

Session:2A2 May 29 11:30-13:00

感覚・運動・計測(2) / Sense, Motion and Measurement(2)

2A2-A01 : 「剛性変化のある路面における歩行動作が下腿筋冷却によって受ける影響」

小原晃、竹村裕、溝口博（東理大）

2A2-A02 : 「GPS 搬送波位相測位を用いた計測システムによる短距離走者のピッチ・ストライド精密計測」

長嶋拓哉、高橋隆行（福島大）

2A2-A03 : 「人間の力感覚の獲得と上肢運動の関連性の測定」

谷野徹也、黄健、和田一記、友國伸保（近畿大）

2A2-A04 : 「並走移動ロボットによる歩容計測方法の開発」

根岸照、小泉卓、鈴木剛（電機大）

2A2-A05 : 「歩行時下肢動作センシングによる歩行分析と舗装路面評価への応用」

出納有理子（大分高専）、徳安達士（福工大）、田中孝典、近藤裕輔（大分高専）、松本慎平（広工大）

2A2-B01 : 「視野と手先移動に基づく技能評価システムの構築」

比嘉健太郎、野口健太郎、神里志穂子（沖縄高専）

2A2-B02 : 「体内埋込型ワイヤレス皮質脳波計測システムの開発」

松下光次郎、平田雅之（阪大）、鈴木隆文（東大）、吉田毅（広島大）、加藤健太郎、佐藤博文、松木秀敏（東北大）、モリスシェイン、後藤哲、吉峰俊樹（阪大）

2A2-B03 : 「着用型発光センサスーツによる運動状態の体表上提示と認知支援」

五十嵐直人、門根秀樹、鈴木健嗣、山海嘉之（筑波大）

2A2-B04 : 「表面筋電位のパターンエントロピー分析による筋疲労の定量評価」

徳安達士（福工大）、松野航大（大分高専）、松本慎平（広工大）

2A2-B05 : 「アクティブセルフタッチ可能なラバーハンド・イリュージョンを利用したヒトの身体所有感の検討」

原正之、山本晃生、樋口俊郎（東大）

2A2-C01 : 「撮影タイミングをずらした複数のカメラによるモーションキャプチャの性能向上に関する研究」

松居修平、小林裕之（大阪工大）

2A2-C02 : 「モーションキャプチャデータに基づく人の歩行運動の動力学シミュレーション解析」

千田貞寛、辻田勝吉（大阪工大）

2A2-C03 : 「手の巧みさの評価指標の研究」

市澤智之、足立吉隆（芝浦工大）、小山博史（東大）

2A2-C04 : 「擬似目標値による胸骨圧迫運動の運動教示」

萱島駿、岡田昌史（東工大）

2A2-C05 : 「fNIRS データにおける頭部姿勢変化による脳血流変化の推定」

高橋紘介、田中孝之、奈良博之、金子俊一（北大）、小島悟（北医療大）、井上正雄（島津製作所）

アクチュエータの機構と制御(2) / Mechanism and Control for Actuator(2)

2A2-A06 : 「ブレーキ制御による倒立振子システムの角度制御」

落合龍太郎、山手亮平、南山靖博（久留米高専）、清田高德（北九大）、杉本旭（明治大）

2A2-A07 : 「電気静油圧リンク系の力伝達構造に基づく受動的安定化制御」

田中宏和、神永拓、中村仁彦（東大）

2A2-A08 : 「二関節筋型電気静油圧アクチュエータを用いた関節の冗長駆動」

大月智史、神永拓、中村仁彦（東大）

2A2-A09 : 「非伸縮軟質材料を用いたプリーツ構造を有する極軽量ソフトアクチュエータの開発」

坪井寿恵、西岡靖貴、川村貞夫（立命館大）

2A2-A10 : 「電界共役流体を応用したタービン型モータ」

榎木美香、竹村研治郎（慶大）、横田眞一（東工大）、枝村一弥（新技術マネジメント）

2A2-A11 : 「小流量低リーク水圧サーボ弁の開発」

坂本清志、神谷祐樹、大道武生（名城大）

2A2-B06 : 「筋肉制御プロセスを応用したアクチュエータに関する研究」

山崎裕昌、増本憲泰（日工大）

2A2-B07 : 「タコの筋肉構造を参考とした定体積式柔軟変形アクチュエータ」

山崎景、塚越秀行、北川能（東工大）

2A2-B08 : 「ポリエステルフィルムを用いた変形可能なモータの開発」

金亨柱（早大）、前田真吾（芝浦工大）、山口友之、中村真吾、橋本周司（早大）

2A2-B09 : 「衝撃力低減を目的とした対抗配置型 ER クラッチを有するマニピュレータの開発」

井上明男、菅野展寛、吉川昌宏、中村太郎（中央大）

2A2-B10 : 「蠕動運動型ポンプの新型内側チューブの開発」

木村義規、斉藤邦広、平山義浩、中村太郎（中央大）

2A2-B11 : 「湾曲面に ER ゲルを用いたブレーキ要素の開発」

金森元成、小柳健一（富山県立大）、柿沼康弘（慶大）、安齊秀伸、桜井宏治（藤倉化成株式会社）、本吉達郎、大島徹（富山県立大）

2A2-C06 : 「自律駆動ゲルアクチュエータの設計と機能制御」

前田真吾（芝浦工大）、原雄介（産総研）、橋本周司（早大）

2A2-C07 : 「FFP アクチュエータの構造とその曲率変化による動作特性の評価」

安藤勇太、比留間将仁、成瀬圭介、竹下優、西田麻美（関東学院大）

2A2-C08 : 「フリンジ電界を利用した可塑化 PVC ゲルアクチュエータの開発と性能評価」

西浦嘉晃、高橋智一、鈴木昌人、青柳誠司（関西大）

2A2-C09 : 「1 自由度可変粘弾性マニピュレータによる瞬発力を伴う挙動の制御」

間島達雄、永井豪、戸森央貴、中村太郎（中央大）

2A2-C10 : “Fast Response of Shape Memory Alloy Actuator”

Junfeng Li, Hiroyuki Harada(Hokkaido Univ.)

2A2-C11 : 「コンプライアンスデバイスを用いた嵌め合い作業状態推定法と組み立て作業への応用」

川瀬茂（山武）

筋骨格モデリング / Musculoskeletal modeling

2A2-D01 : 「ベイズ推定を用いた足部筋活動推定」

井上淳、川村和也、藤江正克（早大）

2A2-D02 : 「筋骨格モデルを用いた筋力推定に基づくドア開閉の効率性評価」

栗田雄一、佐々木桂一、辻敏夫（広島大）

2A2-D03 : 「筋骨格モデルと筋電計測に基づく上肢運動の運動評価」

栗田雄一（広島大）、伊藤隆洋、池田篤俊（奈良先端大）、上田淳（ジョージア工科大）、高松淳、小笠原司（奈良先端大）

2A2-D04 : 「解剖屍体を用いた示指の筋骨格運動解析」

多田充徳（産総研）、末田信二郎（ブリティッシュコロンビア大）、鎌田雄策、中村俊康（慶大）、PaiDinesh（ブリティッシュコロンビア大）、名倉武雄、戸山芳昭（慶大）

2A2-D05 : 「示指の関節運動における虫様筋の役割」

多田充徳 (産総研)、末田信二郎 (ブリティッシュコロンビア大)、鎌田雄策、中村俊康 (慶大)、PaiDinesh (ブリティッシュコロンビア大)、名倉武雄、戸山芳昭 (慶大)

2A2-E01 : 「新しい神経骨格筋システムモデルを用いた力のシミュレーション」

伊藤明、田村陽次郎 (鈴鹿高専)

2A2-E02 : 「肩甲骨の挙動に注目した肩関節教示訓練装置の開発」

北野雄大、横田和隆 (宇都宮大)

2A2-E03 : 「重心加速度を最大化する筋張力に基づく動力学解析による筋骨格ロボットの多関節筋配置法」

朝岡忠、川村政貴、熊倉翔平、水内郁夫 (農工大)

2A2-E04 : 「モーションキャプチャ・マーカ時系列データからの関節位置座標同定と骨格への写像による個人骨格モデルの生成手法」

久保田奏、鮎澤光、中村仁彦 (東大)

2A2-E05 : 「筋毎に並列化された平衡方程式をもつ有限要素法解析による筋活動動力学推定法」

平澤謙章、鮎澤光、中村仁彦 (東大)

2A2-F01 : 「二関節筋による四肢の力伝達機構と運動特性」

鷲塚祐希、大島徹、小柳健一、本吉達郎 (富山県立大)

2A2-F02 : 「斜面上におけるヒト歩行運動の運動基底抽出とその可視化」

富永健太、飯村太紀、佐伯晋、植村充典、平井宏明、宮崎文夫 (阪大)

2A2-F03 : 「一次元往復運動におけるヒトの外力場に対する運動適応」

村上健太、仲嶋将史、有賀陽平、植村充典、平井宏明、宮崎文夫 (阪大)

2A2-F04 : 「ペダリング運動における筋協調解析と筋骨格ロボットへの移植」

奥貴紀、井上恵太、植村充典、平井宏明、宮崎文夫 (阪大)

2A2-F05 : 「手先力制御における筋協調解析」

前田大輔、ファンハン、植村充典、平井宏明、宮崎文夫 (阪大)

2A2-G03 : 「筋骨格ヒューマノイドにおける線接触型肩甲胸郭による柔軟広可動肩関節の実現」

太田茂樹、中西雄飛、稲葉雅幸 (東大)

2A2-G04 : 「二関節筋機構を有するヒト下肢筋骨格モデルの関節角度制御」

三好扶、上路央、高橋敏将、湯瀬正輝、萩原義裕 (岩手大)

2A2-G05 : 「サッカープレースキックにおけるヒト下肢挙動の解明」

高橋敏将、鎌田安久、萩原義裕、西村文仁、三好扶（岩手大）

ものづくり教育・メカトロニクスで遊ぶ(1) / Manufacturing Education and Mechatronics/Enjoy Mechatronics DIY(1)

2A2-D06 : 「ロボティクスにおけるブリコラージュ ～ 研究／技術／教育 ～」

荒井裕彦（産総研）

2A2-D07 : 「企業技術者の実践的な経験を活用したメカトロニクス教育」

櫛弘明、島岡三義、道下貴広（奈良高専）、脇田良夫、福山広（シーエス・ワキタ）、鈴木謙三（たくみ精密板金製作所）

2A2-D08 : 「中学校技術科の授業で使用するロボット教材について」

安富晃博（アーテック）

2A2-D09 : 「小型ヒューマノイドロボット用教材システムの開発」

藪厚生、三坂大地（阪府高専）

2A2-D10 : 「ロボット製作を通じた組込みマイコン用教材開発と評価」

岩田祥平、長谷川忠大、水川真、安藤吉伸、吉見卓（芝浦工大）

2A2-D11 : 「組込技術者教育のためのメカトロニクス教材の開発(第3報)」

兵頭和人（神奈川工大）、登坂博和（近藤科学）、矢田孝志（図工）

2A2-E07 : 「物理計算エンジン ODE に CAD データを読みますプログラムの開発」

市野陽太、出村公成（金沢工大）

2A2-E08 : 「簡便に構築可能なロボットプラットフォームの研究」

高橋永次、林原靖男（千葉工大）

2A2-E09 : 「メカトロ教育用マイコンボードの遠隔操作型車両ロボットへの応用」

淡路健人、安達人志、佐藤拓史（長岡高専）、川谷亮治（福井大）、高田直人（長野県飯田工業高校）

2A2-E10 : 「機械工学科の学生向けロボット制御用 Arduino の開発」

齊藤陽平（松江高専）

2A2-E11 : 「電気電子情報技術者育成のためのロボットを用いた教育プログラム」

本田久平（大分高専）

水中ロボット・メカトロニクス(1) / Underwater Robot and Mechatronics(1)

2A2-F06 : 「体積変化型浮力調節装置における浮力測定システムの構築」

荒谷貴夫、木ノ瀬耕平、渋谷恒司（龍谷大）

2A2-F07 : 「レーザーモジュールを用いた水中ロボットのためのリアルタイム距離計測システムの屋外環境下での評価」

福原将弥、武村史朗（沖縄高専）、川端邦明（理研）、相良慎一（九工大）

2A2-F08 : 「海底に設置する地震津波センサ用潮流発電機の開発」

広瀬茂男、西村善哉、木村仁（東工大）、レザジョバニ（ハワイ大）

2A2-F09 : 「ネオジム磁石によるマグネットカップリングを用いた水中マニピュレータ用関節の試作」

植田尚也、相良慎一（九工大）、武村史朗（沖縄高専）

2A2-F10 : 「前後に回転数計測可能なプロペラを有する UVMS 用スラストの開発」

山口卓哉、相良慎一（九工大）、武村史朗（沖縄高専）

2A2-F11 : 「AUV に搭載可能な海底生態系への干渉装置に関する研究」

横道匠、石井和男、小倉将人（九工大）、浦環（東大）

2A2-G07 : 「複雑環境の高被覆率な画像化に向けた AUV のナビゲーション手法」

久米絢佳、巻俊宏、坂巻隆、浦環（東大）

2A2-G08 : 「水中における水陸両用ロボット用推進機構の性能検証」

藤田和宏、楊揚、孫翊、馬書根（立命館大）

2A2-G09 : 「受動型スラスト姿勢維持機構を用いた水中ロボットの姿勢安定性の検討」

普天間翔汰、白久レイエス樹、武村史朗（沖縄高専）、川端邦明（理研）、相良慎一（九工大）

2A2-G10 : 「胴体屈曲推進型水中ロボットの PTP 制御に関する研究」

小松優祐、大阪拓真、橋本一慶、趙文静、明愛国、下条誠（電通大）

2A2-G11 : 「水中探査用マンタ型ロボットの CPG を用いた推進制御」

池田将晃、葭仲勝則、山本裕也、渡辺桂吾、永井伊作（岡山大）

エコメカトロニクス / Mechatronics for Ecology System

2A2-H01 : 「1kW 級実用型一人乗り燃料電池自動車（micro FCV）におけるハイブリット制御の検討」

山口悟、山崎翼、滑川貴隆、高橋良彦（神奈川工大）

2A2-H02 : 「1kW 級実用型一人乗り燃料電池自動車 (micro FCV) における 2 系統駆動システムの検討」
山崎翼、滑川貴隆、山口悟、高橋良彦 (神奈川工大)

2A2-H03 : 「1kW 級実用型一人乗り燃料電池自動車(micro FCV)における走行マネジメントの検討」
滑川貴隆、山口悟、山崎翼、高橋良彦 (神奈川工大)

2A2-H04 : 「CVT を利用した電気自動車の高効率駆動方法に関する研究」
細江航一、松本進平、和田正義 (農工大)

2A2-H05 : 「超小型電気自動車競技会 pico-EV・エコチャレンジ 2012 開催報告」
高橋良彦、宇田和史 (神奈川工大)

2A2-I02 : 「エピトロコイド曲線形状 3 Dギヤを用いた変速機の開発」
湯川俊浩、見世尚久、金子昌晴 (岩手大)

2A2-I03 : 「四節リンク機構を用いた無段変速機の運動解析」
佐藤悠貴、高橋泰輔、湯川俊浩 (岩手大)

2A2-I04 : 「磁歪素子を用いた環境発電技術に関する研究」
松井暁、晝間亮太、山本佳男 (東海大)

2A2-I05 : 「クランクに依存しない発電エンジンシステムの開発」
石川広基、武田佑太、石原文裕、鈴木翔、芦澤怜史、大道武生 (名城大)

[移動ロボットの自己位置推定と地図構築\(2\) / Localization and Mapping\(2\)](#)

2A2-H06 : 「自然環境を使った屋外移動ロボットによる SLAM」
吉本公則、上田悦子 (奈良高専)、池田篤俊、小笠原司 (奈良先端大)

2A2-H07 : 「電子市街地図と 3D スキャナを用いた自己位置と道路境界の同時推定」
入江清、友納正裕 (千葉工大)

2A2-H08 : 「脚式農作業ロボットの自己位置認識に関する研究」
樹野淳也、横山弘樹 (近畿大)、稲垣克彦 (東海大)、田島淳 (東農大)

2A2-H09 : 「共有位置情報を利用した自律移動ロボット群の分散自己位置推定」
古林久人、小林裕之 (大阪工大)

2A2-H10 : 「SLAM データの概略地図への局所的対応付けによる車輪型移動ロボットの走行」
川畑光大朗、岩永達也、尾崎弘明 (福岡大)

2A2-H11 : 「複数移動ロボットによる効率的な協調地図構築」

宮崎権太郎、黒田洋司 (明治大)

2A2-I06 : 「環境に設置した鏡面シートを用いた移動ロボットの位置姿勢推定」

松本高斉、榎修一、正木良三、谷口素也 (日立産機システム)

2A2-I07 : 「パーソナルモビリティにおける走行履歴を利用したアノテーションマップ構築支援の研究」

森武俊、黒田藍子、野口博史、下坂正倫、田中雅行、佐藤知正 (東大)

2A2-I08 : 「みなし履歴と電波強度を利用した超群ロボットの位置同定法の実機検証」

清水克哉、杉本靖博、中西大輔、大須賀公一 (阪大)、板東幹雄 (日立製作所)

2A2-I09 : 「受動アームを搭載した下水道管検査ロボットによる簡易地図作成システムの開発」

本田壮孝、宮崎武大、ナシライアミール、石井和男 (九工大)

2A2-I10 : 「RGB-D センサと 3 次元地図を用いた XOR ボックセルマッチングによる位置同定」

鄭龍振、大石修士、倉爪亮、長谷川勉 (九大)

2A2-I11 : 「屋内動的環境における人間行動マップの生成とアップデート」

和田哲也、小川祐司、王志東 (千葉工大)、平田泰久、小菅一弘 (東北大)

ロボットビジョン(1) / Robot Vision(1)

2A2-J01 : 「ロボットアームで駆動された単眼カメラを用いた暗渠水路内部の傷の検出」

神高翔磨、山崎容次郎、逸見知弘 (香川高専)

2A2-J02 : “Measurement of the Cable-end's Three Dimensional Position and Orientation based on Stereo Vision”

Bin Rosle Muhammad Hisyam, Shinichi Hirai(Ritsumeikan Univ.)

2A2-J03 : 「無人ヘリ画像を用いた構造物ひび割れ検出」

宗次亮、寺田賢治、カルンガルステファン、三輪昌史 (徳島大)

2A2-J04 : 「画像認識を用いたちりめんじゃこの選別」

赤間操、小方博之 (成蹊大)

2A2-J05 : 「高速度ステレオカメラを用いた水中画像の視野妨害ノイズ除去と 3 次元計測」

原田真里 (静岡大)、山下淳 (東大)、金子透 (静岡大)、浅間一 (東大)

2A2-K01 : 「3 次元距離測定カメラを用いた立ち上がり動作支援ロボットのための姿勢推定法」

小倉和也、塚田夏美、明愛国、下条誠 (電通大)

2A2-K02 : 「次世代共通視覚認識モジュールを用いたヘッドマウントステレオカメラによる人間行動認識システム」

矢口裕明、秋元貴博、小島光晴、佐藤顕治、吉海智晃、岡田慧、稲葉雅幸（東大）

2A2-K03 : 「ICP法を用いた簡易マーカ画像の位置・姿勢検出によるビジュアルフィードバック」

菅原淳、香月理絵、大賀淳一郎、田中淳也、小川秀樹（東芝）

2A2-K04 : 「ロボット視用カメラ配置の多目的最適化手法の有効性検証」

辻内伸好、小泉孝之、児島諒、増口将広（同志社大）

2A2-K05 : 「移動ロボットにおけるレンズ光軸の変動に対する変化量推定による自動キャリブレーション」

福田直樹、國井康晴（中央大）

2A2-L01 : 「距離画像センサを用いた操作者の姿勢を考慮に入れたジェスチャ認識システムの構築」

武田泰幸（中央大）、浅野秀胤（パイオニア）、寺林賢司、梅田和昇（中央大）

2A2-L02 : 「距離画像センサにより得られた三次元点群データと AdaBoost 識別器を用いたオフィス内の物体認識」

石丸達也、中島徳一、高橋智一、鈴木正人、青柳誠司（関西大）

2A2-L03 : 「距離画像を用いた複数対象の位置予測の研究」

片山卓也、竹村裕、溝口博（東理大）

2A2-L04 : 「輝度画像と距離画像を用いた頑健な人検出」

森田美帆、竹村裕、溝口博（東理大）

2A2-L05 : 「輝度勾配方向によるテンプレートマッチングを用いた高速な人物探索手法に基づく人物検出」

有江誠、生形徹（中央大/JST CREST）、柴田雅聡（中央大）、モロアレサンドロ、寺林賢司、梅田和昇（中央大/JST CREST）

[飛行ロボット・メカトロニクス\(2\) / Aerial Robot and Mechatronics\(2\)](#)

2A2-J06 : 「屋内外用超小型シングルロータヘリコプタの自律制御」

佐藤悠介、太田雅人、藤原大悟、野波健蔵（千葉大）

2A2-J07 : 「少数の赤外線距離センサによる飛行体の自己位置推定と自律飛行に関する研究」

岩倉大輔、野波健蔵、藤原大悟（千葉大）

2A2-J08 : 「把持機構を有する無人飛行ロボットの開発」

北澤一磨、岩倉大輔、宋昱澤、野波健蔵、藤原大悟（千葉大）

2A2-J09 : 「小型飛行体の自動バッテリー交換システムの開発」

鮎澤秀夫、グエンジュイヒン、鄔熙乾、岩倉大輔、野波健蔵、藤原大悟（千葉大）

2A2-J10 : 「屋内飛行のための回転式揺動機構付測域センサ搭載飛行ロボット」

難波織人、岩倉大輔、宋昱澤、グエンジュイヒン、鄔熙乾、鮎澤秀夫、北澤一磨、野波健蔵、藤原大悟（千葉大）

2A2-J11 : 「倒立振子型ダクトファン飛行体の制御」

山下剛史、重松佑紀、石原康行、三輪昌史（徳島大）

2A2-K06 : 「搭載カメラ画像による小型無人ヘリコプタの遠隔操縦」

森川泰（産総研）

2A2-K07 : 「サーボモータを用いた羽ばたき飛行ロボットの開発」

大竹博、日當健士郎（九工大）、田中一男（電通大）

2A2-K08 : 「ロボット制御技術を活用した小型飛翔体システムの研究開発」

石神和幸、河野達也、今輝幸、滝本隆、久池井茂（北九州高専）

2A2-K09 : 「飛行ロボットの軌道追従制御系設計と飛行実験による検証」

河合大志、倉持信行、田中基康（電通大）、大竹博（九工大）、田中一男（電通大）

2A2-K10 : 「マグナス翼飛行移動体のモデル化と飛行実験による検証」

岩倉裕也、小澤晃司、田中基康（電通大）、大竹博（九工大）、田中一男（電通大）

2A2-K11 : 「4 発ダクトファンヘリコプターの姿勢制御」

石原康行、山下剛史、三輪昌史（徳島大）、今村彰隆（大産大）、五百井清（近畿大）

2A2-L06 : 「Four Rotor Robot を用いた航空写真撮影システムの開発」

河野達也（阪大）、滝本隆、久池井茂（北九州高専）

2A2-L07 : 「Quadrotor ヘリコプター による無線環境観測システムの開発」

重國高志（北九州高専）、河野達也（阪大）、滝本隆（北九州高専）

2A2-L08 : “Random Sample Consensus Algorithm for Indoor Semi-Autonomous Flight of a Quadrotor”

Paul Mathieu, Yoshihiko Nakamura(Univ. of Tokyo)

2A2-L09 : 「クアドロータの配管に沿った飛行」

戸塚雄介、大野和則、竹内栄二郎、田所諭（東北大）

2A2-L10 : 「4 ロータフライングロボットの開発」

町田昇司、野田翔平、増田寛之、林憲玉、（神奈川大）

2A2-L11 : 「4 ロータヘリコプタのロバスト制御法と外乱に対する実験検証」

川畑佑馬、内山直樹、佐野滋則（豊橋技大）

特殊移動ロボット(2) / Mobile Robot with Special Mechanism(2)

2A2-M01 : 「ローラーウォーカーに関する研究」

周宜新（ジョウアンドジョウ特許事務所）、遠藤玄、広瀬茂男（東工大）

2A2-M02 : 「連結球形車輪型管内移動ロボット「ThesV」の開発」

磯村一樹（東工大）、GuarnieriMichele、DebenestPaulo、鷹巢征行（ハイボット）、広瀬茂男（東工大）

2A2-M03 : 「高走行性と実用的機能を搭載したチューブ型能動スコープカメラの開発」

鉛博瑛、若菜和仁、昆陽雅司、田所諭（東北大）

2A2-M04 : “Pushing, Pulling, and Lifting Control of a Wheeled Inverted Pendulum Robot with Disturbance Compensation”

Luis Canete, Takayuki Takahashi(Fukushima Univ.)

2A2-M05 : 「車輪付形状可変型4節リンク機構を有する階段昇降機構」

米澤直晃、田中和彦（東北大）、菅原雄介（国土館大）、小菅一弘（東北大）

2A2-N01 : 「SMAアクチュエータを用いたミミズ型ロボット」

鈴木宏志、原田宏幸（北大）

2A2-N02 : 「へび型移動体の雪氷環境への適応」

福井英之、原田宏幸（北大）

2A2-N03 : “Alternative Pipe Climbing Methods for a Robot Snake”

Lionel Sobehart(Hokkaido Univ.)

2A2-N04 : 「空気圧アクチュエータを用いた物体運搬方法の検討」

岩佐雄太、原田宏幸（北大）

2A2-N05 : 「全方向移動可能なダイレクトモーターカーの動作原理の解析」

伊藤霸臣（鈴鹿高専）、浅野圭佑（旭化成）、小形遼平（シャープ）、一圓健太郎（奈良先端大）、白井達也（鈴鹿高専）

2A2-O02 : 「消費エネルギーを考慮した全方向跳躍移動機構の開発」

野口祐喜、李根浩、西村康弘、丁洛榮（北陸先端大）

2A2-O03 : 「テンセグリティ構造の変形による移動の力学シミュレーション」

伊牟田遼、平井慎一（立命館大）

2A2-O04 : 「繰り出し式柔軟流体アクチュエータによる狭隘地形内の移動探査ロボット」

穂坂憲一、塚越秀行、北川能（東工大）

2A2-O05 : 「かき分け動作による土中推進探査機の開発」

小林敬、塚越秀行、北川能、駱均泰（東工大）

[サーチ&レスキューロボット・メカトロニクス\(2\) / Search and Rescue Robot and Mechatronics\(2\)](#)

2A2-N06 : 「がれきとレスキューロボットの相互影響についての定量的評価に関する研究」

川尻将大、小野里雅彦、田中文基（北大）

2A2-N07 : 「係留気球安全運用のための上空の短時間先強風予測に関する研究」

片山嘉彦、小野里雅彦、田中文基（北大）

2A2-N08 : 「倒壊家屋の内部構造推定に関する研究」

山本将太、小野里雅彦、田中文基（北大）

2A2-N09 : 「津波災害に対する減災に向けたロボットシステム開発の課題」

小野里雅彦（北大）

2A2-N10 : 「フリッパのヨー回転によるクローラ型移動ロボットの旋回性能向上」

鳥居克真、佐藤徳孝、森田良文（名工大）

2A2-N11 : 「3次元CGジオラマを用いた移動ロボットの直接操作システム」

加藤健太、佐藤徳孝、森田良文（名工大）

2A2-O06 : “Methods for Casting a Tethered Child Machine to Aid Rescue Operations Inside Dangerous Buildings”

Eyri Watari, Hideyuki Tsukagoshi, Ato Kitagawa(TITECH)

2A2-O07 : 「テレオペレーションのための Kinect を用いたリアルタイム3次元地図生成」

奥野修平、武藤高史、李周浩（立命館大）

2A2-O08 : 「レスキューロボット FMT の遠隔操縦システム」

平山達也、徳田献一（和歌山大）、衣笠哲也（岡山理科大）、土師貴史（松江高専）、天野久徳（消防研）

2A2-O09 : 「屋外環境・被災環境での制約を考慮した仮想的俯瞰画像提示システム」
佐藤徳孝、森田良文（名工大）、松野文俊（京大）

ネットワークロボティクス / Network Robotics

2A2-P01 : 「計算機ネットワークを介した力覚情報共有のためのマルチラテラル・テレオペレーションシステムの構築」

菅野貴皓（京大）、横小路泰義（神戸大）

2A2-P02 : 「レイグジスタンスの研究(第 69 報)」

廣多馨、古川正紘、南澤孝太、舘暲（慶大）

2A2-P03 : “Building a Map DataBase Sequentially by Network Robots”

Wataru Yamaguchi(Univ. of Tsukuba), Kazuhiro Kojima, Tamio Tanikawa, Tesuo Kotoku(AIST)

2A2-P04 : 「双方向遠隔操作システムの操作性と通信遅延に関する実証実験研究」

三宅雅俊、上野雄貴、汐月哲夫（電機大）

2A2-P05 : 「無線センサネットワークにおける移動ロボット遠隔操作のための通信品質の計測」

國本龍太、木本直希、田邊薫秋、澤井圭、鈴木剛（電機大）

2A2-Q04 : 「車両型ロボットの遠隔操作に関する研究」

古林盾門、木村史人、和田正義（農工大）

2A2-Q05 : 「コミュニケーションインタフェース ApriPeitTMの開発」

山本大介、小林優佳、田崎豪、土井美和子（東芝）

ロボカップ・ロボットコンテスト / RoboCup and Robot Contest

2A2-P06 : 「ロボカップサッカー中型ロボットリーグにおける動的なパスとレシーブの実装」

林美由紀、堤隆介、宮本弘之（九工大）

2A2-P07 : 「RoboCup@Home リーグ用全方位移動ロボットの開発」

川口祐己、石川謙太、横田晃洋、石井和男（九工大）

2A2-P08 : 「サッカーロボット群における群内情報を用いた自己位置推定アルゴリズムの研究」

北住祐一、石井和男（九工大）

2A2-P09 : 「複数の自律型移動ロボットによるパス行動アルゴリズムの開発」

藤本和孝、石井和男、北住祐一（九工大）

2A2-P10 : 「非接触式センサによるデッドレコニングに関する研究」

福田一貴、石井和男、北住祐一（九工大）

2A2-P11 : 「小型自律移動ロボット開発を通じた技術者教育と PBL プログラムの実践」

青木悠祐、牛丸真司、江上親宏、大沼巧、出川智啓（沼津高専）

2A2-Q06 : 「2 足歩行ロボットの足裏接地状態の遷移が歩行に及ぼす影響の検討」

土橋一成、南方英明、入江清、野崎耕平（千葉工大）、坂本元（はじめ研究所）、林原靖男（千葉工大）

2A2-Q07 : 「高次局所自己相関関数を用いた画像評価による自己位置認識の開発」

柴田龍一、河野仁、鈴木剛（電機大）

2A2-Q08 : 「ロボカップサッカーにおける数的不利時のマルチロボット協調ディフェンスシステム」

河野仁、熊倉靖裕、篠宮佑太、鈴木剛（電機大）

2A2-Q09 : 「サッカー競技ロボットの画像認識手法に関する研究」

高橋幸大、増本憲泰（日工大）

2A2-Q10 : 「自律型全方位移動サッカーロボットプラットフォームの開発」

安東大地、工藤弘貴、武村泰範（日本文理大）

2A2-Q11 : 「ロボカップサッカー中型リーグにおける簡略ファジィ推論を用いた行動決定手法」

井上恵太（北九大）、平尾直也、宮本弘之（九工大）、イヴァンゴドレール（北九大）

バイオマニピュレーション / Bio-manipulation

2A2-R01 : 「水草の光合成活性測定システム」

中岡慎介、山田章（広島工大）

2A2-R02 : 「微小力センサ搭載型マイクロハンドによる細胞自動把持システムの開発」

藪垣博之、大原賢一、前泰志（阪大）、谷川民生（産総研）、新井健生（阪大）

2A2-R03 : 「簡易型大規模細胞改変システムの開発」

齋藤敬、本間悠介、中村砂織、柏崎脩平（秋田県立大）

2A2-R04 : 「マイクロ旋回流を利用したヘテロスフェロイド高速 3 次元実験プラットフォームの開発」

太田裕貴（東京女子医科大）、児玉大雅（慶大）、大和雅之、岡野光夫（東京女子医科大）、三木則尚（慶大）

2A2-R05 : 「細胞シートぬれ性の非侵襲評価に向けた界面解析」

田中信行 (東京女子医大)、近藤誠 (早大)、内田亮平、金子真 (阪大)、大和雅之、岡野光夫 (東京女子医大)

2A2-S01 : 「細胞ビルドアップ型ウェットロボティクスの機能創発」

木村太一 (農工大)、星野隆行 (阪大)、辻村秀信、岩淵喜久男 (農工大)、森島圭祐 (阪大)

2A2-S02 : 「歯歯電極型ナノツールを用いた細胞解析システム」

中島正博、肥田博隆、申亞京、垣尾翼、佐藤一雄、福田敏男 (名大)

2A2-S03 : 「環境温度操作によるバクテリア駆動構造体の速度制御」

宮本達也、小嶋勝、中島正博、福田敏男 (名大)

2A2-S04 : 「単一細胞解析のための環境制御型電顕内ナノマニピュレータの位置決め自動制御」

申亞京、中島正博、小嶋勝、福田敏男 (名大)

2A2-S05 : 「三次元ナノ露光・ナノ加工による液中マイクロロボットの光創製と光操作」

深田翔太、恩田一寿、丸山央峰、益田泰輔、新井史人 (名大)

[手術支援ロボティクス・メカトロニクス\(1\) / Surgical Robotics and Mechatronics\(1\)](#)

2A2-R06 : 「脳神経外科手術用操作インターフェイスの開発」

堀竜弥、荒田純平、高木基樹、宮城孝弘、藤本英雄 (名工大)、梶田泰一、林雄一郎 (名大)、鎮西清行 (産総研)、剣持一、橋爪誠 (九大)

2A2-R07 : 「脳腫瘍摘出手術支援用マニピュレータのための操作システムの開発」

杉山敬史、米山猛、渡辺哲陽、香川博之、藤平祥孝、山下裕司 (金沢大)

2A2-R08 : 「内視鏡補助ツールシステムの開発」

大森優生、小山浩幸 (芝浦工大)、高橋良至 (東洋大)、米田隆志 (芝浦工大)

2A2-R09 : 「ESD 手術のための吸着式鉗子の開発」

色紙江美 (芝浦工大)、高橋良至 (東洋大)、和田則仁、菅沼和弘 (慶大)、米田隆志 (芝浦工大)

2A2-R10 : 「紫外線硬化ゲルを用いた人体模型の着色方法の研究」

岡本弘、足立吉隆、中村朝夫 (芝浦工大)

2A2-R11 : 「心筋シート移植ロボットのための心表面 3 次元運動計測システムの開発」

萩原大輔、高橋徹、佐藤生馬、中村亮一 (千葉大)

2A2-S07 : 「内視鏡下手術支援スライダクランク・ケーブルロッド駆動マニピュレータの設計」

申明奎、河合俊和 (大阪工大)、西澤祐吏 (香川大)、中村達雄 (京大)

2A2-S08 : 「肝臓癌ラジオ波焼灼療法用温度分布シミュレータの開発と In vitro 下における精度評価」
渡辺広樹、山崎望、磯部洋佑、呂筱薇、小林洋（早大）、大平猛、橋爪誠（九大）、藤江正克（早大）

2A2-S09 : 「RFA において非対称形状の焼灼領域形成を可能にする電極針の機構の検討」
磯部洋佑、山崎望、渡辺広樹、小林洋、宮下朋之（早大）、大平猛、橋爪誠（九大）、藤江正克（早大）

2A2-S10 : 「術具による術野遮蔽領域に対する画像補完手法の開発」
西尾祐也、小林洋、川村和也、瀬能洗冬、野口建彦（早大）、豊田和孝、家入里志、橋爪誠（九大）、藤江正克（早大）

2A2-S11 : 「内視鏡下手術における先端変形・成形式鉗子の屈曲機構の開発 —In vivo 実験—」
阿部貴大、中路景暁、中村亮一（千葉大）

脚移動ロボット(2) / Walking Robot(2)

2A2-T01 : 「三脚歩行ロボット Martian II の操縦システムの開発」
加藤堯慧、石川将人、大須賀公一（阪大）、山海嘉之（筑波大）

2A2-T02 : 「ザトウグモ型 6 足歩行ロボット ASURA I の開発」
西山雄輝、榊明裕、瀬尾隆、大浦義和、程島竜一、琴坂信哉（埼玉大）

2A2-T03 : 「ザトウグモ型 6 足歩行ロボット ASURA I の開発」
程島竜一、大浦義和、榊明裕、西山雄輝、瀬尾隆、琴坂信哉（埼玉大）

2A2-T04 : 「トカゲロボットの実フィールドにおける歩行性能試験」
二井見博文、須崎史也（産業技術短大）、村井健介（産総研）

2A2-T05 : 「スカラ型機構による 2 脚ロボットの省エネルギー化」
鶴岡将吾、米田完（千葉工大）

2A2-U01 : 「無通電時において支持が可能な人工筋肉搭載型 6 脚移動ロボットの開発」
戸森央貴、平田祐介、中村太郎（中央大）

2A2-U02 : 「状態遷移を考慮した四脚歩行ロボットの最短時間制御」
竹内恭平、中村亮介、大隅久（中央大）

2A2-U03 : 「直立ツインフレーム型省自由度脚歩行ロボットの開発」
太田祐介、亀井聡、加藤史哉（千葉工大）

2A2-U04 : 「上体運動を用いた省自由度 2 足歩行ロボットの開発」

番場善孝、太田祐介（千葉工大）

2A2-U05 : 「cm オーダの小型ロボットによる垂直昇降に関する研究」

川崎雄士、菊池耕生（千葉工大）

2A2-V01 : 「負荷感応無段変速機構を膝関節に搭載した脚機構の開発」

野澤峻平、明愛国、下条誠（電通大）

2A2-V02 : 「連想記憶を用いた六脚ロボットの歩容動作に関する研究」

酒井真史、佐藤信二、廣瀬雄馬、牧野浩二、余錦華、大山恭弘（東京工科大）

2A2-V03 : “Extended Normalized Energy Stability Margin”

Shigeo Hirose, Evgeny Lazarenko, Gen Endo(TITECH)

2A2-V04 : 「非円形歯車を用いた跳躍ロボットの開発」

竹田裕史、岡田昌史（東工大）

2A2-V05 : 「トルク計測機能を持つ星型クランク式無段変速機の開発と4足歩行ロボットへの応用」

山田浩也（東工大）

[福祉ロボティクス・メカトロニクス\(3\)](#) / [Welfare Robotics and Mechatronics\(3\)](#)

2A2-T06 : 「感覚器フィードバックを用いた起立動作誘導システムの設計」

安琪、石川雄己、山下淳、岡敬之、浅間一（東大）

2A2-T07 : 「リハビリテーション用自転車シミュレータの開発」

高橋良至（東洋大）、木下崇史（国リハ研）、新田収（首都大）、米田隆志（芝浦工大）

2A2-T08 : “Semi-autonomous steering control for cycling wheelchair”

Zhaotong Li, Eijiro Takeuchi, Satoshi Tadokoro(Tohoku Univ.)

2A2-T09 : 「ALS患者を対象とした重度障害者用意思伝達装置適正処方システムの開発」

椿卓也（徳島大）、米崎二郎（大阪市援助技術研究室）、佐藤克也、伊藤伸一、藤澤正一郎（徳島大）

2A2-T10 : 「レーザレンジファインダとマニピュレータを用いた豆腐を対象とする食事支援システム」

大島悠太郎（静岡大）、山下淳（東大）、金子透（静岡大）、浅間一（東大）

2A2-U06 : 「連続ウェーブレット変換による表面筋電周波数解析を用いたマッスルスーツ着用時筋疲労の定量的評価」

加藤義之、柳田信也、橋本卓弥、市村志朗、溝口博、小林宏、竹村裕（東理大）

2A2-U07 : 「飲み込むメカニズム解明のための嚥下ロボットの開発」

鈴木亮佑、梶坂清志（東理大）、道脇幸博（武蔵野赤十字病院）、橋本卓弥、小林宏（東理大）

2A2-U08 : 「新型トイレシステムと排泄ロボットの開発」

小林宏、所晃史（東理大）

2A2-U09 : 「大人用アクティブ歩行器の開発」

原田祐維、小林宏、橋本卓弥（東理大）

2A2-U10 : 「人搭乗型自律移動ロボットにおける基本制御システムの試作」

青木彬、大森実、佐々木理、多羅尾進（東京高専）

2A2-U11 : 「モーションセンサを利用した寝返り動作解析」

小淵直哉、関口暁宣（東京工科大）、山田朱織（16号整形外科）、小川高志、三上浩二、松島渉、井上亮文（東京工科大）、井垣宏（大阪大）、石澤利晃、松尾芳樹、浦上大輔（東京工科大）、遠藤裕一郎（山田朱織枕研究所）、勝呂徹（東邦大）、星徹（東京工科大）

2A2-V06 : 「人間親和性を有する介護移乗機に関する基礎研究」

早川恭弘、松永拓也（奈良高専）

2A2-V07 : 「物理エージェント支援を活用するライフサポートシステム REACH」

遠藤麻衣、関口和馬、遠藤央、柿崎隆夫（日大）

2A2-V08 : 「食事補助を想定した外骨格装着型パワーアシスト装置の研究開発」

前田昌輝、富尾彰太、辻田勝吉（大阪工大）

2A2-V09 : 「日常生活支援のための実用的ロボティックフォロワの研究」

鶴飼伸雄、遠藤玄、福島 E. 文彦、広瀬茂男（東工大）、入部正継（阪電通大）、田窪敏夫（東京女子医科大）

2A2-V10 : 「障害物回避先導ロボットの開発」

小川博教、嵯峨山功幸、飛田和輝（日本精工）

2A2-V11 : 「操作者の操作能力に適応した電動車椅子に関する研究」

村上貴大、安田寿彦（滋賀県立大）