

分類		賞	受賞者	所属	論文番号	タイトル
部門賞	1	部門功績賞	田中真美	東北大学	-	-
		部門学術業績賞	多田隆建二郎 平田泰久	大阪大学 東北大学	- -	- -
		部門技術業績賞	杉浦 恒 武村史朗	ヤンマーホールディングス(株) 沖縄工業高等専門学校	- -	- -
部門一般表彰	2-1	部門貢献表彰	尾崎功一	宇都宮大学	-	-
			柴田智広	九州工業大学	-	-
			2-2	ROBOMECH表彰 (学術研究分野)	松尾 健登, 真壁 佑, 矢野倉 伊織, 小島 邦生, 岡田 慧, 稲葉 雅幸,	東大
	石垣 泰暉, 鮎澤 光, 山本 江,	東大			1A1-D09	包括的力学勾配計算と陰的積分による柔剛体を統合したハイブリッドリンク系の高速な順動力学シミュレーション
	野村 彩乃, 西田 佳史,	東工大			2A1-K09	ポータブルな全日常空間身体保持力カバレッジの計測・可視化技術
	黒田 達朗, 谷口 祥平, 池内 宏樹,	パナソニックホールディングス(株)			1A1-L04	2段特性を有するトルクセンサー一体型関節モジュールの開発
	安藤 竜生, 岸本 卓大, 嶋田 恭大, 高橋 英俊,	慶大			1P1-R07	多面体折り紙基板を用いた立体配置された絶対圧力センサによる三次元流速センサ
	○吉光徹雄, 大槻真嗣, 吉川健人, 前田孝雄, 國井康晴, 富木淳史, 宇佐美尚人, 廣瀬智之, 秋山演亮	宇宙航空研究開発機構宇宙科学研究所			2A3	小型月面表面探査ホッピングローバLEV-1の開発
	2-3	ROBOMECH表彰 (産業・実用分野)	菅 哲朗, 谷原 涉, 佐藤 蒼馬, 尾上 弘晃,	電通大	2A2-R07	土壌センシングに向けた等方性メタマテリアルの反射特性評価
			西尾 卓純, Chaves Silva Romulo, 神谷 優理, 深尾 隆則,	東大	2A1-A09	ブドウのジベレリン処理および収穫の自動作業ロボット
			島田悠之介, 迎田隆幸, 日下聖, 遠藤維, 多田充徳, 宮田なつき, 田中孝之	北海道大	7A3	余事象動作を考慮した隠れマルコフモデルを用いたロボスタな介護作業識別
	2-4	ベストプレゼンテーション表彰	青木 悠祐	沼津工業高等専門学校	2A1-E04	実証実験を前提とした小型自律移動ロボット開発教育の実践と次世代システム開発への取り組み
			阿部 有貴	(株)サムスン日本研究所	1P2-R04	組立自動化のためのメタレンズによる超薄型・遠近ハイブリッドカメラ光学系および吸着機能搭載画像センサの提案
			大野 和則	東北大学	1P1-L05	作業アームを有するクローラロボットを利用した軍艦島の建物の劣化調査
	2-5	ベストデモンストレーション表彰	江藤 亮輔	防衛大学校	1P1-K06	ねじり機構をもつアーティキュレート式移動ロボットの歩行動作
			松野 孝博	近畿大学	2P1-I10	回転数計測と視覚的フィードバックが可能な投球練習用ボールの開発
			西田 莉那	白山工業(株)	1A1-L01	空圧シリンダ兼用支柱を有するバンタグラフバランスの アーム自重補償機構の設計
			木村 魁斗	大阪大学	2A1-M02	ワニ類の歩行を生み出す筋腱系の力学的機能検証に向けた実寸大骨格プラットフォームの開発
			矢木 啓介	茨城大学	1P2-D09	足関節インピーダンスをオンラインで推定可能なウェアラブルデバイスの開発
			藤井 勇太	東京科学大学	1A1-M06	オジギソウの膨圧運動の再現を目指した流体ソフトアクチュエータ
	2-6	部門欧文誌表彰	Akira Okuno, Shunsuke Yoshimoto and Akio Yamamoto	東京大学	ROBOMECH Journal, Vol. 11, No. 7	Interactive driving of electrostatic film actuator by proximity motion of human body
			山崎峻一	(株)IHI	-	簡易遠隔操縦装置「ロボQS®」
	3	部門優秀製品表彰	出村公成	金沢工業大学	-	ロボット競技会による実践的教育活動
石原秀則			香川大学	-	持続的活動によるものづくりと科学技術の理解増進活動	
部門先端技術表彰		春名正樹	三菱電機(株)	-	VISUAL HAPTICSを用いた遠隔操作ロボット	
		山川雄司	東京大学	-	高機能3Dプリンティングのための動的補償システムの開発と評価	
部門優秀論文表彰		八島真人	防衛大学校	-	Admittance learning strategy using generalized simplex gradient methods for human-robot collaboration	
		白石 俊彦	横浜国立大学	-	超音波治療のための音響ホログラフィによる水中での力場制御に関する実験的検討	
		小坂学	近畿大学	-	入力飽和を考慮した閉ループ応答の信頼区間解析とV-TigerによるMcKibben型空気圧ゴム人工筋の制御設計	
		奥山 武志	東北大学	-	Evaluation of a robotic palpation sensor system for prostate cancer screening on silicone elastomers and prostate phantoms	
		岩村 誠人	福岡大学	-	粘弾性体を含むソフトロボットの高速かつ安定な動力学計算法の開発	
		天野嘉春	早稲田大	-	ツインCMGによるドローンの姿勢制御	
4	分野融合研究優秀表彰	Atsufumi Hashiba, Mami Tanaka and Takeshi Okuyama	東北大学	TA3-4	Study on Estimating the Tip Force of an Object in a Pen Grip Posture	
		Nobuo Sakai, Yuki Takasugi, Fumiya Kitaoka, Kaori Kaneko and Katsuki Hayashi	九州工業大学	TA3-5	Development of robotic musculoskeletal walking simulator for biomechanism analysis of human walk	
		Saizo Kamei, Takashi Kusaka, Taro Nakamura, Fumio Ito, Takashi Itsuno, Riku Takakuwa and Takayuki Tanaka	北海道大学	TC4-3	Development of Augmented Jump SLIP model and Its Optimization based on Impulse Analysis	
		Masaharu Komori, Rintaro Koyano, Yuya Suematsu and Tatsuro Terakawa	京都大学	TC4-1	Ability mining of manipulation by foot postural change - Fundamental investigation into the operating characteristics of the heel-supported foot-	
		Yuudai Aokusa, Yibo Ma and Yoko Yamanishi	九州大学	FA2-2	On-demand perforation using electrically induced microbubble for improvement of needle-free reagent injection volume	
		Kaori Kuribayashi-Shigetomi, Takashi Horiyama and Ryuhei Uehara	北海道大学	FA2-4	What is the ideal origami development diagram for cells? - 3D tissues produced by origami and micro/nano technologies-	
		渡邊達也, ○(正)松野孝博(近畿大)	近畿大学	2P1-I10	回転数計測と視覚的フィードバックが可能な投球練習用ボールの開発	
		○(正)中野風志(オムロンサイニクエックス(株)/東大)、瀧屋政志、田中一敏(オムロンサイニクエックス(株))	東京大学	2P1-J08	脱力可能な関節を備えた腿駆動多関節ロボットアームによる投球動作	
		○(学) 鐵矢電太、鳥取直友、横森真麻(九大)、田川美穂(名大)、菅野茂夫(産総研)、佐久間臣郎、山西陽子(九大)	九州大学	2P1-T04	光学バイオセンサー応用に向けたDNA修飾ナノ粒子結晶の特性評価	
		奥山 武志(東北大) 佐藤 広夢(東北大) 田中 真美(東北大)	東北大学	2P2-Q02	シートを用いた触感提示デバイスによるなぞり動作時の力覚提示に関する研究	
		○(学) 林瑠子(東工大)、吉武宏(東大)、小竹元基(東工大)	東京科学大学	2A2-E02	歩行空間における搭乗者の行動選択特性を考慮した自律移動車いすの経路計画	
		○(学) 新美大樹、大竹未祐、目黒淳一(名城大)	名城大学	2A2-C08	実環境に則した誤差が生成可能なGNSS/IMU シミュレータの開発 - 性能劣化要因の簡易的な模擬による位置推定誤差予測の実現 -	
		○(学) 齋藤美沙、三谷篤史(札幌市大)	札幌市立大学	2A2-D05	半座りパーソナルモビリティの開発と検証 - 屋内における使用を想定したデザイン提案 -	
		○(学) 長野圭造(名大)、伊藤伸太郎(名大/JST さきがけ)、福澤健二、東直輝、張賀東(名大)	名古屋大学	2P1-T07	ポリマーブラシ膜のバッテリーを用いた界面制御による マイクロ電気泳動チップの開発	
		○(学) 三ツ木鴻佳、田中真美、奥山武志(東北大)	東北大学	1P1-R04	指装着型点字識別システムの開発に関する研究	
		○(協) 戸塚圭亮、五十嵐洋(東京電機大)	東京電機大学	1P2-Q07	テクスチャモデル簡略化に向けた重回帰モデル適応の検討	
		○(協) 石田大貴、下ノ村和弘(立命館大)	立命館大学	1A1-N07	ひずみセンシングポリマーを用いた触覚画像センサによるロボットハンドの把持制御	
		○(学) 森林広大、遠藤洋史(富山県立大)	富山県立大学	2P1-S09	超撥水性スポンジ装備湾曲フィルムを利用したマランゴ二相型油分回収システムの構築	

分類		賞	受賞者	所属	論文番号	タイトル
学会賞	5	日本機械学会 若手優秀講演フェロ賞	○青木洸樹	名城大学	2A2	分枝限定法を活用したスキャンマッチング手法による三次元大域自己位置推定
			Atsufumi HASHIBA	東北大学	TA3-4	Study on Estimating the Tip Force of an Object in a PenGrip Posture
			Daisuke SHIONOIRI	慶応大	TB2-2	Fluid-Based Contact Detection and Thermal Display
			Rin KANEKO(Shibaura Institute of Technology)	芝浦工大	FA4-3	Real-Time Deformation Computation Using DNN for Retraction of the Cerebral Fissure in Neurosurgical Simulator
			関根 菜芹	東洋大学	1P2-P01	シートベルトの張力を利用した力学フィードバック付き身体動作インタフェースの提案
			森林 広大	富山県立大学	2P1-S09	超撥水性スポンジ装備湾曲フィルムを利用したマランゴニ推進型油回収システムの構築
			加藤 佑基	大阪大学	1P2-M01	大規模言語モデルに基づく複数ロボットの機能表現と協調行動に関する考察
			速見玲雄	早稲田大学	1P2-O06	狭隘空間におけるパーソナルモビリティの半自動扉通過支援システム
			檀上 蓮	岡山理科大学	1P2-P04	コンパクトシティの実現に向けた小型パーソナルモビリティの開発
			長野圭造	名古屋大学	2P1-T07	ポリマーブラシ膜のパターニングを用いた界面制御によるマイクロ電気泳動チップの開発
			未平昌寛	広島大学	2P2-A08	2つのモアレ縞を用いることでひずみ可視化シートの計測範囲を拡大する原理の確認
			永合 泰基	岡山大学	2A1-T09	レーザー彫刻加工を用いたゴム製4脚ロボットの試作
			貞井圭介	広島大学	1A1-G09	哺乳類型関節を持つローラーウォーカーの車輪型移動の高速化
			石田 大貴	立命館大学	1A1-N07	ひずみセンシングポリマーを用いた触覚画像センサによるロボットハンドの把持制御
			立川 海成	東京電機大学	1P2-M03	圃場における農業用マルチロボット利用のためのACOベース経路計画アルゴリズム
			早崎宗一郎	早稲田大学	2P1-L04	予測と実測の差の蓄積に基づく自律移動ロボットの協調移動パラメータ調整手法の検討
			片山 貴仁	大阪大学	1A1-I06	変形履帯シューの提案による履帯型掘削ロボット“Antler”に関する研究
			南 海成	信州大学	1P1-C10	ゆったりした衣服における着用者の動作分類のための多重センザ縫い刺繍型曲げセンサ
			鈴木 天馬	東京大学	1P1-O09	受動3次元ワイヤ動力伝達機構における伝達効率の解析
			森田 雅人	九州大学	1P2-J08	運動学的可動域の拡張を目的とした形状柔軟性を持つ多指ハンドの開発
			橋本 悟	電気通信大学	2A2-J05	人体模倣足部の着地時における粘弾性変化の定量解析
			森 涼哉	名古屋大学	2P2-D04	操作特徴に基づくAIモデル選択による個人差に適合した微細操作支援システム
			澤田悟空	東北大学	1A1-F08	胴体の柔軟性を活用した四脚ロボットの胴体・脚間協調制御
			中山太陽	東京電機大学	1P1-F01	爪付き指腹センサ装着電動義手による卵の殻剥き作業の実現
			大場 航	東京科学大学	2A1-B08	実世界情報を提示する次元の異なるリーダ・フォロワ半自律掘削制御
			村本 玲司	東京科学大学	2A1-T05	PLZT素子と自励振動型静電シッピングアクチュエータを用いたテザース小型移動ロボット
			松井 繪花	東京科学大学	2A2-G05	腸換気システム構築に向けた大腸内推進ソフトロボットの開発
			伊藤 優真	千葉工業大学	2A2-N09	方向可変な車輪を有する8輪運搬ロボットの開発
			正田 晃己	東京大学	2P1-B03	Wavelet変換とt-SNEに基づく力覚信号のクラスリングによるコンクリート構造物の欠陥検知
			上田佳明	大阪大学	1A1-E08	ネコの腰-足首間反射を再現した四脚ロボットによるウォーク・バウンド歩容の創発
			秋葉 優馬	電気通信大学	1A1-N06	額の触覚特性を利用した振幅変調型触覚提示
			三井田 陽和	東北大学	1P1-G03	正負の曲率に対して非対称な膜剛性を有するグリッパ機構
			外山 淳也	筑波大学	1P1-I10	機械的拘束で自重を支持するエネルギー効率の高い四脚ロボット
			ケニス 銀河	東京理科大学	1P2-L07	多様な光学特性を持つ物体ハンドリングのための経路計画と観測計画の統合手法の提案
			鈴木 悠人	山形大学	2A1-H08	パラメトリックデザインに基づく3Dプリント製の新食感探索システムの提案
			林 瑠子	東京科学大学	2A2-E02	歩行空間における搭乗者の行動選択特性を考慮した自律移動車いすの経路計画
			田名網 優	慶應義塾大学	2P1-A06	環境中に分散設置可能な自然分解性ワイヤレス土壌尿素センサ
			和田 俊也	中央大学	2P1-S03	合体分解型マイクロロボットへの接着条件最適化に向けた接着力評価
			杉原 怜	東京科学大学	1A1-L07	プリラン光相関領域反射計によるオライナーのベルト理論の直接的可視化
			新崎 広人	千葉大学	1P2-S05	塑性変形を考慮した折り紙シミュレータによる紙のリアルタイム形状推定
石橋亨祐	東京大学大学院	2A1-A08	流体駆動型ソフトハンドを搭載した双腕ロボットによる業務用キャベツの搬送実験			
伊津野 武史	中央大学	2P1-K03	長繊維と短繊維を複合した超伸長型空気圧アクチュエータの開発			
五箇 俊介	豊橋技術科学大学	2P1-N10	歩行者の存在する環境における状況認識に基づくナビゲーション戦略の選択			