

お知らせ目次

- 学会からのお知らせ
 - ・ 名誉会員のご紹介 お知らせ 2
 - ・ 2012 年度フェローのご紹介 / 2013 年度フェローの推薦について お知らせ 4
- カレンダー お知らせ 5
- 主催行事のお知らせ
 - ・ 2012 年度ロボット工学セミナー開講のお知らせ お知らせ 7
 - ・ 第 18 回ロボティクス・シンポジア お知らせ 11
- 共催・協賛行事のお知らせ
 - ・ 本会共催協賛後援協力行事 お知らせ 12
- 有料広告 お知らせ 16
- 新入会員 お知らせ 18
- 理事会報告 お知らせ 19
- 英文論文集のページ
 - ・ Call for Papers: Special Issue on Biologically Inspired Robotics お知らせ 20
 - ・ *ADVANCED ROBOTICS* Vol. 26, No. 8-9 Abstract お知らせ 21
- 刊行物のご案内 お知らせ 24
- 第 30 回記念日本ロボット学会学術講演会 開催案内



学会からのお知らせ

日本ロボット学会名誉会員のご紹介

日本ロボット学会では、「名誉会員選任規程」第3条（ロボットの学術または技術に関する権威者で、かつ本会に対し功績顕著な者）に従い、理事会にて下記の3名の方々を新しく名誉会員に推挙し、過日の日本ロボット学会定時総会（平成24年3月8日）にて満場一致で選任いただきました。ここに謹んでご報告いたします。

新名誉会員の皆様には、今後も益々ご壮健にて、当該分野ならびに当学会の発展のために尚一層のご尽力とご指導を切に御願ひ申し上げます。



木下 源一郎 氏
(1941年8月18日生)

[現職]：中央大学工学部名誉教授
 [略歴]：
 1965年4月 中央大学工学部研究助手
 1969年3月 中央大学大学院理工研究科電気工学専攻
 博士課程単位取得満期退学
 1970年4月 中央大学工学部専任講師
 1975年1月 東京工業大学より工学博士
 論文題目「認識への応用を主目的とした
 触覚の研究」
 1974年4月 中央大学工学部助教授
 1982年4月 中央大学工学部教授 現在に至る
 [受賞]：
 ・論文賞
 1976年4月 「A Pattern Classification by Dynamic
 Tactile Sense Information Processing」
 (1975, 12) で Pattern Recognition
 (Honorable Mention) 賞
 ・フェロー称号
 2000年7月 計測自動制御学会よりフェロー称号
 2002年10月 日本ロボット学会よりフェロー称号

本学会 第20期会長
 1999年4月 日本ロボット学会会長
 2001年4月 日本ロボット学会監事



牧野 洋 氏
(1933年12月10日生)

[現職]：山梨大学名誉教授、牧野オートメーション研
 究所長
 [略歴]：
 1956年3月 東京大学工学部精密工学科卒業
 1956年4月 松下電器産業(株)入社
 1966年7月 山梨大学助教授
 1976年4月 山梨大学教授
 1996年4月 山梨大学地域共同開発研究センター長
 1999年3月 山梨大学停年退官
 2000年5月 THK(株)
 2003年3月 牧野オートメーション研究所 現在に至
 る
 [受賞]：
 1983年 科学技術功労者賞
 1985年 J.F. Engelberger Award
 1985年 ASEA Golden Robot Award
 2006年 Robot Hall of Fame, Carnegie Mellon Univer-
 sityにSCARAロボットが殿堂入り
 2008年 重要技術史資料、国立科学博物館にSCARA
 試作機が認定

本学会
 1989年 理事(会計担当)
 2002年 フェロー



吉川 恒夫 氏
(1941年12月19日生)

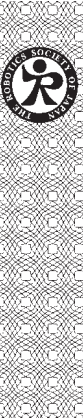
[現職]：立命館大学チェアプロフェッサー，京都大学
名誉教授

[略歴]：

- 1964年3月 京都大学工学部精密工学科卒業
- 1969年3月 京都大学大学院工学研究科博士課程単位
習得退学
- 1969年4月 京都大学工学部助手（数理工学科）
- 1970年6月 京都大学工学部助教授（オートメーショ
ン研究施設）
- 1986年7月 京都大学工学部教授（オートメーション
研究施設，応用システム科学専攻，機械
工学科）
- 1996年4月 京都大学大学院工学研究科教授（機械工
学専攻）
- 2005年3月 京都大学定年退職
- 2005年4月 立命館大学情報理工学部教授（知能情報
学科）
- 2005年4月 京都大学名誉教授
- 2012年4月 立命館大学チェアプロフェッサー（総合
理工学研究機構）

[受賞]：

- 1996年11月 米国 ASME 学会 JDSMC 最優秀論文賞
- 2005年3月 ファナック FA ロボット財団論文賞特別
賞



2012 年度 日本ロボット学会フェローのご紹介

日本ロボット学会では、本会の管掌する学術技術分野の発展に顕著な貢献をされた正会員や、本会の運営発展に多大な貢献をされた正会員に対して、フェローの称号を授与してそのご功績を顕彰しております。

本年は、新しく下記の 7 名の方々がフェローに選ばれましたので、ここに謹んでご報告いたします。新フェローの方々の顕彰は、本会の第 30 回学術講演会の席上にて執り行われます。

なお、新フェローの皆様には、当該分野ならびに本会の発展のために、今後も引き続きご尽力・ご指導を頂きたく、切にお願い申し上げます。

記

國吉 康夫	身体性に基づく知能の創発と発達のロボティックサイエンスならびに学会運営への貢献
榊原 伸介	産業用知能ロボット、特にピンピッキング機能実用化ならびに学会運営への貢献
山海 嘉之	人支援型ロボット分野の開拓と実用化ならびに学会運営への貢献
下山 勲	少子高齢社会の支援を目的としたロボットおよびその要素技術ならびに学会運営への貢献
高西 淳夫	ZMP を用いた 2 足歩行ロボットの動的歩行技術ならびに学会運営への貢献
田所 諭	レスキューロボットの研究開発ならびに学会運営への貢献
藤本 英雄	RSJ 論文賞など研究業績、第 28 回 RSJ 実行委員長ならびに学会運営への貢献

(アイウエオ順、敬称略)

2013 年度フェローの推薦について (お願い)

日本ロボット学会では、創立 20 周年を機にフェロー制度を制定し、毎年顕彰を実施してきましたが、今回ここに 2013 年度のフェロー候補者の公募を行いません。この制度は、本学会の正会員で、本学会の管掌する学術・技術分野の発展に顕著な貢献をなされた方々、もしくは本学会の運営発展に顕著な貢献をなされた方々に対し、フェローの称号を授与してその功績をたたえようとするものです。

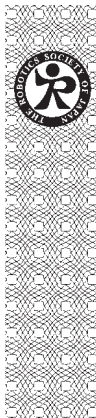
フェロー候補者を推薦しようとする正会員は、他の 2 名の賛同者とともに所定の推薦書を本年 11 月末までに作成し提出して下さい。各候補者については、会長を委員長とする選考委員会が慎重に審議し、最終候補者を選定して理事会に提案し、理事会で最終決定します。決定された新フェローは、次回の学術講演会の場で公表し顕彰します。

推薦書に記載いただく内容は、(1) 候補者および推薦者・賛同者の氏名・所属・連絡先などの情報、(2) 候補者の教育歴、職歴、主な業績などの情報、(3) 候補者の学会発表・論文・著書・特許・社内報告(企業所属者の場合)などの学界や産業界での活動状況です。推薦書書式の詳細については学会事務局までご請求ください。

カレンダー

(2012年9月～2014年8月)

開催日	行 事	開催地	申込締切日	会誌掲載号
8/30～9/1	第14回日本感性工学会大会	東 京	申込締切 8/3	30巻4号・12
9/4～9/7	ヒューマンインタフェースシンポジウム 2012	福 岡	申込締切 5/31	30巻4号・12
9/7	2012年度マイクロメカトロニクス学術講演会	東 京	申込締切 7/23	30巻6号・14
9/7・9/8	生体医工学シンポジウム 2012 (JBMES 2012)	大 阪		30巻3号・8
9/11	第13回建設ロボットシンポジウム (13th SCR)	東 京	申込締切 1/27	29巻10号・11
9/12～9/14	第28回ファジィシステムシンポジウム	愛 知	論文締切 6/29	30巻3号・8
9/12～9/14	日本神経回路学会第22回全国大会 (JNNS2012)	愛 知	論文締切 6/30	30巻4号・12
9/16～9/18	トライボロジー会議 2012 秋 北海道室蘭	北 海 道	申込締切 8/20	30巻6号・14
9/17～9/20	第30回記念日本ロボット学会学術講演会	北 海 道	申込締切 7/20 論文締切 7/20	30巻7号
9/17～9/20	RSNP コンテスト	北 海 道		30巻7号・14
9/18～9/21	No. 12-12 Dynamics and Design Conference 2012 「システムを考える。境界を越えて。」	東 京	申込締切 3/23	30巻2号・7
9/19～9/21	第27回生体・生理工学シンポジウム	北 海 道	論文締切 7/13	30巻2号・7
9/22・9/23	2012年度 計算力学技術者 (CAE 技術者) 資格認定事業	全 国 5 か 所		30巻6号・14
9/23	WRO Japan 2012 決勝大会	東 京		30巻3号・9
9/25	第72回ロボット工学セミナーアドバンスな環境認識センサとその処理方法	東 京		30巻7号・7
9/27・9/28	第29回センシングフォーラム計測部門大会	茨 城	論文締切 8/24	30巻6号・14
10/7～11/25	アイデア対決・全国高等専門学校ロボットコンテスト 2012	東京ほか		30巻3号・9
10/9	第73回ロボット工学セミナー生体計測とインタフェース技術	東 京		30巻7号・8
10/10～10/12	センサエキスポジャパン 2012 (〔併催〕センサネットワーク技術展)	東 京		30巻3号・9
10/10～10/12	センサ・アクチュエータ・マイクロナノ／ウィーク 2012 次世代センサ総合シンポジウム “ニーズとシーズの出会い”	東 京		30巻7号・12
10/12～10/14	第4回国際ユニヴァーサルデザイン会議	福 岡		30巻3号・9
10/17～10/19	第5回ロボット大賞	東 京		30巻7号・13
10/22～10/24	第29回「センサ・マイクロマシンと応用システム」シンポジウム	福 岡		30巻5号・10
10/26	第40回溶接学会東部支部実用溶接講座 (見学会 & 講習会) 「造船所見学と溶接の自動化・効率化」	千 葉	申込締切 10/18	30巻7号・12
10/27・10/28	計算力学技術社2級 (振動分野の有限要素法解析技術者) 認定試験対策講習会 No.12-112 (関東地区会場)	東 京		30巻7号・12
10/27・10/28	計算力学技術社2級 (振動分野の有限要素法解析技術者) 認定試験対策講習会 No.12-113 (東海地区会場)	愛 知		30巻7号・12
10/28～11/1	第16回化学・生命科学マイクロシステム国際会議 (Micro TAS2012)	沖 縄		30巻1号・7
11/2・11/3	第15回国際工作機械技術者会議 (15th IMEC)	東 京		30巻6号・15
11/4～11/7	23rd 2012 International Symposium on Micro-NanoMechatronics and Human Science (MHS2012) / 21st	愛 知		30巻5号・10
11/7～11/9	第15回情報論的学習理論ワークショップ (IBIS2012)	東 京		30巻6号・14
11/7～11/10	The 2nd IFToMM ASIAN Conference on Mechanism and Machine Science (Asian-MMS2012)	東 京	論文締切 8/31	29巻8号・9



お 知 ら せ

開催日	行 事	開催地	申込締切日	会誌掲載号
11/12	第74回ロボット工学セミナー サービスロボットの安全規格と開発プロセス	東 京		30巻7号・9
11/17・11/18	第55回自動制御連合講演会	京 都	申込締切 8/3 論文締切 9/6	30巻6号・14
11/20～11/24	SCIS & ISIS 2012	兵 庫		29巻10号・11
11/21～11/23	システム・情報部門学術講演会 2012 (SSI2012)	愛 知	申込締切 8/31 論文締切 9/28	30巻6号・15
11/24	青少年のためのロボットフェスタ 2012	神 奈 川		30巻7号・13
11/29	No. 12-114 講習会「一若手機械設計技術社のために—精密位置決め基礎と超精密位置決めへの適用事例」	東 京		30巻7号・13
11/30～12/2	No. 12-9 第20回機械材料・材料加工技術講演会 (M&P2012)	大 阪	論文締切 9/20	30巻4号・12
12/6・12/7	ViEW2012 ビジョン技術の実利用ワークショップ	神 奈 川	申込締切 9/21 論文締切 10/29	30巻4号・12
12/11～12/14	IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics (ROBIO2012)	中 国		30巻5号・10
12/13・12/14	第11回 ITS シンポジウム 2012	愛 知	論文締切 査読あり 7/17 査読なし 8/27	30巻6号・15
12/15・12/16	第33回バイオメカニズム学術講演会 (SOBIM2012 in Sendai)	宮 城	申込締切 8/22 論文締切 11/7	30巻2号・7
12/18～12/20	第13回 SICE システムインテグレーション部門講演会 (SI2012)	福 岡	申込締切 9/7 論文締切 10/12	30巻6号・15
2013 1/30～2/1	第18回人工生命とロボットに関する国際シンポジウム (AROB18th'13)	韓 国		30巻1号・7
3/4～3/6	The 1st CIRP Bio-Manufacturing	東 京		30巻5号・10
3/7・3/8	動的画像処理実利用化ワークショップ DIA2013	静 岡	申込締切 12/14 論文締切 2013 1/11	30巻6号・15
3/7・3/8	シンポジウム「モバイル 13」	東 京	申込締切 11/30 論文締切 2013 1/15	30巻7号・13
3/14・3/15	第18回ロボティクスシンポジア	山 形		30巻7号・11
4/24～4/26	OPTICS & PHOTONICS International 2013	神 奈 川		30巻7号・13
5/21～5/23	マシンビジョン応用に関する IAPR 国際会議 (MVA2013)	京 都		30巻7号・13
6/2～6/9	第29回宇宙技術および科学の国際シンポジウム (29th ISTS)	愛 知		30巻1号・7
7/9～7/12	2013 IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics (AIM2013)	オーストラリア		30巻7号・13
8/18～8/22	2013年 光 MEMS・ナノフォトニクス国際会議	石 川		30巻6号・15
2014 8/31～9/3	The 3rd International Conference on Design Engineering and Science (第3回設計工学に関する国際会議: ICDES2014)	チ ェ コ	申込締切 2014/7/31 論文締切 2013 10/31	30巻6号・15

(詳細は表中の右欄に記載の会誌名号の会告・お知らせをご参照下さい。)

セミナーのご案内

主催：一般社団法人 日本ロボット学会

協賛：応用物理学会、機械技術協会、計測自動制御学会、産業技術総合研究所 イノベーション推進本部、産業技術連携推進会議 医療福祉技術分科会、システム制御情報学会、情報処理学会、人工知能学会、精密工学会、電気学会、電子情報通信学会、土木学会、日本機械学会、日本シミュレーション学会、日本神経回路学会、日本設計工学会、日本時計学会、日本人間工学会、日本バーチャリアリティ学会、日本ロボット工業会、農業機械学会、バイオメカニズム学会



第 72 回 ロボット工学セミナー

アドバンストな環境認識センサとその処理方法

日時：2012年09月25日（火）09:30～17:25（開場 09:00）

会場：東京大学 本郷キャンパス 工学部2号館 233号室（東京都文京区本郷7-3-1）

アクセス：http://www.u-tokyo.ac.jp/campusmap/cam01_04_03_j.html

http://www.u-tokyo.ac.jp/campusmap/map01_02_j.html

「東大前駅」（南北線）徒歩5分、「本郷三丁目駅」（丸ノ内線、大江戸線）徒歩10分、「根津駅」（千代田線）徒歩10分

定員：70名（定員になり次第締め切ります）

参加費：当学会及び協賛学会の正会員／8,400円、会員外／12,600円、学生（会員、非会員を問わず）／4,200円、

当学会賛助会員 招待券ご利用／無料、優待券ご利用／4,200円、左記サービス券なし／12,600円

・賛助会員の皆様へ：上記の招待券（2枚／口）及び優待券（10枚／口）は、年頭に各賛助会員学会窓口様宛に配布させて頂いておりますので有効にご活用ください。

・課税について：当学会及び協賛学会の正会員、学生（会員、非会員を問わず）の場合の参加費は不課税、それ以外の場合の参加費は税込となりますのでご承知おき下さい。

口上：ロボットの行動を決定するためには、周囲環境を定量的に認識することが重要です。近年、赤外光を利用した二次元測域センサやマルチレンズのカメラシステムなど、機械特有の優れた機能を利用したアドバンストな環境認識センサの開発が進められています。これらのセンサは、ロボットによる環境認識の精度を高めるだけでなく、人には感じることでできない情報を定量化することで様々な応用先を提供してくれます。本セミナーでは、最新の環境認識センサのハードウェアとデータの処理方法について講師の先生方から解説していただきます。

オーガナイザー：大槻 真嗣（宇宙航空研究開発機構）

WEBサイト：<http://www.rsj.or.jp/seminar> よりご確認下さい。

講演内容：

09:30-09:35 <開会挨拶・講師紹介>

09:35-10:25 第1話 サーモグラフィカメラによる赤外線センサ計測とその応用

日本アビオニクス株式会社 村上 正肥
赤外センサを利用したサーモグラフィカメラの動作原理と応用について解説し、また、精度よく温度計測を行うための手法と注意点を示す。さらに、赤外線センサを利用した最新技術動向や赤外線センサ計測の応用例である赤外機器システム事例について紹介する。

10:25-11:15 第2話 対象物の温度を知るための遠赤外線センサのハードウェア

東京大学 高畑 智之
物体はその温度に応じたスペクトルの電磁波を放射しており、常温に近い物質であれば波長10 μ m付近の遠赤外線を計測することで、対象物の温度を知ることができる。ロボットが周囲の温度をもとに人や温度の高い物を認識することで、ロボットの機能をより高めることが期待できる。しかしながら、そのためにはロボットに搭載可能なセンサが必要となる。本講演では、

遠赤外線を計測する各種方法を概観し、さらに近年の研究、特に遠赤外線センサを小型・軽量化する研究について解説する。

11:15-12:15 第3話 モアレ縞を用いた微小変位可視化メカニズムと画像処理を用いた計測システム

広島大学 高木 健
力、圧力、加速度などの物理量は微小な変位より計測されることが多い。この変位を直接人間が目視できれば様々な分野に応用できると考え、モアレ縞を応用し変位を視覚的に拡大表示することで、電気的な要素を用いることなく、縞模様や文字にて変位を提示できるメカニズムを開発した。応用例としてロボットグリッパや手術器具の把持力を提示できることを紹介する。また、このメカニズムを撮影し画像処理すれば詳細な値を遠隔かつ無線にて取得できることも紹介する。応用例として、建造物の健全性の検査を目的とし、振動の加速度を可視化するものと、ひずみを検査するための高精度なものを紹介する。

12:15-13:30 <休憩（昼食）>

13:30-14:30 第4話 コンピュータショナルフォトグラフィ技術に基づく距離計測法の新展開

広島市立大学 日浦 慎作
コンピュータショナルフォトグラフィは、光学系の工夫によりカメラに新たな機能や性能を付与するための技術であり、その用途の1つとして画像からのぼけの除去が挙げられる。またその反対に、主要被写体の前後の物体の像をぼかす、ぼけ生成も可能であるが、これらの過程でシーンの奥行き情報が必要であり、距離推定に関する新たな取り組みがなされる素地となっている。また、ぼけ除去技術は画像計測における被写界深度の問題を解決しうることから、ステレオ法などの従来の距離計測法との融合的な研究も行われている。本講演ではコンピュータショナルフォトグラフィ技術とそれによる距離計測を、従来の距離計測法と対比しながら解説する。

14:30-15:20 第 5 話 ロバストな環境認識を実現する測域センサの機能

北陽電機株式会社 森 利宏
測域センサを我々が暮らす実空間で使用したときの問題点とその対策方法について説明する。昨年発売した Ether-Top は屋外での使用を想定した IP67 の構造とマルチエコー機能がある。しかし、その機能がロバストな環境認識を保障したわけではなく、測域センサからのデータの処理がロボットの環境認識能力に求められる。屋外でロボットを安定して稼働させるための測域センサに求められる機能性能について説明する。

15:20-15:40 <休憩>

15:40-16:30 第 6 話 レーザスキャナを利用した移動ロボットのための三次元環境計測

千葉工業大学 吉田 智章
整った環境では水平に設置したレーザスキャナだけで十分な情報が得られるが、屋外など雑然とした環境では不十分なことが多い。そのため垂直方向にも広がりのある視野を持つ、三次元計測が必要となる。本講

演ではレーザスキャナを用いた三次元計測について、その方式およびデータ処理方法について解説する。また、実例として講演者らの開発したロボット、Quince および Papyrus での三次元環境計測について紹介する。

16:30-17:20 第 7 話 移動ロボットによる三次元計測と特徴量を用いた空間の分類

東北大学 大野 和則
従来から不整地を走行するクローラロボットを用いて地下鉄や倒壊した建物の三次元計測や得られた三次元点群の特徴量を用いて瓦礫や細い構造物などに点群を分類する研究が行われている。本講演では、レーザ距離計を用いた空間の三次元点群の計測とつなぎ合わせて地図を構築する方法、計測した三次元点群を対象ごとに分類する方法について基礎的な部分から応用まで説明する。また、小型レーザ距離計が切り開く新たな応用について概要を説明する。

17:20-17:25 <閉会挨拶>



第 73 回 ロボット工学セミナー

生体計測とインタフェース技術

日 時：2012 年 10 月 09 日（火）10:00～17:40（開場 09:30）

会 場：東京大学 本郷キャンパス 工学部 11 号館 講堂（東京都文京区本郷 7-3-1）

アクセス：http://www.u-tokyo.ac.jp/campusmap/cam01_04_12_j.html

http://www.u-tokyo.ac.jp/campusmap/map01_02_j.html

「東大前駅」（南北線）徒歩 5 分、「本郷三丁目駅」（丸ノ内線、大江戸線）徒歩 10 分、

「根津駅」（千代田線）徒歩 10 分、

「東大正門前」（都バス茶 51（お茶の水-駒込駅南口）又は東 43（東京-荒川土手操車所前））徒歩 1 分

定 員：70 名（定員になり次第締め切ります）

参加費：当学会及び協賛学会の正会員／8,400 円、会員外／12,600 円、学生（会員、非会員を問わず）／4,200 円、
当学会賛助会員 招待券ご利用／無料、優待券ご利用／4,200 円、左記サービス券なし／12,600 円

・ 賛助会員の皆様へ：上記の招待券（2 枚／口）及び優待券（10 枚／口）は、年頭に各賛助会員学会窓口様宛に配布させて頂いておりますので有効にご活用ください。

・ 課税について：当学会及び協賛学会の正会員、学生（会員、非会員を問わず）の場合の参加費は不課税、それ以外の場合の参加費は税込となりますのでご承知おき下さい。

口 上：空気を読む、という言葉が最近良く使用されますが、生活支援ロボットが人間から発する様々な情報を有効に感じることができれば、より快適かつ機能的に日常生活が送られることと思います。生体信号は直接インタフェースとして用いることはもちろん、能動的に働きかけなくてもその人の状態（体調や心理状態）を読み取る可能性を有しています。本セミナーでは、自然な人とロボットとのインタラクションという点に主眼を置き、特に脳波、心電、筋電、脳機能等の生体情報を計測するための基本原理、信号処理技術、最先端研究事例などについて、一部デモも交えて講演を行っていただきます。
オーガナイザー：小林 英津子（東京大学）

WEB サイト：「日本ロボット学会>ロボット工学セミナー」よりご確認下さい。

<http://www.rsj.or.jp/seminar>

講演内容：

10:00-10:05 <開会挨拶・講師紹介>

10:05-11:35 第 1 話 ブレイン・マシンインターフェースによる神経リハビリテーション

慶応義塾大学 牛場 潤一
理工学部リハビリテーション神経科学研究室と医学部リハビリテーション医学教室は、ブレイン・マシン・インターフェース技術（BMI）の開発と臨床研究を通して、神経系の機能再構築をうながす治療的介入手法の確立を目指している。私たちはこれまでに、慢性期脳卒中重度片麻痺やジストニアに対する上肢運動訓練を実施し、運動関連脳領域の機能変化、皮質脊髄路の興奮性改善、および随意筋活動と日常生活動作上の改善を認めてきた。現在は、BMI の臨床導入を目指して、装着が容易に可能な安価な BMI デバイスの開発を

おこなっている。発表では、ロボットとヒトの間でどのようなインタラクションが成立するときに、ヒト側の神経系が合目的に機能改変されるかを論じたい。

11:35-12:45 <休憩(昼食)>

12:45-14:15 第2話 心電の非接触センシング技術と健康アシスト・インタフェースへの応用

東京電機大学 植野 彰規

導体である生体と電極との間に、衣類などの薄い絶縁物を挟むと、容量性結合が形成される。容量結合部はコンデンサと見なすことができ、生体からの交流電流を等価的に通過させる。つまり、電極を皮膚に直接触れさせることなく、心電や筋電・脳波などの微弱交流信号を計測できることになる。容量性センシングと呼ばれるこの技術は、生体電気信号計測の適用場面を病院外へ拡張できることから、近年、各国で注目を集めている。本講演では、心電の容量性センシング技術の基礎と応用について概説する。また、演者が開発中のベッドシート型心電・呼吸センサやウェアラブル心電・心拍センサなどを紹介し、簡単なデモンストレーションを行う予定である。

14:15-14:25 <休憩>

14:25-15:55 第3話 筋電計測とインタフェース

東京電気通信大学 加藤 龍

筋電位とは、筋収縮時に筋繊維が興奮することで発生する活動電位のことであり、その信号特徴から筋収縮の状態、転じて運動意図を読み取ることが可能である。

ることが知られている。また、体表から簡便に計測できることから、筋電インタフェースは、人の運動意図をロボットに伝え制御するための非侵襲型マンマシンインタフェースとして多くの実用的な研究がなされてきた。

本講演では、基礎的な筋電の計測原理や運動意図推定手法、また筋電インタフェースを用いたロボット制御に関する最新の研究動向などを、これまで講演者ら研究グループが行なってきた筋電義手やパワーアシストロボットなど話を交えながら概説する。

15:55-16:05 <休憩>

16:05-17:35 第4話 光トポグラフィ装置の基礎と応用例紹介

(株)日立メディコ 藤原 倫行

光トポグラフィ装置は、近赤外光を用いて頭部のヘモグロビン濃度変化量を計測することで脳の活性化状態をリアルタイムに可視化できる装置である。本装置は、計測の自由度(姿勢など)と光強度は微弱で安全性が高いという特長を有することから、赤ちゃんからシニアまで幅広い被験者を対象に基礎研究から臨床研究に活用されている。今回、基礎原理、計測におけるポイントと最近行われている研究事例を中心に紹介する。

17:35-17:40 <閉会挨拶>



第74回 ロボット工学セミナー

サービスロボットの安全規格と開発プロセス

日 時：2012年11月12日(月) 10:25~17:20 (開場 10:00)

会 場：東京大学 本郷キャンパス 工学部 11号館 講堂 (東京都文京区本郷 7-3-1)

アクセス：http://www.u-tokyo.ac.jp/campusmap/cam01_04_12_j.html

http://www.u-tokyo.ac.jp/campusmap/map01_02_j.html

「東大前駅」(南北線) 徒歩5分、「本郷三丁目駅」(丸ノ内線、大江戸線) 徒歩10分、

「根津駅」(千代田線) 徒歩10分、

「東大正門前」(都バス茶51(お茶の水-駒込駅南口)又は東43(東京-荒川土手操車所前)) 徒歩1分

定 員：70名(定員になり次第締め切ります)

参加費：当学会及び協賛学会の正会員/8,400円、会員外/12,600円、学生(会員、非会員を問わず)/4,200円、

当学会賛助会員 招待券ご利用/無料、優待券ご利用/4,200円、左記サービス券なし/12,600円

・賛助会員の皆様へ：上記の招待券(2枚/口)及び優待券(10枚/口)は、年頭に各賛助会員学会窓口様宛に配布させて頂いておりますので有効にご活用ください。

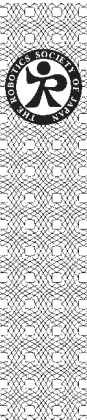
・課税について：当学会及び協賛学会の正会員、学生(会員、非会員を問わず)の場合の参加費は不課税、それ以外の場合の参加費は税込となりますのでご承知おき下さい。

口 上：近年、急速な高齢化社会への進展に伴い、ショッピングセンターや病院、家庭、公道、工場、工事現場のほか、様々な環境で人と共生して作業を行うサービスロボットの重要性が高まっています。子供から高齢者まで幅広いユーザが安心してロボットに接するための重要な条件の一つは、ロボットが人を傷つけない事です。ロボットの提供者にとっては、この非常にシンプルで重要な条件をどのように

満たせば良いのか、どのようなプロセスで開発を進めれば良いのか非常に悩ましい状況です。

本セミナーでは、人に受け入れられるサービスロボットを作るための安全規格と開発プロセスの最新動向について、業界の最前線でご活躍されている講師の方々より講演を行っていただきます。

オーガナイザー：中 拓久哉(日立産機システム)



WEB サイト：「日本ロボット学会>ロボット工学セミナー」よりご確認下さい。

<http://www.rsj.or.jp/seminar>

講演内容：

10:25-10:30 <開会挨拶・講師紹介>

10:30-12:00 **第1話 国際安全規格と設計者責任**

長岡技術科学大学 木村 哲也

サービスロボットは次世代産業として国際的に期待されており、その流れを受け、サービスロボットの安全規格 ISO 13482 が近いうちに発行される。

本講演では、ISO 13482 を理解する上で必要な国際安全規格 (ISO 12100:2010, ISO TR 14121-2:2007, ISO 13849, ISO 61508, IEC 60204-1) の基本的考え方を説明する。また、日本での判例を踏まえ、国際安全規格の示す安全と設計者責任の関係を説明する。最後に、国際安全規格の求める安全確認型の技術の例として、鉄道安全で用いられているダイナミック信号処理技術のサービスロボットへの応用の事例を紹介する。

12:00-13:00 <休憩 (昼食)>

13:00-14:00 **第2話 パーソナルケアロボットのための安全規格 ISO 13482 の動向**

独立行政法人産業技術総合研究所 水口 大知

現在 ISO では、パーソナルケアロボットのための安全規格 ISO 13482 の策定が進められており、年内の FDIS 発行に向けて、作業は山場を迎えている。わが国からも、多くの企業および大学・研究機関が国際会議に出席し、活発な議論を行っている。この規格は、産業用ロボットの安全規格をベースとしながらも、パーソナルケアロボット独自のハザードと、機能安全も含めたりリスク低減方策を提示している。

本講演では、ISO 13482 の概要および特徴について解説する。また ISO 13482 に基づく試験および認証の制度確立に向けた NEDO「生活支援ロボット実用化プロジェクト」の取り組みについても紹介する。

14:00-15:00 **第3話 機能安全準拠ソフトウェア開発プロセスと具体的事例の紹介**

株式会社ヴィッツ 森川 聡久

サービスロボットの機能安全規格 ISO 13482 は、2013年の国際規格化を目指して準備が進められている。また、他分野においても、IEC 61508, IEC 62061, ISO 26262

などの機能安全規格への準拠が当たり前になりつつある。そのため、国際市場として ISO 13482 への準拠も避けられないと考えられる。

本講演では、弊社のこれまでの機能安全認証取得と機能安全対応支援経験を踏まえて、機能安全準拠のソフトウェア開発プロセスの概念と必要要件を説明する。また、認証機関からの具体的な指摘事項と改善事例について紹介する。

15:00-15:15 <休憩>

15:15-16:15 **第4話 ALSOKにおける警備・案内ロボットの紹介**

ALSOK 総合警備保障株式会社 中村 雅一

警備・案内ロボットは、商業施設やオフィス等の人が自由に行き交う環境を走行することが求められており、有人環境における安全対策が必要である。

弊社ではロボットの安全対策として、ISO14121 に則ったリスクアセスメントおよび、ISO12100 のスリーステップメソッドによるリスク低減を図っている。具体的には、リスクは危害の酷さ、危険源へ人が曝露される頻度、危険事象の回避可能性から、リスクレベルを見積もり、本質的安全設計、安全防護策の適用、使用上の情報表示により、リスクの低減を図っている。

本講演では、弊社の警備・案内ロボットを紹介するとともに、安全に関する取り組みについて、事例を挙げながら紹介する。

16:15-17:15 **第5話 非接触式セーフティレーザキャナーに要求される事項・使い方のご紹介**

北陽電機株式会社 Wagle Santosh

セーフティレーザキャナーは、危険な場所への侵入検知及び自立走行車の衝突防止など、安全関連システムの一部として、特に人の安全を確保するために使用される装置である。セーフティレーザキャナーを安全装置として使用する場合、国際安全規格である IEC61508, IEC61496, ISO13859 の要求を満足しなければならない。

本講演では、規格で定められた反射型センサにおける最高の安全レベル SIL2, Category3, PLd に適合するセンサの開発プロセス及びサービスロボットへの使用例などを交えて紹介する。

17:15-17:20 <閉会挨拶>

(申込方法および注意事項)

※詳細を学会 HP (<http://www.rsj.or.jp/seminar/application>) からご確認の上、お申し込み下さい。

※参加費振込先：

[銀行振込] りそな銀行本郷支店 (普) 1063675 [郵便振替] 00190-8-57896

名義はどちらも一般社団法人 日本ロボット学会 (シャ. ニホンロボットガクカイ) です。

※お振込に請求書が必要な場合は申込時にあわせて学会までご連絡下さい。

※参加費には配布資料代を含み、昼食代は含みません。

※会場、講師、日時等は都合により変更になる可能性がありますのでご了承下さい。

最新の情報は学会ロボット工学セミナー HP (<http://www.rsj.or.jp/seminar>) に掲載されます。

※当日、参加者の理解を深めるためテキストを配布致します。このテキストは、原則、講演に使用されるスライド資料等を縮小コピーしたものです。諸事情により修正・抜粋がされている場合がございます。ご了承下さい。また、テキストの後日販売は行いません。

※参加者のセミナー会場内での撮影・録音行為は禁止させていただきます。

なお、撮影・録音を含む取材をご希望の場合は必ず事前に学会事務局までお問い合わせ下さい。

Announcement of 18th Robotics Symposia

第18回 ロボティクスシンポジウム 開催案内

<http://www.robotics-symposia.org/18th/>

主催：日本ロボット学会（幹事学会）
計測自動制御学会（システムインテグレーション部門）
日本機械学会（ロボティクス・メカトロニクス部門）



第18回ロボティクス・シンポジウムを、2013年3月14日～15日に山形・上山で開催致します。本シンポジウムの目的は、広くロボット学関連の研究に携わる研究者間の、学会の垣根を越えた研究・情報の交流を促し、何よりもレベルの高い議論の場を形成することにあります。このため、今回も1泊2日の泊り込み形式で開催することとしております。本シンポジウムでは、レベルの高い議論が行えるように、投稿していただいた論文から、プログラム委員会が中心となって厳正なFull Paper査読を行ない、採択論文を絞り込みます。また、シンポジウムのプログラム編成は、並列セッションの数をできるだけ少なく、発表時間と質疑応答時間を含め30分とし、十分な議論が行える時間を取れるように配慮しています。さらに、参加者と講演者がより密な議論が行える場をセッション外でも提供いたします。詳しくは、ホームページをご覧ください。多数のご投稿、ご参加を心よりお待ちしております。

開催期日： 2013年3月14日(木)～15日(金)

会 場： 日本の宿 古窯(こよう)

〒999-3292 山形県上山市葉山5-20

TEL: 023-672-5454, FAX: 023-672-5459

<http://www.koyoga.com>

参加について： 現地宿泊を原則とします(深夜に及ぶ行事を予定しております)。論文の論文集への掲載は参加登録申し込みを前提と致します。

表彰について： 優秀な発表論文については表彰を行います。また、主催学会で対象となる表彰への推薦を行います。

今後の日程：	2012年09月24日(月)	講演申し込み〆切
(予定)	2012年10月19日(金)	論文投稿提出〆切
	2012年12月10日(月)	査読結果通知
	2013年01月15日(火)	最終原稿提出〆切
	2013年02月01日(金)	参加登録〆切

実行委員長 妻木 勇一 (山形大学)

プログラム委員長 岡田 昌史 (東京工業大学)

第18回ロボティクスシンポジウム E-mail: robosym2013-18th@googlegroups.com

山形・上山(かみのやま)のご紹介

上山(かみのやま)は五百有余年の歴史ある「かみのやま温泉」を持つ温泉町、古の面影残る羽州街道樽下宿を有する宿場町、上山城を中心とした城下町という3つの顔を持つ町です。上山は近代短歌史に業績をのこした歌人・斎藤茂吉の出身地でもあります。ブドウの名産地で、おいしい特産ワインをご賞味いただけます。蔵王スキー場からのアクセスも良く、スキーを楽しむ絶好のロケーションです。また、学会の会期中は全国的に有名な蔵王の樹氷を観察できるかも知れません。会場である日本の宿 古窯の展望大浴場からは蔵王連峰とかみのやまの夜景が一望いただけます。

写真：山形コンベンションビューロー提供



上山城



蔵王の樹氷



上山温泉



斎藤茂吉記念館

共催・協賛行事のお知らせ

本会協賛行事

会 合 名	主 催	開催日・会場・その他	申込・問合せ先
センサ・アクチュエータ・マイクロナノ／ ウィーク 2012 次世代センサ総合シンポジウム “ニーズとシーズの出会い”	次世代センサ協議会	2012年10月10日(水)～10月12日(金) 東京ビッグサイト会議棟 6F610号室	次世代センサ協議会事務局 TEL. 03-5294-2333 FAX. 03-5294-0909 E-mail: sensor@cnt-inc.co.jp http://www.cnt-inc.co.jp/jisedai/2011week.html
第40回溶接学会東部支部実用溶接講座(見 学会&講習会)「造船所見学と溶接の自動化・ 効率化」	(社)溶接学会東部支部	2012年10月26日(金) 三井造船株式会社 千葉事業所 (千葉県市原市八幡海岸通1)	東京工業大学大学院理工学研究科国際開発 工学専攻高橋研究室 三田尾 FAX. 03-5734-3915 E-mail: jwseast@ide.titech.ac.jp
計算力学技術社2級(振動分野の有限要素 法解析技術者)認定試験対策講習会 No.12- 112(関東地区会場)	一般社団法人日本機械学会	2012年10月27日(土)・10月28日(日) 東京工業大学大岡山キャンパス南2号館221 号講義室 (東京都目黒区大岡山2-12-1)	一般社団法人日本機械学会(担当:大竹) TEL. 03-5360-3505 E-mail: otake@jsme.or.jp
計算力学技術社2級(振動分野の有限要素 法解析技術者)認定試験対策講習会 No.12- 113(東海地区会場)	一般社団法人日本機械学会	2012年10月27日(土)・10月28日(日) 名古屋大学東山キャンパスIB電子情報館2 階IB大講義室 (愛知県名古屋市千種区不老町)	一般社団法人日本機械学会(担当:大竹) TEL. 03-5360-3505 E-mail: otake@jsme.or.jp
No.12-114講習会「一若手機械設計技術社 のために一精密位置決め基礎と超精密位 置決めへの適用事例」	一般社団法人日本機械学会(機素潤滑設計 部門)	2012年11月29日(木) 東京農工大学 小金井キャンパス BASE 本館1階講義室 (東京都小金井市中町2-24-16)	一般社団法人日本機械学会 機素潤滑設計 部門担当 高橋 綾 TEL. 03-5360-3504 FAX. 03-5360-3507 E-mail: a.takahashi@jsme.or.jp
シンポジウム「モバイル13」	モバイル学会	2013年3月7日(木)・3月8日(金) 青山学院大学 青山キャンパス 申込締切 2012年11月30日(金) 論文締切 2013年1月15日(火)	特定非営利活動法人モバイル学会 TEL/FAX. 078-737-2349 E-mail: mgo@mobilergo.com http://www.mobilergo.com
OPTICS & PHOTONICS International 2013	レーザー学会 日本光学会(応用物理学会) 日本フォトリクス協議会 など	2013年4月24日(水)～4月26日(金) パシフィコ横浜 (横浜市西区みなとみらい1-1-1)	運営事務局 (株)オプトロニクス社 宇津 野操 TEL. 03-3269-3550 FAX. 03-3269-2551 E-mail: utsuno@optronics.co.jp http://www.optronics.co.jp/
マシンビジョン応用に関するIAPR国際会 議(MVA2013)	MVA2012実行委員会	2013年5月21日(火)～5月23日(木) 立命館 朱雀キャンパス Full Paper Submission Deadline: December 14, 2012 Notification of Acceptance: February 22, 2013 Camera-Ready Manuscripts Deadline: March 22, 2013	Contact Information E-mail: mva2013-sec@mva-org.jp
2013 IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics (AIM2013)	IEEE RAS IEEE IES ASME DSC	2013年7月9～7月12日(金) オーストラリア	http://.aim2013.org

本会后援行事

会 合 名	主 催	開催日・会場・その他	申込・問合せ先
第5回ロボット大賞	経済産業省 一般社団法人日本機械工業連合会	2012年10月17日(水)～10月19日(金) 東京ビックサイト	第5回ロボット大賞 運営事務局 TEL. 03-5644-7298 FAX. 03-5641-8321 E-mail: info@robotaward.jp
青少年のためのロボットフェスタ 2012	神奈川県立青少年センター	2012年11月24日(土) 神奈川県立青少年センター (横浜市西区紅葉ヶ丘9-1)	神奈川県立青少年センター科学部科学支援課 TEL. 045-263-4471 HP: http://www.kanagawa-yc.jp



〔学会からのお知らせ〕

ロボットコンテストで優秀チームを表彰

日本ロボット学会では、ロボット学とその応用に関する研究の進展と知識の普及を図る目的で、次世代を担うロボット研究者の育成と社会への啓蒙にも力を注いでいます。その一環として、いくつかのロボットコンテストを共催・協賛して賞を提供しておりますが、今回下記のコンテストが開催され、優秀チームを表彰しましたのでここにご報告します。

〈第24回知能ロボットコンテスト・フェスティバル〉
当学会が共催する第24回知能ロボットコンテスト・フェスティバルが、平成24年6月16日・17日、仙台市科学館にて開催され、全国から92チームが参加して覇を競いました。延べ約2,500名近くの多くの来場者を得て、盛況のうちに終了となりました。当学会では、渋谷幕張中学電気部高校物理部のロボット「ぐりとぐら3rei」に対し、日本ロボット学会特別賞を授与しました。

RSNP を活用したロボットサービスコンテスト 開催案内

<http://robotsservices.org/contest/2012/>

主 催： ロボットサービスイニシアチブ(RSi)
共 催： 日本ロボット学会, 計測自動制御学会 SI 部門, ロボットビジネス推進協議会
協 賛： NEDO (新エネルギー・産業技術総合開発機構),
APEN (Asia Professional Education Network)
後 援： 産業技術大学院大学, 公立はこだて未来大学
協 力： 日本ロボット学会ネットワークを利用したロボットサービス研究専門委員会

会 期： 2012 年 9 月 18 日 (火) 13:00-17:30 (プレゼン審査発表会)
2012 年 9 月 19 日 (水) 9:30-11:30 (OS + 審査結果発表)

場 所： 札幌コンベンションセンター 中ホール A
(札幌市白石区東札幌 6 条 1 丁目 1-1)

※学術講演会における第 30 回記念一般公開事業の一つとして実施します。

概 要：

インターネットとロボットの融合は新しい分野であり、インターネットを用いたロボットサービスは新しいビジネスの形として期待されています。そこで、長年ロボット業界、ソフトウェア業界および大学等の学術研究機関で開発が進められてきた RSNP (Robot Service Network Protocol) を活用したコンテストを開催することにしました。RSNP は、様々なロボットが簡単、効率的にインターネット上のサービスへ接続可能となるロボットサービス向けの通信プロトコル仕様で、「通信機能」「ロボット動作指示機能」「マルチメディア機能」「情報提供機能」などのインターネットを介したロボットサービスの基本機能を提供しています。このコンテストを通して、魅力あるロボットサービスの提供、知識/経験の集積、ロボット業界/ソフトウェア業界の相互発展、国際競争力の強化を目指します。

プレゼン審査発表会プログラム:

第一部 13:00-15:00

RSNP を用いた協調ロボットによる屋内監視システムの構築

加藤巧馬(金沢工大), 金盛司(金沢工大), 中沢実(金沢工大)

Android を利用したロボット遠隔操作システムの構築

木崎悟(電通大), 大野貴行(慶應大), 小松真(慶應大),
馬場匠見(慶應大), 室山大輔((株)エクサ), 中鉢欣秀(産技大),
土屋陽介(産技大), 加藤由花(産技大)

RSNP Remote Control Robot using a LEGO MINDSTORMS and an Android Phone

NGUYEN Manh-Cuong(VNU), DO Duc-Kien(VNU), NGUYEN Dinh-Nien(VNU),

DO Khac-Phong(VNU), TRAN Hung-Quan(VNU), DONG Xuan-Thuy(VNU),

PHAM Dinh-Vuong(VNU), NGUYEN Manh-Toan(VNU), NGO Xuan-Hoa(VNU),

NGUYEN Xuan-Thanh(VNU), TRAN Thi-Minh-Chau(VNU),

須澤秀人(産技大), 酒瀬川泰孝(産技大), 川木富美子(産技大), 土屋陽介(産技大)

ネットワークから取得可能な情報を用いたロボットのマインド生成

奥村明德(名工大), 加納政芳(中京大), 中村剛士(名工大), 村川賀彦(富士通研)

動画からの特徴的な表情抽出による高齢者の心の見守りシステム

牟田真介(中京大), 山本悠策(中京大), 加納政芳(中京大), 中村剛士(名工大)

RSNP を用いた英単語学習支援ロボットの開発

ジメネス フェリックス(中京大), 加納政芳(中京大)

RSNP を用いたロボットの直感的な遠隔動作

伊藤惇貴(中京大), 加納政芳(中京大), 中村剛士(名工大), 小松孝徳(信州大)

RSNP を利用した LRF 測定データ提供サービス

島田哲也(産技大), 伊藤由佳(産技大), 木田貴章(産技大), 楠俊行(産技大),
高橋雅彦(産技大), 野本悠太(産技大), 加藤由花(産技大)

第二部 15:30-17:30

RSNP に対応したインタラクシオンロボット「ゆうたま」

山本悠策(中京大), 加納 政芳(中京大)

導電性織物デバイスと RSNP を用いたヒューマンセンシングシステム

松前孝(中京大), 山本悠策(中京大), 加納政芳(中京大),
柴田和明(シバタテクノテキス(株)), 松本正義(木曽川商工会),
田中明人(木曽川商工会)

ロボットサービスにおける非常時サービス実現のためのサービスサーバの開発

仲尾裕樹(未来大), 鈴木昭二(未来大)

RSNP を利用した遠隔地の雰囲気伝達サービス

牧義人(名工大), 加納政芳(中京大), 山田晃嗣(情報科学芸術大), 中村剛士(名工大)

ロボット見守りサービスに先駆けた利用者の心理状態推定

杉本健(名工大), 加納政芳(中京大), 中村剛士(名工大), 酒向慎司(名工大)

3 自由度操縦装置の位置および速度取得

石田真一(芝浦工大), 松日楽信人(芝浦工大)

移動ロボットによる見守りサービス

石田真一(芝浦工大), 生田目祥吾(芝浦工大), 松日楽信人(芝浦工大)

■問合せ先：RSNP コンテスト事務局

〒140-0011 東京都品川区東大井 1-10-40

産業技術大学院大学内 NSP 研究所

E-mail: rsnp_contest@aiit.ac.jp

RSNP コンテストページ: <http://robotsservices.org/contest/2012/>



有料広告

豊田工業大学工学部 教育職員公募

募集人員：准教授 1名

所 属：工学部先端工学基礎学科

専門分野：メカトロニクス(特に、情報援用生産工学、知能機械システム、バイオメテックス等)に関する分野

応募資格：博士の学位および上記分野において優れた研究業績を有し、当該分野の先導的研究を推進し研究成果が大いに期待できる方。教育面では、学部および大学院学生の指導ができ、物理学、数学等の基礎科目およびメカトロニクス、機械計測、生産科学等に関する学部、大学院における専門科目の授業や、同分野の学生実験が担当できる方。

職 位：准教授 (Tenuredあるいは Tenure Track とする)。

着任時期：平成 25 年 4 月あるいは、できるだけ早い時期

提出書類：(1) 履歴書、(2) 研究業績リスト、(3) 主要論文 5 編程度の別刷 (コピー可)、(4) これまでの研究の要約および着任後の研究・教育についての抱負 (それぞれ A4 3 枚程度)、(5) 推薦者 2 名の氏名、所属、連絡先、(6) 本学指定の応募シート (下記の本学ホームページの該当分野募集要項よりダウンロードして下さい)

応募締切：平成 24 年 10 月 31 日 (水) (当日消印有効)

問合せ先：機械創成・メカトロニクス分野准教授選考委員会委員長 田中周治

TEL：052-809-1775 E-mail：tanaka_mat@toyota-ti.ac.jp

書類送付先：豊田工業大学 総務部 平戸 隆

〒468-8511 名古屋市天白区久方 2-12-1

TEL：052-809-1712 FAX：052-809-1734

郵送は「簡易書留」とし、封筒に「機械創成・メカトロニクス分野准教授公募書類在中」と朱書きして下さい。公募書類は原則として返却致しません。

そ の 他：本学指定の応募シート (提出書類の (6)) の入手および「豊田工業大学における Tenure Track 制」については、次のホームページを参照して下さい。

<http://www.toyota-ti.ac.jp/bosyu/index.html>

北陸先端科学技術大学院大学 情報科学研究科 教員公募

公募人員：人間情報処理領域 助教 (任期付) 1名

専門分野および関連する主な職務：ロボティクスに関する研究。博士前期・後期課程学生の指導、人間情報処理領域の講義の一部を担当。

応募資格：採用時に博士の学位を有し、国際性や学際性に富む上記分野の教育に熱意を有し、競争力のある先端研究を推進する方。他研究者と連携し、共同研究を推進する方。計算論的神経科学に基づいてヒトの知覚・認知・身体運動の生成と制御における情報処理メカニズムの解明を行い、得られた知見からロボティクスに関する先端的基盤技術の開発とその実装を目指す方。日本語、英語を使つてのグローバルコミュニケーション能力のある方。本学では、教員の選考に際して機会均等、多様性が重要と考え、女性や外国人の採用を積極的に進めています。

着任時期：平成 25 年 4 月 1 日 (予定)

任 期：5 年。当該任期内に再任 (3 年) の審査を受けることが可能です。本学では、「大学の教員等の任期に関する法律」に基づき任期制を導入しています。詳しくは、下記 Web ページをご参照下さい。 http://www.jaist.ac.jp/general_info/houjin/kisoku/index.html

応募書類：(1) 履歴書 (写真添付) および学位証明書の写し、(2) 研究業績リスト (国際論文誌、査読付国際会議、国内論文誌、研究会・国内シンポジウム等の発表論文、著書、特許、その他に区別し、新しいものから順番に列記)、(3) 主要論文の別刷りまたはコピー (3 編)、(4) 主たる研究概要 (2,000 字程度)、(5) 研究、教育に関連するその他の活動 (学術雑誌の編集委員、国際会議のプログラム委員等学術的貢献や標準化等の社会貢献など、また、受賞、研究費調達状況など選考の参考になる事項、過去に担当した講義等)、(6) 今後 5 年間の研究計画 (2,000 字程度)、(7) 教育に対する抱負 (2,000 字程度)、(8) 応募者本人の連絡先 (郵便宛先と電子メールアドレス)、(9) 推薦書 2 通、または意見を伺える方 2 名の氏名・所属と連絡先 (E-mail)

応募締切：平成 24 年 10 月 31 日 (水) 当日消印可

書類送付先：〒923-1292 石川県能美市旭台 1-1

北陸先端科学技術大学院大学情報科学研究科

研究科長 浅野哲夫 宛

「教員応募書類在中 (人間情報処理領域・助教)」と朱書きして、簡易書留にて郵送のこと。Eメールにより提出された書類は受け付けません。

問合せ先：情報科学研究科担当 (共通事務管理課共通事務第二係)

TEL：0761-51-1147 (研究科長秘書) FAX：0761-51-1149

E-mail：t-asano@jaist.ac.jp

鳥取大学大学院工学研究科 教員公募

募集人員：教授 1名
 所 属：機械宇宙工学専攻 機械工学講座
 専門分野：ロボティクス、制御、メカトロニクスに関するいずれかの分野
 担当科目：(大学院)ロボティクス、制御工学などに関する科目
 (学部)ロボティクス、制御工学、計測工学、機械設計製図、
 および数学、物理学などの基礎科目
 応募資格：1) 博士の学位を有すること、2) 上記の専門分野に関し十分な
 研究開発意欲と業績を有し、教育および専攻運営にも熱意があ
 ること。
 着任時期：2013年4月1日(予定)
 提出書類：①履歴書(様式1)、②教育歴(様式2)、③研究歴(様式3)、
 ④その他の活動歴(様式4)、⑤着任後の抱負(様式5)、⑥研
 究業績リスト(様式6-1)、⑦所見を伺える方の照会先(2名)
 または推薦状(2通)(様式7)、⑧主要な査読付学术论文の別
 刷り(コピー可)：5編程度
 応募締切：2012年9月28日(金)必着
 選考方法：専攻内選考(1次：書類審査、2次：面接(プレゼンテーショ
 ンを含む))および研究科内選考
 問い合わせ先・送付先：
 〒680-8552 鳥取市湖山町南4-101
 鳥取大学大学院工学研究科機械宇宙工学専攻
 機械工学コース長 小畑良洋
 TEL：0857-31-5188 FAX：0857-31-5188
 E-mail：y-obata@mech.tottori-u.ac.jp
 (封筒に「教員応募書類在中」と朱書し、簡易書留郵便または
 宅配便にて送付のこと。なお、原則として提出書類は返却しま
 せんのでご了承下さい。)
 そ の 他：公募の詳細については、必ず以下のホームページを参照すること
<http://akebia.jim.tottori-u.ac.jp/info/koubo.html>

福岡工業大学 教員公募

職名および人員：教授、准教授または助教 いずれか1名
 所 属：情報工学部 情報システム工学科
 専門分野：システム工学分野(電気・電子工学、パワーエレクトロニクス、
 電気自動車等)
 学 科 目：情報基礎工学、システム工学
 (おもな担当科目)(電気電子工学基礎、電気回路、情報システム基礎実験、
 システム情報工学実験 等)
 応募資格：専門分野の研究業績があり、以下の各項に該当する方
 1) 博士の学位を有する方または着任時までに取得可能な方、
 2) 大学院の教育、研究指導の可能な方が望ましい、3) 実験や
 研究で実践的な学生指導ができる方が望ましい、4) 教育歴の
 あることが望ましい
 着任時期：平成25年4月1日
 応募締切：平成24年11月22日(木)必着
 提出書類：1) 履歴書(学歴、職歴、学会および社会における活動等、写
 真添付)、2) 研究業績リスト(査読付き論文とその他の論文を
 区別すること。また、外部資金の獲得実績や特許などもあれば
 記載すること)、3) 論文の別刷(主要なものを5編程度)、4)
 これまでの研究概要と今後の研究計画、5) 教育歴(これまでの
 担当科目や役職、教育改善の取り組み、オープンキャンパス
 などでの展示、出前講義などについてもあれば記載すること)、
 6) 教育に対する抱負(技術者教育プログラム(JABEE認定)
 を含む)(1,000字程度)
 ※紙での提出のほか、電子ファイル等のデジタルデータでも
 提出して下さい。ただし、3)は除く。
 書類提出先：福岡工業大学 教務課長 本行義洋
 〒811-0295 福岡市東区和白東3-30-1
 TEL：092-606-0647 FAX：092-606-7310
 ※封筒の表に「情報システム工学科教員応募書類在中」と朱記
 の上、簡易書留にて郵送して下さい。
 原則として応募書類は返却致しませんのでご了承下さい。
 問合せ先：福岡工業大学情報工学部情報システム工学科 教授 木室義彦
 TEL：092-606-4813(ダイヤルイン)
 FAX：092-606-0754(学科事務室)
 E-mail：kimuro@fit.ac.jp
 備 考：本学は65歳定年です。また、助教も独立した研究室を持ち、
 研究費も配分されます。



名古屋大学 大学院工学研究科 機械理工学専攻 教員公募

募集人員：助教 1名

所 属：電子機械工学分野 メカトロニクス設計講座

専門分野：機械力学・制御分野（マルチボディダイナミクス、電磁力連成ダイナミクス、ヒューマンダイナミクス、ロータダイナミクス、非線形ダイナミクス、ダイナミクスに基づく故障診断など、動的モデリング・動解析・制御に関する分野）

担当科目：電子機械工学に関する実験および演習等の担当、学部・大学院の教育および研究指導

応募資格：博士の学位を有し（または取得見込み）、上記あるいはそれらに関連する分野の研究と教育に熱意のある方

着任時期：2013年4月1日

提出書類：（1）履歴書（写真貼付、連絡先とE-mailを明記）、（2）研究業績リスト（(i) 学術誌、(ii) 国際会議、(iii) 国内学会、(iv) その他（受賞、特許、学会活動など）、に区分すること）、（3）主要論文の別刷り3編以内（コピーも可）、（4）これまでの研究の要約（A4用紙2枚程度、形式自由）、（5）着任後

の教育研究についての抱負（A4用紙2枚程度、形式自由）、（6）競争的資金の獲得状況、（7）推薦書あるいは応募者についての意見を伺える方の氏名と連絡先（2名程度）

選考方法：書類審査ならびに必要に応じて面接など

応募締切：2012年10月31日（水）必着

書類送付先：〒464-8603 名古屋市千種区不老町

名古屋大学大学院工学研究科機械理工学専攻電子機械工学分野
主任 早川義一

TEL：052-789-2745 FAX：052-789-2745

E-mail：hayakawa@nuem.nagoya-u.ac.jp

問合せ先：名古屋大学大学院工学研究科機械理工学専攻電子機械工学分野
井上剛志

TEL/FAX：052-789-3122

E-mail：inoue@nuem.nagoya-u.ac.jp

封筒に「応募書類在中」と朱書きの上、簡易書留にて郵送して下さい。提出書類は原則として返却致しません。なお、名古屋大学は業績（研究業績、教育業績、社会的貢献、人物を含む）の評価において同等と認められた場合には、女性を積極的に採用します。

新入会員

(2012年7月入会の会員)

正 会 員

14092	福田 拓也	14093	久保田義昭	14097	伊能 寛	14144	脇坂 尚樹	14145	江坂 翔太	14147	川上 文啓
14100	齊藤 健	14103	徳永 泰明	14104	岡 正人	14148	井林 雅樹	14149	金 潤河	14150	RAGHVENDRA JAIN
14123	加藤大一郎	14127	山口 憲治	14133	田中 稔	14151	宮崎 孝一	14152	石川 祐輝	14153	加茂 大地
14134	吾郷 健二	14135	松原 正幸	14141	長友 敏	14154	山田 大輔	14155	牧野 忠慈	14156	金子菜里奈
14143	趙 飛	14146	栗山 龍起	14160	片岡 隆	14157	趙 暁蓉	14158	山本 貴士	14159	黒田 雅貴
14162	古金 啓吾	14166	高地 伸夫	14173	角 保志	14161	柴山 晃貴	14163	杉田 光	14164	赤澤 侑耶
14176	藤田 良平	14192	坂本 良太	14200	山本 貴史	14165	増田 光	14167	高橋 紘介	14168	柘津 伸一
14208	森 弘志					14169	片岡木太郎	14170	斉藤 邦広	14171	坂口 尚己
						14172	鈴木 貴広	14174	望月 孝太	14175	北山 直樹
						14177	仲尾 裕樹	14178	伊藤 祥	14179	奥谷 啓太
						14180	飯塚 晃弘	14181	大久保祐人	14182	奥崎 悟
						14183	山下 貴仁	14184	鎌田 一平	14185	富樫 信之
						14186	築根まり子	14187	二町 健太	14188	藤原 旦
						14189	坪田 真延	14190	安 ち	14191	八田 哲斉
						14193	木村 竜也	14194	宗方 宥	14195	入澤佐智恵
						14196	吉田 寿夫	14197	河原 翔太	14198	吉岡 崇
						14199	荒川 尚吾	14201	小島 瑞貴	14202	山田 達也
						14203	手塚 太貴	14204	小高 加菜	14205	山岡 香苗
						14206	田村 泰人	14207	河合 大貴	14209	安藤 翔太
						14210	石原 慎也	14211	菅原 直樹	14212	山本 紘也
						14213	菊地 惇	14214	武井 菜月	14215	TRANHUONG THAO
						14216	鹿嶋 拓人	14217	村上 恭介	14218	曹 羸
						14219	橋川 史崇	14220	伊部 直樹	14221	増山 岳人
						14222	高砂 雄介	14223	藤井 豊	14224	高澤 駿介
						14225	渡邊 高広				

学 生 会 員

14089	石井 徹	14090	庄瀬 貴大	14091	大島 康太
14094	柴野 康介	14095	下田 真奉	14096	小篠 裕子
14098	三浦 文典	14099	高泉昇太郎	14101	黒田 将史
14102	河野 文弥	14105	道法 萩那	14106	齋藤 穰
14107	ANKIT RAVANKAR	14108	松岡 優典	14109	松永健太郎
14110	中村 隆志	14111	鈴木 隆介	14112	千原 照永
14113	川端健太郎	14114	公文 知裕	14115	山澤 朋紀
14116	吉藤 拓土	14117	金 大輔	14118	櫻井 武司
14119	古川淳一朗	14120	田中 大介	14121	賈 漢超
14122	遠藤 文也	14124	小川 雅也	14125	齋藤 健吾
14126	黒田 尚孝	14128	西山 雄輝	14129	鈴木 彩
14130	荒井 将伍	14131	井出 吉昭	14132	安並健太郎
14136	福川 智哉	14137	富永 泰平	14138	海隅 亜矢
14139	高橋 和宏	14140	山口 司	14142	木島 康隆

理事会報告

第 16 回理事会 議事録

日 時：2012 年 5 月 25 日(金) 14:00～17:00

場 所：本郷瀬川ビル 6 階会議室

出席理事：川村貞夫（会長）、小平紀生、浅間一、長瀬雅之、本田幸夫、
武藤伸洋、木口量夫、加賀美聡、久野義徳、金宮好和、新井史
人、大矢晃久、田中孝之、松元明弘、長谷川泰久、大明準治(記)

出席監事：なし

事務局：細田、水谷、藤田

〈議 事〉

1. 議事録確認

- (1) 日本ロボット学会第 15 回理事会議事録が承認された。

2. 審議・報告事項

2. 1 会長・副会長・庶務関係事項

- (1) 「ロボットテクノロジー」の簡体字中国語版翻訳出版について、オーム社からの依頼状が承認された。
- (2) レスキューロボットコンテストにおける、日本ロボット学会特別賞の選考委員（松野理事の就任）および特別賞贈呈（川村会長の出席）に関する依頼状が承認された。
- (3) 第 18 回ロボティクスシンポジウム開催準備のための仮払い振り込み依頼状が承認された。
- (4) 計測自動制御学会システムインテグレーション部門からの第 16 回ロボティクスシンポジウム収益金の分配のお知らせが承認された。
- (5) 日本ロボット学会表彰委員会規程において、第 10 章 授与の取消の新設が審議され、日本ロボット学会の名誉毀損の場合のほかに「顕彰内容に疑義が生じた場合」を追加することで承認された。
- (6) 日本品質管理学会会長から横幹連合加盟学協会への「教員育成コア・カリキュラムへの教科横断的問題解決教育の提言」ご賛同依頼状が承認された。
- (7) 終身会員制度の推進に関する検討について、事務局より将来の財務推移のシミュレーション結果が報告された。審議の結果、終身会員を希望する 65 歳以上の方に申請していただくことになった。終身会員の条件については、さらに検討する。
- (8) 賛助会員による会誌オンライン閲覧の件について、事務局から再審議の提案がされた。審議の結果、賛助会員に認められていない AR のオンライン閲覧も含めて再検討することになった。また、賛助会員に対するサービス全体についても見直しをする。
- (9) 9 月の学術講演会で贈賞を行う予定の日本ロボット学会設立特別

功労賞の件について、事務局から、功労者の方々（ご遺族含む）に連絡した、と報告された。

2. 2 事業関係事項

- (1) 第 30 回記念学術講演会準備状況が報告された。初日の記念レセプションや一般公開事業のアナウンスに必要なので、タイムスケジュールの詳細を示すように事務局から指示があった。

2. 3 企画関係事項

- (1) 各研究専門委員会の活動が報告された。

2. 4 学会誌関係事項

- (1) 創立 30 周年記念特集号（JRSJ, Dec. 2012, Vol. 30, No. 10）の目次案と執筆の依頼状況が報告された。
- (2) 日本ロボット学会誌の発行計画案が報告された。
- (3) 論文査読経過および判定結果報告が報告された。

2. 5 欧文誌関係事項

- (1) 欧文誌委員会・欧文誌編集査読小委員会から報告された。
・AR の出版社が Brill から、創業 200 年以上で 1500 誌以上を発行している Taylor & Francis 社へ完全移行した。

2. 6 国際関係事項

- (1) 国際担当理事報告に基づき、審議と報告がなされた。
・KROS から提出された MoU について審議された。包括的な Technical co-sponsorship を要する 4 項を削除することを要求する。そして、国際会議開催の都度、Technical co-sponsorship を承認することとする。
・IROS2010 の分配金の一部が未受領の件が報告された。IEEE に会計報告書を提出してもらい、改めて、請求書を送付することになった。

2. 7 財務関係事項

- (1) 2012 年度予算書について、前回理事会の予算書変更および承認については撤回、第 2 回定時総会資料記載の予算書を最終版とすることが承認された。
- (2) 2012 年度予算および 3 月末までの累積実績について報告された。

2. 8 定例報告事項

- (1) 2012 年度入退会申込（2012 年 5 月 25 日現在）状況。
正会員 2,958 名(入会 8 名, 復会 0 名, 種別変更 11 名, 退会 7 名),
学生会員 1,060 名(入会 39 名, 退会 8 名), 名誉会員 8 名(増減なし)
であり、会員総数は 4,026 名、賛助会員 60 団体 (86 口) となったことが報告され、承認された。
- (2) 理事会資料（共催、協賛等）が報告され承認された。



英文論文集のページ

ADVANCED ROBOTICS Call for Papers

Special Issue on Biologically Inspired Robotics

Guest Editors: Prof. Huosheng Hu (University of Essex, UK.)

Prof. Hong Zhang (University of Alberta, Canada)

Editor: Prof. Shugen Ma (Ritsumeikan University, Japan)

Publish in Vol. 28, No. 5 (March 2014)

SUBMISSION DEADLINE: March 31, 2013

The evolution of robotics has enabled today's robots to operate in a variety of unstructured and dynamically changing environments in addition to traditional structured environments. Intelligent robots will soon be ready to serve in our home, hospital, office and outdoors. One key approach to the development of such intelligent and autonomous robots draws inspiration from behavior demonstration of biological systems. In fact, using this approach, a number of new application areas have recently received significant interests in the robotics community, including service robots, medical robots, education robots, and entertainment robots. It is clear that bio-inspired methods are becoming increasingly important in the face of the complexity of today's demanding applications. Biological inspiration in robotics is leading to complex structures with sensory-motor coordination, in which learning often plays an important role to achieve adaptation.

This special issue will focus on the theoretical and technological challenges of evolutionary transformation from biological systems to intelligent robots. Selected papers presented at 2012 IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics (ROBIO 2012) will be invited for consideration of publication in this special issue, at the recommendation of the Program Chair of ROBIO 2012. All submitted papers must be substantially expanded from their conference version and meet the publication requirements of Advanced Robotics. All aspects of biologically inspired robots are welcome, including - but not limited to - the following topics:

- Robotics, mobile robots, aerial robots, and underwater robots
- Biomimetics, biologically inspired robots, climbing robots, snake robots, walking robots
- Automation, control systems, simulation techniques, and control applications
- MEMS, nanotechnology, NEMS, and micro/nano systems
- Tele-robotics, human-robot interaction, and human computer interaction
- Sensor design, multi-sensor data fusion, and wireless sensor networks
- Medical robotics and biomedical and rehabilitation engineering
- Multi-robot systems, and distributed robotics
- Computer vision and image processing

Submission: **PDF format file** of the full-length manuscript should be sent by **March 31, 2013** to the office of Advanced Robotics, the Robotics Society of Japan through the homepage of Advanced Robotics (http://www.rsj.or.jp/advanced_e/submission). Sample form of the manuscript is available at the homepage. Also, send another copy to Professor **Prof. H. Hu** (hhu@essex.ac.uk), **Prof. H. Zhang** (zhang@cs.alberta.ca), or **Prof. S. Ma** (shugen@se.ritsumei.ac.jp) for the submission confirmation.

Full Papers**Effect of Terrain Traction, Suspension Stiffness and Grasp Posture on the Tip-Over Stability of Wheeled Robots with Multiple Arms**

Khalil Alipour and S. Ali A. Moosavian

Abstract—In this paper, dynamics, postural stability and control of suspended wheeled mobile manipulators for cooperative heavy object manipulation are elaborated considering the effect of grasping posture. The presented model considers a system equipped with multiple manipulators with flexible suspension, which also contains an accurate nonlinear behavior of the tires. Moreover, it includes the vibratory response of the tires as unsprung masses. Therefore, this is one of the most complete models that have been presented for wheeled mobile manipulators to date. First, based on the Newton–Euler formulation for a chain of rigid bodies, the dynamics model of such complicated systems in three-dimensional maneuvers is developed without considering a nonlinear frictional model of tires, which was verified using the ADAMS multibody simulator. Then, a proper nonlinear friction model is added to the developed dynamics to provide a more complete one. Considering pneumatic tires, the Dugoff tire friction model is adopted to describe the longitudinal and lateral forces produced at the contact patch of the wheels. Using the obtained dynamics along with the moment-height stability measure the effect of frictional effects as well as suspension attributes on the postural stability of such systems are accurately investigated for maneuvers over flat and rough terrains. Finally, the effect of grasping posture and relevant configuration of the robot on the stability of the system is examined during a heavy object manipulation task.

Keywords: Wheeled mobile robots, suspension system, postural stability, Dugoff friction model, cooperative manipulation control, grasp condition

Visual Servoing Path Planning for Cameras Obeying the Unified Model

Tiantian Shen and Graziano Chesi

Abstract—This paper proposes a path planning visual servoing strategy for a class of cameras that includes conventional perspective cameras, fisheye cameras and catadioptric cameras as special cases. Specifically, these cameras are modeled by adopting a unified model recently proposed in the literature and the strategy consists of designing image trajectories for eye-in-hand robotic systems that allow the robot to reach a desired location while satisfying typical visual servoing constraints. To this end, the proposed strategy introduces the projection of the available image features onto a virtual plane and the computation of a feasible image trajectory through polynomial programming. Then, the computed image trajectory is tracked by using an image-based visual servoing controller. Experimental results with a fisheye camera mounted on a 6-d.o.f. robot arm are presented in order to illustrate the proposed strategy.

Keywords: Visual servoing, path planning, unified model

Robot Finger Using Electro-Conjugate Fluid

Akihiro Yamaguchi, Kenjiro Takemura, Shinichi Yokota and Kazuya Edamura

Abstract— An electro-conjugate fluid (ECF) is a kind of functional fluid, which produces a jet flow (ECF jet) when subjected to high DC voltage. It is known that a strong ECF jet is generated under a non-uniform electric field (e.g., a field with a pair of needle and ring electrodes (a needle–ring electrode pair)). This study introduces the ECF jet to develop a novel flexible robot finger. First, we propose a concept for a novel robot finger. The robot finger mainly consists of a bending actuator, an ECF tank and ECF jet generators, which could be a micro fluid pressure source of the robot finger. Second, we characterize each component of the robot finger (i.e., the bending actuator and the ECF jet generator). We investigate the influences of electrode parameters on ECF jet generator performance in order to design the finger prototype. Finally we clarify the characteristics of the robot finger. The length, the diameter and the mass of the robot finger are 34.2 mm, 12 mm and 3.8 g, respectively. The robot finger can generate a force of 0.28 N and bend approximately 70°.

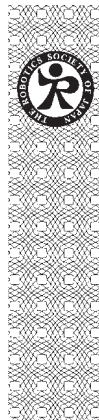
Keywords: Quadratic sliding mode filter, finite time convergence, backward Euler discretization, chattering avoidance, overshoot reduction

Real-Time Quadratic Sliding Mode Filter for Removing Noise

Shanghai Jin, Ryo Kikuuwe and Motoji Yamamoto

Abstract— This paper presents a sliding mode filter for removing noise. It effectively removes impulsive noise and highfrequency noise, producing a smaller phase lag than linear filters. In addition, it is less prone to overshoot than previous sliding mode filters and it does not produce chattering. It is computationally inexpensive and thus suitable for real-time applications. The proposed sliding mode filter employs a quadratic surface as its sliding surface, which is designed so that the output converges to the input in finite time when the input value is constant. Its algorithm is derived by using the backward Euler discretization, which can be used to prevent chattering. The effectiveness of the filter was shown by experiments using an ultrasonic sensor and an optical encoder.

Keywords: Robot, actuator, twisted strings, kinematics, stiffness



Motivation-Based Dependable Behavior Selection Using Probabilistic Affordance

Sang Hyoung Lee and Il Hong Suh

Abstract—In this paper, we generate probabilistic affordances to select a dependable behavior based on motivation values. Dependable behavior, in our context, refers to behavior that is situation-adequate as well as goal-oriented. The probabilistic affordance is designed as a multilayer naïve Bayesian classifier with respect to uncertainties and reusability. A multilayer naïve Bayesian classifier is a probabilistic model with multiple layers comprising conditional probability tables or probability distributions based on equivalence classes. The affordances consider situation-adequateness in given situations and suggest possibilities of behaviors based on Bayesian inference. In order to select a dependable behavior to achieve a task, the affordances are arranged based on a sequential structure. This is because accomplishing a task usually requires sequentially performed behaviors. Motivation values are generated using the arranged affordances and a motivation value propagation algorithm. A robot selects a dependable behavior based on these motivation values. To validate our proposed methods, we present experimental results of an entertainment robot called AIBO handling three tasks.

Keywords: Probabilistic affordance, motivation value propagation algorithm, goal-oriented behavior, situation-adequate behavior, behavior selection

Combined Inverse Kinematic and Static Analysis and Optimal Design of a Cable-Driven Mechanism with a Spring Spine

Bingtuan Gao, Jing Xu, Jianguo Zhao and Ning Xi

Abstract— A special humanoid neck with low motion noise requirements yields a cable-driven parallel mechanism to imitate the rotational motion of a human neck. The fixed base and moving platform of the mechanism are connected by four cables and a column compression spring. The four cables are actuated separately, while the spring can support weight on the moving platform. Although similar mechanisms exist in the literature, the analysis of them is scarce because a flexible spring instead of a rigid kinematic chain is used as the spine. With the spring's lateral buckling motion, a new approach must be adopted to solve the kinematics. In this paper, we propose a method that combines the kinematics with the statics to solve them simultaneously. The configuration of the moving platform is parameterized with four parameters, one of which is considered as parasitic motion. Using the spring's lateral buckling equation, we can obtain the parasitic motion and solve the inverse position problem. The optimal design for cable placements is then performed to minimize the actuation force. The method in this paper provides a novel way to analyze parallel mechanisms with a spring spine and it can be applied to other mechanisms with flexible spines.

Keywords: Myoelectric potential, artificial rubber muscles, joint stiffness estimation, master–slave system

Evaluation of the Unified Model of the Sphere for Fisheye Cameras in Robotic Applications

Jonathan Courbon, Youcef Mezouar and Philippe Martinet

Abstract— A wide field of view is required for many robotic vision tasks. Such an aperture may be acquired by a fisheye camera, which provides a full image compared to catadioptric visual sensors, and does not increase the size and the weakness of the imaging system with respect to perspective cameras. While a unified model exists for all central catadioptric systems, many different models, approximating the radial distortions, exist for fisheye cameras. It is shown in this paper that the unified projection model proposed for central catadioptric cameras is also valid for fisheye cameras in the context of robotic applications. This model consists of a projection onto a virtual unitary sphere followed by a perspective projection onto an image plane. This model is shown equivalent to almost all the fisheye models. Calibration with four cameras and partial Euclidean reconstruction are done using this model, and lead to persuasive results. Finally, an application to a mobile robot navigation task is proposed and correctly executed along a 200-m trajectory.

Keywords: Fisheye camera, projection model, robotics

Study on Roller-Walker — Improvement of Locomotive Efficiency of Quadruped Robots by Passive Wheels

Gen Endo and Shigeo Hirose

Abstract— Roller-Walker is a leg–wheel hybrid mobile robot using a passive wheel equipped on the tip of each leg. The passive wheel can be transformed into sole mode by rotating the ankle roll joint when Roller-Walker walks on a rough terrain. This paper discusses the energy efficiency of locomotion in wheeled mode. We define a leg trajectory to produce forward straight propulsion, and discuss the relationships between the parameters of the leg trajectory and energy efficiency of the propulsion using a dynamics simulator. We find optimum parameter sets where optimization criterion is specific resistance. The results indicate that faster locomotion achieves higher energy efficiency. We then carry out hardware experiments and empirically derive the experimental specific resistance. We show that wheeled locomotion has an 8-times higher energy efficiency than the ordinary crawl gait. Finally, we compare the specific resistance of Roller-Walker with other walking robots described in the literature.

Keywords: Leg–wheel hybrid robot, Roller-Walker, roller skating, energy efficiency, specific resistance

Roadmap Coverage Improvement Using a Node Rearrangement Method for Mobile Robot Path Planning

Byungjae Park, Jinwoo Choi and Wan Kyun Chung

Abstract— This paper proposes a method to efficiently abstract the traversable regions of a bounded two-dimensional environment using the probabilistic roadmap (PRM) to plan the path for a mobile robot. The proposed method uses centroidal Voronoi tessellation to autonomously rearrange the positions of initially randomly generated nodes. The

PRM using the rearranged nodes covers most of the traversable regions in the environment and regularly divides them. The rearranged roadmap reduces the search space of a graph search algorithm and helps to promptly answer arbitrary queries in the environment. The mobile robot path planner using the proposed rearranged roadmap was integrated with a local planner that considers the kinematic properties of a mobile robot, and the efficiency and the safety of the paths were verified by simulation.

Keywords: Navigation, path planning, probabilistic roadmap, centroidal Voronoi tessellation, mobile robot

Sampling-Based Tabu Search Approach for Online Path Planning

Weria Khaksar, Tang Sai Hong, Mansoor Khaksar and Omid Reza Esmaeili Motlagh

Abstract— Path planning in unknown environments is one of the most challenging research areas in robotics. In this class of path planning, the robot acquires the information from its sensory system. Sampling-based path planning is one of the famous approaches with low memory and computational requirements that has been studied by many researchers during the past few decades. We propose a sampling-based algorithm for path planning in unknown environments using Tabu search. The Tabu search component of our method guides the sampling to find the samples in the most promising areas and makes the sampling procedure more intelligent. The simulation results show the efficient performance of the proposed approach in different types of environments. We also compare the performance of the algorithm with some of the well-known path planning approaches, including Bug1, Bug2, SRT, potential fields and the visibility graph. Furthermore, two different sampling strategies were used in the sampling procedure, including uniform and Gaussian distributions.

Keywords: Path planning, unknown environment, sampling-based, Tabu search

Reference Trajectory-Based Visual Predictive Control

Adrian Burlacu and Corneliu Lazar

Abstract— In this paper we present an image predictive controller for an eye-in-hand-type servoing architecture, composed of a 6-d.o.f. robot and a camera mounted on the gripper. A novel architecture for integrating reference trajectory and image prediction is proposed for use in predictive control of visual servoing systems. In the proposed method, a new predictor is developed based on the relation between the camera velocity and the time variation of the visual features given by the interaction matrix. The image-based predictor generates the future trajectories of a visual feature ensemble when past and future camera velocities are known. In addition, a reference trajectory is introduced to define the way how to reach the desired features over the prediction horizon starting from the current features. The advantages of the new architecture are the reference trajectory used for the first time in the sense of the predictive control and the predictor based on a local model. Simulations reveal the efficiency of the proposed architecture to control a 6-d.o.f. robot manipulator.

Keywords: Visual servoing, predictive control, reference trajectory, point features

Novel Sonar Salient Feature Structure for Extended Kalman Filter-Based Simultaneous Localization and Mapping of Mobile Robots

Se-Jin Lee, Dong-Woo Cho and Jae-Bok Song

Abstract— Not all line or point features capable of being extracted by sonar sensors from a cluttered home environment are useful for simultaneous localization and mapping (SLAM) of a mobile robot. This is due to unfavorable conditions such as environmental ambiguity and sonar measurement uncertainty. We present a novel sonar feature structure suitable for a cluttered environment and the extended Kalman filter (EKF)-based SLAM scheme. The key concept is to extract circle feature clouds on salient convex objects by sonar data association called convex saliency circling. The centroid of each circle cloud, called a sonar salient feature, is used as a natural landmark for EKF-based SLAM. By investigating the environmental inherent feature locality, cylindrical objects are augmented conveniently at the weak SLAM-able area as a natural supplementary saliency to achieve consistent SLAM performance. Experimental results demonstrate the validity and robustness of the proposed sonar salient feature structure for EKF-based SLAM.

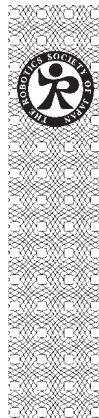
Keywords: Sonars, feature maps, simultaneous localization and mapping, home navigation, wheeled robots

Transition Motion from Ladder Climbing to Brachiation with Optimal Load-Allocation Control

Zhiguo Lu, Tadayoshi Aoyama, Kosuke Sekiyama, Yasuhisa Hasegawa and Toshio Fukuda

Abstract— This paper describes the transition motion from ladder climbing to brachiation for a multi-locomotion robot (MLR). The MLR has versatile modes of locomotion, such as biped walking, quadruped walking, brachiation and ladder climbing. The transition is a challenging motion, because the environmental boundaries change and the robot has to switch the form of its locomotion depending on its surroundings, situations and purposes. The robot supports itself with three end-effectors that maintain its stability, while one hand transfers from a rung on the vertical ladder to a new rung behind the robot for brachiation. A closed kinematic chain is formed by the robot links and the ladder. In this case, if the number of position-controlled active joints is greater than the number of the chain's degrees of freedom, an internal stress appears because of unavoidable position errors. The huge internal stress may lead some motors to become overloaded. Since the safety of each motor is very important for a serial-link robot, a load-allocation algorithm is proposed to balance the loads of the joint motors. The algorithm is verified through experiments.

Keywords: Multi-locomotion robot, transition, ladder, load allocation, internal stress



刊行物のご案内

第7・8・9・10回学術講演会予稿集	8,000円
第11・12回学術講演会予稿集	10,000円
第13回学術講演会予稿集	15,000円
第14回学術講演会予稿集	15,000円
第15回学術講演会予稿集	15,750円
第16回学術講演会予稿集	15,750円
第17回学術講演会予稿集	15,750円
第18回学術講演会予稿集	15,000円
第19回学術講演会講演概要集(予稿集CD-ROM付)	
併設行事テキスト「21世紀のロボット技術シンポジウム」贈呈(在庫分のみ)	15,000円
第20回学術講演会講演概要集(予稿集CD-ROM付)	
本学会個人会員	5,000円
本学会個人会員以外	10,000円
第21回学術講演会講演概要集(予稿集CD-ROM付)	
本学会個人会員	5,000円
本学会個人会員以外	10,000円
第22回学術講演会講演概要集(予稿集CD-ROM付)	
本学会個人会員	5,000円
本学会個人会員以外	10,000円
第23回学術講演会講演概要集(予稿集CD-ROM付)	
本学会個人会員	5,000円
本学会個人会員以外	10,000円
第24回学術講演会講演概要集(予稿集CD-ROM付)	
本学会個人会員	5,000円
本学会個人会員以外	10,000円
第25回学術講演会講演概要集(予稿集CD-ROM付)	
本学会個人会員	6,000円
本学会個人会員以外	12,000円
第26回学術講演会講演概要集(予稿集DVD-ROM付)	
本学会個人会員	6,000円
本学会個人会員以外	12,000円
第27回学術講演会講演概要集(予稿集DVD-ROM付)	
本学会個人会員	6,000円
本学会個人会員以外	12,000円
第28回学術講演会講演概要集(予稿集DVD-ROM付)	
本学会個人会員	6,000円
本学会個人会員以外	12,000円
第29回学術講演会講演概要集(予稿集DVD-ROM付)	
本学会個人会員	6,000円
本学会個人会員以外	12,000円
第14回 ロボティクスシンポジウム予稿集	10,000円

※以上のものはいずれも消費税込、送料は別にかかります。

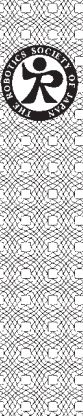
刊行物のご注文は書面(FAX)またはEmailにて事務局あてにお申し込みください。Email: secretary@rsj.or.jp

会員の方で学会誌を巻毎にまとめてお申し込みの場合は会費と同額で、その他の場合は実費として第1巻～第8巻2号まで1冊1,500円、第8巻4号より1冊2,000円、第12巻1号より1冊2,500円(いずれも消費税、送料別)でお求めになれます。また、第24巻8号以前の在庫につきましても事務局あて別途お問い合わせください。

日本ロボット学会誌	
第24巻 第8号	〔特集〕 空中ロボティクス
第25巻 第1号	〔 〕 トップに聞く
第2号	〔 〕 マルチスケール操作によるシステム細胞工学
第3号	〔 〕 21世紀COEプログラム
第4号	〔 〕 環境知能化
第5号	〔 〕 動作理解のための知的な仕組み
第6号	〔 〕 第24回日本ロボット学会学術講演会論文特集号
第7号	〔 〕 ロボット向け電磁アクチュエータの今とこれから
第8号	〔 〕 ロボットの安全化
第26巻 第1号	〔 〕 複雑ネットワークとロボティクス
第2号	〔 〕 今使えるロボット通信技術
第3号	〔 〕 人間・人体への力学的アプローチ
第4号	〔 〕 ロボットの三次元環境認識と行動生成
第5号	〔 〕 次世代ロボット共通プラットフォーム技術
第6号	〔 〕 第25回日本ロボット学会学術講演会論文特集号
第7号	〔 〕 アカデミック・ロードマップ
第8号	〔 〕 ロボットのいる生活
第27巻 第1号	〔 〕 自動車とロボット
第2号	〔 〕 次世代ロボット共通基盤開発プロジェクトとRTコンポーネント
第3号	〔 〕 ニーズに基づいたロボット開発
第4号	〔 〕 ロボット制御の理論
第5号	〔 〕 ロボット技術による宇宙開発の最前線
第6号	〔 〕 人間と共存し発展するロボットのためのビジョン
第7号	〔 〕 第26回日本ロボット学会学術講演会論文特集号I
第8号	〔 〕 第26回日本ロボット学会学術講演会論文特集号II
第9号	〔 〕 ロボットコンテストがもたらすもの
第10号	〔 〕 戦略的先端ロボット要素技術開発
第28巻 第1号	〔 〕 ロボット聴覚
第2号	〔 〕 レスキューロボット—災害救助支援システムの現状と今後—
第3号	〔 〕 ロボットを進化させる最先端IT技術
第4号	〔 〕 ロボティクス・サイエンス
第5号	〔 〕 使えるRTミドルウェア
第6号	〔 〕 生体筋骨格型ロボット
第7号	〔 〕 第27回日本ロボット学会学術講演会論文特集号I
第8号	〔 〕 第27回日本ロボット学会学術講演会論文特集号II
第9号	〔 〕 クオリティ・オブ・ライフのためのロボティクス
第10号	〔 〕 分子ロボティクス
第29巻 第1号	〔 〕 ソーシャルロボットと人間理解
第2号	〔 〕 研究者が『ロボット』を伝えるために
第3号	〔 〕 人と接するロボットの研究を考える
第4号	〔 〕 ロボット技術の国際標準
第5号	〔 〕 確率理論のロボティクス応用
第6号	〔 〕 機構の知と技
第7号	〔 〕 第28回日本ロボット学会学術講演会論文特集号I
第8号	〔 〕 第28回日本ロボット学会学術講演会論文特集号II
第9号	〔 〕 ロボットと安全コンポーネント
第10号	〔 〕 人口ロボット共生学
第30巻 第1号	〔 〕 共創知能システムプロジェクト
第2号	〔 〕 パラレルメカニズムと実用化
第3号	〔 〕 つくばチャレンジ論文特集号
第4号	〔 〕 2足歩行ロボット技術
第5号	〔 〕 ヒトの触覚特性を活かす
第6号	〔 〕 広がるテレロボティクス

一般社団法人 日本ロボット学会賛助会員 (50音順)

(株)IHI	トヨタテクニカルディベロップメント(株)
IHI 運搬機械(株)／開発部	ナブテスコ(株)／津工場
(株)アヴィス	日東精工(株)
育良精機(株)	(社)日本ロボット工業会
(株)NTT データ／技術開発本部	(株)ヴァスタックロボティクス
エフエクスシステムス(株)	パナソニック(株)／生産革新本部
オリンパス(株)	パナソニック(株)エコソリューションズ社
川崎重工業(株)	ビー・エム・ダブリュー(株)
キヤノン(株)	ビー・エル・オートテック(株)
(株)ココロ	日立建機(株)
コマツ／研究本部	日立情報通信エンジニアリング(株)
サイバネットシステム(株)	(株)日立製作所／日立研究所
(株)ジェイテクト	平田機工(株)
(株)システムインフロンティア	ファナック(株)
清水建設(株)	(株)フォーラムエイト
新明和工業(株)	(株)不二越
スキューズ(株)	富士重工業(株)／戦略本部クリーンロボット部
セコム(株)／IS 研究所	富士通(株)
ソニー(株)	富士通フロンテック(株)／メカコンポーネント事業部
ソフトバンクモバイル(株)	ボッシュ(株)
(株)ダイナックス	(株)本田技術研究所／基礎技術研究センター
(株)立山システム研究所	マクソンジャパン(株)
(株)データベース	三井化学(株)
(株)デンソーウェーブ	三菱重工業(株)
東急建設(株)	三菱電機(株)
(株)東郷製作所	(株)村田製作所／野洲事業所
(株)東芝	矢崎総業(株)
戸田建設(株)	(株)安川電機
特許庁	(株)リアルビズ
トヨタ自動車(株)／元町工場	リコー(株)
(株)豊田自動織機／コーポレートセンター／研究開発センター	



- ・賛助会員の皆様には学会活動へのご支援をいただきありがとうございます。
- ・学会活動をご支援いただける賛助会員を募集しています。学会事務局へご一報ください。

● 入会に関するお問い合わせは…

一般社団法人 日本ロボット学会 事務局
 〒113-0033
 東京都文京区本郷 2-19-7
 ブルービルディング 2階
 TEL 03(3812)7594
 FAX 03(3812)4628
 e-mail : service@rsj.or.jp
 URL : <http://www.rsj.or.jp/>

一般社団法人 日本ロボット学会 平成 24・25 年度 (2012・2013 年度) 役員

<p>理事 会長 川村 貞夫 (立命館大学)</p> <p>副会長 小平 紀生 (三菱電機) 浅間 一 (東京大学)</p> <p>庶務担当 長瀬 雅之 (セック) 本田 幸夫 (パナソニック) *塚越 秀行 (東京工業大学) *大明 準治 (東芝)</p> <p>財務担当 武藤 伸洋 (NTT サービスエボリューション研究所) *三治信一郎 (三菱総合研究所)</p> <p>企画担当 木口 量夫 (九州大学) *加賀美 聡 (産業技術総合研究所)</p> <p>会誌担当 久野 義徳 (埼玉大学)</p>	<p>*松野 文俊 (京都大学) 欧文誌担当 金宮 好和 (東京都市大学) *新井 史人 (名古屋大学)</p> <p>事業担当 大矢 晃久 (筑波大学大学院) *吉田 英一 (産業技術総合研究所) 田中 孝之 (北海道大学) *山口 亨 (首都大学東京)</p> <p>国際担当 松元 明弘 (東洋大学) *長谷川泰久 (筑波大学)</p> <p>監 事 佐久間一郎 (東京大学) *榊原 伸介 (ファナック)</p>
	<p>*印 2012・2013 年度 新役員</p>

一般社団法人 日本ロボット学会 代議員

任期：2011 年 3 月～2013 年 3 月 50 音順

相山 康道 (筑波大学)	可部 明克 (早稲田大学)	中内 靖 (筑波大学)
石井 純夫 (セコム)	菊植 亮 (九州大学)	長瀬 賢二 (和歌山大学)
稲邑 哲也 (国立情報学研究所)	木野 仁 (福岡工業大学)	永田 和之 (産業技術総合研究所)
井上 康之 (安川電機)	木村 哲也 (長岡技術科学大学)	新野 俊樹 (東京大学)
今井 倫太 (慶應義塾大学)	久保 貞夫 (川崎重工業)	橋本 学 (中京大学)
今村 信昭 (広島国際大学)	小金澤鋼一 (東海大学)	平田 泰久 (東北大学)
牛見 宣博 (九州産業大学)	小林 幸徳 (北海道大学)	藤田 善弘 (日本電気)
大隅 久 (中央大学)	鈴木 恵二 (北海道大学)	三浦 純 (豊橋技術科学大学)
岡田 昌史 (東京工業大学)	田原 健二 (九州大学)	水内 郁夫 (東京農工大学)
奥田 晴久 (三菱電機)	妻木 勇一 (山形大学)	矢入 健久 (東京大学)
金子 健二 (産業技術総合研究所)	永井 清 (立命館大学)	八島 真人 (防衛大学校)

一般社団法人 日本ロボット学会 代議員

任期：2011 年 3 月～2015 年 3 月 50 音順

足立 勝 (安川電機)	河原崎徳之 (神奈川工科大学)	長縄 明大 (秋田大学)
石井 和男 (九州工業大学)	木室 義彦 (福岡工業大学)	深野 亮 (小松製作所)
石原 秀則 (香川大学)	倉爪 亮 (九州大学)	前野 隆司 (慶應義塾大学)
尹 英杰 (トヨタテクニカルディ ベロップメント)	榊原 伸介 (ファナック)	松本 吉央 (産業技術総合研究所)
上野 浩史 (宇宙航空研究開発機構)	坂根 茂幸 (中央大学)	山下 淳 (静岡大学)
太田 順 (東京大学)	清水 正晴 (千葉工業大学)	山本 晃生 (東京大学)
小俣 透 (東京工業大学)	高橋 隆行 (福島大学)	余 永 (鹿児島大学)
包原 孝英 (安川電機)	高松 淳 (奈良先端科学技術大学院大学)	横山 和彦 (安川電機)
	塚越 秀行 (東京工業大学)	脇田 優仁 (産業技術総合研究所)

日本ロボット学会第30回記念学術講演会 開催案内

<http://www.rsj.or.jp/rsj2012/>

主催：一般社団法人 日本ロボット学会

協賛：計測自動制御学会，システム制御情報学会，自動車技術会，情報処理学会，人工知能学会，精密工学会，電気学会，電子情報通信学会，日本感性工学会，日本機械学会，日本シミュレーション学会，日本神経回路学会，日本知能情報ファジィ学会，日本人間工学会，日本バーチャルリアリティ学会，日本フルードパワーシステム学会，農業機械学会，バイオメカニズム学会，ヒューマンインタフェース学会，国際ロボフェスタ協会，三菱電機エンジニアリング株式会社

後援：日本ロボット工業会，製造科学技術センター，マイクロマシンセンター

会期：2012年9月17日（月・祝），18日（火），19日（水），20日（木）

会場：札幌コンベンションセンター（〒003-0006 札幌市白石区東札幌6条1丁目1-1）

講演会趣旨：

日本ロボット学会第30回記念学術講演会は，札幌コンベンションセンターにおいて開催されます。本講演会では，多様化したロボット工学関連のあらゆる分野の講演を募集いたします。今後のロボット技術の発展と人間との関連を議論していきたいと考えています。また，第30回を記念した講演や展示などの特別企画も実施します。企業・研究所・大学等からの幅広いご発表，ご参加をお待ちしています。

おかげさまで，約850件の講演申込がありました。オーガナイズドセッション(OS)，展開セッション(DS)，戦略セッション(SS)，一般セッションならびに国際セッションを実施すると合わせて，一般無料公開の併設行事も複数実施いたします。ぜひご参加ください。

特別講演：9月19日（水） 「ロボット学100年の計」

油田 信一 氏（芝浦工業大学 工学部 特任教授）

講演会スケジュール概要：

9月17日（月・祝） 一般講演，第30回記念一般公開事業，第30回記念レセプション
9月18日（火） 一般講演
9月19日（水） 一般講演，特別講演，懇親会
9月20日（木） 一般講演

懇親会会場：キリンビール園本館（講演会場からバスでの移動。現地集合はありません。）

問い合わせ先：

<実行委員会> E-mail: rsj2012com@ssc.ssi.ist.hokudai.ac.jp

実行委員長 田中孝之(北大) 実行副委員長 福澤修一朗(ほくでん) 幹事 江丸貴紀(北大)

<プログラム委員会> E-mail: rsj2012prog@ssc.ssi.ist.hokudai.ac.jp

プログラム委員長 鈴木昭二(はこだて未来大) プログラム副委員長 川端邦明(理研)

<RSJ事務局> 一般社団法人 日本ロボット学会 学術講演会係

〒113-0033 東京都文京区本郷2-19-7 ブルービルディング 2F

Tel: 03-3812-7594 Fax: 03-3812-4628 E-mail: seminar@rsj.or.jp

全体スケジュール

開催日	イベント	時間	会場
9月17日(月・祝)	講演会受付	11:30～17:30	札幌コンベンションセンター 特別会議場(A室)前
	機器展示	13:00～17:30	エントランス
	第30回記念 一般公開事業	(10:00～17:00)	
	・第30回記念 パネルディスカッション	11:00～13:00	特別会議場(A室)
	・第30回記念 特別記念講演	14:00～15:00	大ホール A
	・リアルロボットテクノロジーシンポジウム	10:00～17:00	大ホール B(1)
	・ロボット・トライアスロン	13:00～17:00	大ホール B(2)
	・ロボット工作教室	10:00～17:00	206/207 会議室
	午前セッション	11:00～13:00	特別会議場(A室)
	午後セッション	15:30～17:30	B～M 講演室
第30回記念式典	17:45～18:45	大ホール A	
第30回記念レセプション(懇親会)	19:00～20:30	特別会議場(A室)	
9月18日(火)	講演会受付	9:00～17:30	札幌コンベンションセンター 特別会議場(A室)前
	機器展示	9:00～18:00	エントランス
	午前セッション	9:30～11:30	A～O 講演室
	午後セッション(1)	13:00～15:00	A～O 講演室
	午後セッション(2)	15:30～17:30	A～O 講演室
9月19日(水)	講演会受付	9:00～17:00	札幌コンベンションセンター 特別会議場(A室)前
	機器展示	9:00～17:30	エントランス
	午前セッション	9:30～11:30	A～O 講演室
	午後セッション	12:30～14:45	B～O 講演室
	会長挨拶・表彰式	15:00～15:50	特別会議場(A室)
	特別講演	16:00～17:00	特別会議場(A室)
懇親会	18:00～20:00	キリンビール園本館	
9月20日(木)	講演会受付	9:00～16:00	札幌コンベンションセンター 特別会議場(A室)前
	機器展示	9:00～16:00	エントランス
	午前セッション	9:30～11:30	A～O 講演室
	午後セッション(1)	12:30～14:30	A～O 講演室
	午後セッション(2)	15:00～17:00	A～O 講演室

一般講演発表: 発表 10 分, 質疑応答 5 分 (合計 15 分)

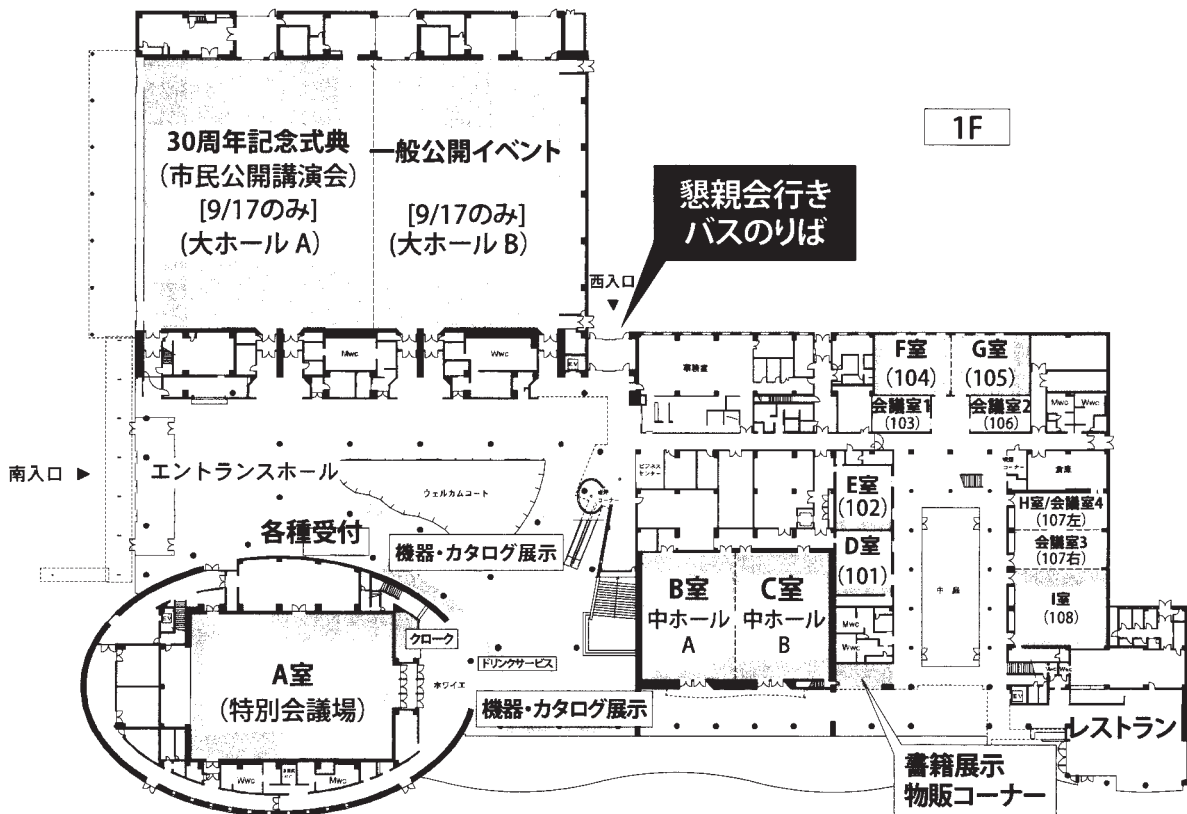
(オーガナイズドセッション, 展開セッション, およびストラテジックセッションは, オーガナイザの裁量で時間が異なる場合があります)

併設行事(第30回記念行事)

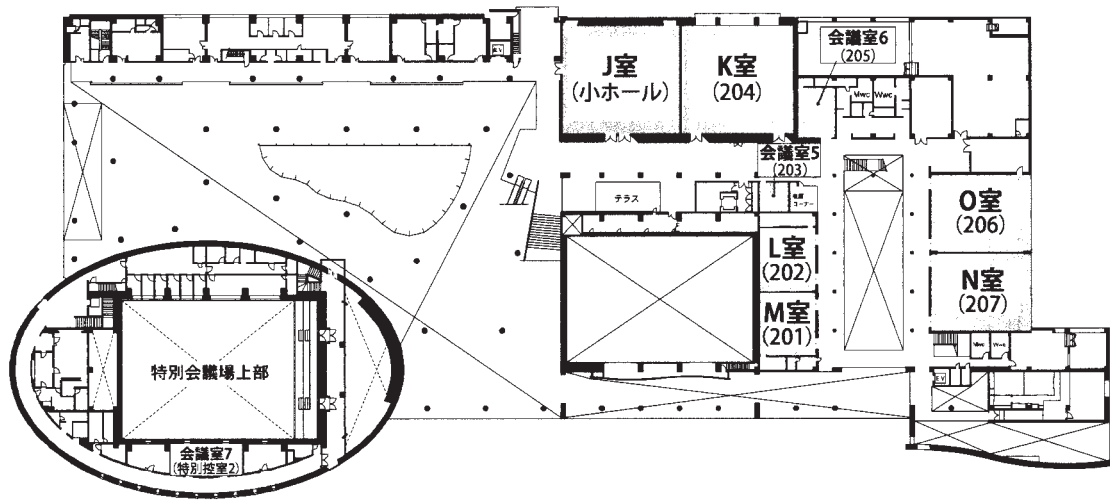
開催日	イベント	時間	会場 札幌コンベンションセンター
9月17日(月・祝)	特別記念講演 「日本創生に問われるイノベーションという視点」	14:00~15:00	大ホールA
	記念式典	17:45~18:45	大ホールA
	記念レセプション	19:00~20:30	特別会議場(A室)

併設行事(第30回記念一般公開事業)

開催日	イベント	時間	会場 札幌コンベンションセンター
9月17日(月・祝)	ロボット技術展示 「リアルロボットテクノロジーシンポジウム」 (平成24年度科学研究費助成事業)	10:00~17:00	大ホールB
	ロボット工作教室 「お絵描きプログラムカーをつくろう!」	10:00~15:00	207会議室(N室)
	ロボット工作教室 「ロボットデザインワークショップ」	10:00~17:00	206会議室(O室)
	ロボットコンテスト 「第12回ロボット・トライアスロン札幌大会」	13:00~17:00	大ホールB
9月18日(火)	ロボットコンテスト 「RSNPを利用したロボットサービスコンテスト」	13:00~17:30	中ホールA(B室)



札幌コンベンションセンター1階

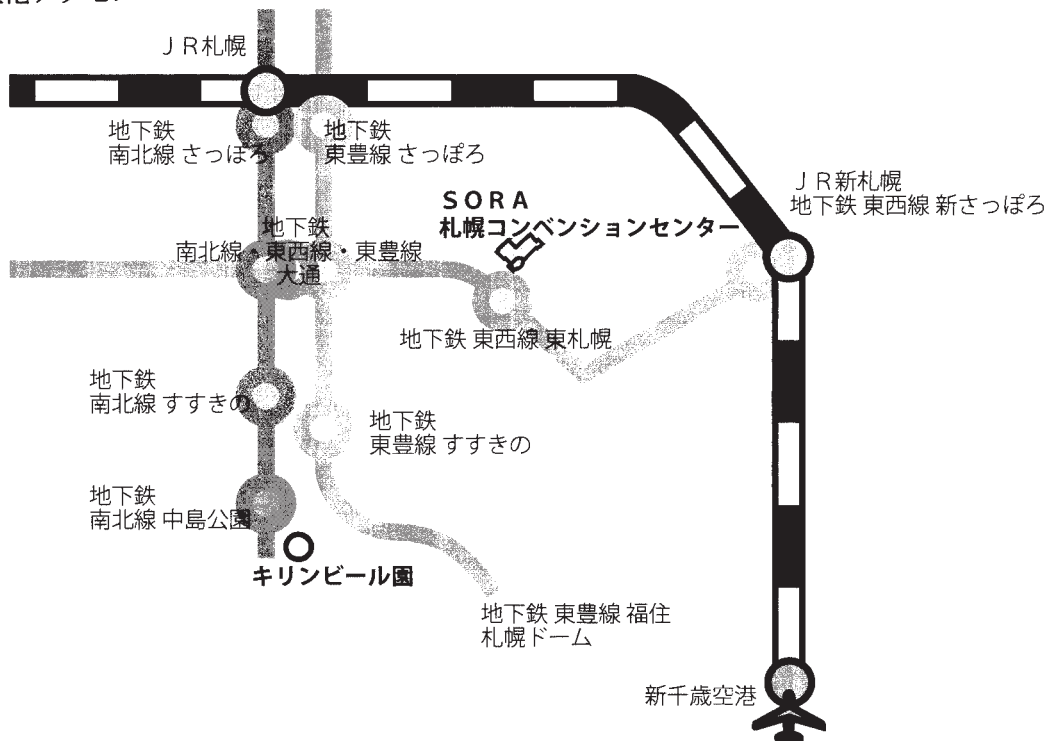


札幌コンベンションセンター 2階

札幌コンベンションセンター (<http://www.sora-scc.jp/>)

〒003-0006 札幌市白石区東札幌 6条 1丁目 1-1 TEL: 011-817-1010

■ 空港アクセス



新千歳空港より札幌駅までJRの快速エアポートが利用できます、JR札幌駅で下車。地下鉄さっぽろ駅より地下鉄南北線 真駒内方面行に乗換え、地下鉄大通り駅で下車して東西線 新さっぽろ方面行に乗換え、東札幌駅で下車します。

■周辺地図



東札幌駅の出入口1を出て、右方向に向かい、北海道銀行のある交差点を右に曲がり、ショッピングモールのイーアス札幌を左手に見ながら道なりに進むと、札幌コンベンションセンターです。

懇親会会場 キリンビール園本館 中島公園店

〒064-0810 札幌市中央区南十条西 1-1-60 TEL 011-533-3000 FAX 011-533-7055

■懇親会会場アクセス方法

札幌コンベンションセンター発の懇親会会場行バスをご利用ください。

■懇親会会場行バス乗車

特別講演終了後、札幌コンベンションセンターから、無料送迎バスが順次出発いたします。乗車を希望される方は、札幌コンベンションセンター西入口前「バス乗車場」にお集まりください。

特別行事（会長挨拶・表彰式，特別講演，懇親会）

■会長挨拶・表彰式

日時： 2012年9月19日（水）15:00-15:50

会場： 札幌コンベンションセンター 特別会議場(A室)

■特別講演

日時： 2012年9月19日（水）16:00-17:00

会場： 札幌コンベンションセンター 特別会議場(A室)

タイトル： 「ロボット学 100年の計」

講師： 油田 信一 特任教授（芝浦工業大学）

■懇親会

日時： 2012年9月19日（水）18:00-20:00

会場： キリンビール園本館 中島公園店（札幌市中央区南10条西1丁目）

特別講演

「ロボット学 100年の計」

芝浦工業大学 特任教授

油田 信一

今から30年前にロボット学会の設立が当時の工技院機械技術研究所(現産総研)の中野栄二氏(現在国際ロボフェスタ協会)によって提唱され、ロボット学会が活動を開始した。その後、既に30年経ち、社会や工学技術の研究を取り巻く環境は随分変わった。しかし、人間の本性がちっとも変わらないのと同様に、ロボットの研究の方向や中心的課題もあまり変わっていないようにも思われる。当時も今も、「人間を参考にして、人間のような役立つ機械を作りたい」という研究者の思いは共通である。

一方、今までの30年を振り返ることで今後のもっと長い期間を考えることも可能かも知れない。今後、ロボット学がどうなっていくのか、どうしていきべきかは、今から50年後、100年後の社会がどうなっているかによって決まるだろう。したがって、今やるべきことは、社会をどのようにして行くのが良いかを考え、ロボット研究者としてそれにどのように貢献できるかを考えることである。幸いにして、ロボット技術は社会との接点が多く、それなりに直接的に社会に貢献することができるし、また「ロボット技術」を通じて社会の将来を見通すこともやりやすい状況にある。

ロボット学には、単にまわりの技術的・社会的環境の変化に追いついて行くのではなく、今後のあるべき社会を見通し、それに有用な「技術」提供し、そして、それを牽引していくことが求められている。

オーガナイズドセッション・展開セッション・ストラテジックセッション

本学術講演会では、昨年同様、オーガナイズドセッションおよび展開セッションを設けております。オーガナイズドセッションは、ここ数年関心の高いテーマを中心に構成しています。展開セッションは、研究プロジェクトを中心に構成しています。ストラテジックセッションは、学会としての戦略に関わるテーマを中心に構成しています。

■オーガナイズドセッション(OS)

番号	オーガナイズドセッション(OS)名	オーガナイザ
OS1	車輪倒立振子型ロボット	島田 明(芝浦工業大学)
OS2	ロボット聴覚	中臺 一博(HRI-JP/東工大/早大) 奥乃 博(京都大学) 公文 誠(熊本大学)
OS3	作業をするロボット	辰野 恭市(名城大学)
OS4	データ工学ロボティクス	大野 和則(東北大学) 下坂 正倫(東京大学) 山崎 公俊(東京大学)
OS5	柔軟物の力学的機能の活用と理解	平井 慎一(立命館大学) 望山 洋(筑波大学)
OS6	デジタルヒューマン	堀 俊夫(産業技術総合研究所)
OS7	人工筋アクチュエータ・センサーシステム	山北 昌毅(東京工業大学)
OS8	インターネットとロボットサービス ～クラウド時代の ロボットサービスとRSiの取り組み～	成田 雅彦(産業技術大学院大学) 岡林 桂樹(富士通研究所)
OS9	機構知	武居 直行(首都大学東京) 石橋 良太(首都大学東京) 望山 洋(筑波大学)
OS10	月・惑星探査ロボット	西田 信一郎(宇宙航空研究開発機構) 久保田 孝(宇宙航空研究開発機構)
OS11	ロボット感動教育	琴坂 信哉(埼玉大学) 佐藤 知正(東京大学)
OS12	ヒューマンサポートロボティクス	藤江 正克(早稲田大学) 王 碩玉(高知工科大学) 安藤 健(パナソニック)
OS13	ハプティクスとモーションコントロール	大石 潔(長岡技術科学大学) 下野 誠通(横浜国立大学) 桂 誠一郎(慶應義塾大学)
OS14	微細作業	谷川 民生(産業技術総合研究所) 新井 健生(大阪大学) 新井 史人(名古屋大学)
OS15	確率ロボティクス ～行動学習から記号創発まで～	杉浦 孔明(NICT) 長井 隆行(電気通信大学) 谷口 忠大(立命館大学)
OS16	人間機械協調	辻 俊明(埼玉大学) 平田 泰久(東北大学)

OS17	実生活データに基づく生活機能デザイン	西田 佳史(産業技術総合研究所) 松本 吉央(産業技術総合研究所)
OS18	空間知	和田 一義(首都大学東京) 新妻 実保子(中央大学)
OS19	筋骨格ロボティクス	藤川 智彦(大阪電気通信大学) 辻 俊明(埼玉大学)
OS20	カーロボティクス	菅沼 直樹(金沢大学)
OS21	小惑星表面移動探査ロボット	吉田 和哉(東北大学) 吉光 徹雄(宇宙航空研究開発機構) 久保田 孝(宇宙航空研究開発機構)
OS22	バイオマニピュレーション	中島 正博(名古屋大学) 福田 敏男(名古屋大学)
OS23	我が企業の Robot セッション ～学生へ向けての会社情報～	長瀬 雅之(セック)
OS24	安心ロボティクス	上出 寛子(大阪大学) 新井 健生(大阪大学) 福田 敏男(名古屋大学)
OS25	移動知とその新展開	近藤 敏之(東京農工大学) 太田 順(東京大学)
OS26	RT ミドルウェアとオープン化	安藤 慶昭(産業技術総合研究所) 山下 智輝(前川製作所) 神徳 徹雄(産業技術総合研究所) 水川 真(芝浦工業大学)
OS27	最新の制御理論によるロボット制御の新たな展開	山下 裕(北海道大学)

■展開セッション(DS)

番号	展開セッション(DS)名	オーガナイザ
DS1	GCOE 認知脳理解に基づく未来工学創成	石黒 浩(大阪大学) 浅田 稔(大阪大学) 不二門 尚(大阪大学) 苧阪 満里子(大阪大学) 長井 志江(大阪大学)
DS2	GCOE 情報通信による 医工融合イノベーション創生の関連研究	河村 篤男(横浜国立大学) 濱上 知樹(横浜国立大学)
DS3	ロボット行動デザイン	稲見 昌彦(慶應義塾大学)
DS4	NEDO 次世代ロボット知能化技術開発プロジェクト	佐藤 知正(東京大学) 大道 武生(名城大学) 有木 孝夫(NEDO)
DS5	NEDO 生活支援ロボット実用化プロジェクト	比留川 博久(産業技術総合研究所) 貞本 敦史(NEDO)
DS6	NEDO 内視鏡下手術支援システムの研究開発事業	橋爪 誠(九州大学) 佐久間 一郎(東京大学) 鎮西 清行(産業技術総合研究所) 藤本 英雄(名古屋工業大学)
DS7	人ロボット共生学	三宅 なほみ(東京大学)

■ストラテジックセッション(SS)

番号	ストラテジックセッション(SS)名	オーガナイザ
SS1	新しいロボット産業分野の創生のための支援体制 ーロボット技術が事業に成長するための ファイナンス戦略は何か？ー	石川 正俊(東京大学)
SS2	災害関係記録分科会からのメッセージ	大須賀 公一(大阪大学) 川村 貞夫(立命館大学)
SS3	産学連携セッション ～産業用ロボットイノベーションへのチャレンジ～	小平紀生(RSJ 産学連携委員会/三 菱電機(株))
SS4	原子力ロボット技術と可能性	大道 武生(名城大学) 川村 貞夫(立命館大学)
SS5	日本ロボット学会の次世代構想	小平紀生(RSJ 将来構想委員会/三 菱電機(株))

SS1 新しいロボット産業分野の創生のための支援体制

ーロボット技術が事業に成長するためのファイナンス戦略は何か？ー

日時：2012年 9月20日(木) 12:30-14:30(講演) 14:30-15:00(ディスカッション)

会場：特別会議場(A室)

オーガナイザ：石川 正俊(東京大学)

概要：

日本のロボット技術は、優れた研究成果があっても、それらの成果を社会に還元し、新たな事業として成長させる経験が乏しく、それを実現するための手段や戦略が確立していない。研究者の多くは良い成果があれば、事業化はなされるという妄想にとりつかれ、投資家はまだ見ぬマーケットには投資しないというデッドロック状態が垣間見える。これを打開するため、平成24年度より開始された文科省の「大学発新産業創出拠点プロジェクト」を始め、官民で様々な取り組みが行われている。しかしながら、ファイナンス戦略の重要性については、研究者はもちろんのこと、投資家もロボット分野の特性を理解した戦略が見えていないと言いたい。そこで、現状を打開し、新たな視点を模索するため、経験豊かな方からご発表をいただき、今後の方向性を議論する。

プログラム：

新しいロボット産業分野の創生はなぜ難しいのか？

ー「よい研究成果は、必ず役に立つ」という妄想に秘められた構造的課題ー 石川 正俊(東京大学)
ロボット産業育成のための学としての役割 川村 貞夫(立命館大学)
産業用ロボット事業におけるリソース確保 小平 紀生(三菱電機(株))
ロボット産業におけるベンチャー投資の視点 五内川 拓史((株)ユニファイ・リサーチ)
ロボットベンチャーから見た投資家像と支援策 谷口 桓((株)ゼットエムピー)
プライベート・エクイティによる新産業の育成・支援 東 伸行((株)産業革新機構)
ディスカッション「新産業分野創生の夢と現実」

SS2 災害関係記録分科会からのメッセージ

日時：2012年 9月18日(火) 9:30-11:30

会場：特別会議場(A室)

オーガナイザ：大須賀 公一(大阪大学) 川村 貞夫(立命館大学)

概要：

日本中でこれまでおこった大災害の被害実態を災害の種類や地域性を考慮して調査し、今後の災害に対して工学として何が貢献できるかを検討する基礎データをまとめる。それによって眼前の発災現象をありのままに捉え、常識や先入観に捕われない目で将来の災害対応システムの構築を考察するための本質を探る足がかりとしたい。

プログラム:

火山噴火による災害と対応について	永谷 圭司(東北大学)
北海道における災害と対応について	小野里 雅彦(北海道大学)
中山間地の災害と対応について	木村 哲也(長岡技術科学大学)
中部地方における災害と対応について	奥川 雅之(愛知工業大学)
近畿地方の災害と対策	徳田 献一(和歌山大学)
四国地方における災害と対応について	岡 宏一(高知工科大学)
九州地方における災害と対応について	林 良太(鹿児島大学)

SS3 産学連携セッション

～産業用ロボットイノベーションへのチャレンジ～

日時: 2012年9月19日(水) 第一部 9:30-11:30 第二部 12:30-14:45

会場: 204 会議室(K 室)

オーガナイザ: 小平紀生(RSJ 産学連携委員会/三菱電機(株))

概要:

「学」の直接的目標は、真理の追求や先進性の達成にあるが、最終的目的地は社会の価値を高めることにある。一方、昨今の激化する製造業の国際競争にて日本の産業能力そのものが問われる事態となっている。日本ロボット学会では、産業力強化に貢献すべく産学連携委員会を立ち上げている。今回のセッションでは、ロボット学・ロボット産業の原点に立ち戻り、上記のような状況にある製造業用ロボットの将来を見据え、引き続き世界的に冠たる強いロボット産業を維持するために必要なイノベーションは何か、を探ることを目的としている。

プログラム:

第一部

日本ロボット学会:産学連携セッション	小平 紀生(RSJ 産学連携委員会/三菱電機(株))
MRJ 開発の狙いと構造軽量化技術の紹介	小祝 弘道(三菱航空機(株))
三井化学(株)における先進材料開発	山本 喜博(三井化学(株))
クリーン環境下における転がり軸受～半導体製造装置向けロボット用軸受けの事例紹介～	奥田 康一((株)ジェイテクト)
直動案内装置の軽量化による省エネへの貢献	八代 大輔(THK(株))
ロボット配線の無線化に対する一提案	横木 清忠(フェリカネットワークス(株))
組み込みできる薄膜全固体電池のセンシングやリモコンへの応用	新谷 浩造(東京エレクトロデバイス(株))

第二部

ロボット産業の発展を見据えた研究開発課題	真野 敦史(NEDO)
産学連携による産業用ロボットの知能化技術の開発事例	野田 哲男(三菱電機(株)), 田中 健一(三菱電機(株))
大学研究者も参戦しなければ!!	相山 康道(筑波大学)
高速ビジョンの産業展開へのチャレンジ	石井 抱(広島大学)
歯車測定機検査用高精度基準器の開発と実用化・標準化	小森 雅晴(京都大学), 高辻 利之(産業技術総合研究所), 大澤 尊光(産業技術総合研究所), 佐藤 理(産業技術総合研究所)
空気圧駆動による極軽量 2 自由度ロボットアームの試作	金 慧鍾(立命館大学), 西岡 靖貴(立命館大学), 川村 貞夫(立命館大学)
共振弾性値に基づく目標位置変更法を用いたスカラロボット運動の高エネルギー効率化	松阪 憲人(立命館大学), 植村 充典(大阪大学), 西岡 靖貴(立命館大学), 川村 貞夫(立命館大学)
視覚情報と関節角情報の統合によるキャリブレーションフリーな 6 自由度ロボット運動制御	西田 亮介(立命館大学), 川村 貞夫(立命館大学)
並進関節を用いた柔軟 3 指ハンドとスカラアームによる物体操作	石川 淳一(立命館大学), 平井 慎一(立命館大学)

SS4 原子力ロボット技術と可能性

日時：2012年9月17日(月) 第一部 11:00-13:00 第二部 15:30-17:30

会場：第一部 特別会議場(A室) 第二部 小ホール(J室)

オーガナイザ：大道 武生(名城大学) 川村 貞夫(立命館大学)

第1部

概要：

昨年の3.11福島原発事故以来、多くの人々から、ロボット導入の強い期待が示された。しかしながら、発電所に最初に投入されたロボットが外国製であったこと等、いくつかの重要な指摘もなされてきた。これらの期待と指摘を真摯に受け止めロボット研究者、技術者がこれまでの整理・分析し、できれば、その記録を通じてロボット学会としての見解をまとめ上げ、これからについての見識を作っていくことが重要である。第一部では、担当のパネラーからのプレゼンとして、原子力の安全性に貢献してきたロボットを概観する。そして、外国における原子力発電所事故とロボットとそれに関連したロボット開発を通じて、開発黎明期における原子力ロボットの意義を分析する。そして、JCO事故を機に開発された事故対応ロボットについて整理し、福島原発にジャストフィットできなかったロボットへの視点から、問題点を提起する。最後に、福島原発事故とロボットの関係を総合的に整理し、その技術的問題のみでなく、社会的視点でのロボットの在り方にも踏み込んだ情報提示を行う。そして、会場とのパネル討論を通じて、これまでの原子力ロボットの実態と適性、可能性についての意見を見極めたうえで、今後の記録づくりに反映していくことを目指す。

プログラム：

11:00-12:20 パネラープレゼン

司会：大道武生(名城大学)

12:20-13:00 討議

司会：油田信一(芝浦工業大学)

パネラー：川妻伸二(JAEA), 横小路泰義(神戸大学), 中山良一(工学院大学),
平井成興(千葉工業大学), 濱田彰一(JARA), 間野隆久((財)製造科学技術センター),
浅間一(東京大学), 佐藤知正(東京大学), 中村仁彦(東京大学)

第2部

概要：

第2部は、第1部の議論もふまえ、担当のパネラーから学術的視点での原子力ロボット技術と今後のあり方を概観し、併せ、そのスペシャル問題としての耐放射線技術開発に言及する。また、災害の都度活躍してきた、無人化施工システムの紹介とその意味、福島事故との共通点と教訓をもとに、運用組織の重要性を提起する。そして、ロボットがタイムリーに活躍できなかった要因を踏まえ、社会における今後の原子力ロボットの位置づけ、ロボット運用の社会的位置づけ、ロボット技術開発が統合された組織の重要性を提起する。そして、今後、不可欠となる人材の継続的育成も含めて今後を俯瞰する。

プログラム：

15:30-16:20 パネラープレゼン

司会：吉見卓(芝浦工業大学)

16:20-17:00 討議

司会：横小路泰義(神戸大学)

パネラー：中村仁彦(東京大学), 川妻伸二(JAEA), 油田信一(芝浦工業大学),
佐藤知正(東京大学), 浅間一(東京大学)

SS5 日本ロボット学会の次世代構想

日時：2012年9月20日(木) 9:30-11:30

会場：特別会議場(A室)

オーガナイザ：小平紀生(RSJ 将来構想委員会/三菱電機(株))

概要：大会ホームページにてご確認下さい。

国際セッション／International Sessions

第30回日本ロボット学会学術講演会も引き続き、国際セッションを企画いたしました。日本ロボット学会学術講演会では英語による発表が可能ですが、司会進行は日本語で行われております。本国際セッションでは、セッションの司会、発表、質疑応答の全てが英語で行われます。日本ロボット学会会員に、外国人研究者による最新の研究成果の発表を提供するとともに、日本語が苦手で、学術講演会に参加を控えていた外国人研究者に発表、議論の場を提供することを目的としております。今回が5回目となり、ほぼ定着してきた感がございますが、今後のますますの発展のために、皆様のご協力をお願い申し上げます。

■スケジュール

日時		場所	セッション
9月18日	9:30-11:30	D(101)	Humanoids
9月18日	13:00-15:00	D(101)	Assistive Robotics (1)
9月18日	15:30-17:30	D(101)	Assistive Robotics (2)
9月20日	9:30-11:30	D(101)	Robotics Research by Foreign Researchers in Japan (1)
9月20日	12:30-14:30	D(101)	Robotics Research by Foreign Researchers in Japan (2)
9月20日	15:00-17:00	D(101)	Women in Robotics

備考: 国際セッションへの投稿料と国際セッションのみの参加費は無料です。ただし、講演論文集(DVD-ROM)と概要集を入手するためには、有料の参加登録が必要です。

In annual conference of the Robotics Society of Japan (RSJ), English presentation is accepted in any regular or organized sessions. However, most of the presentations in the conference are in Japanese. The RSJ organizes several international sessions for English speakers who make their presentations and discussions in English. In the international sessions, the official language is English and then the chairperson, speakers, and participants are required to use English in their communication. We would be grateful if you could enjoy active discussion in English.

■Schedule

Date/ Time		Room	Session
Sept. 18th	9:30-11:30	D(101)	Humanoids
Sept. 18th	13:00-15:00	D(101)	Assistive Robotics (1)
Sept. 18th	15:30-17:30	D(101)	Assistive Robotics (2)
Sept. 20th	9:30-11:30	D(101)	Robotics Research by Foreign Researchers in Japan (1)
Sept. 20th	12:30-14:30	D(101)	Robotics Research by Foreign Researchers in Japan (2)
Sept. 20th	15:00-17:00	D(101)	Women in Robotics

Remark: The fee for paper contribution to the international sessions is free. The fee for participation in the international sessions is also free. However, it should be noted that a charged conference registration is necessary to obtain a conference DVD-ROM and a conference digest.

機器展示・概要集広告

■機器展示

日時：9/17(月・祝)13:00～17:30, 9/18(火)9:00～18:00, 9/19(水)9:00～17:30, 9/20(木)9:00～16:00
場所：札幌コンベンションセンター エントランス

■機器展示企業

株式会社アルゴ	サイバネットシステム株式会社
日本バイナリー株式会社	マンマシンシナジーエフェクタズ株式会社
マクソンジャパン株式会社	滝田技研株式会社
サスティナブル ロボティクス	MathWorks Japan
株式会社ベルテック・ジャパン	株式会社ビュープラス
ビー・エル・オートテック株式会社	株式会社フォーラムエイト
ローランド ディー.ジー.株式会社	三菱重工業株式会社
株式会社小野電機製作所	株式会社スパイス
(有) 追坂電子機器	ダブル技研株式会社
クラスターテクノロジー株式会社	東海ゴム工業株式会社
北海道電力株式会社	ヴイストン株式会社
株式会社ナックイメージテクノロジー	富士通九州ネットワークテクノロジーズ株式会社
三菱電機エンジニアリング株式会社	THK 株式会社
株式会社ワコーテック	株式会社アールティ
丸紅情報システムズ株式会社	

■カタログ展示

ウインドリバー株式会社
MotionLab, LLC
日本リニアックス株式会社

■書籍展示

富士技術出版株式会社

■概要集広告掲載企業

株式会社アルゴ
日本バイナリー株式会社
株式会社ワコーテック
ヴイストン株式会社
株式会社日総

第30回記念行事

■特別記念講演

日時: 2012年9月17日(月) 14:00-15:00
場所: 札幌コンベンションセンター 大ホール A
対象: 一般(参加費無料)

タイトル:「日本創生に問われるイノベーションという視点」

講師: 寺島 実郎 氏 (一般財団法人日本総合研究所 理事長, 多摩大学 学長,
株式会社三井物産戦略研究所 会長)



■第30回記念式典

日時: 2012年9月17日(月) 17:45-18:45
場所: 札幌コンベンションセンター 大ホール A

後援: (社)日本ロボット工業会, (財)製造科学技術センター, (社)人工知能学会, バイオメカニズム学会,
(公益社団法人)計測自動制御学会, (一般社団法人)日本機械学会,
(一般社団法人)日本人間工学会

対象: 日本ロボット学会員

概要:

- 1) 会長挨拶
- 2) 来賓挨拶
- 3) 学会概況報告
- 4) 創立特別功労者表彰

■第30回記念レセプション(懇親会)

日時: 2012年9月17日(月) 19:00-20:30
場所: 札幌コンベンションセンター 特別会議場(A室)
対象: 日本ロボット学会員

第30回記念一般公開事業

■ロボット技術展示

「リアルロボットテクノロジーシンポジウム」(平成24年度科学研究費助成事業)

日時: 2012年9月17日(月) 10:00-17:00
場所: 札幌コンベンションセンター 大ホール B
対象: 一般(参加費無料)

協賛: 室蘭工業大学ロボットアリーナ

後援: 札幌市, 札幌市教育委員会, 札幌市青少年科学館, (独)産業技術総合研究所北海道センター,
北海道新聞社, 朝日新聞北海道支社, 読売新聞北海道支社, NHK札幌放送局, 北海道テレビ,
札幌テレビ放送

概要:

ロボットが産業用から人間に身近な領域へと急速に広がる中、一般市民の間においても現状のロボットの姿や技術について、より正しい理解や認識を持つことが、我が国の中で将来的にロボット技術を発展、成熟させるために重要です。さらに、地方都市において先端的なロボット技術に触れられる機会を設けることは、ロボット工学のみならず理工学全般を社会全体に浸透させ、産業力の強化に資する活動につながります。

そこで第 30 回を記念し、一般公開イベントの一つとして「リアルロボットテクノロジーシンポジウム」開催し、実用に供されているロボットシステムの展示およびデモンストレーションなどを行います。(自由に見学できます)

出展予定団体(8月現在):

産業用ロボット MELFA(三菱電機株式会社), ヒューマノイド HRP-4C((独)産業技術総合研究所), 災害対応ロボット「Quince」(千葉工業大学), スカイクライマー(株式会社大林組), 橋梁点検車「橋竜」(株式会社帝国設計事務所, 株式会社カナモト), 水圧鉄管内面点検装置(北海道電力株式会社), 高速スキャニング技術(株式会社トプコン), ドライビングシミュレータ(株式会社岩崎), UAV 自律飛行画像撮影システム(ジオサーフ株式会社), 全方位レーザーLiDAR カメラ「Velodyne」(株式会社アルゴ), 食事支援ロボット「マイスプーン」(セコム株式会社), 触覚センサとRIBA((独)理化学研究所 RTC・東海ゴム工業株式会社), ロボットスーツ HAL 福祉用(大和ハウス工業株式会社), パロ((独)産業技術総合研究所北海道センター), 電気式人工喉頭「ユアトーン II ゆらぎ」(株式会社電制), スマートスーツ・ライト(株式会社スマートサポート), イカ釣りロボット(株式会社東和電機製作所), 電気自動車コンバージョン EV(株式会社 EV ファクトリー), ファーストレゴリーグ(NPO 法人青少年科学技術振興会), ロボットアリーナの紹介(室蘭工業大学)

■ロボット工作教室

「お絵描きプログラムカーをつくろう！」

日時: 2012年9月17日(月) 10:00-15:00

場所: 札幌コンベンションセンター 207会議室(N室)

対象: 一般の小学校5年生~中学生 20名 (当日の飛び入り参加はできません)

見学: 可能。但し、参加している小中学生の気が散らないようにご配慮願います。

概要:

釧路工業高等専門学校の教員チームによって開発されたロボットを組み立てて、プログラムを作ります。ロボットについているボタン操作だけで、ロボットにプログラムを記憶できます。最後に、お絵かきプログラムを作成して楽しめます。

■ロボット工作教室

「ロボットデザインワークショップ」

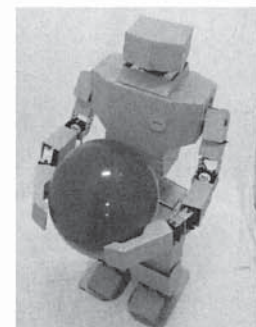
日時: 2012年9月17日(月) 10:00-17:00

場所: 札幌コンベンションセンター 206会議室(O室)

対象: 大学生以上, 一般 40名

参加: 無料

見学: ご自由に見学いただけます。



概要:

人型ロボット RIC90(身長約 1m, 2足2腕ロボット, アールティ製)を題材にして外装デザイン, 動作のデザインについて T・D・F の園山氏より現場の話題を交えて講義していただきます。吉崎氏の人型ロボット用ソフトウェア V-Sido を用いて, RIC90 を実際に動かしながら, ソフトや動作生成につい

て解説していただきます。また、RIC90 のメカ設計、実装を担当した中川氏より、ライフサイズロボット設計のポイントと動作を考えた設計の仕方について解説していただきます。参加者には 2 チームに別れて実際に RIC90 とダンボールを使って外装デザインと構造を考慮した外装取り付けの干渉を避けるなどを検討しながら動作のデザインをしていただきます。ワークショップの最後には 2 チームで成果について比較検討をしていただく総合的なロボットデザインワークショップです。(写真は使用する人型ロボット RIC90+ダンボールのベースデザイン)

■ロボット・コンテスト

「第12回ロボット・トライアスロン札幌大会」

日時: 2012 年 9 月 17 日(月) 13:00-17:00

場所: 札幌コンベンションセンター 大ホール B

対象: 大学等の教育機関に在籍する学生(見学は自由です)

見学: 観覧席をご用意しています。ご自由に見学いただけます。

概要:

参加者が自作した移動ロボットにより、ラインレース、迷いの森(障害物回避)、缶運びの、3つの課題からなるコースを走破するタイムレース。

競技カテゴリ:

ノーマルカテゴリ および オープンカテゴリ

■ロボット・コンテスト

「RSNP を利用したロボットサービスコンテスト」

日時: 2012 年 9 月 18 日(火) 13:00~17:30

場所: 札幌コンベンションセンター 中ホール A (B 室)

主催: ロボットサービスイニシアチブ(RSi)

共催: 日本ロボット学会, 計測自動制御学会 SI 部門, ロボットビジネス推進協議会

協賛: NEDO(新エネルギー・産業技術総合開発機構),

APEN (Asia Professional Education Network)

後援: 産業技術大学院大学, 公立はこだて未来大学

協力: 日本ロボット学会 ネットワークを利用したロボットサービス研究専門委員会

対象: 国内外の大学, 研究機関および企業に在籍の方

見学: ご自由に見学いただけます

概要:

インターネットとロボットの融合は新しい分野であり、インターネットを用いたロボットサービスは新しいビジネスの形として期待されています。そこで、長年ロボット業界、ソフトウェア業界および大学等の学術研究機関で開発が進められてきた RSNP (Robot Service Network Protocol) を活用したコンテストを開催することにしました。RSNP は、様々なロボットが簡単、効率的にインターネット上のサービスへ接続可能となるロボットサービス向けの通信プロトコル仕様で、「通信機能」「ロボット動作指示機能」「マルチメディア機能」「情報提供機能」などのインターネットを介したロボットサービスの基本機能を提供しています。このコンテストを通して、魅力あるロボットサービスの提供、知識/経験の集積、ロボット業界/ソフトウェア業界の相互発展、国際競争力の強化を目指します。

応募作品:

RSNP を利用した、インターネットサービス/API, RSNP 対応ロボット, およびサービスのコンセプト(OS8: インターネットとロボットサービス(1/3)(2/3)にて発表します。)

9月17日(月)

AM: 11:00~13:00		第30回記念行事	
A室 (特別会議場)	1A1 SS: 原子カロボット技術と可能性-第1部- 大道武生(名城大学)、油田信一(芝浦工大)	14:00-15:00 / 大ホール A 特別記念講演 「日本創生に問われる イノベーションという視点」	
B室 (中ホールA)		17:45-18:45 / 大ホール A 記念式典	1B2 空間計測と地図マネージメント 倉爪亮(九州大学)、友納正裕(千葉工大)
C室 (中ホールB)		19:00-20:30 / A室(特別会議場) 記念レセプション	1G2 OS: 人工筋アクチュエータ・センサーシステム(1/2) 山北昌毅(東工大)、釜道紀浩(東京電機大)
D室 (101室)			1D2 マルチロボットシステム 市川純章(諏訪東京理科大)
E室 (102室)			1E2 マイクロロボット・マイクロデバイス 新井史人(名大)
F室 (104室)			1F2 OS: 最新の制御理論によるロボット制御の新たな展開 山下裕(北大)、高橋悟(香川大学)
G室 (105室)			1G2 OS: 車輪倒立振り子型ロボット(1/2) 島田明(芝浦工大)
H室 (107左室)			1H2 ヒューマン・ロボット・インタラクション(1/2) 廣井富(大工大)
I室 (108室)			1I2 生物規範ロボット 石黒章夫(東北大学)、井上康介(茨城大学)
J室 (小ホール室)			1J2 SS: 原子カロボット技術と可能性-第2部- 吉見卓(芝浦工大)、横小路泰彥(神戸大学)
K室 (204室)			1K2 福祉・パワーアシスト(生活支援)(1/3) 鈴木聡一郎(北見工大)
L室 (202室)			1L2 DS: GCOE情報通信による医工融合イノベーション創生の関連研究 塩見正(横国大)
M室 (201室)			1M2 DS: ロボット行動デザイン 稲見昌彦(慶大)
N室 (207室)	第30回記念一般公開事業 10:00-15:00 ロボット工作教室 「お絵描きプログラムカーをつくろう！」		
O室 (206室)	第30回記念一般公開事業 10:00-17:00 ロボット工作教室 「ロボットデザインワークショップ」		
併設行事	第30回記念一般公開事業 10:00-17:00 / 大ホールB ロボット技術展示「リアルロボットテクノロジーフォーラム」(平成24年度科学研究費助成事業)		

9月18日(火)

	AM: 09:30~11:30	PM1: 13:00~15:00	PM2: 15:30~17:30
A室 (特別会議場)	2A1 SS:災害関係記録分科会からのメッセージ 大須賀公一(大阪大学)	2A2 原発対応ロボティクス 田所諭(東北大学)、大野和則(東北大学)	2A3 レスキューロボット 衣笠哲也(岡山理科大)
B室 (中ホールA)	2B1 OS:RTミドルウェアとオープン化 安藤慶昭(産総研)、山下智輝(前川製作所)	2B2 OS:インターネットとロボットサービス~クラウド時代のロボットサービスとRSiの取り組み~(1/3) 成田雅彦(産技大)	2B3 OS:インターネットとロボットサービス~クラウド時代のロボットサービスとRSiの取り組み~(2/3) 加藤由花(産技大)
C室 (中ホールB)	2C1 OS:人工筋アクチュエータ・センサーシステム(2/2) 山北昌毅(東工大)、釜道紀浩(東京電機大)	2C2 OS:筋骨格ロボティクス(1/2) 辻俊明(埼玉大学)、藤川智彦(大阪電通大)	2C3 OS:筋骨格ロボティクス(2/2) 藤川智彦(大阪電通大)、辻俊明(埼玉大学)
D室 (101室)	2D1 IS:Humanoids Abderrahmane Kheddar(CNRS-AIST JRL UMR3218/CRT/LIRMM), Eichi Yoshida(CNRS-AIST JRL UMR3219/CRT)	2D2 IS:Assistive Robotics (1) Tomohiro Shibata (NAIST)	2D3 IS:Assistive Robotics (2) Tomohiro Shibata (NAIST)
E室 (102室)	2E1 OS:バイオマニピュレーション(1/2) 森崎圭祐(大阪大学)、福田敏男(名大)、中島正博(名大)	2E2 OS:バイオマニピュレーション(2/2) 金子真(大阪大学)、丸山央峰(名大)	2E3 OS:ハプティクスとモーションコントロール 大石深(長岡技科大)、下野誠通(備国大)、桂誠一郎(慶大)
F室 (104室)	2F1 モデリング・モデルベース設計 伊英杰(TTDC)、古野誠治(北九州高専)	2F2 移動ロボット(制御) 竹田年延(成蹊大学)	2F3 移動ロボット(経路計画) 小谷信司(山梨大学)、江丸貴紀(北大)
G室 (105室)	2G1 OS:車輪倒立振子型ロボット(2/2) 松本治(産総研)	2G2 OS:小惑星表面移動探査ロボット 吉田和哉(東北大学)	2G3 OS:月・惑星探査ロボット 西田信一郎(JAXA)
H室 (107左室)	2H1 ヒューマン・ロボット・インタラクション(2/2) 小野哲雄(北大)、梶原秀一(嶺南高専)	2H2 OS:空間知(1/2) 和田一義(首都大学東京)	2H3 OS:空間知(2/2) 新妻実保子(中央大学)
I室 (108室)	2I1 OS:移動知とその新展開 近藤敏之(東京農工大)、太田順(東京大学)	2I2 アクチュエータ開発 矢野智昭(産総研)	2I3 アクチュエータ制御 鈴森康一(岡山大学)
J室 (小ホール室)	2J1 画像認識(1/2) 前泰志(大阪大学)	2J2 画像認識(2/2) 岡田慧(東京大学)	2J3 人物の計測と認識 高橋泰岳(福井大学)、高氏秀則(室工大)
K室 (204室)	2K1 福祉・パワーアシスト(生活支援)(2/3) 松本吉央(産総研)、大村吉幸(東京大学)	2K2 福祉・パワーアシスト(生活支援)(3/3) 森武俊(東京大学)	2K3 リハビリテーション 山田陽滋(名大)
L室 (202室)	2L1 医療ロボティクス 梶田晃司(東京農工大)	2L2 手術支援ロボット 小泉憲裕(東京大学)	2L3 DS:NEDO内視鏡下手術支援システムの研究開発事業 佐久間一郎(東京大学)
M室 (201室)		2M2 DS:人口ロボット共生学(1/2) 白水始(中京大学)	2M3 DS:人口ロボット共生学(2/2) 三宅なほみ(東京大学)
N室 (207室)	2N1 ヒューマンインタラクション(1/3) 岡田浩之(玉川大学)、田中文英(筑波大学)	2N2 ヒューマンインタラクション(2/3) 幸周浩(立命館大)、塩見昌裕(ATR)	2N3 ヒューマンインタラクション(3/3) 中内博(筑波大学)、吉川雄一郎(大阪大学)
O室 (206室)	2O1 ロボット機構 高山俊男(東工大)、佐々木裕之(鶴岡高専)	2O2 ロボットハンド(1/2) 永田和之(産総研)	2O3 ロボットハンド(2/2) 前田雄介(横国大)
併設行事	第30回記念一般公開事業 13:00-17:30/中ホールA(B室) ロボットコンテスト「RSNPを利用したロボットサービスコンテスト」		

9月19日(水)

	AM: 09:30~11:30	PM1: 12:30~14:45	特別行事
A室 (特別会議場)			15:00-15:50 会長挨拶・表彰式 特別会議場(A室)
B室 (中ホールA)	3B1 OS: インターネットとロボットサービス〜クラウド時代の ロボットサービスとRSiの取り組み〜(3/3) 岡林桂樹(富士通研究所)	3B2 OS: 柔軟物の力学的機能の活用と理解(1/2) 望山洋(筑波大学)	16:00-17:00 特別講演 特別会議場(A室)
C室 (中ホールB)	3C1 福祉・パワーアシスト(ウェアラブル) 小林宏(東京理科大)	3C2 OS: ヒューマンサポートロボティクス(1/2) 藤江正克(早大)、安藤健(パナソニック)	18:00-20:00 懇親会 キリンビール園本館
D室 (101室)	3D1 OS: ロボット聴覚(1/2) 奥乃博(京都大学)、公文誠(熊本大学)	3D2 OS: ロボット聴覚(2/2) 中重一博(HRI-JP)、公文誠(熊本大学)	
E室 (102室)	3E1 OS: 微細作業(1/2) 谷川民生(産総研)	3E2 OS: 微細作業(2/2) 市川明彦(名大)	
F室 (104室)	3F1 移動ロボット(行動計画) 山本元司(九州大学)、出村公成(金沢工大)	3F2 遠隔操作のユーザインタフェース 養木勇一(山形大学)、前山祥一(岡山大学)	
G室 (105室)	3G1 宇宙ロボティクス 上野浩史(JAXA)、岡井康晴(中央大学)	3G2 OS: 作業をするロボット 辰野恭市(名城大学)	
H室 (107左室)	3H1 OS: 実生活データに基づく生活機能デザイン 安藤健(パナソニック)	3H2 OS: カーロボティクス 菅沼直樹(金沢大学)	
I室 (108室)	3I1 歩行ロボット(1/2) 杉原知道(大阪大学)	3I2 歩行ロボット(2/2) 藤本康孝(横国大)	
J室 (小ホール室)	3J1 DS: NEDO次世代ロボット知能化技術開発プロジェクト (1/2) 平井成興(千葉工大)	3J2 DS: NEDO次世代ロボット知能化技術開発プロジェクト (2/2) 佐藤知正(東京大学)	
K室 (204室)	3K1 SS: 産学連携セッション〜産業用ロボットイノベーション へのチャレンジ〜(1/2) 小平紀生(RSJ産学連携委員会/三菱電機)	3K2 SS: 産学連携セッション〜産業用ロボットイノベーション へのチャレンジ〜(2/2) 長瀬雅之(RSJ産学連携委員会/セック)	
L室 (202室)	3L1 人の運動計測と解析(1/2) 岡田昌史(東工大)	3L2 人の運動計測と解析(2/2) 国吉康夫(東京大学)	
M室 (201室)	3M1 OS: データ工学ロボティクス(1/2) 大野和則(東北大学)、山崎公俊(東京大学)	3M2 OS: データ工学ロボティクス(2/2) 下坂正倫(東京大学)、松原崇亮(NAIST)	
N室 (207室)	3N1 OS: 確率ロボティクス〜行動学習から記号創発まで〜 (1/3) 杉浦孔明(NICT)	3N2 OS: 確率ロボティクス〜行動学習から記号創発まで〜 (2/3) 長井隆行(電通大)	
O室 (206室)	3O1 マニピュレーション 金岡克弥(立命館大)	3O2 DS: NEDO生活支援ロボット実用化プロジェクト(1/3) 比留川博久(産総研)、貞本敦史(NEDO)	
併設行事			

9月20日(木)

	AM: 09:30~11:30	PM1: 12:30~14:30	PM2: 15:00~17:00
A室 (特別会議場)	4A1 SS: 日本ロボット学会の次世代構想 小平紀生(RSJ将来構想委員会/三菱電機)	4A2 SS: 新しいロボット産業分野の創生のための支援体制 ーロボット技術が事業に成長するためのファイナンス 戦略は何か?ー 石川正俊(東京大学)	
B室 (中ホールA)	4B1 OS: 柔軟物の力学的機能の活用と理解(2/2) 望山洋(筑波大学)	4B2 OS: 機構知(1/2) 望山洋(筑波大学)、石橋良太(首都大学東京)	4B3 OS: 機構知(2/2) 武居直行(首都大学東京)
C室 (中ホールB)	4C1 OS: ヒューマンサポートロボティクス(2/2) 玉碩五(高知工科大)、安藤健(パナソニック)	4C2 生体信号インタフェース 小田尚樹(千葉科学技術大)、多田康徳(群馬大学)	4C3 OS: 人間機械協調 辻俊明(埼玉大学)
D室 (101室)	4D1 IS: Robotics Research by Foreign Researchers in Japan (1) Akihiro Matsumoto(Toyo Univ.), Yasuhisa Hasegawa(Univ. of Tsukuba)	4D2 IS: Robotics Research by Foreign Researchers in Japan (2) Akihiro Matsumoto(Toyo Univ.), Yasuhisa Hasegawa(Univ. of Tsukuba)	4D3 IS: Women in Robotics Gentiane Venture(TUAT)
E室 (102室)	4E1 触覚・力覚センシング 三木則尚(慶大)、豊田希(横国大)	4E2 触覚ディスプレイ 昆陽雅司(東北大学)、田中由浩(名工大)	
F室 (104室)	4F1 学習・適応制御 斎田哲郎(横国大)、倉重健太郎(室工大)	4F2 移動の機構と制御 北川秀夫(岐阜高専)	4F3 ヘリコプタ・飛行ロボット 渡辺桂吾(岡山大学)、中西弘明(京都大学)
G室 (105室)	4G1 屋外作業・建築ロボット 柳原好孝(東急建設)	4G2 産業ロボット(制御) 下野誠通(横国大)	4G3 産業ロボット(システム開発) 横山和彦(安川電機)
H室 (107左室)	4H1 OS: 我が企業のRobotセッション~学生へ向けての会 社情報~(各社相談窓口)		
I室 (108室)	4I1 OS: 我が企業のRobotセッション~学生へ向けての会 社情報~ 長瀬雅之(セック)、大明準治(東芝)、本田幸夫(パナソニック)	4I2 ロボットビジョン 久野義徳(埼玉大学)、山下淳(東京大学)	4I3 画像センサ 梅田和昇(中央大学)
J室 (小ホール室)	4J1 自己位置推定(1/3) 坪内孝司(筑波大学)、尾崎功一(宇都宮大)	4J2 自己位置推定(2/3) 中村泰之(和歌山大)、富沢哲雄(電通大)	4J3 自己位置推定(3/3) 三浦純(豊橋技科大)
K室 (204室)	4K1 ヒューマノイド(1/3) 近野敦(北大)	4K2 ヒューマノイド(2/3) 菅野重樹(早大)、辻田哲平(東北大学)	4K3 ヒューマノイド(3/3) 森澤光晴(産総研)、菅原雄介(国士館大)
L室 (202室)	4L1 OS: デジタルヒューマン 堀俊夫(産総研)	4L2 教育用ロボット 河村隆(信州大学)、遠藤玄(東工大)	4L3 OS: ロボット感動教育 琴坂信哉(埼玉大学)
M室 (201室)	4M1 OS: 安心ロボティクス(1/2) 上出寛子(大阪大学)	4M2 OS: 安心ロボティクス(2/2) 三浦都奈子(産総研)	
N室 (207室)	4N1 OS: 確率ロボティクス~行動学習から記号創発まで~ (3/3) 谷口忠大(立命館大)	4N2 DS: GCOE認知脳理解に基づく未来工学創成 長井志江(大阪大学)	4N3 認知発達ロボティクス 浅田稔(大阪大学)
O室 (206室)	4O1 DS: NEDO生活支援ロボット実用化プロジェクト(2/3) 鍋島厚太(CYBERDYNE)、松本治(産総研)	4O2 DS: NEDO生活支援ロボット実用化プロジェクト(3/3) 小口誠(日本自動車研究所)、久米洋平(パナソニック)	4O3 ロボットアーム 竹澤聡(道工大)、相山康道(筑波大学)
併設行事			

9月17日(月)AM

A室 (特別会議場)	B~M室	N室	O室
<p>1A1</p> <p>SS:原子カロボット技術と可能性-第1部-</p> <p>大道武生(名城大学)、油田信一(芝浦工大)</p> <p>1A1-1 11:00~</p> <p>パネルディスカッション</p> <p>油田信一(芝浦工大)</p> <p>川妻伸二(JAEA)</p> <p>横小路泰義(神戸大)</p> <p>中山良一(工学院大)</p> <p>平井成興(千葉工大)</p> <p>濱田彰一(JARA)</p> <p>間野隆久((財)製造科学技術センター)</p> <p>浅間一(東大)</p> <p>佐藤知正(東大)</p> <p>中村仁彦(東大)</p>		<p>(第30回記念一般公開事業)</p>	<p>(第30回記念一般公開事業)</p>

A室 (特別会議場)	B室 (中ホールA)	C室 (中ホールB)	D室 (101室)
	<p>1B2</p> <p>空間計測と地図マネージメント 倉爪亮(九州大学)、友納正裕(千葉工大)</p> <p>1B2-1 15:30~ Velodyne レーザによる平面情報を利用した三次元再構成 ○塩澤秀門(神戸大学大学院(神大)) 吉田武史(神戸大学大学院(神大)) 深尾隆則(神戸大学大学院(神大))</p> <p>1B2-2 15:45~ ポイントクラウドデータのためのBag-of-featuresによる空間識別 ○田中康之(奈良先端大) 竹村憲太郎(奈良先端大) 高松淳(奈良先端大) 小笠原司(奈良先端大)</p> <p>1B2-3 16:00~ 3次元環境地図構築システムにおける群ロボットの環境計測作業の自動計画手法 ○永倉翔吾(九大) 倉爪亮(九大) 岩下友美(九大) 長谷川勉(九大)</p> <p>1B2-4 16:15~ Node Layout Generation for Mobile Robot Navigation ○エンリケズギエルモ(早稲田大学) 朴善洪(KATECH) 橋本周司(早稲田大学)</p> <p>1B2-5 16:30~ 三次元狭空間走行可能な車輪移動ロボットシステムの構築 ○藤井亮輔(豊田中研) 和田錦一(豊田中研) 田中稔(豊田中研) 長坂直樹(豊田中研) 久保田文子(豊田中研) 津坂祐司(豊田中研)</p> <p>1B2-6 16:45~ 障害物地図生成のための走路構造化手法 ○田中稔(豊田中研) 藤井亮輔(豊田中研) 久保田文子(豊田中研) 長坂直樹(豊田中研) 和田錦一(豊田中研) 津坂祐司(豊田中研)</p> <p>1B2-7 17:00~ 全方向移動ロボットの安全走行性に基づく可変分解能速度マップ ○項警宇(名大) 田崎勇一(名大) 鈴木達也(名大)</p> <p>1B2-8 17:15~ 屋外環境における3Dセンサデータ収集用移動台車の開発 ○入江清(千葉工大) 友納正裕(千葉工大)</p>	<p>1C2</p> <p>OS:人工筋アクチュエータ・センサーシステム(1/2) 山北昌毅(東工大)、釜道紀浩(東京電機大)</p> <p>1C2-1 15:30~ 銅イオンのドーピングによるIPMCアクチュエータの簡易な変形量増大法 ○富田直紀(名大) 高木賢太郎(名大) 安積欣志(産総研)</p> <p>1C2-2 15:45~ 最適適応制御によるIPMCの制御実験 石山博章(東京工業大学) ○原幹也(東京工業大学) 山北昌毅(東京工業大学)</p> <p>1C2-3 16:00~ IPMCアクチュエータの動特性に対する湿度の影響 ○柳裕太(東京電機大) 釜道紀浩(東京電機大)</p> <p>1C2-4 16:15~ IPMCセンサの周波数応答特性 ○神戸威人(東京電機大) 釜道紀浩(東京電機大) 高木賢太郎(名古屋大) 石川潤(東京電機大)</p> <p>1C2-5 16:30~ 薄膜化による積層型PVCゲルアクチュエータの特性改善 ○橋本稔(信州大) 早坂暢(信州大) 土屋幸成(信州大)</p> <p>1C2-6 16:45~ 歩行アシストのための可変剛性ゲルスパッツの開発 ○前田康博(信州大学) 橋本稔(信州大学)</p>	<p>1D2</p> <p>マルチロボットシステム 市川純章(諏訪東京理科大)</p> <p>1D2-1 15:30~ 粉体の動力学に基づく群ロボットの搬送作業 ○菅原研(東北学院大) Nikolaus Correll(Univ. Colorado) Dustin Reishus(Univ. Colorado)</p> <p>1D2-2 15:45~ 質的に異なる振る舞いを状況依存的に発現可能なアメーバ様ロボットの自律分散制御 ○出井蓮(東北大) 梅舘拓也(広島大 / JSPS / JST CREST) 伊藤賢太郎(広島大) 石黒章夫(東北大 / JST CREST)</p> <p>1D2-3 16:00~ クアドローターによる群飛行に向けたシステム構築 ○山内翔(北海道大学) 川村秀憲(北海道大学) 鈴木恵二(北海道大学)</p> <p>1D2-4 16:15~ RoboCupサッカーにおけるパス行動アルゴリズムの有効性検証 藤本和孝(九工大) ○石井和男(九工大) 北住祐一(九工大) ナシリアミール(九工大)</p> <p>1D2-5 16:30~ ロボット群がプラトーン走行するためのクラスト構成法 ○星野智史(東工大)</p> <p>1D2-6 16:45~ 親機と子機から成るマルチロボットによる未知環境の協調探索 ○磯部芳朗(名古屋大学) 項警宇(名古屋大学) 田崎勇一(名古屋大学) 鈴木達也(名古屋大学)</p>

9月17日(月)PM

E室 (102室)	F室 (104室)	G室 (105室)	H室 (107左室)
<p>1E2</p> <p>マイクロロボット・マイクロデバイス</p> <p>新井史人(名大)</p> <p>1E2-1 15:30~ 超精密人工血管モデル構築に向けた三次元マイクロ流体デバイスの作製 ○富田恭平(名大) 新井史人(名大)</p> <p>1E2-2 15:45~ 顕微鏡下眼科手術支援システムによるマイクロカニューレシヨンの定量的評価 ○田中真一(東大) 原田香奈子(東大) 井田吉紀(東大) 白樂民(東大) 富田恭平(名大) 新井史人(名大) 杉田直彦(東大) 光石衛(東大)</p> <p>1E2-3 16:00~ 生体タンパク質機械特性計測用光駆動マイクロロボット ○嶋田直矢(東大) 角口健一(名大) 池内真志(東大) 生田幸士(東大)</p> <p>1E2-4 16:15~ アレルギー検査デバイスにおける抗原抗体反応と流体制御の検証 ○曾根冬馬(芝浦工大) 山田大(芝浦工大) 長谷川忠大(芝浦工大) 山下光雄(芝浦工大)</p> <p>1E2-5 16:30~ バイオニックシミュレータ ○大脇浩史(Nagoya Univ.) 益田泰輔(Nagoya Univ.) 川原知洋(KIT, MIT) 宮坂恒太(Tohoku Univ.) 小椋利彦(Tohoku Univ.) 新井史人(Nagoya Univ.)</p> <p>1E2-6 16:45~ 多分岐切替バルブチップのためのアクチュエータ内蔵に関する検討 ○木田真澄(芝浦工大) 花倉洋一(芝浦工大) 長谷川忠大(芝浦工大) 生田幸士(東大)</p> <p>1E2-7 17:00~ AI制御によるバイオミメティクスMEMSマイクロロボット ○齊藤健(日大理工) 高藤美泉(日大理工) 関根好文(日大理工) 内木場文男(日大理工)</p> <p>1E2-8 17:15~ 足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(愛知工科大) 西浦佳照(近藤製作所)</p>	<p>1F2</p> <p>OS:最新の制御理論によるロボット制御の新たな展開</p> <p>山下裕(北大)、高橋悟(香川大学)</p> <p>1F2-1 15:30~ 外乱振動を考慮したビエゾ制御手法 ○高橋悟(香川大学) 石上陽一(香川大学)</p> <p>1F2-2 15:45~ 複数周波数成分を持つ周期運動におけるスキルアシストのためのエネルギー制御 ○吉藤拓士(北大) 田中孝之(北大) 日下聖(北大) 金子俊一(北大) 梶原秀一(釧路高専)</p> <p>1F2-3 16:00~ 多層最小射影法を用いた4回転翼空中ロボットの姿勢安定化 ○畑山蒼(東京理大理工) 中村文一(東京理大理工)</p> <p>1F2-4 16:15~ 複数の障害物に対する四輪車両の切り返しを含む制御 ○野中涼(北海道大学) 山下裕(北海道大学)</p> <p>1F2-5 16:30~ 揺動を利用した四脚準受動的歩行の運動解析 ○木林傑(大阪大学) 杉本靖博(大阪大学) 石川将人(大阪大学) 大須賀公一(大阪大学) 山海嘉之(筑波大学)</p> <p>1F2-6 16:45~ 伝送遅れを含む双方向遠隔操作系のロバースフィルタ付き受動性制御 ○山下裕(北海道大学) 大川尚義(北海道大学)</p>	<p>1G2</p> <p>OS:車輪倒立振り子型ロボット(1/2)</p> <p>島田明(芝浦工大)</p> <p>1G2-1 15:30~ ヒト並みの運動性能を有する小型移動体の実現 ○廣瀬徳晃((株)豊田中央研究所) 但馬竜介((株)豊田中央研究所) 鏑柄和俊((株)豊田中央研究所) 津坂祐司((株)豊田中央研究所)</p> <p>1G2-2 15:45~ 全方向車輪を備えた能動アシスト杖の研究 ○藤本康孝(横浜国大)</p> <p>1G2-3 16:00~ 立ち乗り式搭乗型ロボットにおける疲労度に関する研究 橋本尚久(産総研) ○松本治(産総研) 桜井義久(国立スポーツ科学センター) 横塚将志(産総研) 富田康治(産総研) 堀内英一(産総研)</p> <p>1G2-4 16:15~ 車輪倒立型立乗りPMにおける搭乗者の急制動時挙動の基礎評価 ○鄭聖薫(大阪電通大) 岩見大資(大阪電通大)</p> <p>1G2-5 16:30~ 階段昇降機能を有する倒立振り子型移動体の姿勢安定化制御 村田元氣(東大) ○西村要介((株)ジェイテクト) 友國伸保(近畿大) 瀧川雅也((株)ジェイテクト) 小竹元基(東大)</p>	<p>1H2</p> <p>ヒューマン・ロボット・インタラクション(1/2)</p> <p>廣井富(大工大)</p> <p>1H2-1 15:30~ ヒトの指示によるロボットの行動制御 ○猪飼拓哉(Nagoya Univ.) 大岡昌博(Nagoya Univ.)</p> <p>1H2-2 15:45~ インタラクション機能を持つ掃除ロボットを利用した人とロボットの協働作業 ○高砂雄介(奈良先端科学技術大学院大学) 神原誠之(奈良先端科学技術大学院大学) 萩田紀博(奈良先端科学技術大学院大学 / ATR知能ロボティクス研究所)</p> <p>1H2-3 16:00~ ロボットアパタを用いた指差し行為の移動ロボットへの実装 ○黒田尚孝(大阪工大) 廣井富(大阪工大) 三宅真司(東北大) 伊藤彰則(東北大)</p> <p>1H2-4 16:15~ サービロボットののためのSOMを用いた片づけタスクの推定 ○田村泰人(神奈川大学) 増田寛之(神奈川大学) 林憲玉(神奈川大学)</p> <p>1H2-5 16:30~ 高齢者の発話機会の増加を目的としたソーシャルメディア仲介ロボット ○高橋達(奈良先端大) 神原誠之(奈良先端大) 萩田紀博(奈良先端大 / ATR)</p> <p>1H2-6 16:45~ 不随意入力を考慮した人間親和型パーソナルモビリティの モーション制御に関する提案 ○鯉坂志門(東京大学) 中村壮亮(中央大学) 久保田孝(東京大学) 橋本秀紀(中央大学)</p> <p>1H2-7 17:00~ 対象物体位置推定を有するロボットアーム音声指示システム ○泉清高(佐賀大) 渡部洋文(佐賀大) 辻村健(佐賀大) 渡辺桂吾(岡山山)</p>

9月17日(月)PM

I室 (108室)	J室 (小ホール室)	K室 (204室)	L室 (202室)
<p>112</p> <p>生物規範ロボット</p> <p>石黒章夫(東北大学)、井上康介(茨城大学)</p> <p>112-1 15:30~ ヘビ型ロボットの段差降り制御 ○田中基康(電通大) 田中一男(電通大)</p> <p>112-2 15:45~ 有蹄類の脚部骨格における特性解析 ○藤井豊(金沢工業大学)</p> <p>112-3 16:00~ 「這う」「泳ぐ」「飛ぶ」が可能なmulti-terrestrial robotの実現を目指して ○渡辺裕喜(東北大) 佐竹冬彦(東北大) 加納剛史(東北大) 石黒章夫(東北大 / JST CREST)</p> <p>112-4 16:15~ 身体構造に応じた振る舞いを自己組織的に発現するクモヒトデの腕内協調メカニズム ○鈴木翔太(東北大) 佐藤英毅(東北大) 加納剛史(東北大) 石黒章夫(東北大 / JST CREST)</p> <p>112-5 16:30~ ラットの行動認識に基づくロボットの行動生成 ○石青(早大) 石井裕之(早大) 木下新一(早大) 杉田光(早大) 高西淳夫(早大) 岡林誠士(早大) 飯田成敏(早大) 木村裕(早大)</p> <p>112-6 16:45~ 小型移動ロボットを用いたラットの社会性評価のための新たな実験系の構築 ○杉田光(早稲田大学大学院) 今野紳一朗(早稲田大学大学院) 石青(早稲田大学大学院) 木下新一(早稲田大学大学院) 石井裕之(早稲田大学理工学術院) 高西淳夫(早稲田大学理工学術院、早稲田大学ヒューマノイド研究所) 飯田成敏(早稲田大学文学学術院) 木村裕(早稲田大学文学学術院) 岡林誠士(早稲田大学文学学術院)</p> <p>112-7 17:00~ 小型移動ロボットを用いた精神疾患モデル動物の開発 ○石井裕之(早大) 石青(早大) 今野紳一朗(早大) 木下新一(早大) 杉田光(早大) 岡林誠士(早大) 飯田成敏(早大) 木村裕(早大) 田原優(早大) 柴田重信(早大)</p> <p>112-8 17:15~ 循環器系システムにおける拍動による自己修復促進とフィルタの目詰まり抑制 ○長濱峻介(早大) 西佑起(早大) 金天海(HRI-JP/早大) 菅野重樹(早大)</p>	<p>1J2</p> <p>SS: 原子カロボット技術と可能性-第2部-</p> <p>吉見卓(芝浦工大)、横小路泰義(神戸大学)</p> <p>1J2-1 15:30~ パネルディスカッション 横小路泰義(神戸大) 中村仁彦(東大) 川妻伸二(JAEA) 油田信一(筑波大) 佐藤知正(東大) 浅間一(東大)</p>	<p>1K2</p> <p>福祉・パワーアシスト(生活支援)(1/3)</p> <p>鈴木聡一郎(北見工大)</p> <p>1K2-1 15:30~ 機械式自重補償機構を用いた立ち上がり補助付き車椅子の開発 ○渡辺雄治(名工大) 大庭辰雄(名工大) 中山学之(名工大) 藤本英雄(名工大)</p> <p>1K2-2 15:45~ 足こぎ車いす用パワーアシストユニットの開発 ○金子美里奈(東京電機大) 釜道紀浩(東京電機大) 石川潤(東京電機大)</p> <p>1K2-3 16:00~ 歩行補助用杖型ロボットを用いた使用者転倒防止手法 ○塚霽(名大) 関山浩介(名大) 中川翔太郎(名大) 福田敏男(名大)</p> <p>1K2-4 16:15~ RGBカメラと距離センサを併用した制御型歩行器の制御 ○菊池武士(山形大) 田中利昌(山形大) 安斎健一(山形大)</p> <p>1K2-5 16:30~ アクティブキャスタによる簡易電動車いす用駆動システムの開発 ○宗方春(農工大) 和田正義(農工大)</p> <p>1K2-6 16:45~ 全方向移動支援ロボットの開発 第4報 ○鈴木俊浩(前橋工大) 吉岡将孝(前橋工大) 稲垣和太(前橋工大) 中山武(前橋工大) 吉川裕一郎(前橋工大) 岡田有司(前橋工大) 朱赤(前橋工大)</p> <p>1K2-7 17:00~ 電動車椅子のための関心度マップを用いたDynamic Shared Control ○清辻勇輝(奈良先端大) 竹村憲太郎(奈良先端大) 高松淳(奈良先端大) 小笠原司(奈良先端大)</p> <p>1K2-8 17:15~ 電動車椅子の任意経路に対する可変速経路制御 ○飯島裕樹(神奈川大) 江上正(神奈川大)</p>	<p>1L2</p> <p>DS:GGOE情報通信による医工融合イノベーション創生の関連研究</p> <p>塩見正(横国大)</p> <p>1L2-1 15:30~ 横浜国立大学 医工融合GGOEプログラムとその展開 ○塩見正(横浜国大) 河野隆二(横浜国大)</p> <p>1L2-2 15:45~ 快適未来社会を育むモーションテクノロジーの創生 ○元井直樹(横浜国立大学) 黄塚森(横浜国立大学) 河村篤男(横浜国立大学)</p> <p>1L2-3 16:00~ 距離画像と濃淡画像の併用によるビューベース指示再生 ○細藤嘉人(横国大) 前田雄介(横国大)</p> <p>1L2-4 16:15~ 自律移動ロボットにおける動画像知能化環境の構築 ○染谷直希(横浜国立大学) 濱上知樹(横浜国立大学)</p> <p>1L2-5 16:30~ スバイラルモータの小型化の検討 ○藤本康孝(横浜国大) 三上貴之(横浜国大)</p> <p>1L2-6 16:45~ マイクロミニピュレーションのための相対的空間分解能を考慮した力覚フィードバック制御 ○下野誠通(横浜国大)</p>

9月17日(月)PM

M室 (201室)	N室 (207室)	O室 (206室)
<p>1M2</p> <p>DS: ロボット行動デザイン</p> <p>稲見昌彦(慶大)</p> <p>1M2-1 15:30~ ロボットのためのユーザインタフェース ○五十嵐健夫(JST ERATO / 東大) 稲見昌彦(JST ERATO / 慶大)</p> <p>1M2-2 15:45~ ヒューマンコンピュータインタラクションの手 法を応用したロボット操作インタフェース ○坂本大介(JST ERATO五十嵐プロジェクト/東大)</p> <p>1M2-3 16:00~ 拡張現実感を用いたロボットへの指示イン タフェース ○橋本直(JST ERATO)</p> <p>1M2-4 16:15~ 家電のロボット化とインタラクション ○渡邊恵太(JST)</p> <p>1M2-5 16:30~ 観測による地図更新を予測する経路計画 の高速化と安全走行の検証 ○菅原直樹(東北大) 竹内栄二郎(東北大) 大野和則(東北大) 田所諭(東北大)</p> <p>1M2-6 16:45~ 自在化を実現するためのインタラクションデ ザイン ○稲見昌彦(慶大・JST) 杉浦裕太(慶大・JST) 五十嵐健夫(東大・JST)</p>		

9月18日(火)AM1

A室 (特別会議場)	B室 (中ホールA)	C室 (中ホールB)	D室 (101室)
<p>2A1</p> <p>SS: 災害関係記録分科会からのメッセージ</p> <p>大須賀公一(大阪大学)</p> <p>2A1-1 9:30~ 火山噴火による災害と対応について ○永谷圭司(東北大学)</p> <p>2A1-2 9:45~ 北海道における災害と対応について ○小野里雅彦(北大)</p> <p>2A1-3 10:00~ 中山間地の災害と対応について ○木村哲也(長岡技科大) 大金一二(新潟工科大)</p> <p>2A1-4 10:15~ 中部地方における災害と対応について ○奥川雅之(愛工大)</p> <p>2A1-5 10:30~ 近畿地方の災害と対策 ○徳田献一(和歌山大)</p> <p>2A1-6 10:45~ 四国地方における災害と対応について ○岡宏一(高知工大)</p> <p>2A1-7 11:00~ 九州地方における災害と対応について ○林良太(鹿児島大)</p> <p>11:15~ ディスカッション 「災害対応の起越的基礎研究の必要性」</p>	<p>2B1</p> <p>OS:RTミドルウェアとオープン化</p> <p>安藤慶昭(産総研)、山下智輝(前川製作所)</p> <p>2B1-1 9:30~ テスト容易なサブサンプルシミュレーションアーキテクチャのアスペクト指向C++実装法 ○深野亮(阪大)</p> <p>2B1-2 9:45~ CORBAオペレーション呼び出しの高速化とRTミドルウェアへの適用 ○安藤慶昭(産総研)</p> <p>2B1-3 10:00~ コレオノイドにおけるOpenRTM-aistとの連携機能の実現 ○原功(産総研)</p> <p>2B1-4 10:15~ スマートフォンを用いたロボットプラットフォームの開発 ○吉田尚人(NAIST, OIST) 吉本潤一郎(OIST, NAIST) 内部英治(OIST) 銅谷賢治(OIST, NAIST)</p> <p>2B1-5 10:30~ OpenRTM on T-Kernelの開発 ○青木利憲(NECソフト) 高瀬弘勝(NECソフト)</p> <p>2B1-6 10:45~ RTミドルウェアを用いたRobocup@HOME1Cにおける開発 ○下斗米貴之(玉川大) 中村友昭(電通大) 長井隆行(電通大) 大森隆司(玉川大) 岡田浩之(玉川大)</p> <p>2B1-7 11:00~ OpenRTM-aist 体験用開発ツール「RT System Builder」の開発 ○菅祐樹(早大) 尾形哲也(早大)</p>	<p>2C1</p> <p>OS:人工筋アクチュエータ・センサーシステム(2/2)</p> <p>山北昌毅(東工大)、釜道紀浩(東京電機大)</p> <p>2C1-1 9:30~ ヒューマノイド用小型アクチュエータの開発 ○松永健太郎(早稲田大学大学院) 山北高之(早稲田大学大学院) 塩塚拓也(早稲田大学大学院) 石井裕之(早稲田大学理工学研究所) 高西淳夫(早稲田大学理工学術院)</p> <p>2C1-2 9:45~ 空気圧柔軟中空シャフトアクチュエータの発生力解析と応用 ○若菜和仁(東北大) 鈴橋球(東北大) 巨陽雅司(東北大) 田所諭(東北大)</p> <p>2C1-3 10:00~ 軸方向繊維強化型人工筋肉を用いた7自由度人工筋肉マニピュレータの開発 ○加茂大地(中央大) 渡辺拓巳(中央大) 田中大(中央大) 前原正典(中央大) 中村太郎(中央大) 大隅久(中央大)</p> <p>2C1-4 10:15~ MRブレーキ搭載型空気圧ゴム人工筋肉マニピュレータによる瞬発力発生手法の検討 および運動制御 ○永井豪(中央大) 戸森央貴(中央大) 間島達雄(中央大) 中村太郎(中央大) 大隅久(中央大)</p> <p>2C1-5 10:30~ バッチダイナミック制御による2リンク空気圧人工筋マニピュレータの円軌道追従 ○清田高徳(北九州市立大) 南山靖博(久留米高専) 藤田祐輝(デンソー) 杉本旭(明治大)</p>	<p>2D1</p> <p>IS:Humanoids</p> <p>Abderrahmane Kheddar(CNRS-AIST JRL, UMI3218/CRT/LIRMM), Eiichi Yoshida(CNRS-AIST JRL, UMI3218/CRT)</p> <p>2D1-1 9:30~ Ball Dynamics Simulation on OpenHRP3 ○Rafael Cisneros(CNRS-AIST JRL) Kazuhito Yokoi(CNRS-AIST JRL) Eiichi Yoshida(CNRS-AIST JRL)</p> <p>2D1-2 9:45~ Electrically-Actuated Stiff Robots Can Continuously Run and Jump Forwards Too: Experiments and Observations ○Barkan Ugurlu(Toyota Technological Institute) Michihiro Kawanishi(Toyota Technological Institute) Tatsuo Narikiyo(Toyota Technological Institute)</p> <p>2D1-3 10:00~ Humanoid Robot as an Evaluator of Assistive Devices ○Eiichi Yoshida(AIST) Kanakano Miura(AIST) Yoshiyuki Kobayashi(AIST) Yui Endo(AIST) Keiko Homma(AIST) Isamu Kajitani(AIST) Yoshio Matsumoto(AIST) Takayuki Tanaka(Hokkaido Univ.)</p> <p>2D1-4 10:15~ Intrinsic Dance Structure Extraction by Unsupervised Learning ○Bjoern Rennhak(University of Tokyo) Shunsuke Kudoh(University of Electro-Communications) Takaaki Shiratori(Disney Research) Yoshihiro Sato(University of Tokyo) Katsushi Ikeuchi(University of Tokyo)</p> <p>2D1-5 10:30~ Human-Humanoid Coworker in a Beam Transportation case Antoine Bussy(Université Montpellier 2-CNRS LIRMM) ○Abderrahmane Kheddar(CNRS-AIST JRL UMI3218/CRT) Andre Crosnier(Université Montpellier 2-CNRS LIRMM)</p> <p>2D1-6 10:45~ 6D Robust Navigation with Humanoid Robots Using MARG Sensor and Laser Range Data ○Ktiri Youssef(The University of Tokyo) Masayuki Inaba(The University of Tokyo)</p> <p>2D1-7 11:00~ On BCI Control of Humanoid Robots ○Pierre Gergondet(CNRS-AIST JRL) Damien Petit(CNRS-AIST JRL) Abderrahmane Kheddar(CNRS-AIST JRL)</p>

E室 (102室)	F室 (104室)	G室 (105室)	H室 (107左室)
<p>2E1</p> <p>OS: バイオマニピュレーション(1/2)</p> <p>森嶋圭祐(大阪大学)、福田敏男(名大)、中島正博(名大)</p> <p>2E1-1 9:30~ 【招待講演】原子間力顕微鏡を用いた細胞力学計測 ○岡嶋孝治(北大・情報科学)</p> <p>2E1-3 10:00~ オンチップ精密細胞操作のための非接触磁気駆動マイクロハンド ○市川明彦(名大) 佐久間臣那(名大) 新井史人(名大)</p> <p>2E1-4 10:15~ マルチタッチディスプレイを用いた2本指マイクロハンドの操作インタフェース ○今笠大介(山形大) 李秀雄(山形大) 井上健司(山形大)</p> <p>2E1-5 10:30~ 三次元ナノ露光・ナノ加工によるハイブリッドナノロボットの光制御と光操作 ○深田翔太(名古屋大学) 丸山央峰(名古屋大学) 益田泰輔(名古屋大学) 苅谷涼(名古屋大学) 新井史人(名古屋大学)</p> <p>2E1-6 10:45~ Cell Detection in Inkjet Nozzle Tip by Image Processing for High Speed Cell Printing ○テリヤント(阪大) 山口修一(阪大、(株)マイクロジェット) 秋山佳丈(阪大) 上野明((株)マイクロジェット) 星野隆行(阪大) 森島圭祐(阪大)</p> <p>2E1-7 11:00~ バイオアクチュエータの光制御に向けた遺伝子導入した骨格筋の光応答ダイナミクスに関する研究 ○廣岡正也(阪大) ベースービン(阪大) 星野隆行(阪大) 秋山佳丈(阪大) 辻村秀信(農工大) 岩淵喜久男(農工大) 森島圭祐(阪大)</p> <p>2E1-8 11:15~ 高熱伝導ナノピラーを有する単一細胞温度計測デバイス ○早川健(名大) 丸山央峰(名大) 新井史人(名大)</p>	<p>2F1</p> <p>モデリング・モデルベース設計</p> <p>尹英杰(TTDC)、古野誠治(北九州高専)</p> <p>2F1-1 9:30~ 局所線形性を利用した非線形動作最適化手法 ○金天海(ホンダリサーチ) 菅原志門(早稲田大学) 菅野重樹(早稲田大学)</p> <p>2F1-2 9:45~ 集中系モデルと非線形オブザーバによる液面変位推定法 古野誠治(北九州高専) ○久野翔太郎(北九州高専) 石川諭(九大)</p> <p>2F1-3 10:00~ An Adaptive Windowing Parabolic Sliding Mode Filter for Improving Velocity Feedback for Position Control ○金山海(九州大学) 菊植亮(九州大学) 山本元司(九州大学)</p> <p>2F1-4 10:15~ Rajiform型魚ロボットの制御のための状態観測と動的モデル作成法について ○池田将晃(岡山大学) 渡辺桂吾(岡山大学) 永井伊作(岡山大学)</p> <p>2F1-5 10:30~ 2重系PMSMモータのモデリングおよびパラメータ同定 ○尹英杰(TTDC)</p> <p>2F1-6 10:45~ 1質点棒高跳びモデルの助走速度・棒接地角・跳躍方向解析に基づく棒高跳び運動における最適剛性の検証 ○本堂貴敏(農工大) 水内郁夫(農工大)</p> <p>2F1-7 11:00~ 複数の弾性要素を各軸に持つ垂直多関節ロボットのモデリングと同定 ○大明準治(東芝)</p>	<p>2G1</p> <p>OS: 車輪倒立振り子型ロボット(2/2)</p> <p>松本治(産総研)</p> <p>2G1-1 9:30~ 円弧形状の車輪幅をもつ樽型一輪車による旋回運動の解析 ○竹園年延(成蹊大) 清水雄太(筑波大) 坪内孝司(筑波大) 鳥毛明(成蹊大)</p> <p>2G1-2 9:45~ 倒立振り子制御を利用した酸素ポンペ搬送用ロボティックフォロウの開発 ○入部正維(阪電通大) 太才遼一(阪電通大) 遠藤玄(東工大) 田窪敏夫(女子医大) 衣笠哲也(岡山理科大) 大須賀公一(阪大)</p> <p>2G1-3 10:00~ Control on Inverted-Pendulum Robot with Unknown Parameters and Disturbance ○バオハルハンサダナイ(芝浦工大) 島田明(芝浦工大)</p> <p>2G1-4 10:15~ 二輪車椅子における安定性を考慮したピッチ角加速度制御 ○平田和也(慶應義塾大学) Aiko Dinale(EMARO) 村上俊之(慶應義塾大学)</p> <p>2G1-5 10:30~ PSDセンサを用いた車輪倒立振り子型ロボットの制御 ○木村竜也(福井大学) 高橋泰岳(福井大学) 前田隆一郎(福井大学) 中村森之(和歌山大学)</p>	<p>2H1</p> <p>ヒューマン・ロボット・インタラクション(2/2)</p> <p>小野哲雄(北大)、梶原秀一(釧路高専)</p> <p>2H1-1 9:30~ Semi-Autonomous Wheelchair Navigation ○モラレスサイキリスヨウイチ(ATR) Nagasrikanth Kallakuri(ATR) 兼村厚範(ATR) 宮下敬宏(ATR) 篠沢一彦(ATR) 萩田紀博(ATR)</p> <p>2H1-2 9:45~ 商業空間における複数の人の列の衝突回避を考慮した動的形状制御 ○山本江(名古屋大) 岡田昌史(東工大)</p> <p>2H1-3 10:00~ 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(東北大) 衣川潤(東北大) 小菅一弘(東北大)</p> <p>2H1-4 10:15~ 家庭用サービスロボットの実現に向けた布状物体の折りたたみ動作軌道作成 ○柴田翔平(芝浦工大) 水川真(芝浦工大) 吉見卓(芝浦工大) 安藤吉伸(芝浦工大)</p> <p>2H1-5 10:30~ セミアクティブアシスト機構によるスキルアシスト時の位相差リミットによるスキルアシスト率制御の一考察 ○日下聖(北大) 田中孝之(北大) 金子俊一(北大) 梶原秀一(釧路高専)</p> <p>2H1-6 10:45~ 多リンクパワーアシストシステムの任意点操作における操作点インピーダンスの解析 ○流川文哉(北大) 田中孝之(北大) 金子俊一(北大)</p> <p>2H1-7 11:00~ 透過式眼鏡型視線検出システムを用いたコミュニケーションツールの開発 ○小澤真昂(慶大) 及川啓(慶大) 三瓶康太(慶大) 三木則尚(慶大、JST PRESTO)</p> <p>2H1-8 11:15~ 透明光センサと加速度センサを用いたウェアラブル視線検出システムの開発 ○及川啓(慶大) 小澤真昂(慶大) 三瓶康太(慶大) 三木則尚(慶大)</p>

9月18日(火)AM1

I室 (108室)	J室 (小ホール室)	K室 (204室)	L室 (202室)
<p>2I1</p> <p>OS: 移動知とその新展開</p> <p>近藤敏之(東京農工大)、太田順(東京大学)</p> <p>2I1-1 9:30~ ダーツ投擲時の上肢・下肢協調度合いの評価手法提案 ○中川純希(東大) 安琪(東大) 石川雄己(東大) 岡敬之(東大) 山川博司(東大) 山下淳(東大) 淺間一(東大)</p> <p>2I1-2 9:45~ 運動学シナジーに基づくヒト歩行制御系の力学解析 ○船戸徹郎(同志社大) 青井伸也(京大) 富田望(同志社大) 土屋和雄(同志社大)</p> <p>2I1-3 10:00~ 人間の姿勢制御時の感覚情報の変化に伴う筋活動のモデル化 千葉龍介(首都大東京) 小川広晃(東大) 高草木薫(旭川医大) 淺間一(東大) ○太田順(東大)</p> <p>2I1-4 10:15~ 受動的な身体運動が運動学習におよぼす影響 ○坂本貴史(農工大) 近藤敏之(農工大)</p> <p>2I1-5 10:30~ Analysis of EEG Signal to Detect Motor Command Generation and Implementation of Passive Motion Towards Stroke Rehabilitation ○林叔克(立命館大学) 永井清(立命館大学) 伊藤宏司(立命館大学) Slawomir Nasuto(Reading University) Rui Loureiro(Middlesex University) William Harwin(Reading University)</p>	<p>2J1</p> <p>画像認識(1/2)</p> <p>前泰志(大阪大学)</p> <p>2J1-1 9:30~ 文書に記された和文の認識手法 ○土生成美(北九州高専) 山内幸治(北九州高専) 鎌田清一郎(早大院) 太田尚人(早大院)</p> <p>2J1-2 9:45~ 楽譜を歌い上げるロボットシステムの開発 ○今本翔(北九州高専) 山内幸治(北九州高専) 鎌田清一郎(早大院) 中尾進之介(早大院)</p> <p>2J1-3 10:00~ 角膜表面反射画像を用いた特定物体認識 山川智久(奈良先端大) ○竹村憲太郎(奈良先端大) 高松淳(奈良先端大) 小笠原司(奈良先端大)</p> <p>2J1-4 10:15~ カルマンフィルタにテンプレート画像を利用する移動運搬車用軌道認識画像更新方法の検討 ○日高浩一(東京電機大学)</p> <p>2J1-5 10:30~ マルコフモデルを用いた階層物体認識 ○Attamimi Muhammad(電通大) 中村友昭(電通大) 長井隆行(電通大)</p> <p>2J1-6 10:45~ 物体の概念を用いたオフィス機器の認識法の提案と距離画像を用いた認識例 ○稲浦雄哉(関西大) 高橋智一(関西大) 鈴木昌人(関西大) 青柳誠司(関西大)</p> <p>2J1-7 11:00~ 移動方向背景ヒストグラムに基づく動きによる不鮮明画像からの背景外物体検出 ○田崎豪((株)東芝研究開発センター) 小林優佳((株)東芝研究開発センター) 山本大介((株)東芝研究開発センター) 土井美和子((株)東芝研究開発センター)</p>	<p>2K1</p> <p>福祉・パワーアシスト(生活支援)(2/3)</p> <p>松本吉央(産総研)、大村吉幸(東京大学)</p> <p>2K1-1 9:30~ インピーダンス切替によるパワーアシスト車椅子のドア開閉支援制御 ○本九町智大(千歳科学技術大学) 小田尚樹(千歳科学技術大学)</p> <p>2K1-2 9:45~ アクティブギプスによる残存機能を利用した車いす操作支援 ○水谷直人(三重大) 渡邊龍也(岐阜大) 坂本良太(三重大医附属病院) 矢野賢一(三重大) 青木隆明(岐阜大医附属病院) 西本裕(岐阜大)</p> <p>2K1-3 10:00~ 介護ロボットFRIBAの抱上動作のモデル化と動作中の快適さ推定 ○丁明(理研) 池浦良淳(理研, 三重大) 向井利春(理研) 中島弘道(理研) 平野慎也(理研) 松尾一矢(理研) 孫銘会(理研) 妻長安(理研)</p> <p>2K1-4 10:15~ エアアクションとカメラを用いた前腕支持型持ち上げ支援システム(FOLAS)のための操作インターフェース ○野澤ヒデタカ(山形大) 李秀雄(山形大) 井上健司(山形大)</p> <p>2K1-5 10:30~ ロボット技術を応用したライフサポートシステムの研究 ○遠藤史(日大) 遠藤麻衣(日大) 柿崎隆夫(日大)</p> <p>2K1-6 10:45~ ヒト運動時のEMG信号と関節角を観測データとした2足ロボットモデルの制御 ○古川淳一郎(ATR, 大阪大学) 野田智之(ATR) 森本淳(ATR)</p> <p>2K1-7 11:00~ EMG変化に基づく剛性支援へのヒトの運動適応 ○前田大輔(大阪大) 富永健太(大阪大) 奥貴紀(大阪大) 植村充典(大阪大) 平井宏明(大阪大) 宮崎文夫(大阪大)</p> <p>2K1-8 11:15~ 脳性麻痺者のためのi-Seatingにおける新規コイルの特性評価試験 ○安斎健一(山形大) 菊池武士(山形大) 渋谷保(クリエイティブスタジオ)</p>	<p>2L1</p> <p>医療ロボティクス</p> <p>柗田晃司(東京農工大)</p> <p>2L1-1 9:30~ 力覚デバイスを用いたロボットアームの遠隔操縦システムの開発 ○神原利彦(八戸工大) 田村敬季(八戸工大)</p> <p>2L1-2 9:45~ 仰臥位・側臥位検査を可能とする超音波診断・治療補助ロボットシステムの設計 ○杉山隆介(沼津高専専攻科) 藤坂久(沼津高専専攻科) 熊谷健太(沼津高専専攻科) 青木悠祐(沼津高専)</p> <p>2L1-3 10:00~ 非侵襲超音波診断・治療統合システムにおけるロボットテンプレートマッチング法 ○小泉憲裕(東大) 舟本貴一(東大) 後俊浩(東大) 野宮明(東大) 月原弘之(東大) 石川晃(東大) 齋仲潔(東大) 杉田直彦(東大) 本間之夫(東大) 松本洋一郎(東大) 光石衛(東大)</p> <p>2L1-4 10:15~ 大腸内視鏡搭載型ミズロボットによる大腸内動作実験 ○安達和紀(中央大学) 柗田隆一(中央大学) 横島真人(中央大学) 中村太郎(中央大学) 大隅久(中央大学)</p> <p>2L1-5 10:30~ 流体解析と画像処理による歪み計測手法を用いた脳動脈瘤破裂モデルの成長指標評価 ○小嶋真弘(名大) 史超輝(名大) 入江恵子(藤田保健衛生大) 池田誠一(名大) 福田敏男(名大) 新井史人(名大) 根来真(藤田保健衛生大)</p> <p>2L1-6 10:45~ 全身型患者シミュレータに関する研究 ○千原照永(早稲田大学大学院) 海老原一樹(早稲田大学大学院) 王春室(早稲田大学大学院) 松岡優典(早稲田大学大学院) 徳本光宏(早稲田大学大学院) 奥山勲(早稲田大学大学院) ノヨハン(早稲田大学理工学術院) 石井裕之(早稲田大学理工学術院) 高西淳夫(早稲田大学理工学術院, 早稲田大学ヒューマノイド研究所) 庄司聡(株式会社京都科学) 中江悠介(株式会社京都科学) 松岡紀之(株式会社京都科学) 高山俊之(株式会社京都科学)</p> <p>2L1-7 11:00~ 気道管理教育訓練システムWKA-4の開発 ○ノヨハン(早稲田大学理工学術院) 徳本光宏(早稲田大学大学院) 王春室(早稲田大学大学院) 松岡優典(早稲田大学大学院) 千原照永(早稲田大学大学院) 奥山勲(早稲田大学大学院) 石井裕之(早稲田大学理工学術院) 高西淳夫(早稲田大学理工学術院) 庄司聡(株式会社京都科学) 島和幸(株式会社京都科学)</p> <p>2L1-8 11:15~ 気道管理教育訓練用ヒューマノイドWKA-5Rの開発 ○松岡優典(早稲田大学大学院) 海老原一樹(早稲田大学大学院) 徳本光宏(早稲田大学大学院) 奥山勲(早稲田大学大学院) 千原照永(早稲田大学大学院) 王春室(早稲田大学大学院) ノヨハン(早稲田大学理工学術院) 石井裕之(早稲田大学理工学術院) 高西淳夫(早稲田大学理工学術院) 庄司聡(株式会社京都科学) 中江悠介(株式会社京都科学) 松岡紀之(株式会社京都科学) 高山俊之(株式会社京都科学)</p>

9月18日(火)AM1		
M室 (201室)	N室 (207室)	O室 (206室)
	<p>2N1</p> <p>ヒューマンインタラクション(1/3)</p> <p>岡田浩之(玉川大学)、田中文英(筑波大学)</p> <p>2N1-1 9:30~ 子ども向け遠隔ロボット操作インターフェースの比較実験 ○高橋利光(筑波大学) 森田昌彦(筑波大学) 田中文英(筑波大学/JSTさきがけ)</p> <p>2N1-2 9:45~ 街角で活動する移動ロボットのための邪魔にならず話しかけやすい移動行動の設計 林宏太郎(ATR, CREST) ○塩見昌裕(ATR, CREST) 神田崇行(ATR, CREST) 萩田紀博(ATR,)</p> <p>2N1-3 10:00~ 心拍変動による幼児のロボットに対する心理状態の推定 ○古市光俊(玉川大学工学部) 高橋英之(玉川大学脳科学研究所) 岡田浩之(玉川大学工学部)</p> <p>2N1-4 10:15~ 注意誘導動作のモデル化のための手品鑑賞時の視線計測 ○田村雄介(中央大) 矢野史朗(立命館大) 大隅久(中央大)</p> <p>2N1-5 10:30~ 陪席ロボットの顔き混同によるコミュニケーションの支援 ○吉川雄一郎(大阪大) 齋藤洋輔(大阪大) 石黒浩(大阪大)</p> <p>2N1-6 10:45~ ロボットに対する人の情動行動の認識手法の提案 ○足立麻衣子(奈良先端大) 杉山治(ATR ロボ研) 神原誠之(奈良先端大) 萩田紀博(奈良先端大/ATR ロボ研)</p> <p>2N1-7 11:00~ 小型ロボットのための身体的なインタラクションを通じた個人・動作推定手法の提案 ○塩見昌裕(ATR) 松村礼央(ATR, 大阪大学) 宮下敬宏(ATR) 石黒浩(ATR, 大阪大学) 萩田紀博(ATR)</p> <p>2N1-8 11:15~ 街角で活動する移動ロボットのための歩行者シミュレータ ○塩見昌裕(ATR, CREST) Francesco ZANLUNGO(ATR, CREST) 林宏太郎(ATR, CREST) 神田崇行(ATR, CREST)</p>	<p>2O1</p> <p>ロボット機構</p> <p>高山俊男(東工大)、佐々木裕之(鶴岡高専)</p> <p>2O1-1 9:30~ 空圧浮上ワイヤ駆動型地震シミュレータの提案 ○塩飽晃司(東工大) Se-gon Roh(東工大) 西田裕介(東工大) 吉田稔(東工大) 広瀬茂男(東工大)</p> <p>2O1-2 9:45~ ロータの運動創成によるクラウン減速機の歯形の生成 ○佐々木裕之(鶴岡高専) 塩山知也(鶴岡高専) 高橋隆行(福島大学)</p> <p>2O1-3 10:00~ 跳躍ロボットの速比最適化と非円形歯車による実現 ○竹田裕史(東工大) 岡田昌史(東工大)</p> <p>2O1-4 10:15~ 非円形スプールと差動機構による可変非線形剛性の実現 ○シュミットニコラ(東京工業大学) 岡田昌史(東京工業大学)</p> <p>2O1-5 10:30~ 受動的な衝撃緩和機構を持つマニピュレータの開発 ○島本和弥(神奈川大) 増田寛之(神奈川大) 林薫玉(神奈川大)</p> <p>2O1-6 10:45~ 動力学に基づく直動アクチュエータ駆動型デルタアームの設計 ○新井健生(阪大) 椎木謙人(THK) 遠藤嘉将(THK) 永塚正樹(THK)</p>

9月18日(火)PM1

A室(特別会議場)	B室(中ホールA)	C室(中ホールB)	D室(101室)
<p>2A2</p> <p>原発対応ロボティクス</p> <p>田所諭(東北大学)、大野和則(東北大学)</p> <p>2A2-1 13:00~ 放射性物質除去を目的とした洗浄システム ○遠藤央(日大) 伊藤大地(日大) 遠藤麻衣(日大) 柿崎隆夫(日大)</p> <p>2A2-2 13:15~ 放射性物質除去を目的とした洗浄ロボットシステム ○伊藤大地(日大) 遠藤央(日大) 柿崎隆夫(日大)</p> <p>2A2-3 13:30~ 原発対応版Quinceの改良と調査報告 ○西村健志(千葉工大) 小柳栄次(千葉工大) 吉田智章(千葉工大)</p> <p>2A2-4 13:45~ 原発建屋内調査ロボットQuinceの操作系の設計と実装 ○吉田智章(千葉工大) 西村健志(千葉工大) 小柳栄次(千葉工大)</p> <p>2A2-5 14:00~ 全体防護可能な簡易リンク脚型ロボット ○重高翔太(秋田県大) 大月和徳(秋田県大) 折戸裕輪(秋田県大) 小松伸悟(秋田県大) 荒田慈元(秋田県大) 折戸裕輪(秋田県大) 関東一樹(テクノ郡山) 齋藤敬(秋田県大)</p> <p>2A2-6 14:15~ 無人放射線観測ロボットシステムCERES ○黒田洋司(明治大)</p>	<p>2B2</p> <p>OS:インターネットとロボットサービス〜クラウド時代のロボットサービスとRSiの取り組み〜(1/3) 成田雅彦(産技大)</p> <p>2B2-1 13:00~ RSNPを用いた協調ロボットによる屋内監視システムの構築 ○加藤巧馬(金沢工業大) 金盛司(金沢工業大) 中沢実(金沢工業大)</p> <p>2B2-2 13:15~ Androidを利用したロボット遠隔操作システムの構築 ○木崎悟(電気通信大学) 大野貴行(慶應義塾大学) 小松真(慶應義塾大学) 馬場匠見(慶應義塾大学) 室山大輔((株)エクス) 中鉢欣秀(産業技術大学院大学) 土屋陽介(産業技術大学院大学) 加藤由花(産業技術大学院大学)</p> <p>2B2-3 13:30~ RSNP Remote Control Robot using a LEGO MINDSTORMS and an Android Phone Manh-Cuong NGUYEN(VNU) Duc-Kien DO(VNU) Dinh-Nien NGUYEN(VNU) Khac-Phong DO(VNU) Hung-Quan TRAN(VNU) Xuan-Thuy DONG(VNU) Dinh-Vuong PHAM(VNU) Manh-Toan NGUYEN(VNU) Xuan-Hoa NGO(VNU) Xuan-Thanh NGUYEN(VNU) Thi-Minh-Chau TRAN(VNU) ○須澤秀人(産技大) 酒瀬川泰孝(産技大) 川木富美子(産技大) 土屋陽介(産技大)</p> <p>2B2-4 13:45~ ネットワークから取得可能な情報を用いたロボットのマインド生成 奥村明徳(名工大) ○加納政芳(中京大) 中村剛士(名工大) 村川賢彦(富士通研)</p> <p>2B2-5 14:00~ 動画からの特徴的な表情抽出による高齢者の心の見守りシステム ○牟田真介(中京大学) 山本悠策(中京大学) 加納政芳(中京大学) 中村剛士(名古屋工業大学)</p> <p>2B2-6 14:15~ RSNPを用いた英単語学習支援ロボットの開発 ○ジメネスフェリックス(中京大学大学院) 加納政芳(中京大学)</p> <p>2B2-7 14:30~ RSNPを用いたロボットの直感的な遠隔動作 ○伊藤尊貴(中京大学大学院) 加納政芳(中京大学) 中村剛士(名古屋工業大学大学院) 小松孝徳(信州大学)</p> <p>2B2-8 14:45~ RSNPを利用したLRF測定データ提供サービス ○島田哲也(産業技術大学院大学) 伊藤由佳(産業技術大学院大学) 木田貴章(産業技術大学院大学) 楠俊行(産業技術大学院大学) 高橋雅彦(産業技術大学院大学) 野本悠太(産業技術大学院大学) 加藤由花(産業技術大学院大学)</p>	<p>2C2</p> <p>OS:筋骨格ロボティクス(1/2)</p> <p>辻俊明(埼玉大学)、藤川智彦(大阪電通大)</p> <p>2C2-1 13:00~ Design and Propulsion Control of a Robotic Leg with Passive Bi-articular Actuators ○金潤河(東京大学) 園川真太(東京大学) 木村康人(東京大学) サルブッチバレリオ(東京大学) 呉世訓(東京大学) 堀洋一(東京大学)</p> <p>2C2-2 13:15~ Early Development of a Bio-inspired Feline Pneumatic Quadruped Robot ○ホゼンドアンドレ(大阪大学) 成岡健一(大阪大学) 細田耕(大阪大学)</p> <p>2C2-3 13:30~ 筋骨格系駆動のヒト規範足部を備えたロボットによる跳躍 ○西川鋭(東大・学振特別研究員DC) 志田和也(東大) 新山龍馬(MIT) 國吉康夫(東大)</p> <p>2C2-4 13:45~ 3自由度拮抗駆動手首関節の剛性及び姿勢制御 ○渡邊正賢木(東海大学 大学院 小金澤研究室)</p> <p>2C2-5 14:00~ 遊星歯車二関節駆動アームモータ配置と最適トルク ○梅村敦史(北見工業大学) 羽根吉寿正(東京電機大学)</p> <p>2C2-6 14:15~ 剛性可変機能を有する2自由度上腕機構の開発 ○八田哲斉(東海大学)</p> <p>2C2-7 14:30~ 筋骨格アームにおける繰り返し学習を用いた人間に近い到達運動の獲得と到達運動中の手先剛性の評価 ○小島壮基(和大院) 丸典明(和大)</p> <p>2C2-8 14:45~ 筋グループ別の目標軌道操作によるタスク制御 ○小野寺健斗(山形大) 内木歩(山形大) 水戸部和久(山形大)</p>	<p>2D2</p> <p>IS:Assistive Robotics (1)</p> <p>Tomohiro Shibata (NAIST)</p> <p>2D2-1 13:00~ Hybrid control of a three finger hand exoskeleton based on EMG and inverse kinematics model M. Felix Orlando(IIT Kanpur) ○Ashish Dutta(IIT Kanpur) Anupam Saxena(IIT Kanpur) Laxmidhar Behera(IIT Kanpur) Tomohiro Shibata (NAIST) Tomoya Tamei (NAIST)</p> <p>2D2-2 13:15~ Analysis of grasping motion based on the hand deformation ○Atsutoshi Ikeda (Nara Institute of Science and Technology) Makoto Mutou (Nara Institute of Science and Technology) Jun Takamatsu (Nara Institute of Science and Technology) Tsukasa Ogasawara (Nara Institute of Science and Technology)</p> <p>2D2-3 13:30~ Towards Intuitive Manipulation of an Assistive Robotic Arm for Human Living Support ○Wei Wang (Waseda Univ.) Zeming Zhang (Waseda Univ.) Yuki Suga (Waseda Univ.) Hiroyasu Iwata (Waseda Univ.) Shigeki Sugano (Waseda Univ.)</p> <p>2D2-4 13:45~ Position and Force Control of a Stewart-Platform-Type Ankle-Foot Assist Device with Pneumatic Control ○Ming Ding (RIKEN) Hiroshi Takemura (RIKEN) Hiroshi Mizoguchi (RIKEN) Ryojun Ikeura (RIKEN, Mie Univ.)</p> <p>2D2-5 14:00~ Design of wearable power assist wear for low back support ○Xiangpan Li (Okayama Univ.) Toshiro Noritsugu (Okayama Univ.) Masahiro Takaiwa (Okayama Univ.) Daisuke Sasaki (Okayama Univ.)</p> <p>2D2-6 14:15~ Tendon-Spring Model of Pneumatic-Electric Hybrid Actuator for Exoskeleton Robot ○Tomoyuki Noda (CNS, ATR) Sang-Ho Hyon (CNS, ATR/Ritsumeikan Univ.) Jun Morimoto (CNS, ATR)</p>

9月18日(火)PM1

E室 (102室)	F室 (104室)	G室 (105室)	H室 (107左室)
<p>2E2</p> <p>OS: バイオマニピュレーション(2/2)</p> <p>金子真(大阪大学)、丸山央峰(名大)</p> <p>2E2-1 13:00~ 胚様体コピナトリアル培養・操作のための新概念デバイス“PASGL” 西島拓弥(名古屋大) ○池内真志(東大) 安川あかね(東大) 生田幸士(東大)</p> <p>2E2-2 13:15~ 感熱応答性ポリマーのヒステリシス特性を用いたマイクロ構造体の作製 ○竹内大(名大) 中島正博(名大) 田島寛隆(名大) 福田敏男(名大)</p> <p>2E2-3 13:30~ 細胞シート用ヘラ機構 ○多田暉建二郎(大阪大) 多田暉理一郎(山形大) 野村亮太(大阪大) 田中直行(東京女子医大) 原口裕次(東京女子医大) 大和雅之(東京女子医大) 岡野光夫(東京女子医大) 東森充(大阪大) 金子真(大阪大)</p> <p>2E2-4 13:45~ インジェクション用スポイト型ツールによるマイクロゲルビーズの組み立 中西直哉(名大) ○中島正博(名大) 田島寛隆(名大) 久本直哉(名大) 本間道夫(名大) 福田敏男(名大)</p> <p>2E2-5 14:00~ Feedback Control of Muscle-Powered Optogenetic Bio-actuator Toward Cellular Build-up Wet Robotics ○ベースービン(大阪大学) 廣岡正也(大阪大学) 星野隆行(大阪大学) 秋山佳文(大阪大学) 星野啓太(東京農工大学) 辻村秀信(東京農工大学) 岩淵喜久男(東京農工大学) 森島圭祐(大阪大学)</p> <p>2E2-6 14:15~ 光機能制御人工脂質膜によるナノセンサの選択的細胞導入 ○丸山央峰(名大) 益田泰輔(名大) 本田文江(法政大) 新井史人(名大)</p> <p>2E2-7 14:30~ 非接触光学センサによるカテーテルの挿入・回転運動の測定 ○児玉裕勝(名大) 池田誠一(名大) 福田敏男(名大) 新井史人(名大) 根本真(藤田保健衛生大) 高橋郁夫(安城更生病院)</p>	<p>2F2</p> <p>移動ロボット(制御)</p> <p>竹園年延(成蹊大学)</p> <p>2F2-1 13:00~ 2台の一輪把持型ロボットによる車両の操り ○米澤直晃(東北大) 小菅一弘(東北大) 平田泰久(東北大) 菅原雄介(国士館大) 神林隆(IUK) 鈴木公基(IUK) 村上和則(IUK) 中村健一(IUK)</p> <p>2F2-2 13:15~ 球体動力伝達機構を有するアクティブキャスタの摩擦力学解析と抗力調整 和田正義(農工大) ○平間貴大(農工大) 井上雄介(農工大)</p> <p>2F2-3 13:30~ 脚先位置を任意に変更可能な4脚4輪移動ロボットの旋回動作生成 ○鈴村章洋(横浜国立大学) 藤本康孝(横浜国立大学)</p> <p>2F2-4 13:45~ マイクロロボットの適応最適制御による安定化 ○原幹也(東京工業大学) 田中千博(東京工業大学) 山北昌毅(東京工業大学)</p> <p>2F2-5 14:00~ 汎用モジュールシステム(MMS)の直列連結形態における推進法に関する研究 ○栗木賢士(愛知工大) 川頭勇(愛知工大) 内田敬久(愛知工大)</p> <p>2F2-6 14:15~ 5つの車軸と3つのステアリングを有する連結車両システムにおける3つの操作点の経路追従フィードバック制御法 ○石田和之(青山学院大) 山口博明(青山学院大) 河上篤史(青山学院大) 荒川賢一((株)ネクステップ・ソリューション)</p> <p>田邊麻衣((株)メイテック) 間瀬浩美((株)NECフロンティア)</p> <p>2F2-7 14:30~ 操舵角の飽和を考慮した四輪車両型経路生成形レギュレータの安定条件の解析 ○榑海靖孝(室工大) 花島直彦(室工大) 代軍(室工大) 高島昭彦(道工大)</p> <p>2F2-8 14:45~ カメラ画像内の仮想重心を用いた屋外自律移動ロボットの姿勢制御 ○岩田祥平(芝浦工大) 川村英史(芝浦工大) 佐橋翔太(芝浦工大) 長谷川忠大(芝浦工大)</p>	<p>2G2</p> <p>OS: 小惑星表面移動探査ロボット</p> <p>吉田和哉(東北大学)</p> <p>2G2-1 13:00~ 小天体探査ロボット ○久保田孝(JAXA/ISAS)</p> <p>2G2-2 13:15~ 環境駆動型トルカの提案 ○風間亮(山形大学) 妻木勇一(山形大学) 赤池貴裕(山形大学) 豪田貴(山形大学) 多田暉理一郎(山形大学)</p> <p>2G2-3 13:30~ 無線ネットワークを利用した小惑星探査手法 ○三河正彦(筑波大学) 田中和世(筑波大学)</p> <p>2G2-4 13:45~ 永久磁石を用いたホッピング機構におけるホッピング速度の推定 ○栗栖正充(東京電機大)</p> <p>2G2-5 14:00~ 小惑星探査ローバのための織毛式マイクロホップの動力学解析 ○永岡健司(東北大) 吉田和哉(東北大)</p>	<p>2H2</p> <p>OS: 空間知(1/2)</p> <p>和田一義(首都大学東京)</p> <p>2H2-1 13:00~ ロボットと屋内測位センサノードの協調による丁字路でのロボット同士の衝突回避手法 ○宮崎孝一(創価大) 近哲也(創価大) 渡辺一弘(創価大)</p> <p>2H2-2 13:15~ レーザーレンジファインダによる反射強度と位置計測を用いた床上センシングシステム ○表允哲(九大) 長谷川勉(九大) 菅陶(北京航空航天大学) 辻徳生(九大) 諸岡健一(九大) 倉爪亮(九大)</p> <p>2H2-3 13:30~ 無線センサネットワークを用いた人の動作認識とエリア認識を融合した行動推定 ○金子哲也(首都大) 直井優(首都大) 藤本泰成(首都大) 下川原英理(首都大) 山口亨(首都大)</p> <p>2H2-4 13:45~ カメラセンサとZigBeeセンサネットワークを用いた案内ロボット用の人物検知システム ○田中航平(首都大学東京) 藤本泰成(首都大学東京) 山口亨(首都大学東京) 下川原英理(首都大学東京)</p> <p>2H2-5 14:00~ 仕上げ作業ロボットシステムのためのRFIDタグを用いた加工対象位置・姿勢計測システムの計測精度解析 ○平山元樹(芝浦工業大学) 下山翔平(芝浦工業大学) 吉見卓(芝浦工業大学) 水川真(芝浦工業大学) 安藤吉伸(芝浦工業大学) 藤井正和(株式会社IHI) 村上弘記(株式会社IHI)</p> <p>2H2-6 14:15~ 複数階層環境における異種センサ情報を利用した無線LAN端末の確率的な位置推定結果の統合 ○梅谷智弘(甲南大) 山根享(甲南大) 田村祐一(甲南大)</p> <p>2H2-7 14:30~ 知能化空間における分散配置センサと移動ロボットの協調SLAMシステム ○橋川史崇(明治大) 森岡一幸(明治大) 安藤慶昭(産総研)</p>

9月18日(火)PM1

I室 (108室)	J室 (小ホール室)	K室 (204室)	L室 (202室)
2I2 アクチュエータ開発 矢野智昭(産総研)	2J2 画像認識(2/2) 岡田薫(東京大学)	2K2 福祉・パワーアシスト(生活支援)(3/3) 森武俊(東京大学)	2L2 手術支援ロボット 小泉憲裕(東京大学)
2I2-1 13:00~ 極低温超音波モータの改良とモータの評価 ○黒田雅貴(岡山大) 山口大介(岡山大) 武田大(岡山大) 野口祐也(岡山大) 神田岳文(岡山大) 鈴森康一(岡山大)	2J2-1 13:00~ 色情報と距離情報を用いた ベッドメイキング動作の自習支援システム ○永田英憲(東京大学) 黄之峰(東京大学) 金井Pak雅子(東京有明医療大学) 前田樹海(東京有明医療大学) 北島泰子(東京有明医療大学) 中村充浩(東京有明医療大学) 相田京子(東京有明医療大学) 桑原教彰(京都工芸繊維大学) 緒方大樹(東京大学) 太田順(東京大学)	2K2-1 13:00~ 空気圧駆動ウェアラブルデバイスのための小型空気圧供給システムの開発 ○佐々木大輔(岡山大) 則次俊郎(岡山大) 高岩昌弘(岡山大) 2K2-2 13:15~ 柔軟な蛇腹型空気圧アクチュエータの特性解析と計測手法の検討 ○高嶋淳(九大) 御崎晶嗣(東海工大) 高杉紳一郎(九大病院) 山本元司(九大) 2K2-3 13:30~ EAM(電気的吸引材料)を用いた直動型ブレーキデバイスの開発 ○山澤朋紀(東京電機大学) 熊谷光一(東京電機大学) 山田元気(東京電機大学) 三井和幸(東京電機大学) 櫻井宏治(藤倉化成株式会社) 安齊秀伸(藤倉化成株式会社) 2K2-4 13:45~ 多様な把持形態が可能な筋電義手を実現するためのワイヤ駆動型母指CM関節の開発 ○高澤駿介(電気通信大学) 田中啓太(電気通信大学) 關達也(電気通信大学) 加藤龍(電気通信大学) 横井浩史(電気通信大学) 2K2-5 14:00~ 三対六筋を有した筋骨格モデルに基づく姿勢考慮補償での 筋出力差による手先応答性への影響 ○中野基輝(北大) 田中孝之(北大) 金子俊一(北大) 2K2-6 14:15~ 非周期的不随意運動を考慮した描画支援システムの開発 ○坂本良太(三重大) 中尾智幸(三重大) 矢野賢一(三重大) 2K2-7 14:30~ 動作計測に基づく食事用着型自助器具の設計 ○中村尚彦(函館高専) 上村卓也(函館高専) 澤谷知輝(函館高専) 浜克己(函館高専) 2K2-8 14:45~ 食事介助ロボットにおけるユーザの食べる順番推測に関する研究 ○山崎明(東海大) 増田良介(東海大)	2L2-1 13:00~ 脳神経外科用手台ロボットのふるえ抑制効果の検証 ○岡本淳(東京女子医大) 原洋助(信大医) 後藤智哉(信大医) 村垣香浩(東京女子医大) 伊関洋(東京女子医大) 本郷一博(信大医) 2L2-2 13:15~ 脳管短縮支援のための大腸内視鏡装着型マニピュレータの開発 ○道法菰那(早大) 鶴川源也(早大) 木下純一(早大) イジユウ(早大) 菊池大輔(早大) 石井裕之(早大) 植村宗則(九大) 神代竜一(九大) 長尾吉泰(九大) 赤星朋比古(九大) 家入里志(九大) 富川盛雅(九大) 橋爪誠(九大) 高西淳夫(早大) 2L2-3 13:30~ 音を用いた3軸力センサ搭載把持鉗子の機構設計 ○高山俊男(東工大) 香川裕介(東工大) 小俣透(東工大) 2L2-4 13:45~ 音を用いた3軸力センサ搭載把持鉗子のための音を用いた力センサの温度補償 ○望月翔太(東工大) 小俣透(東工大) 高山俊男(東工大) 石田忠(東工大) 2L2-5 14:00~ 水圧駆動遠隔手術マイクロロボットの開発 ○原田匠(東京大学大学院) 生田幸士(東京大学大学院) 2L2-6 14:15~ パラレルリンク型ロボットを用いた超音波ガイド下での低侵襲治療システムの開発 ○入澤佐智恵(農工大) 小野木真哉(農工大) 浦山泰寛(農工大) 梶田晃司(農工大) 2L2-7 14:30~ 空気圧アクチュエータを用いた超音波ブロープ走査機構の並進と回転を含む撮像断面の位置制御 ○吉田寿夫(農工大) 小野木真哉(農工大) 菅野悠樹(農工大) ポサールアントワース(農工大) 梶田晃司(農工大)
2I2-2 13:15~ 16.0×7.0×17.5 mmのサイズで0.5 MPaを制御できる三方向無拘束ボット弁の開発 ○泉沢和宏(立命館大) 平井慎一(立命館大)	2J2-2 13:15~ Visual SLAMへの加速度センサ情報の適用について ○泉直之(埼玉大) 子安大士(埼玉大) 前川仁(埼玉大) 2J2-3 13:30~ 低速カメラを用いた被写体ブレに基づくボール軌道予測法 ○潘斐煜(東京農工大) 水内郁夫(東京農工大) 2J2-4 13:45~ 3次元距離画像からの面検出に基づく未知物体の知覚 ○増田寛之(神奈川大) 林憲玉(神奈川大) 2J2-5 14:00~ 注視点ベースロボット視線安定化 ○鹿嶋拓人(立命館大) 下ノ村和弘(立命館大) 2J2-6 14:15~ HOG特徴量による一般物体認識を用いた移動障害物追跡 ○永田祐也(明治大) 黒田洋司(明治大) 2J2-7 14:30~ 情報構造化環境における日用品の追跡 ○桑畑舜也(九大) 長谷川勉(九大) 蔡現旭(九大) 諸岡健一(九大) 倉爪亮(九大)	2I2-3 13:30~ 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の開発 鈴森康一(岡山大) ○松岡大樹(岡山大) 脇元修一(岡山大) 山田嘉昭(岡山大) 2I2-4 13:45~ 積層型微細静電アクチュエータの動作評価 ○鈴木隆介(東工大) 実吉敬二(東工大) 2I2-5 14:00~ 積層型静電アクチュエータの新しい構造 ○中村隆志(東工大) 実吉敬二(東工大) 2I2-6 14:15~ スプリングを用いた誘電エラストマーアクチュエータの開発 ○高橋尚也(芝浦工大) 前田真吾(芝浦工大) 橋本周司(早大) 2I2-7 14:30~ 水の電気分解/合成反応を用いたガス圧制御システムの開発 鈴森康一(岡山大) ○和田晃(岡山大) 脇元修一(岡山大)	

9月18日(火)PM1		
M室 (201室)	N室 (207室)	O室 (206室)
<p>2M2</p> <p>DS: 人ロボット共生学(1/2)</p> <p>白水始(中京大学)</p> <p>2M2-1 13:00~ 社会ロボットを用いた協調学習 ○小泉智史(ATR知能ロボティクス研究所) 神田崇行(ATR知能ロボティクス研究所) 嶋田倫博(ATR知能ロボティクス研究所)</p> <p>2M2-2 13:15~ ロボットによる「新しい視点」を導入する発言の効果 ○三宅なほみ(東京大学教育学研究科) 白水始(中京大学情報理工学部)</p> <p>2M2-3 13:30~ 発達障害を持つ生徒とアンドロイドの触れ合い 吉川雅博(産総研) 脇田優仁(産総研) ○松本吉央(産総研) 田中花央理(東京理科大) 佐々木信也(東京理科大) 宮尾益知(成育医療研究センター)</p> <p>2M2-4 13:45~ 音声駆動型身体的引き込みチェアシステムを用いた講演支援 ○渡辺富夫(岡山県立大) 芝田将尚(岡山県立大) 石井裕(岡山県立大) 神代充(岡山県立大)</p>	<p>2N2</p> <p>ヒューマンインタラクション(2/3)</p> <p>李周浩(立命館大)、塩見昌裕(ATR)</p> <p>2N2-1 13:00~ 虚実皮膜論的動きで人との親和性を向上させるロボットの新構造 ○松原正幸(大阪芸術大学) 北川学志(大阪芸術大学) 中川志信(大阪芸術大学)</p> <p>2N2-2 13:15~ 視覚情報呈示による倒立振り子スキルの表出 ○五十嵐渉(山形大学) 妻木勇一(山形大学)</p> <p>2N2-3 13:30~ 監視サービスの管制員に対する情報提示の効果と反応 ○魚住光成(三菱電機) 山田耕一(三菱電機) 村井秀聡(三菱電機) 淺間一(東大) 高草木薫(旭川医科大)</p> <p>2N2-4 13:45~ 大型公共施設においてサービス提供を行うUbiquitous Displayのための行動モデルの構築 ○塩谷朋之(立命館大) 前川晃佑(立命館大) 岩本健児(立命館大) 李周浩(立命館大)</p> <p>2N2-5 14:00~ ガイドロボットのための情報投影提示インタフェースの検討 ○古川大介(東電大) 佐々井拓也(東電大) 中村明生(東電大)</p> <p>2N2-6 14:15~ パーソナルモビリティビークルによる公共施設の利用を目指した超音波を用いた環境情報提供システムの提案 ○石川牧子(千葉工大) 藤川太郎(千葉工大) 中嶋秀朗(千葉工大)</p> <p>2N2-7 14:30~ 誤服薬の危険度を通知するためのロボットの腕動作に関する考察 ○鈴木拓央(筑波大) 上瀬雄太(筑波大) 鈴木大介(筑波大) 中内靖(筑波大)</p> <p>2N2-8 14:45~ 図書館司書ロボットにより収集された視覚情報のプライバシーに配慮した安全な公開手法の提案 ○佐々木孝輔(筑波大) 三河正彦(筑波大) 藤澤誠(筑波大) 田中和世(筑波大)</p>	<p>2O2</p> <p>ロボットハンド(1/2)</p> <p>永田和之(産総研)</p> <p>2O2-1 13:00~ タッチパネルを操作可能なワイヤ駆動式2指ハンドの開発 ○伯井達郎(北九州高専) 山内幸治(北九州高専) 中尾進之介(早大院) 鎌田清一郎(早大院)</p> <p>2O2-2 13:15~ 並進関節を用いた柔軟3指ハンドの試作 ○石川淳一(立命館大) 平井慎一(立命館大)</p> <p>2O2-3 13:30~ 高出力人間型ロボットハンド ○毛利哲也(岐阜大) 川崎晴久(岐阜大) 中川志信(大阪芸術大) 遠藤孝浩(岐阜大) 三浦拓也(岐阜大)</p> <p>2O2-4 13:45~ ヒトの筋腱構造を模したロボットフィンガ機構の提案 ○白藤翔平(大阪大) 池本周平(大阪大) 細田耕(大阪大)</p> <p>2O2-5 14:00~ TUAT/Karlsruhe Humanoid Handの拇指MP関節2自由度化 ○深谷直樹(都立産技高専) 和田博(ダブル技研) 遠山茂樹(東京農工大)</p>

9月18日(火)PM2

A室(特別会議場)	B室(中ホールA)	C室(中ホールB)	D室(101室)
<p>2A3 レスキューロボット 衣笠哲也(岡山理科大)</p> <p>2A3-1 15:30~ 地上走行ロボットと飛行ロボットの協調による被災ビルの探査実験 ○吉田和哉(東北大) 永谷圭司(東北大) 岡田佳都(東北大) 桐林星河(東北大) 大竹一樹(東北大) 大野和則(東北大) 竹内栄二郎(東北大) 田所諭(東北大) Nathan Michael(ペンシルバニア大) Shaojie Shen(ペンシルバニア大) Kartik Mohta(ペンシルバニア大) Vijay Kumar(ペンシルバニア大)</p> <p>2A3-2 15:45~ ワイヤ牽引型水中探査ロボットAnchor Diver IVの開発 ○原川幸敏(東工大) 広瀬茂男(東工大)</p> <p>2A3-3 16:00~ 大荷重支持2自由度球面リンク機構を用いた防塵型手首機構の開発 ○上田敏司(東工大) 山田浩也(東工大) 石田悠朗(東工大) 広瀬茂男(東工大)</p> <p>2A3-4 16:15~ 模型を用いた人命救助ロボット瓦礫こじあげ機構の研究 ○嶋田大和(長岡技大) 佐橋拓(長岡技大) 佐橋拓(株)プロジェクトアイ 佐橋昭(株)プロジェクトアイ 内山尚志(長岡技大) 福本一朗(長岡技大)</p> <p>2A3-5 16:30~ 走行路面に適應するコンプライアンス可変車輪の開発 ○大石千穂(電通大) 鈴木陽介(電通大) 明愛国(電通大) 下条誠(電通大)</p> <p>2A3-6 16:45~ 可換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走行性能について ○二町健太(鹿児島大) 林良太(鹿児島大) 余永(鹿児島大) 衣笠哲也(岡山理科大) 天野久徳(消防研)</p> <p>2A3-7 17:00~ 不等間隔量子化入力とアクチュエータの非線形要素モデルを用いたフィードバック変調器による油圧駆動システムの軌道制御 佐藤順紀(神戸大学) 高田亮平(新日鐵) ○横小路泰義(神戸大学)</p> <p>2A3-8 17:15~ アドホックネットワークを構築する中継ロボット群の自律配置 ○今泉貴敏(芝浦工大) 額田将範(芝浦工大) 内村裕(芝浦工大)</p>	<p>2B3 OS: インターネットとロボットサービス~クラウド時代のロボットサービスとRSIの取り組み~(2/3) 加藤由花(産技大)</p> <p>2B3-1 15:30~ RSNPIに対応したインタラクションロボット「ゆうたま」 ○山本悠策(中京大学) 加納政芳(中京大学)</p> <p>2B3-2 15:45~ 導電性繊維デバイスとRSNPIを用いたヒューマンセンシングシステム ○松前孝(中京大学) 山本悠策(中京大学) 加納政芳(中京大学) 柴田和明(シバタテクノテクス(株)) 松本正義(木曾川商工会) 田中明人(木曾川商工会)</p> <p>2B3-3 16:00~ ロボットサービスにおける非常時サービス実現のためのサービスサーバの開発 ○仲尾裕樹(公立ほこだて未来大学) 鈴木昭二(公立ほこだて未来大学)</p> <p>2B3-4 16:15~ RSNPIを利用した遠隔地の雰囲気伝達サービス ○牧義人(名工大) 加納政芳(中京大) 山田晃嗣(情報科学芸術大) 中村剛士(名工大)</p> <p>2B3-5 16:30~ ロボット見守りサービスに先駆けた利用者の心理状態推定 ○杉本健(名工大) 加納政芳(中京大) 中村剛士(名工大) 酒向慎司(名工大)</p> <p>2B3-6 16:45~ 3自由度操縦装置の位置および速度取得 ○石田真一(芝浦工大) 松日兼信人(芝浦工大)</p> <p>2B3-7 17:00~ 移動ロボットによる見守りサービス ○石田真一(芝浦工大) 生田目祥吾(芝浦工大) 松日兼信人(芝浦工大)</p>	<p>2C3 OS: 筋骨格ロボティクス(2/2) 藤川智彦(大阪電通大)、辻俊明(埼玉大)</p> <p>2C3-1 15:30~ 熟練者の運動解析に基づく筋骨格ロボットによる押し動作におけるスキルの再現 ○田中一敏(東大) 尾形邦裕(東大) 國吉康夫(東大)</p> <p>2C3-2 15:45~ 全身型患者シミュレータに関する研究 ○シヤチエンジン(早稲田大学大学院) 海老原一樹(早稲田大学大学院) 千原照永(早稲田大学大学院) 王春宝(早稲田大学大学院) 松岡優典(早稲田大学大学院) 徳本光宏(早稲田大学大学院) 奥山勲(早稲田大学大学院) ノヨハン(早稲田大学理工学術院) 石井裕之(早稲田大学理工学研究所) 高西淳夫(早稲田大学理工学術院) 庄司聡(株式会社京都科学) 中江悠介(株式会社京都科学) 松岡紀之(株式会社京都科学) 畠和幸(株式会社京都科学)</p> <p>2C3-3 16:00~ 全身型患者シミュレータに関する研究 ○石井裕之(早大) 海老原一樹(早大) 王春宝(早大) ノヨハン(早大) 徳本光宏(早大) 奥山勲(早大) シヤチエンジン(早大) 千原照永(早大) 松岡優典(早大) 庄司聡(京都科学) 松岡紀之(京都科学) 畠和幸(京都科学) 高西淳夫(早大)</p> <p>2C3-4 16:15~ 立ち上がり動作における二関節筋の平行リンク機能 ○小出卓哉(大電通大) 阿部友和(星城大) 藤川智彦(大電通大)</p> <p>2C3-5 16:30~ 通常の立ち上がり動作における内側広筋および大腿直筋の機能的役割 ○阿部友和(星城大学) 小出卓哉(大阪電気通信大学) 越智亮(星城大学) 藤川智彦(大阪電気通信大学)</p> <p>2C3-6 16:45~ 人体詳細等身大駆動ヒューマノイド『颯志郎』による対話的フィードバックに基づく動作生成戦略 ○溝口弘悟(Tokyo.Univ) 浅野悠紀(Tokyo.Univ) 上月豊隆(Tokyo.Univ) 浦田順一(Tokyo.Univ) 中西雄飛(Tokyo.Univ) 岡田憲(Tokyo.Univ) 稲葉雅幸(Tokyo.Univ)</p> <p>2C3-7 17:00~ 二関節筋駆動を備えたMono-Biシステムに基づく速度制御を用いた歩行アシスト制御の有効性 ○園川真大(東京大学大学院) 金酒河(東京大学大学院) 呉世訓(東京大学大学院) 堀洋一(東京大学大学院) 阿部友和(星城大学)</p> <p>2C3-8 17:15~ ヒトのペダリング運動時の筋協調パターン解析に基づく筋骨格ロボットの制御と解析 ○奥貴紀(大阪大学大学院) 井上恵太(大阪大学大学院) 富永健太(大阪大学大学院) 前田大輔(大阪大学大学院) 権村充典(大阪大学大学院) 平井宏明(大阪大学大学院) 宮崎文夫(大阪大学大学院)</p>	<p>2D3 IS: Assistive Robotics (2) Tomohiro Shibata (NAIST)</p> <p>2D3-1 15:30~ Gait Training with Robot Suit HAL for Stroke Patients ○Hiroaki Kawamoto(Univ. of Tsukuba) Kanako Yamawaki(Univ. of Tsukuba) Kiyoshi Eguchi(Univ. of Tsukuba) Yoshiyuki Sankai(Univ. of Tsukuba)</p> <p>2D3-2 15:45~ Adaptive Robotic Clothing Assistance through Reinforcement Learning with Time-varying Synergies Model ○Tomoya Tamei(NAIST) Takamitsu Matsubara(NAIST) Tomohiro Shibata(NAIST)</p> <p>2D3-3 16:00~ Assist-as-needed Robotic Training based on Reinforcement Learning ○Chihiro Obayashi(NAIST) Tomoya Tamei(NAIST) Tomohiro Shibata(NAIST)</p> <p>2D3-4 16:15~ Structural Equation Model for Cost-Benefit Assessment of Life Supporting Robots ○Bong Keun Kim(AIST) Hideyuki Tanaka(AIST) Eimei Oyama(AIST) Yujin Wakita(AIST) Takeshi Sakaguchi(AIST) Woo-Keun Yoon(AIST) Masahiro Yoshikawa(AIST) Yoshio Matsumoto(AIST)</p> <p>2D3-5 16:30~ Engagement Estimation Using Gaussian Mixture Engagement Models for a Playmate Robot ○Si Chen(UJEC TOKYO) Kasumi Abe(UJEC TOKYO) Tomoaki Nakamura(UJEC TOKYO) Takayuki Nagai(UJEC TOKYO) Hongsheng He(National University of Singapore) Shuzhi Sam Ge(University of Electronic Science and Technology of China)</p> <p>2D3-6 16:45~ Text-based Chatterbot System for Multimodal Human-Robot Interaction in Embodied Virtual Environment ○Jeffrey Too Chuan Tan(NII) Tetsunari Inamura(NII)</p>

E室 (102室)	F室 (104室)	G室 (105室)	H室 (107左室)
<p>2E3</p> <p>OS: ハプティクスとモーションコントロール</p> <p>大石 深 (長岡技術科大)、下野 誠通 (横国大)、桂 誠一郎 (慶大)</p> <p>2E3-1 15:30~ G級電力増幅器を用いた加速度制御に基づく高速位置制御系の検討 ○横倉 勇希 (長岡技術科学大学) 大石 深 (長岡技術科学大学)</p> <p>2E3-2 15:45~ 異構造間バイラテラル制御における回転動作の再現に基づくタスク操作支援 ○長津 裕己 (慶應義塾大学大学院) 桂 誠一郎 (慶應義塾大学)</p> <p>2E3-3 16:00~ 多自由度スレーブシステムと少自由度マスターシステム間における異自由度バイラテラル制御実現のための一手法 ○元井 直樹 (横浜国立大学) 下野 誠通 (横浜国立大学) 久保 亮吾 (慶應義塾大学) 河村 篤男 (横浜国立大学)</p> <p>2E3-4 16:15~ Power Assisted Bilateral Control for Different Master-Slave Mechanism ○Thao Tran Phuong (長岡技術科学大学) Manuel Nandayapa (長岡技術科学大学) Chowarit Mitsantisuk (長岡技術科学大学) 横倉 勇希 (長岡技術科学大学) 大石 深 (長岡技術科学大学)</p> <p>2E3-5 16:30~ モバイルハプトを用いたパッシブバイラテラル制御 ○三浦 一将 (慶應義塾大学) 桂 誠一郎 (慶應義塾大学)</p> <p>2E3-6 16:45~ 多自由度マニピュレータの運動制御における外乱オブザーバに基づく制御性能向上手法 ○富 裕信之 (横浜国立大学) 下野 誠通 (横浜国立大学) 元井 直樹 (横浜国立大学)</p> <p>2E3-7 17:00~ ハプティクトレーニングのための近接型マスタースレーブシステムの開発と制御 ○松井 綾花 (慶應義塾大学) 桂 誠一郎 (慶應義塾大学)</p>	<p>2F3</p> <p>移動ロボット(経路計画)</p> <p>小谷 信司 (山梨大学)、江丸 貴紀 (北大)</p> <p>2F3-1 15:30~ ネット状近接覚センサを用いた全方向自律移動ロボットの動的障害物回避動作の定量的評価 菅根 聡史 (電通大) ○鈴木 陽介 (電通大) 長谷川 浩章 (電通大) 明愛 国 (電通大) 下条 誠 (電通大)</p> <p>2F3-2 15:45~ ロータ駆動球型ロボットの軌道計画 ○盛 永明啓 (九州大学) 福井 教文 (九州大学) Mikhail Svinin (九州大学) 山本 元司 (九州大学)</p> <p>2F3-3 16:00~ 実時間地図生成をおこなう掃引ロボットのための掃引面積予測モデルを用いたオンライン動作計画法 ○岩本 憲泰 (九州大学) 山本 元司 (九州大学)</p> <p>2F3-4 16:15~ 自律移動ロボットの歩行者の流れに合わせたナビゲーション ○伊達 央 (防衛大) 滝田 好宏 (防衛大) 大川 真弥 (防衛大)</p> <p>2F3-5 16:30~ 屋外自律移動ロボットへの地図情報を用いた経路情報設定に関する研究 ○藤岡 峻 (芝浦工大) 水川 真 (芝浦工大) 安藤 吉伸 (芝浦工大) 吉見 卓 (芝浦工大)</p> <p>2F3-6 16:45~ 特徴量マッチングを用いたウェイポイント推定 ○竹迫 翔平 (金工大) 出村 公成 (金工大)</p> <p>2F3-7 17:00~ 天候外乱にロバストなランドマークの敷設方法 ○芦澤 怜史 (名城大) 岩田 隆之介 (名城大) 櫻井 武司 (名城大) 大道 武生 (名城大)</p> <p>2F3-8 17:15~ 屋内環境におけるA*とPSOを組み合わせた経路計画 ○中村 優太 (横浜国立大学) 藤本 康孝 (横浜国立大学)</p>	<p>2G3</p> <p>OS: 月・惑星探査ロボット</p> <p>西田 信一郎 (JAXA)</p> <p>2G3-1 15:30~ 月・惑星探査のための蠕動運動型掘削ロボットにおける地中環境計測手法の検討 ○大森 隼人 (中央大学) 村上 太郎 (中央大学) 長井 弘明 (中央大学) 中村 太郎 (中央大学) 久保 田 幸 (JAXA) 大隅 久 (中央大学)</p> <p>2G3-2 15:45~ ポケットアレイ型レゴリス包装装置の1/10スケール試作 ○井上 大輔 (東急建設) 柳原 好孝 (東急建設) 上野 浩史 (JAXA) 西田 信一郎 (JAXA)</p> <p>2G3-3 16:00~ 惑星探査ローバー用展開車輪のばね特性が 坂性能に及ぼす影響の検証 ○村山 雄輝 (東工大) 川 山 雄 輝 (東工大) 広瀬 勇 男 (東工大)</p> <p>2G3-4 16:15~ 通信時間遅れの存在する移動ロボットの遠隔操作 ○城間 直司 (茨城大) 藤原 秀 (茨城大) 永原 晃 (茨城大) 加藤 裕基 (JAXA) 西田 信一郎 (JAXA)</p> <p>2G3-5 16:30~ 宇宙ロボット非定形作業の自動化 ○西田 信一郎 (JAXA) 加藤 裕基 (JAXA)</p> <p>2G3-6 16:45~ 有人宇宙活動支援ロボットの開発と軌道上実験(REX-J) ○小田 光茂 (JAXA)</p>	<p>2H3</p> <p>OS: 空間知(2/2)</p> <p>新妻 実保子 (中央大学)</p> <p>2H3-1 15:30~ 単居高齢者と支援者を支援する持続実現可能システム設計 ○持田 信二郎 (桐蔭横浜大) 津田 祐也 (桐蔭横浜大) 熊田 明央 (桐蔭横浜大) 保健福祉局・次世代育成部高齢福祉課 (神奈川県) Emily Ra (McGill Univ.) 森下 武志 (桐蔭横浜大)</p> <p>2H3-2 15:45~ 神経力学モデルによる自己身体領域抽出と視覚運動系の自己組織化 ○信田 春満 (京都大学大学院情報学研究所) 河本 献太 (ソニー(株)ビジネスデザイン&イノベーションラボトリ) 野田 邦昭 (ソニー(株)ビジネスデザイン&イノベーションラボトリ) 佐部 浩太郎 (ソニー(株)ビジネスデザイン&イノベーションラボトリ) 西出 俊 (京都大学大学院情報学研究所) 奥乃 博 (京都大学大学院情報学研究所) 尾形 哲也 (早稲田大学基幹理工学部)</p> <p>2H3-3 16:00~ 3次元加速度センサを用いた歩行に関するユーザーモデル構築とユーザーモデルに応じた支援システム ○川岸 賢弘 (首都大) 大沼 賢一 (首都大) 藤本 泰成 (首都大) 山口 亨 (首都大)</p> <p>2H3-4 16:15~ 自己増殖型ニューラルネットワークを用いたジェスチャー認識のための注視領域抽出 大保 武慶 (首都大) ○日下 純也 (首都大) 久保田 直行 (首都大)</p> <p>2H3-5 16:30~ ソーシャルメディアを用いたロボットパートナーの対話システム ○吉田 尚悟 (首都大) 久保田 直行 (首都大)</p> <p>2H3-6 16:45~ 総務省統計データを用いた人々の日常生活推測法の提案 ○菅沼 勇介 (首都大) 和田 一義 (首都大) 田中 昂義 (首都大) 高山 慶介 (首都大)</p>

9月18日(火)PM2

I室 (108室)	J室 (小ホール室)	K室 (204室)	L室 (202室)
<p>2I3 アクチュエータ制御 鈴森康一(岡山大学)</p> <p>2I3-1 15:30~ 高速度顕微鏡を用いた超音波モータのトルク生成メカニズムに関する研究 ○高岡碧(豊技大) 真下智昭(豊技大) 寺嶋一彦(豊技大)</p> <p>2I3-2 15:45~ BS反応とのカップリングによる管状ゲルの蠕動運動 ○三ヶ野原崇士(早大院) 前田真吾(芝浦工大) 原雄介(産総研) 橋本周司(早大)</p> <p>2I3-3 16:00~ 拮抗駆動関節の幾何学モデルを用いたコンプライアンス制御 ○園田隆(九工大) 石井和男(九工大)</p> <p>2I3-4 16:15~ 油滴の自発的駆動を用いたカプセルゲルロボット ○鈴木彩(早大院) 前田真吾(芝浦工大) 原雄介(産総研) 橋本周司(早大)</p> <p>2I3-5 16:30~ モータ側・負荷側外乱を同時に考慮した外乱オブザーバによる弾性アクチュエータの力制御手法 ○阿部昂機(横浜国立大学) 藤本康孝(横浜国立大学)</p>	<p>2J3 人物の計測と認識 高橋泰岳(福井大学)、高氏秀則(室工大)</p> <p>2J3-1 15:30~ レーザーレンジセンサ移動時の人間と壁の検出 藤原且(九大) ○池田毅(九大) 山本元司(九大) 楊向東(清華大)</p> <p>2J3-2 15:45~ 水平配置測域センサと回転機構を有する垂直配置測域センサによる**オンライン人物位置・動作推定 ○野口博史(東大) 半田雅人(東大) 福井類(東大) 下坂正倫(東大) 森武俊(東大) 佐藤知正(東大) 真田弘美(東大)</p> <p>2J3-3 16:00~ 知能化空間における特定人物のリアルタイム三次元形状復元システム ○石丸隆士(明治大学) 森岡一幸(明治大学)</p> <p>2J3-4 16:15~ 移動ロボットによる奥行き方向の変化に対応した人検出 ○小林祐輔(山梨大) 監物建秀(山梨大) 渡辺寛望(山梨大) 小谷信司(山梨大)</p> <p>2J3-5 16:30~ Kinectの奥行き画像を利用した自律移動ロボットによる特定人物の追従 ○石川祐輝(山梨大) 渡辺寛望(山梨大) 小谷信司(山梨大)</p> <p>2J3-6 16:45~ LRFとKinectを統合した人の体幹情報および着座・立位情報の地図化手法 ○仁瓶雄真(東理大&産総研&JST) 飯島一平(東理大&産総研&JST) 畑尾直孝(産総研&JST) 竹村裕(東理大&産総研) 加賀美聡(産総研&東理大&JST)</p> <p>2J3-7 17:00~ 顔の特徴点間の相対的距離を利用した認証手法 ○河野文弥(北九州高専) 田添友佳子(九工大) 山内幸治(北九州高専)</p> <p>2J3-8 17:15~ 無線電波強度と人位置を用いた無線LAN端末所有者の位置推定手法の確立 ○塩見昌裕(ATR) 胡桃沢薫(ATR, 大阪大学) 神田兼行(ATR) 石黒浩(ATR, 大阪大学) 萩田紀博(ATR)</p>	<p>2K3 リハビリテーション 山田陽滋(名大)</p> <p>2K3-1 15:30~ 歩行リハビリテーションシステム用計測システムの構成 ○橋本智己(埼玉大) 浜田利満(筑波学院大) 赤澤とし子(北里大) 高倉保幸(埼玉医科大) 山本満(埼玉医科大学総合医療センター)</p> <p>2K3-2 15:45~ 関節負荷軽減機能を有する足首リハビリ装置の機構開発 ○松浦大輔(東工大) 古賀達也(元東工大) 武田行生(東工大)</p> <p>2K3-3 16:00~ 理学療法士が行う持続受動運動法を再現した足首用拘縮防止機器の開発 ○谷崎亮太(富山大) 戸田英樹(富山大) チャビケンツイ(富山大)</p> <p>2K3-4 16:15~ 母指CM関節の運動を補助する他動機構の開発 ○加藤龍(電通大) 安藤啓祐(電通大) 横井浩史(電通大)</p> <p>2K3-5 16:30~ 関節機能障害を模擬する装着型ダミージョイント ○石川俊(名古屋大学) 岡本正吾(名古屋大学) 秋山靖博(名古屋大学) 磯貝香(名古屋大学) 山田陽滋(名古屋大学)</p> <p>2K3-6 16:45~ ネガティブアドミタンス制御を用いた1関節1センサで実現する腕のパワーアシスト技術の開発 ○岡田有司(前工大) 朱赤(前工大) 鳥津翔太(前工大) 西川知宏(前工大) 吉岡将孝(前工大) 鈴木俊活(前工大) 吉川裕一郎(前工大)</p> <p>2K3-7 17:00~ 小型人型ロボットを用いた高齢者の介護予防体操の促進 ○平野正隆(室蘭工大) 花島直彦(室蘭工大) 武藤悟(室蘭工大) 瓜田圭吾(室蘭工大)</p> <p>2K3-8 17:15~ 運動補助とニューロリハビリテーションを目的とした携帯型機能的電気刺激システムの開発 ○加藤龍(電通大) 森崇(電通大) 鈴木美奈子(電通大) 横井浩史(電通大) 久保田雅彦(福井大) 山村修(福井大)</p>	<p>2L3 DS:NEDO内視鏡下手術支援システムの研究開発事業 佐久間一郎(東京大学)</p> <p>2L3-1 15:30~ NEDO内視鏡下手術支援システムプロジェクト ○鎮西清行(産総研) 梶田泰一(名大) 佐久間一郎(東大) 橋爪誠(九大)</p> <p>2L3-2 15:45~ 術室内多情報提示システムおよび重要点検出技術の開発 ○鈴木孝司(東京女子医大) 和泉深(東大) 吉光喜太郎(東京女子医大) 村垣善浩(東京女子医大) 伊関洋(東京女子医大)</p> <p>2L3-3 16:00~ 空気圧を用いた脳神経外科手術コクピットのための操作ツール ○荒田純平(名工大) 高木基樹(岩手大) 堀竜弥(名工大) 宮城孝弘(名工大) 藤本英雄(名工大) 林雄一郎(名大) 梶田泰一(名大) 鎮西清行(産総研) 剣持一(九大) 橋爪誠(九大)</p> <p>2L3-4 16:15~ In vitro Evaluation of Robot-Assisted Epicardial Ablation for Precise Arrhythmia Surgical Treatment ○鄭常賢(東京大学) 金洪浩(東京大学) 安藤岳洋(東京大学) 小林英津子(東京大学) 許俊銳(東京大学) 小野稔(東京大学) 佐久間一郎(東京大学)</p>

9月18日(火)PM2

M室 (201室)	N室 (207室)	O室 (206室)
<p>2M3</p> <p>DS: ロボット共生学(2/2)</p> <p>三宅なほみ(東京大学)</p> <p>2M3-1 15:30~ 視点の共有に基づく人とロボットの体験協創 ○角康之(はこだて未来大)</p> <p>2M3-2 15:45~ ヒトとロボットが乳児の物体学習に与える影響 ○奥村優子(京都大学) 鹿子木康弘(東京大学) 神田崇行(ATR知能ロボティクス研究所) 石黒浩(大阪大学) 板倉昭二(京都大学)</p> <p>2M3-3 16:00~ コミュニケーションや協同学習を促進するロボットの状況適応的な振る舞いの生成 ○小野哲雄(北大) 今吉晃(北大) 棟方渚(北大)</p> <p>2M3-4 16:15~ 思考喚起型ロボットコミュニケーション戦略におけるユーザ分類の効果 ○堂坂浩二(秋田県立大) 奥梓(阪大) 南泰浩(NTT) 前田英作(NTT)</p> <p>2M3-5 16:30~ 対話行動認識プラットフォームを利用したオーバーラップする発話での話者同定 宮下敬宏(ATR) Jani Even(ATR) Panikos Heracleous(ATR) 石井Carlos 寿憲(ATR) ○塩見昌裕(ATR) 萩田紀博(ATR)</p>	<p>2N3</p> <p>ヒューマンインタラクション(3/3)</p> <p>中内靖(筑波大学)、吉川雄一郎(大阪大学)</p> <p>2N3-1 15:30~ 歩行者の意図推定に基づくロボットのgive-way行動の生成 ○伊部直樹(東大) 増山岳人(東大) 山下淳(東大) 淺間一(東大)</p> <p>2N3-2 15:45~ 大規模・長時間のHRIを可能とするシミュレータの開発と展開 ○稲色哲也(NII/産総研大) Jeffrey Too Chuan Tan(NII)</p> <p>2N3-3 16:00~ 空間知におけるユーザ指向のRTサービス提案システムに関する研究 ○大平杏奈(芝浦工大) Lam Trung Ngo(芝浦工大) 水川真(芝浦工大) 安藤吉伸(芝浦工大) 吉見卓(芝浦工大)</p> <p>2N3-4 16:15~ 室内設置センサを利用したヒューマノイドロボットの移動作業観察学習 ○小方博之(成蹊大) 児玉幸多(成蹊大院)</p> <p>2N3-5 16:30~ プリミティブ形状による円筒面を含む日用品の点群データの領域分割と知識モデルによる把持可能領域の決定 ○加藤龍一(都市大) 永田和之(産総研) 佐藤大祐(都市大) 金宮好和(都市大) 原田研介(産総研) 中村晃(産総研) 山野辺夏樹(産総研) 辻徳生(九大)</p> <p>2N3-6 16:45~ 人間の動作により意味付けされた3次元セマンティックマップの生成 ○勝山貴史(奈良先端大) 竹村憲太郎(奈良先端大) 高松淳(奈良先端大) 小笠原司(奈良先端大)</p> <p>2N3-7 17:00~ 機能パーツの接続による日用品のモデル化 ○永田和之(産総研) 山野辺夏樹(産総研) 原田研介(産総研) 中村晃(産総研) 辻徳生(九大)</p> <p>2N3-8 17:15~ 人の物体移動行動の観測による物体の見えモデルの獲得 ○前泰志(阪大) ペナロザクリスチャン(阪大) 大原賢一(阪大) 小嶋勝(阪大) 新井健生(阪大)</p>	<p>2O3</p> <p>ロボットハンド(2/2)</p> <p>前田雄介(横国大)</p> <p>2O3-1 15:30~ 対象物の円筒近似に基づくピンピックング ○原田研介(産総研) 永田和之(産総研) 辻徳生(九州大) 山野辺夏樹(産総研) 中村晃(産総研) 河井良浩(産総研)</p> <p>2O3-2 15:45~ 一般物体把持のためのハンドモデル表現と距離画像へのフィッティング ○堂前幸康(三菱電機株式会社) 奥田晴久(三菱電機株式会社)</p> <p>2O3-3 16:00~ 触覚センサを搭載したロボットハンドへのこみ検知による物体把持制御 ○上原俊英(創価大) 萩原良信(創価大) 崔龍雲(創価大)</p> <p>2O3-4 16:15~ 物体把持における接触圧力制御・一様化の効果 ○内田真裕(金沢大) 渡辺哲暲(金沢大) 丸山量志(金沢大)</p> <p>2O3-5 16:30~ 弾性関節を持つロボットハンドのためのセンサレス制御 ○嶋沼晋作(芝浦工大) 島田明(芝浦工大)</p> <p>2O3-6 16:45~ マルチフィンガロボットによる内力外力分離型把持システムの制御手法による差異 ○堀良太(横国大) 佐野嘉則(横国大) 堀貴之(横国大) 藪田哲郎(横国大)</p> <p>2O3-7 17:00~ 内力外力アドミッタ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 ○佐野嘉則(横国大) 堀良太(横国大) 堀貴之(横国大) 藪田哲郎(横国大)</p>

9月19日(水)AM

A室(特別会議場)	B室(中ホールA)	C室(中ホールB)	D室(101室)
	<p>3B1 OS:インターネットとロボットサービス~クラウド時代のロボットサービスとRSiの取り組み~(3/3) 岡林桂樹(富士通研究所)</p> <p>3B1-1 9:30~ RSi(ロボットサービスイニシアティブ)の新しいアーキテクチャ ○成田雅彦(産技大)</p> <p>3B1-2 9:45~ A Campus Guidance Service using RSNP Remote Control Robots ○土屋陽介(産技大) 加藤由花(産技大) 成田雅彦(産技大) 中鉢欣秀(産技大) Thi-Minh-Chau Tran(VNU) Vo Vo(VNU) Anh-Hoang Truong(VNU)</p> <p>3B1-3 10:00~ RT ミドルウェアとRSNP を利用したロボット技術のWeb サービス化 ○岡部泉(ITソーシャルワーク) 成田雅彦(産業技術大学院大学) 加藤由花(産業技術大学院大学)</p> <p>3B1-4 10:15~ RSNPを用いたリモートオープンキャンパスシステムの提案 高橋雅彦(産技大) 木田真章(産技大) 伊藤由佳(産技大) 橋俊行(産技大) 島田哲也(産技大) ○野本悠太(産技大) 土屋陽介(産技大) 成田雅彦(産技大) 加藤由花(産技大)</p> <p>3B1-5 10:30~ RSNPを用いた遠隔ロボットシステムの基礎構築 ○松日兼信人(芝浦工大) 石田真一(芝浦工大) 生田目祥吾(芝浦工大) 成田雅彦(産技大) 加藤由花(産技大) 土屋陽介(産技大)</p> <p>3B1-6 10:45~ RSNPへの高信頼メッセージングの適用 ○村川寛彦(富士通研) 岡林桂樹(富士通研) 神田真司(富士通研) 成田雅彦(産技大) 岡部泉(産技大)</p>	<p>3C1 福祉・パワーアシスト(ウェアラブル) 小林宏(東京理科大)</p> <p>3C1-1 9:30~ 外骨格ロボットを用いた手指巧緻動作補助に関する研究 ○望月孝太(早大) 中島康貴(早大) 小林洋(早大) 藤江正克(早大)</p> <p>3C1-2 9:45~ 可変剛性機構を用いた膝関節の歩行アシスト装置の筋電計測による評価 ○鎌田一平(阪大) 植村充典(阪大) 平井宏明(阪大) 宮崎文夫(阪大)</p> <p>3C1-3 10:00~ 歩行時の下肢筋活動を低減する柔軟な素材を用いた歩行アシスト装置の開発 ○佐藤雅紀(九大) 高杉紳一郎(九大病院) 増本真治(福泉大) 小松孝弘(東海ゴム) 橋本和信(東海ゴム) 山本元司(九大)</p> <p>3C1-4 10:15~ 肉体労働者支援用マッスルスーツの開発 ○須賀裕文(東理大) 村松慶紀(東理大) 梅原英之(東理大) 佐藤裕(東理大) 橋本卓弥(東理大) 小林宏(東理大)</p> <p>3C1-5 10:30~ 作業負荷の変動が骨格筋に及ぼす影響と筋力モデル ○安藤翔太(北大) 田中孝之(北大) 奈良博之(北大) 瀧澤一騎(北大) 金子俊一(北大)</p> <p>3C1-6 10:45~ 持ち上げ動作におけるスマートスーツ・ライトの筋負担補助効果と感覚量の検証 ○高橋絃介(北大) 田中孝之(北大) 奈良博之(北大) 金子俊一(北大)</p> <p>3C1-7 11:00~ 介護作業用スマートスーツ・ライトの体幹安定化効果による静的姿勢バランス能力の向上 ○今村由芽子(北大) 田中孝之(北大) 鈴木善人((株)スマートサポート) 瀧澤一騎(北大) 山中正紀(北大)</p> <p>3C1-8 11:15~ ガス工事の現場を想定したスマートスーツ・ライトの疲労軽減効果に関する実験的検討 ○田村健(東ガス) 田中孝之(北大)</p>	<p>3D1 OS:ロボット聴覚(1/2) 奥乃博(京都大学、公文誠(熊本大学))</p> <p>3D1-1 9:30~ ウェアラブル人工可動耳介 ○金天海(HRI-JP) 中臺一博(HRI-JP) 辻野広司(HRI-JP)</p> <p>3D1-2 9:45~ クワドロコプタを用いた屋外音環境理解の逐次雑音推定による向上 ○奥谷啓太(東京工業大学大学院) 吉田尚水(東京工業大学大学院) 中村圭佑(HRI-JP) 中臺一博(東工大/HRI-JP)</p> <p>3D1-3 10:00~ ロボット聴覚のための因果モデルを用いたアクティブ視聴覚統合発話区間検出の検討 ○吉田尚水(東工大) 中臺一博(HRI-JP/東工大)</p> <p>3D1-4 10:15~ マイクロホンアレイを用いた複数人対話からの発話区間検出および話者方向推定の評価手法 ○黄揚陽(京大情報学研究所) 大塚琢馬(京大情報学研究所) 中臺一博(HRI-JP) 奥乃博(京大情報学研究所)</p> <p>3D1-5 10:30~ ハイブリッド伝達関数補間法とそのロボット聴覚システムへの応用 ○中村圭佑(HRI-JP) 中臺一博(HRI-JP)</p> <p>3D1-6 10:45~ アクティブ骨導音センシングによるMP関節角度推定 ○竹村憲太郎(奈良先端大) 小笠原司(奈良先端大)</p> <p>3D1-7 11:00~ 大規模コーパスと対話の相互作用を活用した感情遷移推定 ○水落大(東京大学大学院) 原田達也(東京大学大学院) 國吉康夫(東京大学大学院)</p>

9月19日(水)AM

E室 (102室)	F室 (104室)	G室 (105室)	H室 (107左室)
<p>3E1</p> <p>OS: 微細作業(1/2)</p> <p>谷川民生(産総研)</p> <p>3E1-1 9:30~ マイクロ流体チップ内での卵子の高速除核操作 ○佐久間臣耶(名大) 新井史人(名大)</p> <p>3E1-2 9:45~ 気液界面マイクロチャネルを用いた単一細胞のオンチップ分注 ○杉田真邦(名大) 佐久間臣耶(名大) 新井史人(名大)</p> <p>3E1-3 10:00~ 骨形成材料固定化培養チップを用いたバイオミネラリゼーション制御 ○益田泰輔(名大) 佐藤康平(名大) 大脇浩史(名大) 鈴木治(東北大) 新井史人(名大)</p> <p>3E1-4 10:15~ 高効率な血小板産生を目的としたマイクロリアクターによるフロー培養 ○中川洋輔(名大) 福田敏男(名大) 新井史人(名大) 中村社(京大) 江藤浩之(京大)</p> <p>3E1-5 10:30~ 微細パターンニング可能な温度応答性樹脂の体積変化を用いた機能性マイクロ流体チップ ○伊藤啓太郎(名大) 佐久間臣耶(名大) 横山義之(富山産業技術センター) 新井史人(名大)</p> <p>3E1-6 10:45~ OCIAN: オンチップインピーダンスアナライザ ○垣尾翼(名古屋大学) 佐久間臣耶(名古屋大学) 新井史人(名古屋大学)</p> <p>3E1-7 11:00~ 旋回流を用いたトロイダル形状スフェロイド生成のためのマイクロ流体デバイスの設計 ○鷹井洋力(阪大) 小嶋勝(阪大) 大原賢一(阪大) 前泰志(阪大) 新井健生(阪大)</p>	<p>3F1</p> <p>移動ロボット(行動計画)</p> <p>山本元司(九州大学)、出村公成(金沢工大)</p> <p>3F1-1 9:30~ 複数道路モデルの切り替えによる複雑道路境界のオンライン推定 知久健(豊橋技科大) ○三浦純(豊橋技科大)</p> <p>3F1-2 9:45~ 安定性と移動効率に基づいた行動戦略 ○小林泰介(名大) 青山忠義(広大) 関山浩介(名大) 福田敏男(名大)</p> <p>3F1-3 10:00~ ロボットにより自動生成された2.5次元地図の評価 ○庄司和晃(山梨大) 渡辺寛望(山梨大) 小谷信司(山梨大)</p> <p>3F1-4 10:15~ ランドマーク認識による小型自律移動ロボットの屋内ナビゲーション ○津津伸一(山梨大) 渡辺寛望(山梨大) 小谷信司(山梨大) 山本芳彦(サンテクノカレッジ)</p> <p>3F1-5 10:30~ ネットワーク接続型ロボットと車いすによる協調段差移動 ○池田英俊(富山高専) 山島信幸(富山高専) 畠山夏樹(富山高専) 木下歩輝(富山高専) 川邊拓弥(富山高専) 和田涼介(富山高専) 中野栄二(国際ロボフェスタ協会)</p> <p>3F1-6 10:45~ 小型移動ロボットによる台車を用いた大型物体の搬送 ○作山拓也(東京大学) Jorge Figueroa(東京大学) 宮崎雄太(東京大学) 太田順(東京大学)</p> <p>3F1-7 11:00~ 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(東北大) 小菅一弘(東北大) 平田泰久(東北大) 菅原雄介(国士館大) 神林隆(IUK) 鈴木公基(IUK) 村上和則(IUK) 中村健一(IUK)</p>	<p>3G1</p> <p>宇宙ロボティクス</p> <p>上野浩史(JAXA)、國井康晴(中央大学)</p> <p>3G1-1 9:30~ ハイブリッドモーションシミュレータの回転運動に対する遅れ時間補償 ○佐竹恵和(東北大学) 安孫子聡子(東北大学) 辻田哲平(東北大学) 姜欣(東北大学) 内山勝(東北大学)</p> <p>3G1-2 9:45~ 相似則を考慮した探査ホッピングロボットのハイブリッドモーションシミュレーション ○岡野直樹(東北大) 安孫子聡子(東北大) 辻田哲平(東北大) 姜欣(東北大) 内山勝(東北大)</p> <p>3G1-3 10:00~ 遠隔操作システムのための三層構造型アーキテクチャの変容性及び負荷分散性に対する評価 ○星野公志(中央大) 國井康晴(中央大)</p> <p>3G1-4 10:15~ 搭乗員によるロボット操作支援のための軌道画像計測 ○上野浩史(JAXA) 若林靖史(JAXA)</p> <p>3G1-5 10:30~ 影投影を用いた多計測処理系による計測領域補間時の計測パラメータ調整 國井康晴(中央大)</p>	<p>3H1</p> <p>OS: 実生活データに基づく生活機能デザイン</p> <p>安藤健(パナソニック)</p> <p>3H1-1 9:30~ 生活機能デザイン学確立のためのストラテジ ○大川弥生((独)国立長寿医療研究センター)</p> <p>3H1-2 9:45~ 災害時支援の新課題としての「防げたはずの生活機能低下」 ○大川弥生((独)国立長寿医療研究センター) 工藤美奈子((独)国立長寿医療研究センター)</p> <p>3H1-3 10:00~ 【招待講演】生活支援ロボット導入に向けた施設スタッフの視点調査 ○梶谷勇(産総研) 谷川民生(産総研) 柴田崇徳(産総研) 神徳徹雄(産総研)</p> <p>3H1-4 10:15~ ICF を利用した生活支援ロボットのデータベース化の試み ○松本吉史(産総研) 吉川雅博(産総研) 田中秀幸(産総研) 角保志(産総研)</p> <p>3H1-5 10:30~ 生活機能構成による生活デザイン支援システムの提案 ○北村光司(産総研) 大野美喜子(産総研) 西田佳史(産総研)</p> <p>3H1-6 10:45~ 高齢者向け社会参加サービスのデザイン 佐藤知正(東京大学) ○進木裕大(東京大学) 満行泰河(東京大学) 下坂正倫(東京大学) 大和裕幸(東京大学)</p>

9月19日(水)AM

I室 (108室)	J室 (小ホール室)	K室 (204室)	L室 (202室)
<p>3I1</p> <p>歩行ロボット(1/2)</p> <p>杉原知道(大阪工大)</p> <p>3I1-1 9:30~ 点対称型四脚歩行ロボットの歩容について ○村上恭介(北見工大) 川村武(北見工大) 大内均(北見工大)</p> <p>3I1-2 9:45~ 多足歩行ロボットの歩行時に足にかかる力の計測 ○堀正峻(東京大学 大学院 情報理工学系研究科) 高橋英俊(東京大学 大学院 情報理工学系研究科) 中井亮仁(東京大学 大学院 情報理工学系研究科) 松本深(東京大学 大学院 情報理工学系研究科) 下山勲(東京大学 大学院 情報理工学系研究科)</p> <p>3I1-3 10:00~ 小型軽量4脚歩行ロボット TITAN-XIIIの開発 ○北野智士(東工大) 広瀬茂男(東工大) 遠藤玄(東工大)</p> <p>3I1-4 10:15~ ACサーボ駆動による4脚ロボット(RoboCat)の連続跳躍運動制御 ○小高加菜(豊田工大) ウグルバルカン(豊田工大) 川西道裕(豊田工大) 成清辰生(豊田工大)</p> <p>3I1-5 10:30~ 身体の力学的特性に応じた歩容生成を可能とするCPGモデル ○森川玲於奈(東北大) 大脇大(東北大) 石黒章夫(東北大 / JST CREST)</p> <p>3I1-6 10:45~ ミニマリストなCPGから探る二脚ロボットの腰関節の安定性及び剛性調節の発現機序 ○福田裕樹(東北大) 大脇大(東北大) 石黒章夫(東北大 / JST CREST)</p> <p>3I1-7 11:00~ 能動/受動複合運動が可能な二足歩行ロボットの腰関節の安定性及び剛性調節について ○竹節淑敏(東海大学) 有福龍矢(東海大学) 小金澤綱一(東海大学)</p> <p>3I1-8 11:15~ 瞬間速度最小点を用いた二脚ロボットのオドメトリ ○舩屋賢(阪大) 杉原知道(阪大)</p>	<p>3J1</p> <p>DS:NEDO次世代ロボット知能化技術開発プロジェクト(1/2)</p> <p>平井成興(千葉工大)</p> <p>3J1-1 9:30~ 次世代ロボット知能化技術開発プロジェクト5年の概要 ○佐藤知正(東京大学) 有本孝夫(NEDO)</p> <p>3J1-2 9:45~ 次世代ロボット知能化技術開発プロジェクト作業知能(生産分野)の研究開発 ○野田哲男(三菱電機) 奥田晴久(三菱電機) 田中健一(三菱電機) 樺木哲夫(京都大学) 横小路泰義(神戸大学) 宇津野秀夫(関西大学)</p> <p>3J1-3 10:00~ 平面上にある三次元形状部品に対する安定性解析の実験的検証と把持指との接触点位置を考慮したぐらつきにくさの導出 ○神岡渉(神戸大) 横小路泰義(神戸大) 土橋宏規(関学) 野田哲男(三菱電機) 長野陽(三菱電機) 永谷達也(三菱電機)</p> <p>3J1-4 10:15~ 施設内生活支援ロボット知能の研究開発の連続跳躍運動制御 ○足立勝((株)安川電機) 亀井泉寿((株)安川電機) 中村高幸((株)安川電機) 横山和彦((株)安川電機)</p> <p>3J1-5 10:30~ 人と共存するロボットの物体操作における再計画の効果 ○林久志((株)東芝) 足立勝((株)安川電機) 小川秀樹((株)東芝) 横山和彦((株)安川電機)</p> <p>3J1-6 10:45~ 移動知能モジュール群の開発 ○中尾学(富士通) 三浦純(豊橋技科大) 小田桐康暁(セック) 吉海智晃(東京大学) 小笠原司(奈良先端大) 大原賢一(大阪大学) 溝口博(東京理科大)</p> <p>3J1-7 11:00~ 移動知能モジュール群の開発 ○陳彬(富士通株式会社) 中尾学(富士通株式会社) 深貝卓也(富士通株式会社) 神田真司(富士通株式会社) 朝原佳昭(トヨタ自動車株式会社) 吉海智晃(東大) 矢口裕明(東大) 三浦純(豊橋技科大)</p> <p>3J1-8 11:15~ 搭乗型モビリティロボット向けRTCの開発 五十嵐広希(電気通信大) 竹内栄二郎(東北大) 齋藤俊久(セグウェイジャパン) 清水正晴(千葉工大) ○根和幸(京都大) 佐藤徳孝(名古屋工大) 前田弘文(弓削商船高専) 秋元大(セグウェイジャパン) 高森年(国際レスキューシステム研究機構) 松野文俊(京都大) 田所諭(東北大) 水川真(芝浦工大)</p>	<p>3K1</p> <p>SS:産学連携セッション~産業用ロボットイノベーションへのチャレンジ~(1/2)</p> <p>小平紀生(RSJ産学連携委員会/三菱電機)</p> <p>3K1-1 9:30~ 日本ロボット学会 産学連携セッション ○小平紀生(日本ロボット学会産学連携委員会)</p> <p>3K1-2 9:35~ MRJ 開発の狙いと構造軽量化技術の紹介 ○小祝弘道(三菱航空機株式会社)</p> <p>3K1-3 10:00~ 三井化学(株)における先進材料開発 ○山本喜博(三井化学(株))</p> <p>3K1-4 10:25~ クリーン環境下における転がり軸受 ○奥田康一((株)ジェイテクト)</p> <p>3K1-5 10:45~ 直動案内装置の軽量化による省エネへの貢献 ○八代大輔(THK(株))</p> <p>3K1-6 11:05~ ロボット配線の無線化に対する一提案 ○横本清忠(フェリカネットワークス(株))</p> <p>3K1-7 11:25~ 組み込みできる薄膜全個体電池のセンシングやリモコンへの応用 ○新谷浩造(東京エレクトロデバイス(株))</p> <p>注:通常のセッションと発表時間が異なります。</p>	<p>3L1</p> <p>人の運動計測と解析(1/2)</p> <p>岡田昌史(東工大)</p> <p>3L1-1 9:30~ エアホッケーロボット対戦時の人間の視線運動の解析 ○小川雅也(東大) 清水剛太(東大) 工藤俊亮(電通大) 池内克史(東大)</p> <p>3L1-2 9:45~ 建設作業における上向き作業時の頸部筋負担の解析 ○松本浩輔(北大) 田中孝之(北大) 矢田和也(大林組)</p> <p>3L1-3 10:00~ 分布姿勢センサによる手の運動計測システム ○大村吉幸(東大) 國吉康夫(東大)</p> <p>3L1-4 10:15~ 腰部負荷推定のための腰部表皮形状と上体角度計測に基づく腰椎形状推定 ○保科大樹(北大) 田中孝之(北大) 奈良博之(北大) 金子俊一(北大) 山中正紀(北大) 關之山勝博(北大)</p> <p>3L1-5 10:30~ 柔軟物の挿入動作における技能について ○山本知幸(NICT, 阪大基礎工) Surya Nurzaman(阪大基礎工) 濱田隆一(阪大基礎工) 石黒浩(阪大基礎工) 佐藤太一(バナソニック) 礼場勇大(バナソニック) 津坂優子(バナソニック)</p> <p>3L1-6 10:45~ パワーボールを用いた周期運動における利き手と非利き手の違い ○大野巧真(横国大) 豊田希(横国大) 藪田哲郎(横国大)</p> <p>3L1-7 11:00~ 他者を押す動作の運動スキルにおける有効性の検証と考察 ○尾形邦裕(国リハ) 國吉康夫(東大)</p> <p>3L1-8 11:15~ 受動型指示による直線描画再現運動における情報モダリティ切り替えに関する一考察 ○河村拓実(横国大) 松永和輝(横国大) 豊田希(横国大) 藪田哲郎(横国大)</p>

9月19日(水)AM		
M室 (201室)	N室 (207室)	O室 (206室)
<p>3M1</p> <p>OS: データ工学ロボティクス(1/2)</p> <p>大野和則(東北大学)、山崎公俊(東京大学)</p> <p>3M1-1 9:30~ 【招待講演】ロボットから見た世界 ○中島秀之(はこだて未来大学)</p> <p>3M1-3 10:00~ 面と線分の組み合わせ表現による日用品のモデル化と発見 ○山崎公俊(東大) 宗玄清宏(トヨタ自動車) 森健光(トヨタ自動車) 山本真史(トヨタ自動車) 稲葉雅幸(東大)</p> <p>3M1-4 10:15~ レーザー距離画像と反射率画像を用いた屋内環境のカテゴリ識別 ○水谷仁(九州大学) Oscar Martinez Mozos(九州大学) 倉爪亮(九州大学) 岩下友美(九州大学) 長谷川勉(九州大学)</p> <p>3M1-5 10:30~ 不可視光源による影を用いた歩容による個人識別 内野康司(九大) 岩下友美(九大) ○大石修士(九大) 倉爪亮(九大) Adrian Stoica(JPL)</p> <p>3M1-6 10:45~ 水蒸気が充滿する室内のレーザー波形の特徴に基づく水蒸気の種類 ○鈴木貴広(東北大) 大野和則(東北大) 竹内栄二郎(東北大) 田所諭(東北大)</p> <p>3M1-7 11:00~ 災害救助犬の位置推定のための速度推定手法に関する考察 ○坂口尚己(東北大) 大野和則(東北大) 竹内栄二郎(東北大) 田所諭(東北大)</p>	<p>3N1</p> <p>OS: 確率ロボティクス~行動学習から記号創発まで~(1/3)</p> <p>杉浦孔明(NICT)</p> <p>3N1-1 9:30~ 確率的フレームワークに基づくロボットの言語獲得 ○岩橋直人(NICT)</p> <p>3N1-2 9:45~ 強化学習を用いた物体識別行動の獲得 ○郷古学(東北学院大) 小林祐一(静岡大) 金天海(HRI-JP)</p> <p>3N1-3 10:00~ 全身外骨格ロボットの歩行支援運動生成法 ○松原素亮(ATR/奈良先端大) 内方章雅(ATR/奈良先端大) 森本淳(ATR)</p> <p>3N1-4 10:15~ 重点サンプリングによる探索を利用した空間認知のための視覚特徴クラスタ統計学習 ○染井貴之(東京農工大学) 小林祐一(静岡大学) 清水昭伸(東京農工大学) 金子透(静岡大学)</p> <p>3N1-5 10:30~ HDP-HMMを用いたロボットによる物理的知識の獲得 ○FADLIL MUHAMMAD(電通大) 中村友昭(電通大) 長井隆行(電通大)</p> <p>3N1-6 10:45~ 教師なし形態素解析による物体概念を手がかりとした単語切り出しの高精度化 ○中村友昭(電通大) 荒木孝弥(電通大) 長井隆行(電通大) 長坂翔吾(立命館大) 谷口忠大(立命館大) 岩橋直人(NICT)</p> <p>3N1-7 11:00~ MTRNNを用いたロボットの物体操作における挙動表現特徴量の自己組織化 ○西出俊(京大) 奥乃博(京大) 尾形哲也(早大)</p>	<p>3O1</p> <p>マニピュレーション</p> <p>金岡克弥(立命館大)</p> <p>3O1-1 9:30~ 直接教示による動作の再現の容易性と高難易度の折り紙作品の実現を考慮したロボットハンドの設計 大島裕貴(神戸大) ○木原康之(京都大) 宮本喬行(神戸大) 横小路泰義(神戸大)</p> <p>3O1-2 9:45~ ランダム手法を用いた準静的全腕マニピュレーションの操り計画 ○山脇輔(防衛大) 八島真人(防衛大)</p> <p>3O1-3 10:00~ 高速トラッキングシステムを用いたロボットアームによるリング状物体のキャッチング 坂東正崇(防衛大) ○山脇輔(防衛大) 八島真人(防衛大)</p> <p>3O1-4 10:15~ 視覚情報の時間遅れに頑健な動的物体操作 河村晃宏(九大) ○田原健二(九大) 倉爪亮(九大) 長谷川勉(九大)</p> <p>3O1-5 10:30~ 把握多面体の相対運動に基づく多指ハンドロボットのシームレスマニピュレーション ○菊地範夫(和歌山大学) 長瀬賢二(和歌山大学)</p>

9月19日(水)PM

A室 (特別会議場)	B室 (中ホールA)	C室 (中ホールB)	D室 (101室)
	<p>3B2 OS:柔軟物の力学的機能の活用と理解(1/2) 望山洋(筑波大学)</p> <p>3B2-1 12:30~ 柔軟物体の非把持折りたたみマニピュレーション ○社本大(阪大) 東森充(阪大) 金子真(阪大)</p> <p>3B2-2 12:45~ Beam Bundle Model of Human Fingertip during Pre-Slide Phase ○ホヴァン(立命館大学) 王忠奎(立命館大学) 平井慎一(立命館大学)</p> <p>3B2-3 13:00~ 素線束の不規則挙動を考慮した電線の曲げ/ねじれ変形解析 ○若松栄史(阪大・工) 森安竜大(阪大・工) 森永英二(阪大・工) 荒井栄司(阪大・工) 島田茂樹(住友電工(株)) 真鍋賢(住友電工(株))</p> <p>3B2-4 13:15~ 帯状物体の物性値同定と個体差に対応した動作計画 ○青木正之(大阪大学) 若松栄史(大阪大学) 荒井栄司(大阪大学) 森永英二(大阪大学)</p> <p>3B2-5 13:30~ 咀嚼圧力分布に基づく食品テクスチャセンシング ○東森充(阪大) 黒瀬優介(東大) 金子真(阪大) 福田修(産総研)</p>	<p>3C2 OS:ヒューマンサポートロボティクス(1/2) 藤江正克(早大)、安藤健(パナソニック)</p> <p>3C2-1 12:30~ 生活支援ロボットHSRの開発 ○山本貴史(トヨタ自動車(株)) 齋藤史倫(トヨタ自動車(株)) 橋本国松(トヨタ自動車(株)) 池田幸一(トヨタ自動車(株))</p> <p>3C2-2 12:45~ 生活支援ロボットHSRの試作と実証評価 ○齋藤史倫(トヨタ自動車(株)) 橋本国松(トヨタ自動車(株)) 池田幸一(トヨタ自動車(株)) 山本貴史(トヨタ自動車(株)) 島中規(横浜市総合リハビリテーションセンター) 飯島浩(横浜市総合リハビリテーションセンター)</p> <p>3C2-3 13:00~ 生活支援ロボットHSRによる物体操作の自律性向上に向けた環境認識機能 ○山崎公俊(東大) 宗玄清宏(トヨタ自動車) 山本貴史(トヨタ自動車) 稲葉雅幸(東大)</p> <p>3C2-4 13:15~ 生活支援ロボットHSRの遠隔操縦のための三次元カメラを用いた室内環境の直交面群表現手法 ○矢口裕明(東大) 高岡豊(トヨタ自動車) 山本貴史(トヨタ自動車) 稲葉雅幸(東大)</p> <p>3C2-5 13:30~ 生活支援ロボットHSRの実用化に向けたインタラクティブマーカを用いた操縦による家具操作 ○佐藤顕治(東大) 矢口裕明(東大) 宗玄清宏(トヨタ自動車) 山本貴史(トヨタ自動車) 稲葉雅幸(東大)</p> <p>3C2-6 13:45~ 歩行ガイドロボットのやり直し走行による障害物回避 ○森英雄(ロッタ(有))</p> <p>3C2-7 14:00~ ステレオカメラによる歩行ガイドロボットの環境認識 ○丹沢勉(山梨大学) 森英雄(ロッタ(有))</p> <p>3C2-8 14:15~ ヒューマノイドロボットによる着衣動作中の失敗状態を考慮した着衣支援行動の実現 ○大矢良輔(東大) 長濱虎太郎(東大) 山崎公俊(東大/JST) 岡田憲(東大) 稲葉雅幸(東大)</p> <p>3C2-9 14:30~ Human Gesture Detection and Intention Estimation in Human and Robot Collaborated Electronic Parts Assembly ○陳藝(名大) 関山浩介(名大) 福田敏男(名大)</p>	<p>3D2 OS:ロボット聴覚(2/2) 中臺一博(HRI-JP)、公文誠(熊本大学)</p> <p>3D2-1 12:30~ 聴覚ロボットにおける音響特徴量による定常固定音源に対するあるクラスのフィードバック系の安定性 ○公文誠(熊本大学) 木元大輔(熊本大学) 水本郁朗(熊本大学)</p> <p>3D2-2 12:45~ 音響テレプレゼンスロボットの聴覚実験における有用性 ○戸嶋巖樹(NTT CS研) 近藤洋史(NTT CS研) Daniel Pressnitzer(CNRS/パリ大) 柏野牧夫(NTT CS研/東工大)</p> <p>3D2-3 13:00~ 人とロボットの合奏のための多人数合奏の主権権推定 ○水本武志(京大) 尾形哲也(早稲田) 奥乃博(京大)</p> <p>3D2-4 13:15~ ノンパラメトリックベイズに基づくパーミュテーションのない周波数領域でのブラインド音源分離 ○柳葉浩平(京都大学大学院) 大塚琢馬(京都大学大学院) 奥乃博(京都大学大学院)</p> <p>3D2-5 13:30~ 移動ロボットによる音環境理解に向けて ○大塚琢馬(京大情報学研究所) 石黒勝彦(NTT CS 研) 澤田宏(NTT CS 研) 奥乃博(京大情報学研究所)</p> <p>3D2-6 13:45~ 音楽ロボットとの合奏のための信頼度を用いたビートトラックの結合手法 ○系原達彦(京都大学) 奥乃博(京都大学)</p>

9月19日(水)PM

E室 (102室)	F室 (104室)	G室 (105室)	H室 (107左室)
<p>3E2</p> <p>OS: 微細作業(2/2)</p> <p>市川明彦(名大)</p> <p>3E2-1 12:30~ ハイドロゲルファイバーの巻き取りによる小口径血管アセンブリ ○武井菜月(名大) 中島正博(名大) 田島寛隆(名大) 福田敏男(名大)</p> <p>3E2-2 12:45~ 昆虫搭載型電源に向けた体液循環システムの開発 ○庄司親(農工大) 秋山佳文(阪大) 鈴木将登(農工大) 星野隆行(阪大) 中村暢文(農工大) 大野弘幸(農工大) 森島圭祐(阪大)</p> <p>3E2-3 13:00~ Auto Nanomanipulation System for Single Cell Stiffness Measurement ○申亜京(名大) 中島正博(名大) 福田敏男(名大)</p> <p>3E2-4 13:15~ 中性浮力をもつ磁性光硬化樹脂の光硬化理論 ○安井真人(大阪大学) 生田幸士(東京大学)</p> <p>3E2-5 13:30~ 特徴的なばね関節形状を有するコンプライアントパラレルメカニズムの開発 ○小塚裕明(名工大) 荒田純平(名工大) 奥田憲司(ブラザー工業) 翁長明範(ブラザー工業) 大野元嗣(ブラザー工業) 佐野明人(名工大) 藤本英雄(名工大)</p> <p>3E2-6 13:45~ GPUを用いた全焦点画像生成処理の高速化 ○高木翔太(大阪大学) 大原賢一(大阪大学) 小嶋勝(大阪大学) 前泰志(大阪大学) 新井健生(大阪大学)</p> <p>3E2-7 14:00~ ハイドロゲルを用いた二本指マイクロハンド用エンドエフェクタの開発 ○小嶋勝(大阪大学) 大原賢一(大阪大学) 前泰志(大阪大学) 新井健生(大阪大学)</p>	<p>3F2</p> <p>遠隔操作のユーザインタフェース</p> <p>妻木勇一(山形大学)、前山祥一(岡山大学)</p> <p>3F2-1 12:30~ 人と同じ道具を用いてブドウ収穫作業を行う双腕ロボットの視覚認識に基づく遠隔操作 石黒慎(東大) ○小川雅也(東大) 川上玲(東大) 佐藤啓宏(東大) 池内克史(東大)</p> <p>3F2-2 12:45~ 遠隔操縦支援画像を提供する自律移動アルゴリズムの構築 ○奥野哲平(岡山大学大学院) 前山祥一(岡山大学大学院) 渡辺桂吾(岡山大学大学院)</p> <p>3F2-3 13:00~ LRFセンサを用いた遠隔操作補助システムの提案 ○富永晃司(明治大学) 黒田洋司(明治大学)</p> <p>3F2-4 13:15~ ロボットの遠隔操作におけるLED平行光源を利用した安全領域の確認に関する研究 ○須田遠太郎(未来大) 鈴木昭二(未来大)</p> <p>3F2-5 13:30~ 慣性センサと単眼カメラを用いたマニピュレータの動作指令に関する研究 ○大島康太(富山県立大)</p> <p>3F2-6 13:45~ ナチュラルユーザーインターフェース(NUI)を用いたヒューマンノイドの操縦性に関する研究 ○市川純章(諏訪理大) 酒井理江(諏訪理大)</p>	<p>3G2</p> <p>OS: 作業をするロボット</p> <p>辰野恭市(名城大学)</p> <p>3G2-1 12:30~ 作業をするロボットを作るために ○辰野恭市(名城大学)</p> <p>3G2-2 12:45~ 配電作業ロボットのための作業の分析とコントロールシステムの設計 飛田稔(名城大学) ○鈴木啓竜(名城大学) 前川直毅(名城大学) 山本祐介(名城大学) 辰野恭市(名城大学) 藤英新(株)ハートリンク)</p> <p>3G2-3 13:00~ 3次元熱間曲げ焼き入れ(3DQ)設備の開発 真田孝史(安川電機) 木下佑輔(安川電機) 松熊研司(安川電機) 梶山崇(安川電機) ○森弘志(住友金属) 富澤淳(住友金属)</p> <p>3G2-4 13:15~ 高所に設置された電球の交換ロボット ○西塚研人(岐阜大) 中村大輔(大同大) 高井康明(プロス) 西塚賢司(大同大)</p> <p>3G2-5 13:30~ 刈払ロボットの開発 滝田好宏(防衛大) ○山岡番苗(防衛大) 伊達央(防衛大)</p> <p>3G2-6 13:45~ フィードフォワードを付加したサーボ制御を用いた葡萄園除草ロボットWeeRoの移動制御 ○木村龍史(北大) 松下昭彦(北大) 金子俊一(北大) 田中孝之(北大)</p> <p>3G2-7 14:00~ 指開閉方向可変型ハンドの研究開発 ○田中淳也(株)東芝) 菅原淳(株)東芝) 小川秀樹(株)東芝)</p>	<p>3H2</p> <p>OS: カーロボティクス</p> <p>菅沼直樹(金沢大学)</p> <p>3H2-1 12:30~ 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の精度検証 ○荒川尚吾(東北大) 竹内栄二郎(東北大) 大野和則(東北大) 田所諭(東北大)</p> <p>3H2-2 12:45~ マルチレイヤ型LIDARを用いた車両周辺環境認識 ○菅沼直樹(金沢大) 小池翔太(金沢大院)</p> <p>3H2-3 13:00~ 揺動式三次元レーザスキャナとHDL-32Eを搭載した自律移動ロボットSmart Dumpによる制御特性の比較 大川真弥(防衛大学校(防衛大)) 滝田好宏(防衛大学校(防衛大)) 伊達央(防衛大学校(防衛大)) ○菊地博(防衛大学校(防衛大))</p> <p>3H2-4 13:15~ 自然及び獲得免疫を利用した危険抑止システムにおける車郡内車両の行動分析 國井康晴(中央大) ○菊池亮平(中央大院) 漆間大佑(中央大院) 大口敬(東大生研)</p>

9月19日(水)PM

I室 (108室)	J室 (小ホール室)	K室 (204室)	L室 (202室)
<p>3I2</p> <p>歩行ロボット(2/2)</p> <p>藤本康孝(横国大)</p> <p>3I2-1 12:30~ 仮想リンク機構の逆運動学に基づく膝伸展2足歩行 ○吉田浩平(熊本大学) 國松禎明(熊本大学) 石飛光章(熊本大学)</p> <p>3I2-2 12:45~ CPGによる2脚ロボットの足踏み低速歩行制御 ○齋藤健吾(関東学院大院) 小松智(関東学院大)</p> <p>3I2-3 13:00~ 胴体の傾きを利用した準受動歩行とHZD制御 ○衣笠哲也(岡山理大) 吉田浩治(岡山理大)</p> <p>3I2-4 13:15~ 受動歩行原理に基づいたダチョウ型2脚ロボットモデルの制御 ○山本猛也(会津大学) 成瀬健太郎(会津大学)</p> <p>3I2-5 13:30~ 平面足受動歩行を模倣する能動リミットサイクル歩行ロボット ○花澤雄太(東工大) 須田祐幸(東工大) 家村侑(東工大) 山北昌毅(東工大)</p> <p>3I2-6 13:45~ 膝関節を持つ劣駆動2脚ロボットの瞬間的でない両脚支持状態を含む平地動歩行 ○大島正嵩(JAIST) 浅野文彦(JAIST)</p> <p>3I2-7 14:00~ 出力有限整定制御に基づく高収束な劣駆動2脚歩容生成 ○浅野文彦(北陸先端大)</p>	<p>3J2</p> <p>DS:NEDO次世代ロボット知能化技術開発プロジェクト(2/2)</p> <p>佐藤知正(東京大学)</p> <p>3J2-1 12:30~ 次世代ロボット知能化技術開発プロジェクトにおけるRTC再利用技術の成果と課題 ○平井成興(千葉工大) 二宮恒樹(富士ソフト)</p> <p>3J2-2 12:45~ OpenRTM-ROS 相互運用プロジェクト ○岡田慧(東大) 斎藤学(東大) 東野(東大) 三木田浩行(東大) 野沢俊一(東大) 稲葉雅幸(東大)</p> <p>3J2-3 13:00~ 移動作業用ロボットプラットフォーム“MobileHIRO”の操作統合環境の開発 ○阪口健(産総研) 花井亮(産総研) 原田研介(産総研) 中岡慎一郎(産総研) 河井良浩(産総研) 松本吉央(産総研)</p> <p>3J2-4 13:15~ 知能ロボットの構築を簡便にするRTMドウェア対応 組込みプラットフォーム群の開発(第二報) ○清水正晴(千葉工大) 高瀬弘勝(NECソフト) 青木利憲(NECソフト) 大和秀彰(千葉工大) 松尾龍磨(ビューズ) 青島一朗(ビューズ) 中村亨大(ビューズ) 古田貴之(千葉工大) 水川真(芝浦工大)</p> <p>3J2-5 13:30~ 機能安全対応RTMドウェア「RTMSafety」 ○中本啓之((株)セック) 近藤理良((株)セック) 豊田光弘((株)セック) 池添明宏((株)セック) 草間康利((株)セック) 長瀬雅之((株)セック)</p>	<p>3K2</p> <p>SS:産学連携セッション~産業用ロボットイノベーションへのチャレンジ~(2/2)</p> <p>長瀬雅之(RSJ産学連携委員会/セック)</p> <p>3K2-1 12:30~ ロボット産業の発展を見据えた研究開発課題 ○真野敦史(NEDO)</p> <p>3K2-2 12:45~ 産学連携による産業用ロボットの知能化技術の開発事例 ○野田哲男(三菱電機) 田中健一(三菱電機)</p> <p>3K2-3 13:00~ 大学研究者も参戦しなければ!! ○相山康道(筑波大)</p> <p>3K2-4 13:15~ 高速ビジョンの産業展開へのチャレンジ ○石井抱(広島大)</p> <p>3K2-5 13:30~ 値車測定機検査用高精度基準器の開発と実用化・標準化 ○小森雅晴(京都大学) 高辻利之(産総研) 大澤尊光(産総研) 佐藤理(産総研) 近藤余範(産総研) 竹岡都(京都大学)</p> <p>3K2-6 13:45~ 空気圧駆動による極軽量2自由度ロボットアームの試作 ○金慧鏗(立命館大) 西岡靖貴(立命館大) 川村貞夫(立命館大)</p> <p>3K2-7 14:00~ 共振弾性値に基づく目標位置変更法を用いたスカルロボット運動の高エネルギー効率化 ○松阪憲人(立命大) 榎村充典(阪大) 西岡靖貴(立命大) 川村貞夫(立命大)</p> <p>3K2-8 14:15~ 視覚情報と関節角情報の統合によるキャリブレーションフリーな6自由度ロボット運動制御 ○西田亮介(立命館大) 川村貞夫(立命館大)</p> <p>3K2-9 14:30~ 並進関節を用いた柔軟3指ハンドとスカルアームによる物体操作 ○石川淳一(立命館大) 平井慎一(立命館大)</p>	<p>3L2</p> <p>人の運動計測と解析(2/2)</p> <p>国吉康夫(東京大学)</p> <p>3L2-1 12:30~ ベタ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(東北大) 昆陽雅司(東北大) 田所諭(東北大)</p> <p>3L2-2 12:45~ 操作型作業機械の知能化に関する研究 ○嶋崎允啓(早大) 橋本諭(早大) 岩田浩康(早大) 菅野重樹(早大)</p> <p>3L2-3 13:00~ 飲み込むメカニズム解明のための嚥下ロボットの開発 ○堤坂清志(東京理科大学) 小林宏(東京理科大学) 道脇幸博(武蔵野赤十字病院)</p> <p>3L2-4 13:15~ 3軸力センサを用いた褥瘡予防のためのマット型デバイス ○荒井将伍(中央大学) 土肥徹次(中央大学)</p> <p>3L2-5 13:30~ 運動学と動力学に基づいた閉リンク系の運動最適化 ○董島駿(東工大) 岡田昌史(東工大)</p> <p>3L2-6 13:45~ 全身運動計測に基づく人の立位制御機構の巨視的構造同定 ○兼田大史(阪大) 村井伸行(阪大) 杉原知道(阪大)</p> <p>3L2-7 14:00~ グレンナ基底を用いたモーションキャプチャ・マーカ時系列データからの人体骨格運動学パラメータの同定法 ○久保田奏(東大) 鮎澤光(東大) 中村仁彦(東大)</p> <p>3L2-8 14:15~ 大自由度詳細筋骨格モデルを用いた実時間筋力可視化システム ○鮎澤光(東大) 村井昭彦(東大) 中村仁彦(東大)</p>

9月19日(水)PM		
M室 (201室)	N室 (207室)	O室 (206室)
<p>3M2</p> <p>OS: データ工学ロボティクス(2/2)</p> <p>下坂正倫(東京大学)、松原崇亮(NAIST)</p> <p>3M2-1 12:30~ 物理モデル理解と自然言語処理の統合による試験問題の解答生成 ○稲色哲也(NII) 横野光(NII) 新井紀子(NII)</p> <p>3M2-2 12:45~ 身体運動の記号化と大規模自然言語コーパスを統合する統計的情報処理 ○高野涉(東大) 中村仁彦(東大)</p> <p>3M2-3 13:00~ 正準時間伸縮距離に基づくカーネル行列学習による時系列EMG信号のパターン認識 ○井林雅樹(奈良先端大) 松原崇亮(奈良先端大) 杉本謙二(奈良先端大)</p> <p>3M2-4 13:15~ Kinectを用いた二方向からの人体寸法推定 ○藪島一平(東理大&産総研&JST) 加賀美聡(産総研&東理大&JST) 河内まき子(産総研) 溝口博(東理大&産総研)</p> <p>3M2-5 13:30~ 観測データの次元削減による地図作成と自己位置推定 ○矢入健久(東大)</p>	<p>3N2</p> <p>OS: 確率ロボティクス~行動学習から記号創発まで~(2/3)</p> <p>長井隆行(電通大)</p> <p>3N2-1 12:30~ 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 ○村石光陸(東洋大) 山田和明(東洋大) 松元明弘(東洋大)</p> <p>3N2-2 12:45~ 連続音声からの語彙学習と自動巡回ロボットへの応用 ○田口亮(名工大) 東拓実(名工大) 梅崎太造(名工大) 保黒政大(中部大)</p> <p>3N2-3 13:00~ 体性感覚情報を用いた抱え上げ動作達成の認識と予測 ○植松重之(東京農工大学) 小林祐一(静岡大学) 清水昭伸(東京農工大学) 金子透(静岡大学)</p> <p>3N2-4 13:15~ 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(東洋大) 山田和明(東洋大) 松元明弘(東洋大)</p> <p>3N2-5 13:30~ 物体操作タスクにおけるマクロパラメータを用いたHMM軌道生成 ○杉浦孔明(NICT) 岩橋直人(NICT) 柏岡秀紀(NICT)</p> <p>3N2-6 13:45~ RNNを用いた予測制御機構の提案 ○小林美穂(東洋大) 山田和明(東洋大) 松元明弘(東洋大)</p> <p>3N2-7 14:00~ Sparse Pseudo-input ガウス過程回帰による確率的ダイナミクスのモデル化とそれを用いたオフライン経路積分強化学習: ヒューマノイドロボットの運動学習への応用 ○杉本徳和(NICT-CiNet) 森本淳(ATR-CNS)</p> <p>3N2-8 14:15~ 見まね学習を用いた少自由度ロボットインターフェースの構築 ○有木由香(NII) 稲色哲也(NII) 森本淳(ATR)</p>	<p>3O2</p> <p>DS: NEDO生活支援ロボット実用化プロジェクト(1/3)</p> <p>比留川博久(産総研)、貞本敦史(NEDO)</p> <p>3O2-1 12:30~ NEDO生活支援ロボット実用化プロジェクトの概要 ○比留川博久(産総研) 貞本敦史(NEDO)</p> <p>3O2-2 12:45~ 生活支援ロボット関連の法律と制度の調査 ○加藤雅弘(MSTC)</p> <p>3O2-3 13:00~ 生活支援ロボットのリスクアセスメントにおける保護方策実施後のリスク再見積りに関する考察 ○齋藤剛(安衛研) 池田博康(安衛研) 岡部康平(安衛研)</p> <p>3O2-4 13:15~ SIL2,3の要求事項に対応したPROH-SILソフトウェアの事例 ○丹羽邦幸(日本認証(株)) 山田陽滋(名大) 橋本慎也((株)エスクリエイト)</p> <p>3O2-5 13:30~ 生活支援ロボット安全情報センター(RT-SIG)の開発 松下俊夫(JARA) ○岡部康平(安衛研) 濱田彰一(JARA)</p> <p>3O2-6 13:45~ 移動ロボットの障害物検知・対応能力試験のための接近再現装置と走行状態模擬装置の開発 ○加藤晋(産総研) 竹内厚司(産総研) 児玉将人(産総研) 橋本尚久(産総研)</p> <p>3O2-7 14:00~ 生活支援ロボットのセンサのための人工太陽灯による光干渉試験 ○角保志(産総研) 堀内英一(産総研) 松本治(産総研) 大場光太郎(産総研)</p> <p>3O2-8 14:15~ 生活支援ロボットの走行安定性試験方法 ○小口誠(日本自動車研究所) 神保浩之(日本自動車研究所) 小林隆(日本自動車研究所) 藤川達夫(日本自動車研究所)</p>

9月20日(木)AM1

A室(特別会議場)	B室(中ホールA)	C室(中ホールB)	D室(101室)
<p>4A1</p> <p>SS: 日本ロボット学会の次世代構想</p> <p>小平紀生(RSJ将来構想委員会/三菱電機)</p> <p>4A1-1 9:30~ パネルディスカッション</p>	<p>4B1</p> <p>OS: 柔軟物の力学的機能の活用と理解(2/2)</p> <p>望山洋(筑波大学)</p> <p>4B1-1 9:30~ スライド式柔軟流体アクチュエータとその設計方法 ○塚越秀行(東工大) 森廣太朗(東工大) 北川能(東工大)</p> <p>4B1-2 9:45~ 水力学的骨格を利用した複数配置型アクチュエータ ○松崎拓哉(東工大) 木村仁(東工大) 伊能教夫(東工大)</p> <p>4B1-3 10:00~ プリント折り込み構造による極軽量ソフトメカニズム ○上江洲愛(立命館大) 西岡靖貴(立命館大) 川村貞夫(立命館大)</p> <p>4B1-4 10:15~ プリント折り込み構造による極軽量ソフトメカニズム ○西岡靖貴(立命館大) 川村貞夫(立命館大)</p> <p>4B1-5 10:30~ 水力学的骨格としての袋状構造の作成方法 ○東拓矢(東工大) 木村仁(東工大) 伊能教夫(東工大)</p> <p>4B1-6 10:45~ 水力学的骨格を利用した柔軟な移動機構の開発 ○片岡木太郎(東工大) 木村仁(東工大) 伊能教夫(東工大)</p>	<p>4C1</p> <p>OS: ヒューマンサポートロボティクス(2/2)</p> <p>王碩玉(高知工科大)、安藤健(パナソニック)</p> <p>4C1-1 9:30~ アシスト装置開発のための股関節角度の最小可知差異の測定 ○安琪(東大) 石川雄己(東大) 中川純希(東大) 岡敬之(東大) 山川博司(東大) 山下淳(東大) 浅間一(東大)</p> <p>4C1-2 9:45~ 介護支援ロボットRIBA-IIとスマートラバーセンサの開発 ○加藤陽(東海ゴム) 佐藤栞(東海ゴム) 郭士傑(東海ゴム) 向井利春(理研)</p> <p>4C1-3 10:00~ 負圧を用いた空気式指先力覚提示装置の開発 ○野上貴洋(岡山大) 高岩昌弘(岡山大) 則次俊郎(岡山大) 佐々木大輔(岡山大)</p> <p>4C1-4 10:15~ 位置と力覚の同時提示による技能体験の官能評価に関する研究 ○川上文啓(名工大) 坂口正道(名工大) 藤本英雄(名工大) 武居直行(首都大) 青木広宙(広市大)</p> <p>4C1-5 10:30~ 全方向移動型座布田ロボットの運動制御法 ○譚仁鵬(高知工科大) 王碩玉(高知工科大) 姜銀来(高知工科大)</p> <p>4C1-6 10:45~ 蹴り力に応じたトレッドミルの制御の評価 ○中島康貴(早大) 横尾勇樹(早大) 鋸屋宜和(早大) 三浦智(早大) 安藤健(早大、パナソニック) 小林洋(早大) 藤江正克(早大)</p> <p>4C1-7 11:00~ インテリジェント歩行支援機の運動制御精度向上 ○王羲娜(高知工科大) 王碩玉(高知工科大) 譚仁鵬(高知工科大) 姜銀来(高知工科大) 石田健司(高知大) 小林洋(早大) 藤江正克(早大) 安藤健((株)パナソニック)</p> <p>4C1-8 11:15~ 歩行支援機のための利用者の方向意図同定法 ○姜銀来(高知工科大) 王碩玉(高知工科大) 石田健司(高知大) 小林洋(早大) 藤江正克(早大)</p>	<p>4D1</p> <p>IS: Robotics Research by Foreign Researchers in Japan (1)</p> <p>Akihiro Matsumoto (Toyo Univ.), Yasuhisa Hasegawa (Univ. of Tsukuba)</p> <p>4D1-1 9:30~ Using Ensemble Kalman Filter for Centralized Sensor Fusion ○Sirichai Pornsarayouth (Tokyo Institute of Technology, Mechanical and Control Dept.) Masaki Yamakita (Tokyo Institute of Technology, Mechanical and Control Dept.)</p> <p>4D1-2 9:45~ Model of Guide Robot Behavior to Explain Multiple Exhibits to Multiple Visitors ○Mohammad Abu Yousuf (Saitama University, Japan) Yoshinori Kobayashi (Saitama University, Japan) Yoshinori Kuno (Saitama University, Japan) Keiichi Yamazaki (Saitama University, Japan) Akiko Yamazaki (Tokyo University of Technology, Japan)</p> <p>4D1-3 10:00~ Decentralized Pollution Monitoring: Intensity-based Source Localization with a Swarm of Mobile Robots ○Lalita Suwantaweekul (JAIST) Geunho Lee (JAIST) Nak Young Chong (JAIST)</p> <p>4D1-4 10:15~ Reliable Speaker Localization using Signal-to-Noise Ratio Information in Noise Environments for the SIG-2 Humanoid Robot ○Ui-Hyun Kim (Kyoto University) Hiroshi G. Okuno (Kyoto University)</p> <p>4D1-5 10:30~ Robot Map Building in Indoor Environment Using Clustering of Laser Range Sensor Data ○Ankit. A Ravankar (Hokkaido Univ.) Yohei Hoshino (Hokkaido Univ.) Takanori Emaru (Hokkaido Univ.) Yukinori Kobayashi (Hokkaido Univ.)</p> <p>4D1-6 10:45~ Application of Singular Value Decomposition in Robot Map Building ○Ankit. A Ravankar (Hokkaido Univ.) Yohei Hoshino (Hokkaido Univ.) Takanori Emaru (Hokkaido Univ.) Yukinori Kobayashi (Hokkaido Univ.)</p> <p>4D1-7 11:00~ The Improvement of Path-generating Regulator for Four-wheeled Car-like Robots by the EKF-SLAM ○Jun Dai (Muroan Institute of Technology)</p>

9月20日(木)AM1

E室 (102室)	F室 (104室)	G室 (105室)	H室 (107左室)
<p>4E1</p> <p>触覚・力覚センシング</p> <p>三木則尚(慶大)、豊田希(横国大)</p> <p>4E1-1 9:30~ マニピュレータの姿勢を利用した変形対象物の位置検出誤差と初期変形量の関係 ○井川久(北大) 田中孝之(北大) 金子俊一(北大) 多田達実(道総研) 鈴木慎一(道総研) 大村功(道総研)</p> <p>4E1-2 9:45~ 6軸力覚センサを用いた滑り検出に関する研究 ○菅納隼人(神戸大学) 中本裕之(神戸大学) 小林太(神戸大学) 小島史男(神戸大学) 福井航(大分高専)</p> <p>4E1-3 10:00~ 視覚と三軸触覚情報を用いたロボットの双腕作業に関する研究 ○神谷翔太(名古屋大学)</p> <p>4E1-4 10:15~ 皮膚構造を持つ光導波形三軸触覚センサに関する研究 ○萱場貴士(Nagoya Univ.) 角皆明宏(Nagoya Univ.) 大岡昌博(Nagoya Univ.)</p> <p>4E1-5 10:30~ 十字型梁構造を用いた毛状センサの研究 ○井出吉昭(中央大学大学院) 土肥徹次(中央大学大学院)</p> <p>4E1-6 10:45~ 皮膚振動伝達特性計測システム ○上田雄一朗(名工大) 田中由浩(名工大) 佐野明人(名工大)</p> <p>4E1-7 11:00~ 分散型力覚センサの感度と構成条件 ○モハマド イクワン アリアフ ビンハンム(立命館大学大学院) 林叔克(立命館大学) 永井清(立命館大学)</p> <p>4E1-8 11:15~ 力覚情報を用いたロボットの接触状態の同定 -実験的検証- ○波田野周一(新潟大学大学院) 三村宣治(新潟大学)</p>	<p>4F1</p> <p>学習・適応制御</p> <p>藪田哲郎(横国大)、倉重健太郎(室工大)</p> <p>4F1-1 9:30~ 変換不変性と内発的動機づけに基づく強化学習 ○増山岳人(東大) 山下淳(東大) 浅間一(東大)</p> <p>4F1-2 9:45~ ロボットアームによる倒立振り子の振上げ安定化学習 ○佐藤泰吾(農工大) 近藤敏之(農工大)</p> <p>4F1-3 10:00~ 種形成モデルを用いたGAによる動的環境の探索 ○野平幸佑(千葉工大) 林原靖男(千葉工大)</p> <p>4F1-4 10:15~ 相手の行動を観察・学習し真似をするエアホッケーロボットの開発 ○佐藤雄也(電通大) 富沢哲雄(電通大) 工藤俊亮(電通大) 末廣尚士(電通大)</p> <p>4F1-5 10:30~ センサ情報に基づく動きの知識化 ○北山直樹(室蘭工業大学) 倉重健太郎(室蘭工業大学)</p> <p>4F1-6 10:45~ マルチエージェント強化学習によるシングルロボットの行動学習 ○高泉昇太郎(室蘭工業大学) 倉重健太郎(室蘭工業大学)</p> <p>4F1-7 11:00~ 強化学習におけるセンサの重要度に応じた状態空間の構成 ○木島康隆(室蘭工業大学院) 倉重健太郎(室蘭工業大学)</p> <p>4F1-8 11:15~ イモムシ型ロボットの強化学習における主観報酬の適用 ○黒田将史(横国大) 山科亮太(横国大) 藪田哲郎(横国大)</p>	<p>4G1</p> <p>屋外作業・建築ロボット</p> <p>柳原好孝(東急建設)</p> <p>4G1-1 9:30~ 湿原環境調査における二重螺旋移動機構の開発 ○濱浦大樹(室蘭工大) 野馬英彦(室蘭工大) 劉群坡(室蘭工大) 花島直彦(室蘭工大)</p> <p>4G1-2 9:45~ 地中を進行する根切り刃の位置制御方法の検討 ○平野幸助(信州大) 林克彦(京セラ(株)) 高藤景介(日立ビルシステム(株)) 丸山寛智(信州大) 安藤文康(信州大) 中村雄太(信州大) 千田有一(信州大) 塩入敏夫(JA全農長野) 嵐田武司(JA全農長野) 藤ヶ崎静男(JA長野ハケ岳) 北沢進((株)西澤電機計器製作所)</p> <p>4G1-3 10:00~ LRFを用いた杭打ち機の姿勢検出システムの誤差解析 ○川原悠(中央大学) 佐々木毅(芝浦工大) 井上文宏(大林組) 橋本秀紀(中央大学)</p> <p>4G1-4 10:15~ 水力発電所水圧鉄管内部の無線通信実験について ○福澤修一朗(北海道電力(株))</p> <p>4G1-5 10:30~ 遠隔操作型ロボットを用いた秋吉台長登銅山跡坑道探索 ○久間英樹(松江高専) 福岡久雄(松江高専) 廣瀬誠(松江高専)</p> <p>4G1-6 10:45~ ロボットアームを使用した建設系廃棄物選別システムの開発 ○中村聡(東急建設) 井上大輔(東急建設) 上野隆雄(東急建設) 中村宗隆(東急建設) 後久卓哉(東急建設) 柳原好孝(東急建設)</p> <p>4G1-7 11:00~ ELVシャフト壁面アスベスト封じ込めロボットの開発 ○深瀬勇太郎(清水建設(株)) 塚原裕一(清水建設(株))</p>	<p>4H1</p> <p>OS:我が企業のRobotセッション~学生へ向けての会社情報~(各社相談窓口)</p>

9月20日(木)AM1

I室 (108室)	J室 (小ホール室)	K室 (204室)	L室 (202室)
<p>4I1</p> <p>OS:我が企業のRobotセッション～学生へ向けての会社情報～</p> <p>長瀬雅之(セック)、大明準治(東芝)、本田幸夫(パナソニック)</p> <p>4I1-1 9:30～ 三菱電機におけるロボット開発と最新技術の紹介 ○奥田晴久(三菱電機(株))</p> <p>4I1-2 9:45～ カワサキロボットの展開 ○小林政己(川崎重工)</p> <p>4I1-3 10:00～ ITとロボット技術の融合を目指す富士通の取り組み ○神田真司((株)富士通研究所) 安川裕介((株)富士通研究所) 永嶋史朗((株)富士通研究所) 村瀬有一((株)富士通研究所) 沢崎直之((株)富士通研究所) 渡辺一郎((株)富士通研究所) 岡林桂樹((株)富士通研究所) 羽田芳朗((株)富士通研究所) 森田俊彦((株)富士通研究所)</p> <p>4I1-4 10:15～ NACHI ロボット-ものづくりの世界の発展に貢献する- ○中島潤之((株)不二越) 丸山章((株)不二越)</p> <p>4I1-5 10:30～ 株式会社セック ロボット事業への取り組み ○長瀬雅之(株式会社セック) 杉山寿顕(株式会社セック)</p> <p>4I1-6 10:45～ 建設機械は現場作業の夢を見るか ○浅田寿士(コマツ)</p> <p>4I1-7 11:00～ 東芝の生活支援ロボット研究開発 ○山本大介(東芝) 十倉征司(東芝) 小川秀樹(東芝) 土井美和子(東芝)</p> <p>4I1-8 11:15～ IHIにおけるロボティクス技術への取り組みと展開 ○村上弘記(IHI) 曾根原光治(IHI)</p>	<p>4J1</p> <p>自己位置推定(1/3)</p> <p>坪内孝司(筑波大学)、尾崎功一(宇都宮大)</p> <p>4J1-1 9:30～ 手書き地図とステレオ視を用いた屋外位置推定 松尾恵輔(豊橋技科大) ○三浦純(豊橋技科大)</p> <p>4J1-2 9:45～ 床点群様様を利用した移動ロボット位置検出 ○河野正貴(東京理科大学) 深瀬勇太郎(清水建設(株)) 金森洋史(清水建設(株)) 川端祐基(東京理科大学) 関口智(東京理科大学) 嶋海智博(東京理科大学) 木村真一(東京理科大学)</p> <p>4J1-3 10:00～ 自律移動ロボットによる廊下環境のリアルタイム地図作成と自己位置推定 ○監物建秀(山梨大) 小林祐輔(山梨大) 渡辺寛望(山梨大) 小谷信司(山梨大)</p> <p>4J1-4 10:15～ 路面環境地図に基づき系統誤差を校正するオドメトリ ○山田大地(筑波大学) 大矢晃久(筑波大学)</p> <p>4J1-5 10:30～ Bayesianアプローチに基づき過信を防いだPoint Cloud マッチングによる自己位置推定の定式化 ○原祥堯(筑波大) 阪東茂(筑波大) 坪内孝司(筑波大)</p> <p>4J1-6 10:45～ 2次元測域センサデータの空間周波数解析に基づくスキャンマッチング手法 ○阪東茂(筑波大学) 原祥堯(筑波大学) 坪内孝司(筑波大学)</p> <p>4J1-7 11:00～ トポジカルマップを用いた自律移動ロボットの能動的推定 ○長澤哲弥(名古屋大学)</p> <p>4J1-8 11:15～ 疑似ユークリッドノルムに基づくパーティクルフィルタによる移動ロボットの自己位置同定 田下裕一(和歌山大) ○中村恭之(和歌山大)</p>	<p>4K1</p> <p>ヒューマノイド(1/3)</p> <p>近野敦(北大)</p> <p>4K1-1 9:30～ 小型大出力モータドライブ系による駆動力・即応性を備えた等身大ヒューマノイド用アームの設計と実装 ○中岡卓也(東大) 浦田順一(東大) 伊藤佳人(東大) 小林一也(東大) 中西雄飛(東大) 岡田慧(東大) 稲葉雅幸(東大)</p> <p>4K1-2 9:45～ 関節出力の高出力化に向けた関節駆動システムの一検討 ○金子健二(産総研) 森澤光晴(産総研) 金広文男(産総研) 横井一仁(産総研)</p> <p>4K1-3 10:00～ 下駄ロボットの特徴を有する足構造の開発 ○深谷直樹(都立産技高専) 武居直行(首都大学東京)</p> <p>4K1-4 10:15～ データに基づく設計指針の獲得:歩行ロボットモデルにおける足裏形状デザイン ○本間直樹(奈良先端) 杉本徳和(NICT) 森本淳(ATR)</p> <p>4K1-5 10:30～ 人体運動シミュレータとしての2足ヒューマノイドロボットの開発 ○橋本健二(早大院) 義賢珍(早大院) 中村真志(早大院) 西川浩介(早大院) Egidio Falotico(SSSA) Cecilia Laschi(SSSA) Paolo Dario(SSSA) Alain Berthoz(CNRS) 林憲玉(神奈川大) 高西淳夫(早大)</p> <p>4K1-6 10:45～ 人体運動シミュレータとしての2足ヒューマノイドロボットの開発 ○飯塚晃弘(早大院) 高本大己(早大院) 大谷拓也(早大院) 本橋弘光(早大院) クリテカブシメスワフ(早大院) 遠藤信綱(早大院) 橋本健二(早大院) 高嶋孝倫(国リハ) 林憲玉(神奈川大) 高西淳夫(早大)</p> <p>4K1-7 11:00～ 両腕協調生成機能を持つ筋電義手のためのリアルタイムシミュレータの構築 ○高宗恭平(九州工業大学)</p> <p>4K1-8 11:15～ 人間形サキソフォン演奏ロボットの開発 ○齋藤輝(早稲田大学大学院) 草野崇文(早稲田大学大学院) 柏倉淳平(早稲田大学大学院) ピーターゼンクラウス(早稲田大学理工学術院) ソリスホルヘ(カールスダッド大学) マッシミリアーノゼッカ(早稲田大学理工学術院) 高西淳夫(早稲田大学理工学術院, 早稲田大学ヒューマノイド研究所)</p>	<p>4L1</p> <p>OS:デジタルヒューマン</p> <p>堀俊夫(産総研)</p> <p>4L1-1 9:30～ 身体形状情報を用いた個人筋骨格モデルのための幾何および質量パラメータの同時同定手法 ○池上洋介(東大) 鮎澤光(東大) 中村仁彦(東大)</p> <p>4L1-2 9:45～ 武道におけるアクロバティックな全身動作の階層的記述と認識 ○宇野友孝(東大) 佐藤啓宏(東大) 工藤俊亮(電通大) 池内克史(東大)</p> <p>4L1-3 10:00～ 切傷発生メカニズム解明のためのスクラッチ試験機の開発 ○明瀬英行(東京理科大&産総研) 西田佳史(産総研) 高野太刀雄(産総研) 溝口博(東京理科大&産総研)</p> <p>4L1-4 10:15～ 社会・生活・生体次元を扱う傷害シミュレーション ○小泉喜典(東京理科大&日本学術振興会特別研究員&産総研) 西田佳史(産総研) 宮崎祐介(東工大) 高野太刀雄(産総研) 加藤寛征(東京理科大&産総研) 明瀬英行(東京理科大&産総研) 溝口博(東京理科大&産総研)</p> <p>4L1-5 10:30～ 遊び方を考慮した空気膜構造遊具による子どもの大腿骨折のリスク評価法の開発 ○所祐希(東理大&産総研) 西田佳史(産総研) 溝口博(東理大&産総研)</p> <p>4L1-6 10:45～ 保育に関する行動認識への取り組み ○塩見昌裕(ATR) 萩田紀博(ATR)</p>

9月20日(木)AM1

M室 (201室)	N室 (207室)	O室 (206室)
<p>4M1</p> <p>OS:安心ロボティクス(1/2)</p> <p>上出寛子(大阪大学)</p> <p>4M1-1 9:30~ 安心科学と安心ロボティクス ○新井健生(阪大) 上出寛子(阪大) 福田敏男(名大)</p> <p>4M1-2 9:45~ 【招待講演】共生社会のための対人コミュニケーション研究 ○大坊郁夫(東京未来大学)</p> <p>4M1-3 10:00~ 自己ロボットの社会的比較 ○上出寛子(阪大) 川辺浩司((株)本田技術研究所) 重見聡史((株)本田技術研究所) 新井健生(阪大)</p> <p>4M1-4 10:15~ 歩行者モデルを用いた街角でのロボットナビゲーション ○塩見昌裕(ATR, CREST) Francesco ZANLUNGO(ATR, CREST) 林宏太郎(ATR, CREST) 神田崇行(ATR, CREST)</p> <p>4M1-5 10:30~ 動物行動学に基づく人とロボットのコミュニケーション ○新妻実保子(中大)</p> <p>4M1-6 10:45~ 血中ストレスマーカーとfMRIによるアザラシ型ロボットが与える生理心理的影響の予備的調査 和田一義(首都大) ○安藤亮太(首都大) 妹尾淳史(首都大) 井上薫(首都大) 上月康弘(首都大) 木下正信(首都大)</p> <p>4M1-7 11:00~ Velocity Moderation for Providing Human Safety Reactively ○Gustavo Alfonso Garcia Ricardez (NAIST) Akihiko Yamaguchi(NAIST) Jun Takamatsu(NAIST) Tsukasa Ogasawara(NAIST)</p>	<p>4N1</p> <p>OS:確率ロボティクス~行動学習から記号創発まで~(3/3)</p> <p>谷口忠大(立命館大)</p> <p>4N1-1 9:30~ ノンパラメトリックベイズ二重分節解析による状態系列予測 ○長坂翔吾(立命館大学) 谷口忠大(立命館大学) 坂東蒼司(デンソー) 人見謙太郎(トヨタIT開発センター) チャンドラシリナイワラ(トヨタIT開発センター)</p> <p>4N1-2 9:45~ マルチモーダル情報を用いた未知物体学習のための未知物体判別手法 ○小篠裕子(神戸大) 中野幹生(HRI-JP) 長谷川雄二(HRI-JP) 中村友昭(電通大) 長井隆行(電通大) 岩橋直人(NICT) 有木康雄(神戸大)</p> <p>4N1-3 10:00~ Estimation of Suitable Action of Tool Manipulation to Realize Target Effects using Tool Affordances Representation ○Raghvendra Jain(SOKENDAI) Tetsunari Inamura(SOKENDAI, NII)</p> <p>4N1-4 10:15~ マルチモーダルLDAと階層ベイズ言語モデルに基づく物体概念・語意のオンライン学習 ○荒木孝弥(電通大) 中村友昭(電通大) 長井隆行(電通大) 長坂翔吾(立命館大) 谷口忠大(立命館大) 岩橋直人(NICT)</p> <p>4N1-5 10:30~ HMMが探索誘導するRRT法とそのヒューマノイドロボットの運動計画への応用 ○森谷敏雄(東大) 高野涉(東大) 中村仁彦(東大)</p> <p>4N1-6 10:45~ Hierarchical Latent Dirichlet Allocationを用いたロボットによる階層的な概念の形成 ○安藤義記(電通大) 荒木孝弥(電通大) 中村友昭(電通大) 長井隆行(電通大)</p> <p>4N1-7 11:00~ 離散・連続的ダイナミクスを考慮したロボット動作のオンライン学習 ○関口拓生(農工大) 小林祐一(静岡大) 清水昭伸(農工大) 金子透(静岡大)</p>	<p>4O1</p> <p>DS:NEDO生活支援ロボット実用化プロジェクト(2/3)</p> <p>鍋島厚太(CYBERDYNE)、松本治(産総研)</p> <p>4O1-1 9:30~ 搭乗型ロボット走行安定性基準策定のための重心移動制御装置の開発 ○松本治(産総研)</p> <p>4O1-2 9:45~ 生活支援ロボットの温湿度・振動複合試験方法の提案 ○池田博康(安衛研) 芳司俊郎(安衛研)</p> <p>4O1-3 10:00~ 走行耐久性試験装置におけるロボットの位置および速度制御 ○岩田祐也(産総研) 松本治(産総研)</p> <p>4O1-4 10:15~ 高齢虚弱リスク患者に対する立ち乗りモビリティの応用とその効果 ○近藤和泉(独立行政法人国立長寿医療研究センター) 尾崎健一(独立行政法人国立長寿医療研究センター) 才藤栄一(藤田保健衛生大学リハビリテーション医学講座)</p> <p>4O1-5 10:30~ 皮膚の可動性とロボットと接触する部位の軟組織損傷リスクの関係 ○根本哲也(長寿研) 久保田裕(長寿研) 伊藤安海(名大院) 島本聡(埼玉工大) 松浦弘幸(長寿研) 古田勝経(長寿研) 磯貝善蔵(長寿研)</p> <p>4O1-6 10:45~ 転倒時に外力を免ずる材料が骨に与える緩衝性の評価 ○久保田裕(国立長寿医療研究センター) 根本哲也(国立長寿医療研究センター) 伊藤安海(名古屋大学大学院) 島本聡(埼玉工業大学) 松浦弘幸(国立長寿医療研究センター) 原田敦(国立長寿医療研究センター)</p> <p>4O1-7 11:00~ 人とロボットの共生環境での傷害発生リスクに関する研究 ○松浦弘幸(長寿研) 玉川雅章(九工大) 中野正博(純真学園大) 山中真(純真学園大) 行正徹(産医大) 久保田裕(長寿研) 石川耕介(長寿研) 松崎照美(長寿研) 近藤理恵(長寿研) 伊藤安海(長寿研) 根本哲也(長寿研) 久保田正美(日本自動車研究所)</p> <p>4O1-8 11:15~ 人体の衝突・転倒時の損傷評価に関する基礎的研究 ○玉川雅章(九工大) 松浦弘幸(長寿研) 中野正博(純真学園) 行正徹(産医大) 山中真(純真学園) 久保田正美(JARI)</p>

9月20日(木)PM1

A室(特別会議場)	B室(中ホールA)	C室(中ホールB)	D室(101室)
<p>4A2 SS:新しいロボット産業分野の創生のための支援体制ーロボット技術が事業に成長するためのファイナンス戦略は何か?ー 石川正俊(東京大学)</p> <p>4A2-1 12:30~ 新しいロボット産業分野の創生はなぜ難しいのか? ○石川正俊(東大)</p> <p>4A2-2 12:50~ ロボット産業育成のための学としての役割 ○川村貞夫(立命館大)</p> <p>4A2-3 13:10~ 産業用ロボット事業におけるリソース確保 ○小平紀生(三菱電機)</p> <p>4A2-4 13:30~ ロボット産業におけるベンチャー投資の視点 ○五内川弘史((株)ユニファイ・リサーチ)</p> <p>4A2-5 13:50~ ロボットベンチャーから見た投資家像と支援策 ○谷口恒((株)ゼットエムピー)</p> <p>4A2-6 14:10~ プライベート・エグイティによる新産業の育成・支援 ○東伸之((株)産業革新機構)</p> <p>14:30- ディスカッション「新産業分野創生の夢と現実」</p> <p>注:通常のセッションと発表時間が異なります。</p>	<p>4B2 OS:機構知(1/2) 望山洋(筑波大学)、石橋良太(首都大学東京)</p> <p>4B2-1 12:30~ 3ステート型瞬発力発生機構を用いた魚型ロボット ○武居直行(首都大) 関谷達彦(首都大) 長澤三喜郎(首都大) 望山洋(筑波大)</p> <p>4B2-2 12:45~ 複合遊星歯車(DPGS)を用いたロボットフィングターの開発 ○山田達也(東海大学) 小金澤綱一(東海大学)</p> <p>4B2-3 13:00~ 遊星歯車機構を有したロボットハンドの開発 ○伊藤祥(東海大学院)</p> <p>4B2-4 13:15~ 膝有り2脚走行機の歩数・歩容の改善 ○小島瑞貴(名工大) 馬場文哉(名工大) 佐藤裕太(名工大) 佐野明人(名工大)</p> <p>4B2-5 13:30~ 無動力歩行支援機と身体感覚の強調 ○佐野明人(名工大) 鈴木光久(今仙技術研究所)</p> <p>4B2-6 13:45~ ばね-リンク機構を用いた外殻型2自由度屈曲マニピュレータの剛性に関する研究 ○野畑典宏(名工大) 荒田純平(名工大) 藤本英雄(名工大)</p> <p>4B2-7 14:00~ 駆動機構の設計法 ○小澤隆太(立命大) 小林博明(明大)</p>	<p>4C2 生体信号インタフェース 小田尚樹(千歳科学技術大)、多田泰徳(群馬大学)</p> <p>4C2-1 12:30~ 筋電位インタフェースの操作性の検証 ○平田康浩(TDU) 岩瀬得美(TDU) 林真道(TDU)</p> <p>4C2-2 12:45~ 等電位面を用いた筋電計からの電気刺激ノイズ抑制手法 ○粕谷昌宏(電通大) 関雅俊(菊池製作所, 早大) 川村和也(千葉大) 小林洋(早大) 藤江正克(早大) 横井浩史(電通大)</p> <p>4C2-3 13:00~ 機能的電気刺激が誘発する筋疲労の推定に関する研究 ○鈴木美奈子(電気通信大学) 關達也(電気通信大学) 加藤龍(電気通信大学) 森下壮一郎(電気通信大学) 横井浩史(電気通信大学)</p> <p>4C2-4 13:15~ 筋電センサとフォトフレクタを組み合わせたハイブリッドセンサによる手の動作認識 ○吉川雅博(産総研) 田口裕也(産総研/奈良先端大) 河島則天(国リハ) 松本吉央(産総研) 小笠原司(奈良先端大)</p> <p>4C2-5 13:30~ 着衣型生体信号計測装置に用いる導電性インク配線 ○多田泰徳(群馬) 井上雅博(群馬) 得丸智弘(ハイオシグナル)</p> <p>4C2-6 13:45~ Brain-Machine Interfaceによるロボット制御のための主成分分析を用いた脳波からの筋活動推定 ○吉川裕一郎(前橋工大) 吉岡将孝(前橋工大) 朱赤(前橋工大) 上本和広(前橋工大) 島津翔太(前橋工大) 岡田有司(前橋工大)</p> <p>4C2-7 14:00~ 運動および運動直前に関するEEGを用いた腕型ロボットアームの角度決定 ○吉岡将孝(前工大) 吉川裕一郎(前工大) 上本和広(前工大) 島津翔太(前工大) 西川知宏(前工大) 岡田有司(前工大) 鈴木俊活(前工大) 朱赤(前工大)</p>	<p>4D2 IS:Robotics Research by Foreign Researchers in Japan (2) Akihiro Matsumoto (Toyo Univ.), Yasuhisa Hasegawa (Univ. of Tsukuba)</p> <p>4D2-1 12:30~ Development of a Portable and MRI Compatible Hand Exoskeleton for Finger Rehabilitation ○Zhenjin tang (waseda university)</p> <p>4D2-2 12:45~ Development of a Novel Robotic Catheter Teleoperation System ○Nan Xiao (Kagawa Univ.) Shuxiang Guo (Kagawa Univ.) Xu Ma (Kagawa Univ.) Takashi Tamiya (Kagawa Univ.)</p> <p>4D2-3 13:00~ Energy Transformation and Transfer of a Three-Dimensional Quasi-Passive Walker in Climbing ○Ying Cao (Kitami Institute of Technology) Soichiro Suzuki (Kitami Institute of Technology)</p> <p>4D2-4 13:15~ Grasping parameters estimation by utilizing EKF ○PAPAT FUNGTAMMASAN (Kanazawa University) TETSUYOU WATANABE (Kanazawa University)</p> <p>4D2-5 13:30~ Interactive Methods for Specifying Grasping Points to Robots ○Jorge Figueroa (University of Tokyo) Takuya Sakuyama (University of Tokyo) Yuta Miyazaki (University of Tokyo) Jun Ota (University of Tokyo)</p> <p>4D2-6 13:45~ 3D Object Recognition with Random Forests from Low Quality Training Data Risto Kajaluoto (University of Tokyo) ○Wataru Takano (University of Tokyo) Yoshihiko Nakamura (University of Tokyo)</p> <p>4D2-7 14:00~ Distinction of Green Sweet Pepper by Using Various Color Space Models ○Shivaji BACHCHE (Kochi University of Technology, Japan) Koichi OKA (Kochi University of Technology, Japan) Nozomu OGAWA (Kochi University of Technology, Japan)</p> <p>4D2-8 14:15~ Obtain Object Poses from Barcode and QRcode ○Yuexing Han (AIST) Yasushi Sumi (AIST) Yoshio Matsumoto (AIST) Noriaki Ando (AIST)</p>

9月20日(木)PM1

E室 (102室)	F室 (104室)	G室 (105室)	H室 (107左室)
<p>4E2</p> <p>触覚ディスプレイ 昆陽雅司(東北大学)、田中由浩(名工大)</p> <p>4E2-1 12:30~ 視覚を用いないラバーハンド錯覚に関する研究 ○樋渡勇太郎(横国大) 松永和輝(横国大) 豊田希(横国大) 藪田哲郎(横国大)</p> <p>4E2-2 12:45~ ハプティックインタフェースを用いたヨーヨースキルの抽出に関する研究 ○松永和輝(横国大) 佐野嘉則(横国大) 樋渡勇太郎(横国大) 藪田哲郎(横国大)</p> <p>4E2-3 13:00~ 大変位MEMSアクチュエータにおける高解像度化に向けた錯覚の検証 ○渡辺順平(慶大) 石川寛明(慶大) 小瀬村悠美(慶大) 三木則尚(慶大, JST PRESTO)</p> <p>4E2-4 13:15~ デルタロボットを用いた2ステージ型ハプティックデバイス ○牧野忠慈(東京電機大) 木下定洋(東京電機大) 国立彩織(東京電機大) 石川潤(東京電機大)</p> <p>4E2-5 13:30~ 特定の素材を規範とした振動触覚テクスチャの加工技術 ○松浦洋一郎(名古屋大) 岡本正吾(名古屋大) 山田陽滋(名古屋大)</p> <p>4E2-6 13:45~ MRI環境下におけるヒトの身体的自己意識操作のためのタッピング/ストロークングデバイスの開発 ○原正之(東大) 山本晃生(東大) 樋口俊郎(東大)</p> <p>4E2-7 14:00~ 硬軟感提示におけるしこり知覚の検討 ○木村文信(東大) 中村琢(東大) 山本晃生(東大)</p> <p>4E2-8 14:15~ 人間の物体操作スキル抽出を目的とした摩擦状態提示可能なウェアラブル操縦装置の開発 ○吉田修子(東京農工大) 水内郁夫(東京農工大)</p>	<p>4F2</p> <p>移動の機構と制御 北川秀夫(岐阜高専)</p> <p>4F2-1 12:30~ 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 ○伊牟田遠(立命館大) 平井慎一(立命館大)</p> <p>4F2-2 12:45~ ストラット駆動型テンセグリティロボットの転がり移動 ○網干雄城(立命館大学) 平井慎一(立命館大学)</p> <p>4F2-3 13:00~ Pre-pressure control によるテンセグリティロボットの能動的変形制御 ○小泉佑介(立命館大) 柴田瑞穂(近畿大) 平井慎一(立命館大)</p> <p>4F2-4 13:15~ テンセグリティ型移動ロボットの幾何学的対称性を考慮したアクチュエータ配置 ○柴田瑞穂(近畿大) 力植友彬(近畿大) 平井慎一(立命館大)</p> <p>4F2-5 13:30~ 魚型移動機構の経路追従制御 ○竹田敏之(青山学院大) 山口博明(青山学院大) 河上篤史(青山学院大)</p> <p>4F2-6 13:45~ 刺状突起による多重チューブ管内推進装置の性能向上 ○堀智幸(東工大) 高山俊男(東工大) 小俣透(東工大)</p> <p>4F2-7 14:00~ キャスタ駆動輪を有する全方向移動ロボットにおける旋回時モータ出力上昇の原因解析と低減手法の提案 ○上野祐樹(豊橋技科大) 北川秀夫(岐阜高専) 柿原清章((株)KER) 寺嶋一彦(豊橋技科大)</p> <p>4F2-8 14:15~ グライド推進を行う移動体Para-Gliderにおける推進軌道の検討 ○井下田吉男(千葉工大) 太田祐介(千葉工大)</p>	<p>4G2</p> <p>産業ロボット(制御) 下野誠通(横国大)</p> <p>4G2-1 12:30~ 産業用ロボットの先端加速度に着目した零位相誤差追従制御 ○吉岡崇(長岡技術科学大学) 嶋田直樹(長岡技術科学大学) 大石深(長岡技術科学大学) 宮崎敏昌(長岡技術科学大学) 横倉勇希(長岡技術科学大学)</p> <p>4G2-2 12:45~ 減速機の角度伝達誤差による速度振動の状態オブザーバを用いた抑制法 ○河原翔太(長岡技術科学大学) 大石深(長岡技術科学大学) 宮崎敏昌(長岡技術科学大学) 横倉勇希(長岡技術科学大学)</p> <p>4G2-3 13:00~ 2次曲線スライディングモードフィルタと力測定値の微分値の利用によるアドミタンス制御の接触安定性の改善 ○公文知裕(九州大学) 菊植亮(九州大学) 山本元司(九州大学)</p> <p>4G2-4 13:15~ 作業空間と関節空間のジャーク信号による産業用ロボットの誤動作の少ないカセンサレス接触検知の一手法 ○嶋田直樹(長岡技術科学大学) 吉岡崇(長岡技術科学大学) 大石深(長岡技術科学大学) 宮崎敏昌(長岡技術科学大学) 横倉勇希(長岡技術科学大学)</p> <p>4G2-5 13:30~ 高速な挿入動作のための可変粘性パラメータの自動調整 安藤慎悟(安川電機) ○福田拓也(安川電機)</p> <p>4G2-6 13:45~ 駆動冗長性を有するパラレルメカニズムの制御手法の検討 ○窪ダイスケ(立命館大学) 永井清(立命館大学)</p> <p>4G2-7 14:00~ ネットモデルに基づくロボットシステムの階層分散制御 ○安田元一(Nagasaki Institute of Applied Science)</p>	

9月20日(木)PM1

I室 (108室)	J室 (小ホール室)	K室 (204室)	L室 (202室)
<p>4I2</p> <p>ロボットビジョン</p> <p>久野義徳(埼玉大学)、山下淳(東京大学)</p> <p>4I2-1 12:30~ 幾何拘束を利用した単眼回転ステレオによる3次元形状計測 ○栢場皓之(北海道大学) 金子俊一(北海道大学) 谷口敦史(日立製作所) 酒井薫(日立製作所) 前田俊二(日立製作所、北海道大学)</p> <p>4I2-2 12:45~ Epipolar transferを利用した対応点探索と回転ステレオカメラによる密な三次元再構成 ○吉田武史(神戸大学大学院) 塩澤秀門(神戸大学大学院) 深尾隆則(神戸大学大学院)</p> <p>4I2-3 13:00~ 空中物体の3次元形状復元 ○田畑義之(東大) 山川雄司(東大) 妹尾拓(東大) 石川正俊(東大)</p> <p>4I2-4 13:15~ Eye-Vergenceを用いたビジュアルサーボの周波数応答特性 ○侯森(岡山大学) 見浪護(岡山大学) 前田耕市(岡山大学) 于福佳(岡山大学) 矢納陽(岡山大学)</p> <p>4I2-5 13:30~ ステレオカメラによる平面復元に基づくキーフレーム単位のRGBDデータの生成 ○友納正裕(千葉工大)</p> <p>4I2-6 13:45~ 異なるレンズ系を持つ4眼高速対象追跡システム ○趙曉蓉(Hiroshima Univ.) 青山忠義(Hiroshima Univ.) 高木健(Hiroshima Univ.) 石井抱(Hiroshima Univ.)</p> <p>4I2-7 14:00~ 円錐走査法を用いた移動環境認識法に関する研究(第4報) ○大久保祐人(電通大)</p> <p>4I2-8 14:15~ 複数の揺動反射鏡を利用した小型ロボット用3D測距装置の検討 ○山田浩也(東工大)</p>	<p>4J2</p> <p>自己位置推定(2/3)</p> <p>中村恭之(和歌山大)、宮沢哲雄(電通大)</p> <p>4J2-1 12:30~ オクルージョンを考慮した尤度評価用地図を用いた空間観測モデルによる自己位置推定 ○高橋和宏(電通大) 村松聡(電通大) 宮沢哲雄(電通大) 伊祐根(産総研) 工藤俊亮(電通大) 末廣尚士(電通大)</p> <p>4J2-2 12:45~ Unscented Kalman Filterによる計測誤差推定と反復重複補推定の精度向上 ○上原一樹(中央大) 國井康晴(中央大)</p> <p>4J2-3 13:00~ 失敗復帰可能なRao-Blackwellizedサンプリングによる実時間3次元グリッドマップSLAM手法 ○横塚将志(産総研) 松本治(産総研)</p> <p>4J2-4 13:15~ 環境中の物体と磁場を用いた自己位置推定手法の開発 ○篠原正俊(宇都宮大学) 横塚将志(産総研) 松本治(産総研) 尾崎功一(宇都宮大学)</p> <p>4J2-5 13:30~ 環境磁場を用いた自律移動ロボットのナビゲーション手法 ○赤井直紀(宇都宮大学) Sam Ann Rahok(小山高専) 尾崎功一(宇都宮大学)</p> <p>4J2-6 13:45~ パーソナルモビリティロボットの誘導支援を目的としたIRシステムの提案 ○藤川太郎(千葉工大) 中嶋秀朗(千葉工大)</p> <p>4J2-7 14:00~ 競技会への参加を目的としたレスキューロボットの開発 ○山崎秀昭(明星大学) 松本篤(明星大学大学院)</p> <p>4J2-8 14:15~ 全方位画像の豊富差分を用いた移動ロボットの自己位置推定 ○高橋大空(北海道大学) 高氏秀則(室蘭工業大学) 金子俊一(北海道大学)</p>	<p>4K2</p> <p>ヒューマノイド(2/3)</p> <p>菅野重樹(早大)、辻田哲平(東北大学)</p> <p>4K2-1 12:30~ スカイフックダンパーを用いた揺動路面環境下の2足歩行制御 ○相馬隆郎(首都大学東京)</p> <p>4K2-2 12:45~ 二足歩行の歩行能力を向上するための遊脚軌道最適化およびオンライン軌道修正 ○神永拓(東大) エンゲルスバーガーヨハネス(DLR) オットクリスティアン(DLR)</p> <p>4K2-3 13:00~ CapturePointの誤差補償によるヒューマノイドロボットのバランス制御 ○森澤光晴(産総研) 梶田秀司(産総研) 金広文男(産総研) 金子健二(産総研) 三浦郁奈子(産総研) 横井一仁(産総研)</p> <p>4K2-4 13:15~ 歩行安定化制御とZMP位相進み補償について ○梶田秀司(産総研) 三浦郁奈子(産総研) 森澤光晴(産総研) 金子健二(産総研) 金広文男(産総研) 横井一仁(産総研)</p> <p>4K2-5 13:30~ 接地リンクを用いたヒューマノイドロボットの力学パラメータ同定 ○岩崎透(東京農工大学) ベンチャージェンチャン(東京農工大学) 吉田英一(産総研)</p> <p>4K2-6 13:45~ 常微分方程式で表す摩擦と接触 熊小剛(九大) ○菊植亮(九大) 山本元司(九大)</p> <p>4K2-7 14:00~ 成長するロボット ○鈴木啓介(工学院大学大学院) 高信英明(工学院大学) 鈴木健司(工学院大学) 三浦宏文(工学院大学) 土田崇弘(工学院大学)</p>	<p>4L2</p> <p>教育用ロボット</p> <p>河村隆(信州大学)、遠藤玄(東工大)</p> <p>4L2-1 12:30~ 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(Chiba Inst. of Tech.) 林原靖男(Chiba Inst. of Tech.)</p> <p>4L2-2 12:45~ アーチェリーロボットの開発 ○宇土沢直樹(電気通信大学大学院) 篠崎高彰(電気通信大学大学院) 金森哉史(電気通信大学大学院) 向山桂太(電気通信大学大学院) 宮崎武(電気通信大学大学院)</p> <p>4L2-3 13:00~ VR技術を用いたはんだ付け教示システム ○遠藤文也(東洋大学大学院) 山川聡子(東洋大)</p> <p>4L2-4 13:15~ 子どもと対等な立場のロボットを用いた教育支援 ○松添静子(筑波大学) 田中文英(筑波大学/JST さきがけ)</p> <p>4L2-5 13:30~ サービスロボットの実用化および新たな実践的エンジニア育成に向けた「社会実装インターン」の取り組み ○多羅尾進(東京高専) 浅野敬一(東京高専) 青木宏之(東京高専) 北越大輔(東京高専) 齊藤浩一(東京高専) 野口健太郎(東京高専)</p>

9月20日(木)PM1		
M室 (201室)	N室 (207室)	O室 (206室)
<p>4M2</p> <p>OS: 安心ロボティクス(2/2)</p> <p>三浦郁奈子(産総研)</p> <p>4M2-1 12:30~ 安心して使えるロボットに関する一考察 ○横井一仁(産総研) 三浦郁奈子(産総研)</p> <p>4M2-2 12:45~ アンドロイドと安心安全ロボティクス ○松本吉央(産総研) 吉川雅博(産総研) 脇田優仁(産総研) 中村泰(大阪大学) 石黒浩(大阪大学) 住谷昌彦(東京大学) 宮尾益知(成育医療研究センター)</p> <p>4M2-3 13:00~ Being familiar with the robot パデラリタ(Montpellier University) ○ベンチャー・ジェンチャン(東京農工大学) 松方寮(東京農工大学)</p> <p>4M2-4 13:15~ 実社会との関係を深めるロボットに関する研究の現状と今後 ○内藤理(東大) 岩見紫乃(東大) 森純一郎(東大) 梶川裕矢(東大) 工藤俊亮(電通大) 池内克史(東大)</p> <p>4M2-5 13:30~ 情報伝達機能を考慮した顔のデザインと評価 ○山口司(関東学院大) 一柳祐太(関東学院大) 碓井将太郎(関東学院大) 小松馨(関東学院大)</p> <p>4M2-6 13:45~ 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(埼玉大) 程島竜一(埼玉大)</p>	<p>4N2</p> <p>DS: GCOE認知脳理解に基づく未来工学創成</p> <p>長井志江(大阪大学)</p> <p>4N2-1 12:30~ GCOE認知脳理解に基づく未来工学創成 ○石黒浩(大阪大学)</p> <p>4N2-2 12:45~ Self-Protection for Life-Long Learning of Humanoid Robots based on Global Reaction and Local Reflex ○清水俊彦(阪大) 三枝亮(IIT) 池本周平(阪大) 石黒浩(阪大) Giorgio Metta(IIT)</p> <p>4N2-3 13:00~ 触覚センサを内蔵した人工皮膚による赤ちゃんロボットの動作判別 ○石原慎也(阪大) 成岡健一(阪大) 森山想一郎(阪大) 細田耕(阪大)</p> <p>4N2-4 13:15~ 非線形振動子ネットワークと身体の相互作用における行動創発 ○奥山裕二(阪大 工学研究科) 森裕紀(阪大 工学研究科) 浅田稔(阪大 工学研究科)</p> <p>4N2-5 13:30~ Understanding Information Transfer in Caregiver-Infant Interaction ○秦世博(大阪大学) 長井志江(大阪大学) 中谷明子(大阪大学) 福山寛志(京都大学) 明和政子(京都大学, JST ERATO) 浅田稔(大阪大学)</p> <p>4N2-6 13:45~ Human-Robot Collision Avoidance and Social Interaction by Analyzing Human Face Orientation ○ラサミーポチャラ(大阪大学) 前泰志(大阪大学) 大原賢一(大阪大学) 新井健生(大阪大学)</p> <p>4N2-7 14:00~ 体内埋込型ワイヤレス皮質脳波計測装置の開発 ○松下光次郎(阪大) 平田雅之(阪大) 鈴木隆文(NICT) 安藤博士(NICT) 吉田毅(広大) 太田祐貴(東北大) 佐藤博文(東北大) 松木英敏(東北大) 吉峰俊樹(阪大)</p> <p>4N2-8 14:15~ 心を持ったロボットを作るとはどういうことか ○小山虎(大阪大学)</p>	<p>4O2</p> <p>DS: NEDO生活支援ロボット実用化プロジェクト(3/3)</p> <p>小口誠(日本自動車研究所)、久米洋平(パナソニック)</p> <p>4O2-1 12:30~ ロボティックベッドの安全技術 ○久米洋平(パナソニック) 下田智大(パナソニック) 太田章博(パナソニック) 塚田将平(パナソニック) 河上日出生(パナソニック) 本田幸夫(パナソニック)</p> <p>4O2-2 12:45~ ロボティックベッド®の安全技術 ○塚田将平(パナソニック) 下田智大(パナソニック) 太田章博(パナソニック) 久米洋平(パナソニック) 河上日出生(パナソニック) 本田幸夫(パナソニック)</p> <p>4O2-3 13:00~ 配送センター内高速ビークルシステムの安全技術開発(第二報) 辻本方則(ダイフク) 原義正(ダイフク) 高川寛生(ダイフク) 渡邊義孝(ダイフク) ○穂山利貞(ダイフク) 窪田耕児(ダイフク)</p> <p>4O2-4 13:15~ 安全に配慮したフォークリフト型自律走行型無人搬送車 ○古川光治((株)日立プラントテクノロジー) 山本治正((株)日立プラントテクノロジー) 中拓久哉((株)日立産機システム) 安藤武((株)日立産機システム)</p> <p>4O2-5 13:30~ CYBERDYNEのリスク管理方法と安全規格への貢献 ○鶴岡厚太(CYBERDYNE) 新宮正弘(CYBERDYNE) 河本浩明(筑波大学) 山海嘉之(筑波大学)</p> <p>4O2-6 13:45~ 許容リスク以下安全移動支援技術を有する搭乗型移動ロボット ○安藤充宏(アイシン精機) 落合博敏(アイシン精機) 長嶺昇(アイシン精機) 戸田健吾(千葉工業大学) 小太刀兼(千葉工業大学) 清水正晴(千葉工業大学) 川崎芳嗣(日本信号) 猪俣宏明(日本信号) 山本大樹(日本信号) 村田記一(オプテックス) 大橋孝浩(オプテックス) 川久保拓二(オプテックス) 森川聡久(ヴィッツ) 水野智仁(ヴィッツ) 松本哲明(ヴィッツ)</p> <p>4O2-7 14:00~ 搭乗型生活支援ロボットとしてのゴルフカートにおける対人安全技術の開発 ○栗山龍起(IDECC(株)) 岡田和也(IDECC(株)) 大杉典史(IDECC(株)) 善波学(IDECC(株)) 土肥正男(IDECC(株))</p>

9月20日(木)PM2

A室(特別会議場)	B室(中ホールA)	C室(中ホールB)	D室(101室)
	<p>4B3</p> <p>OS:機構知(2/2)</p> <p>武居直行(首都大学東京)</p> <p>4B3-1 15:00~ V字開閉型可変剛性を利用したSMAアクチュエータの剛性制御 ○石橋良太(首都大学東京) 小田隆彦(首都大学東京) 田原健二(九州大学) 木野仁(福岡工業大学) 児島晃(首都大学東京)</p> <p>4B3-2 15:15~ 高強度化学繊維によるワイヤ駆動のための基礎的検討 ○遠藤玄(東工大) 洗津(東工大) 広瀬茂男(東工大)</p> <p>4B3-3 15:30~ Cable-Driven Force Magnification Mechanism with Back-drivability ○Marcoay Phlernjai(東工大) 高山俊男(東工大) 小俣透(東工大)</p> <p>4B3-4 15:45~ 機構知:新しいロボット機構学の構築 ○望山洋(筑波大) 武居直行(首都大東京) 石橋良太(首都大東京)</p>	<p>4C3</p> <p>OS:人間機械協調</p> <p>辻俊明(埼玉大学)</p> <p>4C3-1 15:00~ 動作コーチングにおける手本動作の強調と言語的注意表現の統合に関する分析とモデル化。そのモデルを使用した動作コーチングの議論 ○奥野敬丞(総合研究大学院大学(総研大)) 稲色哲也(国立情報学研究所(NII))</p> <p>4C3-2 15:15~ 医師・検査技師の負担軽減を目的とした超音波診断・治療補助ロボットシステムの構築 ○青木悠祐(沼津高専)</p> <p>4C3-3 15:30~ MRI適合性を有する下肢動作提示システムの基本性能評価 ○池田貴公(筑波大) 松下明(筑波大) 五月川康作(筑波大) 長谷川泰久(筑波大) 山海薫之(筑波大)</p> <p>4C3-4 15:45~ パワーアシストロボットのアシスト遅れ時間に関する考察 ○林喜章(佐賀大) 木口重夫(九大)</p> <p>4C3-5 16:00~ 自動介助運動のためのリハビリ支援ロボットの剛性制御 ○辻俊明(埼玉大) 横尾知典(埼玉大)</p> <p>4C3-6 16:15~ 人間とロボットの力学的相互作用における動特性帯域の可変制御を実現するデバイスの開発 ○穠原徹(同志社大) 入野功輔(同志社大) 木下敦之(同志社大) 横川隆一(同志社大)</p> <p>4C3-7 16:30~ 車輪型移動ロボットにおける外力推定と柔軟接触 ○西上直孝(首都大) 武居直行(首都大) 藤島裕也(首都大) 山口宇唯(トヨタ) 藤本英雄(名工大)</p> <p>4C3-8 16:45~ ステアリングへの力覚呈示を介した駐車運転技能養成システム ○廣川暢一(筑波大学) 上杉直久(マツダ株式会社) 古郡了(マツダ株式会社) 北川朋子(マツダ株式会社) 鈴木健嗣(筑波大学/JST)</p>	<p>4D3</p> <p>IS:Women in Robotics</p> <p>Gentiane Venture(TUAT)</p> <p>4D3-1 15:00~ A Female Researcher Working on a Female-like Humanoid HRP-4C ○Kanakano Miura(AIST)</p> <p>4D3-2 15:15~ Seeker: Coaching free roaming robot behavior using human physiological affective feedback ○Anna Gruebler(University of Tsukuba) Vincent Berenz(University of Tsukuba) Kenji Suzuki(University of Tsukuba/JST)</p> <p>4D3-3 15:30~ Elbow joint angle - EMG relationship in a dynamic voluntary contraction at different external load levels ○Qin Zhang(Tokyo University of Agriculture & Technology) Gentiane Venture(Tokyo University of Agriculture & Technology)</p> <p>4D3-4 15:45~ Object-dependent estimation of grasp posture and contact region of hand based on cluster analysis ○Yuka Ariki(NII) Yui Endo(DHRC, AIST) Natsuki Miyata(DHRC, AIST) Mitsunori Tada(DHRC, AIST)</p> <p>4D3-5 16:00~ On the Hardware-in-the-loop Simulation Subjected to Collision ○Satoko Abiko(Tohoku Univ.) Yoshikazu Satake(Tohoku Univ.) Xin Jiang(Tohoku Univ.) Masaru Uchiyama(Tohoku Univ.)</p> <p>4D3-6 16:15~ Motion recognition system for conductor and flutist robot interaction ○Sarah Cosentino(Waseda Univ.) Yoshihisa Sugita(Waseda Univ.) Massimiliano Zecca(Waseda Univ.) Salvatore Sessa(Waseda Univ.) Zhuohua Lin(Waseda Univ.) Klaus Petersen(Waseda Univ.) Hiroyuki Ishii(Waseda Univ.) Atsuo Takanishi(Waseda Univ.)</p> <p>4D3-7 16:30~ Gender differences in the perception robots ○Kerstin Sophie Haring(The University of Tokyo) Celine Mougenot(Tokyo Institute of Technology) Katsumi Watanabe(The University of Tokyo)</p>

9月20日(木)PM2

E室 (102室)	F室 (104室)	G室 (105室)	H室 (107左室)
	<p>4F3</p> <p>ヘリコプタ・飛行ロボット</p> <p>渡辺桂吾(岡山大学)、中西弘明(京都大学)</p> <p>4F3-1 15:00~ 自律型無人ヘリコプタのためのGPS-INS-BARO複合航法 ○金田さやか(阪府大) 中西弘明(京大) 榎木哲夫(京大)</p> <p>4F3-2 15:15~ 4ローターヘリコプターによる懸架物の制御制御 ○赤澤侑耶(東京電機大) 飯塚剛章(東京電機大) 梶野竜太(東京電機大) 石川潤(東京電機大)</p> <p>4F3-3 15:30~ テザー係留型飛行ロボットの自律飛行制御 ○石井徹(福井大学大学院) 高橋泰岳(福井大学大学院) 前田陽一郎(福井大学大学院) 中村恭之(和歌山大学)</p> <p>4F3-4 15:45~ 4つのプロペラを有する飛行船ロボット「X4プリン」の部分劣駆動制御 ○中村吉一(岡山大学大学院) 渡辺桂吾(岡山大学大学院) 永井伊作(岡山大学大学院) 前山祥一(岡山大学大学院)</p> <p>4F3-5 16:00~ 空撮画像の機上モザイクングによるリアルタイム状況把握 ○木村宣隆(日立中研) 知原信博(日立中研) 北野佑(日立中研)</p> <p>4F3-6 16:15~ 空中映像解析による広域状況認識に関する研究 ○姜滄文(鹿児島大学大学院理工学研究科) 鹿嶋雅之(鹿児島大学大学院理工学研究科) 佐藤公則(鹿児島大学大学院理工学研究科) 渡邊睦(鹿児島大学大学院理工学研究科)</p>	<p>4G3</p> <p>産業ロボット(システム開発)</p> <p>横山和彦(安川電機)</p> <p>4G3-1 15:00~ 蠕動運動型ポンプにおける吸排気システムの構築 ○斉藤邦広(中央大) 平山義浩(中央大) 木村義規(中央大) 中村太郎(中央大) 大隅久(中央大)</p> <p>4G3-2 15:15~ マダイ稚魚選別システムの研究 ○久保田均(近畿大学) 吉規友洋(近畿大学) 栗山敏秀(近畿大学) 渡辺俊明(近畿大学) 宮下盛(近畿大学) 那須敏郎(近畿大学) 谷口直樹(近畿大学)</p> <p>4G3-3 15:30~ 光学式位置センサを用いた小型無人搬送車の開発 ○堀江貴雄(長崎県工業技術センター) 指方顕(長崎県工業技術センター) 酒井寿美雄(協和機電工業(株))</p> <p>4G3-4 15:45~ T継手溶接のための計測用レーザ像検出 ○森下貴文(北大) 松下昭彦(北大) 金子俊一(北大) 福田薫((株)産鋼スチール) 大藤仁志((株)産鋼スチール)</p> <p>4G3-5 16:00~ 障害物回避を考慮した天井クレーンの遠隔操縦システムの開発 ○増田光(中央大) 田村雄介(中央大) 大隅久(中央大)</p> <p>4G3-6 16:15~ 複数台の産業ロボット間での干渉チェック方式開発 ○白土浩司(三菱電機株式会社)</p> <p>4G3-7 16:30~ ロボットによる詰込のための仕様・計画・配電技能 ○首田弘(産総研知能システム研究部門) 原田研介(産総研知能システム研究部門) 吉見隆(産総研知能システム研究部門) 山野辺夏樹(産総研知能システム研究部門) 永田和之(産総研知能システム研究部門) 中村晃(産総研知能システム研究部門) 北垣高成(産総研知能システム研究部門) 河井良浩(産総研知能システム研究部門)</p> <p>4G3-8 16:45~ 高速書籍電子化のための高速書籍自動めくり機の設計と評価 ○瀧井美帆(東大) 山田雅宏(東大) 渡辺義浩(東大) 石川正俊(東大)</p>	

9月20日(木)PM2

I室 (108室)	J室 (小ホール室)	K室 (204室)	L室 (202室)
<p>4I3</p> <p>画像センサ</p> <p>梅田和昇(中央大学)</p> <p>4I3-1 15:00~ 放送用カメラの動きを計測するハイブリッドセンサ ○加藤大一郎(NHK・ES) 武藤一利(NHK技研) 岡本浩幸(ライテックス) Alessandro Moro(ライテックス) 関敏一(多摩川精機) 水上慎太郎(多摩川精機)</p> <p>4I3-2 15:15~ ソフトアクチュエータ制御のためのFPGAベースビジョンシステム ○古川友博(立命館大) 下ノ村和弘(立命館大) 金恵鍾(立命館大) 西岡靖貴(立命館大) 川村真夫(立命館大)</p> <p>4I3-3 15:30~ 同軸系テキストチャ付距離画像センサの構築 ○内田裕己(中央大) 寺林賢司(静岡大) 梅田和昇(中央大)</p> <p>4I3-4 15:45~ LED照明を用いた全方位カメラ用照明システムの開発 ○奥崎悟(公立はこだて未来大学) 鈴木昭二(公立はこだて未来大学)</p> <p>4I3-5 16:00~ ロボットハンドに適した超小型距離画像センサ ○岩崎一也(中央大) 寺林賢司(静岡大) 梅田和昇(中央大)</p> <p>4I3-6 16:15~ 実時間高フレームレートRGB-Dビジョン ○山本貴士(Hiroshima Univ.) 高峯(Hiroshima Univ.) 青山忠義(Hiroshima Univ.) 高木健(Hiroshima Univ.) 石井抱(Hiroshima Univ.)</p>	<p>4J3</p> <p>自己位置推定(3/3)</p> <p>三浦純(豊橋技科大)</p> <p>4J3-1 15:00~ 推定位置向上に関する研究 ○宇佐美進一(新潟大院) 三村宣治(新潟大)</p> <p>4J3-2 15:15~ WEB上の航空写真を用いた移動ロボットの自己位置推定 ○村松聡(電通大) 富沢哲雄(電通大) 松田啓明(電通大) 工藤俊亮(電通大) 末廣尚士(電通大)</p> <p>4J3-3 15:30~ 多種のセンサの適応的な統合と選択に基づく移動ロボットの自律走行 ○犀川裕一(Meiji Univ.) 森岡一幸(Meiji Univ.)</p> <p>4J3-4 15:45~ GPS及び画像場所認識を用いた複数観測値に基づく大域的自己位置推定システム ○齊藤隆仁(明大) 黒田洋司(明大)</p> <p>4J3-5 16:00~ Optical Flow OdometryおよびGPSを用いた不整地における自己位置推定 ○高橋佑弥(明治大学) 黒田洋司(明治大学)</p> <p>4J3-6 16:15~ 二つの傾斜センサを用いるロボットの対地移動状況把握 ○岡田徳次(新潟大) 手塚悟(新潟大) 三村宣治(新潟大) 和田博(ダブル技研(株))</p> <p>4J3-7 16:30~ 直線抽出による魚眼カメラの相対姿勢の推定 ○賈漢超(鳥取大学) 李仕剛(鳥取大学) 寺嶋一彦(豊橋技科大)</p>	<p>4K3</p> <p>ヒューマノイド(3/3)</p> <p>森澤光晴(産総研)、菅原雄介(国士館大)</p> <p>4K3-1 15:00~ 直接教示を用いた複数ヒューマノイドロボットによる接触を伴う組手の振り付け手法 福谷友理(東大附属中等) ○宇野友季子(東大) 佐藤啓宏(東大) 池内克史(東大)</p> <p>4K3-2 15:15~ ヒューマノイドロボットの全身運動による毛筆書字 ○往下育麿(立命館大) 岡山慧(立命館大) 吉川恒夫(立命館大)</p> <p>4K3-3 15:30~ 力覚提示操作教示システムを用いる力の制御方法を含んだ多段可動機構操作の獲得 ○垣内洋平(東京大学) 津田敦史(東京大学) 野沢峻一(東京大学) 岡田慧(東京大学) 稲葉雅幸(東京大学)</p> <p>4K3-4 15:45~ ヒューマノイドによる効率的な3次元見かけモデル獲得のための最適視点把持計画に基づく双腕持ち替え操作 ○津田敦史(東京大学) 垣内洋平(東京大学) 野沢峻一(東京大学) 岡田慧(東京大学) 稲葉雅幸(東京大学)</p> <p>4K3-5 16:00~ 探索型ヒューマノイドのための効率的なリーチング動作計画・実行手法 ○金広文男(産総研) 吉田英一(産総研) 横井一仁(産総研)</p> <p>4K3-6 16:15~ 人の全身姿勢からヒューマノイドの全身姿勢を入力するインタフェースの開発(その3) ○米倉健太(筑波大/AIST) 中岡慎一郎(AIST) 横井一仁(AIST/筑波大)</p> <p>4K3-7 16:30~ 経由姿勢に基づくヒューマノイドロボットの全身運動計画の高速化 ○ChangHyun Sung(名古屋大学) 香川高弘(名古屋大学) 宇野洋二(名古屋大学)</p> <p>4K3-8 16:45~ 人型ロボットの段階的経路計画に伴う小範囲干渉の局所的解消 ○清水康志(阪大) 杉原知道(阪大)</p>	<p>4L3</p> <p>OS:ロボット感動教育</p> <p>琴坂信哉(埼玉大学)</p> <p>4L3-1 15:00~ ロボットシステム実験・実習の取り組みについて ○磯貝正弘(愛知工科大) 坂口鋼一(愛知工科大) 田宮直(愛知工科大)</p> <p>4L3-2 15:15~ PICマイコンを用いたメカトロニクス教育への効果の検討 ○武村泰範(NBU) 姫野倫明(NBU) 後藤幸太郎(NBU) 河野太輔(NBU) 横山宗幸(NBU)</p> <p>4L3-3 15:30~ 高大連携授業でのメカトロニクス教育とその効果 ○入部正継(阪電通大) 鄭聖薫(阪電通大)</p> <p>4L3-4 15:45~ 高専—豊橋技科大間における遠隔制御システムを用いた体験型授業の実施 ○柴田悠次(豊橋技科大) 松崎貴大(豊橋技科大) 美間康平(豊橋技科大) 今村孝(豊橋技科大) 三好孝典(豊橋技科大) 小山慎哉(函館高専) 大場謙(仙台高専) 市村智康(小山高専) 沢口義人(木更津高専) 河合康典(石川高専) 川田昌克(舞鶴高専) 北川秀夫(岐阜高専) 兼重明宏(豊田高専) 内堀晃彦(宇部高専) 西山英治(熊本高専) 寺嶋一彦(豊橋技科大)</p> <p>4L3-5 16:00~ 家庭用ロボットの製作を通したものづくり教育 ○前田貴信(佐世保工業高等専門学校) 寺嶋一彦(豊橋技科大)</p> <p>4L3-6 16:15~ ロボット教材の開発の要点 ○二井見博文(産業技術短大) 村井健介(産総研)</p> <p>4L3-7 16:30~ 研究教育支援設備RoboCityを用いた工学教育の試み ○石井和男(九工大) ナシライアミール(九工大)</p>

9月20日(木)PM2		
M室 (201室)	N室 (207室)	O室 (206室)
	<p>4N3</p> <p>認知発達ロボティクス</p> <p>浅田稔(大阪大学)</p> <p>4N3-1 15:00~ 内発的動機づけによる自己から環境へ広がる認知と運動の相互発達 ○芝原俊樹(東大) 山田康智(東大) 國吉康夫(東大)</p> <p>4N3-2 15:15~ 脊椎動物の運動と脊髄神経系の初期発達に対する身体性の寄与の構成論的解明 ○山田康智(東大) 國吉康夫(東大)</p> <p>4N3-3 15:30~ 神経力学モデルを用いたロボットの道具身体化機構 ○山口雄紀(京都大学大学院) 信田春満(京都大学大学院) 西出俊(京都大学大学院) 奥乃博(京都大学大学院) 尾形哲也(早稲田大学)</p> <p>4N3-4 15:45~ 発達の模倣学習における神経力学モデルの段階的構造化と獲得プリミティブの解析 ○望月敬太(京都大学大学院) 信田春満(京都大学大学院) 西出俊(京都大学大学院) 奥乃博(京都大学大学院) 尾形哲也(早稲田大学)</p> <p>4N3-5 16:00~ プロアクティブ・リアクティブな行為とその自律的な切り替えの学習 ○村田真悟(早大) 並川淳(理研) 有江浩明(早大) 谷淳(KAIST) 菅野重樹(早大)</p> <p>4N3-6 16:15~ ノンパラメトリック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(大阪大) 中村泰(大阪大) 石黒浩(大阪大)</p> <p>4N3-7 16:30~ 時間軸変換を用いた多関節ロボットの省エネルギー周期運動生成 ○植村充典(阪大) 平井宏明(阪大) 宮崎文夫(阪大)</p> <p>4N3-8 16:45~ 力学的整合性を満たす運動パターンの獲得 ○宮寄哲郎(東工大) 岡田昌史(東工大)</p>	<p>4O3</p> <p>ロボットアーム</p> <p>竹澤聡(道工大)、相山康道(筑波大学)</p> <p>4O3-1 15:00~ 関節の制約を考慮した冗長ロボットの躍度分解制御 ○但馬竜介((株)豊田中央研究所) 森平智久(トヨタ自動車(株))</p> <p>4O3-2 15:15~ UCM空間を用いた冗長マニピュレータの協調制御 ○東郷俊太(名古屋大学) 香川高弘(名古屋大学) 宇野洋二(名古屋大学)</p> <p>4O3-3 15:30~ 可操作度を考慮したマルチフィンガ・アームロボットのアドミッタンス及びインピーダンス制御 ○山田大輔(横国大) 黄健(近畿大) 飯田哲郎(横国大)</p> <p>4O3-4 15:45~ 可動範囲を考慮した多自由度マニピュレータの動特性同定法 ○境野翔(埼玉大学) 辻俊明(埼玉大学)</p> <p>4O3-5 16:00~ 2リンクロボットアームの持ち上げ動作における特異姿勢の有用性の実験的検証 ○吉岡広樹(神戸大) 浦久保孝光(神戸大) 真下智昭(豊橋技科大) 万象隆(神戸大)</p> <p>4O3-6 16:15~ 張力楕円を考慮したワイヤ懸垂型マニピュレータの張力制御 ○柴山晃貴(中央大) 松本徹(中央大) 田村雄介(中央大) 大隅久(中央大)</p> <p>4O3-7 16:30~ 超音波モータを用いた生活支援用ロボットアームの開発 ○山下貴仁(豊技大) 真下智昭(豊技大) 武居直行(首都大) 寺嶋一彦(豊技大)</p>