

# Session:2P1 May 29 14:00-15:30

## ウェアラブルロボティクス / Wearable Robotics

2P1-A01 : 「片麻痺疾患のための健側歩容を活用したロボットスーツ HAL の歩行支援」

河本浩明、桜井尊、山脇香奈子、山海嘉之（筑波大）

2P1-A02 : 「腰補助用マッスルスーツの開発と周辺システム」

梅原英之、小林宏、橋本卓弥、須賀裕文、村松慶紀、佐藤裕（東理大）

2P1-A03 : 「マッスルスーツの開発と評価」

村松慶紀、須賀裕文、梅原英之、佐藤裕、橋本卓弥、小林宏（東理大）

2P1-A04 : 「ラバーレス人工筋肉を用いた上肢パワーアシスト装置の提案」

高橋諒、佐藤隆智、小笠原隆倫、齋藤直樹、佐藤俊之（秋田県立大）

2P1-A05 : 「サードアームのためのヘッドマウント型操作器の入出力特性の検討」

小野田行也、松尾芳樹、浦上大輔、関口暁宣（東京工科大）

2P1-B01 : 「血栓予防を視野に入れたモーション・ソックスの開発」

奥井学、塚越秀行、北川能（東工大）

2P1-B02 : 「空気圧ゴム人工筋を用いた腰部パワーアシストウェアの開発」

大野真嗣、則次俊郎、高岩昌弘、佐々木大輔、塚村幸平（岡山大）

2P1-B03 : 「外骨格を使用しない下肢用空気式パワーアシストウェアの開発」

佐々木大輔、則次俊郎、高岩昌弘、清水光則（岡山大）

2P1-B04 : 「把持支援システムの親和性向上に関する研究」

長谷川泰久、長谷川誉晃（筑波大）

2P1-B05 : 「アクティブエアマットによる支援機器前腕部の装着性の改善」

長谷川泰久、田山宗徳、長谷川誉晃（筑波大）

2P1-C01 : 「アドミッタンス制御と 1 関節 1 センサを用いた腕のパワーアシスト技術の開発」

岡田有司、朱赤、島津翔太、吉岡将孝、西川知宏、吉川裕一郎、鈴木俊活（前工大）

2P1-C02 : 「ネガティブ・アドミッタンスを用いたパワーアシスト性能に関する研究」

島津翔太、朱赤、岡田有司、吉岡将孝、西川知宏、鈴木俊活、吉川裕一郎、伊藤貴庸（前工大）

2P1-C03 : 「ミニチュアヒューマノイド MH-2 の開発」

妻木勇一、小野史暁、佃泰輔（山形大）

### **感覚・運動・計測(3) / Sense, Motion and Measurement(3)**

2P1-B06 : 「人の物理的拘束条件下での歩行運動におけるシナジーに関する考察」

高田七瀬、辻田勝吉（大阪工大）

2P1-B07 : 「マン=マシンインタフェースのための小型無線生体電極の開発」

立神康裕、小林裕之（大阪工大）

2P1-B08 : 「正弦波マスターを用いた長潜時聴覚刺激誘発電位の実時間判定」

吉川修平、伸澤佑一（阪大）、溝上浩司（MIZOUE PROJECT JAPAN）、金子真（阪大）

2P1-B09 : 「IMU を用いた人体動作認識」

青木崇、ベンチャージェンチャン（農工大）、クリッチダナ（Univ. of Waterloo）

2P1-B10 : 「全身運動計測に基づく人の運動制御の巨視的な構造可視化」

兼田大史、杉原知道（阪大）

2P1-B11 : 「視覚誘導性身体動揺の時系列モデリングに関する研究」

原田光、今村孝、章忠、三宅哲夫（豊橋技大）

2P1-C06 : 「ペダリング運動を用いた人体下肢のインピーダンス調整機能の評価」

渡邊高広、昆陽雅司、田所諭（東北大）

2P1-C07 : 「生体情報を用いたランバーサポートの有効性検証」

後藤翔平、杉浦拓弥、早川聡一郎、池浦良淳、澤井秀樹（三重大）

2P1-C08 : 「ハイブリッドシステムに基づく多モードドライバモデルを用いた自律走行車減速制御システム」

堀木亮佑、天野洸人、早川聡一郎、池浦良淳、澤井秀樹（三重大）

2P1-C09 : 「遠隔操縦支援のためのセンサ統合に関する研究」

山本諒、羽田靖史（工学院大）

2P1-C10 : 「ロボットの遠隔操作におけるメンタルモデルの研究」

伊藤聡一郎、下條和真、林原靖男（千葉工大）

2P1-C11 : 「ドライビングシミュレータを用いた運転行動意図の付与とその推定に関する研究」

荻智成、高橋忠相、今村孝、章忠、三宅哲夫（豊橋技大）

## ものづくり教育・メカトロニクスで遊ぶ(2) / Manufacturing Education and Mechatronics/Enjoy Mechatronics DIY(2)

2P1-D01 : 「羽ばたき型水中ロボットを用いた出前授業」

細谷和範、中尾三徳、福島大輝（津山高専）

2P1-D02 : 「安価・短時間で構造から制御までの製作を行うロボット教育」

松下光次郎（阪大）

2P1-D03 : 「幼稚園児および小学生を対象とした救助ロボット工作教室の取り組み」

川田和男、長松正康、山本透（広島大）

2P1-D04 : 「レスキューロボットコンテストシーズのための機材開発」

岩熊孝幸（埼玉大）、白上敬一（広島工大）、奥川雅之（愛工大）、寺西大、広島工大科学部（広島工大）

2P1-D05 : 「ものづくり教育のための二足動歩行ロボットの開発」

増本憲泰、大橋俊輔（日工大）、寒沢祐介（澤藤電機）、大塚将樹（木村鋳造所）

2P1-E01 : 「ライントレースロボットを題材としたメカトロニクス教育の実施とその評価」

大貫遊、真山勝博、大平杏奈、藤井孟、代宮司隼人、前田佳男、下山翔平、榮田敏亮、吉見卓、水川真、安藤吉伸、春日智恵（芝浦工大）

2P1-E02 : 「三叉ヘビロボットを題材としたデザイン教育」

北卓人、石川将人（阪大）、豊田晃久、中川志信（阪芸大）、大須賀公一（阪大）

2P1-E03 : 「足指の動きを取り入れた人型サイズロボットの姿勢制御」

中野人夢、植村眞一郎（鹿児島高専）

2P1-E04 : 「産業技術短期大学におけるロボット教材開発の取り組み」

二井見博文（産業技術短大）

2P1-E05 : 「バイオミメティクス型ロボット製作による実践的人材育成教育」

三好扶、萩原義裕、佐藤秀雄、船崎健一（岩手大）

## アクチュエータの機構と制御(3) / Mechanism and Control for Actuator(3)

2P1-D06 : 「ソフトアクチュエータの変位検出のための圧電高分子柔軟センサに関する研究」

市川竜也、神田岳文、脇元修一、山本陽太（岡山大）

2P1-D07 : 「扁平電磁ワブルモータの開発」

三宅正樹、鈴森康一（岡山大）、宇塚和夫（トックベアリング）

2P1-D08 : 「平面誘導モータの開発と応用機器の試作」

熊谷正朗、加茂雅人、堀川みなみ、八巻昌宏（東北学院大）

2P1-D09 : 「球面電磁モータの性能試験」

高橋幸司、三浦悠貴、泰野愈士、増本憲泰（日工大）

2P1-D10 : 「座屈梁を用いたリニア超音波モータの開発」

中易竜一、青柳学（室蘭工大）

2P1-D11 : 「16個の汎用小型モータからなるマルチモータパワーユニットの開発」

西宮秀栄（鈴鹿高専）、金谷竜次（豊橋技大）、水谷健人（マツダ E&T）、白井達也（鈴鹿高専）

2P1-E06 : 「差動型回転直動変換機構による重量物の位置決め精度と位置保持性能」

關正憲、乙武慶樹（岡山大）、松井崇史（三菱自工）、清水一郎、藤井正浩（岡山大）

2P1-E07 : 「波動歯車減速機の摩擦モデルの構築」

岩谷正義、菊植亮、山本元司（九大）

2P1-E08 : 「一つのモータによる複数軸駆動機構の連結駆動」

牧野浩二、余錦華、大山恭弘（東京工科大）

2P1-E09 : 「複数のエアジェットによる物体の位置と姿勢の非接触制御方式に関する研究」

杉山貴俊、辻和也、泉智洋、岩城敏（広島市大）

2P1-E10 : 「ECF ジェット駆動マイクロ液圧用シリンダ」

巖祥仁、増田弘樹、横田眞一、吉田和弘（東工大）、枝村一弥（新技術マネイジメント）

2P1-E11 : 「三角柱スリット形電極を用いた ECF マイクロポンプの立体集積化」

金俊完、山田嘉穂、横田眞一（東工大）、枝村一弥（新技術マネイジメント）

2P1-F06 : 「拮抗型ばね駆動モデルによる不良設定問題の解消」

井上貴浩、加藤亮祐（岡山県大）、平井慎一（立命館大）

2P1-F07 : 「位置姿勢センサを用いたロボットアームのユニラテラル制御システムの検討」

千々岩朗、藤田裕季、尾崎弘明（福岡大）

2P1-F08 : 「高剛性トルクエンコーダを用いた電気静油圧駆動関節の高感度低インピーダンス制御」

小田中浩平、神永拓、大月智史、中村仁彦（東大）

## 超環境ロボット・メカトロニクス / Robotics & Mechatronics in Hyper Environment

2P1-F01 : 「固体 NMR 分析における試料回転機構への応用を目的とした超音波モータの駆動評価」  
藤澤和也、山口大介、神田岳文、鈴森康一（岡山大）

2P1-F02 : 「作動流体の相変化を利用した高温環境用アクチュエータ」  
松岡大樹、鈴森康一（岡山大）

2P1-F03 : 「極低温用超音波モータに用いるボルト締めランジュバン型振動子の改良」  
黒田雅貴、山口大介、武田大、神田岳文、鈴森康一（岡山大）

2P1-F04 : 「アウターロータ型多自由度球面超音波モータの検討」  
盧波、青柳学（室蘭工大）

2P1-F05 : 「超電導コイルと超電導バルクを用いた超電導浮上搬送装置の基礎研究」  
丸尾栄次郎、小森望充（九工大）

2P1-G03 : 「次世代高速炉内の冷却系二重配管用検査・補修ロボットの常温試験」  
川井昌之、坂根宗賢、浪花智英（福井大）

2P1-G04 : 「ニオブ酸リチウム単結晶を用いた高温対応強力超音波振動子の開発」  
森田剛、五十部学（東大）、BORNMANNPeter、HEMSELTobias（パダーボーン大学）

2P1-G05 : 「高温環境での利用を考慮したクリップ型両面駆動 SAW モータの試作」  
黒澤実、上原弘嵩（東工大）

## ワイヤ駆動系の機構と制御 / Mechanism and Control for Wire Actuation System

2P1-G07 : 「多関節冗長アームの重力下でのリーチング運動」  
加藤亮祐、井上貴浩（岡山県大）、平井慎一（立命館大）

2P1-G08 : 「非線形バネ SAT による関節剛性調整機構を備えた柔軟関節ロボットの開発」  
白井達也（鈴鹿高専）、松岡達彦（九工大）、恒岡佑哉（農工大）

2P1-G09 : 「ワイヤ懸垂型移動ハンドの搬送実験」  
脇政博、大隅久（中央大）

2P1-G10 : 「関節剛性を調整可能な 2 自由度マニピュレータの開発」  
入部正継、谷本孝平（阪電通大）、白井達也（鈴鹿高専）

2P1-G11 : 「二重ワイヤー駆動によるパワーアシスト装置の開発」

峰智之、武居直行（首都大）、牧野力也、藤原弘俊（トヨタ）、藤本英雄（名工大）

## 移動知とその新展開 / Mobiligence

2P1-H01 : 「脚間協調と脚内協調の有機的整合が可能な CPG に基づく四脚ロコモーション制御」

彌本一輝、大脇大、加納剛史（東北大）、石黒章夫（東北大/JST CREST）

2P1-H02 : 「脚間の力学的相互作用を活用した CPG 制御に基づく四脚歩容遷移の実験的検証」

森川玲於奈、大脇大（東北大）、石黒章夫（東北大/JST CREST）

2P1-H03 : 「足部の表在感覚情報を CPG 制御に活用した適応的二脚歩行の実験的検証」

福田裕樹、大脇大（東北大）、石黒章夫（東北大/JST CREST）

2P1-H04 : 「クモヒトデに学ぶ大自由度ソフトロボットの自律分散制御」

鈴木翔太、加納剛史（東北大）、石黒章夫（東北大/JST CREST）

2P1-H05 : 「マイクロロボットを用いたクロコオロギへの能動的相互作用による行動誘引」

川端邦明（理研）、青沼仁志（北大）、細田耕（阪大）、薛建儒（西安交通大）

2P1-I02 : 「個別モデリングを用いた膝疾患診断手法の構築への提案」

石川雄己、安琪、田村雄介、山下淳、岡敬之、浅間一（東大）

2P1-I03 : 「身体構造に着目した凝集ロボット “Coronoc Robot “の開発」

末岡裕一郎、大須賀公一、杉本靖博（阪大）、石黒章夫（東北大）

2P1-I04 : 「フィードフォワード制御下の上肢筋骨格系における周期運動の安定性解析」

中田直宏、山崎大河、忻欣（岡山県大）

2P1-I05 : 「ヒトの直立姿勢時の積分補償付き間欠制御モデルの提案」

橋詰幸治（同志社大）、船戸徹郎（京大）、富田望、土屋和雄（同志社大/JST CREST）

## 水中ロボット・メカトロニクス(2) / Underwater Robot and Mechatronics(2)

2P1-H06 : 「浮心移動機構を用いた水中グリッパロボットの開発」

石津謙生、福島勇基、上田智裕（立命館大）、大出真純、坂上憲光（東海大）、柴田瑞穂（近畿大）、川村貞夫（立命館大）、三井厚司、松田慎思（応用地質）

2P1-H07 : 「スラスト推力による採泥機能を有する小型水中ロボットの開発」

佐々木晋之介、齊藤崇之（立命館大）、大出真純、坂上憲光（東海大）、川村貞夫（立命館大）、松田慎思、三井厚司（応用地質）

2P1-H08 : 「物質の相変化による体積変化を利用した浮力調整装置の研究」

枝本晃一、吉井星、渋谷恒司（龍谷大）

2P1-H09 : 「カメラ画像に基づいた遠隔制御が可能な小型魚ロボットの開発」

小山圭介、中村毅志、大道崇文、高田洋吾（大阪市立大）

2P1-H10 : 「低雑音型ワイレススラストモジュールの開発」

大室拓哉、猿田祐平、高橋隆行（福島大）

2P1-H11 : 「沿岸調査を目的とした自律型水中ロボットの設計」

姫野倫明、武村泰範（日本文理大）

2P1-I07 : 「実海域用ソーラー水中グライダーのフィージビリティスタディ」

藤内裕史、有馬正和（阪府大）

2P1-I08 : 「再生可能エネルギー駆動型湖沼環境モニタリングシステムに関する研究」

荒川宗久、齋藤健太、遠藤麻衣、遠藤央、柿崎隆夫（日大）

2P1-I09 : “Design of an Underactuated Underwater Vehicle Using Counter Rotating Propellers”

Kevin Frey, Gen Endo, E. Fumihiko Fukushima(TITECH)

2P1-I10 : 「国際水中ロボット競技会 RoboSub2012 用 AUV の開発」

小倉将人、石井和男、横道匠（九工大）

2P1-I11 : 「湖沼調査用モジュール構造型小型水中ロボットの開発」

猿田祐平、大室拓哉、高橋隆行（福島大）

## [ロボットビジョン\(2\)](#) / [Robot Vision\(2\)](#)

2P1-J01 : 「多段階最適化によるロバストなテンプレートトラッキング」

岩谷靖（弘前大）

2P1-J02 : 「投票と SIFT を用いたテンプレート更新型動物体計測」

田久保遠鴻、平井慎一（立命館大）

2P1-J03 : 「グローバルモーションの中から動物体領域を抽出する網膜模倣視覚システム」

横山幸大、奥野弘嗣、林田祐樹、八木哲也（阪大）

2P1-J04 : 「スケールと位置に不変な物体識別を行う脳型視覚システム」

吉川真司、奥野弘嗣、八木哲也（阪大）

2P1-J05 : 「オプティカルフローを用いたエゴモーション推定と障害物検出」

眞田篤、石井和男（九工大）

2P1-K02 : 「液体可変焦点レンズを用いた高速ズーム系の基礎評価」

大塚博、奥寛雅、石川正俊（東大）

2P1-K03 : 「ジャイロセンサを有するカメラを用いたイメージモザイク」

飯島敏也（富山県立大）、松野隆幸（岡山大）、小柳健一、本吉達郎、大島徹（富山県立大）

2P1-K04 : 「高速ビジョンを用いた実時間イメージモザイク」

奥村憲一、高木健、石井抱（広島大）

2P1-K05 : 「ビデオモーションキャプチャを用いた自動行動解析」

塚辺直希、ベンチャージェンチャン（農工大）

## [移動ロボットのための視覚 / Vision System for Mobile Robot](#)

2P1-J06 : 「LRF と全方位カメラを搭載した屋外移動車ロボットの人間認識および追従方法」

李在勲、上田宙輝、岡本伸吾（愛媛大）、イビョンジュウ（漢陽大）、油田信一（筑波大）

2P1-J07 : 「並進・回転カメラによる探査ローバの環境認識に関する研究」

桜井景太、坂本博史、外本伸治（九大）

2P1-J08 : 「全方位ステレオ視による環境構造認識のための平面検出」

鈴木亮、子安大士、前川仁（埼玉大）、川崎洋（鹿児島大）、小野晋太郎、池内克史（東大）

2P1-J09 : 「カメラ画像内の特徴点から構成する四角形の重心を利用した屋外自律移動ロボットの姿勢制御」

川村英史、佐橋翔太、長谷川忠大（芝浦工大）

2P1-J10 : 「watershed 法による画像領域分割とヒストグラム間距離を利用した路面領域の推定」

水野拓郎、坪内孝司（筑波大）

2P1-J11 : 「二重円型オペレータによるロバストな白線検出手法」

林直宏、富沢哲雄、末廣尚士、工藤俊亮（電通大）

2P1-K06 : 「移動ロボットの観察に基づく他者ロボットの対象物操作補助」

遠藤哲哉、渡邊大貴、藤田豊己（東北工大）



2P1-K07 : 「3次元距離センサを用いた移動ロボットのための屋外環境認識」

谷地中宏基、三浦純、佐竹純二（豊橋技大）

2P1-K08 : 「3次元距離センサとエスパアンテナを用いた特定人物の発見と追跡」

三栖一城、三浦純、佐竹純二（豊橋技大）

2P1-K09 : 「遠隔操作における画像と触角によるドアの通過方法の提案」

須田遼太郎、鈴木昭二（未来大）

2P1-K10 : 「移動ロボットの遠隔操作における合成超広角画像システムの盲点領域の活用」

鈴木昭二、須田遼太郎（未来大）

2P1-K11 : 「画像場所認識と路面標示を用いた位置補正による自己位置推定法」

齊藤隆仁、三橋雅仁、黒田洋司（明治大）

## 複数ロボットの協調制御 / Cooperation Control of Multi Robots

2P1-L01 : 「小型ヒューマノイドを用いた協調動作システムの構築」

青木拓磨、中里裕一（日工大）

2P1-L02 : 「混合整数線形計画法を用いた複数ビークルの3次元軌道計画と飛行制御」

根本拓弥、藤原大悟、野波健蔵（千葉大）

2P1-L03 : 「無線ネットワーク中継のための自律移動ロボット群の配置制御」

額田将範、今泉貴敬、内村裕（芝浦工大）

2P1-L04 : “Multiple Robots Collaborative Exploration of Unknown Environment Using Landmarks and Laser data”

Youssef Ktiri, Tomoaki Yoshikai, Masayuki Inaba(Univ. of Tokyo)

## スマートメカニズム sMechanism とその制御 / Smart Mechanism "sMechanism" and its Control

2P1-L06 : 「壁面移動ロボットの吸着安定のための支持尾設計」

吉田佑、松野孝博、馬書根（立命館大）

2P1-L07 : 「壁面移動ロボットのための受動吸盤の開発」

松野孝博、馬書根（立命館大）

2P1-L08 : “Analysis of Friction Energy of a Wheeled Snake-like Robot”

Chuanguo Li, Yi Sun, Shugen Ma(Ritsumeikan Univ.)

2P1-L09 : 「経路選択可能な螺旋駆動型管内移動ロボットの開発」

西村太貴、加古川篤、馬書根（立命館大）

2P1-L10 : 「引き込み動作を有する劣駆動ロボットグリッパの開発」

西村紘幸、馬書根（立命館大）

2P1-L11 : “Rotational Paddling with an ePaddle Hybrid Locomotion Mechanism”

Yi Sun, Shugen Ma(Ritsumeikan Univ.)

## [VR とインタフェース / VR and Interface](#)

2P1-M01 : 「AirSketcher: 風の直接教示可能な送風システム」

渡邊恵太、神山洋一、門城拓、松田聖大、稲見昌彦、五十嵐健夫（科学技術振興機構）

2P1-M02 : 「smoon: レシピデータに基づく自動変形計量スプーン」

渡邊恵太、松田聖大、佐藤彩夏、稲見昌彦、五十嵐健夫（科学技術振興機構）

2P1-M03 : 「Snappy: 写真を用いた物体運搬ロボットへの指示手法」

橋本直（科学技術振興機構）、OstaninAndrei（東大）、稲見昌彦（慶大）、五十嵐健夫（東大）

2P1-M04 : 「TouchMe: 拡張現実感を用いたロボットの遠隔操作手法」

橋本直（科学技術振興機構）、石田明彦（東理大）、稲見昌彦（慶大）、五十嵐健夫（東大）

2P1-M05 : 「運動視差を応用した3D映像提示システムの開発」

上田陽介、松永英也、中島栄俊（熊本高専）

2P1-N01 : 「PINOKY: A Ring That Animates Your Plush Toys」

リーカリスタ、杉浦裕太（慶大/JST ERATO）、WithanaAnusha（慶大）、尾形正泰、牧野泰才（慶大/JST ERATO）、坂本大介（東大/JST ERATO）、稲見昌彦（慶大/JST ERATO）、五十嵐健夫（東大/JST ERATO）

2P1-N02 : 「RhinoAR : AR 技術を用いたモックアップ作成支援システムの開発」

黒木帝聡（慶大）、チョイコーイー、高橋英行（テクノロジー・ジョイント）、南澤孝太、杉本麻樹、舘璋（慶大）

2P1-N03 : 「EffectON -運動に同期した効果音再生のフィードバックによる運動知覚の拡張-」

秋山史門、佐藤克成、牧野泰才、前野隆司（慶大）

2P1-N04 : 「透過式眼鏡型視線検出システム」

小澤真昂、及川啓、三木則尚（慶大）

2P1-N05 : 「大変位 MEMS アクチュエータを用いた触覚ディスプレイの開発」

渡邊順平、石川寛明、XavierArouette、松本泰旭、三木則尚（慶大）

2P1-O01 : 「FuwaFuwa : 反射型光センサによる柔軟物体への接触位置および圧力の計測手法」

杉浦裕太、笥豪太、リーカリスト、杉本麻樹（慶大/JST ERATO）、坂本大介（東大/JST ERATO）、稲見昌彦（慶大/JST ERATO）、五十嵐健夫（東大/JST ERATO）

2P1-O02 : 「指の擬人的な動作を用いた歩行ロボットへの操作手法」

杉浦裕太（慶大/JST ERATO）、坂本大介（東大/JST ERATO）、稲見昌彦（慶大/JST ERATO）、五十嵐健夫（東大/JST ERATO）

2P1-O03 : 「ひらがなのキネクトを用いた空中手書きインタフェース」

泉清高、巖鋼、辻村健（佐賀大）

2P1-O04 : 「測域センサを用いた床大画面アプリケーションの開発」

山本大貴、大杉友哉、岡西諒大、高見友幸（阪電通大）

2P1-O05 : 「高解像度ビデオシースルーディスプレイの開発」

岩本和世、石川純（産総研）

2P1-P01 : 「実時間固有値解析による対話的な鉄琴のデザイン」

梅谷信行、高山健志（東大）、三谷純（筑波大）、五十嵐健夫（東大/JST ERATO）

2P1-P02 : 「フォトアレイと LED を用いた多点位置計測方式の提案」

森明日見、鈴木陽介、明愛国（電通大）、石川正俊（東大）、下条誠（電通大）

2P1-P03 : 「ネット状近接覚センサを用いたヒューマンインタフェースに関する基礎的検討」

宮本一郎、鈴木陽介、明愛国（電通大）、石川正俊（東大）、下条誠（電通大）

2P1-P04 : 「Telexistence FST による高出力双腕ロボットの遠隔操作システムの開発」

並木明夫、高明遠、松下左京、伊藤直樹（千葉大）、田中徹、上田明寿、村上慶典、池田真也、和田貴志（旭光電機）、舘暲（慶大）

2P1-P05 : 「超音波診断手技解析を目的としたプローブアプローチ計測系の構築」

飯谷健太、濱村功、刑部勝也、古橋知大、青木悠祐（沼津高専）

2P1-Q01 : 「多視点カメラ環境におけるモバイルカメラの自己位置推定」

下坂正倫、村松宏祐、藤野晴樹、福井類、佐藤知正（東大）

2P1-Q02 : 「ロボットナビゲーションのためのユーザが設置可能なビーコンネットワーク」

石井健太郎 (東大/JST ERATO)、米海鵬 (科学技術振興機構)、馬雷 (東大/JST ERATO)、稲見昌彦 (慶大/JST ERATO)、五十嵐健夫 (東大/JST ERATO)

2P1-Q03 : 「両眼への独立視野の呈示手法に関する基礎検討」

水野文雄 (東北工大)、早坂智明、山口隆美 (東北大)

2P1-Q04 : 「高速ビジョンシステムを用いたリアルタイム運動予測表示」

荒井勇亮、鏡慎吾、橋本浩一 (東北大)

2P1-Q05 : 「キャラクタ姿勢入力のための双方向インターフェイス」

吉崎航 (奈良先端大/産総研)、杉浦裕太 (慶大/JST ERATO)、C. ChiouAlbert (MIT/JST ERATO)、橋本直 (JST ERATO)、稲見昌彦 (慶大/JST ERATO)、五十嵐健夫 (東大/JST ERATO)、赤澤由章、川地克明 (産総研)、加賀美聡 (産総研/奈良先端大)、持丸正明 (産総研)

## デジタルヒューマン / Digital Human

2P1-N06 : 「特異値分解による動作特徴抽出のための姿勢表現」

岡本鷹文、中西弘明 (京大)、金田さやか (大阪府大)、榎木哲夫、堀口由貴男 (京大)

2P1-N07 : 「動作解析のための特異スペクトル変換の拡張と姿勢表現」

徳永寿慧、中西弘明、榎木哲夫、堀口由貴男 (京大)

2P1-N08 : 「把握データベースの構築と把握解析への応用」

木村加奈子 (中央大)、有木由香、多田充徳 (産総研)、梅田和昇 (中央大)

2P1-N09 : 「生活者理解に基づく製品・サービスデザインを加速するオープンイノベーション基盤」

西田佳史、北村光司、堀俊夫、山中龍宏 (産総研)

2P1-N10 : 「拡張 ICF に基づく体験・生活機能のグラフ構造化による生活データベースの開発」

北村光司、井上美喜子、西田佳史 (産総研)

2P1-N11 : 「体内音センサによる嚙下音の計測」

三輪洋靖 (産総研)

2P1-O06 : 「クラスタベース SJPDAFs を用いた移動物体追跡・識別手法」

畑尾直孝 (産総研/JST CREST)、時田陽一 (総合警備保障)、加賀美聡 (産総研)

2P1-O07 : 「接触重心位置に着目した持ち上げ動作の解析」

佐藤恭平 (中央大)、多田充徳 (産総研)、梅田和昇 (中央大)

2P1-O08 : “Marker-less Motion Capture using Inverse Kinematics and Image Processing to Constrain the Joint Angles”

Sebastien Cagnon, Yoshihiko Nakamura(Univ. of Tokyo)

2P1-O09 : 「単視点画像のモーメント特徴量に基づいた人体の逆運動学解法」

中川裕太、鮎澤光、中村仁彦（東大）

2P1-O10 : 「勾配計算分解に基づく高速最適化による運動時系列からの全身幾何定数と逆運動学の同時解法」

鮎澤光、池上洋介、中村仁彦（東大）

2P1-O11 : 「被験者毎の幾何パラメータと力学パラメータをもつ筋骨格モデルの生成法」

池上洋介、鮎澤光、中村仁彦（東大）

2P1-P06 : 「3次元指向特性を有する同心球マイクロホンアレイの最適配置探索」

田口智貴、後関政史、竹村裕、溝口博（東理大）

2P1-P07 : 「対人追従ロボットのための曲がり角における追跡対象の見失い時予測移動」

太田雅仁、竹村裕、溝口博（東理大）

2P1-P08 : 「超音波センサとキネクトセンサとの統合による複数人物の識別と3次元位置計測」

足立孝之、後関政史、竹村裕、溝口博（東理大）、楠房子（多摩美術大）、杉本雅則（東大）、山口悦司、稲垣成哲、武田義明（神戸大）

2P1-P09 : 「OpenRAVE を用いた物体の重心を考慮した事前計算に基づく把持計画」

土屋孝介（東理大/産総研）、大庭亮、吉崎航（奈良先端大/産総研）、加賀美聡（産総研/東理大）、溝口博（東理大/産総研）

2P1-P10 : 「LRF と Kinect を用いた人の軌跡、着座、立位位置の地図情報統合」

仁瓶雄真、鮫島一平（東理大/産総研）、畑尾直孝（産総研）、竹村裕（東理大/産総研）、加賀美聡（産総研/東理大）

2P1-P11 : 「距離画像センサを用いた形状データによる個人特徴量推定」

牧桂太郎、鮫島一平（東理大/産総研）、加賀美聡（産総研/東理大）、河内まき子（産総研）、溝口博（東理大/産総研）

2P1-Q09 : 「グラフ構造化に基づく状況マイニングシステムの開発」

松永岳人（東理大/産総研）、北村光司、西田佳史（産総研）、竹村裕（東理大）

2P1-Q10 : 「裂傷発生メカニズム解明のための動力学特性分析システム」

明瀬英行、小泉喜典（東理大/産総研）、高野太刀雄、西田佳史、北村光司（産総研）、溝口博（東理大/産総研）

2P1-Q11 : 「反復衝撃下における空気膜構造遊具の力学特性の分析」

所祐希 (東理大/産総研)、西田佳史、金一雄 (産総研)、溝口博 (東理大/産総研)

## マイクロロボット・マイクロマシン / Microrobot & Micromachine

2P1-R01 : 「脚の振動特性の違いを利用した電磁式マイクロ移動ロボットのワイヤレス・リモートコントロールに関する研究」

磯貝正弘、西浦佳照 (愛知工科大)

2P1-R02 : 「構造色による発色特性を持つフレキシブルアクチュエータ」

脇元修一、鈴森康一、三原匡貴 (岡山大)

2P1-R03 : 「小型探索レスキューロボットのための不整地移動機構の開発」

村上悠李、見崎大悟 (工学院大)

2P1-R04 : “Precise Navigation Based on Double Vision Images for Microrobot with Surface Sensor.”

Montree Pakkratoke, Ngoc Tu Nguyen, Shinnosuke Hirata, Chisato Kanamori, Hisayuki Aoyama(UEC)

2P1-R05 : 「細胞内タンパク計測用光駆動ナノロボットの開発」

嶋田直矢 (東大)、角口健一 (名大)、池内真志、生田幸士 (東大)

2P1-S04 : 「SMAを用いたヒューマノイドロボットの小型軽量化」

宮本康裕、岩田拓也、中里裕一 (日工大)

2P1-S05 : 「能動カテーテルの研究」

野澤拓哉、高橋良文、中里裕一 (日工大)、遠山茂樹 (農工大)

## ITS とロボット・メカトロ技術 / ITS and Robot Technology

2P1-R06 : 「GNSS の可視性を考慮した Mobile Mapping System の計測経路計画」

石川貴一朗、天野嘉春、橋詰匠 (早大)

2P1-R07 : 「大規模三次元点群からの機械学習による柱状物体の認識」

外村史輝、石川貴一朗、天野嘉春、橋詰匠 (早大)

2P1-R08 : 「Mobile Mapping System による道路視点からの東日本大震災被災地域調査」

桐生翔太、石川貴一朗、佐久間裕、外村史輝、天野嘉春、橋詰匠 (早大)

2P1-R09 : 「GPS と GLONASS 複合による移動体測位の信頼性の向上に関する研究」

大西正光、北村光教、鈴木太郎、天野嘉春、橋詰匠 (早大)、金子幸司 (三菱電機)

2P1-S06 : 「隊列走行のための先行車両認識アルゴリズムの開発」

小池翔太、菅沼直樹（金沢大）

2P1-S07 : 「自動運転車のファジィ推論を応用したセルフゲインチューニング」

有尾拓誠、杉町敏之、深尾隆則（神戸大）、河島宏紀（日本自動車研究所）

2P1-S08 : 「長崎 EV&ITS プロジェクト」

鈴木高宏（長崎県/東大）

2P1-S09 : 「高速道路における長大なトンネルの三次元計測と評価」

小野晋太郎、薛亮、阪野貴彦、大石岳史、佐藤啓宏、池内克史（東大）

## 手術支援ロボティクス・メカトロニクス(2) / Surgical Robotics and Mechatronics(2)

2P1-T01 : 「空気流量を用いた腹腔鏡手術用力センサの開発」

原口大輔、只野耕太郎、川嶋健嗣（東工大）

2P1-T02 : 「口腔がんのための小線源治療遠隔操作システムの開発」

齋藤由佳理、荒川貴文、高山俊男、小俣透（東工大）、渋谷均、三浦雅彦、渡邊裕（東京医歯大）

2P1-T03 : 「冗長自由度を有する空気圧駆動鉗子マニピュレータの外力推定に関する研究」

山本将義、只野耕太郎、川嶋健嗣（東工大）

2P1-T04 : 「腹腔鏡手術用空気圧駆動ハンドの開発」

吉野秀行、原口大輔、只野耕太郎、川嶋健嗣（東工大）

2P1-T05 : 「マスタ・スレーブシステムにおける躍度最小軌道生成」

田中真一、白榮民、杉田直彦、上田高志、玉置泰裕、光石衛（東大）

2P1-U01 : 「Double-Screw-Drive 機構を用いた多自由度ロボット鉗子の動作領域拡張」

二木智之、石井千春（法政大）

2P1-U02 : 「高精度立体カム機構及びクラウンギア減速機構を用いた医療用小型多自由度マニピュレータの開発」

藤森優太、三浦裕文（福島大）、伏見雅英（アトム）、佐々木裕之（鶴岡高専）、高橋隆行（福島大）

2P1-U03 : 「実脳モデルを用いた脳裂開放シミュレータの実時間性評価」

佐瀬一弥、中山雅野、佐竹恵和、安孫子聡子、姜欣、辻田哲平、近野敦、内山勝（東北大）

2P1-U04 : 「脳神経外科手術シミュレータ用力覚提示装置の開発と評価」

庄司怜平、井上祐人、陳曉帥、中山雅野、阿部幸勇、姜欣、安孫子聡子、辻田哲平、近野敦、内山勝（東北大）

2P1-U05 : 「手術ロボットにおけるビジュアルサーボを用いた軌道制御方法」

白榮民、田中真一、原田香奈子、杉田直彦（東大）、森田明夫（NTT 関東病院）、楚良繁雄（東京警察病院）、光石衛（東大）

2P1-V01 : 「力覚提示デバイスによるロボット鉗子の力覚制御」

駒田岳斗、曾我啓史、石井千春（法政大）

2P1-V02 : 「六自由度型非駆動関節を有する手術支援用固定器具の開発」

中村和史、倉持勇喜、湯川俊浩（岩手大）、佐々木純（栗原甲状腺クリニック）

2P1-V03 : 「一体構造型把持鉗子の設計試作と血管カテーテルへの搭載」

佐藤伶香、野方誠（立命館大）

## 福祉ロボティクス・メカトロニクス(4) / Welfare Robotics and Mechatronics(4)

2P1-T06 : 「ナノ粒子MR 流体ブレーキを用いたリハビリ支援システムに関する基礎研究」

古荘純次、森川隆浩、吉村和馬、笠松泰宏、横井大輔、小嶋寛之（福井工大）、中村翔（東大）、山室成樹、赤岩修一（栗本鐵工所）

2P1-T07 : 「Flash/AS3 と C 言語による上肢リハビリ支援システムのアプリケーション開発」

小嶋寛之、古荘純次（福井工大）、高見友幸、澤野諒（阪電通大）、財部誠一（日本アイティディ）、西尾浩一、近藤晶、吉村和馬、森川隆浩、漆崎崇恭（福井工大）、川谷亮治（福井大）

2P1-T08 : 「足漕ぎ車いす Profhand の両輪駆動化と後輪部の固定による 段差乗り越え性能の改善」

吉田義宏、高橋隆行（福島大）

2P1-T09 : 「松葉杖歩行訓練のための着地点教示」

富永浩太、津田尚明（和歌山高専）、加藤典彦、野村由司彦（三重大）

2P1-T10 : 「下肢麻痺者のための立脚期制御膝継手システムの開発」

渡邊恭弘、奥村克博（福岡工技セ）、中西貴江、和田太、加藤徳明、蜂須賀研二（産医大）、中元洋子、古田奈美（産医大病院）、荒井光男（荒井義肢製作所）

2P1-T11 : 「ジョイスティック式自動車運転システム向け制御装置の研究開発」

和田正義（農工大）

2P1-U06 : 「両足指の関節変位情報を利用した 5 指 5 自由度動力義手の操作手法」

石黒景亮、金岡克弥、杉山正治、吉川恒夫（立命館大）

2P1-U07 : 「被介護者の自立生活を支援するためのマルチモーダルインタフェース」

森下愛実、石井伸弥、松田尚久、李周浩（立命館大）



2P1-U08 : “Intelligent Cane Robot for Human Walking Assistance”

Hai Tei(Nagoya Univ.), Shotairo Nakagama(Huazhong Univ. of Science and Technology/Nagoya Univ.),  
Shan He, Jian Huang(Huazhong Univ. of Science and Technology), Kosuke Sekiyama, Toshio  
Fukuda(Nagoya Univ.)

2P1-U09 : 「力覚提示タッチパッドの開発」

青木真人、小柳健一、本吉達郎、大島徹（富山県立大）

2P1-U10 : 「食事用箸型自助器具の継続使用に関する評価」

中村尚彦、竹内岳、浜克己（函館高専）

2P1-U11 : 「生体信号に基づいた手指関節角度推定型ロボット義手の開発」

稲谷健司、荒木望、小西康夫（兵庫県立大）、満洲邦彦（東大）

2P1-V06 : 「視線入力を用いたユーザの意図理解とインタラクション」

石井伸弥、森下愛実、松田尚久、李周浩（立命館大）

2P1-V07 : 「Z リンク機構を用いた形状可変車椅子のエスカレータ対応能力の向上」

間瀬慧、丹羽主、岩本太郎（龍谷大）

2P1-V08 : 「無動力歩行支援機の開発」

佐野明人、岩月和輝（名工大）

2P1-V09 : 「頸髄損傷者の自立支援を目的としたソフトパワーグローブ」

諸麦俊司、松井秀樹、木村健太郎、吉田裕也、石川諒、田中康裕、梶原寛生、石松隆和、松坂誠應、東登志夫  
（長崎大）、石原正博（東名ブレース）