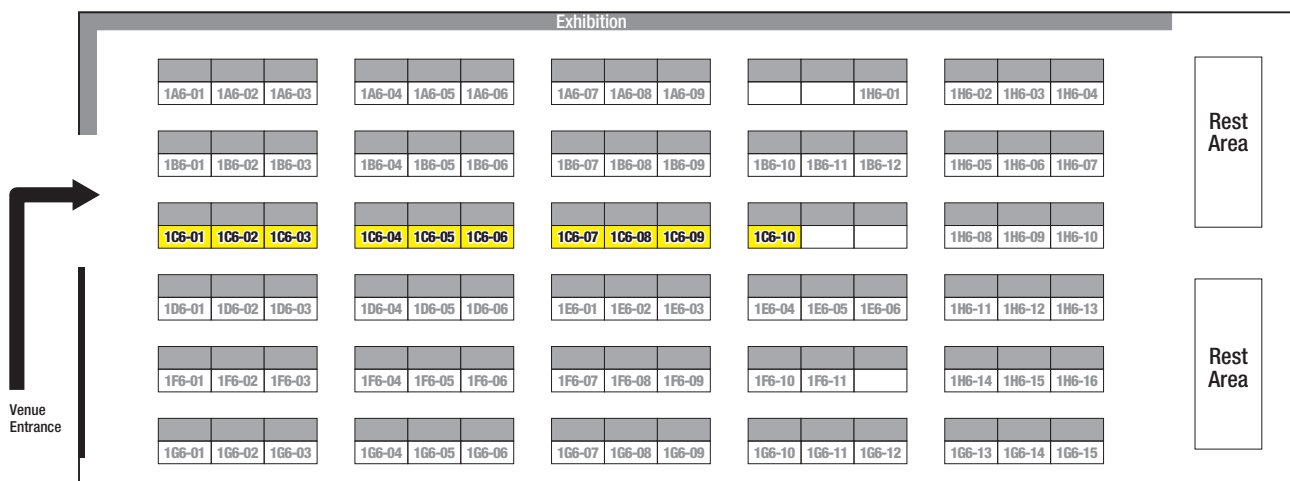
16:05 ~ 16:50 : スポットライトセッション

OS14: 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：横田 祥 (東洋大学)

- 1C6-01 脳卒中患者の筋シナジー解析に基づく負荷変動エルゴメータを用いた歩行回復訓練
 関西学院大学 ○宮崎 裕也、中後 大輔、東海大学 村松 聡、東洋大学 横田 祥、東京工科大学 余 錦華、産業技術大学院大学 橋本 洋志、東京工科大学 石黒 圭広
- 1C6-02 筋活動からみた肘関節屈曲動作アシストの運動学習
 九州大学大学院芸術工学府 ○秋光 晴、佐賀大学理工学部 Yeoh Wen Liang、九州大学大学院芸術工学研究院 Loh Ping Yeap、村本 里志
- 1C6-03 半介助を要する高齢者の起立手順の解析とそれに基づく起立支援法の提案
 関西学院大学 ○浅井 治樹、中後 大輔、東海大学 村松 聡、東洋大学 横田 祥、東京工科大学 余 錦華、東京都立産業技術大学院大学 橋本 洋志
- 1C6-04 個人の筋力低下の簡便な推定法とそれに基づく起立支援法の提案
 関西学院大学 ○宮原 正貴、中後 大輔、東海大学 村松 聡、東洋大学 横田 祥、東京工科大学 余 錦華、東京都立産業技術大学院大学 橋本 洋志
- 1C6-05 円背高齢者の身体条件を考慮した起立余裕範囲の解析
 関西学院大学 ○張 禕助、中後 大輔、東海大学 村松 聡、東洋大学 横田 祥、東京工科大学 余 錦華、東京都立産業技術大学院大学 橋本 洋志
- 1C6-06 犬の歩行中におけるフローリング上の下肢の滑りが筋骨格に与える影響の解析
 関西学院大学 ○五十嵐 雅、中後 大輔、東海大学 村松 聡、東洋大学 横田 祥、東京工科大学 余 錦華、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
- 1C6-07 坂道における手動車椅子用車輪制御システムの開発
 関西学院大学 ○徐 凱霖、中後 大輔、東海大学 村松 聡、グリーンペット株式会社 石井 隆之、西脇 勇、東洋大学 横田 祥、東京都立産業技術大学院大学 橋本 洋志
- 1C6-08 情報設計における運動感覚を与える電動車いすシミュレータの妥当性評価
 東京大学 ○浜崎 俊一、吉武 宏、東京工業大学 小竹 元基
- 1C6-09 下肢力を利用した体幹の回旋を誘導する歩行促進装具の性能評価
 東洋大学大学院 ○大木 治宇、東洋大学 横田 祥、松元 明弘、関西学院大学 中後 大輔、産業技術大学院大学 橋本 洋志
- 1C6-10 上肢挙上作業における頸部負担軽減のための頭部支持装置の提案
 東洋大学 ○姚 成松、横田 祥、関西学院大学 中後 大輔、産業技術大学院大学 橋本 洋志

17:10 ~ 17:55 : インタラクティブセッション



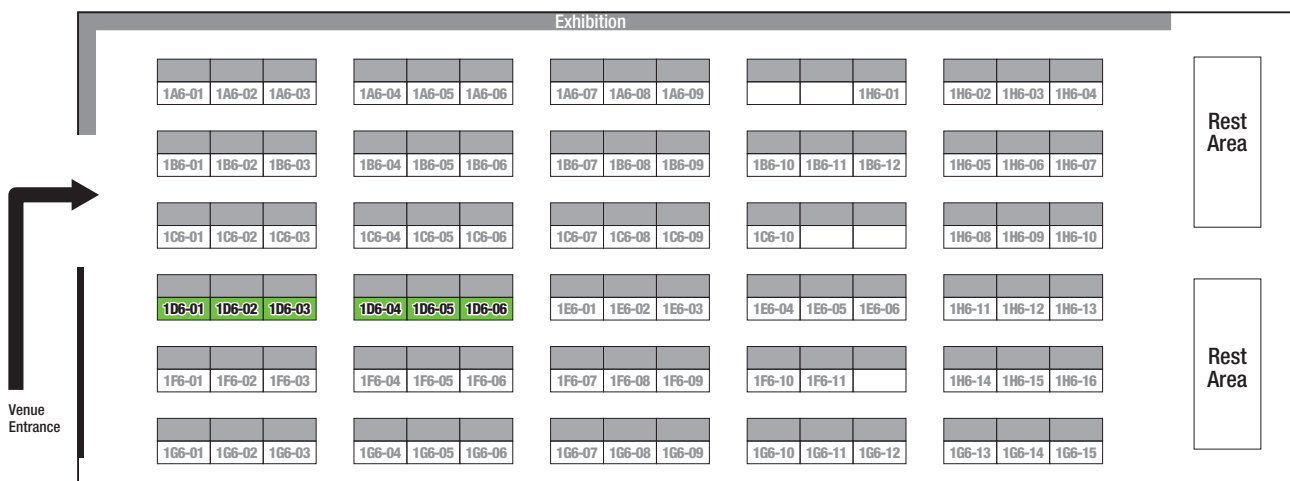
16:05 ~ 16:50 : スポットライトセッション

OS58: 触覚・力覚 (3)

司会：佐藤 克成 (奈良女子大学)

- 1D6-01 柔軟膜を用いたオープンソースなフローティングフィンガー機構
大阪大 ○大原 迪久、大阪大/株式会社 Thinker 小山 佳祐、大阪大 原田 研介
- 1D6-02 水族館での体験向上を目的としたハプティック AR デバイスの開発
近畿大学 ○仮屋 菜々、池田 篤俊
- 1D6-03 木材感を構成する要因の解明に関する研究
東北大学 ○島田 遥加、奥山 武志、田中 真美
- 1D6-04 空気圧回路と近接覚センサを用いた柔軟触覚センサの開発
大阪大学 ○加藤 辰樹、小山 佳祐、原田 研介
- 1D6-05 触覚伝送における無人称化の適用に関する検討
名古屋工業大学 ○井上 雄斗、慶應義塾大学大学院メディアデザイン研究科 田口 晴信、堀江 新、南澤 孝太、株式会社 NTT ドコモ/慶應義塾大学大学院メディアデザイン研究科 石川 博規、名古屋工業大学/稲盛科学研究機構 田中 由浩
- 1D6-06 **[Keynote]** MEMS 技術を応用した触覚センサの研究と社会実装への取り組み
新潟大学 ○寒川 雅之

17:10 ~ 17:55 : インタラクティブセッション



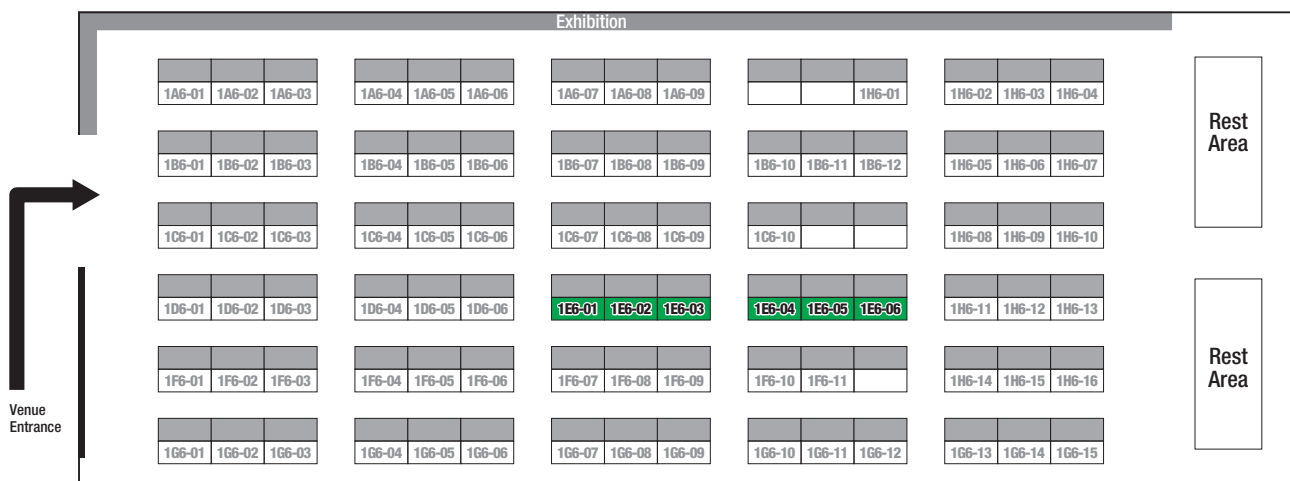
16:05 ~ 16:50 : スポットライトセッション

OS36: 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 継太郎 (会津大学)

- 1E6-01 細胞分化メカニズムによるエージェント群の自律的役割決定方法に関する研究
岩手県立大学 ○酒井 優介、羽倉 淳
- 1E6-02 社会性昆虫の閾値分散による自律的タスク割当
東洋大学 ○中川 拓巳、山田 和明
- 1E6-03 深層学習によるリアルタイム声質変換のためのモデル検討
北見工業大学大学院 ○高橋 富士丸、岩館 健司、鈴木 育男
- 1E6-04 岩アリの合意形成メカニズムのモデル化
東洋大学 ○菅原 太一、山田 和明
- 1E6-05 アリの反応閾値モデルを用いた ACO の性能評価
東洋大学 ○二宮 慧斗、山田 和明
- 1E6-06 RSSM を用いたモデルベース強化学習による人混在環境での移動ロボット動作生成
北海道大学 ○嶋田 泰大、産業技術総合研究所 佐々木 洋子、北海道大学 野口 渉、山本 雅人

17:10 ~ 17:55 : インタラクティブセッション

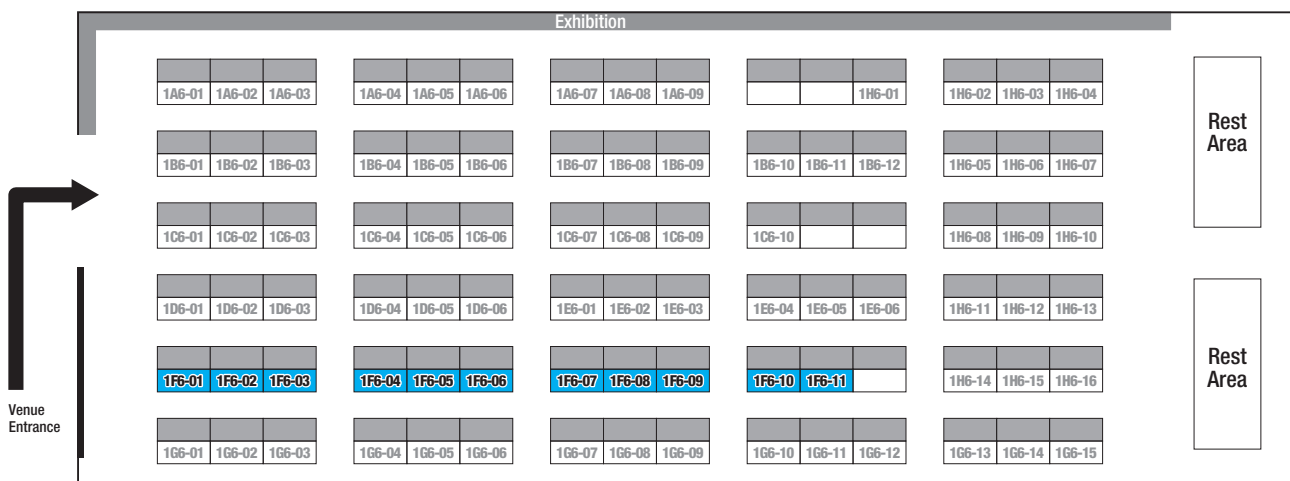


16:05 ~ 16:50 : スポットライトセッション

OS55: ムーンショット目標3 : 活力ある社会を創る適応自在 AI ロボット群 司会 : 平田 泰久 (東北大学)

- 1F6-01 アンサンブル学習を用いた食事場面における把持姿勢認識
東京都立大学 ○大保 武慶、下川原 英理、柴田 祐樹、拓殖大学 何 宜欣、小林 伊智郎
- 1F6-02 自立的調理支援システムの実現に向けた動作解析による戸惑い推定
東京都立大学 ○岡本 悠吾、下川原 英理、労働安全衛生総合研究所 岡部 康平
- 1F6-03 経時的自己評定に基づく SVM を用いた視線情報による確信度推定
東京都立大学 ○田中 翔太郎、江藤 瑠蘭、下川原 英理
- 1F6-04 熟練助産師と初学者の分娩介助技術における視線分析手法の提案
奈良先端科学技術大学院大学 ○和田 有里菜、九州工業大学 諸富 遥、古賀 嵩大、有吉 真那、福井大学 内江 希、宮崎大学 谷口 光代、福井大学 波崎 由美子、嶋 雅代、四谷 淳子、九州工業大学 我妻 広明、奈良先端科学技術大学院大学 池田 和司
- 1F6-05 介護現場での使用を想定した IoT データセット構築システムの開発
東北大学 ○阿部 圭汰、白鳥 雅大、サラザル ホセ、ラワンカル アンキット、平田 泰久
- 1F6-06 ナビゲーションとヘルスセンシングの機能を有するオフィスロボットのためのシステム提案
東北大学 ○山本 花、花田 紘欣、サラザル ホセ、ラワンカル アンキット、本江 正茂、平田 泰久、三井不動産 太田 幸一、西田 稔、前川 真紀代
- 1F6-07 主観と客観による難易度設定の差が自己効力感に及ぼす影響の調査
玉川大学 ○郷津 優介、稲邑 哲也
- 1F6-08 歩行動作に着目したウェアラブル空気圧生成システムの提案
大阪大学 東 和樹、○山口 大貴、胡 正涛、原田 研介
- 1F6-09 ダブルパラレルリンクでこ機構を用いた立ち上がり動作を支援する四脚型ロボットの機構評価
九州大学 ○中条 萌々子、徳永 大悟、西川 鋭、木口 量夫
- 1F6-10 柔軟素材による平行リンク構造を用いた大荷重対応型適応自在環境操作機構 "Nimbus Sheet" の搬送機能の研究
山形大学 ○今泉 在志、川上 柊真、岡田 龍斗、多田 隈 理一郎
- 1F6-11 介護支援における Robotic Nimbus の安全性基礎検討
安衛研 ○岡部 康平

17:10 ~ 17:55 : インタラクティブセッション

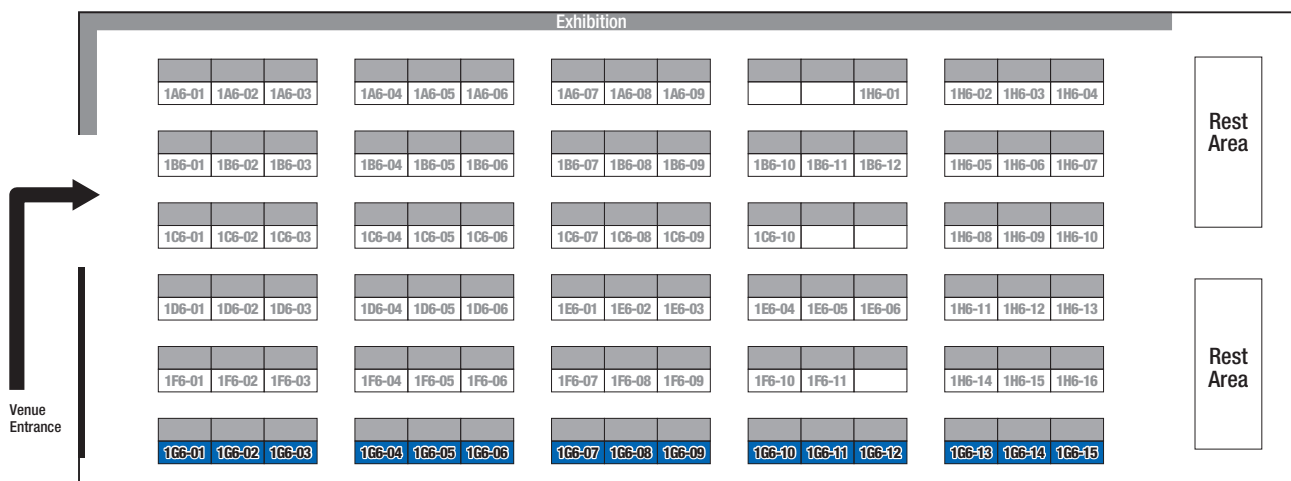


16:05 ~ 16:50 : スポットライトセッション

OS24: ビジョンシステムとビジョン応用システム (3) 司会: 竹村 憲太郎 (東海大学)、鏡 慎吾 (東北大学)

- 1G6-01 移動ロボットによる障害物の速度に応じた回避のための深度差分画像を入力とした動作計画
宇都宮大学 ○久保田 有羽、星野 智史
- 1G6-02 商品陳列の自動化のための姿勢を維持した画像変換による未知物体の姿勢推定
名城大学大学院 ○藤田 幸平、田崎 豪
- 1G6-03 異常検出による商品整理システム
名城大学大学院 ○白井 悠一、三浦 龍一、田崎 豪
- 1G6-04 鏡面反射している対象の3次元計測に関する研究
名城大学 ○仁科 拓人、株式会社メイトクツーツルズ 野村 学司、大竹 徹、名城大学 大原 賢一
- 1G6-05 高速度カメラを用いたロボットマニピュレータの動特性解析
広島大学 ○大坪 隼人、王 飛躍、島崎 航平、石井 抱
- 1G6-06 Papery Ghost : 据置型光学コンバイナを用いた机表面の拡張現実
東北大学 ○大西 千代音、鏡 慎吾、橋本 浩一
- 1G6-07 高速な動的マニピュレーションに向けた高速深度計測システムの構築
北海道大学 ○大倉 秀斗、甲斐 裕也、東京理科大学、東京大学 早川 智彦、香川大学 小水内 俊介、北海道大学 妹尾 拓、近野 敦
- 1G6-08 ステレオ高速カメラを用いたモデルベース3次元デジタル画像振動計測法
広島大学 ○島崎 航平、秦 文翔、王 飛躍、胡 少鵬、石井 抱
- 1G6-09 ハンドアイシステムを想定した多様な光学特性を持つ物体のピック&プレースタスクの高速化を目的としたマニピュレータの経路計画
東京理科大学大学院 ○嵯峨野 拓海、東京理科大学 荒井 翔悟
- 1G6-10 自動運転走行中のドライバの眠気推定を行うシステムの構築
新潟大学 ○森山 颯輝、今村 孝、中嶋 豊、棚橋 重仁
- 1G6-11 架空送電鉄塔工事支援ロボットの安全監視ビジョンシステムの構築
神奈川大学 ○沈 剛毅、竹下 真司、野中 祐太郎、江上 正
- 1G6-12 イベントベースによる明・暗瞳孔法を用いた瞳孔追跡
東海大学 ○影本 竜也、竹村 憲太郎
- 1G6-13 機械学習のための食材の三次元合成画像生成
金沢大学 ○大津 友也、辻 徳生、関 啓明、平光 立拓
- 1G6-14 両眼観察可能な低遅延拡張現実ミラーに関する基礎検討
東北大学 ○高井 清一、鏡 慎吾、橋本 浩一
- 1G6-15 全周撮影による非接触牛体測定システムの開発
岡山県工業技術センター ○岩田 和大、岡山県農林水産総合センター 堀川 寛通

17:10 ~ 17:55 : インタラクティブセッション



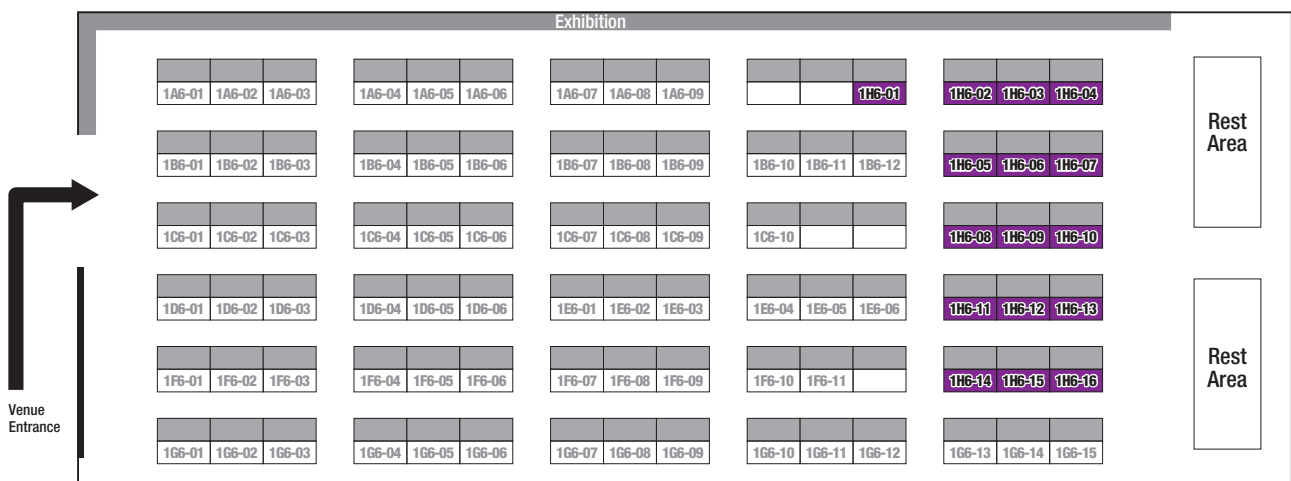
16:05 ~ 16:50 : スポットライトセッション

OS50: フィールドロボティクス

司会 : 長谷川 忠大 (芝浦工業大学)

- 1H6-01 トマトの収穫と受粉を行う多機能型ロボットに関する研究
九州工業大学 ○田原 周、安川 真輔、石井 和男
- 1H6-02 海洋破砕プラスチックごみ回収ロボットの開発
九州大学 ○宇野 光輝、倉爪 亮
- 1H6-03 法面点検作業の自動化支援を目指した2輪式牽引移動体の開発
東京工業大学 ○村下 友貴、塚越 秀行
- 1H6-04 AR技術を用いたドローンによる橋梁点検支援システムの開発
産総研 ○大場 友暁、有隅 仁
- 1H6-05 柔軟ネットを用いた多角形スペースデブリの二次元捕獲シミュレーション
九州工業大学 ○大山 達也、永岡 健司
- 1H6-06 RTK-GNSSと3D LiDARを用いた3次元環境地図構築法による非GNSS環境を含んだ地図構築の検討と実験報告
芝浦工業大学 ○小島 久典、長谷川 忠大、谷藤 尚斗、田中大暉、井筒 駿介、油田 信一
- 1H6-07 深雪における除雪作業支援のためのデジタルツインシステムの開発と実験報告
芝浦工業大学 ○井筒 駿介、谷藤 尚斗、長谷川 忠大、油田 信一、西武建設株式会社 加藤 智之、白石 元幸、金野 直樹、須長 真介
- 1H6-08 モジュール型登攀ロボットを用いる月面における高層建造物の建設手法の提案
大阪工業大学 ○光永 春帆、野田 哲男
- 1H6-09 迅速な狭隘空間探査を実現する受動変形型細径スカラロボット
東北大学 ○渡邊 悠人、高橋 知也、渡辺 将広、阿部 一樹、多田隈 建二郎、田所 諭
- 1H6-10 建機周辺の広域3次元認識のためのキャビン搭載型カメラ・LiDARシステムを用いた異種複数建機の位置姿勢推定
千葉工業大学 ○安藤 波音、中村 亮、馬頭 莉子、住友建機株式会社 守本 崇昭、泉川 岳哉、千葉工業大学 藤井 浩光
- 1H6-11 効率的な多地点巡回移動センシングに向けた小型水上自律移動ロボットのための変形移動機構開発
立命館大学 ○藤井 康之、チャンディン トゥアン、李 周浩
- 1H6-12 LIOによる自己位置推定とTeaching/Playbackによる自動走行に基づく坑道巡視用ロボットシステムの構築
東北大 ○片寄 俊介、小熊 一矢、岡田 佳都、小島 匠太郎、多田隈 建二郎、昆陽 雅司、大野 和則、田所 諭
- 1H6-13 受光伐による日射量変化予測のための樹木の3次元計測に基づく林内照度を考慮した日照シミュレーション
千葉工業大学 ○鈴木 理也、富田 健斗、PCKK 新貝 文昭、櫻井 恭介、南 智好、千葉工業大学 藤井 浩光
- 1H6-14 両足甲部装着IMUを用いた歩行運動推定におけるLiDARオドメトリ融合
信州大学 ○葛西 陽喜、千葉工業大学 入江 清、信州大学 山崎 公俊
- 1H6-15 道路脇の雑草のための自律除草ロボットの開発(第2報)
立命館大学 ○松下 優希、藤井 康之、チャンディン トゥアン、李 周浩
- 1H6-16 自動配電工事ロボットの研究
東北大学 ○中島 海、岡田 佳都、東北電力ネットワーク 三上 覚、宮古 尚、上田 達也、東北大学 Bezerra Ranulfo、阿部 一樹、小島 匠太郎、渡辺 将広、多田隈 建二郎、昆陽 雅司、大野 和則、田所 諭

17:10 ~ 17:55 : インタラクティブセッション



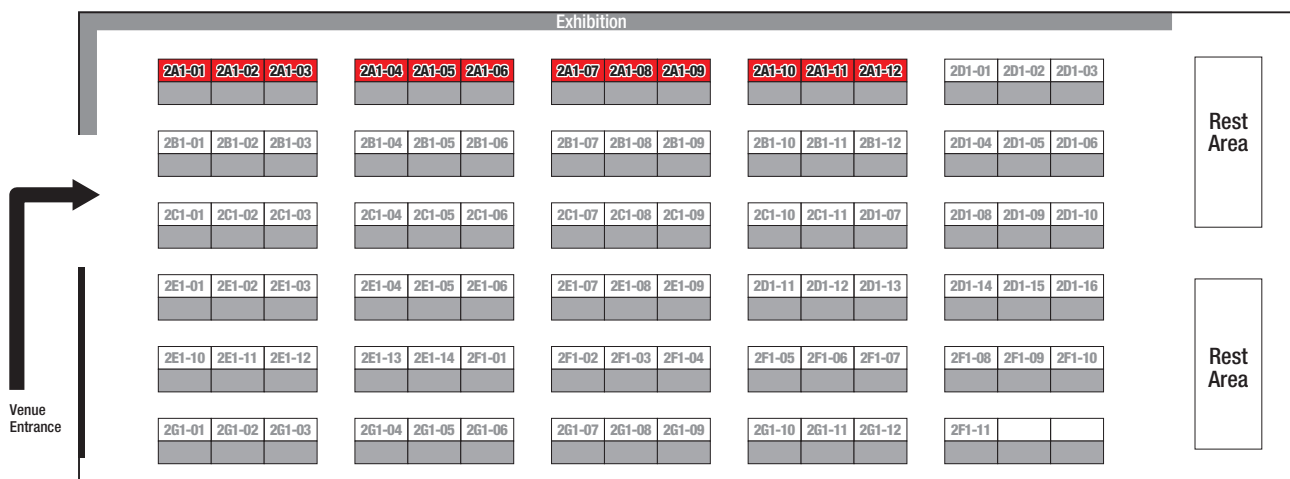
9:30 ~ 10:15 : スポットライトセッション

OS6: 医用工学と障害者支援（2）

司会：永岡 隆（近畿大学）

- 2A1-01 体内外からの脊髄誘発電位計測と解析の基礎検討
東京都市大学 ○西田 聖菜、黒島 葵、京相 雅樹
- 2A1-02 感情の分類および定量化に向けた画像呈示時の脳電位計測および解析の基礎検討
東京都市大学 ○久保田 結衣、黒島 葵、京相 雅樹
- 2A1-03 自由運動時の多チャンネル脳電位計測と解析による身体動作検出の試み
東京都市大学 ○高田 麻衣、京相 雅樹
- 2A1-04 1D-CNN を用いた脳波の分類を目的とした個人適応型 BCI システムの構築
東京都市大学 ○服部 風夏、京相 雅樹
- 2A1-05 便意の予測を目的とした排便前後の腹部インピーダンス測定と分析
東京都市大学 ○長谷川 天音、京相 雅樹
- 2A1-06 体表面筋電信号からの個人特徴の抽出とバイオメトリクス認証への応用
東京都市大学 ○奥村 紘平、京相 雅樹
- 2A1-07 無意識下脈波計測のための衣類を介した複数センサ計測の基礎的検討
東京都市大学 ○佐藤 航平、京相 雅樹
- 2A1-08 超音波診断画像における腹部大動脈瘤の初期診断精度向上を目的とした血管径自動計測法の検討
東京都市大学大学院 ○西田 暉良、小林 雄人、東京都市大学 高橋 玄宇、和多田 雅哉、森 晃
- 2A1-09 ウェアラブル皮膚洗浄デバイスの開発
金沢大学 ○三原 篤志、柳澤 拓馬、西村 齊寛、渡辺 哲陽
- 2A1-10 後頭部の自動体圧分散を目的とした褥瘡予防装置の開発
大阪工業大学 ○畑野 敦哉、谷口 浩成
- 2A1-11 乳幼児の夜泣き検知手法の検討
佐賀大学 ○浦川 貴匠、林 喜章
- 2A1-12 表情情報を用いた「せん妄」患者の識別モデル生成と特徴分析
東京大学/産総研 生田 光輝、東京理科大/産総研 ○松本 吉央、国立がん研究センター 小川 朝生、大谷 清子

10:35 ~ 11:20 : インタラクティブセッション



9:30 ~ 10:15 : スポットライトセッション

OS25: 移動ロボット（4）

司会：鈴木 太郎（千葉工業大学）

- 2B1-01 跳躍機能を有する小型群ロボットのための障害物回避手法の検討
中央大学 ○加藤 智貴、坂本 康輔、國井 康晴、東京農工大学 前田 孝雄
- 2B1-02 熱アレイセンサの画素エリア加算に基づく移動ロボットの人追従性能の評価
東京電機大学 井上 貴浩、東京電機大学院 岡崎 泰凱、東京電機大学 ○糸谷 和晃
- 2B1-03 パーソナルモビリティの自律走行時における情報提示を用いた歩行者とシステムのインタラクション手法
立命館大学 ○矢野 優貴、藤井 康之、チャンディントゥアン、李 周浩
- 2B1-04 ごみ収集ロボットのための SDNN を用いた文脈依存的なごみ判断
帝京大学 ○阿久津 光範、館野 海音、小川 拓実、山根 健
- 2B1-05 Dynamic Window Approach を用いた自律移動ロボットにおける選択的追従点設定によるリカバリー行動の検証
小山工業高等専門学校 ○井上 一道、相澤 伶昂、島袋 太陽、天野 史敬、亀井 温由樹、椎名 柚、齊藤 星南、牧野 空知、弓削 商船高等専門学校 大根田 浩久
- 2B1-06 履帯型車両の履帯張力と推進力の関係
千葉工業大学 ○佐藤 涼耶、太田 祐介、オリエンタル白石株式会社 進藤 匡浩、松村 将希、岩崎 晃久、倉知 禎直
- 2B1-07 高感度カメラを用いた CIELAB 色空間における 高感度ノイズ低減処理による特徴点抽出
北陸先端科学技術大学院大学 ○財部 駿星、池 勇勳
- 2B1-08 自動巡回ロボットによるひずみ可視化デバイスの撮影と計測誤差原因の撮影角度の算出
広島大学 ○青野 鉄平、高木 健、計測リサーチコンサルタント 大町 正和、梅本 秀二
- 2B1-09 つくばチャレンジ 2023 における明治大学ロボット工学研究室の取り組み
明治大学大学院 ○中村 俊貴、荻原 大智、若林 悠樹、前川 佳紀、明治大学 黒田 洋司
- 2B1-10 An Improved Visual Odomery by Image Splitting Feature Extraction
Univ. of Tsukuba ○Moreno Fabian, Yorozu Ayanori, Ohya Akihisa
- 2B1-11 スパース通信環境における複数ロボットの協調行動学習
岡山大学 ○上野 史
- 2B1-12 大学案内ロボット SITTER-3 の開発
湘南工科大学 ○杉崎 喜一、尾崎 文夫

10:35 ~ 11:20 : インタラクティブセッション



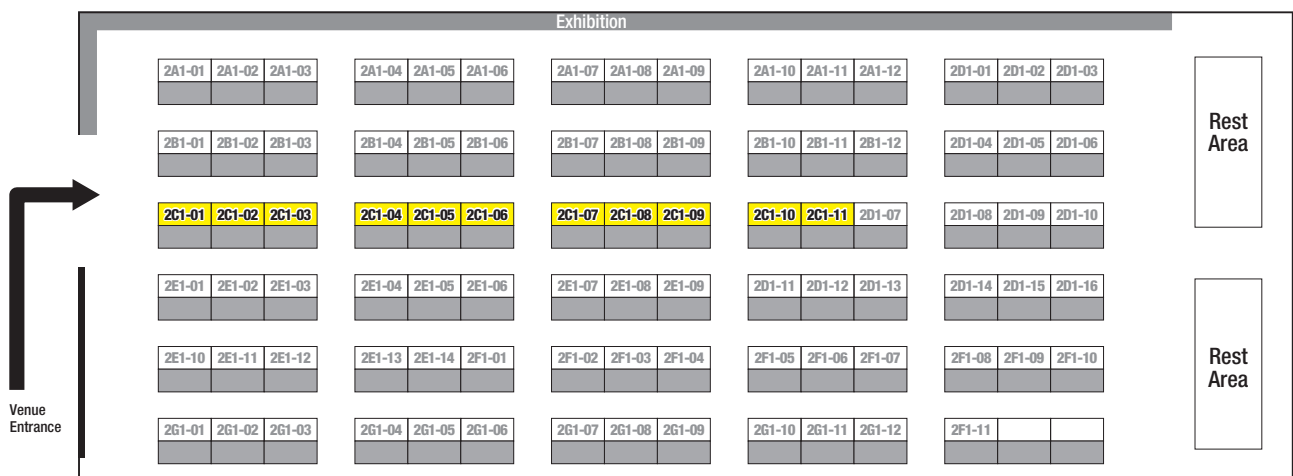
9:30 ~ 10:15 : スポットライトセッション

OS18: 水中・海中システムとその応用（1）

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

- 2C1-01 浅海域における生態系観察のための浮力調整機能付きクローラ型 ROV の一開発
福山大学 ○沖 俊任、水井 啓斗
- 2C1-02 ROV シミュレータの開発とその訓練効果・操作特性の分析
香川大学大学院 創発科学研究科 ○亀割 隆世、日本原子力研究開発機構 川端 邦明、鈴木 健太、龍谷大学 先端理工学部 坂上 憲光、沖縄工業高等専門学校 武村 史朗、香川大学 創造工学部 高橋 悟
- 2C1-03 長期海底観測のためのケーブル拘束を利用した海中プラットフォームの開発
九州工業大学 ○福田 次朗、田中 良樹、石井 和男、西田 祐也
- 2C1-04 水中ドローンによる目標物把持のためのモデルベース強化学習
奈良先端科学技術大学院大学 ○東 崇史、花田 研太、南山大学 杉本 謙二、奈良先端科学技術大学院大学 松原 崇充
- 2C1-05 ウニ分布調査のための遠隔操作型水中ロボットの開発とパノラマ画像の生成
岩手大学 ○小山 猛、屈 龍龍、大槌町産業振興課 芳賀 諒太、三陸ボランティアダイバーズ 佐藤 寛志
- 2C1-06 内水面サーモン養殖のための遠隔管理システムの開発
岩手大学 ○上野 真衣、大槌復光社 金崎 拓也、大槌町産業振興課 黒澤 勉、岩手大学 小山 猛
- 2C1-07 モデル誤差抑制補償器を付加した3リンク双腕水中ロボットの分解加速度制御
九州工業大学 ○西尾 玲郎、花澤 雄太、相良 慎一、沖縄工業高等専門学校 武村 史朗
- 2C1-08 湖沼調査用水中ロボットのためのベローズを用いた浮力調整器の開発
福島大学 ○稲見 ひかり、高橋 隆行
- 2C1-09 緩速ろ過池清掃ロボットのための濁水環境を考慮した池内広域移動
岩手大学 ○小山 猛、田鎖 翼、米倉 達郎
- 2C1-10 地磁気マップとパーティクルフィルタを用いた魚型ロボットの遊泳経路推定
東京理科大学 ○富 洋貴、荒谷 太一、北野 敬祐、松本 賢太、小林 宏、橋本 卓弥
- 2C1-11 海面養殖の生簀内のカメラ観測を目的としたブイ型 USV の提案
筑波大学 ○加藤 皇暉、(株) FullDepth 伊藤 昌平、筑波大学、(株) FullDepth 中内 靖

10:35 ~ 11:20 : インタラクティブセッション



9:30 ~ 10:15 : スポットライトセッション

OS35: スポーツ応用システム

司会：吉武 康栄（信州大学）

- 2D1-01 time-varying シナジーを用いた異なる速度の歩行運動の時空間的解析
東北大学 ○松村 拓海、杏澤 京、大脇 大、林部 充宏
- 2D1-02 脚間を連結する受動的な外腿を付与されたヒトの走動作の運動適応とその利用
大阪大学 ○八島 侑祐、大阪大学 ,Frankfurt University of Applied Sciences Eric Christofori、大阪大学 平井 宏明、黒木 蓮、武市 明日海、山根 駿、淡 媛美子、松居 和寛、西川 敦、大阪大学 ,MIT Krebs Hermano Igo
- 2D1-03 ウェアラブル足裏荷重計測機器を用いた生体力学分析に基づく走行動作の評価
立命館大学 ○船橋 佑、安藤 潤人、新潟大学 寒川 雅之、立命館大学 野方 誠、野間 春生
- 2D1-04 バasketボールにおけるフリースロー運動への劣計測による観測と分析
福岡工業大学 ○新 伊織、兵頭 和幸
- 2D1-05 パドリングマシンを用いたフラットウォーターカヤックにおけるジュニア選手の動作解析
関西学院大学 ○船山 あおい、嵯峨 宣彦
- 2D1-06 サッカー熟練者のインステップキック動作における蹴り脚の運動制御戦略
大阪大学 ○黒木 蓮、平井 宏明、八島 侑祐、武市 明日海、淡 媛美子、山根 駿、松居 和寛、西川 敦、MIT Krebs Hermano,Igo
- 2D1-07 ハンドルにかかる荷重の時系列情報と骨格情報を用いた自転車屋外走行時の上半身の姿勢推定
東北大学 ○中田 凜太郎、田村 雄介、平田 泰久
- 2D1-08 トレーニング運動自体をデバイスとした新たな電子楽器の創出
信州大学 ○今田 磨己、京都市立芸術大学 上 英俊、京都外国語大学 空閑 佐智子、信州大学 吉武 康栄
- 2D1-09 野球投動作における音信号を用いた教示システムの開発
東京理科大学 ○大野 秀星、松本 賢太、小林 宏、橋本 卓弥
- 2D1-10 運動モチベーション向上に向けた大規模言語モデルを用いた応援生成
近畿大学 ○岡本 和花、池田 篤俊
- 2D1-11 AI チャットボットアバターを利用したVRバッティング訓練システム
名古屋工業大学 ○水野 雄斗、坂口 正道
- 2D1-12 ラケットのスイングスピード向上を目指したVRバドミントン訓練システムの開発
名古屋工業大学 ○山田 遥騎、坂口 正道
- 2D1-13 マッキベン型ゴム人工筋を用いた卓上型上肢トレーニングデバイスの開発
近畿大学 ○小濱 英悟、八瀬 快人、池田 篤俊
- 2D1-14 効果的な筋力トレーニングのための動作計測提示システムの提案
名古屋工業大学 ○王 鑫、坂口 正道
- 2D1-15 自動バランススノーボードの開発
産業技術総合研究所 ○宮腰 清一
- 2D1-16 Wheel Tack: 車いすスポーツの直進性と旋回性をセンシングする単眼ビジョンシステム
国立スポーツ科学センター ○相原 伸平、長岡技術科学科学大学 坂井 宝、塩野谷 明

10:35 ~ 11:20 : インタラクティブセッション



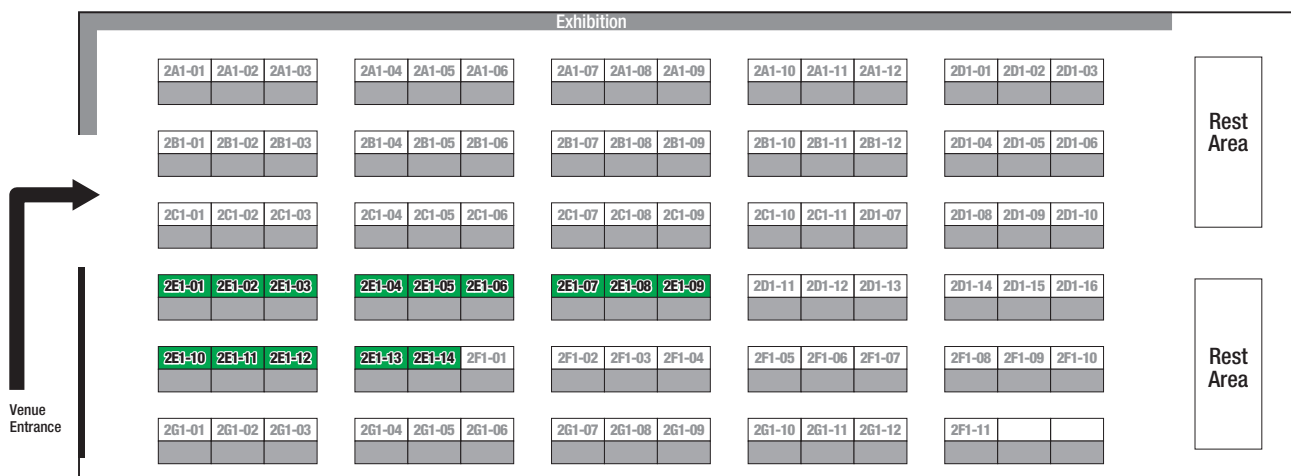
9:30 ~ 10:15 : スポットライトセッション

OS3: ソフトメカニズム (2)

司会：鈴木 康一（東京工業大学）

- 2E1-01 屈曲状態での連続駆動における細径マッキベン型人工筋の高耐久化
東京工業大学 ○小林 亮太、難波江 裕之、鈴木 康一
- 2E1-02 犬前肢の筋骨格系模倣による力学的特性の考察
東工大 ○伊藤 春那、難波江 裕之、日猷大 原田 恭治、東北大 福原 洸、東工大 鈴木 康一
- 2E1-03 人工羽状筋の試作と特性評価
東京工業大学 ○田中 翔真、難波江 裕之、鈴木 康一
- 2E1-04 運動によって体の損傷を修復するソフトロボットの試作
東京工業大学 ○謝 孟飛、難波江 裕之、鈴木 康一
- 2E1-05 蔓型パワーソフトグリッパーの先端形状制御による把持性能向上
東京工業大学 ○児玉 大翔、難波江 裕之、鈴木 康一
- 2E1-06 心臓への吸着把持を目指したソフトフィンガーの開発
東工大 ○川井 晨傑、塚越 秀行、東京医科歯科大 長岡 英気、春木 茂男
- 2E1-07 人体荷重下移動を目指した柔軟シート状アクチュエータ
東京工業大学 ○小池 和生、塚越 秀行
- 2E1-08 ソフトロボットのための進行波方向変更可能な自励式三流路切り替えバルブ
東京工業大学 ○深和 匠、高山 俊男
- 2E1-09 構造の再構築で動作変更が可能な空圧式モジュラーソフトロボット
香川大学 ○岸上 英敏、佐々木 大輔、大阪大学 石塚 裕己、香川大学 原田 魁星
- 2E1-10 自動伸縮機能を有する真空吸着グリッパーの開発
香川大学 ○柚木 友佑、佐々木 大輔、原田 魁星、大槻 尚太郎、SMC 株式会社 梶川 博通
- 2E1-11 受動的柔軟性を有する電磁駆動型人工筋肉の提案
近畿大学 ○八瀬 快人、香川大学 佐々木 大輔、近畿大学 小坂 学、原田 孝
- 2E1-12 移乗介護支援用腕部姿勢保持パワーアシストスーツのアシスト機構の検討
香川高等専門学校 ○小倉 彩佳、門脇 惇、香川大学 佐々木 大輔
- 2E1-13 オンデマンドな分岐を行う伸展型ソフトロボットにおける伸展制御機構の開発
早稲田大学大学院 ○佐竹 祐紀、早稲田大学 石井 裕之
- 2E1-14 腸管を模した蠕動運動型フレキシブルポンプによる高粘性流体搬送の基礎的検証
中央大学 ○川野 真生、鶴澤 匠吾、JAXA 山崎 千秋、中央大学 中村 太郎

10:35 ~ 11:20 : インタラクティブセッション



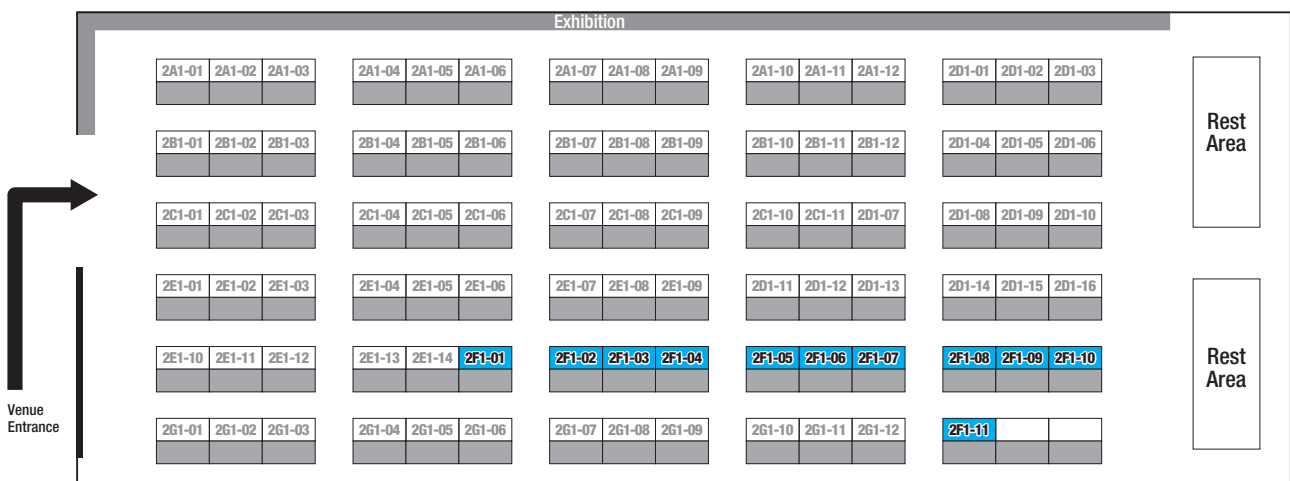
9:30 ~ 10:15 : スポットライトセッション

OS4: 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：舩屋 賢（宮崎大学）

- 2F1-01 **[Keynote]** 生体筋細胞を駆動源とするバイオマイクロデバイス
信州大学 ○秋山 佳丈
- 2F1-02 断面形状変更により感度可変な力覚センサの研究
九州工業大学 ○太田 憲吾、高嶋 一登
- 2F1-03 形状記憶ポリマーを用いた力覚センサの構造変更と応用
九州工業大学 ○谷口 太一、高嶋 一登
- 2F1-04 形状記憶複合材料シートを用いた空気圧ゴム人工筋の性能評価
九州工業大学 ○岡村 裕太、高嶋 一登、北九州市立大学 永石 順也、長 弘基、美作大学 則次 俊郎、名城大学 向井 利春
- 2F1-05 形状記憶合金とジャミング転移現象を用いた可変剛性リンクの構造評価
九州工業大学 ○鈴木 秀隆、高嶋 一登、北九州市立大学 長 弘基
- 2F1-06 SMA アクチュエータによる音生成における強化学習を用いた入力波形の最適化
北海道大学 ○野澤 勇人、原田 宏幸、田島 悠介、北海道立総合研究機構 伊藤 壮生、北海道大学 和久井 隆光
- 2F1-07 形状記憶合金を用いた人工筋肉アクチュエータ
大阪電気通信大学 ○井上 大誠、仲川 友稀、稲田 晃也、入部 正継
- 2F1-08 釣糸人工筋の作製時コILING中の温度が駆動特性に及ぼす影響について
豊橋技術科学大学 ○伊藤 蒼大、岡本 岳人、岐阜大学 入澤 寿平、宮崎大学 舩屋 賢、九州大学 田原 健二、豊橋技術科学大学 比留田 稔樹、高木 賢太郎
- 2F1-09 Sensorless Angular Position Estimation of Rotational Type Twisted Polymeric Fiber Artificial Muscles
KyushuUniv. ○ Wong Chun KAU, Arita Hikaru, Univ.ofMiyazaki Masuya Ken, OsakaUniv. Satoh Satoshi, KyushuUniv. Tahara Kenji
- 2F1-10 線状ねじり型釣糸人工筋（STPF）の異方性弾性を考慮した発生力と変形量のモデル化について
豊橋技科大 ○赤松 駿、東内 裕武、東工大 塩谷 正俊、木村 大輔、岐阜大 入澤 寿平、東工大 宝田 亘、豊橋技科大 比留田 稔樹、高木 賢太郎
- 2F1-11 釣糸人工筋肉と誘電エラストマーアクチュエータの複合化の提案と基礎検討
豊橋技術科学大学 ○木村 凌大、比留田 稔樹、電気通信大学 新竹 純、岐阜大学 入澤 寿平、豊橋技術科学大学 高木 賢太郎

10:35 ~ 11:20 : インタラクティブセッション

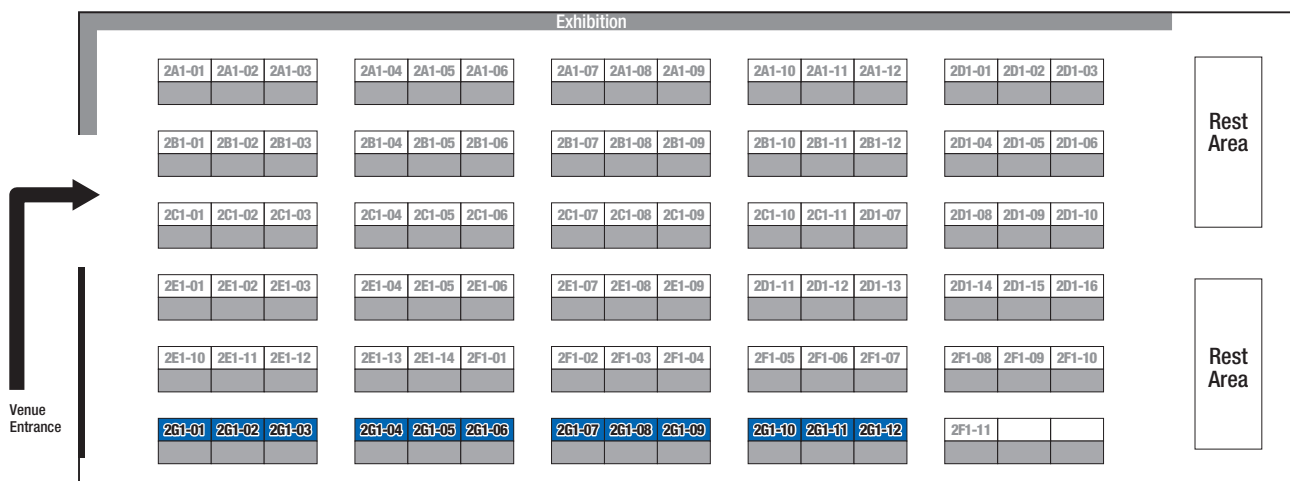


9:30 ~ 10:15 : スポットライトセッション

OS62: 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: 遠藤 央 (東京工業大学)

- 2G1-01 マルチオペレーションに対応する農作業支援台車の開発
奈良高専 ○藤本 和哉、飯田 賢一、中村 篤人、大谷 真弘
- 2G1-02 LiDAR による農道の自動運転における交差点検出と自己位置補正
東京大学 ○赤川 憲司、深尾 隆則
- 2G1-03 ブドウ園における SLAM を用いた自動走行
開志専門職大学 ○小野山 博之、東京大学 深尾 隆則
- 2G1-04 適応的閾値を用いた相互最近傍マッチングによる全天球画像の 2 視点間位置姿勢推定精度向上
東京大学 ○安藤 大生、小松 廉、Junwoon Lee、株式会社クボタ 篠崎 充、北島 利浩、東京大学 浅間 一、安琪、山下 淳
- 2G1-05 全方位カメラを用いた環境計測デバイスの改良と性能評価
福山大学 ○本田 義典、伍賀 正典
- 2G1-06 環境・重量・画像センサーフュージョンによる植物生育過程
千葉大学 ○野口 蓮太、木更津工業高等専門学校 佐久間 東陽、嘉数 祐子、奈良工業高等専門学校 岩田 大志、木更津工業高等専門学校 浅野 洋介、伊藤 裕一、千葉大学 白木 厚司、木更津工業高等専門学校 栗本 育三郎
- 2G1-07 ナスの収量予測に向けた花数自動計数システムの開発
ヤンマーホールディングス株式会社 ○近藤 拓也、山屋 裕紀、島田 皓平、吉峰 拓海、宮内 俊輔、大阪府立環境農林水産総合研究所 瀬上 修平、大石 真実、三輪 由佳
- 2G1-08 外観画像の汚損検出と分類に基づく洋ナシ果実の等級判定支援システムの研究開発
新潟大学 ○伊藤 遼、山崎 達也
- 2G1-09 簡易撮影した画像におけるナシのハダニ被害葉の色彩的特徴
明治大学 ○武田 甲、杉原 敏昭、甲斐 貴光、日本大学 川越 義則、梅田 大樹、中嶋 綾香、明治大学 岩崎 泰永
- 2G1-10 ビート移植時の補植作業における Yolov8 を用いた欠株位置の検出
北見工業大学 ○豊田 開登、楊 亮亮、星野 洋平
- 2G1-11 赤紫蘇農場におけるデブスカメラを用いた雑草の茎位置検出
北海道大学 ○竹内 聖登、香川大学 小水内 俊介、北海道大学 妹尾 拓、近野 敦
- 2G1-12 一人称視点映像を用いた植物生体情報計測のための視覚と行動情報の同時計測手法の検討
豊橋技術科学大学 ○長 浩輝、河原 智弘、秋月 拓磨、戸田 清太郎、豊橋技術科学大学 愛媛大学 高山 弘太郎

10:35 ~ 11:20 : インタラクティブセッション



10:35 ~ 11:20 : スポットライトセッション

OS15: 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）

- 2A2-01 腸管自走ロボットのための同軸ダブルウォームギヤ機構の開発
早稲田大学 ○大澤 啓介、段 凱文、アムテック有限会社 上田 昭夫、神戸大学 中橋 龍、九州大学 荒田 純平、九州大学病院 長尾 吉泰、九州大学 赤星 朋比古、江藤 正俊、早稲田大学 田中英一郎
- 2A2-02 手術支援ロボット自律化のための術野空間情報取得システムの提案
信州大学 ○田所 聖崇、マリモ電子工業株式会社 黒田 善明、佐藤 寛之、大阪大学 丸川 可南子、西川 敦、信州大学 岩本 憲泰
- 2A2-03 穿刺部位により形状や硬さが異なる骨の穿刺をロボットで実現するための穿刺条件の実験的探索
岡山大学 ○中田 こころ、亀川 哲志、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
- 2A2-04 腹腔鏡手術訓練における tsfresh および SHAP を用いた機械学習モデルに基づく技量解析
北海道大学 ○海老名 光希、安部 崇重、晏 凌波、堀田 記世彦、樋口 まどか、古御堂 純、岩原 直也、今 雅史、倉島 庸、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 曉帥、北海道大学 妹尾 拓、篠原 信雄、近野 敦
- 2A2-05 血管吻合訓練における手の動作解析と熟練度の判別
弘前大学 ○庄司 大朗、陳 曉帥、小渡 亮介、北海道大学 近野 敦、防衛大学校 辻田 哲平、東北学院大学 佐瀬 一弥、香川大学 小水内 俊介、弘前大学 岡 和彦
- 2A2-06 多周波インピーダンスを用いたカテーテルの機械的刺激による静脈閉塞のモニタリング
東京理科大学 ○姜 琇仁、東京理科大 /AMED 森 武俊
- 2A2-07 超音波医用画像を用いた手術支援システムのための腫瘍を伴った腎臓ファントムの製作に関する検討
弘前大学 ○加藤 萌喜、陳 曉帥、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
- 2A2-08 肺がんの自動検出及び遺伝子変異検索を支援する胸部 CT 画像解析システムの構築
新潟大学大学院自然科学研究科 ○赤川 遼汰郎、Tan Cher Yen、新潟大学工学部工学科 山崎 達也、新潟大学医歯学総合病院放射線診断科 山崎 元彦
- 2A2-09 狭心症診断支援のための段階的ネットワークの構築
九州大学 ○高島 俊祐、宮内 翔子、熊本大学 諸岡 健一、九州大学 倉爪 亮
- 2A2-10 通信遅延が大きい遠隔操作ロボットシステムにおけるデプスカメラ深度情報提示による操作支援手法の開発
九州大学 ○前川 友梧、D.S.V. Bandara、荒田 純平

11:40 ~ 12:25 : インタラクティブセッション



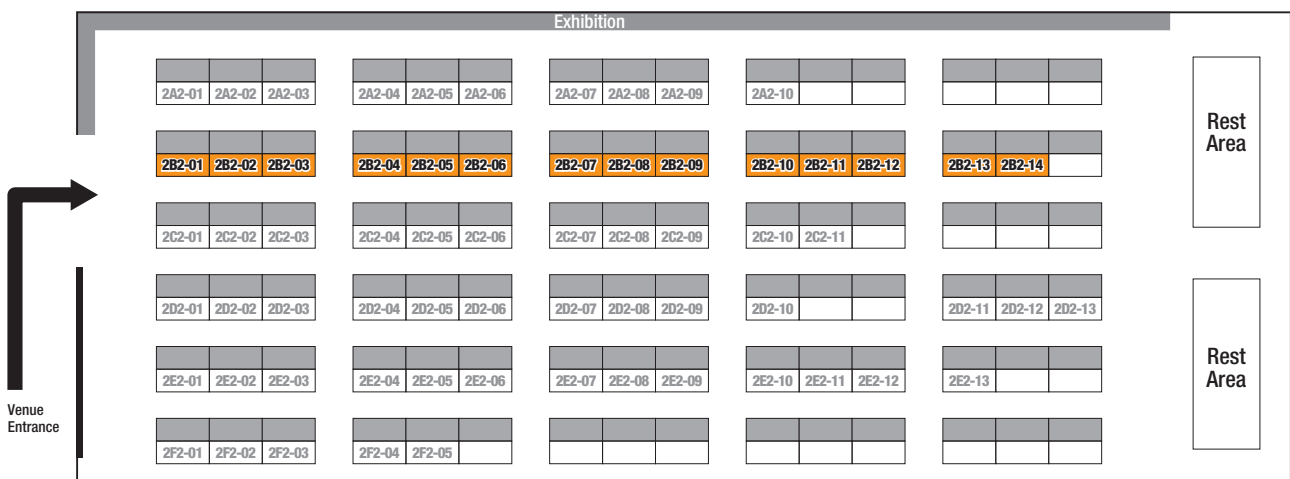
10:35 ~ 11:20 : スポットライトセッション

OS7: 共創システム（1）

司会：山本 知仁（金沢工業大学）、野澤 孝之（富山大学）

- 2B2-01 多資源マイノリティゲームにおける逆ベイズ推論の適用
茨城大学 ○岡野 龍樹、笹井 一人
- 2B2-02 真正粘菌変形体の生体信号と成長サイクルから得る数理モデル
琉球大学 ○宇座 恩、國田 樹
- 2B2-03 株価に関連したツイートのラフ集合束解析の提案
日本大学 ○上倉 大輝、同志社大学 上浦 基、日本大学 浦上 大輔
- 2B2-04 拡張されたベイズ推論のコンピュータ大貧民への応用
茨城大学 ○井深 綾乃、笹井 一人
- 2B2-05 外乱によるシロアリの歩行パターンの変化
早稲田大学 ○大澤 慶彦
- 2B2-06 マルチエージェント協調における非同期的相互作用の役割
茨城大学 ○笹井 一人
- 2B2-07 「おいておくだけ」の媒介対話システムの有効性に関する検証
茨城大学 ○熊谷 僚太、笹井 一人
- 2B2-08 量子論理オートマトンにおける臨界性
早稲田大学 ○郡司 ペギオ幸夫、大澤 慶彦、江藤 健太郎、九州大学 徳山 祐耀
- 2B2-09 真性粘菌モデルによるセルオートマトン
神戸大学 ○谷 伊織
- 2B2-10 ライフゲームの臨界性：異なる視点で周囲を捉える
創価大学 ○崎山 朋子、新垣 太志
- 2B2-11 湿地遺体の書き割り構造：風景の肉体
大阪大学中之島芸術センター ○中村 恭子、早稲田大学 郡司 幸夫
- 2B2-12 視覚刺激の運動と蟻の動作との関連性が学習効果に与える影響について
創価大学 ○高原 明博、崎山 朋子
- 2B2-13 近傍の変化を考慮した空間囚人のジレンマの提案
創価大学 ○古城 賢一、崎山 朋子
- 2B2-14 弱い紐帯に基づく参入規則により時間発展するネットワークにおける創発
流通経済大学 ○小川 健一郎、株式会社ハピネスプラネット Jong-Hyeok Lee

11:40 ~ 12:25 : インタラクティブセッション



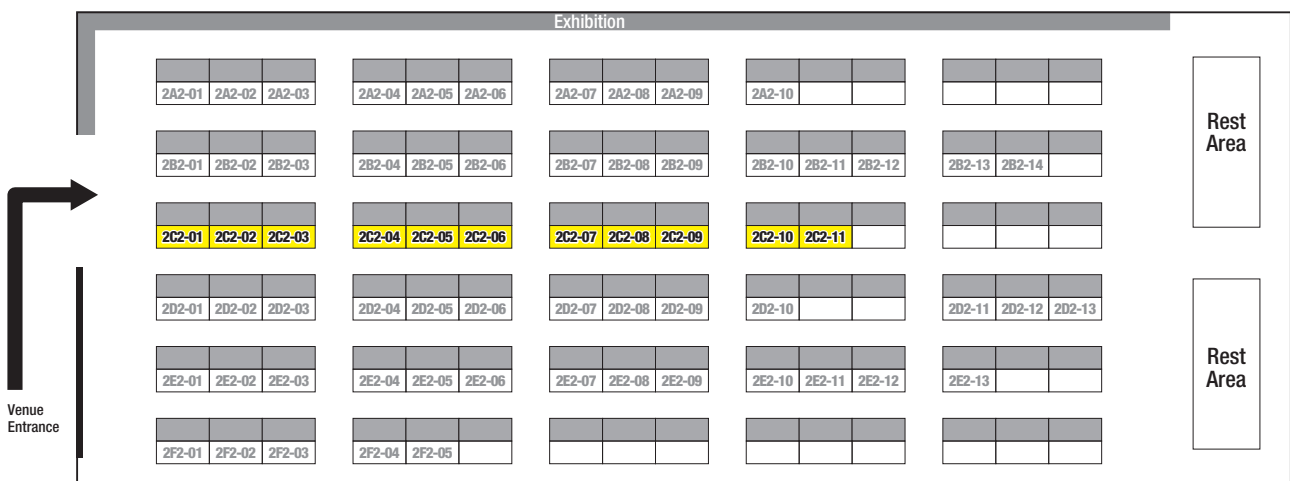
10:35 ~ 11:20 : スポットライトセッション

OS14: 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～ (3)

司会：牧野 浩二（山梨大学）

- 2C2-01 看護師育成用の生成系 AI を用いた Role Play 型患者エージェントの開発
産業技術大学院大学 ○張 晁逢、田部井 賢一、橋本 洋志、上海交通大学 譚 雪婷、川崎市立看護大学 遠藤 雅幸、荒木田 美香子
- 2C2-02 生成系 AI を用いた学部生のキャリア相談エージェントの開発
東京都立産業技術大学院大学 ○岡崎 浩二、橋本 洋志
- 2C2-03 ChatGPT を用いた感情分析による株価予想
大阪工業大学 ○高木 拓海、小林 裕之
- 2C2-04 LSTM を用いたリチウムイオン電池の寿命予測
大阪工業大学 ○藤滝 悠、小林 裕之
- 2C2-05 多指ハンドの把持におけるニューラルネットワークを用いた対象物の物理的特性の推定
東北大学 ○松本 実南、杏澤 京、大脇 大、林部 充宏
- 2C2-06 Unet を用いた任意の画像に対する局所領域への小画像埋め込み
大阪工業大学 ○熊淵 叶琉、小林 裕之
- 2C2-07 機械学習を用いた手書きストローク補正における手ぶれ評価指標の検討
大阪工業大学 ○吉田 天河、小林 裕之
- 2C2-08 臨場感の高い料理教材のための XR システムの検討
東海大学 ○韓 江波、村松 聡、稲垣 克彦、関西学院大学 中後 大輔、東洋大学 横田 祥、産業技術大学院大学 橋本 洋志
- 2C2-09 手元のキーボードと自分の手の VR オーバーレイ表示
拓殖大学 ○内田 渉、何 宜欣、東京都立大学 下川原 英理、大保 武慶、柴田 祐樹、拓殖大学 小林 伊智郎
- 2C2-10 拡張現実を用いた道案内機能の開発
拓殖大学 ○小黒 雄平、何 宜欣、東京都立大学 下川原 英理、大保 武慶、柴田 祐樹、拓殖大学 小林 伊智郎
- 2C2-11 ドローンによる機械学習に基づく羊検索アプリケーションの開発
拓殖大学 ○董 成遠、何 宜欣

11:40 ~ 12:25 : インタラクティブセッション



10:35 ~ 11:20 : スポットライトセッション

OS42: ナノ・マイクロシステムとその応用 -超高速バイオアセンブラ, システム細胞工学, ナノ・マイクロロボット-

司会：新井 史人（東京大学）

- 2D2-01 分子認識機能を利用した合体分解可能なマイクロゲルロボットの接着力測定システム
中央大学 ○和田 俊也、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
- 2D2-02 水平振動により誘起されるファラデー波を用いたスフェロイドのパターン生成
中央大学 ○豊島 隆太郎、勝股 由衣、早川 健
- 2D2-03 オープンチップを用いた音響流体微細操作システムにおける音響波印加効率の向上
中央大学 ○平田 菜摘、栗原 壮汰、早川 健
- 2D2-04 微小物体への機械刺激負荷のためのマイクロ流路の開発と応用
大阪大学 ○小嶋 勝、戸谷 匡宏、防衛大学 洞出 光洋、名古屋大学 瀧口 金吾、電気通信大学 新井 健生
- 2D2-05 微小生体物質操作のための光剛性可変マイクグリッパの作製
名大 ○丸山 央峰、山口 義勝
- 2D2-06 半透有機明位置検出センサを用いた光角度検知についての検討
香川高等専門学校 ○高橋 涼、森宗 太一郎、瀧本 一斗、藤田 鈴香、大阪大学 梶井 博武
- 2D2-07 静電容量センサ集積化マイクロピペットと画像情報を用いた単一細胞分取システム
東京大学 ○天谷 諭、安藤 大登、Bilal TURAN、杉浦 広峻、名古屋大学 鶴飼 優子、佐藤 良勝、東京大学 新井 史人
- 2D2-08 Modeling and evaluation of a miniaturized variable-stiffness actuator using shape memory polymer
The University of Tokyo ○ Yu Taosong, Shu Tengo, Yamanaka Toshiro, Amaya Satoshi, Sugiura Hiroataka, Arai Fumihito
- 2D2-09 細胞の生死状態を考慮した単一細胞の水透過率計測システム
東京大学 ○金子 真悟、東北大学 辻井 雅、魚住 信之、東京大学 新井 史人
- 2D2-10 Fixation for stretch culture of the single skeletal muscle fiber
The University of Tokyo ○ Wang Zhaoyu, Masuda Taisuke, Arai Fumihito

OS16: 廃炉・廃止措置のための技術開発とシステムインテグレーション（1） 司会：禹 ハンウル（工学院大学）

- 2D2-11 低融点合金を用いた巻取型高剛性長尺アーム
福島大学 ○横田 開、高橋 隆行
- 2D2-12 ロープと複数ストッパを用いた弾性テレスコピックアーム屈曲機構の提案
東京工業大学 ○藤塚 祐二、遠藤 玄
- 2D2-13 非指向性検出器と自己遮蔽を搭載した移動ロボットによる放射線分布推定
東京大学 ○森田 英嗣、小松 廉、中島 慎介、安琪、山下 淳、浅間 一

11:40 ~ 12:25 : インタラクティブセッション



10:35 ~ 11:20 : スポットライトセッション

OS21: 主観・感覚・行動計測とその応用（1） 司会：栗田 雄一（広島大学）、田中 由浩（名古屋工業大学）

- 2E2-01 高齢者向け運転能力判定システムの開発に向けた若年者の傾向計測
苫小牧工業高等専門学校 ○滝本 萌夏、土谷 圭央、北海道千歳リハビリテーション大学 山田 恭平、佐々木 努
- 2E2-02 Motion Platform を活用した体験における映像条件に関する研究
名城大学 ○今井 孝成、横井 紀卓、目黒 淳一
- 2E2-03 個々の引き込まれやすさを利用した場の同期リズムの制御
東京電機大学 ○渡邊 柊人、渡辺 亮、五十嵐 洋
- 2E2-04 仮想空間における跳躍拡張時の身体感覚および視覚情報のずれが気分及び影響
埼玉大学 ○足立 拓駿、埼玉大学大学院 綿貫 啓一、楓 和憲、大澤 優輔
- 2E2-05 咀嚼過程における食感の変化とその推定
神戸大学 ○青木 尊啓、中本 裕之、小林 太
- 2E2-06 軌跡クラスタリングによる顧客の行動分類手法の検討
琉球大学 ○宮里 佳音、國田 樹
- 2E2-07 せん断波伝播による超音波エラストグラフィを用いた応力計測の試み
香川大学 ○齋藤 拓真、三谷 拓也、香川大学、産業技術総合研究所 井上 恒
- 2E2-08 船舶の操縦支援システムのユーザーインターフェースデザインの検討
東京海洋大学 ○瀧本 美風、荒西 智瀬、柏木 秀仁、岡崎 忠胤
- 2E2-09 メタ認知における尺度と自己気質モニタリング質問紙における因子解析
木更津工業高等専門学校 ○藤平 翔太、福島工業高等専門学校 西浦 孝治、木更津工業高等専門学校 栗本 育三郎
- 2E2-10 歩行パラメータによる歩行者年齢推定
東京都立大学 ○黒田 知士、岡本 正吾、信州大学 秋山 靖博
- 2E2-11 Temporal Dominance of Sensations 法で計測された主観的体験の統計的検定手法
東京都立大学 ○夏目 滉大、岡本 正吾、神戸大学 永野 光
- 2E2-12 身体化されたアバタ上での内受容感覚の可視化と操作
埼玉大学 ○土持 崇嗣、産業技術総合研究所 金山 範明、新潟医療福祉大学 大鶴 直史、埼玉大学 三木 将仁、原 正之
- 2E2-13 対人誘導タスクにおける対話行動の品質評価のための評価指標の設計
玉川大学 ○丹野 裕理、水地 良明、稲邑 哲也

11:40 ~ 12:25 : インタラクティブセッション



10:35 ~ 11:20 : スポットライトセッション

OS13: 軽労化システム 司会：土谷 圭央（苫小牧工業高等専門学校）、日下 聖（北海道立総合研究機構）

2F2-01 可変剛性装具の開発とパワーアシストウェアへの応用

香川大学 ○市瀬 佳歩、佐々木 大輔、渡邊 匠海、香川高等専門学校 門脇 惇、近畿大学 八瀬 快人、香川大学 原田 魁星

2F2-02 Evaluation of Assistive Effects of Smart Suits on Human Stability Against Unexpected Disturbances

Hokkaido University ○ Chen Songyun, Kusaka Takashi, Yokohama National University Shima Keisuke, Ogawa Kota, Kaifuku Karin, Hokkaido University Tanaka Takayuki

2F2-03 ネットバンド型ウェアラブルセンサを用いた作業負担推定

北海道大学 ○菱川 祐也、日下 聖、田中 孝之、大成建設 田中 吉史、産業技術総合研究所 白倉 尚貴、山野辺 夏樹、Ixchel Georgina Ramirez Alpizar, Enrique Coronado, 堂前 幸康

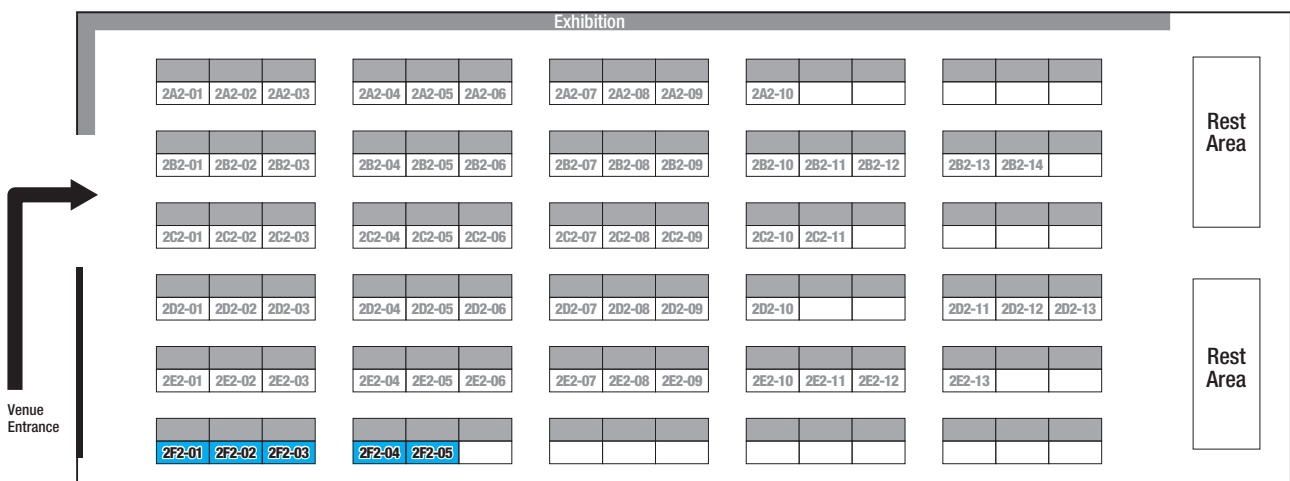
2F2-04 LP ガス配送作業のサポート装置の開発

中央大学 ○大場 清貴、澤橋 龍之介、西濱 里英、奥井 学、中村 太郎

2F2-05 非負荷依存のセルフロック性を有する遊星歯車式ワイヤ巻取り機構

東北大学 ○栢分 峻汰郎、阿部 一樹、渡辺 将広、多田隈 建二郎、田所 諭

11:40 ~ 12:25 : インタラクティブセッション



11:40 ~ 12:25 : スポットライトセッション

OS54: 核融合炉遠隔保守技術

司会：松日楽 信人（東京大学）

2A3-01 [Keynote] 核融合装置における遠隔保守

量子科学技術研究開発機構 ○武田 信和、小川 翔太、永山 勝也、中田 健太郎、田中 雄幸、兒玉 宗一郎、伊藤 智之、野口 悠人

2A3-02 ITER ブランケット遠隔保守用大型マニピュレータにおける荷重検知及び把持技術の開発

量子科学技術研究開発機構 ○小川 翔太、野口 悠人、武田 信和

2A3-03 ITER ブランケット遠隔保守システムの制御システムにおけるマルチプレクサの適用

国立研究開発法人 量子科学技術研究開発機構 ○兒玉 宗一郎、伊藤 智之、株式会社フュージョンマネージメント 吉村 響子、国立研究開発法人 量子科学技術研究開発機構 野口 悠人、武田 信和

2A3-04 ITER ブランケット遠隔保守システム用複合ケーブル送給制御技術の開発

量子科学技術研究開発機構 ○永山 勝也、伊藤 幸弘、伊藤 智之、野口 悠人、武田 信和

2A3-05 ITER ブランケット遠隔保守システムの軌道接続部検証

量子科学技術研究開発機構 ○伊藤 智之、野口 悠人、大森 順次、武田 信和

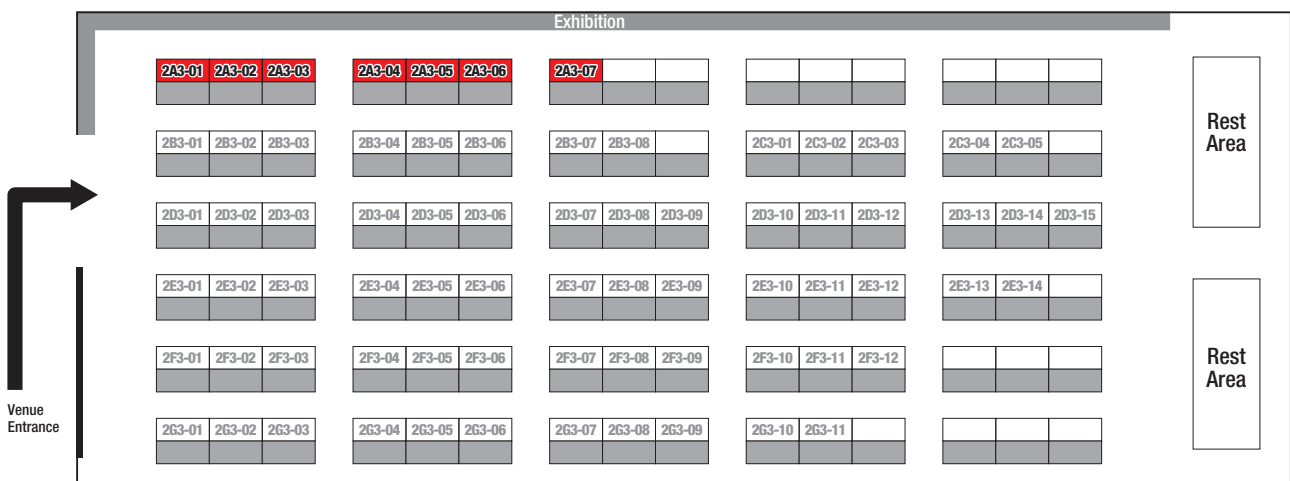
2A3-06 ITER ブランケット遠隔保守用第一壁セントラルボルト締結ツールの開発

量子科学技術研究開発機構 ○中田 健太郎、野口 悠人、武田 信和

2A3-07 ITER ブランケット遠隔保守システム用配管溶接ツールの開発

量子科学技術研究開発機構 ○田中 雄幸、中田 健太郎、伊藤 幸弘、野口 悠人、武田 信和

13:55 ~ 14:40 : インタラクティブセッション



11:40 ~ 12:25 : スポットライトセッション

OS8: 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）

- 2B3-01 LiDAR データの距離・反射強度・欠損分布を表現する深層生成モデルの開発
九州大学 ○劉 瀟文、中嶋 一斗、宮脇 智也、NASA JPL 岩下 友美、九州大学 倉爪 亮
- 2B3-02 果樹園運搬支援ビークルにおける測域センサとRGB-D カメラを併用したランドマーク認識
山梨大学 ○北村 響、野田 善之、豊田高専 佐郷 幸法、株式会社ケーイーアール 柿原 清章
- 2B3-03 複数のToF センサによる環境認識手法を利用した多関節移動ロボットの全身姿勢推定
九州大学 ○岩尾 健吾、有田 輝、田原 健二
- 2B3-04 除雪作業におけるマイクロ波レーダーの検出精度を考慮した自動走行制御手法の検討
北海道大学 ○田川 祐人、江丸 貴紀
- 2B3-05 Lidar センサを用いた散らかり度合いを定量化する住環境評価手法の開発：生活活動を阻害するモノの体積測定
東京大学 ○莫 欣燭、矢口 喜一、小野 敬済、二瓶 美里
- 2B3-06 森林作業道における走行時の滑落防止のための複数 LiDAR を用いた走路検出
千葉工業大学 ○岩澤 尚樹、富田 健斗、鈴木 理也、パシフィックコンサルタンツ株式会社 新貝 文昭、櫻井 恭介、南 智好、千葉工業大学 藤井 浩光
- 2B3-07 移動ロボットに搭載された3次元LiDARの表面に付着した汚れの位置とその程度の推定
東京工業高等専門学校 ○関根 陸人、富沢 哲雄、多羅尾 進
- 2B3-08 可聴音ベースの反響定位に基づく3次元空間認識の5チャンネルマイクロホンアレイによる向上
東京工業大学工学院システム制御系 ○小林 宙輝、東京工業大学工学院システム制御系 / (株) ホンダ・リサーチ・インスティテュート・ジャパン 糸山 克寿、東京工業大学工学院システム制御系 西田 健次、中臺 一博

13:55 ~ 14:40 : インタラクティブセッション



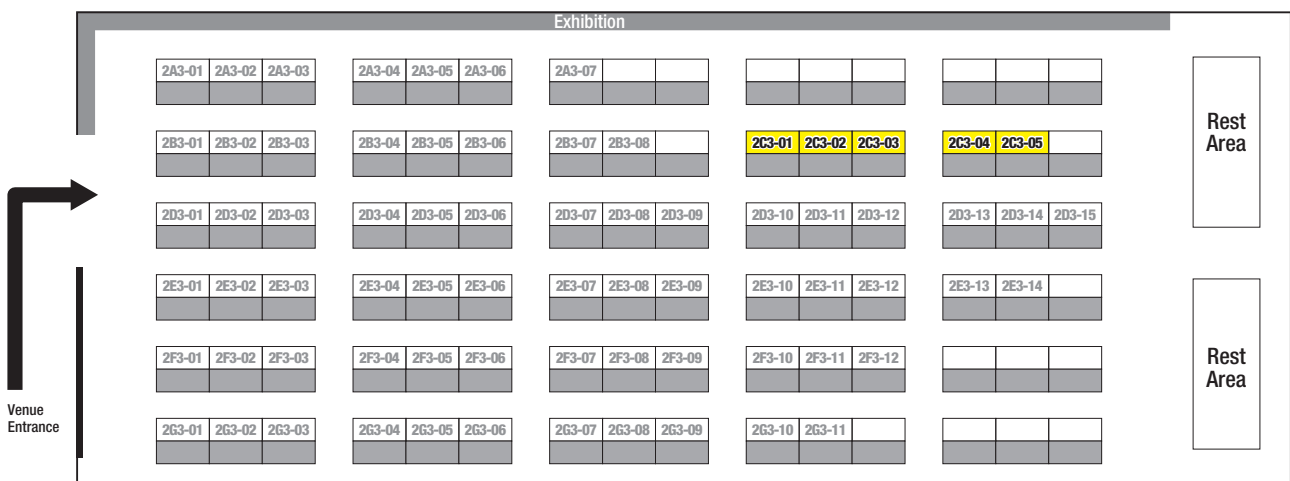
11:40 ~ 12:25 : スポットライトセッション

OS45: 心身一体感の理解と具現化技術

司会 : 田中 良幸 (長崎大学)

- 2C3-01 安全性を考慮した障害物回避と経路探索
青山学院大学 ○坪内 亮介、米山 淳、伊丹 琢
- 2C3-02 不完全 V2X 環境下における共有型交通状況モニタの有用性評価
長崎大学 ○飛永 祐大、清水 怜、西迫 優斗、田中 良幸
- 2C3-03 足圧センサを用いたリアルタイム VR 歩行支援システムの開発
長崎大学 ○福島 大樹、Kang Minsung、佐藤 滉隼、田中 良幸
- 2C3-04 階段昇降対応のウェアラブル型ハンドフリー・ステッキ
長崎大学 ○佐藤 滉隼、福島 大樹、田中 良幸
- 2C3-05 仮想物体の粘弾性を考慮するアクティブ／パッシブ型反力提示装置の開発
長崎大学 ○鈴木 和音、田中 良幸

13:55 ~ 14:40 : インタラクティブセッション



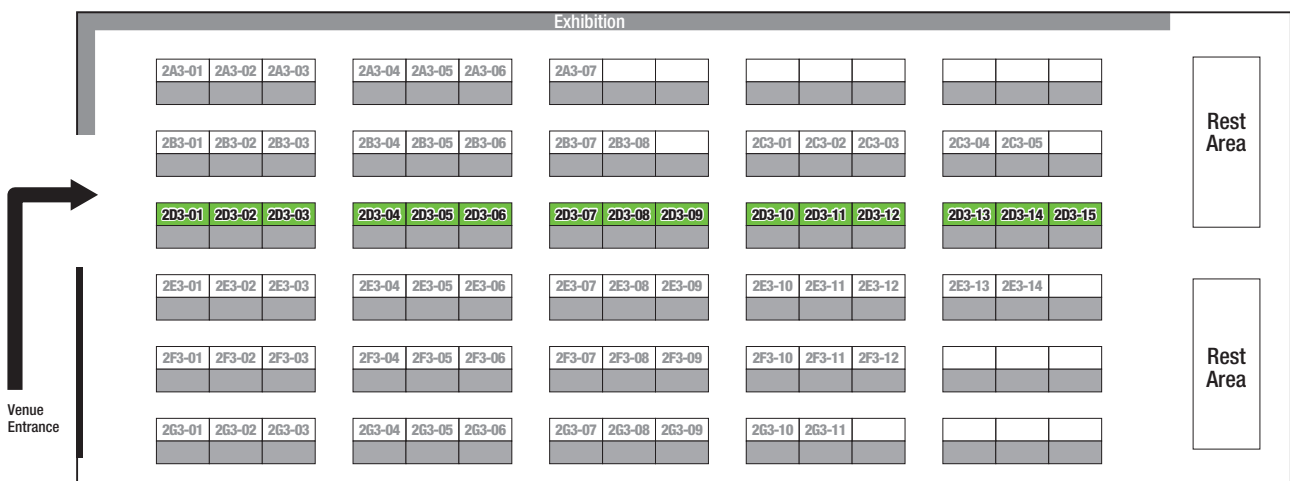
11:40 ~ 12:25 : スポットライトセッション

OS58: 触覚・力覚（4）

司会：永野 光（神戸大学）

- 2D3-01 突起状視触覚センサを用いた対象物表面特性の識別
大阪大学 ○清水 孝紀、鈴木 佑晟、柴田 暁秀、三栄源エフ・エフ・アイ株式会社 石原 清香、池上 聡、中馬 誠、大阪大学 東森 充
- 2D3-02 身体障害者が操作するアバターロボットにおける触覚コミュニケーションに関する基礎研究
名古屋工業大学 ○三浦 海唯、中田 尚希、湯川 光、オリィ研究所 武内 一晃、神奈川工科大学 山田 月都、山崎 洋一、明治大学 新山 龍馬、オリィ研究所 吉藤 健太郎、名古屋工業大学 田中 由浩
- 2D3-03 熱画像を用いた時空間変調のある空中超音波焦点の計測
東京大学 ○小丹枝 涼哉、岩淵 颯太、鈴木 颯、神垣 貴晶、牧野 泰才、篠田 裕之
- 2D3-04 光学式触覚センサの小型化及びソフトロボティクスへの応用提案
福山大学 ○行平 将望、伍賀 正典
- 2D3-05 圧迫刺激による飛行体験の向上に関する研究
名古屋工業大学 ○森田 帆乃香、柴田 佳宜、名古屋工業大学 / 稲盛科学研究機構 田中 由浩
- 2D3-06 振動分布を再現する腕輪型触覚デバイスによる動作体感の伝達
東北大学 ○新居田 崇家、松原 亨、和賀 正宗、昆陽 雅司、田所 諭
- 2D3-07 振動分布を再現する腕輪型触覚デバイスによる動作体感の伝達
東北大学 ○松原 亨、和賀 正宗、昆陽 雅司、田所 諭
- 2D3-08 HMD 装着時における MR 流体を用いた遭遇型力覚提示
東北学院大 ○渡邊 弘毅、佐瀬 一弥、防衛大 辻田 哲平、芝浦工業大 安孫子 聡子
- 2D3-09 指先 SED 分布実時間計算のための 3 次元指モデルの開発
東北学院大学 ○加藤 明樹、佐瀬 一弥、神戸大学 永野 光、東北大学 昆陽 雅司
- 2D3-10 触覚クリップ：柔らかさ知覚バイアスを生起する足裏周囲への圧迫刺激
名古屋工業大学 ○浅野 奈津乃、湯川 光、久原 拓巳、慶應義塾大学大学院メディアデザイン研究科 堀江 新、辻田 喜琉、南澤 孝太、名古屋工業大学 / InaRIS 田中 由浩
- 2D3-11 ピエゾ型振動子のための振幅変調波の包絡成分を利用した低周波体感の代理提示法
東北大学 ○和賀 正宗、松原 亨、昆陽 雅司、産業技術総合研究所 竹下 俊弘、竹井 裕介、小林 健、東北大学 田所 諭
- 2D3-12 外界を表現する立体振動ディスプレイ
東北大学 ○大原 玄、昆陽 雅司、田所 諭
- 2D3-13 仮想環境での振動グローブを用いた力分布の提示による把持動作への影響調査
東京電機大学 ○伊藤 那月、渡辺 亮、五十嵐 洋
- 2D3-14 調整制御が可能な狭帯域フィルタによるテクスチャモデリング
東京電機大学 ○戸塚 圭亮、五十嵐 洋
- 2D3-15 手指姿勢と指先接触力および作業風景に基づく縫製作業の時系列動作要素分類
信州大学 ○石川 陽久、高瀬 裕、山崎 公俊

13:55 ~ 14:40 : インタラクティブセッション



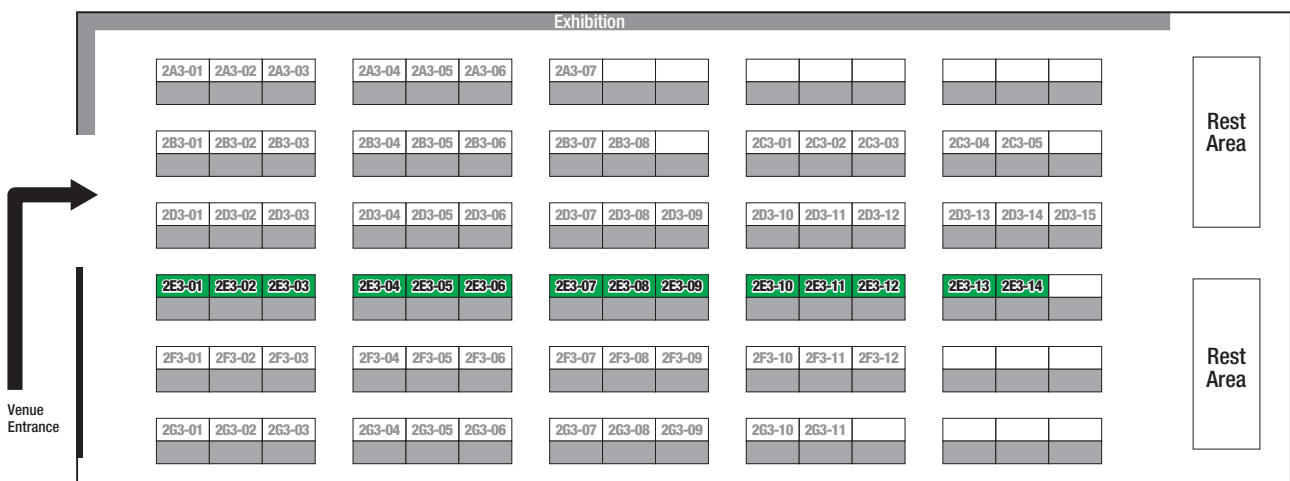
11:40 ~ 12:25 : スポットライトセッション

OS3: ソフトメカニズム (3)

司会：高岩 昌弘（徳島大学）

- 2E3-01 力覚センシングに基づく超柔軟ロッドのリアルタイム形状推定
筑波大学 ○望山 洋、田中 健斗、徳山 輝海、喜多 諒
- 2E3-02 羽ばたき飛行ロボットの跳躍離陸の検討
筑波大学 ○三河 優、東京都立大学 武居 直行、筑波大学 望山 洋
- 2E3-03 双方向湾曲型ゴム人工筋肉の提案とその特性評価
ブリヂストン ○大野 信吾、大谷 和輝、濱谷 光吉、佐藤 隆之
- 2E3-04 指先なじみ性能の向上を目指した2方向湾曲ソフトフィンガの機構検討
岡山大学 ○中野 晴貴、脇元 修一、神田 岳文、山口 大介
- 2E3-05 超伸長型空気圧アクチュエータの基礎特性
東京電機大学 ○伊津野 武史、中央大学 伊藤 文臣、中村 太郎
- 2E3-06 複数材料ポロジ-最適化による筋骨格ロボットアームの最適化における軌道追従のための評価関数の検討
東京大学 ○野田 雅貴、山田 崇恭
- 2E3-07 人の関節潤滑機能を模した人体模倣ロボットの液体滲出軟骨機構の構成法
東京大学 ○三木 章寛、佐原 佑太、深山 和浩、李林 嘉元、長谷川 峻、河原塚 健人、岡田 慧、稲葉 雅幸
- 2E3-08 導電性フィラメントによる表皮骨格一体ロボットハンドの接触点推定に関する研究
東京大学 ○深山 和浩、李林 嘉元、三木 章寛、河原塚 健人、岡田 慧、稲葉 雅幸
- 2E3-09 蝸牛グリッパ機構
山形大学 ○Galipon Josephine、東北大学 恩田 一生、栢分 峻汰郎、阿部 一樹、渡辺 将広、多田隈 建二郎、昆陽 雅司、田所 諭
- 2E3-10 Optimizing transient response for standard rotary pneumatic actuator with precise position control
Tokushima University ○Lim Wenchiang、徳島大学 白瀬 左京、高岩 昌弘
- 2E3-11 シワの動的生成による微小突起構造の吸着力制御機構における布のメッシュ構造に応じたシワの形態の調査
京都先端科学大学 / 早稲田大学 ○長濱 峻介
- 2E3-12 張力フィードバックによる自律的歩行生成時の推進力の評価
松江高専 ○中西 大輔、土江 亮、大阪大学 浪花 啓右、杉本 靖博
- 2E3-13 体幹の複雑な運動をアシストする着衣型アシストスーツの試作
名古屋大学 ○安田 凜、舟洞 佑記、道木 慎二
- 2E3-14 布状アクチュエータを構成する生地の違いに対する変形挙動の調査
名古屋大学 ○山下 拓海、彭 彦鴻、舟洞 佑記、道木 慎二、青山 忠義

13:55 ~ 14:40 : インタラクティブセッション



11:40 ~ 12:25 : スポットライトセッション

OS4: 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）

- 2F3-01 **[Keynote]** ミリからマイクロメートルのゲルアクチュエータの加工と制御
中央大学 ○早川 健
- 2F3-02 オルガノゲルを用いた誘電エラストマアクチュエータのエネルギー効率の評価
中央大学 ○手塚 祐太、早川 健
- 2F3-03 内部構造を有するオルガノゲル誘電エラストマアクチュエータの評価
中央大学 早川研究室 ○樋口 聖人、早川 健
- 2F3-04 光で駆動する新規エラストマアクチュエータの開発
山梨大学 ○豊島 柊希、弦間 麟太郎、山口 直人、靖 宇馨、奥崎 秀典
- 2F3-05 ソフトアクチュエータの微細加工による高速応答化
山梨大学 ○後藤 大徹、谷川 諒、奥崎 秀典
- 2F3-06 インクジェット印刷によるフレキシブルセンサの作製と発電メカニズムの解明
山梨大学 ○梁 田、松下 可那子、奥崎 秀典
- 2F3-07 イオン導電性フレキシブルセンサによるソフトロボットハンドの把持センシング
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、近畿大学 工学部 松野 孝博、立命館大学 理工学部 平井 慎一
- 2F3-08 IPMC アクチュエータによる微小応力発生と医療応用
鈴鹿医療科学大学 ○伊原 正、中村 太郎、立命館大学 安積 欣志
- 2F3-09 IPMC センサの物理モデルの厳密な伝達関数から予測される時間応答について
豊橋技術科学大学 ○石川 耕雪、西安交通大学 朱 子才、立命館大学 安積 欣志、豊橋技術科学大学 比留田 稔樹、高木 賢太郎
- 2F3-10 流体を用いない固体ポリマ McKibben 型人工筋肉の開発に関する研究
豊橋技術科学大学 ○帖佐 有希、株式会社デンソー 櫻井 大地、茶谷 章大、鷲野 誠一郎、東京工業大学 木村 大輔、岐阜大学 入澤 寿平、東京工業大学 宝田 亘、塩谷 正俊、豊橋技術科学大学 比留田 稔樹、高木 賢太郎
- 2F3-11 水溶性繊維を活用した収縮 - ねじれ型人工筋肉の試作
岡山大学 ○田 偉航、脇元 修一、山口 大介、神田 岳文
- 2F3-12 可変論理ゲート機構
東北大学 栢分 峻汰郎、恩田 一生、山形大学 Josephine Galipon、東北大学 阿部 一樹、渡辺 将広、金沢大学 渡辺 哲陽、東北大学 ○多田 隼 建二郎、昆陽 雅司、田所 諭

13:55 ~ 14:40 : インタラクティブセッション



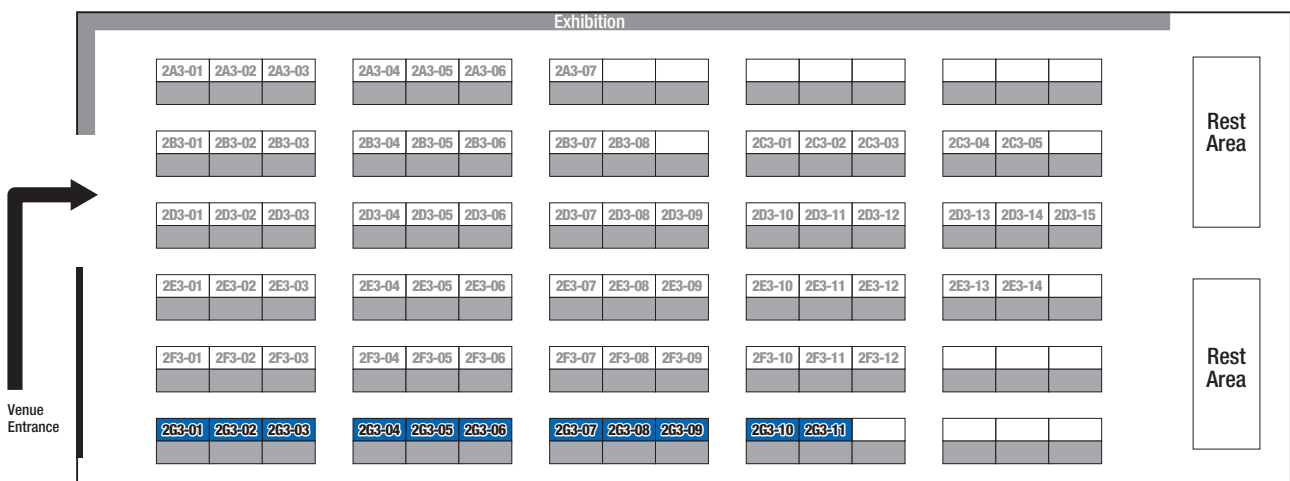
11:40 ~ 12:25 : スポットライトセッション

OS62: 農業システム, サステナブルシステムデザインとインテグレーション (2)

司会: 中村 尚彦 (函館工業高等専門学校)

- 2G3-01 深層学習を利用した俯瞰視点画像からの稲苗の位置推定
新潟工科大学 ○目黒 敦也、大金 一二
- 2G3-02 PGGAN によるデータ拡張と機械学習を用いた微小アサガオ検出
福井大学 ○児玉 蒼、築地原 里樹、高橋 泰岳
- 2G3-03 Deep learning を用いた草密集度判定システムの構築
福井工業大学 ○岩野 優樹、明石工業高等専門学校 高岡 勇佑、芝浦工業大学 飯塚 浩二郎
- 2G3-04 ドローン画像に基づく U-Net を用いたウメ樹の緑枝検出
福井大学 ○高木 俊弥、築地原 里樹、高橋 泰岳、福井農業試験場 野崎 直
- 2G3-05 農地植物の3次元認識と障害物払いのけ動作生成によるロボット自動収穫
早稲田大学 ○大谷 拓也、近藤 貴久、SonyCSL, 早稲田大学 青竹 峻太郎、SonyCSL, 京都大学 船橋 真俊、サステナジー株式会社 三木 浩、早稲田大学 高西 淳夫
- 2G3-06 さくらんぼ収穫ロボットにおける力覚センサを用いた衝突検知システム
山形大学 谷口 創一、○氏家 照悟、角田 琢朗、妻木 勇一
- 2G3-07 二指ハンドの動作を利用した葉よけ機構
山形大学 ○山之下 海里、角田 琢朗、妻木 勇一
- 2G3-08 ハンディ光合成蒸散計測システムの開発とトマト葉を対象とした性能評価
豊橋技術科学大学 ○岸本 健太郎、大場 佳成、増田 佳乃子、秋月 拓磨、豊橋技術科学大学、愛媛大学 高山 弘太郎
- 2G3-09 太陽光型植物工場における Intelligent PID 制御による水蒸気飽差制御の熱流体シミュレータを通じた制御性能の検討
木更津工業高等専門学校 ○浅野 洋介、愛知県立大学 伊藤 正英、千葉大学大学院 野口 蓮太、木更津工業高等専門学校 伊藤 裕一、栗本 育三郎
- 2G3-10 作物個体群全体を対象としたリアルタイム光合成計測が可能なセミクローズド・パイプハウスの開発
豊橋技術科学大院工 ○代田 智教、愛媛大学院農 藤内 直道、豊橋技術科学大院工 荒井 駿平、大場 佳成、磯山 佑里、秋月 拓磨、豊橋技術科学大院工、愛媛大学院農 高山 弘太郎
- 2G3-11 コトづくりによる新事業創出に関する研究
一般財団法人 機械振興協会 ○森川 千秋、櫛田 隆、木村 利明、株式会社 果実堂 米田 朋樹、NX アグリグロウ 株式会社 諸井 奈美、スマートロジック 株式会社 大山 正巳

13:55 ~ 14:40 : インタラクティブセッション



13:55 ~ 14:40 : スポットライトセッション

OS15: 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）

- 2A4-01 着座式心エコー検査ロボットの開発
早稲田大学 ○橋本 知篤、志田 優樹、熊谷 颯杜、岩田 浩康
- 2A4-02 床面反射超音波ビームによる上向き音響流を用いた感染性エアロゾル曝露抑制の検討
埼玉大学 ○橋本 拓武、高崎 正也、長谷川 圭介
- 2A4-03 XRを用いた看護多重課題訓練システムの構築と検証
芝浦工業大学 ○村田 大周、足立 吉隆、東京大学 小山 博史、関東学院大学 金井パック 雅子、神戸大学 ウィリアムソン 彰子
- 2A4-04 汎用一眼カメラを用いた運動による血行動態変化可視化システムに関する検討
サレジオ工業高等専門学校 ○吉田 慧一郎
- 2A4-05 頸髄損傷者の体調悪化イベントに着目した異常検出手法の検討
国立障害者リハビリテーションセンター 研究所 ○高嶋 淳、東京工業大学 倉林 大輔、国立障害者リハビリテーションセンター 病院 富安 幸志、矢田部 あつ子、鈴木 豊子、樋口 幸治、西木 慎太郎、国立障害者リハビリテーションセンター 研究所 白銀 暁、横浜国立大学 眞田 一志、東京大学 緒方 徹
- 2A4-06 手指リハビリテーションロボットにおける慣性センサ導入による手指・前腕運動筋電位非干渉化に関する研究
九州大学 ○尾藤 皇介、D.S.V. Bandara、荒田 純平
- 2A4-07 電流 - 関節角度特性モデルに基づく運動点探索のための電極選定システム
横浜国立大学 ○増尾 直紀、柏木 僚太、島 圭介、県立広島大学 島谷 康司
- 2A4-08 SVM based classification of motor imagery tasks for rehabilitation using moving window STFT features with EEG signals.
KyushuUniversity ○Zhu Junda、D.S.V. Bandara、Arata Jumpei
- 2A4-09 拡張現実と大規模言語モデルを用いた認知症ケア訓練システム HEARTS 5 powered by ChatGPT の開発
九州大学大学院システム情報科学研究院 倉爪 亮、九州大学大学院システム情報科学府 ○西浦 悠生
- 2A4-10 日誌形式医療記録のデジタル化支援システム開発の試み - 第2報 -
東京理科大学 / AMED ○森 武俊、東北大学 吉田 美香子、東京理科大学 姜 琇仁、関西国際大学 吉田 明莉、金沢大学 正源寺 美穂

15:00 ~ 15:45 : インタラクティブセッション



13:55 ~ 14:40 : スポットライトセッション

OS11: 産業機器オープンネットワークインタフェース ORiN

司会：吉田 幸重（ORiN 協議会）

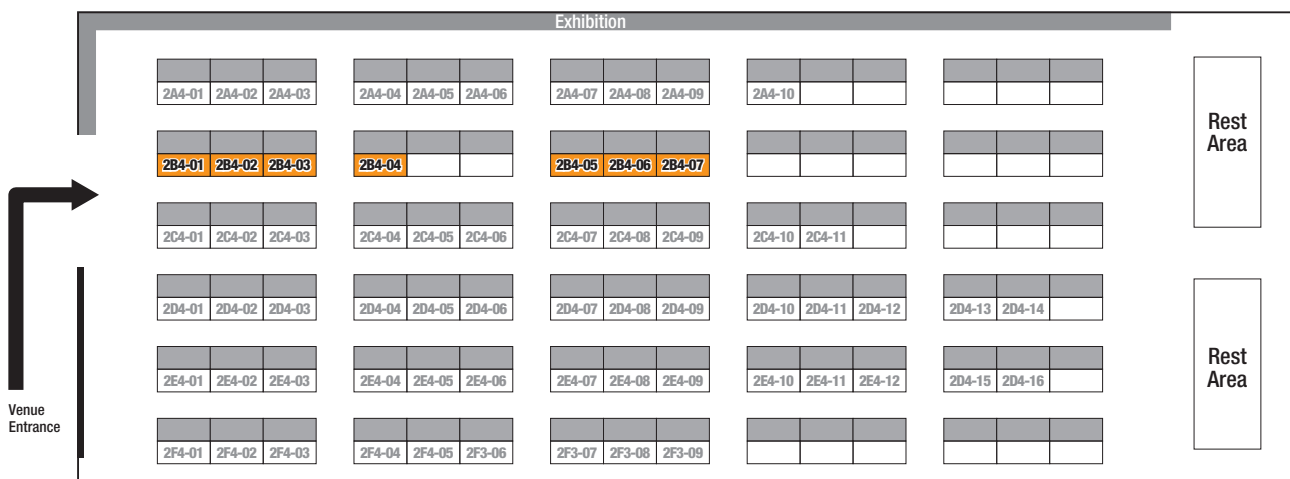
- 2B4-01 双腕型ロボット「NEXTAGE」向け ORiN プロバイダの開発
川田テクノロジーズ株式会社 ○野口 祐喜、長嶋 功一、川角 祐一郎
- 2B4-02 ORiN 導入を目指した中小食品工場の改善支援
一般財団法人 機械振興協会 ○坂本 将也、木村 利明、櫛田 隆、森川 千秋
- 2B4-03 システム構築および運用による ORiN3 の仕様品質の確認
株式会社デンソーウェーブ ○中村 正太郎
- 2B4-04 ORiN3 開発の最新動向 2023
ORiN 協議会 ○吉田 幸重

OS28: 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：横小路 泰義（神戸大学）、野田 哲男（大阪工業大学）

- 2B4-05 トレイの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を用いたロボスト把持戦略の検討
和歌山大学 ○阪口 秀人、土橋 宏規
- 2B4-06 人手作業の撮影による産業用ロボットへの組立工程教示
大阪工業大学 ○宮堺 洋江、野田 哲男
- 2B4-07 自動アセンブリに向けたマニピュレータ経路とレイアウトの同時最適化
東京理科大学 ○村上 雷伊斗、荒井 翔悟

15:00 ~ 15:45 : インタラクティブセッション



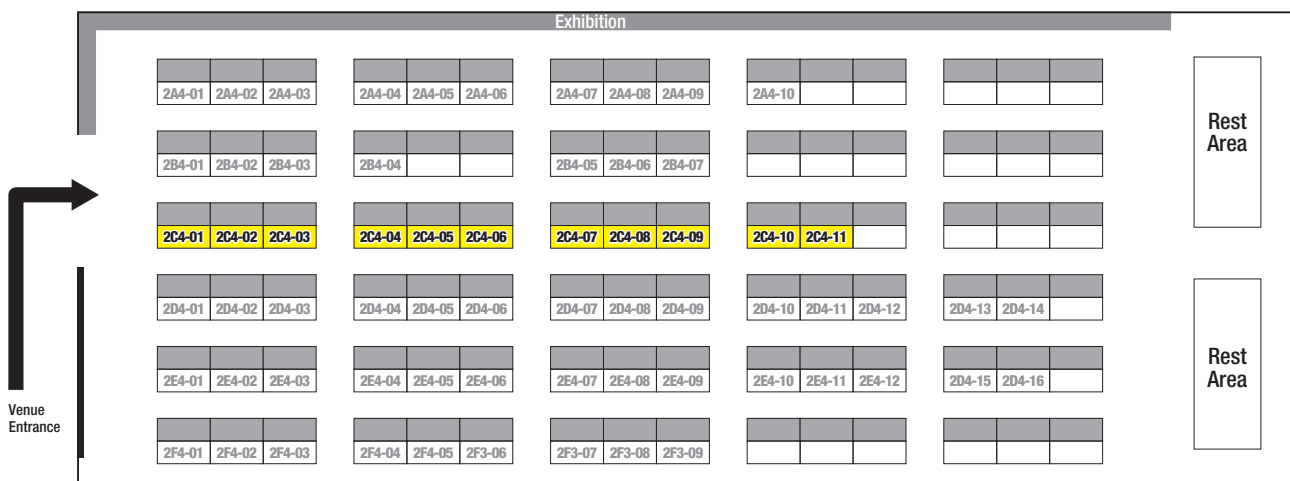
13:55 ~ 14:40 : スポットライトセッション

OS18: 水中・海中システムとその応用（2）

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

- 2C4-01 クジラ用ローバーにおける吸着力向上のためのバルブ機構改良
山形大学 ○阿部 広太、妻木 勇一
- 2C4-02 アクティビティ解析のための養殖魚の検出手法に関する研究
九州工業大学 ○福嶋 峻、Dominic Solpico、Hussam Alraie、ノートルダム大学 Paulo Vidales、Matthew Milani、J.william Goodwine、九州工業大学 石井 和男、西田 祐也
- 2C4-03 水中構造物検査におけるテザーケーブルが絡まらない経路の再生成
奈良先端科学技術大学院大学 ○小國 隼介、織田 泰彰、和田 隆広
- 2C4-04 Flexible Sensor Tube を用いた河床形状の計測と復元
大阪大学/コマツみらい建機協働研究所 ○浦 大介、大須賀 公一
- 2C4-05 飛び移り座屈駆動式魚型ロボットによる旋回遊泳の実現
松江高専 ○中西 大輔、高橋 海成
- 2C4-06 コリオリ式流量計を適用した均質混合流体の計測標準化と試験方法に関する研究
湘南工科大学 ○金子 拓人、渡邊 大貴、濱野 健太、湯澤 聡、井上 文宏、WIN ビジネスデベロップメント 松岡 秀樹
- 2C4-07 固視点追加による水中ロボット操縦者の動揺病低減
奈良先端科学技術大学院大学 ○乙部 達生、劉 海龍、龍谷大学 坂上 憲光、奈良先端科学技術大学院大学 和田 隆広
- 2C4-08 センサ信頼度に応じて操作端のインピーダンスを調整する ROV の触力覚共有制御
奈良先端科学技術大学院大学 ○藤江 謙伸、織田 泰彰、龍谷大学 坂上 憲光、奈良先端科学技術大学院大学 和田 隆広
- 2C4-09 水中音響カメラにおける入射角及び距離画像推定による材質認識
北陸先端科学技術大学院大学 ○野々田 崇大、池 勇勲
- 2C4-10 ROV 操縦支援のための水中構造物周りでの自己位置推定
奈良先端科学技術大学院大学 ○織田 泰彰、小國 隼介
- 2C4-11 逆最適制御の ROV への応用とロバスト性検証
奈良先端科学技術大学院大学 ○織田 泰彰、藤江 謙伸、小國 隼介

15:00 ~ 15:45 : インタラクティブセッション



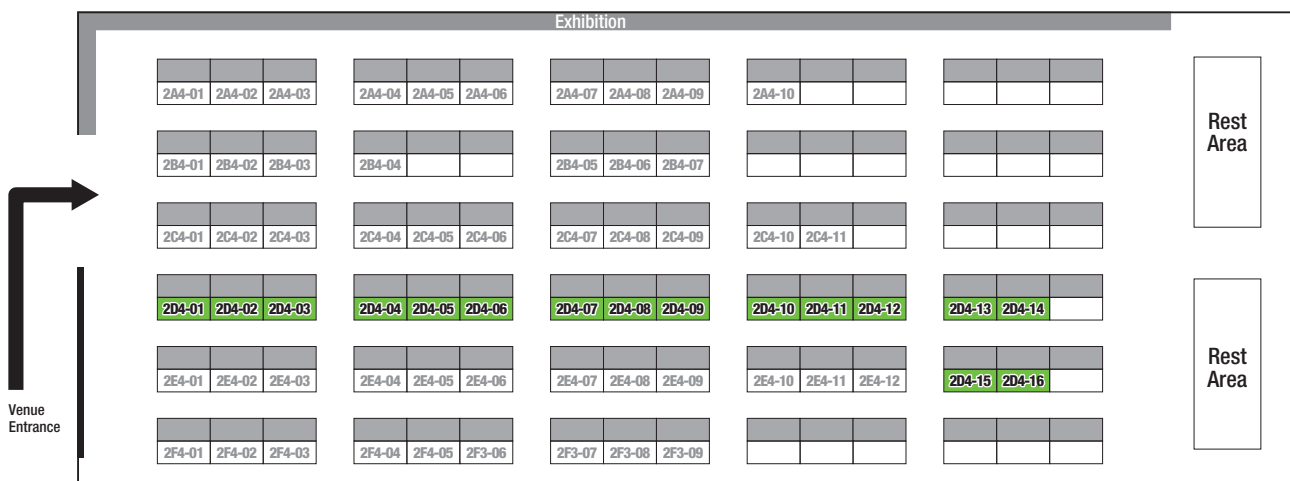
13:55 ~ 14:40 : スポットライトセッション

OS1: 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）

- 2D4-01 温度推定による適応型電流制限を用いたモータの高トルク化に関する研究
中央大学 ○村上 昂、服部 桃太夫、大平 峻、橋本 秀紀
- 2D4-02 高速マルチカメラシステムによる遠隔映像コミュニケーション支援手法
東京大学 ○金 賢梧、イソヒョン、東京理科大学 石川 正俊、東京大学 山川 雄司
- 2D4-03 モータの高トルク化のためのコイル温度推定に関する研究
中央大学 ○服部 桃太夫、村上 昂、大平 峻、橋本 秀紀
- 2D4-04 ブロックチェーンを用いた行動モデルの取得に基づく移動ロボットの自律走行シミュレーション
明治大学 ○坂井 優、湯浅 連、柴田 雄貴、森岡 一幸
- 2D4-05 仮想環境と現実世界をシームレスに移動できるロボットネットワークシステムの構築
明治大学 ○塚本 葵、関 真哉、森岡 一幸
- 2D4-06 深層学習を用いたRGB-Dカメラ情報の配管6D姿勢推定
立命館大学 ○廣橋 拓武、田 陽、馬 書根
- 2D4-07 移動ロボットネットワークにおける位置情報共有に基づいた深層強化学習ベースの走行システムの開発
明治大学 ○松原 佑樹、森岡 一幸
- 2D4-08 たわみ振動モードを有する振動板の放射振幅分布制御による超音波焦点形成
埼玉大学 ○藤森 正也、高崎 正也、長谷川 圭介
- 2D4-09 人物追跡と腕指しによる複数人物下での家電操作システム
中央大学 ○横田 雅恵、Pathak Sarthak、梅田 和昇
- 2D4-10 待ち時間ゼロを実現するセニアカー配車システムに関する研究
筑波大学 ○村上 瑛海、産業技術総合研究所 富田 康二、神村 明哉
- 2D4-11 再構成可能な知能化空間における複数台の Mobile Module の経路探索手法
立命館大学 ○阪上 竜雅、藤井 康之、チャンディントゥアン、李 周浩
- 2D4-12 人のフィードバックによる強化学習を用いたロボットの行動推定モデルの生成とヒューマンエラーを考慮した作業推定による人とロボットの協働作業システムの提案
中央大学 ○田原 滉太、新妻 実保子
- 2D4-13 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
立命館大学 ○吉田 集、藤井 康之、チャンディントゥアン、李 周浩
- 2D4-14 Wi-Fiチャンネル状態情報を用いた人の屋内位置推定に関する研究
中央大学 ○志賀 駿也、根岸 航也、大平 峻、橋本 秀紀
- 2D4-15 地面圧力分布計測による足関節の底屈背屈運動時の座標推定手法の開発
東京大学 ○太田 雅啓、吉田 貴寿、宮崎 敦子、廣瀬 雅治、稲見 昌彦
- 2D4-16 空中超音波フェーズドアレイを用いた薄膜の浮揚
東京大学 ○荒川 岳斗、牧野 泰才、篠田 裕之

15:00 ~ 15:45 : インタラクティブセッション



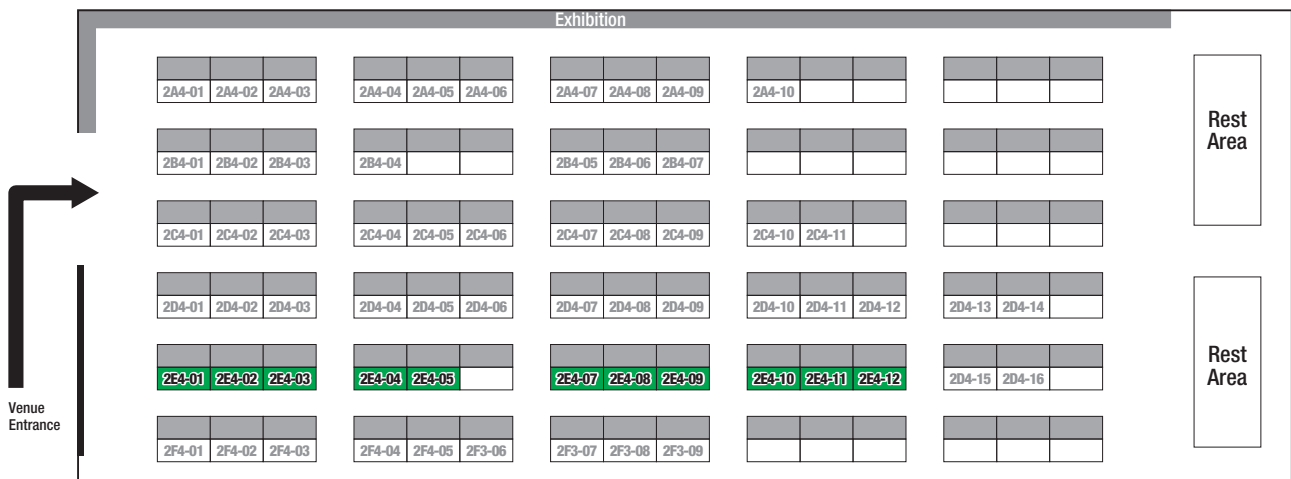
13:55 ~ 14:40 : スポットライトセッション

OS21: 主観・感覚・行動計測とその応用 (2)

司会：嵯峨 智（熊本大学）、岡本 正吾（東京都立大学）

- 2E4-01 メタ認知時におけるヘモダイナミクスと脳波の短時間自己相似性解析
木更津高専 ○島津 康平、栗本 育三郎
- 2E4-02 3者間対面コミュニケーションにおける役割期待の非言語的影響
流通経済大学 ○天野 俊一、小川 健一郎
- 2E4-03 簡易型の咀嚼時の下顎軌道計測システムに関する提案
電気通信大学 ○贾 志豪、櫻井 翔、広田 光一、野嶋 琢也
- 2E4-04 歩行様態 6次元測定器の開発
東京理科大学大学院 ○明坂 美季、東京理科大学 小林 宏、松本 賢太
- 2E4-05 動作速度に着目した優美さ特徴の抽出
大阪工業大学 ○米田 竜、鹿児島工業高等専門学校 上田 悦子、大阪工業大学 野田 哲男
- 2E4-07 自己主体感の評価と制御
東京電機大学 ○葛西 大河、渡辺 亮、五十嵐 洋
- 2E4-08 自走型パーソナルモビリティの搭乗者が受ける不安感と心拍との関連調査
東京高専 ○藤貫 雄大、富沢 哲雄、武田 美咲、多羅尾 進
- 2E4-09 VR環境におけるヒト手掌部への温冷感覚提示に向けた視覚・触覚の基礎実験
新潟大学 ○須田 阜耀、今村 孝
- 2E4-10 サーマルグレル錯覚による灼熱感がリーチング運動に及ぼす影響の検討
埼玉大学 ○中村 昂平、祖父江 祐太、三木 将仁、原 正之
- 2E4-11 MEG環境に対応した温感提示装置開発における最適構成の検討
埼玉大学 ○祖父江 祐太、新潟医療福祉大学 大鶴 直史、大分大学 菅田 陽怜、埼玉大学 三木 将仁、新潟医療福祉大学 大西 秀明、埼玉大学 原 正之
- 2E4-12 VR技術を用いた Broken Escalator 現象に関する研究
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

15:00 ~ 15:45 : インタラクティブセッション



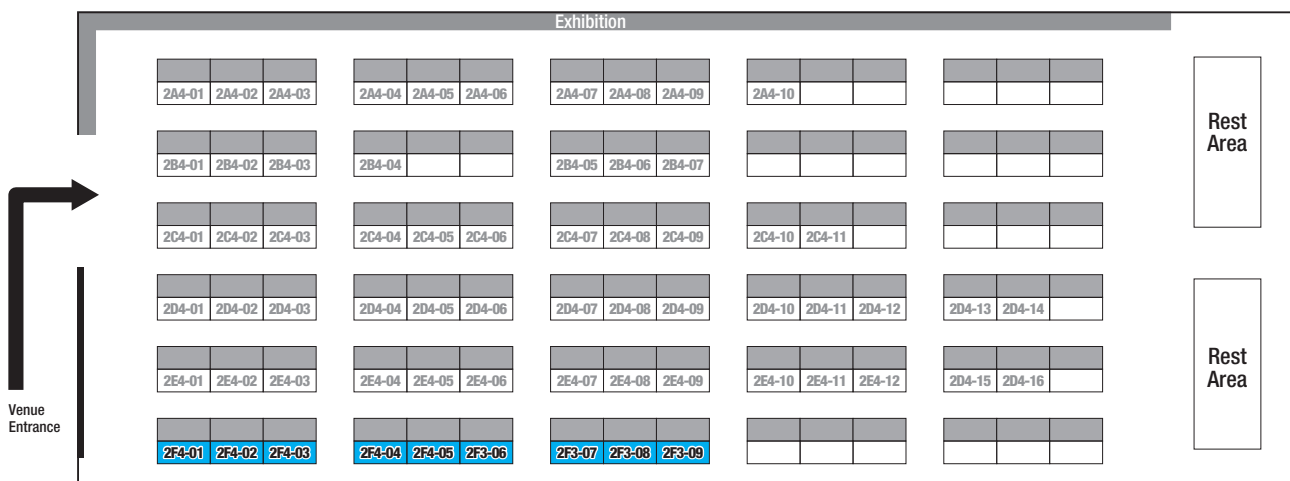
13:55 ~ 14:40 : スポットライトセッション

OS5: ヒューマン・ロボット・インタラクション（1）

司会：中内 靖（筑波大学）、長谷川 泰久（名古屋大学）、平田 泰久（東北大学）、大村 廉（豊橋技術科学大学）

- 2F4-01 身体運動の記号化と言語モデルによる人間行動の翻訳技術とその評価
大阪大学 ○池田 愛和、高野 渉
- 2F4-02 作業環境を評価するためのヒトとロボットの協働作業空間におけるロボットの個体特定と物体認識の統合システム
近畿大学 ○南田 桂吾、大坪 義一
- 2F4-03 対話ロボットを用いて認知機能を推定する手法の研究
東京大学／産総研 ○花田 悠一郎、東京理科大学／産総研 松本 吉央、東京大学 久恒 辰博、櫻井 圭介
- 2F4-04 自動走行モビリティの迎車タスクにおける教師あり学習を用いた対話行動制御
株式会社本田技術研究所 ○塚本 七海、細見 直希、山田 健太郎
- 2F4-05 空気圧人工筋の動作介入による情動 self-control への影響および ego depletion の発現に関する定性・定量的検討
東京国際大学 ○来間 千晶、広島大学 栗田 雄一
- 2F4-06 移動ロボットが選択する将来の軌道が歩行者に与える影響を考慮した歩行者軌道予測
東北大学 ○丹野 壮一郎、田村 雄介、平田 泰久
- 2F4-07 人間へのロボットハンドの剛性提示が人間ロボット間の物体受け渡しに及ぼす影響
奈良先端科学技術大学院大学 ○山本 純也、九州大学 田原 健二、奈良先端科学技術大学院大学 和田 隆広
- 2F4-08 ロボットの疑問文生成に向けた人間協働タスクの不確実性評価
早稲田大学 ○清水 翔太、早稲田大学、富士通株式会社 鈴木 彼方、早稲田大学、産業技術総合研究所 尾形 哲也
- 2F4-09 人間の知識情報を活用したロボットによる人の行動予測と動作生成
早稲田大学 / 産業技術総合研究所 ○玉木 萌心、飯野 寛人、産業技術総合研究所 / 早稲田大学 中條 亨一、早稲田大学 / 産業技術総合研究所 加瀬 敬唯、尾形 哲也

15:00 ~ 15:45 : インタラクティブセッション

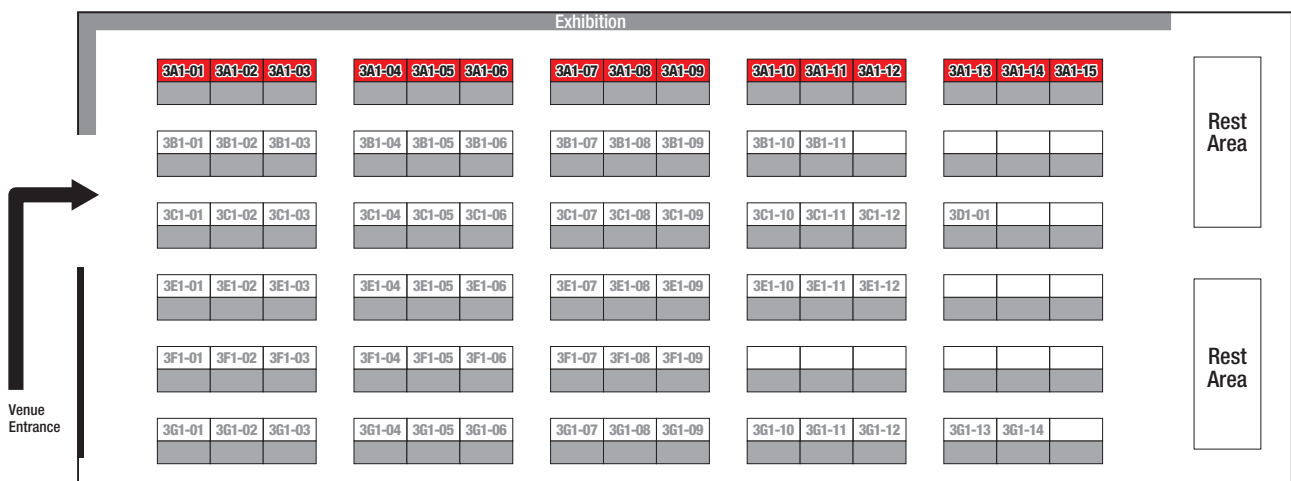


9:30 ~ 10:15 : スポットライトセッション

OS2: 自動化・FA・作業をするロボット・システム (3) 司会：衣川 潤（福島大学）、野田 哲男（大阪工業大学）

- 3A1-01 手首自由度と張力制御を用いたテープ貼付ロボットの開発
東京都立大学 ○倉田 涼平、武居 直行
- 3A1-02 模擬ハンドを用いた高精度ロボット教示手法の開発
株式会社日立ハイテク ○石川 慎一、小山 遼、井上 智博、小山 昌宏
- 3A1-03 多関節ロボットのパスのエンコードとデコード
北九州市立大学 ○西田 健
- 3A1-04 多関節ロボットのパスの情報抽出手法の実装と評価
北九州市立大学 ○渡辺 翼、西田 健
- 3A1-05 DIRECT 法を用いた人協働ロボットを対象とした複合領域設計最適化の高速化
東京工業大学 ○日比野 圭歩、遠藤 央、東京工業大学・安川電機 中村 裕司
- 3A1-06 レストラン下膳作業における作業状態の力学的理解と作業目標座標のベイズ最適化
大阪工業大学 ○門永 梨瑚、野田 哲男
- 3A1-07 飲食店での下膳作業におけるモバイルマニピュレータの巡回経路の最適化について
大阪工業大学 ○河原田 歩夢、野田 哲男
- 3A1-08 研削による物体形状加工のための切断面系列拡散モデル
奈良先端科学技術大学院大学 ○鉢峰 拓海、京都大学、国際電気通信基礎技術研究所 森本 淳、奈良先端科学技術大学院大学 松原 崇充
- 3A1-09 深層強化学習を用いたアイテムバッファと一時退避領域の活用によるオンライン3次元ビンパッキング計画
東京工業大学 ○福田 健二、山北 昌毅、NEC 大山 博之
- 3A1-10 食器洗浄自動化に向けたロボットアームによる食器運搬・詰込み作業の計画手法
明治大学 ○堀内 大夢、青谷 拓海、小澤 隆太
- 3A1-11 積載物の輸送時における荷崩れ防止のための走行時の動力学を考慮した積載安定化
千葉工業大学 ○金浪 由宇、藤井 浩光
- 3A1-12 ロボットの手先位置空間での探索による動作経路の最適化
金沢大学 ○石地 竜也、辻 徳生、関 啓明、平光 立拓、渡辺 哲陽、鈴木 陽介、西村 斉寛
- 3A1-13 幾何学的形状に着目した柔軟物の最適把持モデル
中央大学 ○上原 久輝、反田 龍一、小山 涼之介、塚本 楓大、濱崎 峻資、大隅 久
- 3A1-14 局所形状の類似性評価に基づくオクルージョンのある未知物体の把持生成
大阪大学 ○余 昌志、陳 浩、清川 拓哉、万 偉偉、原田 研介
- 3A1-15 移動マニピュレータによる大型構造物の塗装計画
大阪大 ○田中 寛仁、都留 将人、清川 拓哉、大阪大・産総研 原田 研介

10:35 ~ 11:20 : インタラクティブセッション



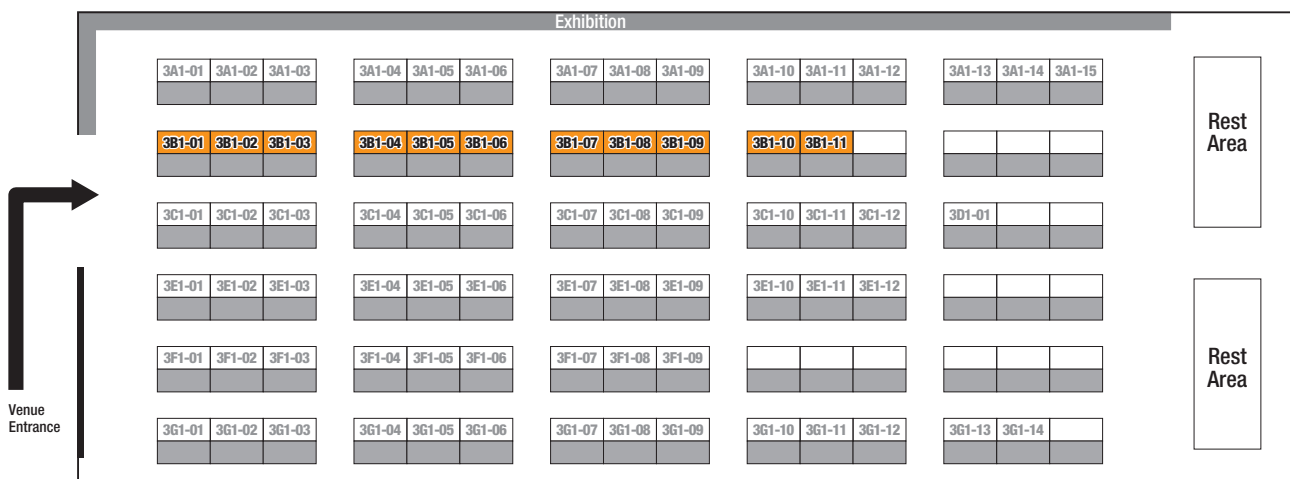
9:30 ~ 10:15 : スポットライトセッション

OS46: 生物や人間の機能と機構に基づくバイオリボティクス（1）

司会：中村 太郎（中央大学）、嵯峨 宣彦（関西学院大学）

- 3B1-01 弾性フィンと板バネを組み合わせた推進機構の開発
宇都宮大学 ○箭内 柊胡、田畑 研太、ミヤグスク レナート、尾崎 功一
- 3B1-02 単モータ型羽ばたきロボットの揚力とモータトルクの関係
東京電機大学 ○樋口 翔大、汐月 哲夫、藤永 大輝
- 3B1-03 蠕動運動ポンプによる発酵促進効果の実験的検証
中央大学 ○榎本 優喜、東京農業大学 内野 昌孝、野村 佳歩、中央大学 中村 太郎
- 3B1-04 四脚動物が示す多様な走行様式を発現可能な胴体・脚間協調制御原理
東北大学 ○浅岡 雄也、前田 慧史、東北大学/JSPS 服部 祥英、大阪大学/JSPS 鈴木 朱羅、広島大学 小林 亮、東北大学 石黒 章夫
- 3B1-05 生物の身体性を利用した効率の良い移動原理に関する実験的研究
大阪電気通信大学 入部 正継、○中川 朝之、山本 碧
- 3B1-06 ペンギンの高速遊泳に内在する頭部・翼部協調メカニズムの理解に向けた実機検証
東北大学 ○入澤 宏太郎、村山 志揮、福原 洸、石黒 章夫
- 3B1-07 腸を模擬した蠕動運動型混合搬送装置における薄型感圧センサを用いた搬送物体の材料判別
中央大学 ○丹野 喬瑛、寺山 伊織、中村 太郎
- 3B1-08 剛性可変な拮抗筋関節構造に対する仮想軌道に基づく繰り返し制御の適用
電気通信大学 ○梅田 佳歩、姜 銀来、横井 浩史、東郷 俊太
- 3B1-09 四脚ロボットにおける背骨構造から前脚へ推進力を伝達する広背筋ワイヤ機構
大阪大学 ○松本 旺二郎、田中 宏明、川節 拓実、京都大学 細田 耕
- 3B1-10 脚軌道に応じて誘発される四脚ロボットの多様な歩行パターン
東北大学 ○又吉 康介、大阪大学 鈴木 朱羅、東北大学 林部 充宏、大脇 大
- 3B1-11 空気圧人工筋駆動四脚ロボットの歩容制御
大阪大学 ○田中 宏明、松本 旺二郎、川節 拓実、京都大学 細田 耕

10:35 ~ 11:20 : インタラクティブセッション



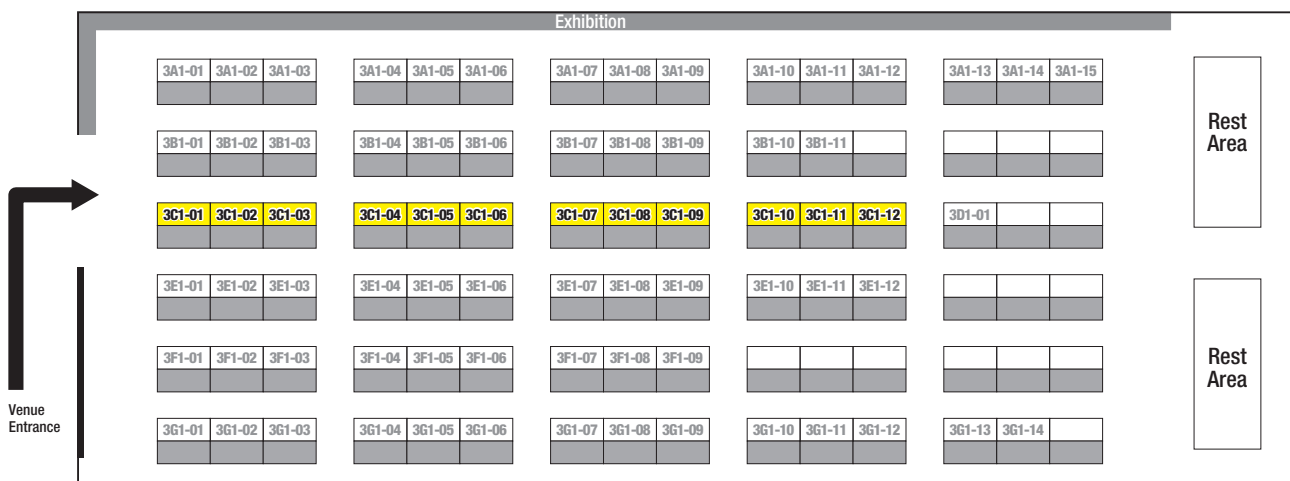
9:30 ~ 10:15 : スポットライトセッション

OS44: 人と機械システムとしての医療・福祉工学（1）

司会：藤澤 正一郎（徳島文理大学）

- 3C1-01 振動刺激による緊張性振動反射を利用した下肢アシストの可能性
信州大学 乾 啓生、○秋山 靖博、都立大学 岡本 正吾
- 3C1-02 Mixup を利用した筋電位信号の擬似データ生成と複合動作の識別
広島大学 ○矢沢 樹、古居 彬
- 3C1-03 移乗介助時における腰痛発生の防止を目的としたアシスト機器
大阪工業大学大学院 ○山岡 飛翔、大阪工業大学 原口 真
- 3C1-04 吊り下げ式体重免荷装置を模した装着機器の開発
大阪工業大学大学院 ○北中 翔大、大阪工業大学 原口 真
- 3C1-05 把持動作時の筋電を用いた SVM 分類における識別率低下の原因究明
東京電機大学 ○中山 佳優、井上 淳
- 3C1-06 加齢が起立動作中の筋力モビリティ楕円体に与える影響
東京大学 ○早瀬 瑞華、菊地 謙、理化学研究所 古川 淳一郎、井藤 隆秀、京都大学 森本 淳、中村 裕一、東京大学 浅間 一、山下 淳、安 琪
- 3C1-07 シルバーカーの段差衝突時における腕姿勢と撃力の解析
中央大学 ○米倉 悠人、日吉 弘貴、濱崎 峻資、大隅 久
- 3C1-08 食事動作訓練のための FES 上肢屈伸システムの構築
金沢工業大学 ○丸山 智哉、河合 宏之、国際高等専門学校 久島 康嘉、金沢工業大学 村尾 俊幸、石川県済生会金沢病院 岸谷 都
- 3C1-09 屋外走行を疑似体験可能な FES トライクシステムの構築
金沢工業大学 ○松本 萌甫、河合 宏之、国際高等専門学校 久島 康嘉、金沢工業大学 村尾 俊幸、石川県済生会金沢病院 岸谷 都
- 3C1-10 ウェアラブルロボットの装着箇所における力分布制御のための距離制御機構の開発
宮崎大学 ○池山 貴大、舛屋 賢
- 3C1-11 装着型デバイスを用いたトレッドミル歩行時の膝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
- 3C1-12 内視鏡下副鼻腔手術における SHAP を用いた手術技量の分析
北海道大学 ○山田 海俊、鈴木 正宣、宮路 洸、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 暁帥、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

10:35 ~ 11:20 : インタラクティブセッション



12月16日 (土)

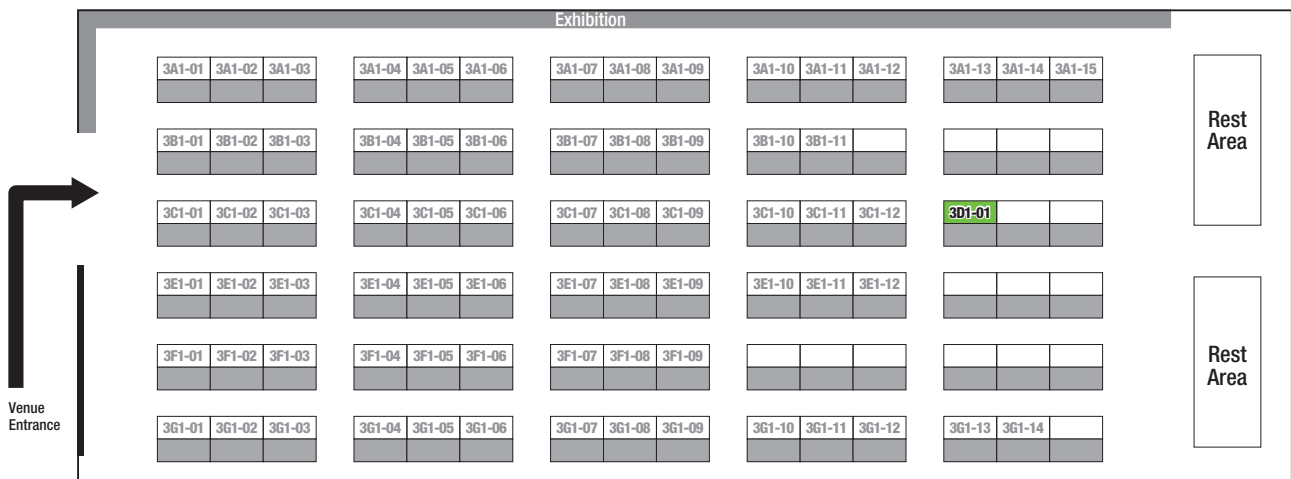
D室 (3D1) 第1スロット

9:30 ~ 10:15 : スポットライトセッション

OS16: 廃炉・廃止措置のための技術開発とシステムインテグレーション (2) 司会: 禹 ハンウル (工学院大学)

3D1-01 [Keynote] 原子力発電プラントに適用するメカトロ技術概説
三菱重工株式会社 ○大西 献

10:35 ~ 11:20 : インタラクティブセッション

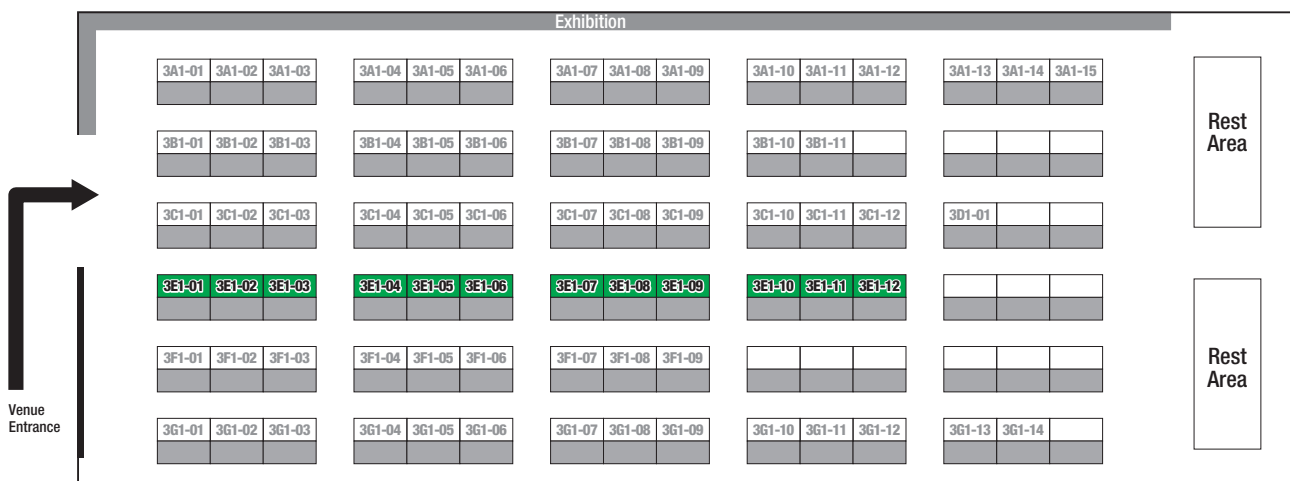


9:30 ~ 10:15 : スポットライトセッション

OS9: 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）

- 3E1-01 遠隔での組み立て作業における視覚・力覚情報の質が作業性能に及ぼす影響の調査
神戸大学 ○谷岡 智成、永野 光、横小路 泰義、田崎 勇一
- 3E1-02 動作再生による半自動化手法を用いた複数台の建設機械の同時遠隔操作に関する研究
神戸大学 ○洪 重瀚、永野 光、田崎 勇一、横小路 泰義
- 3E1-03 無人化施工における作業状態に応じたドローン半自律制御システム
早稲田大学 ○本橋 周太郎、喬 子維、岩田 浩康
- 3E1-04 油圧ショベルの遠隔操縦におけるカメラ映像視点が認知特性に与える影響の分析
早稲田大学 ○本橋 周太郎、山下 侑輝、土木研究所 橋本 毅、遠藤 大輔、山内 元貴、早稲田大学 岩田 浩康
- 3E1-05 半自律遠隔操作システムのための操作者反応検知手法の検討
日本電信電話株式会社 NTT 人間情報研究所 ○金田 太智、佐藤 大祐、宮原 雅人、松村 成宗、瀬下 仁志
- 3E1-06 自律施工技術基盤 OPERA を活用した油圧ショベルの遠隔操縦シミュレータの開発
早稲田大学 ○山下 侑輝、本橋 周太郎、土木研究所 遠藤 大輔、山内 元貴、橋本 毅、早稲田大学 岩田 浩康
- 3E1-07 クレーンワイヤを用いた伝送における機械学習を活用した雑音制御
苫小牧工業高等専門学校 ○杉本 大志、仲上 航希、愛媛大学 都築 伸二
- 3E1-08 クレーンワイヤを用いた電力伝送における機械学習を活用した雑音制御
苫小牧工業高等専門学校 ○仲上 航希、杉本 大志、愛媛大学 都築 伸二
- 3E1-09 視線情報に基づく拡張現実映像提示による遠隔運転支援
愛知工業大学 ○手嶋 龍也、道木 加絵、名古屋大学 舟洞 佑記、道木 慎二、愛知工業大学 鳥井 昭宏、元谷 卓
- 3E1-10 かご型電車線支持鉄柱の内部塗装用遠隔操作型塗装マニピュレータの開発
大阪電気通信大学 ○高 言峰、小川 勝史、上善 常雄、鄭 聖熹
- 3E1-11 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」における操作遅延改善に関する考察
立命館大学 ○児玉 遼太郎、藤井 康之、Tran Dinh Tuan、李 周浩
- 3E1-12 レーザ光通信を用いた移動型センサーネットワークのためのビーム追尾システムの開発
co2sos 新木 智博、福山大学 ○香川 直己

10:35 ~ 11:20 : インタラクティブセッション



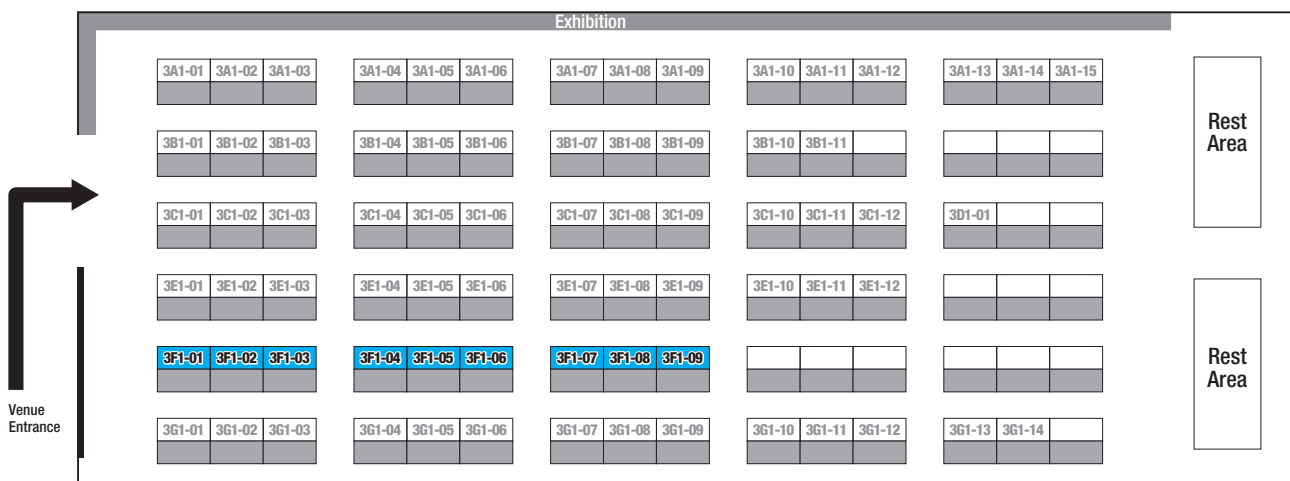
9:30 ~ 10:15 : スポットライトセッション

OS5: ヒューマン・ロボット・インタラクション (2)

司会：中内 靖（筑波大学）、長谷川 泰久（名古屋大学）、平田 泰久（東北大学）、大村 廉（豊橋技術科学大学）

- 3F1-01 ロボットの外装を伝える振動を用いた接触位置推定
 芝浦工業大学 ○土屋 隆慧、佐々木 毅
- 3F1-02 人とロボットとの非言語コミュニケーションを実現するための基礎的研究
 九州大学大学院芸術工学府 ○八尋 美桜、九州大学大学院芸術工学研究院 LUECHA Teerapapa、九州大学大学院芸術工学府 原田 咲月、九州大学芸術工学部 高井 怜遠、九州大学大学院芸術工学研究院 村木 里志
- 3F1-03 感情表現を可能にする汎用ロボットフェイスの提案
 金沢工業大学 ○岸本 拓巳、出村 公成
- 3F1-04 身体融合ロボットアバターにおけるスイッチング融合の検討
 名古屋工業大学 ○西村 匠生、湯川 光、慶應義塾大学大学院メディアデザイン研究科 南澤 孝太、名古屋工業大学 田中 由浩
- 3F1-05 Motion-Less VR の研究：腱振動刺激と皮膚伸張刺激を組み合わせた運動感覚の提示に関する基礎検討
 法政大学 ○三島 爽真、土井 滉次郎、生島 昇、日本工業大学 望月 典樹、法政大学 中村 壮亮
- 3F1-06 Estimation of people's gaze targets by the mobile robot equipped with a 360-degree camera
 Tohoku Univ. ○ Tu Jialin, Tamura Yusuke, Hirata Yasuhisa
- 3F1-07 ロボットアバター操作への自律制御導入による主体感変化に関する基礎研究
 名古屋工業大学大学院 ○棚田 亮平、名古屋工業大学 湯川 光、慶應義塾大学大学院メディアデザイン研究科 南澤 孝太、名古屋工業大学 田中 由浩
- 3F1-08 生活支援ロボットを用いた視覚と力覚に基づく頭髮ブラッシング動作生成に関する研究
 東京大学 ○金 淳暁、金沢 直晃、長谷川 峻、河原塚 健人、岡田 慧、稲葉 雅幸
- 3F1-09 Introducing a Vibrotactile-based Interface for Conveying Robot-Intended Handover Position to Human
 NAIST ○ Muhammad Akmal Bin Mohammed Zaffir, Wada Takahiro

10:35 ~ 11:20 : インタラクティブセッション



9:30 ~ 10:15 : スポットライトセッション

OS47: 福祉工学・ケア工学（1）

司会：大西 謙吾（東京電機大学）、梶谷 勇（産業技術総合研究所）

- 3G1-01 ケアの可視化と身体知理解に向けたアバターによる危険予知トレーニングの教材化の探索
慶応義塾大学 ○藤井 千枝子
- 3G1-02 リンクモデルから作成した教師データを用いた福祉ロボット使用者の状態推定
豊橋技術科学大学 ○武田 洸晶、佐藤 海二
- 3G1-03 フィジカルケアロボットによる臥位身体への動作追従システムの構築
青山学院大学 ○原戸 希、原田 直弥、田崎 良佑
- 3G1-04 パーキンソン病の姿勢保持障害を改善する鏡インタフェース
筑波大学 ○上坂 匡、前田 郁美、中内 靖、慶応義塾大学 藤井 千枝子
- 3G1-05 光学式脈波センサ搭載歩行支援デバイスを用いた歩行中の脈拍数計測
名古屋大学 ○森 孝貴、森山 修、丸山 央峰
- 3G1-06 機械学習を用いた表面筋電位による非定常歩行の予測
埼玉大学 ○野澤 直紀、埼玉大学大学院 綿貫 啓一、大澤 優輔、楓 和憲
- 3G1-07 複数センサとルーティンを用いた子育て家庭における家事・育児行動の推定手法の開発
東京大学 ○正垣 那奈美、小野 敬済、二瓶 美里
- 3G1-08 個人特性に着目したナビゲーション能力測定手法の開発
東京大学大学院 ○矢澤 健悟、小野 敬済、二瓶 美里
- 3G1-09 高齢者に心理的にポジティブな影響を与えるコミュニケーションツールの提案
東京大学 ○野原 大雅、小野 敬済、西武文理大学 菅原 育子、東京大学 二瓶 美里
- 3G1-10 様々な天気における空の分光分布とストレス指標の関係の模索
サレジオ工業高等専門学校 ○北脇 宙、吉田 慧一郎
- 3G1-11 危険姿勢を検出可能な腰痛予防スマートデバイスの開発
青山学院大学 ○大塚 奎佑、石堂 雄大、伊丹 琢、米山 淳、滋賀県立大学 伊丹 君和、関 恵子、千田 美紀子
- 3G1-12 IoT化立ち上がり支援用補助手すりの開発
日本工業大学 ○滝田 謙介、亀田 秀真、ジザイエ 石黒 周、九州大学 木原 諒也、東京大学 安琪
- 3G1-13 腿上げ椅子の開発
東京理科大学 ○門口 恒志、小林 宏、松本 賢太
- 3G1-14 電動車いすの安全性向上のための安全装置の開発
東京工科大学 ○高木 翔太、関口 暁宣

10:35 ~ 11:20 : インタラクティブセッション



OS53: 【口頭講演】RSNPを活用したロボットサービスコンテスト2023（1） 司会：土屋 陽介（東京通信大学）

3H1-01 コミュニケーションロボットを活用した健康教育クイズの開発

東京通信大学 ○土屋 陽介、旭川大学 任 賢宰、東京通信大学 福土 珠美、加藤 泰久、高木 美也子

3H1-02 M5Stack を用いて遠隔操作ロボットを構成するためのRSNPベースのロボット用プログラムの開発

公立はこだて未来大学 ○鈴木 昭二

3H1-03 RSNP を用いた外部センサーと移動ロボットの連携動作

東京大学 ○青木 涼馬、松日榮 信人、鈴木 俊一、浅間 一、三輪 修一郎

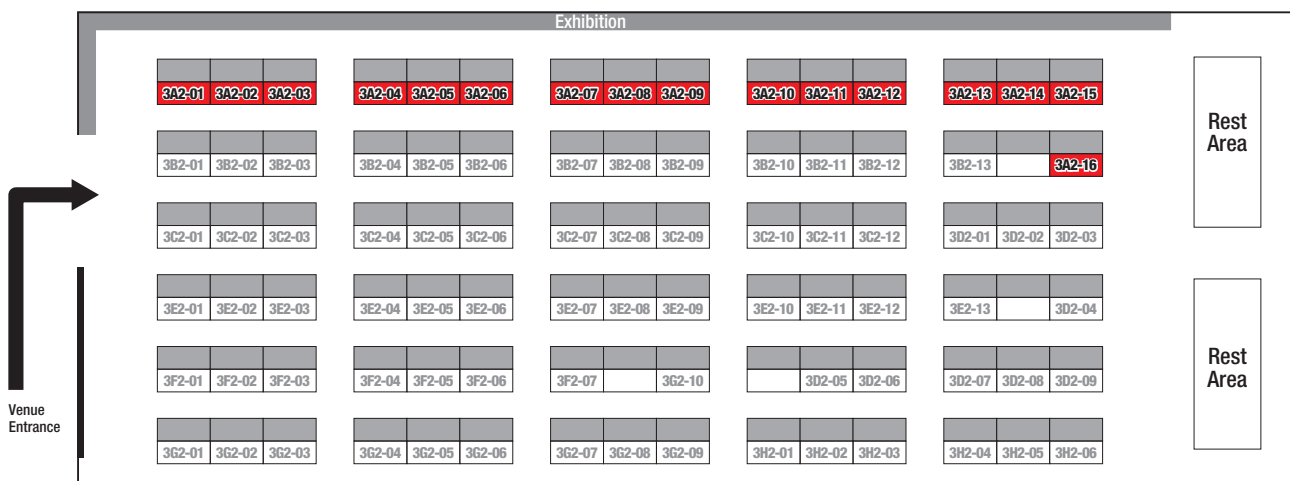
10:35 ~ 11:20 : スポットライトセッション

OS26: 飛行体とシステム

司会: 鈴木 智 (千葉大学)

- 3A2-01 Tracking control of drone using motion estimation of moving object
Chiba University ○ Kaneko Hirotooshi, Zanma Tadanao, Koiwa Kenta, Liu Kang-Zhi
- 3A2-02 ワイヤ駆動 4 自由度 3 肢空中マニピュレータ
立命館大学 ○ Kim Donghyun, Ricardo Rosales Martinez, Hannibal Paul, 下ノ村 和弘
- 3A2-03 大型柔軟宇宙構造物の低消費動力特性をもつロバスト分散安定化制御
神戸市立工業高専 ○小林 洋二、室蘭工業大学 松井 睦美
- 3A2-04 CMG によるドローンの姿勢制御
東海大学 ○趙 天翼、稲葉 毅、早稲田大学 大内 茂人、釧路高専 小谷 斉之
- 3A2-05 ドローン機体を用いた街灯検査ロボットの開発
東北大学 ○渡部 澄葵、ラワンカル アンキット、サラザル ホセ、平田 泰久
- 3A2-06 動的環境における ST-RRT* を用いた複数の UAV の経路計画
関西大学大学院 ○岡田 健吾、関西大学 本仲 君子、三好 誠司
- 3A2-07 モデル予測経路積分制御によるクワッドロータの 3 次元衝突回避性能の改善
関西大学大学院 ○久保田 景、関西大学 本仲 君子、三好 誠司
- 3A2-08 半自律飛行ドローンのためのミラー付 2D-LiDAR を用いた高さ推定手法の検討
芝浦工業大学 ○清水 響貴、長谷川 忠大
- 3A2-09 飛行可能限界を考慮した固定翼 UAV のモデル予測制御に関する研究
千葉大学 ○藤原 大樹、鈴木 智
- 3A2-10 ウィンチ機構を有する 2 機のドローンによる協調搬送システムの構築
千葉大学 ○竹村 優一、Asignacion Abner Jr, P、鈴木 智
- 3A2-11 ドローンの高度を計測・提示するパイロット支援システムの開発
山形大学 ○西森 広幸、野崎 将太郎、妻木 勇一
- 3A2-12 航空機の着陸飛行における下降と引き起こしシナリオの分類を通じた自動操縦器の模倣学習
宇都宮大学 ○田中 一成、寺西 雄大、館野 隆一、星野 智史
- 3A2-13 UAV の悪用防止に向けたプロセッサレベルでのオープンソースソフトウェアの実行停止機能の検証
芝浦工業大学 ○伊藤 勇成、安孫子 聡子、防衛大学校 辻田 哲平、東京都市大学 佐藤 大祐
- 3A2-14 お供ドローン: 吊り下げられた物体を保持した牽引隊列飛行
会津大学 ○宮本 勇太、矢口 勇一
- 3A2-15 ヤコビ行列を用いた超小型衛星の 3 軸姿勢制御に関する研究
群馬工業高等専門学校 ○齊藤 創、大畑 リヒト、松井 翼、赤石 大輔、井上 永遠、平社 信人
- 3A2-16 無人航空機の第二種型式認証に資するセキュリティリスクアセスメント手法の考察
会津大学 ○矢口 勇一

11:40 ~ 12:25 : インタラクティブセッション



10:35 ~ 11:20 : スポットライトセッション

OS7: 共創システム（2）

司会：浦上 大輔（日本大学）、笹井 一人（茨城大学）

- 3B2-01 自然な音声対話 AI に向けたシステム応答法の検討
東京工業大学 ○阿坂 脩平、西田 健次、東京工業大学、株ホンダ・リサーチ・インスティテュート・ジャパン 糸山 克寿、東京工業大学 中臺 一博
- 3B2-02 事前の相互注視が教育コミュニケーションと脳同調に及ぼす効果の研究
富山大学 ○野田 幸佑、野澤 孝之、池田 純起
- 3B2-03 fNIRS ハイパーニューロフィードバックによる個人間脳同調の操作可能性とオンラインインタラクションへの作用
富山大学 ○伊藤 寛竜、野澤 孝之、池田 純起
- 3B2-04 深層学習を用いたアクティブラーニング中に現れる身体動作の推定
金沢工業大学 ○鈴木 崇太郎、山本 知仁
- 3B2-05 群れにおける局所的臨界性の分析
筑波大学 ○新里 高行
- 3B2-06 言語モデルを用いた創造的コミュニケーションダイナミクス把握の試み
富山大学 ○野澤 孝之
- 3B2-07 多様な光環境下における鮎の群れに対する交差時個体検出アルゴリズムの研究
筑波大学 ○米川 泰斗、田頭 建佑、兵庫県立大学 川嶋 宏彰、近畿大学 渡部 斉、筑波大学 新里 高行
- 3B2-08 環境刺激としての中間色が学習に与える効果
富山大学 ○青木 大河、野澤 孝之、池田 純起
- 3B2-09 深層学習を用いた交差時における魚の姿勢推定
筑波大学 ○田頭 建佑、米川 泰斗、近畿大学 渡部 斉、兵庫県立大学 川嶋 宏彰、筑波大学 新里 高行
- 3B2-10 記録時の瞳孔反応による宣言的記憶の予測に外乱音楽刺激が及ぼす影響
富山大学 ○佐々木 悠成、野澤 孝之、池田 純起
- 3B2-11 視線活動の個人間相関フィードバックに基づく学習支援手法の開発
富山大学 ○嶋崎 翔太、野澤 孝之、池田 純起
- 3B2-12 コミュニケーション時の脳波計測を用いた個人間脳同調フィードバックの開発と効果の検証
富山大学 ○西村 廉、野澤 孝之、池田 純起
- 3B2-13 ヒトの拍手同期時の人数と拍手速度に関する研究
筑波大学理工情報生命学術院システム情報工学研究群知能機能システム学位プログラム ○小池 由佳、長岡技術科学大学工学部情報・経営システム系応用情報学講座 西山 雄大、筑波大学理工情報生命学術院システム情報工学研究群知能機能システム学位プログラム 新里 高行

11:40 ~ 12:25 : インタラクティブセッション



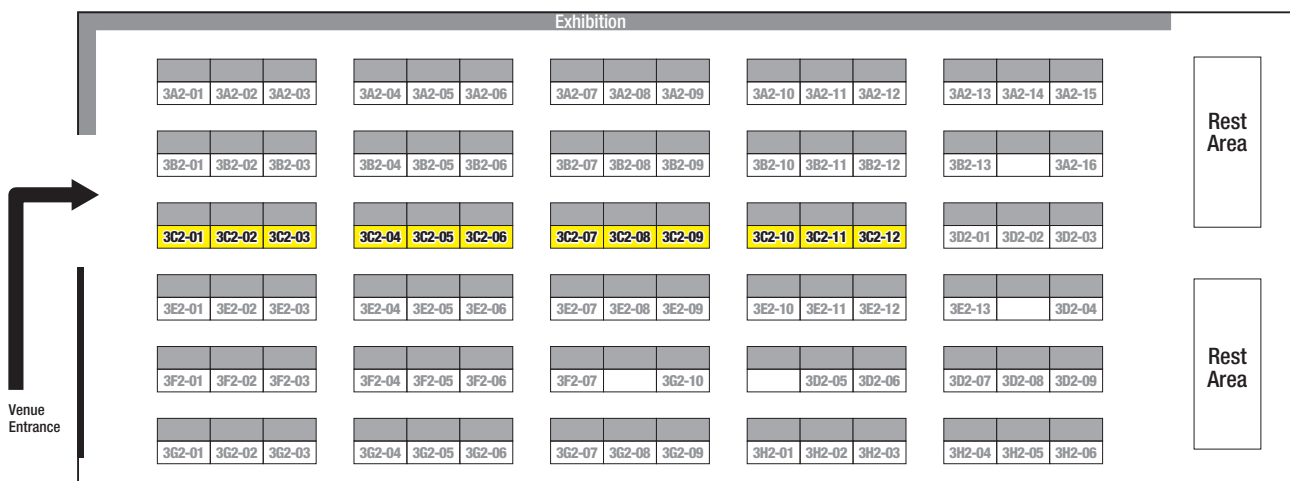
10:35 ~ 11:20 : スポットライトセッション

OS14: 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～（4）

司会：中後 大輔（関西学院大学）

- 3C2-01 機械学習による染色堅牢度評価法の有用性の検討
奈良女子大学 ○谷 佳づ希、佐藤 克成
- 3C2-02 服装の類似性を決定する因子の基礎検討
奈良女子大学 ○中川 綾乃、佐藤 克成
- 3C2-03 パラメトリック音像の知覚方向における放射超音波音場の影響の実験的調査
埼玉大学 ○百木 健、高崎 正也、長谷川 圭介
- 3C2-04 パラメトリック音の空中混合によるパーソナルな音場提示のための信号設計
埼玉大学 ○伊藤 辰弥、高崎 正也、長谷川 圭介
- 3C2-05 全方位カメラとAIを用いた共同作業領域を有するシャインマスクット栽培支援用移動ロボットの開発
山梨大学 ○牧野 浩二、西崎 博光、茅 暁陽
- 3C2-06 多様な物体把持のための触手型ロボットアームの検討
東海大学 ○田中 翔一郎、村松 聡、稲垣 克彦、関西学院大学 中後 大輔、東洋大学 横田 祥、産業技術大学院大学 橋本 洋志
- 3C2-07 合体モジュール機構によるロボットの汎用性拡張
東海大学 ○芳賀 悠太、村松 聡、稲垣 克彦、関西学院大学 中後 大輔、東洋大学 横田 祥、産業技術大学院大学 橋本 洋志
- 3C2-08 鳥獣被害対策ロボットのための対象鳥獣の認識射撃装置の検討
東海大学 ○渡邊 悠太、山本 裕也、徳留 佑亮、村松 聡、稲垣 克彦、関西学院大学 中後 大輔、東洋大学 横田 祥、産業技術大学院大学 橋本 洋志
- 3C2-09 鳥獣被害対策のための自動射撃装置を備えた撃退ロボットの検討
東海大学 ○山本 裕也、渡邊 悠太、徳留 佑亮、村松 聡、稲垣 克彦、関西学院大学 中後 大輔、東洋大学 横田 祥、産業技術大学院大学 橋本 洋志
- 3C2-10 全方向移動可能な人・ロボット協働ピッキング作業支援モビリティ
東洋大学 ○松田 龍葵、横田 祥、関西学院大学 中後 大輔、産業技術大学院大学 橋本 洋志
- 3C2-11 段差乗り越え機能付き双輪キャスタ
東洋大学 ○梶原 祐太、横田 祥、関西学院大学 中後 大輔、産業技術大学院大学 橋本 洋志
- 3C2-12 ゲーミフィケーションによる人々の移動誘導システム手法
立命館大学 ○平向 英知、藤井 康之、チャン ディン トゥアン、李 周浩

11:40 ~ 12:25 : インタラクティブセッション



10:35 ~ 11:20 : スポットライトセッション

OS31: 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）

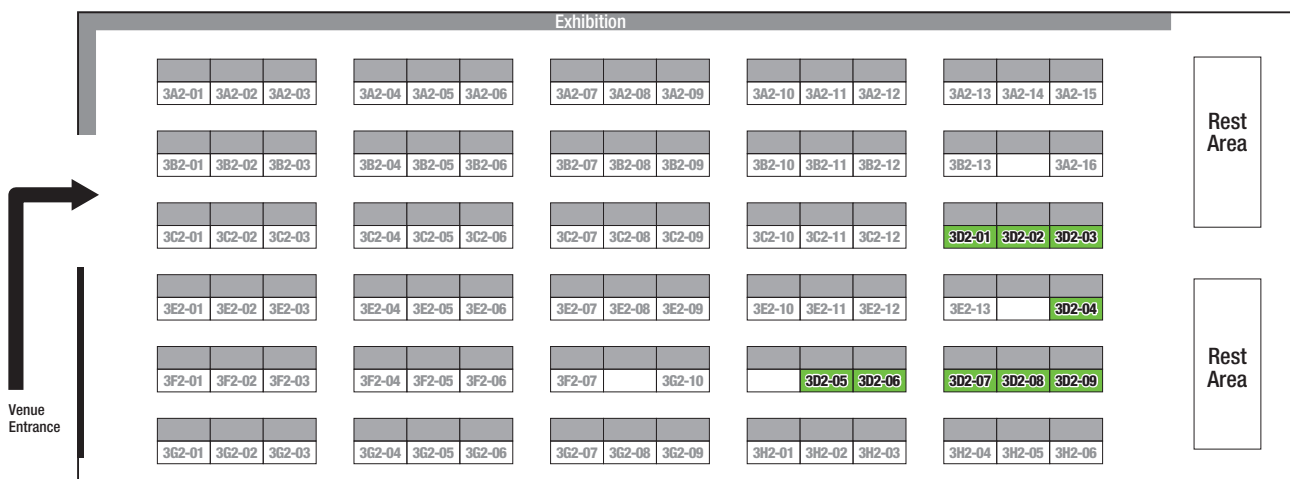
- 3D2-01 センサの死角を解消するための自動運転車の特徴的な車両挙動と自動運転表示がドライバに与える影響
九州大学大学院 ○佐伯 英日路、九州大学 志堂寺 和則
- 3D2-02 視覚障害者のための歩行誘導支援システムに向けた GNSS 測位誤差を考慮した方位推定
大島商船高専 ○浅川 貴史、的場 遥佳、九州工業大学 堀本 大希、和田 親宗
- 3D2-03 オートエンコーダによるバイタルサインの異常検知
神奈川工科大学 ○河原崎 徳之、高川 俊輔、吉留 忠史
- 3D2-04 使いやすいロボット遠隔操作システムの開発
芝浦工業大学/東京大学 ○松日楽 信人、Univ. of Manchester Sandison Melissa、芝浦工業大学 佐々木 毅、東京大学 浅間 一

OS38:RT システムとオープン化

司会：山下 智輝（前川製作所）、安藤 慶昭（産業技術総合研究所）

- 3D2-05 小型・高出力・低レイテンシモータドライバの研究開発
千葉工大 ○清水 正晴
- 3D2-06 小型・高出力・低レイテンシモータドライバの研究開発
千葉工業大学 ○奥村 悠、清水 正晴
- 3D2-07 ロボットネットワークにおけるトピック管理システムに基づく移動ロボットの任意のタスク実行システム
明治大学 ○永井 僚、森岡 一幸
- 3D2-08 5G に適した通信ミドルウェアの開発
東京都立大学 ○宮本 信彦、吉田 耕司、和田 一義
- 3D2-09 コンテナ環境を基盤としたコンポーネントデプロイメントフレームワーク
産総研 ○安藤 慶昭、宮本 信彦

11:40 ~ 12:25 : インタラクティブセッション

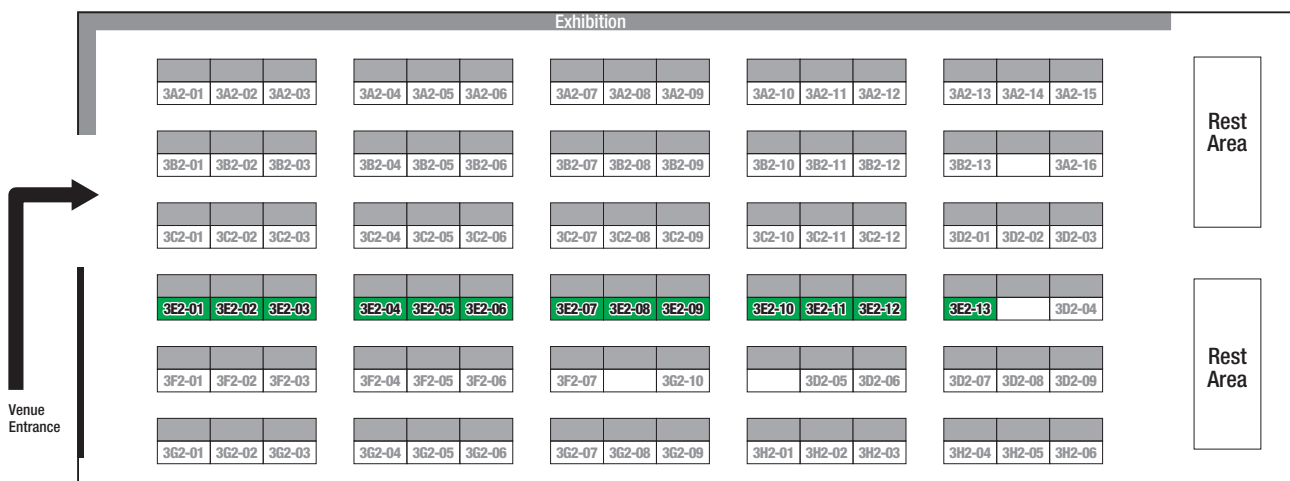


10:35 ~ 11:20 : スポットライトセッション

OS21: 主観・感覚・行動計測とその応用 (3) 司会: 原 正之 (埼玉大学)、難波江 裕之 (東京工業大学)

- 3E2-01 触感センサ出力を基に生成した振動刺激による触感提示に関する研究
東北大学 ○小早川 竜也、奥山 武志、田中 真美
- 3E2-02 嚥下と同期した頸部への温度提示による 食品の温冷感増強手法の基礎検討
東京大学 ○小宮 晨一、日塔 諒太、伴 祐樹、割澤 伸一
- 3E2-03 歩行者 /PM(パーソナルモビリティ) 間における PM の「思いやり」行動の評価
名古屋大学 ○岡 泰彦、山口 拓真、奥田 裕之、鈴木 達也
- 3E2-04 ヒトのライトタッチ現象と体性感覚刺激の関係性評価
横浜国立大学 ○島 圭介、坂田 菜実、県立広島大学 島谷 康司
- 3E2-05 聴覚刺激と喉頭への振動触覚刺激による発声主体感の創出の検討
東京大学 ○下村 祐樹、伴 祐樹、割澤 伸一
- 3E2-06 周期的かつ離散的な力覚フィードバックにより運動学習を支援する外骨格デバイスの評価
筑波大学 ○高田 崇天、ハサン モダル、蜂須 拓
- 3E2-07 ガウス過程動的モデルの潜在空間における動的時間伸縮を用いた動作解析
京都大学 ○多田 浩嗣、中西 弘明
- 3E2-08 接触圧力時空間分布を用いた力触覚感性情報推定システムの提案
東京大学 ○徳永 俊介、吉元 俊輔、山本 晃生
- 3E2-09 視覚と力覚の同時介入による降段感覚の提示
広島大学 ○中川 康太、栗田 雄一
- 3E2-10 空気圧ゲル人工筋を用いた足首への外乱付与が可能なバランストレーニング機器の開発
広島大学 ○磯島 啓吾、栗田 雄一、平田 和彦、医療社団法人 生和会 木村 浩彰
- 3E2-11 人工筋アシスト装置における力の立ち上げパターンと精神的負荷の関係解析
広島大学 ○岩本 英憲、栗田 雄一
- 3E2-12 なぞり方向における感覚運動制御に関する基礎研究
名古屋工業大学 ○栗本 佳歩、名古屋工業大学/稲盛科学研究機構 田中 由浩
- 3E2-13 BCIにおける分類可能クラス数の増加を目的とした運動速度イメージの解読
東北大学 ○轟 将吾、沓澤 京、大脇 大、林部 充宏

11:40 ~ 12:25 : インタラクティブセッション



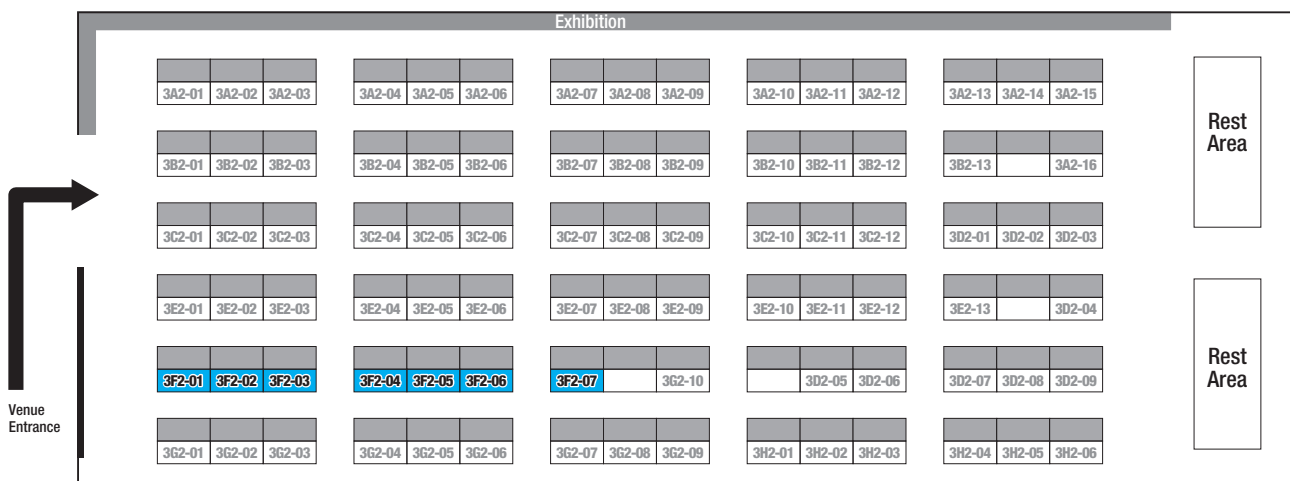
10:35 ~ 11:20 : スポットライトセッション

OS40: 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：土井智晴（大阪公立大学工業高等専門学校） 琴坂信哉（埼玉大学）

- 3F2-01 ロボット Sler の産業用ロボット教育を担う新たなデジタルトレーニング
埼玉大学 ○琴坂 信哉、全国工業高等学校長協会 湯澤 修一、日本ロボットシステムインテグレータ協会 高本 治明、三明機工株式会社 久保田 和雄
- 3F2-02 地域連携を重視したロボット競技チームの立ち上げから世界大会出場まで
筑波大学 ○古澤 美典、長岡技術科学大学 高橋 我公、風間 優光
- 3F2-03 小・中学校プログラミング教育の地域人材を活用した支援， および地域への還元活動
新潟大学 ○今村 孝、林 和樹、棚橋 重仁、新潟市立鳥屋野中学校 鈴木 聡子、新潟市生涯学習センター 松井 重樹、山口 伸子
- 3F2-04 小中学校の連続性を考慮した ChromeOS 用プログラミング教材と指導方法の検討
岩手大学 ○小山 猛、本館 朱里、浜野 峻弥、北上市立北上中学校 中村 輝美、八重樫 千賀子、高橋 隼哉、北上市教育委員会 川村 庸子
- 3F2-05 離散要素法を用いた数値解析に基づく土粒子混合過程の最適化
奈良高専 ○外園 颯、中村 篤人、舞鶴高専 加登 文学、(株)オクノコトー 奥野 博明
- 3F2-06 人工知能チャットボットを用いた実習テキスト作成の検討
千葉工業大学 ○林原 靖男、望月 悠矢
- 3F2-07 大阪公立大学高専と GDX 研究会による工学系学生の共育
公大高専 ○土井 智晴、安藤 太一、中津 壮人

11:40 ~ 12:25 : インタラクティブセッション



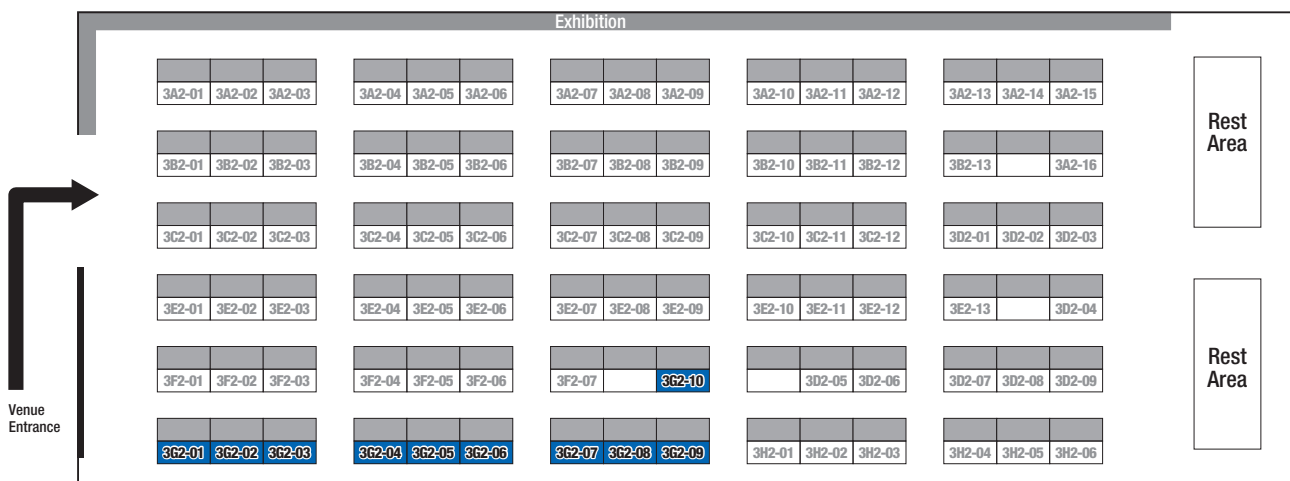
10:35 ~ 11:20 : スポットライトセッション

OS12: ホームロボット&システム (1)

司会: 安藤 吉伸 (芝浦工業大学)、廣井 富 (大阪工業大学)

- 3G2-01 乳児保育支援を目的とした見守り機能付きベビーベッドの提案
東京国際工科専門職大学 ○山口 直彦
- 3G2-02 液晶タブレットへのペン描画によるペンプロッタ型学習支援ロボットの実現に向けて
大阪工業大学 ○鈴木 陸人、廣井 富、東北大学 伊藤 彰則
- 3G2-03 ロボットによる道案内のための全方向移動ロボットの開発
大阪工業大学 ○角田 蓮、廣井 富、宮脇 健三郎、東北大学 伊藤 彰則
- 3G2-04 人追従ロボットへの 3DLiDAR の点群押しつぶし手法の実装
大阪工業大学 ○北本 宙、廣井 富、宮脇 健三郎、東北大学 伊藤 彰則
- 3G2-05 LRF を用いた人の位置と向き情報を利用したロボットの移手法のシミュレーション実験
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
- 3G2-06 人の手を引きながら先導する道案内ロボットへの間合い制御の実装
大阪工業大学 ○若林 広悦、廣井 富、宮脇 健三郎、東北大学 伊藤 彰則
- 3G2-07 屋内配送ロボットのための物体検出と荷物受け取り機能
立命館大学 ○康 益赫、藤井 康之、チャン ディントゥアン、李 周浩
- 3G2-08 対象物状態中心の調理行動記述に基づくレシピからの卵料理の実世界調理実行ロボットシステム
東京大学 ○金沢 直晃、河原塚 健人、大日方 慶樹、岡田 慧、稲葉 雅幸
- 3G2-09 移動マニピュレータによる Pick&Place のための素早さと滑らかさを両立した動作生成
トヨタ自動車(株) ○山崎 隆広、竹下 佳佑、増田 真之、小野 智寛、美馬 直生、尾藤 浩司
- 3G2-10 家庭環境における物体を自律的に学習する知能システムの開発
創価大学大学院 ○金子 大基、崔 龍雲

11:40 ~ 12:25 : インタラクティブセッション



10:35 ~ 11:20 : スポットライトセッション

OS64: ヒューマノイド

司会：杉原 知道 (オムロン株式会社)

- 3H2-01 ロボカップ 2023 サッカー ヒューマノイドリーグに向けた自律型二足歩行ロボットの開発
千葉工業大学 ○久保寺 真仁、野口 裕貴、井上 叡、横尾 陸、桑野 雅久、林原 靖男
- 3H2-02 二足歩行ロボットの機械学習を用いた歩行地面状態判別
北海道大学 ○佐藤 壮、平林 勇人、上野 賢次、服部 賢太郎、海老名 光希、山田 海俊、香川大学 小水内 俊介、防衛大学校 辻田 哲平、東京都市大学 佐藤 大祐、北海道大学 妹尾 拓、近野 敦
- 3H2-03 折り畳み傘を活用したロボットの転倒時の衝撃緩和および復帰動作
電気通信大学 ○増淵 泰樹、工藤 俊亮、木村 航平
- 3H2-04 生体模倣腱靭帯接合配置による肘関節機構が有する弾性特性の解析
東京電機大学 ○柴田 拓哉、井上 貴浩
- 3H2-05 モーターと人工筋肉のハイブリッド駆動による脚型跳躍ロボット
中央大学 ○石井 優丞、伊藤 文臣、トヨタ自動車 土井 将弘、近藤 寛之、中央大学 中村 太郎
- 3H2-06 等身大ヒューマノイドの全身運動におけるエネルギー効率に着目した関節運動協調性の解析
東京大学 ○湯田 一成、唐 安南、小島 邦生、河原塚 健人、岡田 慧、稲葉 雅幸

11:40 ~ 12:25 : インタラクティブセッション



11:40 ~ 12:25 : スポットライトセッション

OS2: 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）

- 3A3-01 平行グリッパによる定形食品の把持における指の押し込み量と食品の輪郭の変化との関係性の解析
和歌山大学 ○谷村 太智、土橋 宏規
- 3A3-02 ケージング方式パーツフィーダのための外界センサレス物体判別
横浜国立大学 ○上久木田 治毅、前田 雄介
- 3A3-03 トンネル巻厚管理手法の統合
工学院大学 ○山田 大雅、羽田 靖史、株式会社熊谷組 坂西 孝仁
- 3A3-04 FBG センサを用いた洗浄状態推定に基づく油まみれの物体の洗浄把持
金沢大学 ○陳 序飛、森 翔太、上野 耕静、水島 歌織、西村 斉寛、渡辺 哲陽
- 3A3-05 2D LiDAR とパン・チルト回転機構上のRGB-D センサを用いた人追従走行ロボットにおける対象者同定機能の開発
創価大学大学院 ○鈴木 汰知、崔 龍雲
- 3A3-06 YOLOv5 を用いた図書館書籍の請求記号の識別
大阪工業大学 ○井口 悠一郎、河野 純也、野田 哲男
- 3A3-07 能動視覚を活用した産業用ロボットによる目視検品作業の自動化
大阪工業大学 ○横山 弘樹、野田 哲男
- 3A3-08 透明物体を含む多種物体ピッキングシステムの開発
金沢工業大学 ○井田 雅亮、出村 公成
- 3A3-09 ボルトの自動取り外しを目的としたハンドアイシステムにおけるアクティブビジュアルサーボ
東京理科大学大学院 ○田中 健聖、東京理科大学 荒井 翔悟
- 3A3-10 カメラを用いた湯口カップ内液面レベルの斜上計測と液面レベル制御
山梨大学 ○中井 隆文、野田 善之
- 3A3-11 飲料生産ラインにおける機械学習による異物検出の自動化およびリアルタイム遠隔状態監視
マグネテックジャパン / 埼玉大学 ○大西 貴、埼玉大学大学院 綿貫 啓一
- 3A3-12 ニューラルネットを用いたネジ締め作業における人間の作業対象の予測システムの提案
中央大学 ○鮎川 駿平、稲村 和浩、濱崎 峻資、大隅 久
- 3A3-13 背景情報を考慮したインスタンスセグメンテーションによる組立進捗推定
中央大学 ○湯本 茂樹、三浦 一真、RITECS Inc. Moro Alessandro、中央大学 Pathak Sathak、梅田 和昇
- 3A3-14 逆フィルタによる加速度信号からの回転工具に作用する切削力推定の検討
岡山県工業技術センター ○藤本 望夢、辻 善夫、眞田 明、山本金属製作所 村上 浩二、松田 亮、廣田 義明、東京都立大学 吉村 卓也

13:55 ~ 14:40 : インタラクティブセッション



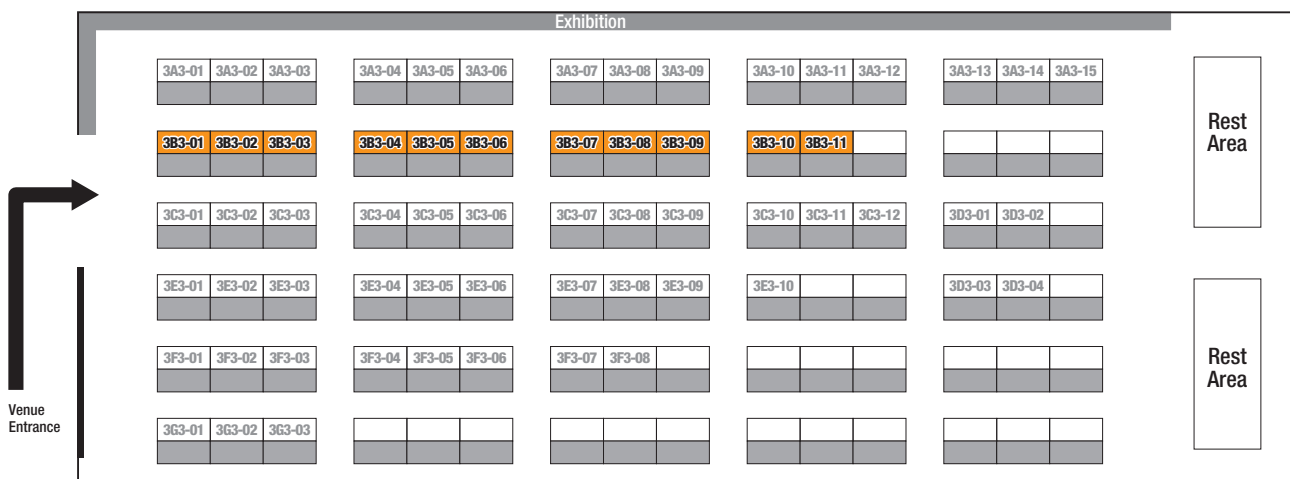
11:40 ~ 12:25 : スポットライトセッション

OS46: 生物や人間の機能と機構に基づくバイオリボティクス (2)

司会：工藤 卓（関西学院大学）、秋山 佳丈（信州大学）

- 3B3-01 長距離走における風よけ効果がランナーに与える空力特性の検討
関西学院大学 ○真田 潤平、嵯峨 宣彦
- 3B3-02 センサが分散配置されたロボットアームの設計と開発
ソニーグループ株式会社 ○川原 知洋
- 3B3-03 微小重力環境における抗重力筋維持のための動的姿勢保持訓練装置の提案
中央大学 ○田原 光貴、下田 祐輔、澤橋 龍之介、西濱 里英、有人宇宙システム株式会社 榎田 大輔、中央大学 中村 太郎
- 3B3-04 複合材料用 3D プリンタによる製造課題に関する検討
関西学院大学 ○掃部 元章、豊後 雅子、當山 龍吾
- 3B3-05 3D プリンタ製 CFRP を主な材料とするアクチュエータレス起立支援機の強度評価
関西学院大学 ○豊後 雅子、中村 建介、掃部 元章、龍谷大学 永瀬 純也、関西学院大学 嵯峨 宣彦
- 3B3-06 粘弾性モデルの培養骨格筋への適用と逆ピンセット構造の駆動
信州大学 ○中村 美月、中山 明美、大澤 祐毅、岩本 憲泰、宮崎大学 舛屋 賢、信州大学 秋山 佳丈
- 3B3-07 多チャンネル表面筋電図の統計解析から見たヒト上肢三次元到達運動の構成要素と運動制御
大阪大学 ○淡 媛美子、平井 宏明、伴 征晃、山根 駿、UC Berkeley Lam Kevin、大阪大学 八島 侑祐、黒木 蓮、松居 和寛、西川 敦、MIT Krebs Hermano, Igo
- 3B3-08 体外離脱体験の誘導に伴う脳波変化
関西学院大学大学院 理工学研究科 神経知能工学研究室 ○相馬 あい、関西学院大学 理工学部 人間システム工学科 工藤 卓
- 3B3-09 生体信号を用いた Hybrid BCI による連続動作のためのリハビリテーションシステムの開発
関西学院大学 ○大川 幸菜、弘前大学 佐藤 俊之、関西学院大学 嵯峨 宣彦
- 3B3-10 学習型ファジィテンプレートマッチング (FTM) 法による幸・不幸感情に伴う脳波特徴抽出の試み
関西学院大学大学院 理工学研究科 神経知能工学研究室 ○王 浩、関西学院大学大学院 理工学部 人間システム工学部 工藤 卓
- 3B3-11 注意状態と課題失敗に関係した脳波信号の解析
秋田県立大学 ○伊東 嗣功、石井 雅樹、堂坂 浩二

13:55 ~ 14:40 : インタラクティブセッション



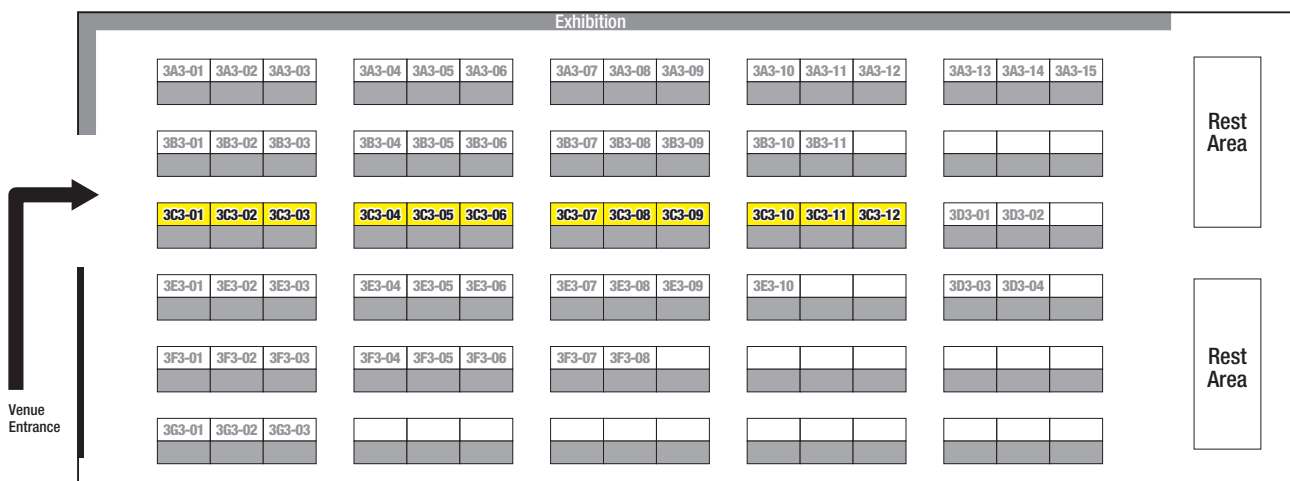
11:40 ~ 12:25 : スポットライトセッション

OS44: 人と機械システムとしての医療・福祉工学（2）

司会：高岩 昌弘（徳島大学）

- 3C3-01 起立動作中に手すり・臀部・足底部にかかる力を用いた高齢者の体力測定データの評価
九州大学 ○木原 諒也、東京大学 安 琪、日本工業大学 滝田 謙介、千葉工業大学 石黒 周、あさのひ整形外科クリニック 中山和洋、三好 敢太、九州大学 中嶋 一斗、倉爪 亮
- 3C3-02 一次元 CNN を用いた筋電信号による手指運動分類の精度向上
木更津工業高等専門学校 ○梅宮 朝輝、豊橋技術科学大学 福村 直博、木更津工業高等専門学校 浅野 洋介、栗本 育三郎
- 3C3-03 多感覚刺激を提示するゲームシステムを用いた反応時間の年代別評価
兵庫県立福祉のまちづくり研究所 ○立川 正真、開発 学人、戸田 晴貴
- 3C3-04 擬似タッチパネルを用いた視覚探索課題中の上肢運動計測システムの開発
兵庫県立福祉のまちづくり研究所 ○開発 学人、立川 正真、福井 克也、戸田 晴貴
- 3C3-05 平行リンク機構を用いて装着位置のずれを吸収する股関節用外骨格のリンク長さ最適化
宮崎大学 ○弓掛 匠、舩屋 賢
- 3C3-06 実践的な腹腔鏡手術訓練における機械学習を用いた術者技量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 曉帥、北海道大学 妹尾 拓、篠原 信雄、近野 敦
- 3C3-07 座面の硬さの違いが起立動作中の関節角度と筋活動に与える影響
九州大学 ○安積 諒馬、東京大学 安 琪、菊地 謙、浅間 一、山下 淳、九州大学 倉爪 亮
- 3C3-08 RFID を用いた高齢者を見守るベッドモニタリングにおけるリクライニングの影響の検討
秋田県立大学 ○山内 悠、下井 信浩
- 3C3-09 腹腔鏡手術支援のための臓器特徴点を用いた臓器モデル位置合わせ
北海道大学 ○薄井 浩生、渋谷 紗也華、海老名 光希、東北学院大学 佐瀬 一弥、弘前大学 陳 曉帥、香川大学 小水内 俊介、北海道大学 安部 崇重、防衛大学校 辻田 哲平、北海道大学 妹尾 拓、的場 光太郎、近野 敦
- 3C3-10 空気式パラレルマニピュレータを用いた精密嵌め合い動作の自動化
徳島大学 ○遠藤 輝、高岩 昌弘、徳真電機工業株式会社 檜本 哲也、久次米 俊明
- 3C3-11 瞬発力ベースの関節インピーダンス推定法を応用した簡易痙縮評価システムの検討
茨城大学 ○遠藤 友基、矢木 啓介、森 善一、成蹊大学 竹園 年延、筑波大学 望山 洋
- 3C3-12 実環境での運動タスクに応用可能な下肢関節インピーダンス推定システムの提案
茨城大学 ○中山 孝、矢木 啓介、森 善一

13:55 ~ 14:40 : インタラクティブセッション

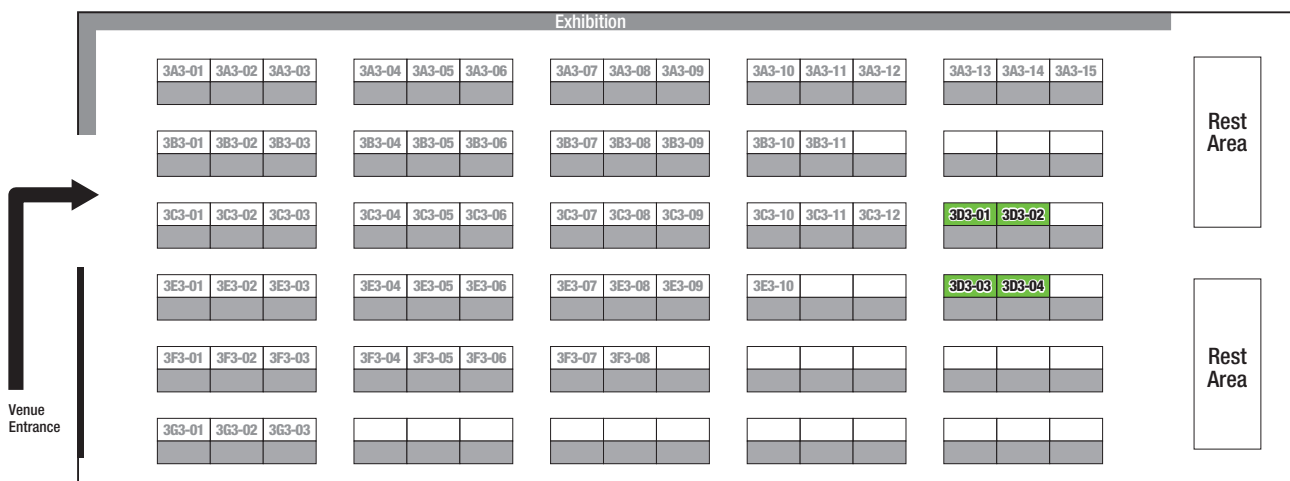


11:40 ~ 12:25 : スポットライトセッション

OS16: 廃炉・廃止措置のための技術開発とシステムインテグレーション (3) 司会：禹 ハンウル (工学院大学)

- 3D3-01 通信遅延下におけるロボットの操作を支援するためのインタフェースの開発
日本原子力研究開発機構 ○鈴木 健太、山田 大地、川端 邦明
- 3D3-02 動画像からの特徴量抽出結果に基づいた高速3次元炉内環境モデリングに向けた研究
札幌大学 ○中村 啓太、日本原子力研究開発機構 羽成 敏秀、岩手県立大学 間所 洋和、日本原子力研究開発機構 今測 貴志、川端 邦明、岩手県立大学 Nix Stephanie、土井 章男
- 3D3-03 廃炉作業における原子炉内環境モデリングに向けた画像品質評価
日本原子力研究開発機構 ○羽成 敏秀、今測 貴志、札幌大学 中村 啓太、日本原子力研究開発機構 川端 邦明
- 3D3-04 深層学習を用いた3次元点群からのプラント施設内構造物識別
日本原子力研究開発機構 ○今測 貴志、川端 邦明

13:55 ~ 14:40 : インタラクティブセッション



11:40 ~ 12:25 : スポットライトセッション

OS41: 多指ハンドとインテリジェント物体操作（1）

司会：田原 健二（九州大学）

- 3E3-01 屋外作業に適したラチェット機構を有する高速把持ハンドの開発
(地独)北海道立総合研究機構 ○川島 圭太、井川 久、金沢大学 西村 斉寛、渡辺 哲陽
- 3E3-02 ワンウェイクラッチを用いた負荷感応型2段変速機構の開発
金沢大学 ○西村 岳大、辻 徳生、関 啓明、平光 立拓、鈴木 陽介、渡辺 哲陽、西村 斉寛
- 3E3-03 組立作業のための柔軟関節と掌部無限回転機能を有するグリッパの開発
金沢大学 ○上田 雅典、道下 和、辻 徳生、平光 立拓、関 啓明、西村 斉寛、鈴木 陽介、渡辺 哲陽
- 3E3-04 形状と固さの可変性を両有する数珠状グリッパ
大阪大学 ○原 俊哉、佐賀大学 福田 修、大阪大学 東森 充
- 3E3-05 軽量アイリスロボットハンドを用いた伸縮アームの開発
神奈川大学 ○黄 鈞韜、吉中 智美、江上 正
- 3E3-06 エンドエフェクタ用半球状近接覚センサモジュールの開発
金沢大学 ○鈴木 陽介、伊藤 崇良、坂井 響
- 3E3-07 ロボットハンドを用いた加振検査によるがたつき検知と把持位置の影響
北海道大学 ○眞柄 幸弘、香川大学 小水内 俊介、北海道大学 妹尾 拓、近野 敦
- 3E3-08 流体ネットワークシナジーハンドによるプリグラスプ姿勢の生成
大阪大学 ○東 和樹、原田 研介
- 3E3-09 空圧式剛性可変型ダミー対象物の開発
大阪大学 ○大田 純志、水野 海渡、幸地 真央、産業技術総合研究所 Ixchel Georgina Ramirez Alpizar、大阪大学 東森 充
- 3E3-10 月面模擬砂の試作
大阪工業大学 ○米田 杜志、野田 哲男

13:55 ~ 14:40 : インタラクティブセッション



11:40 ~ 12:25 : スポットライトセッション

OS60: 移動ロボット機構（1）

司会：多田隈 建二郎（東北大学）

- 3F3-01 凹凸路面を走破可能な高機動全方向移動ロボットの開発
(株) 東芝○園浦 隆史、山本 大介、小川 秀樹、且代 智哉
- 3F3-02 クランク車輪を用いた不整地移動全方向移動車両の開発
福島高専 ○野田 幸矢、吉村 柊人
- 3F3-03 水平面から鉛直なフェンス面への移行が可能な車輪付き登攀ロボット
電気通信大学 ○濱田 敬道、工藤 俊亮、木村 航平
- 3F3-04 カウンタウェイトとプロペラを用いたワイヤ懸垂システムの姿勢・振動制御
中央大学 ○山本 大貴、鈴木 瑠、前戸 文志、濱崎 峻資、大隅 久
- 3F3-05 圧縮空気によって動作する振動推進型配管探査ロボットの研究
山形大学 ○菅井 祐太、岡田 龍斗、多田隈 理一郎
- 3F3-06 重量物搬送を可能とする昇降ロボットの機構検討
神奈川大学 ○川口 舞子、野中 祐太郎、江上 正
- 3F3-07 CMGの飽和回避のためのスパイラル推進機構を用いた昇降ロボットの姿勢制御
神奈川大学 ○佐藤 輩磯、野中 祐太郎、江上 正
- 3F3-08 昇降ロボットの完全停止可能な渦電流ブレーキの開発
神奈川大学 ○孫 雲龍、野中 祐太郎、江上 正

13:55 ~ 14:40 : インタラクティブセッション



11:40 ~ 12:25 : スポットライトセッション

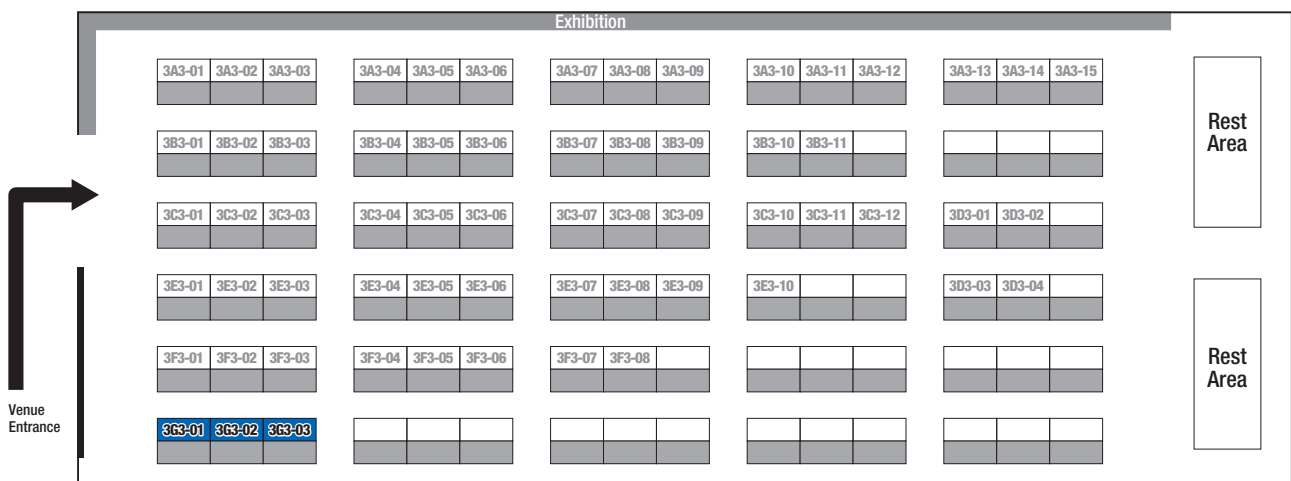
OS39: 次世代ロボット共通プラットフォーム技術（1） 司会：大山 英明（富山県立大学）、松日楽 信人（東京大学）

3G3-01 **[Keynote]** ロボット聴覚オープンソースソフトウェア HARK の Python 化, および組み向け実装の紹介
 東工大 ○中臺 一博、林子瑞、東工大/HRI 糸山 克寿、HRI 瀧ヶ平 将行、寺門 直哉、NTT Gulzar Haris、Busto Monikka Roslianna、江田 毅晴、慶應義塾大学 天野 英晴

3G3-02 ロボットサービスネットワークプロトコル RSNP を活用したロボットサービスの研究
 芝浦工大/東京大学 ○松日楽 信人、芝浦工大 佐々木 毅、産技大 成田 雅彦

3G3-03 伝統舞台芸術を参考にしたロボットの振りのプラットフォームの構想
 都立産技大 ○成田 雅彦

13:55 ~ 14:40 : インタラクティブセッション



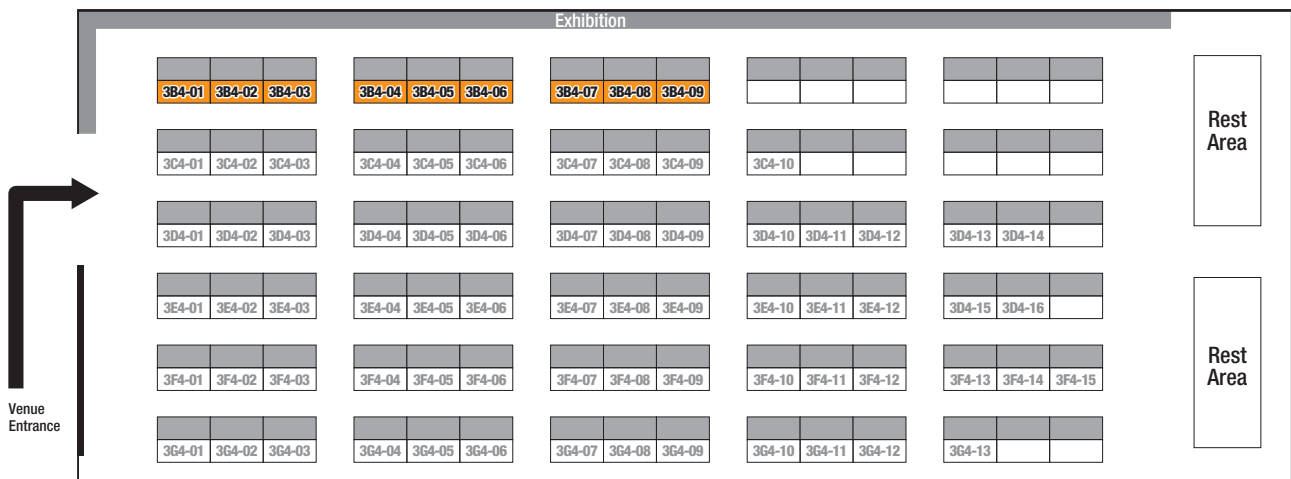
13:55 ~ 14:40 : スポットライトセッション

OS43: 人のデジタルツイン化とその応用

司会：稲邑 哲也（玉川大学）、多田 充徳（産業技術総合研究所）

- 3B4-01 Considerations on Simulating the Interactive Behaviors of Pedestrians and Vehicles in Shared Spaces
Toyota Technical Development Corp. ○ Yin Yingjie, AIST Onishi Masaki
- 3B4-02 人と車が混在する環境における人の移動モデルの構築
産業技術総合研究所 ○位 曼曼、大西 正輝、トヨタテクニカルディベロップメント株式会社 尹 英杰
- 3B4-03 小売店舗における人とロボットの協働作業を支えるVRデジタルツインの構成法
玉川大学 ○稲邑 哲也、山田 裕基、産業技術総合研究所 森永 和美、堂前 幸康
- 3B4-04 VR空間上での身体動作改善のための身体的負荷の可視化フィードバック方法の比較検討
玉川大学 ○岩見 幸一、稲邑 哲也
- 3B4-05 型取りによる指モデル作成と寸法誤差評価
東北学院大学 ○小野寺 玲偉、細谷 悠真、加藤 明樹、佐瀬 一弥
- 3B4-06 MRデバイスを用いた身体負荷の直感的な理解
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 充徳
- 3B4-07 空気圧人工筋を用いた相互引き込みによる足関節底屈アシスト
慶應義塾大学 ○坂江 克斗、広島大学 栗田 雄一、慶應義塾大学 村上 俊之、産業技術総合研究所 多田 充徳
- 3B4-08 繰り返し作業における作業テンポの指示と作業負荷・生産性の関係調査
産業技術総合研究所 ○白倉 尚貴、山野辺 夏樹、丸山 翼、堂前 幸康、早稲田大学、産業技術総合研究所 尾形 哲也
- 3B4-09 溶接作業を対象とした熟練スキルの可視化に関する動作解析
東京都立大学 ○加藤 悠希、産業技術総合研究所 谷川 民生、東京都立大学 和田 一義

15:00 ~ 15:45 : インタラクティブセッション



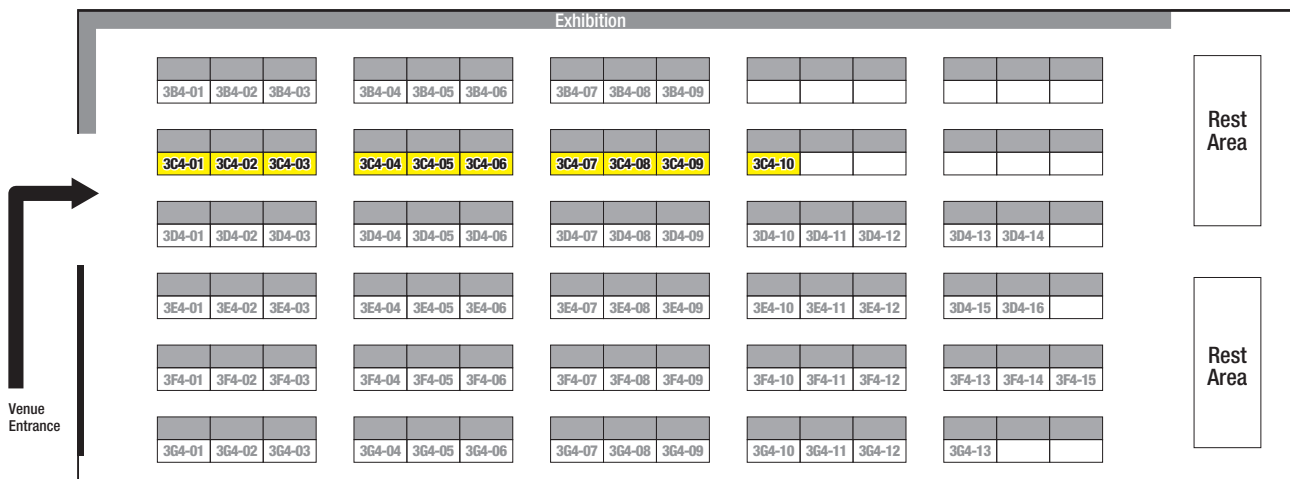
13:55 ~ 14:40 : スポットライトセッション

OS14: 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～ (5)

司会：中後 大輔（関西学院大学）

- 3C4-01 英語発音時の舌の動きを再現するソフトロボットの開発
東洋大学 ○ Krisdityawan Evan、横田 祥、松元 明弘、関西学院大学 中後 大輔、産業技術大学院大学 橋本 洋志
- 3C4-02 人間とロボットのインタラクションに向けた骨格データによる小規模グループ行動の認識
東京都立大学 ○馬場 洗希、三輪浦 涼、下川原 英理
- 3C4-03 物体認識と対話ロボットによるデスク作業時の行動取得に関する予備的調査
東京都立大学 ○小島 理佐、下川原 英理
- 3C4-04 Study on the Impact of Overlooked Data Set Bias on Human-Robot Collaboration
早稲田大学 ○ Guinot Lena、岩田 浩康
- 3C4-05 機械学習によるエレキギターの音色調整方法の提案
東洋大学 ○山口 英音、山田 和明
- 3C4-06 運動データと表面筋電データを融合した下肢活動の高精度モデリング
東京工科大学大学院 ○鄭 盛華、余 錦華、関西学院大学 中後 大輔、東京工科大学大学院 石黒 圭広、酒井 弘美、産業技術大学院大学 橋本 洋志
- 3C4-07 ジェスチャー認識を用いた照明機器の直感的操作の研究
拓殖大学 ○塙 紳之介、何 宜欣、東京都立大学 下川原 英理、大保 武慶、柴田 祐樹、拓殖大学 小林 伊智郎
- 3C4-08 座面の圧力変動を用いた笑いの度合いの推定
東洋大学 ○濱部 泰輔、横田 祥、関西学院大学 中後 大輔、産業技術大学院大学 橋本 洋志
- 3C4-09 分身ロボットの目の表情を利用した感情伝達
東洋大学 ○中川 滉己、横田 祥
- 3C4-10 医療現場を想定した音声感情推定システムの基礎構築
新潟大学 ○齋藤 叶夢、今村 孝、坂井 さゆり、眞野 明日香

15:00 ~ 15:45 : インタラクティブセッション



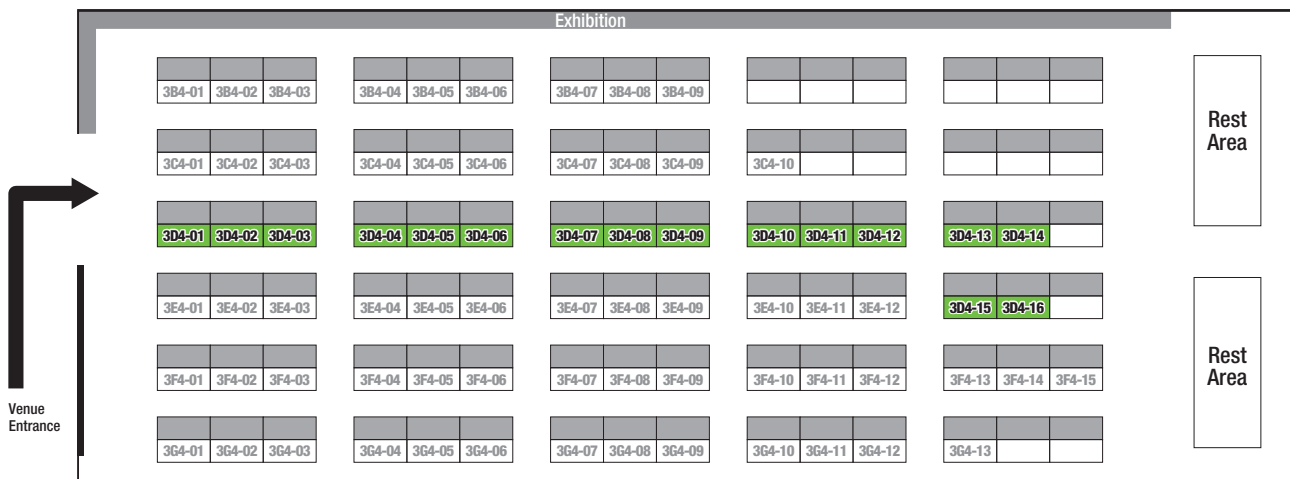
13:55 ~ 14:40 : スポットライトセッション

OS30:ITS

司会：鈴木 高宏（東北大学 NICHe）

- 3D4-01 道路マップ画像を用いた道路形状に着目した運転場面クラスタリング
公立諏訪東京理科大学 ○橋本 幸二郎、柳原 大地、國行 浩、愛知工業大学 道木 加絵、名古屋大学 舟洞 佑記、道木 慎二
- 3D4-02 複数 LiDAR による CenterPoint に基づく物体認識と追跡
同志社大学大学院 ○松葉 摩吏乃、同志社大学 橋本 雅文、高橋 和彦
- 3D4-03 複数ビークルの車載 LiDAR による多数決論理に基づく環境地図更新
同志社大学大学院 ○清田 れい、同志社大学 橋本 雅文、高橋 和彦
- 3D4-04 マイクロモビリティ搭載ソリッドステート LiDAR による環境地図構築
同志社大学大学院 ○中村 稜、同志社大学 橋本 雅文、高橋 和彦
- 3D4-05 逐次推定モデルを用いた船舶の出港操船制御
東京海洋大学 ○柏木 秀仁、岡崎 忠胤
- 3D4-06 手首装着型センサを用いた運転行動データの収集と運転行動認識への応用検証
豊橋技術科学大学 ○河原 智弘、秋月 拓磨、日本工業大学 荒川 俊也、東京都市大学 高橋 弘毅
- 3D4-07 気圧高度計を活用した車輪測を用いない車両位置姿勢推定の検討
名城大学 ○河田 一将、小前 充輝、目黒 淳一
- 3D4-08 動的環境に着目したジャイロの評価手法に関する研究
名城大学 ○小前 充輝、安江 空、河田 一将、目黒 淳一
- 3D4-09 無信号交差点における歩行者、ドライバの行動モデル構築と危険行動の再現
名古屋大学 ○渡邊 融、山口 拓真、奥田 裕之、鈴木 達也、トヨタテクニカルディベロップメント株式会社 脇坂 龍、伴 和徳
- 3D4-10 装着型加速度センサを用いた運転中の行動推定における特徴量の検討
東京都市大学 ○星野 眞樹、豊橋技術科学大学 河原 智弘、秋月 拓磨、日本工業大学 荒川 俊也、東京都市大学 高橋 弘毅
- 3D4-11 運転におけるバックミラー注視検知方法の開発
立命館大学 ○鈴木 一帆、福岡工業大学 梁 晋偉、立命館大学 安藤 潤人、野間 春生
- 3D4-12 走行車両の剛体トラッキングに基づく交通カメラの自動キャリブレーション
東京大学 ○平野 正浩、傅 沢林、金 賢梧、山川 雄司
- 3D4-13 社会課題解決に向けたマルチドメイン融合シミュレータの開発
富士通株式会社 ○板倉 宏太、山岡 久俊
- 3D4-14 乗員姿勢制御を考慮した動揺病モデルの快適な車両運動生成への応用
奈良先端科学技術大学院大学 ○中村 俊介、劉 海龍、和田 隆広
- 3D4-15 安全意識向上を目的とした VR 事故体験ドライビングシミュレータの開発
名古屋工業大学 ○古川 祥生、坂口 正道
- 3D4-16 プラグアンドプレイに基づく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、齋藤 秀哉、アイシン・ソフトウェア 福原 和哉

15:00 ~ 15:45 : インタラクティブセッション



13:55 ~ 14:40 : スポットライトセッション

OS21: 主観・感覚・行動計測とその応用（4） 司会：原 正之（埼玉大学）、難波江 裕之（東京工業大学）

- 3E4-01 指紋様表面形状をもつMEMS触覚センサによる物体質感評価
新潟大学 ○岡固 創、月山 陽介、安部 隆、寒川 雅之
- 3E4-02 野球打撃時における選球判断に寄与する頭部・眼球運動の役割と特性の解明
大阪大学大学院生命機能研究科 ○金子 舜、大阪保健医療大学 木村 晃大、大阪大学大学院医学系研究科 青山 千紗、大阪大学全学推進機構 小見山 高明、大阪大学大学院生命機能研究科、大阪大学大学院医学系研究科、大阪大学全学推進機構 七五三木 聡
- 3E4-03 ヒト有毛部への機械的刺激による快情動の生起に関する基礎研究
東京大学 ○本田 功輝、吉澤 亮、福井 頼
- 3E4-04 マウス用ハプティックデバイスを用いたFirst-person shooterゲーム用トレーニングの提案
慶應義塾大学大学院政策・メディア研究科 ○宝本 暉広、慶應義塾大学環境情報学部 仲谷 正史、森 将輝
- 3E4-05 材質知覚におけるタッピング時に生じる触覚刺激のもっともらしさを評価するストループ課題の設計
筑波大学 ○石川 遼太郎、亀岡 嵩幸、蜂須 拓
- 3E4-06 加振良否判定を有するセンサグローブによる 機器の緩み状態の判定の検討
三菱電機 ○福井 孝太郎、小林 翔一、和田 敏裕、平井 敬秀、柴田 篤志、西川 敬士
- 3E4-07 疼痛予期時の脳ネットワークと末梢血管剛性の相互作用：fMRI 研究
広島大学工学部 ○斎藤 颯、広島大学大学院先進理工系科学研究科 木村 友哉、許 自強、藤田医科大学医療科学部 平野 陽豊、広島大学大学院先進理工系科学研究科 曾 智、広島大学脳・こころ・感性科学研究センター 笹岡 貴史、広島大学保健管理センター 吉野 敦雄、広島大学大学院先進理工系科学研究科 辻 敏夫
- 3E4-08 イヌのスーパーセンシングを解明するための複数刺激同時提示装置の開発
東北大学 ○大園 卓幹、大野 和則、根津 翔一、小島 匠太郎、Ranulfo Bezerra、麻布大学 永澤 美保、熊本大学 山川 俊貴、名古屋大学 藤原 幸一、麻布大学 菊水 健史、東北大学 田所 諭
- 3E4-09 広視野HMDを用いた視野拡張が視覚環境および感性に及ぼす影響
埼玉大学大学院 ○小石 智也、綿貫 啓一、楓 和憲、大澤 優輔
- 3E4-10 聴覚デバイスを用いた周期的な刺激提示により誘発される重心動揺の評価
東京電機大学 ○田中 龍介、渡辺 亮、五十嵐 洋
- 3E4-11 協調作業を想定した感覚提示デバイスにおける圧迫刺激と振動刺激の知覚特性の比較
名古屋工業大学 ○池尻 周杜、湯川 光、名古屋工業大学 / 稲盛科学研究機構 田中 由浩
- 3E4-12 VR環境下における自己受容感覚ドリフトと身体所有感
東京都立大学 ○河口 諒紀、岡本 正吾、埼玉大学 原 正之

15:00 ~ 15:45 : インタラクティブセッション

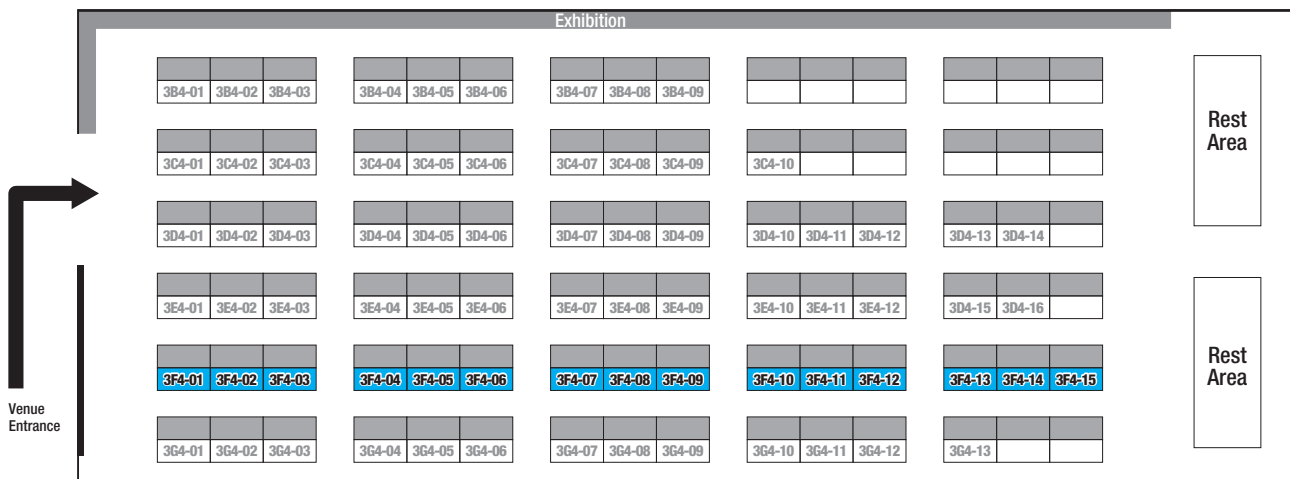


13:55 ~ 14:40 : スポットライトセッション

OS29: 無人機を用いたサービス・応用 司会：三輪 昌史（徳島大学）、大原 賢一（名城大学）、矢口 勇一（会津大学）

- 3F4-01 画質評価付きドローン空撮システムのモデル構築とその評価
茨城県産業技術イノベーションセンター ○富田 洋文、平間 毅、中山 恵介、吉田 英晴、小松 優陽、行武 栄太郎
- 3F4-02 力学的エネルギーに基づいた固定翼 UAV の最適経路飛行の検討
徳島大学 ○出原 英幸、三輪 昌史
- 3F4-03 力学的エネルギーを考慮した自動フラップに関する研究
徳島大学 ○峯本 健作、三輪 昌史
- 3F4-04 RTK-GNSS を用いた有線供給ドローンでの柑橘類を対象とした散水実験
徳島大学 ○三輪 昌史、菱田技研工業 菱田 聡、iシステムリサーチ 西川 啓一、エービーシステム 白丸 雅貴
- 3F4-05 ドローンを用いた全自動型インフラ点検技術の開発
日本工営株式会社 ○太田 敬一
- 3F4-06 写真測量のためのIMU+RTK-GNSSを使用したUAVの精密自動飛行
㈱エービーシステム ○白丸 雅貴、徳島大学 三輪 昌史、㈱アース・アナライザー 荒木 寿徳、iシステムリサーチ(株) 西川 啓一
- 3F4-07 北海道内の人工林におけるUAV-LiDARでのSLAMを利用した高精度DEM計測技術の提案
北海道大学 ○西脇 想起、近藤 春樹、吉田 州平、江丸 貴紀
- 3F4-08 水空両用マルチコプタを用いた水中機動の研究
徳島大学 ○初田 直輝、三輪 昌史
- 3F4-09 ドローン技術を用いた送電線点検の現状と今後の開発領域
徳島大学・三豊 AI 開発・香川高等専門学校 ○林 文博、三豊 AI 開発 武智 大河、香川高等専門学校 三崎 幸典、岩本 直也、徳島大学 三輪 昌史
- 3F4-10 ドローンガードの性能評価法
徳島大学 ○三輪 昌史、DIC 株式会社 水谷 将馬、豊村 恭一、古川 知行
- 3F4-11 デプスカメラを用いた屋内飛行のための自動照明システム
徳島大学 ○三輪 昌史、星和電機株式会社 明瀬 裕貴
- 3F4-12 ドローン物流のための安全運航システム
徳島大学 ○仲野 泰輝、三輪 昌史、株式会社サーベイ 阿部 正美
- 3F4-13 国内におけるUTM実装のための空域指定の考察
会津大学 ○矢口 勇一
- 3F4-14 ロボット兵器システムが引き起こす文民被害の低減に向けた国際人道法における害敵方法の原則の実装
防衛大学校 ○辻田 哲平、佐久間 大、山田 俊輔、江藤 亮輔、黒崎 将広
- 3F4-15 UGVによる歩行者の非接触所持品検査のためのTHzセンサの検出可能範囲を考慮した軌道計画
防衛大学校 ○内田 祐貴、渡邊 友仁、辻田 哲平、東京都市大学 佐藤 大祐、芝浦工業大学 安孫子 聡子、防衛大学校 山田 俊輔

15:00 ~ 15:45 : インタラクティブセッション



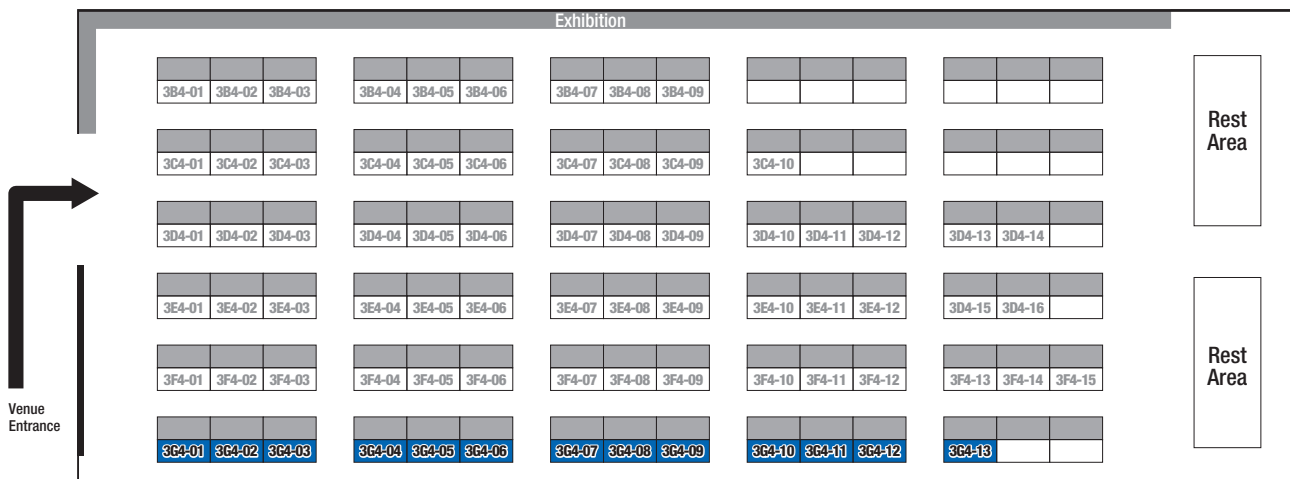
13:55 ~ 14:40 : スポットライトセッション

OS47: 福祉工学・ケア工学（2）

司会：梶谷 勇（産業技術総合研究所）、藤井 千枝子（慶應義塾大学）

- 3G4-01 適応的遷移確率を導入した混合正規分布内包型隠れマルコフモデルに基づくリカレント確率ニューラルネットワーク
横浜国立大学 ○嘉山 敢太、神奈川県立産業技術総合研究所 / 横浜国立大学 迎田 隆幸、横浜国立大学 島 圭介
- 3G4-02 肘関節角度と上腕二頭筋上の電極間皮膚インピーダンスの関係解析
東京電機大学大学院 ○松井 宏親、大西 謙吾、趙 崇貴
- 3G4-03 光・タッチセンサ内蔵の人工の手によるセルフタッチ計測
東京電機大学大学院 ○太田 雄大、大西 謙吾、趙 崇貴、玉川大学 小北 麻記子
- 3G4-04 頭部加速度信号を用いた両腕欠損者向け電動ハンド操作法の提案
湘南工科大学 ○森 貴彦
- 3G4-05 手指機能障害のための空気圧センサを用いたポンプ型操作インタフェース
大阪工業大学 ○金丸 一樹、吉川 雅博
- 3G4-06 空気圧ソフトアクチュエータを用いた使用者の手の大きさに対応する手指および手関節運動装置の開発
大阪工業大学 ○藤堂 真幸、谷口 浩成、石井 大湖
- 3G4-07 コンプライアント機構を用いた手指動作を支援する外骨格
大阪工業大学 ○南井 康佑、吉川 雅博
- 3G4-08 吹き戻し玩具構造のタッチパネルインタラクションにおける有用性に関する調査
電気通信大学 ○溝口 泉、梶本 裕之
- 3G4-09 浮腫状態判定に向けた測定システムの検討
東京電機大学 ○宮元 大地、五十嵐 洋
- 3G4-10 寝姿勢の変化に伴う排尿誤検知を防止可能な水感応型 UHF タグの T 字型立体配置法の提案
早稲田大学 ○小保方 淳、磯崎 祥之、岩田 浩康
- 3G4-11 食事介護の基礎技術学習用シミュレータにおける口唇部の改良
札幌市立大学 ○三谷 篤史、デジタルハリウッド大学 川名 宏和、札幌市立大学 村松 真澄
- 3G4-12 手技に応じた生体反応を呈する看護シミュレータ ESTE-SIM と人工呼吸器シミュレータ Simmar の統合
香川大学 ○小水内 俊介、広島国際大学 二宮 伸治、北海道大学 金井 理、近野 敦、コリー 紀代
- 3G4-13 食事の摂取状況に基づく服薬支援システムの提案
筑波大学 ○鬼澤 玲央、中内 靖

15:00 ~ 15:45 : インタラクティブセッション



15:00 ~ 15:45 : スポットライトセッション

OS2: 自動化・FA・作業をするロボット・システム（5）

司会：渋川 文哉（IHI）、衣川 潤（福島大学）

- 3A5-01 吊り下げ搬送中の面状柔軟物の動的把持
東京大学 ○村上 友規、村上 健一、山川 雄司
- 3A5-02 Vibration Suppression of Velocity Control System Using Limited Pole Placement Method
Nippon Institute of Technology ○Ngamlamai Sirichai, Urakawa Yoshiyuki
- 3A5-03 汎用マニピュレータを用いたロボットプラットフォームの構築
日本工業大学大学院 ○渋谷 孝史、日本工業大学 宮川 豊美
- 3A5-04 特殊鋼線材用焼鈍炉を対象とした炉内雰囲気モデルの構築とヒートパターン最適設計
三重大学大学院工学研究科システム工学専攻 ○柴原 陸、三重大学大学院工学研究科機械工学専攻 矢野 賢一、大同特殊鋼株式会社 中村 豪志、江口 健司、浅井 康一郎
- 3A5-05 2自由度マニピュレータのゲインスケジュールドインピーダンス制御
東京都立大学 ○福田 永遠、児島 晃
- 3A5-06 吊荷揺れ反力を提示する操作用ジョイスティックを用いたクレーンの吊荷制振制御
東京電機大学 ○西山 優希、石川 潤
- 3A5-07 モデル予測制御を用いた ZMP 予測に基づく移動マニピュレータの転倒防止制御
大阪公立大学 ○島本 浩志、田窪 朋仁、辻岡 哲夫、株式会社ダイヘン 坂原 洋人
- 3A5-08 遠隔操作型ロボットに速度制御を適用した操作性の向上
長岡技術科学大学 ○相原 空歩、三好 孝典
- 3A5-09 優先度付き逆運動学を用いた協調制御によるモバイルマニピュレータでのドア開け
東京都立大学 ○西村 完相、関口 叡範、Muhammad Ramadhan Hadi Setyawan、芝浦機械 和田 侑也、中村 陽一郎、東京都立大学 武居 直行
- 3A5-10 精密加工用ならい制御装置の外乱抑制を目的とした VIMT によるテーブル型制御器のデータ駆動型更新
電気通信大学 ○中野 太雅、金子 修、武蔵エンジニアリング株式会社 宅島 勉
- 3A5-11 カム拮抗型ワイヤ関節機構を有する可変剛性機構の出力トルクの解析
九州工業大学 ○清水 敦也、熊本県産業技術センター 鈴木 克彰、九州工業大学 石井 和男、西田 祐也
- 3A5-12 トルクセンサとモータ加速度制御を組み合わせた広帯域負荷側加速度制御
長岡技術科学大学 ○佐々木 紀彰、Tran Phuong Thao、Padron Juan、宮崎 敏昌、大石 潔

16:05 ~ 16:50 : インタラクティブセッション



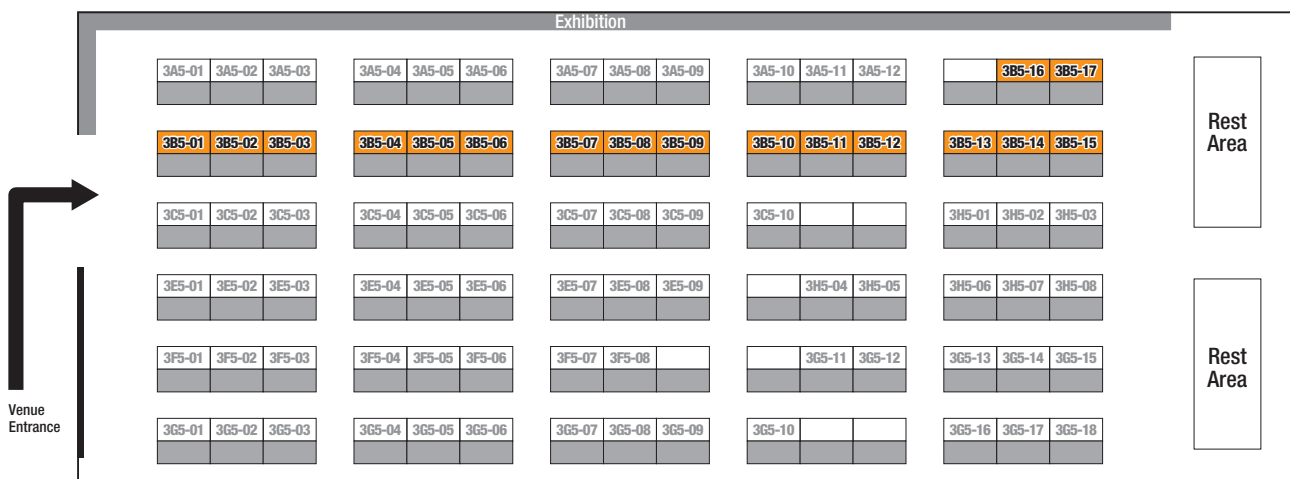
15:00 ~ 15:45 : スポットライトセッション

OS52: フレキシビリティを含む技術を核とした人と人とのインテグレーション

司会：三浦 奈々子（京都工芸繊維大学）

- 3B5-01 EMO ショー出展機にみる工作機械構造のフレキシビリティ
名古屋大学大学院工学研究科 ○佐藤 隆太、日本工業大学工業技術博物館 清水 伸二、日本工作機械工業会技術部 笹川 哲平
- 3B5-02 軟弱地盤での跳躍性能向上を目的とする多リンク型跳躍機構の最適化
東京農工大学 ○牧野 莉央、前田 孝雄
- 3B5-03 二関節間弾性機構を有する脚口ボットの軟着地制御
電気通信大学 ○佐藤 隆紀、明 愛国
- 3B5-04 摺動部のない姿勢制御アクチュエータの提案と駆動法に関する研究
青山学院大学大学院 ○永山 皓基、青山学院大学 菅原 佳城、武田 真和
- 3B5-05 名古屋大学と岐阜大学で同じ振動制御実験授業を同時かつ一緒に行うことは可能か？
名古屋大学 ○倉崎 佑志、原 進、椿野 大輔、岐阜大学 伊藤 和晃
- 3B5-06 線形制御理論を活用した旋回クレーンの軌道生成法
旭川高専 ○上坊寺 遥己、阿部 晶
- 3B5-07 残留振動モードを有する並列二重動吸振器の力学的エネルギーに着目した設計
京都工芸繊維大学 ○松尾 直樹、三浦 奈々子
- 3B5-08 質量球を粘弾性体に埋め込んだ制振デバイスの開発
秋田県立大学大学院 ○戸田 祐真、元秋田県立大学大学院 石澤 光、秋田県立大学 富岡 隆弘
- 3B5-09 減衰調整可能な空気ばね開発に向けた絞り径切替機構の減衰特性評価
秋田県立大学大学院 ○内藤 学哉、秋田県立大学 富岡 隆弘
- 3B5-10 発泡金属を用いた衝撃吸収機構の運動解析手法
青山学院大学大学院 ○美細津 祐己、青山学院大学 菅原 佳城、武田 真和
- 3B5-11 発泡金属の衝撃吸収時における多軸圧縮の影響を考慮した解析手法の提案
青山学院大学大学院 ○関 凌我、青山学院大学 菅原 佳城、武田 真和
- 3B5-12 仮想バネを用いたエネルギー原理に基づく周期的構造梁のバンドギャップ解析
秋田県立大学大学院 ○今野 湧太、秋田県立大学 富岡 隆弘
- 3B5-13 空間的・時間的差分を用いた進行波の抽出と生成
関西大学大学院 ○川瀬 佑騎、関西大学 山田 啓介
- 3B5-14 一次元水路における浮体から見た水の機械インピーダンスの定式化
関西大学大学院 ○隅谷 佑己、関西大学 山田 啓介
- 3B5-15 エレベーターロープ上端部の変位のバンドパスフィルタを用いたモード分解に基づく横振動推定
京都工芸繊維大学 ○角田 啓斗、秦中 大輔、三浦 奈々子、増田 新
- 3B5-16 限られた計測点からの情報に基づく弾性振動解析のための特性行列推定に関する検討
秋田県立大学 ○小野塚 陸、富岡 隆弘
- 3B5-17 柔軟ロッドとワイヤで構成されるキャストイングマニピュレータのモデル化手法の提案
青山学院大学大学院 ○永墓 飛翔、青山学院大学 菅原 佳城、武田 真和

16:05 ~ 16:50 : インタラクティブセッション



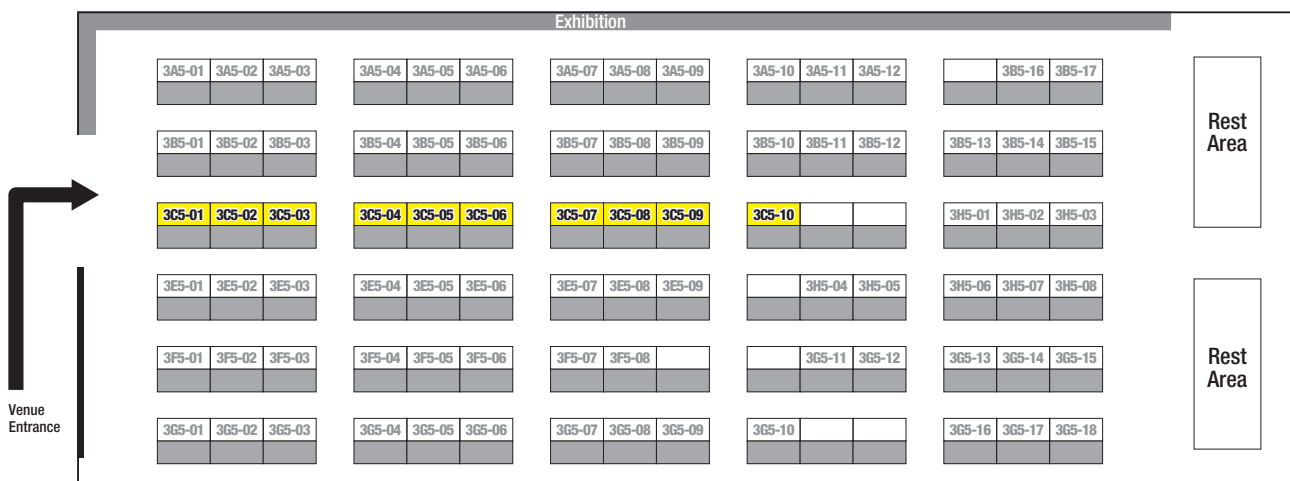
15:00 ~ 15:45 : スポットライトセッション

OS44: 人と機械システムとしての医療・福祉工学（3）

司会：藤澤 正一郎（徳島文理大学）

- 3C5-01 サーボブレーキを用いたショッピングカート型ロボットシステムの開発
東北大学 ○施 展、田村 雄介、廖 振宇、平田 泰久
- 3C5-02 持ち上げ動作における膝関節への外的トルクが動作に与える影響
香川大学 ○岩山 裕紀、三谷 拓也、松尾 圭悟、香川大学、産業技術総合研究所 井上 恒
- 3C5-03 大腿義足歩行訓練支援のための地面反力リアルタイム提示システムの開発
香川大学 ○松尾 圭悟、村林 真衣、迫田 修治、香川大学、産業技術総合研究所 井上 恒
- 3C5-04 超音波画像とモーションキャプチャーを利用したカテーテル挿入支援ロボットの開発
弘前大学 ○石橋 宗紘、奥谷 太芽、佐川 貢一
- 3C5-05 段差に応じて足底部が伸縮する装着型ロボットの段差移動支援システム
愛知工業大学 ○一ノ瀬 龍一、太田 英伸、香川 高弘、藤田医科大学 田辺 茂雄、大高 洋平
- 3C5-06 着座式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 ○志田 優樹、橋本 知篤、岩田 浩康
- 3C5-07 着座式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、志田 優樹、熊谷 颯杜、橋本 知篤、岩田 浩康
- 3C5-08 照度環境の違いによる点滅光の視認性について
徳島文理大学 ○藤澤 正一郎、中川 凌、廣瀬 雄也、筒井 一馬、坂見 健二、森本 滋郎、河田 淳治、加治 芳雄、樋口 峰夫、徳島大学 伊藤 伸一、東京都市大学 稲垣 具志
- 3C5-09 介助用車いすの振動と乗り心地について
徳島文理大学 ○十鳥 峻輔、石本 倅太郎、WANG YITONG、嵐 海斗、河田 淳治、森本 滋郎、加治 芳雄、樋口 峰夫、藤澤 正一郎、結人の袖 坊岡 正之
- 3C5-10 運転能力評価システムを用いた加齢に伴う認知機能低下と認知症による機能低下の操作特性の比較
東京大学 ○高柳 摩季、元東京大学 清水 雄一郎、東京大学 二瓶 美里

16:05 ~ 16:50 : インタラクティブセッション



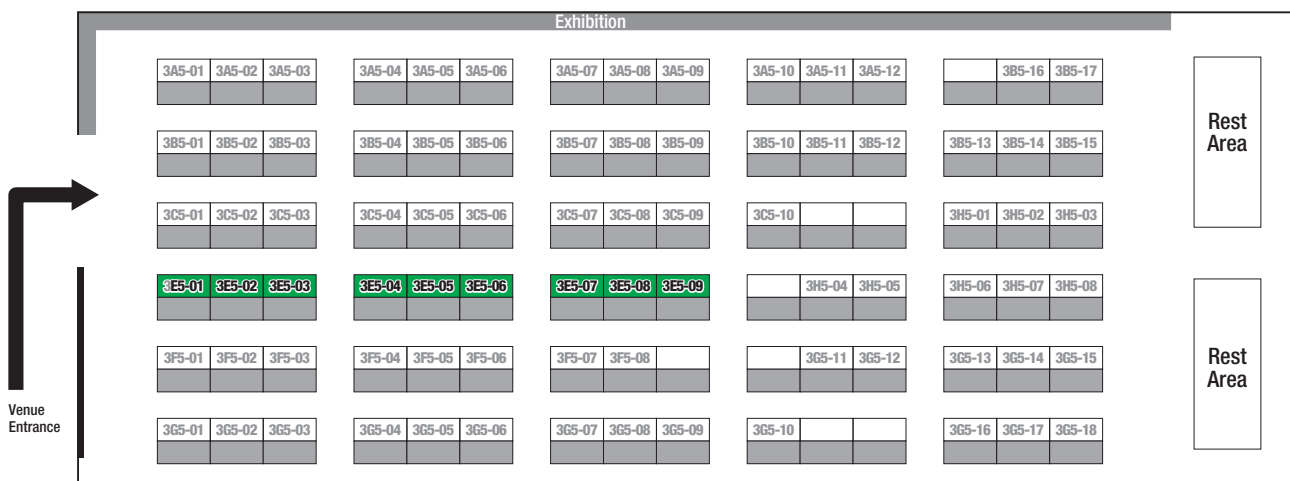
15:00 ~ 15:45 : スポットライトセッション

OS41: 多指ハンドとインテリジェント物体操作（2）

司会：辻 徳生（金沢大学）

- 3E5-01 筋電義手のための筋収縮訓練システムにおける訓練動作持続に効果的な教示方法の検討
愛知工科大学 ○尾関 智恵、岐阜大学 毛利 哲也、愛知工科大学 山田 与主吾
- 3E5-02 Vision-based Modelless Assembly from Graphical Instruction Manual
Osaka Univ. ○Wang Chenxi, Kiyokawa Takuya, Wan Weiwei, AIST Yamanobe Natsuki, Osaka Univ. Harada Kensuke
- 3E5-03 ロボットによる紙折り操作のための折り紙シミュレータの構築
千葉大学 ○新崎 広人、清田 冬芽、高橋 聖奈、並木 明夫
- 3E5-04 収束超音波と系の共振を用いた遠隔・非接触液体揺動
埼玉大学 ○土方 駿佑、高崎 正也、長谷川 圭介
- 3E5-05 包み込み型ハンドを有するトマト収穫ロボットの収穫シミュレーション
山口東京理科大学大学院 ○後藤 瑞稀、山口東京理科大学 池田 毅、長崎総合科学大学 佐藤 雅紀、山口東京理科大学 永田 寅臣
- 3E5-06 二指型ロボットハンドによる安定したすくい動作を可能とする条件の導出と検証
神戸大学 ○東 琉矢、永野 光、田崎 勇一、横小路 泰義
- 3E5-07 ソフトフィンガーコンタクトを用いた把握解析
北海道大学大学院 ○野原 隆樹、産業技術総合研究所 尾形 正泰、東京大学大学院 荻原 直道、産業技術総合研究所 多田 充徳
- 3E5-08 重量物の把持操作のためのハプティックインターフェイス
岐阜大学 毛利 哲也、○天藤 翔保、愛知工科大学 尾関 智恵
- 3E5-09 近接覚センサを用いた多重インピーダンス制御による把持時の各指同時接触と衝撃緩和の実現
九州大学 ○常盤 俊介、有田 輝、田原 健二

16:05 ~ 16:50 : インタラクティブセッション



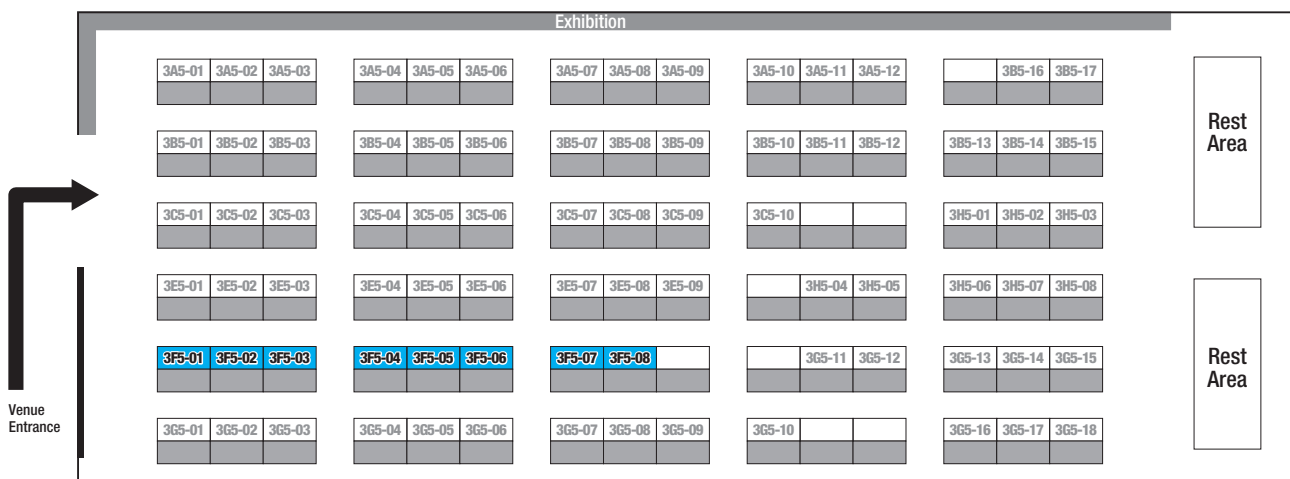
15:00 ~ 15:45 : スポットライトセッション

OS60: 移動ロボット機構 (2)

司会: 多田隈 建二郎 (東北大学)

- 3F5-01 鉤爪型グリッパの自然岩石把持性能に関する実験的考察および改良開発
東北大学 ○江口 幹生、宇野 健太郎、高田 一輝、加藤 匠哉、吉田 和哉
- 3F5-02 哺乳類型関節をもつ4足ロボットのローラーウォーカー
広島大学 ○貞井 圭介、高木 健、東京工業大学 遠藤 玄
- 3F5-03 ザトウグモ型6脚歩行ロボット ASURA2 号機の開発
埼玉大学 ○安部 拓真、浦川 瑞生、松本 直幸、程島 竜一、琴坂 信哉
- 3F5-04 トカゲ型4脚歩行ロボット SAURUS2 号機の開発
埼玉大学 ○金 昇志、落合 駿太、程島 竜一、琴坂 信哉
- 3F5-05 操縦型ロボットシミュレータによるユーザーのロボット操縦情報と効果的なモーションの収集
金沢工業大学 ○宇野 浩司、水田充毅、土居 隆宏
- 3F5-06 四足歩行ロボットの連続前方倒立回転による移動の実現
広島大学 ○十河 宏太、高木 健
- 3F5-07 ホッピングロボットのメカニズムの違いによる跳躍挙動と地面に与える影響の比較
東京農工大学 ○岩城 温生、前田 孝雄
- 3F5-08 移動型四腕ロボットの軽量化および高トルク化に関する検討
広島大学 ○吉本 結夏、北川 敬悟、村松 久圭

16:05 ~ 16:50 : インタラクティブセッション



15:00 ~ 15:45 : スポットライトセッション

OS12: ホームロボット&システム (2) 司会: 廣井 富 (大阪工業大学)、安藤 吉伸 (芝浦工業大学)

- 3G5-01 袋付きマニピュレータを活用した長尺物および複数物体の回収・運搬
電気通信大学 ○川口 幹太、工藤 俊亮、木村 航平
- 3G5-02 踏板・蹴込板の清掃を行う階段登攀型小型ロボット
電気通信大学 ○保母 諒太郎、工藤 俊亮、木村 航平
- 3G5-03 動作可能空間に制約がある条件下での時間効率を考慮した物体探索機能と物体移動機能の統合
玉川大学 ○坂巻 新、コントレラスルイス、稲邑 哲也、岡田 浩之
- 3G5-04 動作速度と安全性の両立を目指したモバイルマニピュレータによる止まらないピックプレイスシステムの実装
トヨタ自動車株式会社 ○増田 真之、小野 智寛、山崎 隆広、竹下 佳佑、美馬 直生、尾藤 浩司
- 3G5-05 固有値解析によるエッジ点群検出を用いた人物と環境の同化3次元点群情報での人物抽出手法
芝浦工業大学大学院 ○倉田 瑛一郎、芝浦工業大学 安藤 吉伸
- 3G5-06 Unity による 3D-LiDAR シミュレータを用いた階段を含む環境における障害物と人物の位置を自動で変える中での3次元点群データ生成・蓄積システムの提案
芝浦工業大学 ○鈴木 聡太、安藤 吉伸
- 3G5-07 太陽の照度と相対角度を用いた 3D-LiDAR の反射強度ヒストグラムの補正手法の提案
芝浦工業大学大学院 ○松本 一臣、芝浦工業大学 安藤 吉伸
- 3G5-08 CVFH 点群特徴量を用いた階段環境における歩行者の3次元移動を考慮した一定時間毎の人物最下点位置予測手法の提案
芝浦工業大学大学院 ○宮浦 遼平、芝浦工業大学 安藤 吉伸
- 3G5-09 3次元点群の固有値解析を用いた歩行者トラッキングのための人物検出位置補正手法の提案
芝浦工業大学大学院 ○持田 崇史、芝浦工業大学 安藤 吉伸
- 3G5-10 3次元点群情報の点群平面度および受光強度を考慮した階段環境における人物検出技術の提案
芝浦工業大学大学院 ○朝比奈 優、芝浦工業大学 安藤 吉伸

OS39: 次世代ロボット共通プラットフォーム技術 (2) 司会: 松日楽 信人 (東京大学)、大山 英明 (富山県立大学)

- 3G5-11 箱庭技術へのmROS 2通信機能の統合によるリアルとバーチャルの融合体験を実現するシステムアーキテクチャの検討
箱庭ラボ ○森 崇、東京大学 高瀬 英希、インテック 福田 竜也、名古屋大学 高田 光隆、チェンジビジョン 久保秋 真、東京大学 細合 晋太郎
- 3G5-12 低価格マイコンにおける機械学習の利用
日鉄ソリューションズ ○笹尾 和宏
- 3G5-13 3D プリンタとモータコンポーネントを用いた研究用ロボット開発手法の検討
株式会社グーテンベルク ○柴田 善広
- 3G5-14 未来のエンジニアを育成するロボット技術、プラットフォームと教材ポートフォリオ
株式会社アールティ ○中川 友紀子、青木 政武、中川 範晃
- 3G5-15 遠隔ロボットを用いた体験の伝送のための形状の取得と再生
和歌山大学 ○床井 浩平、富山県立大学 大山 英明
- 3G5-16 人型ロボット SEED-NoiD 用トレイグジスタンス型操縦システムの予測ディスプレイ機能のための AR/MR システムの開発
法政大学 ○横山 幸樹、須田 大雅、富山県立大学 大山 英明、法政大学 中村 壮亮、和歌山大学 床井 浩平、玉川大学 岡田 浩之
- 3G5-17 個人情報 を消去する DR(Diminished Reality) 技術を用いた高品位な訪問サービスの提案と TED(TelExistence Display System) を用いた実装
富山県立大学 ○大山 英明、平倉 直樹、岩崎 温、奥村 一斗、中村 早李、和歌山大学 床井 浩平、玉川大学 岡田 浩之、法政大学 横山 幸樹、須田 大雅、中村 壮亮
- 3G5-18 光学シースルー HMD を用いたトレイグジスタンス型遠隔作業支援・訓練システム
富山県立大学 ○大山 英明、平倉 直樹、岩崎 温、奥村 一斗、中村 早李、和歌山大学 床井 浩平、法政大学 須田 大雅、横山 幸樹、中村 壮亮、玉川大学 岡田 浩之

16:05 ~ 16:50 : インタラクティブセッション



15:00 ~ 15:45 : スポットライトセッション

OS59: 協調安全に向けた技術開発と人の行動の定量化技術 - 作業現場におけるウェルビーイングの提案

司会：北條 理恵子（長岡技術科学大学）

3H5-01 アルミ合金製可搬式作業台上の作業者の Well-being の見える化と補強尺度の有効性・妥当性について
 (株) コレムラ技研 パラスト事業部 ○是村 由佳、ジー・オー・ピー株式会社 安全・安心技術研究センター (SATEC) 野村 孝平、東京都立産業技術高等専門学校 大沢 毅、山本 健也、長岡技術科学大学 技学研究院 システム安全系 システム安全工学専攻 北條 理恵子、ジー・オー・ピー株式会社 安全・安心技術研究センター (SATEC) 清水 尚憲

3H5-02 [Keynote] 建設業における可搬式作業台を対象とした協調安全に関する一考察
 ジー・オー・ピー株式会社 安全・安心技術研究センター ○清水 尚憲、コレムラ技研 パラスト事業部 是村 由佳、ジー・オー・ピー株式会社 安全・安心技術研究センター 野村 孝平、長岡技術科学大学 大学院工学研究科 システム安全工学専攻 北條 理恵子

3H5-03 Well-being の見える化と行動分析学的手法による最適化
 長岡技術科学大学 ○北條 理恵子、株式会社アトリエ 穴田 啓樹、コレムラ技研パラスト事業部 是村 由佳、ジー・オー・ピー株式会社安全・安心技術研究センター 清水 尚憲

OS61: 人と環境及び機械安全の融合に着目した安全管理システムの構築 - ホリスティック・セーフティを目指して

司会：北條 理恵子（長岡技術科学大学）

3H5-04 共振を利用した狭帯域光導波型アコースティック・エミッションセンサの周波数特性
 新潟大学 大学院自然科学研究科 ○佐藤 太希、渡邊 風馬、新潟大学 工学部 大河 正志

3H5-05 年齢特異的な危険感受性に関する検討
 長岡技術科学大学 ○森田 智恵、電力中央研究所 武田 大介、長岡技術科学大学 労働安全衛生総合研究所 北條 理恵子

3H5-06 職業性の脊椎損傷の支援機器の介助者の行動分析
 長岡技術科学大学 ○北條 理恵子、労働安全衛生総合研究所 小山 秀紀、池田 博康

3H5-07 作業者の行動変容を促すための教育効果の評価について
 長岡技術科学大学 ○北澤 良平、北條 理恵子

3H5-08 療育場面における行動分析学的手法の安全行動への応用
 (株) コレムラ技研 パラスト事業部 ○是村 由佳、ジー・オー・ピー株式会社 安全・安心技術研究センター (SATEC) 清水 尚憲、長岡技術科学大学 技学研究院 システム安全系 システム安全工学専攻 北條 理恵子

16:05 ~ 16:50 : インタラクティブセッション

