

Session:1A1 May 28 9:30-11:00

触覚と力覚(1) / Tactile and Force Sensing(1)

1A1-A01 : 「触圧と振動を音声信号として取得する触覚スキャナの開発」

竹内祐太 (慶大)、家室証 (東大)、南澤孝太、舘暲 (慶大)

1A1-A02 : "Flexibility and Sensitivity Enhancement of a Capacitive Sensor by Encapsulating Liquid as Dielectric"

Nurul Adni Ahmad Ridzuan, Yasunari Hotta, Yuhua Zhang, Norihisa Miki(Keio Univ.)

1A1-A03 : 「高周波振動の振幅変調刺激における変調周波数感度特性」

牧野泰才、前野隆司 (慶大)

1A1-A04 : 「静電容量測定を用いた 3 次元触覚センシング手法」

辻聡史、木本晃、高橋英嗣 (佐賀大)

1A1-A05 : 「物体認識のための多機能型 PVDF 接触センサの提案」

木本晃、島田尚悟 (佐賀大)

1A1-B01 : 「物体までの方位・仰角を検出可能な光学式近接覚センサの開発」

有田輝、鈴木陽介 (電通大)、小川博教、飛田和輝 (日本精工)、下条誠 (電通大)

1A1-B02 : 「分布する赤外光反射型近接覚での情報処理方式の研究」

国府田直人、鈴木陽介、明愛国、下条誠 (電通大)

1A1-B03 : 「空中超音波触覚ディスプレイの可搬性の向上」

星貴之 (名工大)

1A1-B04 : 「弾性表面波皮膚感覚ディスプレイと指ダミーを用いたテレタッチ」

林直治、高田裕樹、高崎正也、水野毅 (埼玉大)

1A1-B05 : 「パルス波による弾性表面波の励振と皮膚感覚ディスプレイへの応用」

多門良、高田裕樹、高崎正也、水野毅 (埼玉大)

1A1-C01 : 「全方位センシング可能なネット状近接覚センサの開発」

金彰海、向山由宇、鈴木陽介、明愛国、下条誠 (電通大)

1A1-C02 : 「感圧導電性ゴムを用いたすべり覚センサの検出原理となる高周波信号成分の発生機序に関する実験的検討」

鈴木陽介、勅使河原誠一、知場充洋、島田匠、明愛国、下条誠 (電通大)

1A1-C03 : 「ロボットハンド用フレキシブル触覚センサの開発」
大西祥太、高橋智一、岩本翔太、鈴木昌人、青柳誠司（関西大）

3次元計測／センサフュージョン(1) / 3D Measurement/Sensor Fusion(1)

1A1-A06 : 「移動ロボットに搭載した測域センサによる路面損傷箇所の検出」
伊藤猛、大矢晃久（筑波大）

1A1-A07 : 「マルチエコーを取得可能な測域センサの性質に関する研究」
佐藤功太、大矢晃久（筑波大）

1A1-A08 : 「Kinect センサを用いた監視装置の開発」
田口喜祥（長崎工技セ）

1A1-A09 : 「円錐走査式距離測定を用いた移動環境認識法に関する研究(第3報)」
大久保祐人、金森哉吏（電通大）、飛田和輝、小川博教（日本精工）

1A1-A10 : 「多軸加速度センサの主軸方向と感度の同定手法」
木村仁、加藤航大、伊能教夫（東工大）、吉田稔（白山工業）

1A1-A11 : 「二眼駆動鏡面式視線制御による高速ステレオビジョンシステム」
末石智大、奥村光平、奥寛雅、石川正俊（東大）

1A1-B06 : 「計測方向が変更可能な測域センサによる障害物検知のための計測動作計画」
竹内栄二郎、大野和則、田所諭（東北大）

1A1-B07 : 「未知物体認識のための POMDP を用いた探り動作計画」
大野和則、田所諭（東北大）

1A1-B08 : 「動きに基づく物体のセグメンテーション」
坪田真延（東北大）、大野和則（JST/東北大）、田所諭、竹内栄二郎（東北大）

1A1-B09 : 「カイロプラクティックへの応用を目指した人体姿勢歪みの3次元画像計測に関する基礎的研究」
木村諭史、長倉陽平、橋本岳（静岡大）、吉野和廣（桜カイロプラクティック）

1A1-B10 : 「ステレオ計測を用いた地理情報の高頻度更新に関する基礎的研究」
高村修平、鈴木崇之、橋本岳（静岡大）

1A1-B11 : 「単眼カメラと超音波を用いた高精度三次元位置認識手法」
杉本雅則、蟹江教佳、中村成希（東大）、橋爪宏達（国立情報研）

1A1-C06 : 「ステレオカメラと IMU センサの融合を用いたマーカレスモーションキャプチャ」

榎本皓太、ベンチャージェンチャン（農工大）

1A1-C07 : 「螺旋軌道による走査装置を用いた三次元計測システムの開発」

野口尚人、李根浩、丁洛榮（北陸先端大）

1A1-C08 : 「つくばチャレンジにおける屋外自律ナビゲーションシステムの開発」

齊藤隆仁、三橋雅仁、永田祐也、黒田洋司（明治大）

1A1-C09 : 「ステレオカメラとパターン投影を用いた物体の三次元計測」

民谷真孝、平井慎一（立命館大）

ハプティックインタフェース / Haptic Interface

1A1-D01 : 「ハプティックインタフェースを用いた直線描画の学習に関する研究」

松永和輝、河村拓実、樋渡勇太郎、豊田希、藪田哲郎（横国大）

1A1-D02 : 「コントロール・モーメント・ジャイロをピラミッド型に搭載した非接地型力覚呈示装置」

山本悠理、島拓也、竹村研治郎、牧野泰才、佐藤克成（慶大）

1A1-D03 : 「周期衝突振動を用いた非ベース型牽引力呈示装置」

島拓也、竹村研治郎、牧野泰才、佐藤克成（慶大）

1A1-D04 : ”Immersive Direct Touch Haptic Display”

Ridzuan Maisarah Binti, Yasutoshi Makino, Kenjiro Takemura(Keio Univ.)

1A1-D05 : 「再構成アトラクタを用いた力覚提示の遅れ解消の研究」

國吉浩平、足立吉隆、芹川将人（芝浦工大）

1A1-E01 : 「触覚増強機構を考慮したマイクロオーダーの面形状提示」

伊藤光、田中由浩、謝愛明、後藤祐樹、佐野明人（名工大）

1A1-E02 : 「Vibration Alert Interface 利用時における感覚再現性の向上のための相対振動感覚提示法」

三瓶佑希、田中孝之（北大）、森友揮（理研）、金子俊一（北大）

1A1-E03 : 「自身の身体表面への能動接触を利用する遠隔触覚コミュニケーション」

濱田克彦、中妻啓、篠田裕之（東大）

1A1-E04 : 「自己受容感覚を利用したハプティックインタフェースの開発に関する研究」

今仁順也、牧野浩二、余錦華、大山恭弘（東京工科大）

1A1-E05 : 「ロボットハンド遠隔操作のための複数節フォースフィードバック装置の開発」

猪飼丈爾、北林慧一、福井航、中本裕之、小林太、小島史男（神戸大）

1A1-F01 : 「デザイン面形状を提示する触覚ディスプレイ」

後藤祐樹、田中由浩、謝愛明、伊藤光、佐野明人（名工大）

1A1-F02 : 「接触力による仮想物体の3次元操作」

坪井諭之、大岡昌博（名大）

1A1-F03 : 「非磁性体金属を用いた粘性の力覚を提示する装置の研究」

一松涼平、野方誠（立命館大）

[進化・学習とロボティクス\(1\) / Evolution and Learning for Robotics\(1\)](#)

1A1-D06 : 「主観報酬学習を用いたイモムシ型ロボットの行動獲得」

黒田将史（横国大）、山科亮太（リコー）、藪田哲郎（横国大）

1A1-D07 : 「回転運動する複数ロボットにおける群維持特性の解析」

佐藤竜矢、成瀬継太郎（会津大）

1A1-D08 : 「軟弱土壌における差動車輪型移動ロボットの開発」

田村和也、成瀬継太郎（会津大）

1A1-D09 : 「RSSI 観測情報を用いた群ロボット位置推定システムの動作限界解析」

福井重和、成瀬継太郎（会津大）

1A1-D10 : 「状態空間表現を適応的に選択する強化学習ロボットの協調行動の獲得」

鹿毛浩輝、坂ノ上隼紀、保田俊行、大倉和博（広島大）

1A1-D11 : 「GPU コンピューティングによる島モデル実数値 GA の実装」

島谷直規、門田貴章、保田俊行、大倉和博（広島大）

1A1-E06 : 「進化型ニューラルネットを用いたロボットの順動力学モデル学習」

森口博貴（東大）、本位田真一（国立情報研/東大）

1A1-E07 : 「形態と知能の調和を考慮した進化ロボットシステムに関する研究」

小林真輝、羽根井瑞貴、柴野大輔、川村裕一、藤井恵祐、菊池耕生（千葉工大）

1A1-E08 : 「遺伝情報のクラスタリングによる分散遺伝的アルゴリズム」

野平幸佑、林原靖男（千葉工大）

1A1-E09 : 「強化学習における学習空間のネットワーク構造の影響」

右田正夫 (滋賀大)、伊藤友洋 (NTT データセキスイシステムズ)

1A1-E10 : 「間違いを含む教示データを用いたロボットの動作学習」

山中惇平、中村泰 (阪大)、横川智史 (新日鉄ソリューションズ)、山本知幸 (阪大)、津坂優子、佐藤太一、札幌勇大 (パナソニック)、石黒浩 (阪大)

1A1-E11 : 「自己推進型粒子モデルに基づく自律移動ロボット群の群れ行動の生成」

笹谷俊貴、和田基宏、保田俊行、大倉和博 (広島大)

1A1-F06 : 「行動表象を基盤とした学習理論に関する考察」

増山岳人、山下淳、浅間一 (東大)

1A1-F07 : 「社交ダンスロボットにおけるミメシス理論を用いたステップ遷移の推定手法」

芦澤智春、田中泰史、衣川潤、小菅一弘 (東北大)

1A1-F08 : 「リカレントニューラルネットワークを用いた予測制御機構の提案」

小林美穂、山田和明 (東洋大)

1A1-F09 : 「マルチエージェントシステムのための信頼度を用いた強化学習」

高野慧、山田和明 (東洋大)

1A1-F10 : 「異種センサ統合のためのニューラルネットワーク型強化学習」

村石光隆、山田和明 (東洋大)

農業用ロボット・メカトロニクス / Robotics and Mechatronics in Agriculture

1A1-G01 : 「接触式稲株センサーによる水田除草ロボット」

八田浩之、安藤泰宏 (IKOMA ロボテック)、飯塚浩二郎 (信州大)、井上浩行、曾利仁 (津山高専)

1A1-G02 : ”Development of Thermal Cutting System for Sweet Pepper Harvesting Robot in Greenhouse Horticulture”

Shivaji Bachche, Koichi Oka, Hideto Sakamoto(Kochi Univ. of Tech.)

1A1-G03 : 「独立成分分析による肉牛の超音波エコー画像識別」

福田修、鍋岡奈津子 (産総研)、宮島恒晴 (佐賀畜試)

1A1-G04 : 「生食用ハウレンソウ自動収穫機の開発」

平野幸助、林克彦、高藤景介、丸山寛智、安藤文康、中村雄太、千田有一 (信州大)、塩入敏夫、寫田武司 (JA 全農長野)、藤ヶ崎静男 (JA 長野八ヶ岳)、北沢進 (西澤電機計器製作所)

1A1-G05 : 「生食用ハウレンソウ自動収穫機の開発」

中村雄太、高藤景介、林克彦、丸山寛智、安藤文康、平野幸助、千田有一（信州大）、塩入敏夫、鳶田武司（JA全農長野）、藤ヶ崎静男（JA長野八ヶ岳）、北沢進（西澤電機計器製作所）

1A1-H01 : 「人工ポテンシャル場に基づく植木鉢ロボット群の太陽光最大限活用自律移動制御法」

湯浅雅人、水内郁夫（農工大）

1A1-H02 : 「農作業軽減のための除草装置の開発」

橋本陽平、桜間一徳、西村正治、石倉賢介（鳥取大）

1A1-H03 : 「小型自律飛行ロボットを用いた機械学習による植生分類図作成」

太田哲平、高橋貴大、天野嘉春、橋詰匠（早大）、鈴木真二、土屋武司（東大）、山場淳史（広島県立総合技術研）

1A1-H04 : 「UGV の H^∞ 制御による速度制御系設計法」

吉本達也、倉鋪圭太、深尾隆則（神戸大）、青木啓高、石山健二（ヤマハ発動機）、村上則幸（北農研）

1A1-H05 : 「畦畔除草ロボットの開発」

中土宜明（新産業創造研究機構）、土肥誠（島根大）、長崎裕司、中元陽一（近中四農研）、平出吉孝、秋田健太郎（明興産業）

1A1-I01 : 「3種類の熟度判定指標に基づくブルーベリー収穫ロボットの試作」

國芳隼平、水内郁夫、車敬愛、荻原勲（農工大）

1A1-I02 : 「水田管理の自動化・省力化を目的とする水田調査ロボットの開発」

岩壁佳祐、山本達郎、刘春輝、安藤大樹、山田泰弘（福井大）

1A1-I03 : 「遠隔育成管理機能を有する農業用ハウスシステムの研究開発」

花田美佳、今輝幸、船津勝也、久池井茂（北九州高専）

1A1-I04 : 「植物工場のための統合環境計測制御システム ANTS の提案」

渡邊孝一、栗本育三郎（木更津高専）、古在豊樹（千葉大）

[車輪型／クローラ型移動ロボット\(1\) / Wheeled Robot / Tracked Vehicle\(1\)](#)

1A1-G06 : 「キャスターボード型移動ロボットの制御実験と解析」

衣笠一樹、石川将人、大須賀公一（阪大）

1A1-G07 : 「屋外自律移動ロボットへの地図情報を利用した移動経路設定の提案」

藤岡峻、水川真、安藤吉伸、吉見卓（芝浦工大）

1A1-G08 : 「つくばチャレンジ : 実世界で働くロボットを目指して」

油田信一 (筑波大)、水川真 (芝浦工大)、橋本秀紀 (中央大)、田代泰典 (ニューテック財団)、大久保剛史 (つくば市)

1A1-G09 : 「屋外組 2011 における移動ロボットによるエレベータの乗降ナビゲーション」

木村剛実、田所裕貴、横島英明、山本祥太郎、坪内孝司 (筑波大)

1A1-G10 : 「アクティブカメラを有す車輪移動ロボットに対する特徴点の仮想重心を用いた画像ベース視覚サーボ」

江幡貴史、伊藤正英、柴田昌明 (成蹊大)

1A1-G11 : 「一つの LRF を用いた人追跡に関する一考察」

松中翔平、廣井富、内藤圭祐、井上駿 (大阪工大)、伊藤彰則 (東北大)

1A1-H06 : 「路面環境地図に基づき校正を行う移動ロボットのオドメトリシステム」

山田大地、大矢晃久 (筑波大)

1A1-H07 : 「視野に制限のある実機でのタンジェントバグアルゴリズムの利用」

土橋宙、児玉幸多、小方博之 (成蹊大)

1A1-H08 : 「管直径適応型管内移動ロボットの開発」

市川達也、佐藤要、増田寛之、林憲玉 (神奈川大)

1A1-H09 : 「関節機構による進行波形を用いた移動原理の研究」

藤井淳、石川将人、大須賀公一 (阪大)

1A1-H10 : 「DGPS とスキャンマッチングを用いた自己位置・姿勢の推定手法の検討」

江口純司、尾崎功一 (宇都宮大)

1A1-H11 : 「分散型キャスタモジュールの装着位置に関するパラメータ推定実験」

大原和義、李在勲、岡本伸吾 (愛媛大)、金奉根、谷川民生、大場光太郎 (産総研)

1A1-I06 : 「全方向移動ロボットの内界センサによる位置推定の高精度化」

鳥居遼太郎、和田正義 (農工大)

1A1-I07 : 「受動リンクで連結された 2 台の遠隔操作ロボットを用いた協調段差移動実験」

村中菜摘子、池田英俊 (富山高専)、中野栄二 (千葉工大)

1A1-I08 : 「段差乗越え用車輪, および耐久試験装置の開発」

奥村克博、渡邊恭弘 (福岡工技セ)、西田祐也、NASSIREI Amir、石井和男 (九工大)

1A1-I09 : 「服装の色情報を用いた個人識別手法による案内ロボットの開発」

馬場浩平、杉山正治、吉川恒夫（立命館大）

1A1-I10 : 「ウォームラック機構に基づく円筒状クローラ型ロボットの設計」

永瀬純也（龍谷大）、嵯峨宣彦（関西学院大）

1A1-I11 : 「バンドパスフィルタによる太陽光対策を施した非接触型移動量推定デバイス」

永井伊作、渡辺桂吾（岡山大）

ロボットハンドの機構と把持戦略(1) / Robot Hand Mechanism and Grasping Strategy(1)

1A1-J01 : “Study of Telexistence LXVIII”

Charith Lasantha Fernando, Masahiro Furukawa, Tadatoshi Kurogi(Keio Univ.), Sho Kamuro(Univ. of Tokyo), Katsunari Sato, Kouta Minamizawa, Susumu Tachi(Keio Univ.)

1A1-J02 : 「電動義手によるケーシング把持手法の実験的検討」

太田悠介、榎田諭（佐世保高専）、松下光次郎（阪大）

1A1-J03 : 「把持作業の自由度を用いた障害物環境下での物体把持動作計画」

長瀬和行、相山康道（筑波大）

1A1-J04 : 「高速ロボットハンドの指先高速振動を用いたカード飛ばし」

山川雄司（東大）、並木明夫（千葉大）、石川正俊（東大）

1A1-J05 : 「オブザーバを用いた磁気浮上系の3次元位置推定の実現」

小林義光、寺井陽子（岐阜高専）、佐々木実（岐阜大）

1A1-K01 : 「二次元空間における In-hand ケーシングマニピュレーション」

浅村知洋、前田雄介（横国大）

1A1-K02 : 「多様な物体のケーシングベスト把持」

江川智宏、前田雄介（横国大）

1A1-K03 : 「装飾性と機能性を有した筋電義手」

海老澤祥也、毛利哲也（岐阜大）、中川志信（阪芸大）、川崎晴久（岐阜大）

1A1-K04 : 「並進関節を用いた柔軟3指による把持対象物の姿勢操作」

石川淳一、平井慎一（立命館大）

1A1-K05 : 「二次元平面内における単一対象物包み込み把持の安定性解析」

鳥居久紘、山田貴孝、山本秀彦（岐阜大）

1A1-L01 : 「近接覚を用いた把持物体の位置・姿勢・動きに応じた把持手法」

叶沙、鈴木陽介、明愛国（電通大）、石川正俊（東大）、下条誠（電通大）

1A1-L02 : 「MEMS 技術を用いた自由曲面に対応可能な真空吸着ロボットハンドの開発」

長戸浩太郎、高橋智一、鈴木昌人、青柳誠司（関西大）

1A1-L03 : 「剛性可変表面をもつロボットハンドによる物体把持における対象物の表面状態の把持力への影響」

有馬亮介、渡辺哲陽（金沢大）

1A1-L04 : 「接触領域に剛性可変機構を備える汎用ロボットハンドの開発」

丸山量志、渡辺哲陽、内田真裕（金沢大）

1A1-L05 : 「区分的な楕円体及び楕円柱面近似に基づく把持計画」

宇都宗一郎、辻徳生（九大）、原田研介（産総研）、倉爪亮、長谷川勉（九大）

パラレルロボット・メカニズム / Parallel Robot/Mechanisms and its Control

1A1-J06 : 「平面 3 自由度冗長駆動逆折れ動作形パラレルメカニズムの開発」

木邨真人、原田孝、阿野優次郎（近畿大）

1A1-J07 : 「リンク軸力センサを用いた平面 3 自由度冗長駆動パラレルメカニズムの内力と外力の計測」

原田孝、留伯廸（近畿大）

1A1-J08 : 「低摩擦化機構を有するコンパクトな 3 自由度能動回転球関節に関する研究」

余永、内村和弘、林良太（鹿児島大）

1A1-J09 : 「構成の違いによる特異点分布の変化を利用したパラレルメカニズムの最適化」

岩本賢芳、大川一也、加藤秀雄、樋口静一（千葉大）

1A1-J10 : 「テザーをもちいた宇宙飛行士支援ロボットの移動に関する研究」

山隅允裕、小田光茂（東工大）

1A1-J11 : 「3-RPSR パラレルメカニズムを用いた複雑 3 次元パイプベンダーの開発」

稲田諭、武田行生、松浦大輔、川澄翔平（東工大）、一柳健、広瀬和也（菊池製作所）

ヒューマノイド(1) / Humanoid(1)

1A1-K06 : 「装着型 3 次元計測デバイスを用いた人間行動計測を規範としたヒューマノイドロボットによる家具・家電操作」

佐藤顕治、鈴木稔人、矢口裕明、稲葉雅幸（東大）

1A1-K07 : 「人体模倣筋骨格ヒューマノイド臙志郎の全身設計」

中西雄飛、長田将彦、上月豊隆、溝口弘悟、浅野悠紀、白井琢磨、浦田順一、稲葉雅幸（東大）

1A1-K08 : 「人体模倣筋骨格ヒューマノイド「臙志郎」の下腿設計」

浅野悠紀、溝口弘悟、上月豊隆、長田将彦、浦田順一、中西雄飛、岡田慧、稲葉雅幸（東大）

1A1-K09 : 「人体模倣筋骨格ヒューマノイド「臙志郎」の下腿設計骨盤設計」

溝口弘悟、浅野悠紀、上月豊隆、長田将彦、浦田順一、中西雄飛、岡田慧、稲葉雅幸（東大）

1A1-K10 : 「人体模倣筋骨格ヒューマノイド「臙志郎」の運動制御」

白井拓磨、上月豊隆、溝口弘悟、浅野悠紀、長田将彦、中西雄飛、岡田慧、稲葉雅幸（東大）

1A1-K11 : 「人体模倣筋骨格ヒューマノイド臙志郎の胸郭・肩の設計」

上月豊隆、溝口弘悟、浅野悠紀、長田将彦、白井拓磨、中西雄飛、岡田慧、稲葉雅幸（東大）

1A1-L09 : 「コンプレッサ搭載型空気圧駆動筋骨格ヒューマノイド buEnwa の開発」

川村政貴、朝岡忠、熊倉翔平、水内郁夫（農工大）

1A1-L10 : 「小型ヒューマノイドによる踏み台運搬とよじ登り動作に基づく卓上物品の運搬行動」

宮澤章利、水内郁夫（農工大）

1A1-L11 : 「ヒューマノイドロボットの最大出力許容集合に基づく転倒回避制御」

山本江（東工大）

ユニバーサルデザインとロボメカ / Universal Design and Robotics & Mechatronics

1A1-M01 : 「災害時要援護者に対しての避難行動支援ロボットを用いたユニバーサルな伝達方法の検討」

大道拓磨、奥川雅之（愛工大）

1A1-M02 : 「視覚障害者のための代替触覚インタフェース提供における課題」

浅川貴史（近畿大高専）、河原崎徳之（神奈川工大）、斎藤信之（フィールズ）

1A1-M03 : 「IC タグ環境を利用した移動ロボットの誘導と制御」

吉留忠史、岡田実、河原崎徳之（神奈川工大）

1A1-M04 : 「KINECT を用いた視覚障害者のための合唱支援システム」

金石有平（神奈川工大）、浅川貴史（近畿大高専）、斎藤信之（アサップシステム）、河原崎徳之（神奈川工大）

1A1-M05 : 「振動感覚順応を考慮した Vibration Alert Interface の振動呈示方法」

森友揮（理研）、田中孝之、金子俊一（北大）

1A1-N03 : 「視覚障害者のための横断歩道口用発光ブロックの検証」

藤澤正一郎 (徳島大)、池田典弘 (キクテック)、高橋和哉 (視覚障害者支援総合センター)、山本源治、木村有希 (キクテック)、三宅章郁、伊藤伸一、佐藤克也 (徳島大)

1A1-N04 : 「AR 技術を応用した視覚障害体験システムの開発」

三原佑太、佐藤克也、伊藤伸一、藤澤正一郎 (徳島大)

1A1-N05 : 「利用者の家庭環境を提示する、歩行リハビリテーションシステム」

橋本智己 (埼玉工大)、浜田利満 (筑波学院大)、赤澤とし子 (北里大)、高倉保幸、山本満 (埼玉医大)

[リハビリテーションロボティクス・メカトロニクス\(1\) / Rehabilitation Robotics and Mechatronics\(1\)](#)

1A1-M06 : “Lateral Balance Supporting Device for Postural Reflex”

Tytus Wojtara, Makoto Sasaki, Shingo Shimoda, Fady Alnajjar, Hidenori Kimura(RIKEN)

1A1-M07 : 「重度脳卒中片麻痺患者のための簡易反復負荷抵抗訓練装置の臨床評価」

安北理人、飯田裕紀、山崎一徳、佐藤徳孝、森田良文、鶴飼裕之 (名工大)、高木芳明、青木嘉隆 (三洋機工)、田邊浩文、種村留美 (神戸大)

1A1-M08 : 「歩行支援システムの開発」

菅原和洋、甲斐義弘、山口勝弘 (東海大)

1A1-M09 : 「検査・訓練手技習熟のための膝関節ロボットの開発」

前田芳江、平野達也、佐藤徳孝、森田良文、鶴飼裕之 (名工大)、佐中孝二 (生体機構研)、高尾恵子 (ハーベスト専門学校)、里中綾子 (名大)

1A1-M10 : 「手指の感覚運動統合機能の評価のための測定デバイスの開発と評価法の有効性検証」

北山佳央里、廖立翔、山崎一徳、佐藤徳孝、森田良文、鶴飼裕之 (名工大)、小森健司、田口真哉 (北斗病院)

1A1-M11 : 「局所振動刺激が健常者の姿勢バランスに与える影響」

大野泰生、山崎一徳、佐藤徳孝 (名工大) 森田良文鶴飼裕之 ()、永谷元基、林尊弘 (名大病院)、伊藤忠 (国立長寿研/名市大)、酒井義人 (国立長寿研)

1A1-N06 : 「身体バランス制御能力評価訓練デバイスとその訓練効果における汎化性」

福島康仁、宮浦裕子、安達雅則、堤一義 (龍谷大)

1A1-N07 : 「メカニカル安全装置・トルクリミッタを用いた歩行訓練ロボットの開発」

北口学司、甲斐義弘 (東海大)

1A1-N08 : 「下肢準静的運動における個別筋肉への任意筋力制御手法に関する研究」

飯田智裕 (東理大)、丁明 (理研)、竹村裕、溝口博 (東理大)

1A1-N09 : 「SP 型パラレルリンク機構を用いた短下肢アシストデバイスによる運動計測」

小野寺貴之 (東理大)、丁明 (理研)、小原晃、竹村裕 (東理大)

1A1-N10 : 「安全化に基づく足漕ぎ車椅子の屋内利用と操縦能力評価」

廣信利、竹内栄二郎、大野和則、田所諭 (東北大)

1A1-N11 : 「BMI を応用した運動麻痺患者に対するリハビリテーション装置の開発」

満洲邦彦 (東大)、中谷真太郎 (兵庫県立大)、深山理 (東大)、荒木望 (兵庫県立大)

1A1-O06 : 「AR を用いた上肢リハビリ訓練システムの構築」

青山真士、齋藤恭裕、坂口正道、藤本英雄 (名工大)

1A1-O07 : 「上肢リハビリ訓練支援システムのための2次元反力提示型ロボットの開発」

打田正樹、木富康介、寺田祐基 (鈴鹿高専)、森田良文 (名工大)

1A1-O08 : 「3層の連結スライドばね機構を応用したハンドエグゾスケルトン装置の開発」

荒田純平、大本圭一 (名工大)、Gassert Roger、Lambercy Olivier (ETH Zurich)、藤本英雄 (名工大)、和田郁雄 (名市大病院)

コミュニケーション・ロボット / Communication Robot

1A1-O01 : 「ロボット用スピーカに関する研究」

戸張悦男 (エムエイチティ)、青木和正 (上板塑性)、泰野愈士、増本憲泰 (日工大)

1A1-O02 : 「キネクトセンサを用いた人の動作認識による移動車ロボットとのコミュニケーション」

藤井辰也、李在勳、岡本伸吾 (愛媛大)

1A1-O03 : 「陪席ロボットの行動決定のための識別器を用いた人間の行動予測」

横山晋、吉川雄一郎、中村泰、石黒浩 (阪大)

1A1-O04 : 「発話履歴を利用した対話相手の意図の推定」

曾根孝基、武村紀子、中村泰、吉川雄一郎、石黒浩 (阪大)

1A1-O05 : 「スマートフォンを用いたロボットパートナーのためのマルチモーダルコミュニケーション」

坂田泰典、久保田直行 (首都大)

1A1-P02 : 「うつ病診断訓練ロボットの開発」

森田耕輔、橋本卓弥、小林宏 (東理大)、中根秀之 (長崎大)

1A1-P03 : 「Ubiquitous Display による情報投影のための LRF を用いた人物位置・向き推定」
前川晃祐、塩谷朋之、李周浩（立命館大）

1A1-P04 : “Sparse F-IncSFA for Action Recognition”
Chukiong Loo, Yousefi Bardia(Univ. of Malaya)

1A1-P05 : 「コアラ型ロボットの開発と親しみやすさに関する検討」
増田寛之、田中邦樹、金子昇平、林憲玉（神奈川大）

1A1-Q03 : 「シート型振動触覚インターフェースを用いた知的電動車いす搭乗者への環境情報提示」
松木健治、新妻実保子（中央大）

1A1-Q04 : 「人とロボットとの対話を目的としたロボットシステムに関する研究」
白田竜二、中野栄二、王志東（千葉工大）

1A1-Q05 : 「ビデオ式遠隔注視点検出装置における瞳孔間距離一定を仮定した瞳孔検出ロバスト性向上」
福元清剛、石田寿久、海老澤嘉伸（静岡大）

[受動歩行ロボット\(1\) / Passive Walking Robot\(1\)](#)

1A1-P06 : 「振動子を搭載した二足準受動歩行ロボットによる登坂制御」
岩本玲奈、鈴木総一郎（北見工大）

1A1-P07 : 「揺動質量を持つ連結型リムレスホイールの歩行解析と実験的検証」
田中大樹、浅野文彦（北陸先端大）、徳田功（立命館大）、安田芳樹（北陸先端大）

1A1-P08 : 「能動膝関節と半円足を持つリムレスホイールの平地動歩行」
浅野文彦、大島正嵩（北陸先端大）

1A1-P09 : 「上体と粘弾性脚を持つ能動リムレスホイールの不整地踏破性能解析」
河本隼治、浅野文彦（北陸先端大）

1A1-P10 : 「受動歩行原理に基づく二足歩行ロボットの制御器の開発」
小池久志、李在勳、岡本伸吾、谷敬弥（愛媛大）

1A1-P11 : 「足首・足趾を有する受動歩行機の歩行解析」
伊藤彰人、古屋信幸、前川裕、大房剛（山梨大）

1A1-Q08 : 「3次元2足受動歩行機 RW03 の設計とその歩容について」
伊藤崇志、横川忠生、衣笠哲也（岡山理科大）、土師貴史（松江高専）、吉田浩治、赤木徹也、藤本真作（岡山理科大）、入部正継（阪電通大）

1A1-Q09 : 「段ボールを用いた 3 次元受動歩行機 RW-P02 の設計について」

小林智之、衣笠哲也 (岡山理科大)、土師貴史 (松江高専)、吉田浩治、藤本真作 (岡山理科大)、入部正継 (阪電通大)

1A1-Q10 : 「腕の振りを利用したヒューマノイドロボットのジャンプの解析」

西口淳平、前場友秀、見浪護、矢納陽、松野隆幸 (岡山大)

1A1-Q11 : 「ビジュアルフィードバックによるヒューマノイドの歩行安定化」

小林洋祐、前場友秀、見浪護、矢納陽、松野隆幸 (岡山大)

空間知(1) / Integrating Ambient Intelligence(1)

1A1-R01 : 「屋内に設置したレーザ・スキャナと移動車ロボットによる複数歩行者認識手法」

岡田圭介、李在勲、岡本伸吾 (愛媛大)

1A1-R02 : 「静止画像における奥行き予測のための空間情報抽出」

鈴木遵自 (阪大)、荻野正樹 (関西大)、浅田稔 (阪大)

1A1-R03 : 「タウンマネジメントシステムによるサービスロボットのための地図情報管理」

田中堅三、辻徳生、倉爪亮、長谷川勉 (九大)

1A1-R04 : 「加速度センサと床上レーザレンジファインダを用いた複数移動物体の位置同定」

森達則、田中真英、辻徳生 (九大)、村上剛司 (九産大)、長谷川勉、諸岡健一、倉爪亮 (九大)

1A1-R05 : 「複数階層環境下における受信信号強度を用いた無線 LAN 端末の位置推定」

山下知哉、梅谷智弘、山根享、田村祐一 (甲南大)

1A1-S01 : 「ロボット用位置標準規格を利用した移動ロボット運用システム構築」

前田佳男、石橋正啓、石黒佑樹、水川真、安藤吉伸、吉見卓 (芝浦工大)

1A1-S02 : “Goods Management System Framework”

Weerachai Skulkittiyut, Katsuhiko Mayama, Makoto Mizukawa (Shibaura I.T.)

1A1-S03 : 「Smart Variable Space のための位置計測システムの開発」

中塩治良、和田一義、菅沼勇介、田中溪介 (首都大)

1A1-S04 : 「スマートロボットとモビリティロボットを用いるユーザーモデルに応じた支援システム」

川岸賢弘、田中航平、下川原英里、山口亨 (首都大)

1A1-S05 : 「室内外の環境情報に基づく居住者の個人差を考慮した快適度推定」

小島一恭 (埼玉大)、奥村高広 (埼玉医大)

バイオミメティクス・バイオメカトロニクス(1) / Bio-Mimetics and Bio-Mechatronics(1)

1A1-R06 : 「低侵襲性タングステンマイクロニードルの開発」

田中隆寛、黄志濠、吉田悟、高橋智一、鈴木昌人、青柳誠司（関西大）

1A1-R07 : 「陽解法有限要素法解析による蚊の穿刺メカニズムの検討」

漆畑雄也、高沖穰、田中隆寛、高橋智一、鈴木昌人、青柳誠司（関西大）、神崎務（大日本除虫菊）、山口哲、今里聡（阪大）

1A1-R08 : 「蚊の下唇を模倣した穿刺ガイドの作製とその評価」

高柳弘輝、高沖穰、黄志濠、高橋智一、鈴木昌人、青柳誠司（関西大）、神崎務（大日本除虫菊）

1A1-R09 : 「外部磁界で駆動する魚型マイクロロボットの小型化の影響」

桑水流宝、本田崇（九工大）

1A1-R10 : 「外部磁界で駆動する水中マイクロロボットへの母船方式の適用」

足達亮太、山松祐馬、本田崇（九工大）

1A1-R11 : 「リンク機構を用いた高出力関節機構の提案」

西田祐也（九工大）、園田隆（ふくおかIST）、石井和男（九工大）

1A1-S06 : 「HDD の VCM を用いた飛翔昆虫型ロボットの羽ばたき運動制御」

澤根慧、富永峻平、出沢義人、桑原猛（早大）、山本英明（農工大）、金川清、渡邊孝信（早大）

1A1-S07 : 「魚類の尾ひれを規範としたフィンによる流体内推進機構」

小林俊一、征矢野寛剛、高橋佳也（信州大）

1A1-S08 : 「兵隊ガニ集団の群行動についての一考察」

今西天亮、飯塚浩二郎、松村嘉之、森山徹、藤原大佑（信州大）、榎本洗一郎、戸田真志（未来大）、郡司幸夫（神戸大）

1A1-S09 : 「ミナミコメツキガニ集団の「群行動原理」理解のための観測・解析システムの開発」

藤原大佑、飯塚浩二郎、松村嘉之、森山徹、渡辺諒（信州大）、榎本洗一郎、戸田真志（未来大）、郡司幸夫（神戸大）

1A1-S10 : 「線虫（C.elegans）の神経－身体動力学モデルを用いた走化性シミュレーション」

曾智（広島大/JSPS）、辻敏夫、山田泰隆（広島大）、鈴木芳代（原子力機構）、服部佑哉（広島大/原子力機構）、大竹久夫（阪大）

1A1-S11 : 「壁面歩行ロボットの研究」

八木翔吾、尾上知廣、鈴木健司、高信英明、三浦宏文（工学院大）

MEMSとナノテクノロジー / MEMS and Nano-Technology

1A1-T01 : 「圧電セラミックスを用いた光造形モールドイングによるマイクロ発電素子の試作と機能実証」
門利謙作、丸尾昭二（横国大）

1A1-T02 : 「2光子造形と無電解メッキによる金属化マイクロ可動部品の作製」
池上崇（横国大）、T. FourkasJohn（メリーランド大）、丸尾昭二（横国大）

1A1-T03 : 「金属化マイクロ回転子を用いた超高効率マイクロ光モーターの開発」
池上崇、小澤諒太、丸尾昭二（横国大）

1A1-T04 : 「生体分子モーターによって駆動する光学デバイス：タンパク質部品からのデバイス組み立て」
宇佐見嘉康、宮田歩（岐阜大）、平塚祐一（北陸先端大）、新田高洋（岐阜大）

1A1-T05 : 「生体分子モーターによって駆動する光学デバイス：シミュレーションによる設計指針」
新田高洋（岐阜大）、平塚祐一（北陸先端大）

1A1-U01 : 「インプリントプロセスによるマイクロ化学チップ製作の検討」
川上信和、長谷川忠大（芝浦工大）

1A1-U02 : 「吸水性ポリマを用いた新しいマイクロ孔の製作」
稲葉知美、加野智慎、三木則尚（慶大）

1A1-U03 : 「ポリマー製微小針電極の特性評価」
西中雄哉、PrihandanaGunawan Setia、阿美祥道、三木則尚（慶大）

1A1-U04 : 「フリンジ電界と強誘電体を利用したエレクトレットアクチュエータの開発」
山田博司、高橋智一、鈴木昌人、青柳誠司（関西大）

1A1-U05 : 「生体分子モーターによって駆動する光学デバイス：タンパク質工学による分子光スイッチの開発」
平塚祐一、青山晋（北陸先端大）、新田高洋（岐阜大）

1A1-V01 : 「環境発電素子を目指したアルカリエレクトレット膜の高電圧化に関する検討」
吉井健太郎、杉山達彦（静岡大）、鈴木雅人、林宏樹、今野隆（アオイ電子）、芝田泰、青山満、橋口原（静岡大）

1A1-V02 : 「カンチレバーのQ値による表面ダメージ評価手法」
西森勇貴、橋口原（静岡大）、植木真治（オムロン）

1A1-V03 : 「蛍光マイクロセンサによる単一カーボンナノチューブの液中熱伝導性評価」
荻谷涼、丸山央峰、新井史人（名大）

1A1-V04 : 「PDMS 製バルーンアクチュエータを利用したマウス体内埋め込み式ドラッグデリバリーシステムの開発」

清水一憲 (京大/立命館大)、片野真吾 (立命館大)、川上茂、林晃司、橋田充 (京大)、小西聡 (立命館大)

1A1-V05 : 「導電性液体を用いた低拘束力ポテンショメータの形態研究」

桑村友樹、石和輝、小西聡 (立命館大)

人間機械協調(1) / Cooperation between Human and Machine(1)

1A1-T06 : 「大容量空気圧人工筋を用いた重量物ハンドリングパワーアシストアームの開発」

小松真弓、岡崎安直、ジョンステファン、横山和夫、山本正樹 (パナソニック)

1A1-T07 : 「ジェスチャ指示に協調するロボットシステムに関する研究」

山本智規、柴田論、小川直人 (愛媛大)

1A1-T08 : 「頭皮表面脳波を用いた人間協調システムの開発」

荒川嶺、則次俊郎、高岩昌弘、佐々木大輔 (岡山大)

1A1-T09 : 「省駐輪スペースを特徴とする一輪駆動パーソナルモビリティ」

前田昌顯、永井伊作、渡辺桂吾 (岡山大)

1A1-T10 : 「受動的な衝撃緩和機構の開発」

島本和弥、相馬史典、増田寛之、林憲玉 (神奈川大)

1A1-T11 : 「受動的な衝撃緩和機構の開発」

島本和弥、相馬史典、増田寛之、林憲玉 (神奈川大)

1A1-U08 : 「スキルアシストを目的とした劣駆動ロボットアームの制御」

船越雄貴、立矢宏、静内誠 (金沢大)

1A1-U09 : 「柔軟物手動搬送のためのセミアクティブ操作支援制御」

山口賢祐、武重道大、森田良文、鵜飼裕之、佐藤徳孝 (名工大)、原進 (名大)

1A1-U10 : 「零位相差ノッチフィルタとモデル予測制御を用いた走行クレーンの遠隔操縦システムに関する研究」

高木智之、森貴彦 (岐阜高専)

1A1-U11 : 「表面筋電位センサとトルクセンサを併用したモデル予測制御の力動作予測に基づくパワーアシストの実現」

瓜野琢也、森貴彦 (岐阜高専)

1A1-V06 : 「前腕表面筋電位を用いた手の動作識別」

山本翔、辻村健、泉清高（佐賀大）

1A1-V07 : 「可変剛性機構を用いた膝関節の歩行アシスト装具の開発」

鎌田一平、植村 充典、平井宏明、宮崎文夫（阪大）

1A1-V08 : 「車輪倒立型搬送ロボットのパワーアシスト搬送制御」

松川文厚、鄭聖熹（阪電通大）

1A1-V09 : 「磁性粉体ブレーキを応用した操作レバーの揺動角度保持による操作入力の支援」

楓和憲、綿貫啓一（埼玉大）

1A1-V10 : 「可変型マスタースレーブ間結合力を有するバイラテラル制御による加工軌道制御」

長田継伸、加藤典彦、矢野賢一（三重大）

1A1-V11 : 「手先剛性推定に基づく研削抵抗制御を用いた仕上げ加工支援システムの開発」

川口智之（三重大）、前刀大輝（岐阜大）、長田継伸、松井博和、矢野賢一（三重大）

Session:1A2 May 28 11:30-13:00

触覚と力覚(2) / Tactile and Force Sensing(2)

1A2-A01 : 「人体振動伝播に基づくインピーダンス知覚仮説」

大竹達也、昆陽雅司、田所諭 (東北大)

1A2-A02 : 「擬似筋骨格機構を用いたインピーダンス調整評価法の提案」

藤田晴千、昆陽雅司、田所諭 (東北大)

1A2-A03 : 「人体下肢の振動伝播に基づくインピーダンス知覚仮説」

深澤洗貴、昆陽雅司、田所諭 (東北大)

1A2-A04 : 「足底圧分布提示デバイス開発のための足底圧の評価」

増田恭伸、菊池武士、杉山正雄 (山形大)

1A2-A05 : 「半球形弾性体を用いた荷重測定用柔軟接触センサの開発」

久保田和樹、中山昇、宋星武、田中航平 (信州大)、福井博章 (東亜電気工業)、鈴木拓也 (スズキプレシオン)、武石洋征 (千葉工大)

1A2-B01 : 「指装着型皮膚振動センサ(第二報)」

田中由浩、堀田祥弘、佐野明人 (名工大)

1A2-B02 : 「初期滑り分布計測に基づく把握動作の解析」

池田篤俊、武藤誠、高松淳、小笠原司 (奈良先端大)

1A2-B03 : 「グローブ型振動触覚インタフェースの提案と振動刺激設計における一考察」

村松優一、新妻実保子 (中央大)

1A2-B04 : 「柔軟体内の固形物検出のためのローラーを用いた触診デバイス」

大村浩彰、土肥徹次 (中央大)

1A2-B05 : 「内部磁石の回転を考慮した GMR 触覚センサによる接触力計測」

黒田賢、武縄悟 (神戸市立高専)、中本裕之 (神戸大)

1A2-C01 : 「路面摩擦係数を検知可能なインテリジェントタイヤの研究」

伊勢大成、立矢宏、長瀬博毅、荒井聡 (金沢大)、澤藤和則 (太平洋工業)

1A2-C02 : 「光弾性触覚センサを用いた硬軟感提示装置の評価」

中村琢、木村文信、山本晃生 (東大)

3次元計測／センサフュージョン (2) / 3D Measurement/Sensor Fusion(2)

1A2-A06 : 「Kinect センサーのための RGB-D カメラ自動キャリブレーション」
中村裕介、中村恭之 (和歌山大)

1A2-A07 : 「Eye-Vergence を用いたロボットのビジュアルサーボ周波数応答特性実験」
前田耕市、見浪護、于福佳、矢納陽 (岡山大)

1A2-A08 : 「簡易測量用レーザスキャナの開発と屋外計測実験」
石橋正教、鄭龍振、倉爪亮 (九大)、清水遠、田中洋一郎 (西武造園)、長瀬雅之 (セック)

1A2-A09 : 「リフレクタンス画像とカラー画像の類似性に基づく 3次元幾何モデルのカラリゼーション」
大石修士、倉爪亮、岩下友美、長谷川勉 (九大)

1A2-A10 : 「雑音推定型パーティクルフィルタによるレーダ目標追尾」
光益義幸、河村晃宏、倉爪亮、長谷川勉 (九大)

1A2-A11 : 「加速度センサを併用した Visual SLAM」
泉直之、子安大士、前川仁 (埼玉大)

1A2-B08 : 「複数の一周波 GPS 受信機を用いた小型 UAV の高精度姿勢計測」
鈴木太郎、間野直哉、北村光教、天野嘉春、橋詰匠 (早大)

1A2-B09 : 「形状計測に向けたラウンドエッジ誤差の低減方法の提案とその実験的検討」
平岡直祈、橋本岳 (静岡大)

1A2-B10 : 「レーザー反射強度を用いた煙の充満した屋内の 3次元計測」
鈴木貴広 (東北大)、大野和則 (JST/東北大)、竹内栄二郎、田所諭 (東北大)

1A2-B11 : 「災害救助犬の動作計測」
坂口尚己、大野和則、竹内栄二郎、田所諭 (東北大)

進化・学習とロボティクス(2) / Evolution and Learning for Robotics (2)

1A2-C06 : 「行動獲得における目的タスクの多様性と汎化能力」
大江亮介、鈴木育男、山本雅人、古川正志 (北大)

1A2-C07 : 「マルチエージェントシステムに基づくモデルロボットの開発」
荒木隆太郎、原植真也 (有明高専)、林朗弘 (九工大)、佐竹利文 (旭川高専)、小森望充 (九工大)

1A2-C08 : 「腰関節を有するヤモリ型ロボットの 強化学習に基づく動作獲得に関する手法」

草野由久、中西智士、狩谷昌史、堤一義（龍谷大）

1A2-C09 : 「MA S 概念に基づく運動学計算モデルを用いた多軸機械ポストプロセッサの自動生成」

内野 敬介、佐竹利文（旭川高専）、林朗弘（九工大）、原槇真也（有明高専）

1A2-D06 : 「動的全身運動の学習における汎用的評価指標としての力学的エネルギーの有効性の検討」

湯本裕矢、水内郁夫（農工大）

1A2-D07 : 「様々な制御量目標を設定可能な学習制御器による筋骨格ヒューマノイドの動作実現法」

熊倉翔平、水内郁夫（農工大）

1A2-D08 : 「心的要素及び言葉の情報量を考慮した相互コミュニケーションロボットの構築に関する研究」

佐藤悠太、湯川恵子、木下正博、川上敬（北海道工大）

1A2-D09 : 「事例の学習による音楽的スキーマの獲得とそれを用いた自動作曲システム」

丹羽孔明、湯川恵子、木下正博、川上敬（北海道工大）

1A2-D10 : 「複数ロボットによる協調行動獲得に関する基礎研究」

松本泰明、竹沢恵、深井裕二、島貢、木下正博、湯川恵子、川上敬（北海道工大）

1A2-D11 : 「不整地における 4 足歩行動作の獲得」

白石陽介、渡辺美知子（北見工大）

1A2-E06 : 「多目的最適化を用いた適応行動の多様性とその応用について」

米陀佳祐、鈴木育男、山本雅人、古川正志（北大）

1A2-E07 : 「仮想流体環境におけるエネルギー効率を考慮した人工生物の行動獲得」

中村啓太、鈴木育男、山本雅人、古川正志（北大）

1A2-E08 : 「仮想物理環境におけるバッタモデルの歩行・跳躍動作」

梅村裕太、鈴木育男、山本雅人、古川正志（北大）

1A2-E09 : 「人工海藻モデルによる海藻培養環境に関する研究」

小川純、鈴木育男、山本雅人、古川正志（北大）

1A2-E10 : 「動的なインタラクションを考慮した人工生物の行動創発」

岩館健司、鈴木育男（北見工大）、山本雅人、古川正志（北大）

1A2-E11 : 「ジョブショップスケジューリング問題における多目的評価の最適化」

三串邦明、渡辺美知子（北見工大）

非接触センシング / Non-contact Sensing

1A2-D01 : 「散乱光を用いた極細センサプローブによる小径深穴の計測」
西堀研人（岐阜大）、前迫大器（菱栄 ENG.）、西堀賢司（大同大）

1A2-D02 : 「2次元 PSD を用いた球面超音波モータの3自由度位置検出」
田中廣邦、武居直行、藤澤一貴（首都大）、遠山茂樹（農工大）

1A2-D03 : 「電子白杖と色分けされた誘導ラインを用いた視覚障害者道案内装置」
深沢仁、曲谷一成（東海大）

1A2-D04 : 「SEMG を用いたロボットハンド把持力制御システムの開発」
瀬戸翼、曲谷一成（東海大）、永田健太郎（神奈川リハビリセンター）

1A2-D05 : 「頭皮上脳波を使用する BCI に用いる脳波解析手法」
肥田陽介、前川大吉、曲谷一成（東海大）

1A2-E01 : 「近赤外線利用可能な内視鏡を目指したヘッドスキニング機構による画像検出」
小森谷健二、竹村裕、溝口博、曾我公平、兵藤宏、岸本英博（東理大）、金子和弘（国立がんセンター）

1A2-E02 : 「高次局所自己相関特徴による病理画像中の異常細胞領域の検出」
高橋潤子、竹村裕、溝口博（東理大）、桑田健（国立がんセンター）

1A2-E03 : 「事象関連電位を利用した BCI システムの開発」
中田健士郎、曲谷一成（東海大）

1A2-E04 : 「頭皮上脳波を用いた BCI システムの開発」
黒岩稔、曲谷一成（東海大）

1A2-E05 : 「表面筋電位を用いた力の強弱の推定」
和田拓也（東海大）、永田健太郎（神奈川リハビリセンター）、曲谷一成（東海大）

建設・解体ロボット・メカトロニクス / Robotics and Mechatronics in Construction and Demolition

1A2-F01 : 「建機操作系における客観的作業疲労評価の検討」
山野辺洋祐、森田寿郎（慶大）

1A2-F02 : 「操作型作業機械の知能化に関する研究」
亀崎允啓、岩田浩康、菅野重樹（早大）

1A2-F03 : 「建設現場における高精度位置マーキングシステムの開発」

大本絵利、井上文宏、土井暁（大林組）

1A2-F04 : 「超高層集合住宅を対象とした垂直自走式外壁検査システムの開発」

土井暁、井上文宏（大林組）

1A2-F05 : 「建設用杭打ち機械ナビゲーションシステムの開発」

井上文宏、大本絵利、土井暁（大林組）、佐々木毅（芝浦工大）、川原悠、橋本秀紀（中央大）

1A2-G02 : 「狭隘部・設備点検ツールの開発」

上野隆雄、吉羽勇人、中川政一、安田雄一、大橋潤一（東急建設）

1A2-G03 : 「月面土のう擁壁建設ロボットの昇降装置設計」

井上大輔、柳原好孝（東急建設）、上野浩史、西田信一郎（JAXA）

1A2-G04 : 「ホイールローダによる大塊ハンドリング」

不二原拓也、大隅久（中央大）、皿田滋（産総研）

1A2-G05 : 「ステレオビジョンと MR 技術を用いた遠隔操作建機の操作性向上を目指したインターフェースの構築」

川本駿、坪内孝司（筑波大）、皿田滋（産総研）

[車輪型／クローラ型移動ロボット\(2\) / Wheeled Robot / Tracked Vehicle\(2\)](#)

1A2-F06 : “2D obstacle avoidance algorithm for mobile robots”

Tharindu Weerakoon, Kazuo Ishii(Kyushu I.T.)

1A2-F07 : 「屋外自律移動ロボットの開発」

尾花伸昭、竹重直紀、大平祥嗣、竹囲年延、鳥毛明（成蹊大）

1A2-F08 : 「「屋外組 2011」における狭路走行アプローチ」

田所裕貴、川本駿、谷垣絢太、木村剛実、坪内孝司（筑波大）

1A2-F09 : 「単眼カメラを用いた四輪型 UGV の任意物体追従」

岡田伸也、鈴木智（信州大）

1A2-F10 : 「準天頂衛星と可視衛星数地図を用いた自律移動システムの経路計画」

北村光教、安岡洋一、鈴木太郎、天野嘉春、橋詰匠（早大）

1A2-F11 : 「搭乗型移動支援ロボットの開発」

小野幸彦、大島章、山本健次郎、一野瀬亮子（日立）

1A2-G06 : 「全方向車両のための動力学モデル」

篠崎敏宏、和田正義（農工大）

1A2-G07 : 「電動車椅子における座面水平維持機構の開発」

和田正義、齊藤斐、村田芳孝（農工大）

1A2-G08 : 「担架構成連結ロボット DUCKS の自動連結の実現にむけて」

新宮嵩規、杉本靖博、清水克哉、大須賀公一（阪大）、板東幹雄（日立製作所）

1A2-G09 : 「カメラを搭載した車両型ロボットを用いた交差点での歩行者支援」

田尻智紀、大神麗、高田洋吾、川合忠雄（大阪市立大）

1A2-G10 : 「Theta*を用いた不整地移動ロボットの自律ナビゲーションシステム」

井上直人、永田祐也、黒田洋司（明治大）

1A2-G11 : “Step traversing two wheeled robot: design concept and control”

Huei Ee Yap, Shuji Hashimoto(Waseda Univ.)

1A2-H06 : 「3 輪型ビークルのモデル化と安定移動制御」

古市浩貴（名大）、黄劍（華中科技大）、松野隆幸（岡山大）、福田敏男（名大）

1A2-H07 : 「8 車輪型移動ロボットの受動式走行機構」

福田靖、向裕之、繁田孟伯、原山馨（玉川大）

1A2-H08 : 「倒立二輪ロボットのための台形リンク式能動脚の開発」

椛澤光隆、トンプソンサイモン、加賀美聡（産総研）、岡嶋雅史（関西電力）

1A2-H09 : 「左右独立型乗用モビリティの検討」

近澤有弥、竹囲年延、鳥毛明（成蹊大）

1A2-H10 : 「ホイールローダ型移動ロボットの開発準備」

市川健太郎、竹囲年延、鳥毛明（成蹊大）、皿田滋、坪内孝司（筑波大）

1A2-H11 : 「PM のハンドル形状が回避行動に及ぼす影響に関する基礎的検討」

中山貴之、廣井富（大阪工大）、榊田勇司、鄭聖熹（阪電通大）

1A2-I08 : 「グライド推進を行う移動体 Para-Glider の開発」

井下田吉男、太田祐介（千葉工大）

1A2-I09 : 「環境磁場を用いたトポロジカルマップによる長距離ナビゲーション手法」

赤井直紀、篠原正俊、島田遼、片寄浩平、SAM ANNRAHOK、尾崎功一（宇都宮大）

1A2-I10 : 「ラグの垂直貫入機構を有する軟弱地盤走行用車輪の開発」

秋山健、永谷圭司、吉田和哉（東北大）

1A2-I11 : 「軟弱砂利フィールドを対象とした車輪型軽量移動ロボットの斜面走行性能に関する研究」

高橋悠輔、須藤真琢、永谷圭司、吉田和哉（東北大）

ロボットハンドの機構と把持戦略(2) / Robot Hand Mechanism and Grasping Strategy(2)

1A2-H01 : 「虫様筋を模した機構を有するロボットフィンガの開発」

白藤翔平、池本周平、細田耕（阪大）

1A2-H02 : 「ロボットハンドによる Object Placement Planner」

原田研介（産総研）、辻徳生（九大）、永田和之、山野辺夏樹、音田弘、吉見隆、河井良浩（産総研）

1A2-H03 : 「非線形トルク関節機構を用いたロボットハンドの開発」

金大輔、齋藤直樹（秋田県立大）

1A2-H04 : 「一方向クラッチを用いた関節の高速／高トルク駆動」

大長勇太、武縄悟（神戸市立高専）

1A2-H05 : 「ハンド/アームロボットのための可操作度と関節負荷を考慮した最適姿勢に関する研究」

菅納隼人、園田祥、中本裕之、小林太、小島史男（神戸大）、前田正（前田精密製作所）、今村信昭（広島国際大）

1A2-I01 : 「冗長自由度を有した産業用ロボットの把持戦略」

辻内伸好、小泉孝之、前田翔（同志社大）、杉浦光将（スキューズ）

1A2-I02 : 「高速駆動時にバックドライブ可能な大把持力ロボットハンド」

高山俊男、千葉剛樹、小俣透（東工大）

1A2-I03 : 「高速ハンドアームと高速ビジョンを用いたけん玉の動的操り」

伊藤直樹、木崎昂裕、並木明夫（千葉大）

1A2-I04 : 「多指ハンドによる折り紙タスクの動作生成」

原木俊彦、並木明夫（千葉大）

1A2-I05 : 「ロボットハンドの指先力ベクトルの経路制御」

安藤啓太、近藤謙次、蓮井慧、西川昌宏、江上正（神奈川大）

1A2-J01 : 「工作機械用多機能ロボットハンドに関する研究」

木村聡志、増本憲泰（日工大）

1A2-J02 : 「力覚と滑り覚の統合に基づく接触力の大きさ方向制御による手より大きな球体の最小力把持」
山辺安旦、水内郁夫（農工大）

1A2-J03 : 「ロボットハンドによるレオロジー物体のピックアンドブレース」
谷口祐介、平井慎一（立命館大）

1A2-J04 : 「ロボットフィンガによる実在物体把持に関する内力外力インピーダンス及びアドミッタンス制御手法の適用」
佐野嘉則、堀良太、堀貴之、藪田哲郎（横国大）

【宇宙工学部門】宇宙工学とロボティクス・メカトロニクス(1) / [Joint Session] :Space Engineering and Robotics and Mechatronics(1)

1A2-J06 : 「手首コンプライアンスを有する宇宙ロボットにおける接触特性の実験解析」
鶴山尚大、藤井祐輔、永岡健司、吉田和哉（東北大）

1A2-J07 : 「宇宙大型マニピュレータによる宇宙ステーション補給機「こうのとりのこ」捕獲時の運動解析」
中西洋喜、小田光茂（JAXA）、鈴木悟史（エイ・イー・エス）

1A2-J08 : 「斜交関節機構を利用したポインティング装置の開発」
北林正樹、中島厚（信州大）、岡本修（慶大）

1A2-J09 : 「小惑星探査ロボットのアームを用いた軟着地手法の提案」
藤井祐輔、鶴山尚大、永岡健司、吉田和哉（東北大）

1A2-J10 : 「作業空間の定式化による JEMRMS/SFA の振動抑制」
原直行、佐藤大祐、金宮好和（都市大）

1A2-K06 : 「月・惑星探査用弾性車輪のバネ要素が走行に及ぼす影響」
渡辺諒、中根悠仁、松村嘉之、飯塚浩二郎（信州大）

1A2-K07 : 「小型モバイルローバ用車輪の重量特性に着目した走行実験」
浜秀典、飯塚浩二郎、笹木竜也、久保田武志（信州大）、中谷一郎（愛知工科大）

1A2-K08 : 「駆動型サスペンションを有する車輪型惑星探査ローバの不整地走破性能に関する考察」
内木孝将（東大）、久保田孝、石上玄也（ISAS/JAXA）

1A2-K09 : 「惑星探査用インテリジェントマニピュレータシステムの開発」
清水拓、安敷日奇朗（東大）、久保田孝（JAXA/ISAS）

1A2-K10 : 「月面ロボット用キャスティング作業システムに関する研究」

有隅仁、松本治（産総研）

1A2-L06 : 「斜面における車輪型移動ロボットの走行性能に土壌環境が及ぼす影響の評価」

須藤真琢、永谷圭司、吉田和哉（東北大）

1A2-L07 : 「月面探査における蠕動運動型掘削ロボットの開発」

北本博之、大森隼人、長井弘明、中村太郎、大隅久（中央大）、久保田孝（JAXA）

1A2-L08 : 「環境駆動型小惑星用ローバーの提案」

妻木勇一、赤池貴裕、峯田貴、多田隈理一郎（山形大）

1A2-L09 : 「次期小惑星探査ロボットのための絨毛推進機構の移動特性」

永岡健司、高野陸、出茂嵩之、吉田和哉（東北大）

1A2-L10 : 「永久磁石を用いた低重力下における小型ホッピング機構の提案」

栗栖正充（電機大）

1A2-L11 : 「次世代小天体探査ローバにおける移動メカニズム」

吉光徹雄、久保田孝（ISAS/JAXA）、阿部新助（台湾中央大）、黒田洋司（明治大）、足立忠司（セシアテクノ）

宇宙エレベーター / [Special OS] Space Elevator

1A2-K02 : 「宇宙エレベーターの基礎研究」

入江寿弘、宮良暁、堀江政雄（日大）

1A2-K03 : 「宇宙エレベータのためのプロトタイプ PWS 型クライマーの研究」

羽多野正俊（日大）

1A2-K04 : 「宇宙エレベータ技術競技会への参加と研究室の取り組み」

小川要一、吉田知弘、藤田聡、小見俊夫（電機大）、皆川佳祐（埼玉工大）

1A2-K05 : 「宇宙エレベーター昇降実験機と屋内実験装置の開発」

伊藤泰隆、津国哲郎、池内亮、江上正（神奈川大）

1A2-L01 : 「成層圏エレベータの成立性についての検討」

山極芳樹、加藤瞬、三輪徹、松井信（静岡大）

1A2-L02 : 「SATT 「うなぎのぼり」」

徳増大介、山極芳樹（静岡大）

1A2-L03 : 「宇宙エレベータクライマーのケーブル保守システムへの応用」

原愛美子、竹澤雄理、青木義男、中臺康平（日大）

1A2-L04 : 「宇宙エレベータースクールの実践と効果」

大野修一（一般社団法人 宇宙エレベーター協会）、青木義男（一般社団法人 宇宙エレベーター協会/日大）、夏目秀行、花田隆貴（一般社団法人 宇宙エレベーター協会）

1A2-L05 : 「宇宙エレベーター技術競技会の進展」

大野修一、松野千加士、高橋克也、栗原務、DevinJacobson（一般社団法人 宇宙エレベーター協会）

ヒューマノイド(2) / Humanoid(2)

1A2-M01 : 「複数ヒューマノイドの感覚統合に基づく状態空間の構成による協調段差登り動作の学習」

辻純平、小林一也、吉海智晃、稲葉雅幸（東大）

1A2-M02 : 「筋骨格ヒューマノイドの筋長-手先位置マップの逐次修正に基づく身体制御」

茂木陽太郎、白井拓磨、伊沢多聞、黒飛朋子、浦田順一、中西雄飛、岡田慧、稲葉雅幸（東大）

1A2-M03 : 「ヒューマノイドロボットのための CMG トルク発生装置の開発」

中岡卓也、伊藤佳人、浦田順一、中西雄飛、岡田慧、稲葉雅幸（東大）、山崎信行（慶大）

1A2-M04 : “Estimation of Suitable Action and Tool To Realize Given Effects Using Bayesian Tool Affordances”

Raghvendra Jain, Tetsunari Inamura(SOKENDAI)

1A2-M05 : 「ヒューマノイドロボットの擬似的多足歩行における静的安定性に関する研究」

佐々木智也、竹澤聡（北海道工大）

1A2-N01 : 「ヒューマノイドロボットによる移動マニピュレーション」

小川修平、近野敦、安孫子聡子、辻田哲平、内山勝（東北大）

1A2-N02 : 「オンライン踏み出し動作によるヒューマノイドロボットの転倒回避」

星野佑太、小水内俊介、富田将茂、安孫子聡子、辻田哲平、近野敦、内山勝（東北大）

1A2-N03 : 「環境の複雑さに応じた身体表現の自動適合による人型ロボットの効率的運動計画」

清水康志、杉原知道（阪大）

1A2-N04 : 「ヒューマノイドロボット NAO に対する力学同定を用いた IDCS 制御」

松方稜、ベンチャージェンチャン、田川泰敬（農工大）

1A2-N05 : 「ヒトのアーチ構造を模した二足歩行ロボットのための歩行動作解析」

小川祐介、ベンチャージェンチャン（農工大）

1A2-O01 : 「ヒューマノイドサッカー用マルチモータ駆動式ロボット脚の開発」

大西謙吾、中本昌宏（電機大）

1A2-O02 : 「予見制御によるオンライン歩行パターン生成アルゴリズム」

吉田哲哉、山田孝平、増田寛之、林憲玉（神奈川大）

1A2-O03 : 「空気圧人工筋駆動の筋骨格ロボットアームにおける投球動作」

管納史也、池本周平、細田耕（阪大）

1A2-O04 : 「人型ロボットのインタラクティブ動作設計における運動拘束条件の自動整合」

松本恭典、杉原知道（阪大）

[リハビリテーションロボティクス・メカトロニクス\(2\) / Rehabilitation Robotics and Mechatronics\(2\)](#)

1A2-M06 : 「体性感覚バイオフィードバックに基づくリハビリ支援システム」

岩田浩康、飯田翔太郎、飯村直之、菅原志門、菅野重樹（早大）

1A2-M07 : 「触覚バイオフィードバックに基づく歩行リハビリ支援システム」

岩田浩康、飯村直之、飯田翔太郎、佐藤慶彦、菅野重樹（早大）

1A2-M08 : 「階段交互昇段を可能とするリンク機構式義足膝継手の開発」

原田龍一、井上恒、和田隆広、立和名慎一（香川大）

1A2-M09 : 「片麻痺指リハビリ装置における効果的な伸張反射を促す方法とその評価」

余永、前田克也、川平和美、林良太（鹿児島大）

1A2-M10 : 「片麻痺前腕機能回復訓練装置の研究」

余永、仲西洋介、川平和美、永井雅人、林良太（鹿児島大）

1A2-M11 : 「表情表出を支援するロボットマスク用いた顔面リハビリテーションへの応用」

ジャヤティラカドゥシャンタ、伊勢崎隆司、寺元洋平、江口清、鈴木健嗣（筑波大）

1A2-N08 : 「腱駆動式筋力維持増進装置の開発」

尾野太紀、兵頭和人（神奈川工大）

1A2-N09 : 「上肢リハビリ支援ロボットによる関節可動域のデータベース化」

辻俊明（埼玉大/JST さきがけ）、横尾知典（埼玉大）

1A2-N10 : 「空気圧シリンダを用いた肘置き型上肢リハビリテーションシステムの開発」

北川真一貴、沖恭平、中西祐貴、嵯峨宣彦（関西学院大）、中本裕之（神戸大）、永瀬純也（龍谷大）

1A2-N11 : 「意識障害者のための立位ステッピング装置の開発」

平野嘉大（芝浦工大）、柴田芳幸、木下崇史（国リハ研）、山本紳一郎、米田隆志（芝浦工大）、内川研（済生会横浜市東部病院）

看護とメカトロニクス / Nursing and Mechatronics

1A2-O06 : 「看護者のためのボディメカニクス学習支援システムの試作」

安田寿彦、春日照之、伊丹君和、米田照美、大久保恵子、松宮愛（滋賀県立大）

1A2-O07 : 「拘縮予防装置の開発」

月野和聡（芝浦工大）、木下崇史（国リハ研）、小山浩幸、山本紳一郎、米田隆志（芝浦工大）

1A2-O08 : 「糖尿病患者における胼胝保有要因解明のための足底圧力・剪断力同時測定システム」

濱谷雅子、森武俊、野口博史、大江真琴、雨宮歩、竹原君江（東大）、大橋優美子（東大病院）、植木浩二郎、門脇孝、真田弘美（東大）

1A2-O09 : 「意識障害のある寝たきり高齢者の睡眠」

松本勝、根本鉄、須釜淳子（金沢大）、栗田俊治（イーストメディック）

1A2-O10 : 「光トポグラフィを用いた歩行訓練に対する意欲の定量化」

中島康貴、脇村玲衣、渡辺広樹、関雅俊、渡邊峰生、小林洋、藤江正克（早大）

1A2-O11 : 「ドップラーセンサと脈波センサによる拡張期血圧推定方法」

多田泰徳、小柳健一、大島徹（富山県立大）

1A2-P06 : 「移乗支援ロボットシステムの開発」

久米洋平、下田智大、太田章博、塚田将平、河上日出生（パナソニック）、中村美緒、硯川潤、井上剛伸（国リハ研）

1A2-P07 : 「全方向移動機構を有するトイレシステムの開発」

水野文雄、藤田豊己（東北工大）、山口隆美（東北大）

1A2-P08 : 「遠隔服薬確認を可能にするウェブユーザーインターフェースの開発」

鈴木拓央、中内靖（筑波大）

1A2-P09 : 「オプティカルフロー情報を用いた独居高齢者の異常行動判別システム」

福光龍之介、関弘和（千葉工大）

1A2-P10 : 「全方位画像特徴量の確率推論による高齢者の異常行動パターン検出」

関弘和、菊地修平（千葉工大）

1A2-P11 : 「見守りロボットの会話コンテンツ開発」

野本優希、和田一義、大保武慶、久保田直行（首都大）

受動歩行ロボット(2) / Passive Walking Robot(2)

1A2-P01 : 「脚伸縮型受動歩行規範 2 足ロボットの段差歩行」

渡邊靖之、米田完（千葉工大）

1A2-P02 : 「準受動的動歩行ロボット Duke の実機実験および理論的解析」

木林傑、杉本靖博、石川将人、大須賀公一（阪大）、山海嘉之（筑波大）

1A2-P03 : 「受動的動歩行の適応機能の実験的検証」

入部正継、廣瀬晴之、浦大介（阪電通大）、衣笠哲也（岡山理科大）、大須賀公一（阪大）

1A2-P04 : 「受動走行を志向した走行運動の解析と制御」

小島瑞貴、馬場文哉、佐野明人（名工大）

1A2-P05 : 「受動歩行を用いた歩行機コンテストによる教育」

兵頭和幸（豊田工大）、寄義昭（広島なぎさ中学校・高等学校）、成清辰生、川西通裕（豊田工大）

1A2-Q01 : 「股関節バネ機構による望ましい脚運動に基づく 2 足受動歩行」

俵慎太郎、渡辺啓仁（名工大）、池俣吉人（帝京大）、佐野明人（名工大）

1A2-Q02 : 「脚運動に対する上体バネ機構の効果」

加藤良樹（名工大）、池俣吉人（帝京大）、佐野明人（名工大）

1A2-Q03 : 「抑制足形状を用いた膝付 2 脚受動歩行機による歩行の実現」

菅原学、力石直也、三上貞芳（未来大）、兵頭和幸（福岡工大）

1A2-Q04 : 「揺動励振による三次元二脚準受動的動歩行の発現と運動解析」

中西大輔、杉本靖博、石川将人、大須賀公一（阪大）、山海嘉之（筑波大）

1A2-Q05 : 「足首に機械的インピーダンスを有する平面足受動歩行に基づいた平面足 2 足ロボットのリミットサイクル走行」

花澤雄太、山北昌毅（東工大）

バイオミメティクス・バイオメカトロニクス(2) / Bio-Mimetics and Bio-Mechatronics(2)

1A2-Q06 : 「羽ばたきロボットの揚力と翅脈構造の関係の評価」

富永峻平、澤根慧、出沢義人、桑原猛（早大）、山本英明（農工大）、金川清、渡邊孝信（早大）

1A2-Q07 : 「生体の働きを模擬した多機能一体型循環器系システムの開発」

長濱峻介、西佑起（早大）、金天海（HRI-JP）、菅野重樹（早大）

1A2-Q08 : 「少数のアクチュエータで水陸両用が可能な小型イモリロボットの開発」

福崎昇、大道崇文、落合利紀、中村毅志、高田洋吾（大阪市立大）

1A2-Q09 : 「ノンホロノミックシングルロータ小型飛行ロボット」

今井勇佑、望山洋（筑波大）

1A2-Q10 : 「推進するらせん型の形状最適化に関するストークス流れの数値解析」

三宅正芳、笠原浩平、中井唱、後藤知伸（鳥取大）

1A2-Q11 : 「2 方向の明視野顕微鏡像を用いた細菌の 3 次元位置及び姿勢の自動推定」

三上和博、中井唱、後藤知伸（鳥取大）

1A2-R06 : 「2 方向流バイオリアクターによる iPS 細胞由来血小板の産生システムの構築」

中川洋輔、テルセロカルロス、大恵克俊、池田誠一、福田敏男、新井史人（名大）、中村壮、江藤浩之（京大）

1A2-R07 : “Development of an underwater humanoid for the research of unsteady fluid forces acting on swimmer”

Changhyun Chung, Motomu Nakashima(TITECH)

1A2-R08 : 「二関節駆動型ロボットアームの振り上げ動作時における ER 流体クラッチの特性検証」

大西謙吾、和田悠生、野口祐智（電機大）

1A2-R09 : 「振動翼推進型魚ロボットの開発」

工藤寒山、伊東明俊（電機大）

1A2-R10 : 「跳躍・走行・舞踏ロボット用バイオミメティックアクチュエータの開発」

浜崎敬介、伊東明俊（電機大）

1A2-R11 : 「オオミジンコの行動制御とその機械的利用」

平井智大、川又将弘、伊東明俊（電機大）

空間知(2) / Integrating Ambient Intelligence(2)

1A2-R01 : 「日常空間サービスプラットフォームとしての空間知ミドルウェア」

前田佳男、石黒佑樹（芝浦工大）、坂本武志（芝浦工大/グローバルアシスト）、水川真、吉見卓、安藤吉伸（芝浦工大）

1A2-R02 : 「RFID タグ読み取りアンテナを用いた仕上げロボットのための加工対象位置・姿勢取得システムの研究」

金澤鷹堯、河浪将大、下山翔平、藤井孟、川島拓麻、平山元樹、吉見卓、水川真、安藤吉伸（芝浦工大）、藤井正和、村上弘紀（IHI）

1A2-R03 : 「地図情報を用いたマルチロボットの進化戦略による自己位置推定」

鈴木慎太郎、戸田雄一郎、久保田直行（首都大）

1A2-R04 : 「情報構造化空間におけるライフログ知的管理システム」

小松里佳子、大保武慶、久保田直行（首都大）

1A2-R05 : 「IMES を用いた移動ロボットのためのリアルタイム・キネマティック・ドップラー測位」

坂本義弘（早大）、海老沼拓史（東大）、藤井健二郎（日立産機システム）、菅野重樹（早大）

1A2-S02 : 「階層的な不変項知覚モデルに基づく物体追跡」

関山浩介、梅田崇之、福田敏男（名大）

1A2-S03 : “Tracking of Human Activities in Smart Home Based on Bayesian Networks”

Younes El Hamdi, Antonio Sgorbissa, Karima Maach, Nak Young Chong(JAIST)

1A2-S04 : 「フェージング耐性を考慮した位相差による電波到来方向探知システムの開発」

小野裕明、多田羅一昂、李根浩、丁洛榮（北陸先端大）

1A2-S05 : 「食中毒予防のための温度分布測定ツールの提案」

大高頌平、小林敬介、長谷川孔明、斎藤孝平、奥山弘祐、中内靖（筑波大）

人間機械協調(2) / Cooperation between Human and Machine(2)

1A2-S06 : 「マスタースレーブ制御を用いた揺動攪拌支援システムの開発」

佐藤洋一、金澤賢一（三重大）、坂本良太（三重大病院）、矢野賢一（三重大）

1A2-S07 : 「操縦型機械の運動と操作入力との写像関係を考慮した操縦性の考察」

福藺祐輔、林良太、余永（鹿児島大）

1A2-S08 : 「モデル予測制御を用いた動作予測に基づくパワーアシストシステムの開発」

杉田広地、森貴彦（岐阜高専）

1A2-S09 : 「表面筋電位センサとトルクセンサを併用したモデル予測制御の位置決め動作予測に基づくパワーアシストの実現」

田中優弥、森貴彦（岐阜高専）

1A2-S10 : 「行動と状況変化の履歴に基づく人の操作推定」

石田弦也、田窪朋仁、上野敦志（大阪市立大）

1A2-S11 : 「複数モジュールによる人の入力特性の獲得」

稲野拓実、田窪朋仁、上野敦志（大阪市立大）

1A2-T08 : 「商業空間における人の列の動的制御」

山本江、大神康寛、岡田昌史（東工大）

1A2-T09 : 「仮想空間場の写像を利用したイベント空間における動線のモデル化と混雑評価」

茂木祐一、岡田昌史（東工大）

1A2-T10 : 「創発的バイオフィードバック体操による運動継続支援手法の構築」

後濱龍太（都産技研）、菅野重樹、岩田浩康（早大）

1A2-T11 : 「ヒトに気づかれない機械操作アシスト」

五十嵐洋（電機大）

1A2-U06 : 「準最適出力フィードバック制御によるパワーアシスト台車の柔軟構造物搬送実験」

吉浦隆仁、原進、山田陽滋（名大）、森田良文（名工大）

1A2-U07 : 「運転行動予測型支援制御系における支援量最適化計算の連続変形法を用いた高速化」

郭曉琳（名大）、奥田裕之（名大/JST CREST）、田崎勇一、鈴木達也（名大）

1A2-U08 : 「連続時系列情報の時空間的パターンを考慮した状況に基づく行動のモデル化手法の検討」

道木加絵、大塚統也（愛工大）、橋本幸二郎、道木慎二（名大）

1A2-U09 : “Human Hand Gesture Monitoring for Robot in Human and Robot Coordinated Hybrid Cell Assembly”

Fei Chen, Kosuke Sekiyama, Toshio Fukuda(Nagoya Univ.)

1A2-U10 : 「RT による起立支援に関する研究」

清水俊雅、番匠雄介、菅岩泰亮、岩田浩康、菅野重樹（早大）

1A2-V06 : 「表面筋電位センサとトルクセンサを併用した零位相差デジタルフィルタ切替法の提案とパワーアシストシステムへの応用」

高木智之、森貴彦（岐阜高専）

1A2-V07 : 「拘束空間におけるインピーダンス制御の安定化を実現するデバイスの開発及び評価」

木下敦之、積際徹、横川隆一（同志社大）

1A2-V08 : 「拘束空間におけるインピーダンス制御の安定化を実現するデバイスの設計・開発」

入野功輔、積際徹、横川隆一（同志社大）

1A2-V09 : 「生産現場における人間協調・共存型作業支援パートナーロボット -PaDY-」

田中泰史、衣川潤（東北大）、菅原雄介（国士舘大）、小菅一弘（東北大）

1A2-V10 : 「開閉履歴および収容物画像の取得により物品探索を支援する知能化ストッカ」

福井類、砂川拓哉、上阪周平、渡邊匡彦、佐藤知正、下坂正倫（東大）

1A2-V11 : 「遠隔操作システムにおいて力のスケーリングが操作性に与える影響の考察」

吉田浩之、只野耕太郎、川嶋健嗣（東工大）

作業移動ロボット / Mobile Manipulation Robot

1A2-T01 : 「山林管理ロボットのための周囲環境認識と移動制御」

伊藤友孝、松本和也、伴野裕、井上亮平、竹川祐平（静岡大）

1A2-T02 : 「汚れ検出センサによる窓ガラス清掃ロボットの清掃品質保証」

山本元司、香月良夫、池田毅（九大）

1A2-T03 : 「SD カードを用いてタスク切替を行う小型作業移動ロボットの開発」

小溝卓哉、前山祥一、渡辺桂吾（岡山大）

1A2-T04 : 「複数台のリフトアップロボットによる大型物体の協調搬送」

抜井祐樹、前山祥一、渡辺桂吾（岡山大）

1A2-T05 : 「移動冗長マニピュレータの拘束条件付手先軌道追従制御」

鷺野悠人、見浪護、片岡秀美、矢納陽（岡山大）

ナノ・マイクロ作業システム / Nano/Micro Manipulation System

1A2-U01 : 「指サック型 2 本指マイクロハンド用操作インタフェースの開発」

向井裕紀子、大原賢一、前泰志、新井健生（阪大）

1A2-U02 : 「GPC-機械走査ハイブリッドマルチビーム光ピンセットシステムの試作」

田中芳夫 (産総研四国センター)、筒井翔悟 (香川大)、石川満 (産総研)、北島博之 (香川大)

1A2-U03 : 「高速原子間力顕微鏡を用いたナノマニピュレータによる微細加工システムの開発」

石崎逸八、大橋裕矢 (静岡大)、牛木辰男 (新潟大)、岩田太 (静岡大)

1A2-U04 : 「原子間力顕微鏡を用いた単一細胞の液中回収システムの開発」

安達誠、水口裕也、岩田太 (静岡大)

1A2-U05 : 「ニードル式微少液滴塗布機構における塗布ギャップの制御による精密液滴塗布」

平田慎之介、廣瀬一樹、入江優花、青山尚之 (電通大)

1A2-V01 : 「吸引機構を有するマイクロロボットによるオンチップ細胞ローディング」

市川明彦、新井史人 (名大)

1A2-V02 : 「蛍光差分情報による光退色補償を用いた超長時間非接触蛍光計測」

丸山央峰、苅谷涼、中村祥平、益田泰輔、松田佑 (名大)、本田文江 (法政大)、新井史人 (名大)

1A2-V03 : 「細胞温度計測のための単一蛍光マイクロセンサの細胞内導入」

丸山央峰、中村祥平、益田泰輔 (名大)、本田文江 (法政大)、新井史人 (名大)

1A2-V04 : 「ハイブリッド顕微鏡内ナノマニピュレーションシステムによる線虫への蛍光ナノビーズ・インジェクション」

平野貴大、中島正博、小嶋勝、福田敏男 (名大)

1A2-V05 : 「マイクロ・ナノバブルによる細胞の局所アブレーション」

栗木宏樹、佐久間臣耶 (名大)、山西陽子 (名大/JST さきがけ)、新井史人 (名大/ソウル大)

Session:1P1 May 28 14:00-15:30

触覚と力覚(3) / Tactile and Force Sensing(3)

1P1-A01 : 「温水と冷水を用いた高速温度提示システムの構築」

坂口正道、尾畑宏幸、清水俊介（名工大）

1P1-A02 : 「運筆動作を介した触覚コンテンツ生成および共有のための枠組み」

星貴之（名工大）、中妻啓、篠田裕之（東大）

1P1-A03 : 「双方向性を組み込んだ触覚センシング」

田中由浩、坂口正道（名工大）、藤原道隆（名大）、佐野明人、藤本英雄（名工大）

1P1-A04 : 「触覚刺激提示部位への温度感覚転写現象の解明」

渡辺亮、大原淳、國安祐生、佐藤未知、福嶋政期、梶本裕之（電通大）

1P1-A05 : 「高速すべり覚情報処理システムの開発」

蔡孝棟、勅使河原誠一、鈴木陽介、明愛国、下条誠（電通大）

1P1-B01 : 「触覚刺激用薄型アクチュエータの特性評価」

大寺昭三、澤田拓也（村田製作所）

1P1-B02 : 「バイラテラル制御によるマスタ・スレーブの操作力に関する研究」

吉村拓司、櫛弘明（奈良高専）

1P1-B03 : 「視覚および触覚情報を単一カメラで取得する複合センシングデバイス」

川瀬陽俊、下ノ村和弘（立命館大）

1P1-B04 : 「実素材の触感を加工する振動触覚テクスチャ・ディスプレイ」

浅野修平、岡本正吾、松浦洋一郎、永野光、山田陽滋（名大）

1P1-B05 : 「なぜ人は触れてみたいと思うのか」

永野光、岡本正吾、山田陽滋（名大）

1P1-C01 : 「温・冷空間分割刺激における温度感覚提示モデル」

佐藤克成（日本学術振興会/慶大）、前野隆司（慶大）

1P1-C02 : 「確率共鳴現象を利用した指先知覚感度の向上」

末田大和、栗田雄一、服部稔、徳永真和、恵木浩之（広島大）、竹村裕（東理大）、上田淳（ジョージア工科大）、辻敏夫（広島大）

インテリジェント・ロボティクス・スペース / Intelligent Robotics Space

1P1-A06 : “Pointing-Based User Interface in 3D Space”

Nur Safwati Mohd Nor, Makoto Mizukawa(Shibaura I.T.)

1P1-A07 : 「屋内火災における煙のリスクを考慮した避難誘導方法の開発」

加藤利哉、田村雄介、山下淳、浅間一（東大）

1P1-A08 : 「知能化空間における拡張現実感システムのためのカメラの位置・姿勢推定」

笹淵弘輝、森岡一幸（明治大）

1P1-A09 : 「動的環境を想定した移動ロボットの経路計画における人頻度地図の有用性」

本仲君子、前山祥一、渡辺桂吾（岡山大）

1P1-A10 : 「超音波センサアレイを用いたナビゲーションシステム」

田畑克彦（岐阜県情報技術研究所/農工大院 BASE）、岩井俊昭（農工大院 BASE）、西田佳史（産総研）、久富茂樹、遠藤善道（岐阜県情報技術研究所）

1P1-B06 : 「集団生活空間のモニタリングにおけるトピックモデルを用いた服装認識」

櫻井隆平、李周浩（立命館大）

1P1-B07 : “Research on R+iSpace and MoMo for Reconfigurable Intelligent Space”

Jongseung Park, Joo-Ho Lee(Ritsumeikan Univ.)

1P1-B08 : 「空間内の生活データ自動記録とその可視化」

吉村晃、斎藤和史、櫻井隆平、李周浩（立命館大）

極限作業ロボット / Robotics for Hazardous Fields

1P1-C08 : 「三次元環境情報を基にした狭小空間での遠隔マニピュレーション支援システムの構築」

桐林星河、永谷圭司、岡田佳都、吉田和哉（東北大）

1P1-C09 : 「移動作業ロボット HELIOS X の作業視覚システムの開発」

野田幸矢、上田紘司、広瀬茂男（東工大）

1P1-C10 : “Metal Detector Signal Characterization for Landmine Discrimination”

Alex M. Kaneko, E. Fumihiko Fukushima(TITECH)

1P1-C11 : 「油圧駆動型 6 脚ロボット脚部と腕部・グリップパー部のマスタ・スレーブ制御」

羽田明博、野波健蔵（千葉大）

【交通・物流部門】カー・ロボティクス / [Joint Session] :Car Robotics

1P1-D01 : 「2台の一輪把持型ロボットによる車両の操り」

米澤直晃、小菅一弘、平田泰久（東北大）、菅原雄介（国土館大）、神林隆、鈴木公基、村上和則、中村健一（IUK）

1P1-D02 : 「複数移動ロボットを用いた車両搬送システム iCART II」

柏崎耕志、小菅一弘（東北大）、菅原雄介（国土館大）、平田泰久（東北大）、神林隆、鈴木公基、村上和則、中村健一（IUK）

1P1-D03 : 「危険予測運転支援のための歩行者衝突リスク予測手法に関する研究」

橋本翔、ラクシンチャランサクボンサトーン（農工大）

1P1-D04 : 「危険場面模擬ドライビングシミュレータによる危険予測運転支援システムの有効性評価」

江澤和浩、ラクシンチャランサクボンサトーン（農工大）

1P1-D05 : 「LIDARを用いた市街地道路の車線逸脱防止システムに関する研究」

佐藤勝久、ラクシンチャランサクボンサトーン（農工大）

1P1-D06 : 「緊急回避支援機能を組み入れた上肢運動インピーダンス特性に基づくステアリング制御系」

田中良幸、中原裕貴、栗田雄一、辻敏夫（広島大）、山田直樹、西川一男、農沢隆秀（マツダ）

1P1-D07 : 「車車間通信を利用した曲路における自動操舵制御手法」

土井政寛、和田隆広、土居俊一（香川大）、津留直彦、伊佐治和美（デンソー）、森川翔（デンソーテクノ）

1P1-D08 : 「自動駐車用経路計画における局所解回避のためのサブゴール生成」

三上晃久、大川一也、加藤秀雄、樋口静一（千葉大）

1P1-E01 : 「車載カメラ画像に対する複数の分類ルールを用いた路面状態推定に関する研究」

宮本翔太、榎田修一（九工大）

1P1-E02 : 「新型インホイールモータシステムの動作解析と制御」

寺田祐基、打田正樹、民秋実（鈴鹿高専）、森田良文（名工大）

1P1-E03 : 「確率的推論を用いたドライバの視線移動による潜在的リスク認知の評価」

山口拓真（名大）、黒川景亮（デンソー）、奥田裕之、稲垣伸吉、鈴木達也（名大）、早川聡一郎（三重大）

1P1-E04 : 「走行安全性制約に基づく可変分解能グラフ地図生成」

項警宇、田崎勇一、鈴木達也（名大）

1P1-E05 : 「高速道路追い越し運転時のドライバの視行動の個人性の分析」

森真貴、宮島千代美、北岡教英、武田一哉（名大）

車輪型／クローラ型移動ロボット(3) / Wheeled Robot / Tracked Vehicle(3)

1P1-E06 : “Study for Decision Method of Optimal Parameter to Collision Avoidance Problem in the Mobile Robot”

Satoshi Takezawa(Hokkaido I.T.), Tatsuya Shirakawa, Takahisa Yamase(Prime Engineering)

1P1-E07 : 「自律移動ロボットによる放射線測定システムの検討」

小棚木隆史、市川健太郎、竹岡年延、鳥毛明（成蹊大）

1P1-E08 : 「弾性球形車輪を用いた不整地移動体の開発」

青木岳史、嶋岡瑞己（千葉工大）

1P1-E09 : 「球体駆動系を有するアクティブキャスト型全方向移動車輪の開発」

井上雄介、平間貴大、和田正義（農工大）

1P1-E10 : 「屋内移動車ロボットのファジィ理論に基づいた衝突回避ナビゲーション」

山下智志、李在勳、岡本伸吾（愛媛大）

1P1-E11 : 「段差乗越え時の接触点における滑りを考慮した車輪モデル」

池田毅、越川卓、山本元司（九大）

1P1-F06 : 「センサドリフトの影響を受けない倒立振り子型輸送ロボットの開発」

堀航、滝本隆（北九州高専）

1P1-F07 : 「脚漕ぎ式車輪倒立型パーソナルモビリティ試作2号機の開発」

榊田勇司（阪電通大）、松本治（産総研）、廣井富（大阪工大）、高橋隆行（福島大）、積山彰（アールテクス）、鄭聖熹（阪電通大）

1P1-F08 : 「自己復元機構を有する倒立振り子型移動ロボットの傾斜角と外力の同時推定」

小林義光、小島昇（岐阜高専）、奥川雅之（愛工大）

1P1-F09 : 「トロコイド曲線に沿った回転移動機構による段差乗り越え」

前田太郎、安藤英由樹（阪大/JST CREST）

1P1-F10 : 「階段を走行できる遊星車輪機構を用いた倒立振り子型ロボットの開発」

高木健、仲川雄大朗、石井抱（広島大）

1P1-F11 : 「段差上りロボットのための可変柔軟車輪の開発」

大木知彦、森田寿郎（慶大）

1P1-G06 : 「繊維状物を用いた探査・活動車両用車輪」

小川敦久、今井公康（クラレ）、飯塚浩二郎、浜秀典（信州大）

1P1-G07 : 「テラメカニクスを考慮した月惑星探査ローバ用ラグ付車輪の実験的走行性検証」
中根悠仁、飯塚浩二郎（信州大）、久保田孝（JAXA）、渡辺諒、松村嘉之（信州大）

1P1-G08 : 「柔軟房状クローラによる住居用移動・階段登坂機構」
笹木亮、小田祥太郎、山口康多（富山大）

1P1-G09 : 「高い不整地踏破性を有するクランク車輪型移動ロボットの開発」
中野寿身、広瀬茂男（東工大）

1P1-G10 : 「双腕を有するクローラ型不整地移動ロボットの障害物除去」
羽澤寛志、高橋俊太、藤田豊己（東北工大）

1P1-G11 : 「クローラ接地角変化による不整地移動ロボットの斜面横断走行性能の向上」
野寄敬博、永谷圭司、吉田和哉（東北大）、小柳栄次（千葉工大）

作業をするロボット / Robots for Works

1P1-F01 : 「模擬実験用配電作業ロボットシステムにおける“碍子の挿入/引き抜き”作業のためのアームの制御方法」
山本裕介、前川直毅、飛田稔、楊嫻静、青山和樹、片岡敬博、赫英新、辰野恭市（名城大）

1P1-F02 : 「模擬実験用配電作業ロボットによるボルトの挿入」
山本裕介、前川直毅、飛田稔、楊嫻静、青山和樹、片岡敬博、赫英新、辰野恭市（名城大）

1P1-F03 : 「可変剛性省エネルギー制御法のピック&プレイス作業への適用」
呉屋秀将、松阪憲人（立命館大）、植村充典（阪大）、西岡靖貴、川村貞夫（立命館大）

1P1-F04 : 「研磨力調整機能を有するロボットを用いた平面金型研磨」
渋谷恒司、一色俊佑（龍谷大）、松野行秀、丸山信哉（松野金型）、山田忠義（ヤマダ技研）、河内弘茂（河内技術士事務所）

1P1-F05 : 「産業用ロボットを利用した加工穴表面検査の自動化」
内堀晋弥、辻本敦幸、湯川正洋、江崎泰史（シグマ）、今村信昭（広島国際大）

1P1-G03 : 「薄板状柔軟物体の輪郭操作」
加納一範、大澤文明（大同大）

1P1-G04 : 「安全な間伐作業を実現する遠隔操作型伐倒マニピュレータシステムの開発」
福岡隆信、松尾雄希、白井裕子（早大）、山本欣右（E-Vision Engineering）、吉良達（フォレストテック）、渡井純（静岡県農林技術研究所）、毛綱昌弘（森林総合研究所）、菅野重樹（早大）

1P1-G05 : 「ロボット軌道のパラメータ空間表現によるロバスト性条件の考察と直接教示法の有効性の検討」
鈴木達也、寺中雄哉（神戸大）、木原康之、菅野貴皓（京大）、横小路泰義（神戸大）、津坂優子、札幌勇大、佐藤太一（パナソニック）

ロボットハンドの機構と把持戦略(3) / Robot Hand Mechanism and Grasping Strategy(3)

1P1-H01 : 「転がり接触を考慮した多指ハンド教示システム」
小柳翔平、金小靖、並木明夫（千葉大）

1P1-H02 : 「把持物体の位置・姿勢情報欠損にロバストな視覚サーボによる物体把持・操作手法の実験的検証」
河村晃宏、田原健二、倉爪亮、長谷川勉（九大）

1P1-H03 : 「特異姿勢を利用した高精度位置合わせを可能とする直動リンク機構の開発」
田澤秀博、相山康道（筑波大）

1P1-H04 : 「人間の指を規範とした電動義手骨格の試作開発と拮抗制御アルゴリズムの検討」
野村方哉、益原絆（サカモト）、西本澄（広島工大）

1P1-H05 : 「平面上にある三次元形状部品の安定性解析」
神岡渉、横小路泰義（神戸大）、土橋宏規（京大）、野田哲男、永谷達也、長野陽（三菱電機）

1P1-I01 : 「2 ボールジャグリング動作における持ち直し動作の解析」
木崎昂裕、伊藤直樹、並木明夫（千葉大）

1P1-I02 : 「多指ハンドシステムの開発と指先による物体操作」
本田久平、中西信貴、安部洸暉、河野大器（大分高専）

1P1-I03 : 「すべり・近接覚を統合したロボットハンドによるハンドリングに関する研究」
小山佳祐、向山由宇、叶沙、鈴木陽介、明愛国、下条誠（電通大）

1P1-I04 : 「高精度立体カム機構のフォロア軌跡包絡線を用いたカム面の設計および基礎的評価」
三浦裕文、藤森優太（福島大）、伏見雅英（アトム）、高橋隆行（福島大）

1P1-I05 : 「圧力分布センサを用いたロボットハンドによる操り制御のシミュレーション」
越智信仁、イヴァンゴドレール（北九大）

1P1-J01 : 「graspPlugin for Choreonoid の公開」
原田研介（産総研）、辻徳生（九大）

1P1-J02 : 「内力外力インピーダンス制御を用いたロボットフィンガによる物体把持に関する研究」
堀良太、佐野嘉則、堀貴之、藪田哲郎（横国大）

1P1-J03 : 「全方向駆動ローラ付 指機構による対象物の操り動作」

多田隈建二郎 (阪大)、多田隈理一郎 (山形大)、緒方裕彦、東森充、金子真 (阪大)

1P1-J04 : 「受動柔軟ハンドのための把持計画手法」

藤倉理詠、菅岩泰亮、江崎佳奈子、小島康平、岩田浩康、菅野重樹 (早大)

生産システム・生産機器メカトロニクス / Manufacturing System and Manufacturing Machinery Mechatronics

1P1-H06 : 「超音波振動を付加した切削の高速化・高能率化に関する研究」

原圭祐 (一関高専)、磯部浩巳 (長岡技大)、橋階大輔、小岩俊彦 (一関高専)、岳将士 (岳将)

1P1-H07 : 「予測機能制御の線形補償器表現と外乱オブザーバに基づくテーブル駆動系の制御」

原裕樹、佐藤俊之、齋藤直樹 (秋田県立大)

1P1-H08 : 「電子天秤を用いた高速秤量の基礎研究 (第二報)」

山崎敬則 (小山高専)、山川雄司 (東大)

1P1-H09 : 「メカトロガラ紡の小型化と FPGA を用いたコントローラの開発」

河村隆、篠原規将 (信州大)

1P1-H10 : 「自動機による挿入作業のくいつき回避のための幾何・力学解析」

小林龍生、相山康道 (筑波大)、森俊二 (富士電機)、小川拓 (富士電機機器制御)

1P1-H11 : 「並行プロセスのネットモデルに基づくロボットシステムの分散協調マルチタスク制御ソフトウェアの実現」

安田元一 (長崎総合科学大)

1P1-I09 : 「自律型天井クレーンシステムの開発」

兼重明宏、永井駿介、上木諭 (豊田高専)、三好孝典、寺嶋一彦 (豊橋技大)

1P1-I10 : 「LMI による固有振動数変動を考慮した旋回クレーンのロバスト制御」

オーヨーフィミン、佐野滋則、山下裕司、内山直樹 (豊橋技大)

1P1-I11 : 「シーケンサ・パワーアシスト併用システムにおける慣性力補償」

赤松陽介 (豊橋技大)、山本学 (ホンダエンジニアリング)、三好孝典、寺嶋一彦 (豊橋技大)

[【宇宙工学部門】宇宙工学とロボティクス・メカトロニクス\(2\) / \[Joint Session\] :Space Engineering and Robotics and Mechatronics\(2\)](#)

1P1-J06 : 「宇宙飛行士支援ロボットにおける精細作業ハンドモジュール用着脱可能手関節部インターフェース機構の要求分析 (第一報)」

武井悠人 (東工大)、小田光茂 (JAXA/東工大)

1P1-J07 : 「地球観測衛星の日照状態の急変に伴う太陽電池パドルの振動の解明」

本田瑛彦 (東工大)、鈴木悟史 (エイ・イー・エス)、萩原裕介 (三菱重工業)、小田光茂 (JAXA/東工大)

1P1-J08 : 「宇宙ステーション補給機「こうのとり」(HTV) 補給キャリア非与圧部機構系概要」

山本紘史、深津敦 (JAXA)、佐野美知代 (三菱重工業)、吉江勇貴 (IA)

1P1-J09 : 「不安定な連立一次方程式の近似解法」

三澤正吉 (静岡大)

1P1-J10 : 「H-2B ロケットの打上能力向上のための2段最適化に関する研究」

佐藤崇明、平田邦夫 (静岡大)

1P1-K06 : 「オプティカルフローの広域統合法による宇宙着陸探査機の自律制御」

坂本博史、金澤拓海、外本伸治 (九大)

1P1-K07 : 「エアベアリングを用いた3次元姿勢制御試験装置の開発」

吉村康広、松隈洋平、柘植俊佑、外本伸治 (九大)

1P1-K08 : 「振動モード同定のためのセンサ配置」

仁平拓郎、三澤正吉 (静岡大)

1P1-K09 : 「複数の付加質量と付加剛性を用いた分割モード試験法」

浅田拓志、三澤正吉 (静岡大)

1P1-K10 : 「大形宇宙構造物の分割モード試験法」

清水宏樹、三澤正吉、備瀬千尋 (静岡大)

[光応用—オプトロニクスの未来— / \[Special OS\] Future of Optronics](#)

1P1-K03 : 「マイクロ4探針抵抗分布測定装置の開発と半導体表面の測定」

金原隆大、岡田光希、山本耕平、戸田隼、岩田太 (静岡大)

1P1-K04 : 「高周波可視光を用いた高速高精度測距手法」

橋爪宏達 (国立情報研)、杉本雅則 (東大)

1P1-K05 : 「位相シフトシアリング干渉計に用いる DC サーボモータ駆動位相シフト装置」

花山良平、石井勝弘（光産業創成大）

1P1-L01 : 「光伝導性基板を用いた光制御可能な電気泳動法の開発」

長島大樹、居波渉、川田善正（静岡大）

1P1-L02 : 「電子線による生きた細胞の微細加工に関する研究」

渡邊賢、居波渉、川田善正（静岡大）

1P1-L03 : 「ホログラフィー応用による事業化開発とその要因」

池田貴裕（パイフォトンクス）

1P1-L04 : 「白色光による 3 次元形状計測に基づいた内視鏡手術ナビゲーターの開発」

山本清二（浜松医大メディカルフォトンクス研究センター）

1P1-L05 : 「プロファイルセンサを用いた高速 3 次元計測モジュール」

松井克宜、宅見宗則、竹森民樹、豊田晴義（浜松ホトニクス 中央研究所）

【東海支部連携】輸送・生産機械のロボティクス・メカトロニクス / [Special OS] Robotics and Mechatronics for Transportation and Manufacturing Machine

1P1-L06 : 「XYZ 軸制御技術の中核とした、大型インクジェットプリンタと 3 次元入出力装置事業への取組」

沖野俊之（ローランド ディー.ジー.）

1P1-L07 : 「レーザ加工システムの周辺機器開発事例」

鈴木裕之（レーザックス）

1P1-L08 : 「ポリマー中空マイクロニードルの作製と斜め穿刺システム」

小粥教幸、田丸卓也、和田裕子（ASTI）

1P1-L09 : 「新型アルトエコ用エンジンの燃費向上技術」

田中竜司、大平哲也（スズキ）

1P1-L10 : 「株式会社エフ・シー・シーの CLUTCH TECHNOLOGY」

森準（エフ・シー・シー 技術研究所）

1P1-L11 : 「地中環境モニタリング小型ロボット（DigBot）の開発」

林昌寛（筑波大）、宮地利幸（ユニバンス）、川村洋平（筑波大）、村上和利（ユニバンス）、加藤侑一（筑波大）

医療ロボティクス・メカトロニクス(1) / Medical Robotics and Mechatronics(1)

1P1-M01 : 「静脈血栓予防を目的とした下肢運動補助ロボットの軌道制御」

李冰賀、ナシライアミール、西田祐也 (九工大)、岡本好司 (北九州市立八幡病院)、石井和男 (九工大)、御厨美和 (財団法人北九州産業学術推進機構)

1P1-M02 : 「頸椎損傷患者用睡眠時バイタルサインモニタリングシステム」

平野陽豊、小松雄亮 (広島大)、KutlukAbdugheni (新疆医科大)、栗田雄一 (広島大)、小島重行、小倉由美、藤田悦則 (デルタツーリング)、中村隆治、佐伯昇、河本昌志、吉栖正生、辻敏夫 (広島大)

1P1-M03 : 「大腸内視鏡挿入支援用アクチュエータのフィンの改良とファントム実験」

脇元修一、鈴森康一、尾崎健 (岡山大)

1P1-M04 : 「吸盤デバイスを用いた咬合音聴診システムの開発」

八木くるみ、脇元修一、鈴森康一、山本陽太、熊崎洋平、沖和広、皆木省吾 (岡山大)

1P1-M05 : 「胃 X 線検査用腹臥位圧迫ソフトメカニズム」

亀山真太郎、鈴森康一、脇元修一、岡久雄、澁谷光一 (岡山大)、鷲見和幸 (岡山大/ (財) 倉敷成人病センター)、米澤弥生 (岡山大)

1P1-N01 : 「強制的眼圧上昇を利用した網膜黄斑部多層組織の変形特性評価」

泉巖、木村洋介、金子真、生野恭司、三木篤也 (阪大)、木内良明 (広島大)

1P1-N02 : 「外部磁界で動作するカプセル内視鏡用細胞診ブラシの駆動機構」

山下真紀、山田慎太郎、本田崇 (九工大)

1P1-N03 : 「電磁誘導を利用した頸動脈波センサの開発」

福地智宏、平野陽豊、栗田雄一 (広島大)、神鳥明彦、佐野佑子 (日立製作所)、中村隆治、佐伯昇、河本昌志、吉栖正生、辻敏夫 (広島大)

1P1-N04 : 「神経-筋制御系の理解を支援する膝ロボットの開発」

黒木晃彦、菊池武士 (山形大)、小田邦彦 (阪電通大)

1P1-N05 : 「非侵襲超音波診断・治療統合システムの構築法 (第4報)」

小泉憲裕、徐俊浩、舟本貴一、野宮明、石川晃、葭仲潔、杉田直彦、本間之夫、松本洋一郎、光石衛 (東大)

1P1-O01 : 「腹腔鏡手術における鉗子操作時の熟練医と初心者の違い」

木口量夫、吉野広大、林喜章 (佐賀大)、植村宗則、富川盛雅、橋爪誠 (九大)

1P1-O02 : 「脳活動計測に基づいた手術支援ロボットの直感的な操作性評価」

三浦智、小林洋、関雅俊、野口建彦 (早大)、粕谷昌宏 (電通大)、横尾勇樹、藤江正克 (早大)

1P1-O03 : 「離散化手法と線形化手法の修正による実時間弾性体シミュレーションの挙動改善」

岡文香、菊植亮、山本元司（九大）

1P1-O04 : 「ニワトリ胚を用いたウェットボックスシミュレータ」

川原知洋（九工大）、藤井悟、大脇浩史、益田泰輔、新井史人（名大）

1P1-O05 : 「腹部血管変位下における非侵襲的血流量計測手法に関する研究」

伊藤慶一郎、鶴田功一、朝山智史、菅野重樹（早大）、中村京太（横浜市立大）、岩田浩康（早大）

福祉ロボティクス・メカトロニクス(1) / Welfare Robotics and Mechatronics(1)

1P1-M06 : 「介助リフト機能付き車椅子の開発」

森善一、勝村薫（茨城大）、酒井徳克（SMC）、中田明彦（津田駒工業）

1P1-M07 : 「軽度下肢障がい者の一般トイレ利用を可能にする移動補助具」

潘昌輝、森善一、鯉淵正寛（茨城大）、中田明彦（津田駒工業）

1P1-M08 : 「パッシブ RFID タグを用いた介護施設見守りシステム」

木戸眞一郎、森善一（茨城大）、中田明彦（津田駒工業）

1P1-M09 : 「褥瘡予防のための車椅子用チルト機能システム」

田所寛之、森善一（茨城大）、中田明彦（津田駒工業）

1P1-M10 : 「外骨格を用いないウェアラブル歩行支援装置の開発」

森田竜生、則次俊郎、高岩昌弘、佐々木大輔、田中大滋（岡山大）

1P1-M11 : 「空気圧ゴム人工筋を用いた歩行支援装置」

岩崎修也、則次俊郎、高岩昌弘、佐々木大輔（岡山大）

1P1-N06 : 「倒立振子制御を使用したパワーアシスト型酸素ボンベ搬送カートの開発」

入部正継、太才遼一（阪電通大）、衣笠哲也（岡山理科大）、遠藤玄（東工大）、田窪敏夫（女子医大）、大須賀公一（阪大）

1P1-N07 : 「EEG 信号と EMG 信号を用いた電動義手の制御」

木口量夫、吉野彰紘、林喜章（佐賀大）

1P1-N08 : 「単居高齢者支援システムを活用した持続実現可能な地域社会モデルの社会実験報告」

持田信二郎、津田祐也（桐蔭横浜大）、高齢福祉課（神奈川県）（神奈川県）、鈴木秀志（神奈川県議会）、EmilyRa（マギル大）、森下武志（桐蔭横浜大）

1P1-N09 : 「パウダブレーキを用いたパッシブ支援車椅子の開発」

樋口竜也、中後大輔（関西学院大）、横田祥（摂南大）、高瀬國克（電通大）

1P1-N10 : 「起立/着座支援とリハビリ機能を有する歩行器の研究」

森田祐介、浦島恭平、中後大輔（関西学院大）、横田祥（摂南大）、高瀬國克（電通大）

1P1-N11 : 「表面筋電位の大きさを考慮した肘関節支援装置の制御」

細田真一、則次俊郎、高岩昌弘、佐々木大輔（岡山大）

1P1-O06 : 「特別支援教育のための簡易な視野測定機の開発に関する研究」

高良修平、神里志穂子、野口健太郎、佐竹卓彦（沖縄高専）、宮平順子（泡瀬特別支援学校）

1P1-O07 : 「負荷を考慮したアスリートのためのリハビリ装置の開発」

南後淳、山川晶太郎、松田拓也（山形大）

1P1-O08 : 「制御型短下肢装具のための制御モデルの提案」

菊池武士、荘司彰人（山形大）、谷田惣亮（佛教大）、加藤守匡（米沢女子短大）

1P1-O09 : 「確率ニューラルネットによる未学習クラス推定法の提案と EMG 識別への応用」

島圭介、辻敏夫、吉栖正生（広島大）

1P1-O10 : 「車輪型移動ロボットによる視覚障がい者のための誘導走行法」

前田直人、尾崎雄介、安弘、入部正継（阪電通大）

1P1-O11 : 「装着者の体重を利用した空気式歩行支援シューズの開発」

絹田隆紘、高岩昌弘、則次俊郎、佐々木大輔（岡山大）

RT ミドルウェアとオープンシステム / RT Middleware and Open System

1P1-P01 : 「RT コンポーネント評価指針(RTC Metrics)の提案」

大原賢一、岩根享平、前泰志、新井健生（阪大）

1P1-P02 : 「物体搬送サービスにおける消費電力予測システムの研究」

田畑伸頼、石田宏司、水川真、吉見卓、安藤吉伸（芝浦工大）

1P1-P03 : 「移動ロボットにおける障害物検知センサシステムのモデル化」

山口健太、安田瑛、水川真、安藤吉伸、吉見卓（芝浦工大）

1P1-P04 : 「RT ミドルウェアを用いたマルチレートコントロールシステムの開発」

清水昌幸、遠藤大和（静岡大）、音田弘、尹祐根（産総研）、鳥居孝夫（静岡大）

1P1-P05 : 「AMP 対応 ART-Linux と RT ミドルウェアを用いたロボット制御系の構築と実時間性能の検討」
清水昌幸（静岡大）、石綿陽一、尹祐根、加賀美聡（産総研）

1P1-Q01 : 「双腕ロボットにおける手先カメラを用いた操作タスクの RT-middleware による実現」
花井亮、大矢良輔、伊沢多聞、稲葉雅幸（東大）

1P1-Q02 : 「Linux RT-Preempt を用いたヒューマノイドロボット HOAP-2 の実時間制御システムの開発と RT コンポーネントによる実装」
富田将茂、近野敦、辻田哲平、安孫子聡子、内山勝（東北大）

1P1-Q03 : 「Open-RTM による CHLAC を用いた人物検出機能のモジュール化」
太田雅仁、北野裕介、木村祐太、竹村裕、溝口博（東理大）

1P1-Q04 : 「オープンソース RTC の再利用による双腕サービスロボットシステムの構築」
池田篤俊、高松淳、小笠原司（奈良先端大）、大原賢一、前泰志、新井健生（阪大）、竹村裕、溝口博（東理大）、相山康道（筑波大）、阪口健、松本吉央（産総研）

1P1-Q05 : “Basic Study on Element Administration in Robotics Middleware”
Arturo Ceron Lopez, E. Fumihiko Fukushima(TITECH)

1P1-R02 : 「DDS による高速通信・フレキシブルな RT ミドルウェアベースロボットシステム構造」
ビグズジェフ、安藤慶昭、神徳徹雄（産総研）

1P1-R03 : 「RT ミドルウェアによる双腕ロボットと AGV の協調作業システムの構築」
杉山淳一、後藤拓喜、三浦純（豊橋技大）

1P1-R04 : 「RT ミドルウェアを用いた移動サービスロボット用遠隔運用システム」
河原木政宏、三浦純（豊橋技大）

1P1-R05 : 「視覚を持つ双腕ロボットによる物体操作システムの開発」
近嵐公太、杉山淳一、三浦純（豊橋技大）

[アミューズメント・エンタテイナーロボット / Robots for Amusement and Entertainment](#)

1P1-P06 : 「Pygmy: 指輪型擬人化ロボットの開発」
尾形正泰、杉浦裕太、大澤博隆、今井倫太（慶大）

1P1-P07 : 「インタラクティブなライントレースロボットシステムの開発」
藤原大樹、岩谷靖（弘前大）

1P1-P08 : 「卓球ロボットを想定したボールの並進・回転速度の観測に基づく軌道予測計算法」
潘旻煜、水内郁夫（農工大）

1P1-P09 : 「遊び手の操作に応じて反応が変化するメカトロ積み木の開発」
三谷篤史、松浦和代（札幌市大）

1P1-P10 : 「等身大人型バーサライタの開発」
白井勝也、仲村知晃、滝田謙介、樋口勝（日工大）

1P1-P11 : 「非線形モデル予測制御を用いたエアホッケーロボットシステム」
大関隆寛、並木明夫、野波健蔵（千葉大）

1P1-Q07 : 「人間型バイオリン演奏ロボットの左右アームおよびフィンガリング用左手の製作」
生嶋克成、山口雄輔、伊藤行寛、井出口宏徳、渋谷恒司（龍谷大）

1P1-Q08 : 「人工喉頭を用いた Singer Robot の研究」
加藤瞬、黒田啓史、高島俊（法政大）

1P1-Q09 : 「MIDI 入力によるサクソフォン演奏ロボットのリアルタイム制御」
竹内慧、高島俊（法政大）

1P1-Q10 : 「装着型ピアノ演奏教示装置の研究・開発」
長谷川泰久、副島英明、山海嘉之、上林清孝（筑波大）

1P1-Q11 : 「サービスロボットによる人とのインタラクションを考慮した配布行動の実現」
大矢良輔、東馳、津田敦史、岡田慧、稲葉雅幸（東大）

[安全・安心な RT 構築を目指して / Robotics with Safety and Reliability](#)

1P1-R01 : 「SysML によるモデルベースディペンダブルロボット開発」
ビグズジェフ（産総研）、坂本武志（グローバルアシスト）、藤原清司（産総研）、穴田啓樹（キャッツ）

1P1-S01 : 「人間の動作解析に基づく人間共存型ロボットのリスク見積もり」
琴坂信哉、新田恭平、程島竜一（埼玉大）

1P1-S02 : 「ディペンダブルロボット車両のハードウェア試作」
藤原清司、中坊嘉宏、水口大知、ビグズジェフ（産総研）、穴田啓樹（キャッツ）

1P1-S03 : 「国際安全規格に基づくリスクとアベイラビリティのバランスを考慮した災害対応活動方策」
蓮実雄大、木村哲也（長岡技大）

1P1-S04 : 「高信頼 RT ミドルウェアの開発」

安藤慶昭、ビッグズジェフ、中坊嘉宏、水口大知、藤原清司、原功、神徳徹雄（産総研）、近藤理良、豊田光弘、池添明宏、中本啓之、草間康利、長瀬雅之（セック）、齋藤元（GRX）、坂本武志（グローバルアシスト）

1P1-S05 : 「下肢人間装着型ロボットの安全性評価試験方法に関する研究」

石黒健次、秋山靖博、山田陽滋、原進、岡本正吾、大西惟史、伊藤浩治（名大）

1P1-T01 : 「移動ロボット用無線停止スイッチの開発」

金子貴彦、羽田靖史（工学院大）

1P1-T02 : 「高信頼 D3 通信モジュールとソフトウェア開発ツール BlokIDE による同期分散制御」

中坊嘉宏（産総研）、齋藤元（GRX）、ZamirlyOmer、YoongLi Hsien、LoopPartha S（Univ. of Auckland）

1P1-T03 : 「FPGA を用いた D3 通信制御処理ソフトウェアのハードウェア化と高信頼化」

中坊嘉宏、北勝也（産総研）、齋藤元（GRX）

1P1-T04 : 「ディペンダブルロボットのためのモデルベース開発プロセス」

中坊嘉宏（産総研）、穴田啓樹（キャッツ）、水口大知、藤原清司、BIGGSGeoffrey（産総研）

1P1-T05 : 「メカニカル安全装置を搭載した人間共存型ロボットの開発」

森和也、甲斐義弘、山口紘輝、三戸誠多朗（東海大）

バイオロボティクス / Biorobotics

1P1-R06 : 「植物ロボット化研究の提案」

水内郁夫、湯浅雅人（農工大）

1P1-R07 : 「柔軟な身体から生み出される表在感覚情報を活用したミミズ型ロボットの自律分散制御則」

八重樫和之、加納剛史（東北大）、小林亮（広島大/JST CREST）、石黒章夫（東北大/JST CREST）

1P1-R08 : 「ベローズ型人工筋肉を用いた大腸内視鏡搭載型蠕動運動ロボットの開発」

柳田隆一、安達和紀、横島真人、中村太郎（中央大）

1P1-R09 : 「進行波形全方向移動ロボット(TORo-IV)の変形を考慮した経路計画」

大澤達也、小川曜義、中村太郎（中央大）

1P1-R10 : 「空気圧人工筋肉を用いた曲管・細管走行可能な蠕動運動型工業用内視鏡ロボットの開発」

池内愛、中村太郎（中央大）

1P1-R11 : 「空気圧人工筋肉を用いた 2 自由度手首機構の開発」

田中大、加茂大地、前原正典、中村太郎（中央大）

1P1-S06 : 「ヒトを規範とした足部構造をもつ人工筋駆動二脚ロボットの動歩行」

本間敏行、成岡健一、細田耕 (阪大)

1P1-S07 : 「ヒトの計測データに基づく筋骨格ロボットにおける椅坐位からの起立動作の実現」

福原優貴、成岡健一、細田耕 (阪大)

1P1-S08 : 「三次元的な筋配置を有する筋骨格ヒューマノイドロボットによる立位姿勢制御と動歩行」

小川恵太、成岡健一、細田耕 (阪大)

1P1-S09 : 「着地時の伸張反射に基づく二足跳躍ロボットのロール方向制御」

鈴木恵子、清水正宏、成岡健一、細田耕 (阪大)

1P1-S10 : 「確率共鳴の自動調整を可能とする冗長センサシステム」

小山渚、池本周平、細田耕 (阪大)

1P1-S11 : 「Actor-Critic を用いた蠕動運動型ロボットの移動アルゴリズムの検討」

手銭聡、嵯峨宣彦 (関西学院大)

1P1-T06 : 「マイクロポンプへの応用へ向けた筋細胞アクチュエータの開発」

清水正宏、織田祐輔、細田耕 (阪大)

1P1-T07 : 「剛性楕円の調整による柔軟な物理インタラクションを行う筋骨格上肢ロボットの開発」

井出充洋、仲田佳弘、中村泰、平田勝弘、石黒浩 (阪大)

1P1-T08 : 「収縮型 PVC ゲルアクチュエータの特性改善」

早坂暢、土屋幸成、橋本稔 (信州大)

1P1-T09 : 「ヒトの中手指節関節を模倣した関節モデルの提案」

遠藤有紗、西川敦 (信州大)

1P1-T10 : 「位相振動子を用いたモーションアシスト装置の制御実験」

涌井康洋、田中祐美、橋本稔 (信州大)

[ナノ・マイクロ流体システム / Nano/Micro Fluid System](#)

1P1-U01 : “Study of growth mechanism using a silicon brain aneurysm ruptured cerebral artery model of individual patients followed for five years”

小嶋真弘 (名大)、入江恵子 (藤田保健大)、テルセロカルロス、池田誠一、福田敏男、新井史人 (名大)、根来真 (藤田保健大)

1P1-U02 : 「マイクロチップデバイスを用いたバクテリア走化性解析システム」

小嶋勝、王祉欽、中島正博、本間道夫、福田敏男（名大）

1P1-U03 : 「機能性ナノピラーを用いた気液界面形成と応用」

杉田真邦、佐久間臣耶（名大）、新井史人（名大/ソウル大）

1P1-U04 : “On-chip Smooth Enucleation by Hydraulic Force Control Using Magnetically Driven Microtool”

Lin Feng, Masaya Hagiwara, Akihiko Ichikawa(Nagoya Univ.), Tomohiro Kawahara(Kyushu I.T.), Fumihito Arai(Nagoya Univ.)

1P1-U05 : 「ツリガネムシの繊毛運動を用いたマイクロミキサの作製」

早坂陽、永井萌土、松本伸賢、川島貴弘、柴田隆行（豊橋技大）

1P1-U06 : 「マイクロ流路内の濃度勾配を利用したバイオアクチュエータ制御技術の開発」

小栗有寛、永井萌土、松本伸賢、川島貴弘、柴田隆行（豊橋技大）

1P1-U07 : 「細胞操作用マイクロマニピュレータアレイの細胞捕獲・脱離過程の高効率化」

加藤啓太、大原清孝、永井萌土、川島貴弘、柴田隆行（豊橋技大）

1P1-U08 : 「再生医療のための新概念コンビナト培養チップ(PASCL)の開発」

西島拓弥（名大）、池内真志、生田幸士（東大）

1P1-V01 : 「ランジュバン型ねじり振動子による液滴生成における生成条件」

岸亨、木山雄介、神田岳文、鈴森康一（岡山大）

1P1-V02 : 「スラグ流化学プロセス用耐酸・耐アルカリスライディングバルブ」

門脇信傑（協和ファインテック）、鈴森康一、川上佳朗（岡山大）、藤井英司（岡山県工業技術センター）

1P1-V03 : 「ナノ多孔質膜を用いたマイクロ透析フィルタ」

伊藤昂、GunawanPrihandana、GuYe、菅野義彦、三木則尚（慶大）

1P1-V04 : 「電界共役流体を駆動源とした衝突形マイクロ流体素子」

中川慶、森健人、竹村研治郎（慶大）、横田眞一（東工大）、枝村一弥（新技術マネイジメント）

1P1-V05 : 「濃度勾配生成マイクロデバイスの創薬スクリーニングシステムへの応用」

阿部裕太（慶大）、佐々木啓孝、大崎寿久、川野竜司、神谷厚輝（神奈川科学技術アカデミー）、三木則尚（慶大）、竹内昌治（東大）

1P1-V06 : 「Y字マイクロ流路における流れ分布の実時間計測」

小島基史、高木健、石井抱（広島大）

1P1-V07 : 「マイクロ多分岐切換バルブチップの開発」

木田真澄、花倉洋一、長谷川忠大（芝浦工大）、生田幸士（東大）

1P1-V08 : 「アレルゲンタンパク質検査チップのための ELISA 法を用いた試薬供給部の開発」

曾根冬馬、長谷川忠大、山田大、山下光雄（芝浦工大）

1P1-V09 : 「空気圧駆動マイクロ分注チップによる分配操作の検証」

池上康太郎、長谷川忠大、深澤太郎（芝浦工大）、生田幸士（東大）

1P1-V10 : 「流体力・磁力を利用する連続的マイクロ流体細胞セパレータの開発」

水野雅啓、遠山郁、三田村龍典、山田真澄、関実（千葉大）

Session:2A1 May 29 9:30-11:00

動作計画と制御の新展開 / New Control Theory and Motion Control

2A1-A01 : 「ダイポール場を利用したロボットアームの実時間軌道生成法」

中原由希子、中村恭之 (和歌山大)

2A1-A02 : 「ダイポール場を利用した平面上で物体を押して運ぶアルゴリズム」

五十嵐健夫 (東大/JST ERATO)、神山洋一 (JST ERATO)、稲見昌彦 (慶大/JST ERATO)

2A1-A03 : 「ケーブルに繋がれた移動ロボットの経路計画」

五十嵐健夫 (東大/JST ERATO)、StilmanMike (ジョージア工科大)

2A1-A04 : 「自動着岸システムにおける外乱の影響を考慮したサブゴールの生成」

三角龍馬、大川一也、加藤秀雄、樋口静一 (千葉大)

2A1-A05 : 「移動に伴う局所障害物地図の更新の予測による移動ロボットの動作計画」

菅原直樹、竹内栄二郎、大野和則、田所諭 (東北大)

2A1-B01 : 「クロソイド曲線を用いた曲率変化の滑らかな軌道生成」

澁谷大、臼杵深、三浦憲二郎 (静岡大)

2A1-B02 : 「キャリブレーションを必要としない視覚に基づくロボット運動制御」

西田亮介、川村貞夫 (立命館大)

2A1-B03 : 「可操作性と回避可操作性を考慮した冗長マニピュレータの動作計画」

望月一弥、近藤聡士、道木加絵 (愛工大)、道木慎二 (名大)

2A1-B04 : 「トルクユニットマニピュレータのパラメータ同定と軌道計画による制御」

片山洋太郎、吉田浩治、衣笠哲也 (岡山理科大)、福田謙吾 (創発システム研究所)、大須賀公一 (阪大)

2A1-B05 : 「6 関節遠隔操作ロボットの先端位置制御における冗長自由度温存による障害物適応」

安井貴信、関本昌紘、築場大典、木村弘之 (富山大)

2A1-C01 : 「k-NN を用いた予測に基づく複雑な構造をもつロボットに対する制御法」

岡留有哉、中村泰、石黒浩 (阪大)

2A1-C02 : 「環境との摩擦を考慮した回転リンク系のトルクユニットを用いた姿勢制御についての一考察」

瀬戸山康之、林良太、余永 (鹿児島大)、吉田浩治、衣笠哲也 (岡山理科大)

2A1-C03 : 「液体入り容器の運搬制御に関する研究」

杉内肇、平野直哉、枝广大毅（横国大）

2A1-C04 : 「デジタル加速度制御系に基づく非線形補償器の提案」

大熊雅史、江丸貴紀、星野洋平、小林幸徳（北大）

2A1-C05 : 「引き込み現象を利用した周期入力制御系の同期制御」

梶原秀一（釧路高専）

感覚・運動・計測(1) / Sense, Motion and Measurement(1)

2A1-A06 : 「人間とロボットの協調物体搬送における最適なロボット動作時間」

相根祥吾、サレーアハマドファイザルビン、池浦良淳、早川聡一郎、澤井秀樹（三重大）

2A1-A07 : 「ロジスティック回帰モデルを用いた確率型運転行動判断モデルの構築と有効性検証」

佐橋光、廣瀬昭貴、早川聡一郎、池浦良淳、澤井秀樹（三重大）

2A1-A08 : 「確率共鳴を利用した足底触覚感度の向上による立位安定性への影響」

工藤聡、丁明、竹村裕、溝口博（東理大）

2A1-A09 : 「表面筋電位を利用したリアルタイム舌運動推定法」

荒川峻之、佐々木誠（岩手大）、中山淳（一関高専）、ステファノディミター（コベントリー大）、山口昌樹（岩手大）

2A1-A10 : 「舌の運動を利用した移動支援ロボットの制御」

千葉祐樹、佐々木誠（岩手大）、中山淳（一関高専）、ステファノディミター（コベントリー大）、山口昌樹（岩手大）

2A1-A11 : 「車いす駆動における駆動効率の評価」

長田仁也、佐々木誠、伊藤翔太（岩手大）、ステファノディミター（コベントリー大）、大日方五郎（名大）、山口昌樹（岩手大）

2A1-B06 : 「人の踵認識に基づく移動ロボットによる歩容計測方法の開発」

小泉卓、根岸照、中島克人、鈴木剛（電機大）

2A1-B07 : 「異なる減速機構を有するハプティックデバイスを用いた力感覚提示の主観評価」

和田一記、松木優太、友國伸保、黄健（近畿大）

2A1-B08 : 「視覚・力覚相互作用の上肢行動計画に与える影響」

河村拓実、松永和輝、豊田希、藪田哲郎（横国大）

2A1-B09 : 「力感覚を用いた錯覚現象に関する研究」

樋渡勇太朗、松永和輝、豊田希、藪田哲郎（横国大）

2A1-B10 : 「利き手と非利き手の行動計画の違いに関する研究」

大野巧真、豊田希、藪田哲郎（横国大）

2A1-B11 : 「前腕部筋の硬度計測を用いた把持力推定手法の検討」

坂本将史、高橋隆行（福島大）、尾股定夫（日大）

2A1-C06 : 「天井ライン検出による電動車いすの自動走行制御」

森崇（群馬大）、宮原雅和（太田工業高校）、中沢信明（群馬大）

2A1-C07 : 「視線入力に基づくページめくり機のシステム構築」

村川裕紀、高橋美香、飯塚進哉、中沢信明（群馬大）

2A1-C08 : 「鼻孔特徴に基づいた電動車いす操作インターフェースの開発」

前田亜哉、森崇、中沢信明、松井利一（群馬大）

2A1-C09 : 「顔面運動の計測・評価の一考察」

中沢信明、狩野幹大、松井利一（群馬大）

2A1-C10 : 「円筒物体の握り易さに関する研究」

辻田勝吉、森本良祐（大阪工大）

2A1-C11 : 「手のふるえの影響を抑制し使用者の意図した動作を実現するレーザーポインタ」

藤本正志、武田行生、松浦大輔（東工大）

[フレキシブルロボット・メカニズム / Flexible Robot/Mechanism and its Control](#)

2A1-D01 : 「ソフトマイクロ斜毛メカニズムの特性解明と壁面移動ロボットへの応用」

岩見幸毅、眞鍋諒一、鈴森康一（岡山大）

2A1-D02 : 「ゴムを利用したパンタグラフ型跳躍ロボット」

石田祐太、望山洋（筑波大）

2A1-D03 : 「水力学的骨格を利用した柔軟な移動機構」

片岡木太郎、木村仁、伊能教夫（東工大）

2A1-D04 : 「柔軟な帯状物体の動的モデルパラメータの逐次推定」

高垣祐介、平井慎一（立命館大）

2A1-D05 : 「メンブレン型空気圧アクチュエータを用いた 5 指ロボットハンド」
野尻豊、辻内伸好、小泉孝之、水野智之（同志社大）、市川裕則（SQUSE 株式会社）

2A1-E03 : 「IDCS を用いた柔軟アームを有する産業用ロボットの振動制御」
青木健悟、ベンチャージェンチャン、田川泰敬（農工大）

2A1-E04 : 「6 関節ロボットアームの手先姿勢維持における冗長自由度を利用した外力適応」
築場大典、関本昌紘、安井貴信、木村弘之（富山大）

2A1-E05 : 「MR 流体を用いた可変剛性リンクの開発と上肢動作支援への応用」
大場隆宏、門根秀樹（筑波大）、鈴木健嗣（筑波大/JST）

アクチュエータの機構と制御(1) / Mechanism and Control for Actuator(1)

2A1-D06 : 「圧電振動による微粒子励振型空気流量制御弁」
廣岡大祐、鈴森康一、神田岳文（岡山大）

2A1-D07 : 「可逆化学反応現象を利用したガス圧制御システムの開発」
鈴森康一、和田晃、脇元修一（岡山大）

2A1-D08 : 「McKibben 型人工筋の非軸方向特性の解明」
岩田和大、鈴森康一、脇元修一、山本悠平（岡山大）

2A1-D09 : 「空気圧人工筋の特性を利用した筋骨格ロボットアームへの直接教示」
栢野裕次、池本周平、細田耕（阪大）

2A1-D10 : 「力学平衡モデルを使用したラバーレス人工筋肉駆動 1 リンクマニピュレータの角度制御」
佐藤隆智、小笠原隆倫、高橋諒、齋藤直樹、佐藤俊之（秋田県立大）

2A1-D11 : 「三方向振動駆動式無拘束ポペット空気圧弁の製作」
香西健太、泉沢和宏、平井慎一（立命館大）

2A1-E06 : 「ピストン回転機構付エアシリンダの位置制御」
米田完（千葉工大）

2A1-E07 : 「外乱オブザーバ併用型予測機能制御に基づくバルーン型腱駆動アクチュエータのストローク制御」
永瀬純也（龍谷大）、佐藤俊之（秋田県立大）、嵯峨宣彦（関西学院大）、鈴森康一（岡山大）

2A1-E08 : 「大ストロークかつ高速運動可能な柔軟空気圧リニアアクチュエータの開発」
若菜和仁、鉛博瑛、昆陽雅司、田所諭（東北大）

2A1-E09 : 「繰り出し式能動ホースの湾曲手法に関する研究」

横山泰二郎、園部直、牧野浩二、余錦華、大山恭弘（東京工科大）

2A1-E10 : 「空気圧駆動極軽量マニピュレータの試作」

町田智、西岡靖貴、川村貞夫（立命館大）

2A1-E11 : 「エネルギー蓄積のための差動アクチュエータを備えた電気静油圧アクチュエータ」

神永拓、安藤雄太、田中宏和、中村仁彦（東大）

ホーム&オフィスロボット / Robots for Home/Office Application

2A1-F01 : 「ステレオカメラ搭載移動ロボットへの指の本数による動作指示」

近藤正人（静岡大）、山下淳（東大）、金子透（静岡大）、浅間一（東大）

2A1-F02 : 「視覚フィードバックを用いたロボットアームによる液体注ぎ動作の研究」

杉田裕介、松下左京、大関隆寛、並木明夫（千葉大）

2A1-F03 : 「注視領域可変カメラシステムを搭載したロボットによる環境中の文字列発見と読み取り」

西野友博、山崎公俊、長濱虎太郎、稲葉雅幸（東大）

2A1-F04 : 「重畳関係と随伴性を用いた作用推定に基づくヒューマノイドの道具操作」

長濱虎太郎、西野友博、山崎公俊、岡田慧、稲葉雅幸（東大）

2A1-F05 : 「ベルト潜り込み式ロボットによる外部カメラを利用した自動玄関整理の研究」

境野結花、水内郁夫（農工大）

2A1-G02 : 「ロボットアームによる容器の蓋開閉動作に関する研究」

平山元樹、吉見卓、水川真、安藤吉伸（芝浦工大）

2A1-G03 : 「旋回型歩行機構を用いた卓上型ロボットの移動経路制御」

折笠 登志彦、松日楽信人（芝浦工大）、山本大介（東芝）

2A1-G04 : 「ネットワーク経由による遠隔操作と自律制御を融合させた介護ロボットによる車いすとの連結実験」

山島信幸、池田英俊（富山高専）

2A1-G05 : 「ヒューマノイドによる非言語行動を用いた伝わりやすいプレゼンテーション」

上出寛子（阪大）、川辺浩司、重見聡史（本田技術研究所）、新井健生（阪大）

2A1-H03 : 「物体把持のための日用品のモデル化」

永田和之、山野辺夏樹、原田研介、中村晃（産総研）、辻徳生（九大）

2A1-H04 : 「学生証を活用した電子錠管理システムの研究開発」

三上叡洸、今輝幸、久池井茂（北九州高専）

2A1-H05 : 「ビルディングブロック型ロボットゲートを活用した管理システムの研究開発」

中田恵里佳、久池井茂（北九州高専）

【機械力学・計測制御部門】 ロボットシステムのダイナミクス&デザイン / [Joint Session] :Dynamics & Design of Robot System

2A1-F06 : 「鉄棒選手の等価重心解析に基づいた Acrobot の振り上げ制御」

中條文鈴、逸見知弘（香川高専）

2A1-F07 : 「部分線形化手法を用いた Pendubot の振り上げ制御」

西原智之、逸見知弘（香川高専）

2A1-F08 : 「平面 3 自由度ロボットによる柔らかい対象物に対する仕事制御」

佐々木将太、山崎容次郎（香川高専）、積際徹、横川隆一（同志社大）

2A1-F09 : 「ダルマ型移動ロボットにおける姿勢角推定と振動制御」

北川翔也、奥川雅之（愛工大）、小林義光（岐阜高専）

2A1-F10 : 「トルクキャンセリングシステムを用いた歩行ロボットの動揺抑制」

磯部大吾郎、中山文平、近藤健介（筑波大）

2A1-F11 : 「拘束を伴うマルチボディシステムのための数値・数式ハイブリッドモデリング」

高橋準、三橋勝、金宮好和、佐藤大祐（都市大）

2A1-G06 : 「長期火山観測機の開発と実証実験」

谷口雅彦、迎田賢太郎、黒田洋司（明治大）

2A1-G07 : 「平歯車列機構最適設計システムの開発」

飯島健、河盛崇彦、後藤雄志、中村正行（信州大）

2A1-G08 : 「2 自由度積分型最適サーボ系を用いた磁気浮上搬送制御の実現」

小林義光、亀山頌太（岐阜高専）、佐々木実（岐阜大）

2A1-G09 : 「アクティブ騒音制御」

猪野瀬拓也、中野光雄、藤本健文（東京工科大）

2A1-G10 : 「フィードバック励振制御と等エネルギー面解析に基づく弾性関節を活用した高運動エネルギー実現法」

本堂貴敏、水内郁夫（農工大）

2A1-G11 : 「弾性を有する跳躍用装具によるヒューマノイドの跳躍運動実現」

木名瀬裕太、本堂貴敏、水内郁夫（農工大）

飛行ロボット・メカトロニクス(1) / Aerial Robot and Mechatronics(1)

2A1-H06 : 「後置静翼による UAV 姿勢制御機構の開発」

川上耕平、西村正治、桜間一徳（鳥取大）

2A1-H07 : 「垂直姿勢で自動ホバリング・物体投下する飛行機型ロボットの開発」

宮園恒平、湯原達規、中村悠志、今村太郎（東大）

2A1-H08 : 「多関節機構の冗長性を利用した展開収納機能をもつ全翼式の小型無人飛行機」

宮川泰、横戸良太、森田寿郎（慶大）

2A1-H09 : 「同軸二重反転式無人ヘリコプタの運動モデルの導出と運動解析」

石井崇大、鈴木智（信州大）、柳澤源内（GEN）、富田一輝（ESCO）、横山保俊（GEN）

2A1-H10 : 「4ロータテールシッタ無人航空機のホバリング飛行制御」

大瀬戸篤司、近野敦、増子弘二、小泉卓也、内山勝（東北大）

2A1-H11 : 「ティルトロータ型飛行ロボットにおけるホバリング姿勢安定化」

宮本尚幸、浦久保孝光、深尾隆則（神戸大）

2A1-I07 : 「防災用無人定点観測システムの開発およびハザードデータリアルタイム共有に関する研究」

山本郁夫、稲川直裕、大澤竜霞（北九大）、滝本隆（北九州高専）、辻卓則、大多和丈成（ロジカルプロダクト）、岩崎正明、平塚智一（ブラテック）

2A1-I08 : 「飛行ビークルのための多脚型対地適応システムの研究」

土居隆宏（金沢工大）、多田隈建二郎（阪大）

2A1-I09 : 「エアロトレインの浮上走行安定化制御」

菅原雄介（国士舘大）、皆川望、小菅一弘、小濱泰昭（東北大）

2A1-I10 : 「小型ヘリコプタのマーカレス高信頼ビジュアルサーボ」

沼田拓也、久保田祐樹、岩谷靖（弘前大）

2A1-I11 : 「縦方向外乱を考慮した RC ヘリコプタの自律飛行」

古澤良和、荒井翔悟、橋本浩一（東北大）

自律分散型ロボットシステム / Robotic systems based on autonomous decentralized architecture

2A1-J01 : 「受動体節間関節を持つムカデ型多脚歩行ロボット Mukade1 の実機開発」

高橋亮、稲垣伸吉、鈴木達也 (名大)

2A1-J02 : 「歩行可能条件と形式検証に基づくムカデ型多脚歩行ロボットのパラメータ群の導出」

野村啓介、稲垣伸吉、鈴木達也 (名大)

2A1-J03 : 「Flocking アルゴリズムのヒューマノイドロボット姿勢制御への適用と評価」

山内翔、川村秀憲、鈴木恵二 (北大)

2A1-J04 : 「群ロボットによる柔軟性を有した適応的配置に関する研究」

西村康弘、李根浩、丁洛榮 (北陸先端大)

2A1-J05 : “Odor Source Intensity-based Localization Algorithm for Decentralized Swarm Robots”

Suwantaweekul Lalitta, Geunho Lee, Nak Young Chong(JAIST)

2A1-K01 : 「真正粘菌変形体に着想を得た多様な振る舞いを示す大自由度モジュラーロボット」

出井遼 (東北大)、梅舘拓也 (広島大/JSPS)、伊藤賢太郎 (広島大)、石黒章夫 (東北大/JST CREST)

2A1-K02 : 「環境を活用して推進する自律分散型二次元シートロボット」

渡辺裕喜、加納剛史 (東北大)、石黒章夫 (東北大/JST CREST)

2A1-K03 : 「意地でも自律分散制御にこだわってヘビ型ロボットの制御則を考える」

佐藤貴英、八重樫和之、鈴木翔太、渡辺裕喜、平井明礼、加納剛史 (東北大)、石黒章夫 (東北大/JST CREST)

2A1-K04 : 「非構造環境下での這行が可能な自律分散型ヘビロボット」

平井明礼、佐藤貴英、加納剛史 (東北大)、石黒章夫 (東北大/JST CREST)

2A1-K05 : 「非構造環境下での這行が可能な自律分散型ヘビロボット」

加納剛史、佐藤貴英、平井明礼 (東北大)、小林亮 (広島大/JST CREST)、石黒章夫 (東北大/JST CREST)

2A1-L01 : 「魚の群行動を模した自律分散型複数ロボットシステムの構築と群行動特性の評価」

河野智也、王 志東、関弘圭、岡部圭真 (千葉工大)

2A1-L02 : 「牧羊犬シミュレーションによる社会的協調理論の検証」

鈴木隆史、五十嵐洋 (電機大)

2A1-L03 : 「水筆紙を利用したロボットのフェロモントレイルに関する研究」

青木聡一郎、野津敏正、牧野浩二、余錦華、大山恭弘 (東京工科大)

移動ロボットの自己位置推定と地図構築(1) / Localization and Mapping(1)

2A1-J06 : 「磁石を用いた自己位置同定路面センサシステムの研究」

芦澤怜史、都築駿一、櫻井武司、山下道央、大道武生（名城大）

2A1-J07 : 「GPS を活用した路上 N 字ランドマークのディファレンシャル手法の開発」

山下道央、芦澤怜史、櫻井武司、都築駿一、大道武生（名城大）

2A1-J08 : 「都市環境における GPS 誤差評価に基づくロバスト自己位置推定」

齊藤隆仁、黒田洋司（明治大）

2A1-J09 : 「準天頂衛星の L1-SAIF を利用した GPS 単独測位の高精度化」

北村光教、鈴木太郎、天野嘉春、橋詰匠（早大）

2A1-J10 : 「GPS 衛星の可視性に基づいた複数測位解生成による移動体の位置推定」

荒川尚吾、竹内栄二郎、大野和則、田所諭（東北大）

2A1-J11 : 「降雪を想定した屋外環境でのレーザースキャナによる位置推定」

福井貴久、竹内栄二郎、大野和則、田所諭（東北大）

2A1-K06 : 「俯瞰計測を用いた未知空間における車輪型移動ロボットの自律走行法」

西田秀哉、古川陽介、安弘、入部正継（阪電通大）

2A1-K07 : 「自律移動ロボットの自動車形状に基づく相対位置推定」

花井稔典、道木加絵（愛工大）、道木慎二（名大）

2A1-K08 : 「三次元測域センサデータと航空画像のマッチングによる移動ロボットの自己位置認識」

横田恵助、伊藤恒平、大矢晃久（筑波大）

2A1-K09 : 「広域屋外環境における非線形運動に対応した移動障害物追跡」

永田祐也、黒田洋司（明治大）

2A1-K10 : 「移動ロボットに搭載した LIDAR を用いた未知環境における移動障害物の追跡」

落合佑哉、竹村憲太郎、高松淳、小笠原司（奈良先端大）

2A1-K11 : 「車輪型倒立振り子ロボットのための周辺環境の地図生成」

鈴木宏宜、カテニエルイス、高橋隆行（福島大）

2A1-L06 : 「ステレオカメラを利用した移動ロボットの自己位置推定」

李忠鍾、秋元俊成、寺田信幸（東洋大）

2A1-L07 : 「三次元拡張された空間観測モデルに基づく移動ロボットの自己位置推定」
村松聡、平井雅尊、佐藤昌則、大谷洋介、富沢哲雄、工藤俊亮、末廣尚士（電通大）

2A1-L08 : 「正方形柱により表現された3次元地図を利用した屋内外環境の自律走行」
伊達央、大川真弥、滝田好宏（防衛大）

2A1-L09 : 「教示再生による自律走行のための ROS stacks を活用した地図と経路の獲得」
原祥堯、坪内孝司、油田信一（筑波大）

2A1-L10 : 「自然地形におけるビジュアルオドメトリのための特徴点抽出手法に関する検討」
大津恭平（東大）、大槻真嗣、石上玄也、久保田孝（ISAS/JAXA）

2A1-L11 : 「非接触型の並進移動量計測装置を用いた屋外移動ロボットの自己位置推定モジュールの開発と屋外フィールドにおける性能評価」
山内元貴（東北大）、永井伊作（岡山大）、永谷圭司、吉田和哉（東北大）

特殊移動ロボット(1) / Mobile Robot with Special Mechanism(1)

2A1-M01 : 「通線作業を行うための先端牽引力のある移動ロボットの検討」
川野友裕、真鍋哲也、東裕司（NTT）

2A1-M02 : 「不随意的な適応系と協調するマスタスレーブ操作により高速不整地走破する UGV の動作検証」
黒澤亮了、星勝之、今井祐介、渡辺実行、福岡泰宏（茨城大）

2A1-M03 : 「小型人型ロボットによる壁乗り越え動作の実現」
杉内肇、宮川直己（横国大）

2A1-M04 : 「電界共役流体を用いた小型壁面移動ロボット」
上野将平、竹村研治郎（慶大）、横田真一（東工大）、枝村一弥（新技術マネイジメント）

2A1-M05 : 「神経振動子ネットワークを用いた球体型移動ロボットの制御」
岸元邦充、石川将人、大須賀公一（阪大）

2A1-N01 : 「外界センサ情報を用いた PMV の移動制御方法に関する基礎的考察」
近藤拓真、中嶋秀朗（千葉工大）

2A1-N02 : 「水陸両用型脚式ロボットの研究」
大野英隆、小沼祐介（湘南工大）

2A1-N03 : 「二重螺旋移動における ZMP を用いた移乗機構の動力学的バランス」
對馬英彦、花島直彦、山下光久、河内邦夫（室蘭工大）

2A1-N04 : 「隣接ベルト間動力伝達による無特異線構造の全方向駆動ユニット」
緒方裕彦、多田隈建二郎（阪大）、多田隈理一郎（山形大）、東森充、金子真（阪大）

2A1-N05 : 「円筒型移動ロボットの3次元運動解析」
平野哲郎、石川将人、大須賀公一（阪大）

2A1-O01 : 「不整地移動 PMV RT-Mover Ptype2 における補助脚機能の力指令値生成法」
田中達也、中嶋秀朗（千葉工大）

2A1-O02 : 「螺旋型波動伝播式移動機構を用いた壁面登攀ロボットの開発」
高橋一聡、後藤佑輔、中村太郎（中央大）

2A1-O03 : 「攪拌槽ジャケット内検査用空気圧式蠕動運動型ロボットの開発」
森下陽介、三戸大輔、中村太郎（中央大）

2A1-O04 : 「空気圧駆動式3体節イモムシ型管内走行ロボット」
大野学、浜尾清、勝又大介、三隅雅彦（都立産技高専）

2A1-O05 : 「管内走行ロボット用マトリクスペローズアクチュエータの基礎特性」
坂本誠、大野学、倉田修吾（都立産技高専）、古島剛（首都大）、廣井徹磨（都立産技高専）、真鍋健一（首都大）

脳・神経・認知ロボティクス / Neurorobotics & Cognitive Robotics

2A1-M07 : 「ポータブル NIRS 計測装置を用いたブレインマシンインターフェースの構築」
伊藤友孝、秋山英毅、三井嘉弘、平野時久（静岡大）

2A1-M08 : 「移動ロボットによる物体識別のための探索行動の自律的獲得」
郷古学（東北学院大）、小林祐一（東京農工大学/理研 RTC）、金天海（HRI-JP）

2A1-M09 : 「BMI における人の負荷状況の推定に関する基礎研究」
吉川裕一郎、朱赤、島津翔太、吉岡将孝、岡田有司、鈴木俊活（前工大）

2A1-M10 : 「運動または運動想起における特徴変化を用いたロボットアームの制御」
吉岡将孝、吉川裕一郎、島津翔太、西川知宏、鈴木俊活、岡田有司、伊藤貴庸、朱赤（前工大）

2A1-M11 : 「認知機能の学習における感覚空間の自己組織化に応じた発達の制約」
河合祐司、長井志江、浅田稔（阪大）

サーチ&レスキューロボット・メカトロニクス(1) / Search and Rescue Robot and Mechatronics(1)

2A1-N06 : 「Google Maps 活用による情報収集ロボットを用いた被災情報 GIS の動的生成」
長谷川慧、奥川雅之（愛工大）

2A1-N07 : 「受動サブローラを有するクローラ型移動ロボットにおける角度拘束制御」
鈴木壮一郎、奥川雅之（愛工大）

2A1-N08 : 「1つのモータで段差の昇降を可能とする機構の改良と試作」
平澤順治（茨城高専）

2A1-N09 : 「可撓性シャフトで複数の駆動輪を連結した小型探査用ロボットの試作」
二町健太、林良太、余永（鹿児島大）、衣笠哲也（岡山理科大）、天野久徳（消防研）

2A1-N10 : 「集束コンベックスによる高伸縮比マニピュレータ機構の開発」
大月和穂、渡部翔平、重高翔太、柏崎脩平、齋藤敬（秋田県立大）

2A1-N11 : 「柔軟全周囲クローラ RT04-NAGA について」
土師貴史（松江高専）、衣笠哲也、藤井康平、MuhamadHaziq、吉田浩治（岡山理科大）、林良太（鹿児島大）、入部正継（阪電通大）、徳田献一（和歌山大）、天野久徳（消防研）、大須賀公一（阪大）

2A1-O06 : 「半壊家屋内の迅速な人命救助を目指した流体ロープウェイ」
中野燮、塚越秀行、北川能（東工大）

2A1-O07 : 「がれきの散在する港湾内での情報収集を目指したロープウェイ式海洋探査ロボット」
塚越秀行、森庸太郎、堀江宏太、北川能（東工大）、レザジョバニ（ハワイ大）

2A1-O08 : 「有線センサノード投射位置制御機構の開発」
小池裕太、澤井圭、鈴木剛（電機大）

2A1-O09 : 「DTN を用いた安否情報確認システムの開発」
大野勝洋、澤井圭、鈴木剛（電機大）

2A1-O10 : 「センサノード故障時の通信品質維持を目的としたロボット無線センサネットワーク構築手法の提案」
田邊薫秋、澤井圭、鈴木剛（電機大）

2A1-O11 : 「斜交関節機構を用いた移動機構に関する研究」
大金一二、柴野康介（新潟工科大）

2A1-P06 : 「階段昇降機構を付加した救助支援型担架システムの開発」

岩野優樹（明石高専）、大須賀公一（阪大）、天野久徳（消防研）

2A1-P07 : 「高い荒地踏破性を有する能動節電動車輪型へび型ロボット ACM-R4.2 の開発」

河野健太郎、山田浩也、広瀬茂男（東工大）

2A1-P08 : 「アームレストジョイスティックの開発」

石田悠朗、萩原哲夫、上田紘司、広瀬茂男（東工大）

2A1-P09 : 「サブローラを有するクローラロボットの側面の接触を予測するためのセンサシステムの開発」

東和幸、大野和則、竹内栄二郎、田所諭（東北大）

インフォーマティブ・モーションとモーション・メディア – ロボットの身体性と運動 – /

Informative Motion & Motion Media

2A1-P01 : 「指先の運動と力の制御における錯視情報の影響」

綿谷卓真、松井英樹、友國伸保、黄健（近畿大）

2A1-P02 : 「上肢運動と指先接触力との関連の測定」

松井英樹、綿谷卓真、友國伸保、黄健（近畿大）

2A1-P03 : 「日常生活支援移動ロボット ASAHI の開発」

廣井富、黒田尚孝、内藤圭祐、高田晶太、松井一馬、井上駿、林和孝、中山貴之、松中翔平（大阪工大）、伊藤彰則（東北大）

2A1-P04 : 「ロボットアバタを用いた指差し行為の実現」

黒田尚孝、廣井富、松井一馬（大阪工大）、三宅真司、伊藤彰則（東北大）

2A1-P05 : 「身体表象と実像を関連付ける人形型インタフェースによる遠隔ロボット操作法」

廣川暢一、鈴木健嗣（筑波大）

2A1-Q01 : 「非線形状態空間写像を用いた運動の変換とロボットの運動生成」

宮寄哲郎、岡田昌史（東工大）

2A1-Q02 : 「大規模言語資源を利用した運動と言語の記号体系の構築」

濱野聖也、高野渉、中村仁彦（東大）

2A1-Q03 : 「2次元映像から3次元身体運動の連想を可能とする大規模運動データベースの設計」

高野渉、石川淳一、中村仁彦（東大）

2A1-Q04 : 「教師なし二分木生成と教師あり線形判別学習を併用するリアルタイム統計的行動認識法」
梅澤慶介、高野渉、中村仁彦（東大）

2A1-Q05 : 「受け渡し動作における優美動作特徴の抽出」
都築匠、田中隆寛、上田悦子（奈良高専）

医療ロボティクス・メカトロニクス(2) / Medical Robotics and Mechatronics(2)

2A1-Q06 : 「オクルジョンを考慮した複数カメラによる手術室内人員動線計測」
大塚亮、志村洋輔（千葉大）、鈴木孝司（東京女子医科大）、佐藤生馬、中村亮一（千葉大）

2A1-Q07 : 「バイオニックシミュレータのためのハイブリッド循環系の構築」
大脇浩史、武井菜月、益田泰輔（名大）、川原知洋（九工大）、小玉佳子（名大）、宮坂恒太、小椋利彦（東北大）、新井史人（名大/ソウル大）

2A1-Q08 : 「カテーテル挙動測定センサによる手技測定と評価」
児玉裕勝、テルセロカルロス、大恵克俊、池田誠一、福田敏男、新井史人（名大）、根来真（藤田保健大）、高橋郁夫（安城更生病院）

2A1-Q09 : 「脳卒中初期患者に対する蛇腹を用いた水圧式リハビリ機器の開発」
大山貢、中里裕一（日工大）

2A1-Q10 : 「二関節筋構造パワーアシストスーツの制御の研究」
田村康晃、中里裕一（日工大）

2A1-Q11 : 「McKibben 型空気圧アクチュエータを用いた超音波プローブ走査機構の撮像断面の位置制御への応用」
吉田寿夫、小野木真哉、齊藤俊、榊田晃司（農工大）

2A1-R06 : 「非侵襲超音波診断・治療統合システムの追従ロバスト性向上」
小泉憲裕、舟本貴一、徐俊浩、野宮明、石川晃、葭仲潔、杉田直彦、本間之夫、松本洋一郎、光石衛（東大）

2A1-R07 : 「遠隔医療診断ロボットシステムの構築」
伊藤友孝、程偉鵬、吉田達雄、河内傑（静岡大）

2A1-R08 : 「ロボットによる超音波撮像断面位置制御のための超音波プローブのキャリブレーション」
菅野悠樹、小野木真哉、吉田寿夫、加藤俊和、アントワンヌボッサアル、榊田晃司（農工大）

2A1-R09 : 「超音波画像情報のロボットへのフィードバックによる治療用超音波音場の3次元位置制御に関する研究」
入澤佐智恵、小野木真哉、浦山泰寛、榊田晃司（農工大）

2A1-R10 : 「GPGPU によるレオロジー物体変形シミュレーションの高速化」

木下正稔、平井慎一（立命館大）

2A1-R11 : 「螺旋展開型カプセル内視鏡用ブレーキ」

黒田一樹、高山俊男、小俣透（東工大）

2A1-S08 : 「トレーサビリティを考慮した医療向け安全安心システムの研究開発」

久野拓哉、小泉壮太、下野俊英、今輝幸、久池井茂（北九州高専）

2A1-S09 : 「超音波診断・治療補助ロボットのためのファジィ推論を用いたリンク長可変システムの構築」

杉山隆介、脇坂久、青木悠祐（沼津高専）、吉川直之、鈴木誠一（エステック）

2A1-S10 : 「臓器硬さ計測可能なステッピングモータ駆動グリッパの開発」

西尾建佑、河合俊和（大阪工大）、森田有亮（同志社大）、西澤祐吏（香川大）、中村達雄（京大）

2A1-S11 : 「結紮手技に対する自己組織化マップを用いた特異操作判別と内視鏡手術用特異操作提示システムの構築」

佐藤孝則、大場慎太郎、石井千春（法政大）、中荃隆（工学院大）

[バイオアセンブラ / Bio Assembler for 3D Cellular System Innovation](#)

2A1-R01 : “Evaluation of Cell Impedance Using a μ -channel”

Chia-Hung Tsai, Makoto Kaneko(Osaka Univ.), Fumihito Arai(Nagoya Univ.)

2A1-R02 : 「細胞の疲労特性評価」

福井航、金子真（阪大）、佐久間臣耶（名大）、川原知洋（九工大）、新井史人（名大）

2A1-R03 : 「微細加工チャンバーを用いたトロイダル細胞集塊の作製と管腔構造構築の試み」

岩瀬優輝、山田絵海、山田真澄、関実（千葉大）

2A1-R04 : 「温度応答性培養皿を利用したマイクロコンタクトプリントによる細胞パターンニング」

田中信行、太田裕貴、大和雅之、岡野光夫（東京女子医科大）

2A1-R05 : 「局所酸素勾配マイクロデバイスによる幹細胞分化制御」

太田裕貴（東京女子医科大）、合田亘人（早大）、大和雅之、岡野光夫（東京女子医科大）

2A1-S01 : 「マイクロチップによるパターン化した細胞のマイクロ構造体への作製」

岳涛、中島正博、小嶋勝、福田敏男（名大）

2A1-S02 : 「細胞の超高速力計測のためのオンチップ静電容量型力センサ」

伊藤啓太郎、佐久間臣耶、新井史人（名大）、魚住信之、七谷圭（東北大）

2A1-S03 : 「立体曲面への3D積層細胞アセンブリ」

武井菜月、益田泰輔、大脇浩史 (名大)、松崎典弥、明石満 (阪大)、新井史人 (名大)

2A1-S04 : 「ハイパワー・超精密オンチップロボットによる細胞の力計測」

佐久間臣耶、新井史人 (名大)

2A1-S05 : 「PDMS 表面を利用した温度応答性細胞培養表面の開発とその特性」

秋山義勝、大和雅之、岡野光夫 (東京女子医科大)

2A1-S06 : 「アルギン酸ゲルファイバによる網目型3次元細胞構造の構築」

小山直晃、大原賢一、前泰志、新井健生 (阪大)

2A1-S07 : 「高効率細胞解析のためのナノツール・エクステンジャーシステム」

中島正博、川本拓哉、平野貴大、小嶋勝、福田敏男 (名大)

脚移動ロボット(1) / Walking Robot(1)

2A1-T01 : “Realization of bipedal robot walking on uneven surface by utilizing stiffness-variable foot sole mechanism”

Ahmad Najmuddin Ibrahim, Eiki Ishijima, Yasuhiro Fukuoka(Ibaraki Univ.)

2A1-T02 : 「摩擦非対称性を利用した脚ロボットの跳躍移動」

高野光浩、妹尾拓、石川正俊 (東大)

2A1-T03 : “Bipedal Pattern Generator with Reactive Stepping based on Minimal Energy Control in the CoM State Space”

Carlos Santacruz, Yoshihiko Nakamura(Univ. of Tokyo)

2A1-T04 : 「二足歩行型ロボットの安定した滑走動作に関する研究」

常見智史、中山健次、三輪昌史 (徳島大)

2A1-T05 : 「4脚車輪ロボットの階段昇降時の歩容生成」

嵯峨山功幸、小川博教、飛田和輝、杉田澄雄 (日本精工)

2A1-U01 : 「転倒リスク評価に基づくマルチロコモーションロボットの行動選択」

小林泰介、青山忠義、関山浩介 (名大)、長谷川泰久 (筑波大)、福田敏男 (名大)

2A1-U02 : 「PDACに基づく遊脚伸縮運動及び両脚支持期を用いた2足歩行制御」

青山忠義、関山浩介 (名大)、長谷川泰久 (筑波大)、福田敏男 (名大)

2A1-U03 : 「転倒しない脚機構による不整地移動に関する研究」

池田和則、若原拓己、三上貞芳（未来大）

2A1-U04 : 「リンク機構を用いた反転型三脚歩行ロボット」

角田智洋、原田宏幸（北大）

2A1-U05 : 「4脚ロボットの基礎研究」

小高加菜、BarkanUgurlu、川西通裕、成清辰生（豊田工大）

2A1-V01 : 「人間の足部機能を有する2脚歩行ロボットの開発」

浦窪裕司、渋谷恒司（龍谷大）

2A1-V02 : 「消費エネルギー測定を目的とした小型4脚ロボットの開発」

松比良賢二、大橋慎司、渋谷恒司（龍谷大）

2A1-V03 : 「泥濘地歩行を目的とした直動機構を有する18自由度6脚ロボット」

山本勇貴、青木佳太、相見泰佑、城坂尚吾、渋谷恒司、堤一義（龍谷大）

2A1-V04 : 「脚ロボットの歩容変動を利用した路面環境推定」

宮本将伸、徳田献一（和歌山大）

福祉ロボティクス・メカトロニクス(2) / Welfare Robotics and Mechatronics(2)

2A1-T06 : 「障害児のための全方向移動機器の開発」

塚本卓也、安田寿彦、奥屋憲利（滋賀県立大）、高塩純一、口分田政夫（びわこ学園）

2A1-T07 : 「障害児のための全方向移動機器の開発」

山下元気、安田寿彦、塚本卓也、奥屋憲利（滋賀県立大）、高塩純一、口分田政夫（びわこ学園）

2A1-T08 : 「屋外で使用できる段差踏破機構付き歩行器の開発」

生熊祐太、森善一（茨城大）、杉本浩一（茨城信用組合）、中田明彦（津田駒工業）

2A1-T09 : 「空気圧アクチュエータを用いたリズム歩行補助システム」

中野功一、森善一（茨城大）、中田明彦（津田駒工業）

2A1-T10 : 「空気圧人工筋肉を用いた歩行アシスト装具システムの開発」

針谷健介、高中健太、中村太郎（中央大）

2A1-T11 : 「小型人型ロボットを用いた介護予防体操の促進とセンサによるモニタリング」

平野正隆、岡崎大樹、花島直彦、山下光久（室蘭工大）

2A1-U06 : 「鬱血防止マットの開発」

早川恭弘、上治卓也 (奈良高専)

2A1-U07 : 「歩行トレーニング用高機能靴の開発」

早川恭弘、檜谷義信 (奈良高専)

2A1-U08 : 「肘装着型ロボットを用い食事動作をする際の代償運動を軽減する肘・前腕連動機構の開発」

雨宮元之、陳瑋煒、松本侑也、関雅俊、藤江正克 (早大)

2A1-U09 : 「脳性麻痺者のためのインテリジェントシーティングシステム(i-Seating)の開発」

安斎健一、菊池武士 (山形大)、渋谷保 (クリエイティブスタジオ)

2A1-U10 : 「インテリジェント制御型歩行器(i-Walker)使用時の歩容計測」

田中利昌、菊池武士、安斎健一 (山形大)、川上千之、新野知美、穂坂雅之 (三友堂病院リハビリセンター)

2A1-U11 : 「力覚による動作支援機器に関する研究」

福島武人、松日楽信人 (芝浦工大)、砂押貴光、額田秀記 (東芝)

2A1-V06 : 「車椅子搭載型ロボットアームを操作するための 6 自由度 オーラルインターフェースの開発」

張哲明、汪偉、岩田浩康、菅野重樹 (早大)

2A1-V07 : 「正確な書字を実現するアシストシステムに向けた手指動作補助方法に関する検討」

望月孝太、中島康貴、小林洋、藤江正克 (早大)

2A1-V08 : 「SVM を用いた前頸部表面筋電位に基づく舌運動の検出」

長谷川泰久、末澤賢、副島英明、高橋淳二 (筑波大)

2A1-V09 : 「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、中嶋裕貴、遠藤央、柿崎隆夫 (日大)

2A1-V10 : 「全方向移動支援ロボットの開発」

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

2A1-V11 : 「歩行計測・評価システムの構築」

伊藤友孝、中澤悠、小池恵史郎 (静岡大)、鈴木みずえ、谷重喜、熊谷有起、石川恭子 (浜松医科大)

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骨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、槇修一、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」

伊藤覇臣（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）

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）、BORNMANN Peter、HEMSEL Tobias（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、鈴木康一、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」

石川貴一郎、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、石川貴一郎、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、石川貴一郎、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）