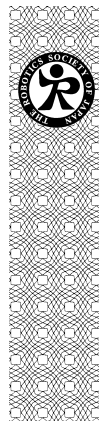


お知らせ目次

<input type="checkbox"/> 学会からのお知らせ	
・フェローのご紹介	お知らせ 2
<input type="checkbox"/> カレンダー	お知らせ 3
<input type="checkbox"/> 主催行事のお知らせ	
・第10回ロボティクス・シンポジウム講演募集	お知らせ 5
<input type="checkbox"/> セミナーのご案内	
・第28回シンポジウム レスキューの現状と将来	お知らせ 6
<input type="checkbox"/> 共催・協賛行事のお知らせ	
・本会共催・協賛・後援行事	お知らせ 8
<input type="checkbox"/> 新入会員	お知らせ 9
<input type="checkbox"/> 英文論文集のページ	
・Call for Papers : Special Issue on Haptic Display : Beyond Visual and Aural Interaction	お知らせ 10
・ADVANCED ROBOTICS VOL. 18 No. 3 Abstract	お知らせ 11
<input type="checkbox"/> 刊行物のご案内	お知らせ 12
<input type="checkbox"/> 有料広告	お知らせ 13

■日本ロボット学会第22回学術講演会プログラム



学会からのお知らせ

平成 16 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、平成 14 年度の創立 20 周年を機にフェロー制度を制定し、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。

本年はその第 3 回目にあたり、新しく下記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（順不同）。新フェローの方々の顕彰は、本会の第 22 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。

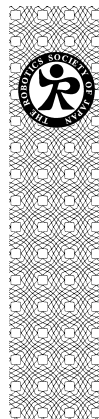
記

新井民夫氏	東京大学，ロボット工学全般にわたる研究開発
江尻正員氏	元日立製作所，産業用人工視覚技術等の研究開発
金出武雄氏	CMU，人工視覚その他のロボット技術
杉本 旭氏	ロボットの安全性と標準化の研究開発
金山 裕氏	Motion Lab. Inc.，移動ロボット技術の研究開発
福田敏男氏	名古屋大学，ロボット技術全般の研究開発並びに国際活動
森 英雄氏	元山梨大学，移動ロボット用視覚技術等の研究開発
油田信一氏	筑波大学，移動ロボット等知能ロボットの研究開発

カレンダー

(2004年8月～2005年6月)

開催日	行 事	開催地	申込締切日	会誌掲載号
8/18～8/22	IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics, RoBio 2004	中 国	論文締切 6/1	21 巻 7 号・7
8/20	2004 年度 夏休み科学教室	東京・神奈川	申込締切 7/9	22 巻 5 号・8
8/25～8/27	第 18 回リハ工学カンファレンス	北 海 道		22 巻 5 号・9
8/26～8/31	2004 知能メカトロニクス及びオートメーション国際会議 (International Conference on Intelligent)	中 国	申込締切 5/1	22 巻 2 号・6
8/28・8/29	SIG「姿勢保持」講習会 in 札幌 2004	北 海 道		22 巻 5 号・9
9/3	計測連合シンポジウム 先端計測 2004	栃 木		22 巻 6 号・8
9/7・9/8	第 26 回宇宙ステーション利用計画ワークショップ	東 京		22 巻 5 号・9
9/9～9/11	第 6 回日本感性工学会 年次大会・講演会	東 京	申込締切 6/30	22 巻 5 号・9
9/13・9/14	SICE セミナー「現代制御理論入門」	東 京	申込締切 8/30	22 巻 6 号・8
9/13～9/17	実習を主にしたマイクロデバイス作製講座	大 阪		22 巻 5 号・9
9/14・9/15	第 21 回センシングフォーラム計測部門大会—センシング技術の新たな展開と融合	東 京	講演締切 5/21	22 巻 4 号・10
9/14～9/16	平成 16 年電気学会産業応用部門大会	香 川	論文締切 5/28	22 巻 1 号・14
9/15・9/16	日本機械学会関西支部 第 271 回講習会 製品開発, 技術開発のための最適設計技術と応用	大 阪	申込締切 9/8	22 巻 6 号・8
9/15～9/17	日本ロボット学会第 22 回学術講演会 (RSJ 2004)	岐 阜	申込・ 原稿締切 6/10	22 巻 4 号・5
9/19～9/23	SCIS & ISIS 2004	横 浜	論文締切 6/31	21 巻 7 号・7
9/20～9/22	第 13 回 IEEE 国際ワークショップ IEEE International Workshop on Robot and Human Interactive Communication (RO-MAN 2004)	岡 山		22 巻 5 号・8
9/26	第 1 回 WRO (World Robot Olympiad) Japan	東 京		22 巻 6 号・9
9/27～9/29	日本神経回路学会第 14 回全国大会 (JNNS 2004)	京 都		22 巻 5 号・9
9/27～9/30	No. 04-05 Dynamics and Design Conference 2004 「自由闊達 縦横無人 そして新たな未来へ」	東 京	講演締切 4/16	22 巻 3 号・7
9/28～10/2	IROS 2004	仙 台	論文締切 6/30	21 巻 7 号・8
9/29	国際ワークショップ「ロボット模倣」	仙 台		22 巻 5 号・9
9/29・9/30	生体医工学シンポジウム 2004	北 海 道	原稿締切 8/1	22 巻 5 号・9
10/3～10/5	第 4 会先端メカトロニクス国際会議 (ICAM '04)	北 海 道		21 巻 7 号・6
10/4・10/5	システム制御情報セミナー 2004「超微細技術が支えるセンシングと制御」～IT デバイスから新しい生体計測まで～	大 阪		22 巻 5 号・9
10/4・10/5	第 6 回 EAJ 国際シンポジウム「ロボットとの共生」	東 京		22 巻 5 号・9
10/6～10/8	ヒューマンインタフェースシンポジウム 2004	京 都	申込締切 6/14	22 巻 4 号・10
10/6～10/8	(第 6 回) 2004 年実装プロセステクノロジー展	千 葉		22 巻 5 号・9
10/7・10/8	ATOE 2004 (Autmation Technology for Off-road Equipment)	京 都		22 巻 2 号・6
10/9・10/10	第 14 回インテリジェントシステムシンポジウム	高 知	申込締切 7/30 論文締切 8/31	22 巻 5 号・10
10/10～11/28	アイデア対決・全国高等専門学校ロボットコンテスト 2004	東京ほか 全国 8 地区		22 巻 5 号・10
10/20	第 3 回 ITS シンポジウム 2004	名 古 屋	論文締切 5/7	22 巻 2 号・7



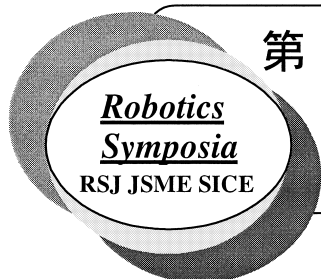
お 知 ら せ

開催日	行 事	開催地	申込締切日	会誌掲載号
10/23・10/24	第25回バイオメカニズム学術講演会	神 奈 川	申込締切 4/19	22巻5号・10
10/26	SICE セミナー「実践的な制御系設計」	東 京	申込締切 10/12	22巻6号・8
10/30～12/19	第16回「全国日本ロボット相撲大会」	広島・東京	申込締切 7/20	22巻6号・9
10/31～11/3	2004 国際シンポジウム マイクロメカトロニクスとヒューマンサイエンス及び国際メイズコンテスト (MHS 2004)	名 古 屋	論文締切 8/10	22巻4号・10
11/1～11/3	第19回生体・生理工学シンポジウム	大 阪	申込締切 6/18	22巻2号・7
11/6・11/7	No. 04-15 第12回機械材料・材料加工技術講演会	熊 本	論文締切 9/21	22巻4号・10
11/11～11/13	IEEE-RAS/RSJ International Conference on Humanoid Robots (Humanoids 2004)	Santa Monica, Los	論文締切 8/30	22巻3号・7
11/17～11/19	VSMM 国際会議 2000 岐阜	岐 阜		22巻5号・10
11/18・11/19	TExCRA 2004 The 1st IEEE Technical Exhibition Based Conference on Robotics and Automation	東 京	論文締切 9/10	22巻4号・11
11/18～11/20	計測自動制御学会 システム・情報部門学術講演会 2004	静 岡	論文締切 9/30	22巻4号・11
11/24～11/26	国際会議 ICMA 2004—安心と安全を目指す次世代メカトロニクス—	大 阪		22巻1号・14
11/26・11/27	第47回自動制御連合講演会	千 葉	講演締切 8/13	22巻3号・7
12/10～12/12	第13回日本コンピュータ外科学会大会	東 京		22巻6号・8
12/17～12/19	第5回 SICE システムインテグレーション部門講演会 (SI 2004)	茨 城	申込締切 8/19	22巻5号・10
2005 1/12～1/15	IEEE Workshop on Advanced Robotics and its Social Impacts (ARSO '05)	愛 知	申込締切 11/30	22巻5号・8
1/27・1/28	第17回自律分散システムシンポジウム	東 京	申込締切 10/8	22巻6号・8
3/14・3/15	第10回ロボティクス・シンポジア	神 奈 川	申込締切 10/8	22巻5号・8
5/15～5/18	2005 ICME International Conference on Complex Medical Engineering-CME 2005	香 川		22巻5号・10
5/24・5/27	国際ジェロントテクノロジー学会第5回国際会議	名 古 屋		22巻4号・11
6/9～6/11	ロボティクス・メカトロニクス講演会 2005 ROBOMECH 2005 in Kobe—生活を支援するロボメカ技術のメガインテグレーション	神 戸	申込締切 1/15	22巻6号・8

(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。)

主催行事のお知らせ

Call for Papers



第10回 ロボティクス・シンポジウム 講演募集

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

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

第10回ロボティクス・シンポジウムを、2005年3月14、15日に神奈川県箱根町で開催する予定です。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、Full Paper投稿をしていただき、プログラム委員会が中心となって論文査読を行ない、コメントを著者にフィードバックします^注。また、優秀な発表には「ロボティクス・シンポジウム賞」を表彰します。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し、十分な発表時間を取れるように配慮する予定です。皆様奮ってご参加下さい。（注：採択論文数を制限することもあります。）

開催期日： 2005年3月14日(月)、15日(火)

会場(宿泊)： 箱根ホテル小涌園 (<http://www.hakoneho-kowakien.com>)

〒250-0407 神奈川県足柄下郡箱根町ニノ平1297 TEL：0460-2-4111

トピックス：

ヒューマノイドロボット、ヒューマンロボットインタフェース、ハプティックデバイス、ホームロボット、医療・福祉ロボット、宇宙ロボット、エンターテインメントロボット、移動・脚ロボット、マイクロシステム、ロボットビジョン、アクティブセンシング、センサフュージョン、作業計画、自動化技術、コンピューショナルインテリジェンス、創発・進化・学習、マルチエージェント、ネットワークロボティクス、その他ロボット工学に関連する諸分野

講演申込〆切： 2004年10月 8日

論文投稿〆切： 2004年11月 5日

最終原稿〆切： 2005年 1月14日

参加登録費： 主催三学会の正会員 35,000円（参加費・論文集代26,000円を含む）

学生会員 30,000円（参加費・論文集代21,000円を含む）

会員外 40,000円（参加費・論文集代31,000円を含む）

参加登録：

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。

講演申し込み方法：

Emailで受け付けます。Subject欄に「ロボティクス・シンポジウム申込」と記載し、メール本文に、講演タイトル、著者全員の名前と所属、講演予定者の氏名と所属学会・会員種別、連絡先担当者の氏名・所属・住所と電話番号・FAX番号・電子メールアドレスを記載し、下記プログラム委員長までお送りください。講演者は主催3学会の会員（正会員、学生会員）とします。

論文投稿方法：

原稿は、A4判2コラムで、6ページが原則です。最大8ページまで認めます(超過料金は¥10,000/頁となります)。論文投稿方法は、講演申し込みを行われた方にEmailにて、ご連絡いたします。

実行委員会：

実行委員長 國井 康晴（中央大学・理工学部）
〒112-8551 東京都文京区春日1-13-27
Tel: 03-3817-1866 Fax: 03-3817-1847 Email: kunii@hmsl.elect.chuo-u.ac.jp

実行副委員長 村上 弘記（石川島播磨重工業株式会社・技術開発本部）
〒235-8501 横浜市磯子区新中原町1
Tel: 045-759-2827 Fax: 045-759-2208 Email: hiroki_murakami@ihi.co.jp

プログラム委員長 久保田 孝（宇宙航空研究開発機構・宇宙科学研究本部）
〒229-8510 相模原市由比野台3-1-1
Tel: 042-759-8305 Fax: 042-759-8305 Email: kubota@nsl.isas.ac.jp

本内容は、予告なく変更する場合がございます。最新情報をホームページ等で必ずご確認ください。

セミナーのご案内

主催：(社)日本ロボット学会

協賛：計測自動制御学会、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、日本ロボット工業会、農業機械学会、自動化推進協会、バイオメカニズム学会、産業技術連携推進会議 機械・金属連合部会／福祉技術部会、機械技術協会、応用物理学会、人工知能学会、日本神経回路学会、システム制御情報学会、情報処理学会、日本人間工学会、日本時計学会、日本バーチャリアリティ学会 (予定)

ロボット工学セミナー



第28回シンポジウム レスキューの現状と将来

日時：2004年11月19日(金) 10:00～17:00

会場：工学院大学 28階第1会議室(東京都新宿区西新宿1-24-12, JR・小田急・京王線 新宿駅西口徒歩5分)

定員：80名(定員になり次第締め切ります)

参加費：会員/協賛学会員 8,000円, 学生(一律) 4,000円, 会員外 12,000円(税込)

口上：2001年9月のニューヨーク世界貿易センターでの救助活動に、小型ロボットが試用された事実は記憶に新しいところです。これも一つのきっかけとなり、レスキュー活動へのロボット技術の適用が大きく注目され、日本においても2002年から、文部科学省の「大都市大震災軽減特別プロジェクト」がスタートしております。あらゆる災害に対して、万全の準備が必要です。「どんな道具があるの? どんな使い方ができるの? こんな物も必要だな!…」と理解しておくことも大切な準備です。本シンポジウムでは、実際のレスキュー活動の様子と問題点、さらに5～10年後を見据えた最先端のレスキューロボット研究などを紹介します。

オーガナイザー：内田康之(防衛庁技術研究本部)

<http://www.jda-trdi.jp>

講演内容：

(開会挨拶・講師紹介)

10:00～10:10

第1話 防災と災害救助に対する消防庁の先進的取り組み

10:10～11:10 総務省消防庁救急救助課 菅野晃一

一部の消防本部においては以前からロボットが研究開発されており、遠隔操作式の消火ロボットなどは既に実際の災害現場において活用されているものの、広く一般に用いられるところまで至っていないのが現状である。このような状況を踏まえ、有識者を交えて消防活動が困難な現場において活動ができる消防・防災ロボットについて検討してきており、消防本部へのアンケート結果等により、「偵察型・探査型のNBCテロ災害用ロボット」のニーズが高いことが分かった。本講演では、消防庁における普及をにらんだロボット研究開発の取り組みについて言及する。

<http://www.fdma.go.jp/>

第2話 レスキュー隊を進化させるパワードスーツ

11:20～12:20 筑波大学 山海嘉之

ハイテク技術の導入によって、医療現場は長寿を支える脳要塞へと進化した。レスキューにおいても同様の進化が期待できる。ビルの火災・崩壊、原子力事故など、レスキュー活動に大きな関心が寄せられている。防護服を身にまとい、軽々と瓦礫を撤去し、高感

度センサーと情報系で強化されたスーパーレスキュー隊はSF救助隊「サンダーバード」ですら発想されていない。本講演では、「レスキュー隊を進化させるパワードスーツ」の現状と未来、更に、その基盤技術「サイバニクス：人間と機械・情報系の融合複合領域」について言及する。

<http://sanlab.kz.tsukuba.ac.jp>

第3話 (時空間) GISを利用した災害救助支援

13:35～14:35 (独)防災科学技術研究所 角本 繁

情報システムは、直接的な災害救助を行うことはできないが、初動体制確立の迅速化、被災状況の把握・分析による効率的な対応支援、状況変化に即応した意思決定支援などで貢献することができると考えている。具体的には、現場の時間的な推移をデータベース化して分析・予想できる震災総合シミュレーションシステムが必要となる。本講演では、このようなシステムについて紹介するとともに、平常時から業務に活用されていることで緊急時でも確実に稼働するシステムであること、費用対効果の高いシステム構築ができていないこと、他機関との稼働共有ができるような配慮がなされていることなどの実用化の課題とその解決策についても提示したい。

<http://www.kedm.bosai.go.jp/>

第4話 期待される災害救助犬

14:45～15:45

(社)ジャパンケネルクラブ中央災害救助犬委員会委員

本田 憲

地震多発国である国情を踏まえ、本会では、1990年から災害救助犬の育成を始め、1995年の阪神大震災ではわが国でも救助犬の認知が高まった。救助犬は厳正な試験を経て現在224頭が合格し、公益向上の観点から有事の際には救助活動をしている。本講演では、こうした救助犬について、①誕生と経緯、②活動状況、③災害状況における取組み方、④世界各国との協調体制等について述べたい。なお、災害救助犬は、犬の優れた特質である嗅覚が人間の100万倍から1億倍ともいわれる能力を持つことから、この特性を活用して震災等で瓦礫などに埋もれた被災者を見つけるなど、科学の発達した現代においてなお、有益な血の通った犬として世界中で活躍している。

http://www.jkc.or.jp/rescue_dog/

第5話 ロボットは災害救助犬を超えられるか！

15:55～16:55 電気通信大学 松野文俊

1995年1月17日の阪神淡路大震災から10年が経とうとしている。最近では、イランの大地震やヨーロッパでの洪水などの自然災害だけでなくチェリノブイリの原発事故、JCOの放射能漏れ事故、サリンによるテロ行為などの人為災害も後を絶たない。2001年9月11日のニューヨーク WTC の自爆テロ災害現場でレスキューロボットが試用されたのは記憶に新しい。また、日本では2002年度から文部科学省の「大都市大震災軽減化特別プロジェクト」が5年計画で行われており、レスキューロボット等の高度な次世代防災インフラ構築を目指して研究・開発が行われている。本講演では、レスキューロボットに求められる要件を考察し、従来のロボット開発と何が異なるのかを示し、レスキューロボットシステムの最先端を紹介する。

<http://www.hi.mce.uec.ac.jp/matsuno-lab/>

〈閉会の挨拶〉

16:55～17:00

〈申込み方法〉

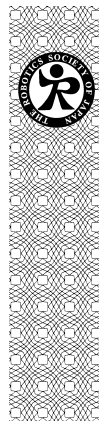
- *以下申込書に詳細をご記入の上、学会宛お申し込みください。
- *また、学会ホームページ上でも講習会案内をご覧いただけます。講習会参加申込も受け付けておりますので、ご利用ください。
- *参加費には配布資料代を含み、昼食代は含みません。
- *会場、講師、日時等は都合により変更になる場合がありますのでご了承ください。
- *参加費振込先：銀行振込 りそな銀行本郷支店（普）1063675、郵便振替 00190-8-57896 ともに加入者名、(社)日本ロボット学会（参加費のお振り込みに請求書等が必要な場合は別途お申し出ください。また、所定の用紙がある場合は、その旨申込書に明記の上、同封ください。）

(社)日本ロボット学会 講習会係 seminar@rsj.or.jp

〒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

----- キリトリ線 -----

ロボット工学セミナー 講習会申込書			受付番号*	
講習会名				
会員No.		会員資格	<input type="checkbox"/> 正会員 <input type="checkbox"/> 学生 <input type="checkbox"/> 賛助会員 <input type="checkbox"/> 協賛学会員 <input type="checkbox"/> 会員外	
参加費	¥	支払方法	<input type="checkbox"/> 郵便局 <input type="checkbox"/> 銀行振込 <input type="checkbox"/> その他 (月 日付)	
フリガナ 氏名			TEL.	()
			FAX.	()
			E-mail :	
勤務先			部署	
連絡先	〒			
研究・専門分野				



共催・協賛行事のお知らせ

本会共催行事

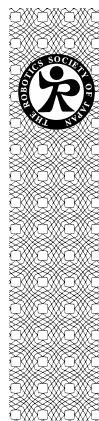
会 合 名	主 催	開催日・会場・その他	申込・問合せ先
計測連合シンポジウム 先端計測 2004	日本学術会議工学共通基盤研究連絡委員会	2004年9月3日(金) 宇都宮大学工学部アカデミアホール (〒321-8585 宇都宮市陽東7-1-2)	宇都宮大学大学院工学研究科 春日正男 〒321-8585 宇都宮市陽東7-1-2 TEL/FAX. 028-689-6288 E-mail : kasuga@is.utsunomiya-u.ac.jp

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
SICE セミナー「現代制御理論入門」	(社)計測自動制御学会	2004年9月13日(月)・9月14日(火) 東京工業大学大岡山キャンパス 西8号館 E10階 情報理工学研究科大会議場 (〒152-0033 東京都目黒区大岡山2-21-1) TEL. 03-5734-7680 申込締切 2004年8月30日(月)	制御部門事業委員会 中浦茂樹/東京工業大学大学院理工学研究科機械制御システム専攻 TEL. 03-5734-2328 FAX. 03-5734-2328 E-mail : nakaura@ctrl.titech.ac.jp 岩瀬将美/東京電機大学理工学部情報システム工学科 TEL. 049-296-2911(内線2541) FAX. 049-296-6185 E-mail : iwase@k.dendai.ac.jp
日本機械学会関西支部 第271回講習会 製品開発, 技術開発のための最適設計技術と応用	(社)日本機械学会	2004年9月15日(水)・9月16日(木) 大阪科学技術センター 8階中ホール (〒550-0004 大阪市西区靱本町1-8-4) TEL. 06-6443-5324(代) 申込締切 2004年9月8日(水)	(社)日本機械学会関西支部 〒550-0004 大阪市西区靱本町1-8-4 大阪科学技術センタービル内 TEL. 06-6443-2073 FAX. 06-6443-6049 E-mail : jsme@soleil.ocn.ne.jp http://www.kansai.jsme.or.jp/
SICE セミナー「実践的な制御系設計」	(社)計測自動制御学会	2004年10月26日(火) 上智大学中央図書館L-812 (〒112-0094 東京都千代田区紀尾井町7-1) TEL. 03-3238-3606 http://www.sophia.ac.jp/J/first.nsf/Content/guide_y 申込締切 2004年10月12日(火)	制御部門事業委員会 伊藤和寿/上智大学理工学部機械工学科 TEL. 03-3238-3606 FAX. 03-3238-3606 E-mail : kazu-ito@me.sophia.ac.jp http://www.sice.or.jp/bukai_web_appli/sindex.html
第13回日本コンピュータ外科学会大会	日本コンピュータ外科学会	2004年12月10日(金)~12月12日(日) 早稲田大学理工学部 (〒169-8555 東京都新宿区大久保3-4-1)	第13回日本コンピュータ外科学会 大会事務局 〒169-8555 東京都新宿区大久保3-4-1 早稲田大学理工学部 藤江研究室気付
第17回自律分散システムシンポジウム	計測自動制御学会	2005年1月27日(木)・1月28日(金) 東京工業大学すずかけ台キャンパスすずかけホール (〒226-0026 神奈川県横浜市緑区長津田町4259) TEL. 045-924-5993 http://www.titech.ac.jp/access-campusmap/j/suzukakedai-campus-j.html 申込締切 2004年10月8日(金) 原稿締切 2004年12月10日(金)	東京工業大学大学院総合理工学研究科知能システム科学専攻 村田智 TEL. 045-924-5680 E-mail : murata@dis.titech.ac.jp
ロボティクス・メカトロニクス講演会 2005 RO-BOMEK 2005 in Kobe—生活を支援するロボメカ技術のメカインテグレーション	(社)日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス部門	2005年6月9日(木)~6月11日(土) 神戸国際展示場 (〒650-0046 神戸市中央区港島中町6-11-1) TEL. 078-302-1020 http://www.kcva.or.jp/kcc/kieh/ 申込締切 2005年1月15日(土)	国際レスキューシステム研究機構神戸ラボ 山口智子 〒650-0047 神戸市中央区南町1-5-2 TEL. 078-303-3630 FAX. 078-303-3631 E-mail : robomec2005@rescuesystem.org http://rescuesystem.org/robomec2005/

本会後援行事

会 合 名	主 催	開催日・会場・その他	申込・問合せ先
第1回 WRO (World Robot Olympiad) Japan WRO (World Robot Olympiad) Japan 実行委員会		2004年9月26日(日) 科学技術館 (〒102-0091 東京都千代田区北の丸公園)	WRO Japan 事務局 渉外担当 〒918-8231 福井県福井市問屋町3-111 (株)永和システムマネジメント 担当:山崎 TEL. 0776-25-8489 FAX. 0776-25-8499
第16回「全国日本ロボット相撲大会」 富士ソフト ABC (社)全国工業高等学校長協会		2004年10月30日(土)～12月19日(日) 高校生全国大会 広島市南区民文化センター 全国大会 両国国技館 海外遠征 米国西海岸を予定 10kg級 両国国技館	富士ソフトABC(株) 全国日本ロボット相撲 大会事務局 〒231-0062 神奈川県横浜市中区桜木町1-1 TEL. 045-650-8029 FAX. 045-650-8032



新入会員

(2004年7月入会の会員)

正 会 員

10137 牛頭 明德	10141 加納 政芳	10151 鳥巢 諒
10152 山田 真人	10159 大東 祥晃	10160 李 義頴
10161 新谷 裕和	10164 見崎 大悟	10169 田畑 克彦
10174 服部 貴應	10175 中野 幹生	10178 加藤百合子

10143 田村 建二	10144 長井 千明	10145 梅館 拓也
10146 杉田 浩一	10147 森 健児	10148 近藤 拓
10149 佐藤 徳孝	10150 寺田亜矢子	10153 井須 寛之
10154 李 強	10155 鴨谷 悠介	10156 石崎 隆介
10157 亀井 雄一	10158 麻 健治	10162 本田 孝広
10163 寺田 弦	10165 山下 真明	10166 尚 濤
10167 八田 真朋	10168 山本 智哉	10170 荒木 祥子
10171 穴戸 浩司	10172 浅海 博圭	10173 小関 亮介
10176 今本 雄	10177 西村 昭典	

学 生 会 員

10132 大政 紘映	10133 渋谷 健	10134 Ng Chin Aik
10135 Wisnu Jatmiko	10136 福本 裕介	10138 武藤 保正
10139 前田 憲利	10140 福嶋 政徳	10142 落合 亮吉

会費納入のお願い

2004年度(平成16年1月～12月)会費は2003年12月末までに納入いただくようお願いしておりましたが、まだ納めていない方は、各会員宛郵送(2003年10月、2004年6月)の振込用紙にて、下記宛にご送金ください。

記

(社)日本ロボット学会
2004年度会費 正会員費 10,000円 学生会員費 4,000円
(送付先) 郵便振替 口座番号 00190-8-57896

(社)日本ロボット学会
または みずほ銀行本郷支店(普) 2149569
(社)日本ロボット学会

- 会員の金融機関口座から本学会指定口座への自動振替サービスも行ってあります。利用ご希望の方は、事務局までご連絡ください。
- 所属団体名で振込む場合は、必ず別途事務局にその旨お知らせ下さい。
- 2003年度以前の会費が未納の場合はあわせてご納入下さい。
- 振込金受領証をもって領収証にかえさせていただきます。
- 入会時に学生会員としてお申し込みいただいている方で2003年3月に卒業になられた方は、2004年度より正会員となりますので正会員会費をお納め下さい。

日本ロボット学会誌 22巻7号予定目次(10月刊)

特集「ロボットシティ(仮)」

- 特集について 大城英裕(大分大)
[展望] ロボットシティへのアプローチ
長谷川勉・大城英裕(九大・大分大)
[解説] ロボット特区等ロボット開発の支援施策 藤元正二(福岡県)
岐阜県の取り組みと地域研究 稲葉昭夫(岐阜県)
大阪府の取り組み 美濃地研一(大阪府)
レスキューを切り口としたロボット開発を後押し
宮本考二(神奈川県)
地域研究(神奈川県) 松野文俊(電通大)
ロボット・サイエンス&テクノロジーを核とする
国際公開共同実験都市構想『RoboCity CoRE』
浅田 稔・石黒 周(阪大)
福岡市におけるロボット産業振興の取り組みと
ダクト清掃ロボット開発事例の紹介 山本元司(九大)
デスクトップイリュージョン 北野宏明(ソニー)
ロボットシティへの質問 室山哲也(NHK)
知能車椅子の実用化に向けて 森 英雄(ロッタ)
サービスロボットの安全 杉本 旭(北九州市大)
企業側からの要望 横山和彦(安川電機)
車と人の監視 寺田賢治(徳島大)
都市とロボット 毛利嘉孝(九大)
その他、応募論文等

英文論文集のページ

ADVANCED ROBOTICS Call for Papers

Special Issue on Haptic Display: Beyond Visual and Aural Interaction

Publish in Vol. 20, No. 1 (January 2006)

SUBMISSION DEADLINE: February 28, 2005

The ultimate dream of researchers in the area of haptics is to make virtual presence, telepresence and real presence indistinguishable. The haptic interface device has been the key technology to display realistic virtual presence or telepresence. A number of haptic devices with different characteristics have been proposed and a great advancement has been achieved. For more realistic systems, researches beyond physical devices are needed, such as modeling of physical properties of virtual object, human physiology, haptic system evaluation methods, etc.

This special issue will focus on the up-to-date technologies of the haptic display system and the related issues such as tactile display, haptic rendering, physiology, applications, and evaluation methodologies. Papers on all aspects of the haptic display system are welcome, including, but not limited to the followings:

- Design and Control of the Haptic Interface Device
- Tactile Sensing and Display
- Perception & Psychophysics
- Multimodal Interaction
- Haptic Rendering
- Applications of Haptic Display (Education/Medical /Entertainment/Manufacturing)
- Evaluation Methodologies for Haptic Display System

Submission: Five copies and a pdf format file of the complete manuscript should be sent by February 28, 2005 to:

(Five copies of your manuscript)
Prof. Dong-Soo Kwon
The Robotics Society of Japan
Blue Building 2F, 2-19-7 Hongo
Bunkyo-ku, Tokyo 113-0033, Japan

(Pdf file)
both kwonds@kaist.ac.kr and ar@rsj.or.jp

ADVANCED ROBOTICS VOL.18, NO.3

Section Focused on Service Robots in Space (2)

Abstract

Full papers

Micro-gravity experiment of a space robotic arm using parabolic flight

HIROKATA SAWADA, KYOICHI UI, MAKOTO MORI, HIROSHI YAMAMOTO, RYOICHI HAYASHI, SABURO MATUNAGA and YOSHIKI OHKAMI

Abstract— We conducted a micro-gravity flight experiment on a space robotic arm, which is a part of the Reconfigurable Brachiating space Robot (RBR) unit arm developed by the authors. We used a 4-d.o.f. arm and an end-effector in the experiment. The airplane (MU-300) generates the micro-gravity environment for approximately 20 s in parabolic flight operation. After the flight, we conducted the corresponding ground experiments, and obtained the data of the motor current, servo control characteristics and manipulation performances, which were compared with the flight experiment data. Then, we conducted the numerical analysis of the 4-d.o.f. RBR arm based on the experiment results. In the analysis, we investigated feasibility of simulation model and identified model parameters. In this paper, we report the results of the flight experiments and numerical analysis.

Proposal of a SkilMate Hand and its component technologies for extravehicular activity gloves

YOJI YAMADA, TETSUYA MORIZONO, KAZUYA SATO, HISATOSHI SHIBUYA, TAKAHIRO SHIMOHIRA, YOJI UMETANI, TETSUJI YOSHIDA and SHIGERU AOKI

Abstract—In this study, we propose a SkilMate Hand for space extravehicular activity gloves which is equipped with devices of both a power assist and a tactile media. The paper focuses on development of component technologies for constructing a SkilMate Hand, which is proposed for recovering deteriorated haptic sensation in human hands. First, we manufacture a power assist device which compensate the bending moment exerted at a human finger joint utilizing a standing-wave-type ultrasonic motor. We plot the examined characteristics, propose a control policy of the actuators and show some control perforce in Bode plots. Second, we produce a tactile media device which is composed of a vibrotactile sensor element on the outer side and a vibrotactile display element on the inner side at the fingertips of the SkilMate Hand. Piezo-rubber is chosen to be used as a vibrotactile sensing transducer whose sensing performance is examined in the extremely high/low-temperature regions. We locate SkilMate in a wider framework of wearable intelligent machines which assist in affording such working surroundings that they can exhibit their skills in spite of their necessity for wearing special suits typical in hazardous environments. A proposal of a wearable intelligent machine such as that of SkilMate with its concept has not been made before.

A micro-rover navigation and control system for autonomous planetary exploration

KLAUS LANDZETTEL, BERNHARD-MICHAEL STEINMETZ, BERNHARD BRUNNER, KLAUS ARBTER, MARC POLLEFEYS, MAARTEN VERGAUWEN, RONNY MOREAS, FUYI XU, LEIF STEINICKE and BERNARD FONTAINE

Abstract—This paper describes an end-to-end control system for autonomous navigation of a small vehicle at a remote place, e.g. in space for planetary exploration. Due to a realistic background of this study the proposed method has to deal with limited knowledge about the environment as well as limited system resources and operational boundary conditions, especially a very large time delay in the communication between the ground control station and the space segment. To overcome these constraints the remote system has to act in a very autonomous way. Ground support minimizes the computational load of the remote system. High-level information interchange reduces the communication bandwidth requirements.

Regular papers (Full papers)

Formulation and motion planning of the peg-in-hole task with mixed logical dynamical system theory

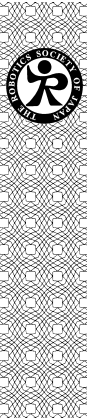
KAZUAKI HIRANA, TATSUYA SUZUKI and SHIGERU OKUMA

Abstract—It is well known that most assembly skills can be regarded as one of the signal-symbol hybrid dynamical systems, since the interactive dynamics between the end-effector and the environment change according to contact configurations (geometrical constraints). In this paper, we first propose a model of the peg-in-hole task, which is known as a typical assembly task. Mixed logical dynamical system theory is adopted to formulate the peg-in-hole task, and an optimal solution with both continuous and logical variables under an objective function is found systematically. Then, a strategy to find the optimal solution with less computation is proposed. Finally, some planning results for the peg-in-hole task are shown in order to verify the usefulness of the proposed method.

Trajectory generation of the writing-brush for a robot arm to inherit block-style Chinese character calligraphy techniques

FENGHUI YAO, GUIFENG SHAO and JIANQIANG YI

Abstract—This paper relates the trajectory generation of the writing-brush for a robot arm to inherit Chinese character calligraphy (CCC) techniques. First, to preserve the characters written by famous calligraphers in Chinese history, we constructed a CCC database which contains 29456 characters written by different calligraphers in different styles (ancient, angular, block, semi-cursive and cursive style). With this CCC database, it is possible to search, restore and append the calligraphy writing for a specific character. Second, we mainly relate the inheritance of CCC. Because CCC is not a static thing, but a dynamic process of an activity which concerns a lot of complicated factors such as the pressure and speed control of the writing brush, how to write the start and end of strokes, etc., we propose to inherit this dynamic process by a robot. This paper is limited to discussing how to inherit the writing techniques for block-style calligraphy writing by a robot arm. The total number of Chinese characters is more than 800000. These characters can be constructed by basic strokes. There are 28 different kinds of strokes used to construct all of these characters. The skeleton of a stroke is decided by the control points that exist within the stroke. The shape of a stroke is determined by the trajectory derived from the control points and the pressure to the writing brush. The control points for 28 strokes are given and the control techniques for a robot to write these strokes in block style are developed. At present, the robot can write any character in block style.



刊行物のご案内

第7・8・9・10回学術講演会予稿集	8,000円(送料700円)
第11・12回学術講演会予稿集	10,000円(送料1,000円)
第13回学術講演会予稿集	15,000円(送料込)
第14回学術講演会予稿集	15,000円(送料込)
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1・3回ロボットセンサシンポジウム予稿集	2,500円
第1回ロボットシンポジウム予稿集	5,000円
第3・4・5回ロボットシンポジウム予稿集	8,000円
第4回ロボティクスシンポジウム予稿集	10,000円
第5回ロボティクスシンポジウム予稿集	10,000円
第6回ロボティクスシンポジウム予稿集	10,000円
「ロボット制御に使い易いDSPとは？」講習会テキスト	2,000円(送料込)

ロボット工学入門シリーズ講習会テキスト

—第21回センサ編・第22回言語編	
第23回総集編・第34回システム編	
第35回アプリケーション編	
第38回エンドエフェクタ編	
第44回システム編	
第45回アプリケーション編	各4,000円(送料込)

ロボット工学セミナー講習会テキスト

—第48回センシング研究の最前線	
第50回先端制御理論	
第52回海外におけるロボット研究	
第53回安全・PL法とロボット	
第54回ロボットメカニズムの設計と実例	
第55回連続・こうすればロボットが作れる	
第57回創発的ロボット教育	
第58回バリアフリーロボティクス入門	
第59回こうすればロボットが簡単に動かせる	
第60回ネットワークとロボティクス	
第62回ロボット用ソフトウェアの作り方	各2,000円(送料込)

第17回学術講演会特別セッション資料 福祉の現場の声とロボット技術	1,000円(送料込)
-----------------------------------	-------------

ロボット学術用語集	1,000円
ロボット学術用語集(意味つき)	2,000円
インテリジェントテレロボティクス研究専門委員会報告書	1,000円
ロボットの知能と自律性研究専門委員会報告書	2,000円(送料込)
IROS'90	10,000円(送料)
IROS'91・IROS'93	15,000円(送料)
ICRA'95	15,000円(送料)

※以上のものはいずれも消費税込、送料は特に明記されているもの以外は、別にかかります。

日本ロボット学会誌

第16巻 第8号	[送料]	PCとロボティクス
第17巻 第3号	[送料]	高度道路交通システム

第4号	[ミニ特集]	テレロボティクスからネットワークロボティクスへ
第5号	[特集]	ロボットの作業環境
第6号	[送料]	ソフトロボティクス
第7号	[送料]	感性とロボット
第8号	[送料]	ETS-VIIにおける宇宙ロボット実験
第18巻 第1号	[送料]	21世紀の医療とロボティクス
第2号	[送料]	21世紀の玩具とロボティクス
第3号	[送料]	新しいモデリングパラダイムを目指して
第4号	[送料]	産業用ロボットの昨日、今日、明日
第5号	[送料]	21世紀の産学共同
第6号	[送料]	器用な手
第7号	[送料]	屋外で活躍するロボット
第8号	[送料]	未来志向大型ロボットプロジェクト
第19巻 第3号	[送料]	マイクロマシン技術
第4号	[送料]	未来開拓:「分散協調視覚」プロジェクト
第5号	[送料]	川人学習動態脳プロジェクト
第6号	[送料]	極限環境作業ロボット
第7号	[送料]	マイクロメカトロニクス・ソフトメカニクス
第8号	[送料]	競争的研究資金
第20巻 第1号	[送料]	ロボカップ
第2号	[送料]	マニピュレーション:21世紀に向けた新展開
第3号	[送料]	ロコモーション
第4号	[送料]	センシング技術—光と影—
第5号	[送料]	ロボットの知能とシステム統合
第6号	[送料]	創立20周年記念特集号
第7号	[送料]	ロボット新ビジネス
第8号	[送料]	ウェアラブルロボティクス
第21巻 第1号	[送料]	気になるコンポーネント
第2号	[送料]	創立20周年記念学術講演会I
第3号	[送料]	創立20周年記念学術講演会II
第4号	[送料]	福祉とロボティクス
第5号	[送料]	月・惑星探査ローバ
第6号	[送料]	ロボットのオープン化,モジュール化,ネットワーク化技術
第7号	[送料]	次世代アクチュエータ
第8号	[送料]	モジュラーロボット
第22巻 第1号	[送料]	HRPの成果と人間型ロボットの今後の展開
第2号	[送料]	ロボットの運動学習
第3号	[送料]	ロボットと知的財産
第4号	[送料]	メディカルロボティクス
第5号	[送料]	大都市大震災軽減化特別プロジェクト

刊行物のご注文は書面にて事務局あてにお申し込みください。

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3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)でお求めになります。また、第16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。

2002年度版会員名簿発行のお知らせ

頒布価格 2,500円(税込み、送料学会負担)

新しい会員名簿が発行されました。電子メールアドレスなど、多くの会員データが更新されています。ご希望の方は、現金書留または郵便小為替にて代金を添え、下記事務局までお申し込みください。なお申込みは本会会員の方に限ります。

〒113-0033 東京都文京区本郷2-19-7
ブルービルディング2階
日本ロボット学会 名簿係宛

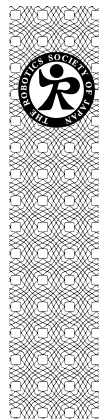
有料広告

弘前大学理工学部 知能機械システム工学科 教員公募

募集人員：教授 1 名
 所属学科：知能機械システム工学科機械システム工学講座
 専門分野：制御工学，メカトロニクス，ロボティクス
 担当専門科目：制御工学，電子回路
 応募資格：博士の学位を有する方
 着任時期：平成 17 年 4 月 1 日
 提出書類：(1) 履歴書 (写真貼付)，(2) 研究業績リスト (査読付き学術論文，国際会議発表論文，著書，特許等に分類)，(3) 主要論文の別刷またはコピー (10 編以内)，(4) 科学研究費や研究助成などの外部資金の取得状況，(5) これまでの研究業績・教育経験の概要 (2000 字程度)，(6) 教育・研究に対する抱負 (1000 字程度)，(7) 応募者について問い合わせできる方 2 名の所属・氏名・連絡先
 応募締切：2004 年 9 月 30 日 (必着)
 書類送付/問合せ先：〒 036-8561 青森県弘前市文京町 3
 弘前大学理工学部 教員選考委員会・委員長 飯倉善和
 電話：0172-39-3682
 FAX：0172-39-3682
 Eメール：ikura@cc.hirosaki-u.ac.jp
 封筒には「知能機械システム工学科教授応募書類」と朱書きし，郵送の場合には簡易書留でお送り下さい。なお，応募書類は返却いたしませんのでご了承下さい。
 そ の 他：学科ホームページ <http://www.mech.hirosaki-u.ac.jp/>

千葉大学工学部 電子機械工学科 教員公募

募集人員：助手 1 名
 所 属：工学部電子機械工学科ロボット工学教育研究分野
 専門分野：制御工学，ロボット工学，メカトロニクス
 制御工学，ロボット工学，メカトロニクス，ほかダイナミカルシステムの制御等に関して理論的，実験的研究を行える方
 担当科目：電子機械工学実験，線形代数学演習
 応募資格：(1) 着任時に博士の学位を有すること，(2) 着任時に満 30 歳程度までの方
 着任時期：2005 年 4 月 1 日以前のできるだけ早い時期 (遅くとも 2005 年 4 月 1 日着任)
 応募締切：2004 年 9 月 30 日 (木) 必着
 提出書類：(1) 履歴書 (本人自筆，写真添付，学歴，職歴，所属学会を記載，連絡先には電話番号と e-mail アドレスを記載)，(2) 研究業績リスト (学術誌論文，国際会議論文，口頭発表，著書，解説等に分けて記載)，(3) 研究業績リストに記載の全論文等の別刷 (コピー可，口頭発表を含む)，(4) これまでの研究概要と成果 (1000 字程度)，(5) 着任後の教育に関する抱負，および，具体的な研究計画 (2000 字程度)，(6) 推薦書 1 通 (推薦書を提出しない場合には，応募者について意見を伺える方 2 名の氏名と連絡先)
 書類提出先：〒 263-8522 千葉県稲毛市弥生町 1-33
 千葉大学工学部電子機械工学科
 学科長 山口正恆
 電話：043-290-3317/E-mail：masa@faculty.chiba-u.jp
 (応募書類は，封筒の表に「教員応募書類」と朱書きの上，簡易書留で郵送してください。なお，応募書類は原則として返却致しません)
 問合せ先：〒 263-8522 千葉県稲毛市弥生町 1-33
 千葉大学工学部電子機械工学科
 教授 野波健蔵
 電話・FAX：043-290-3195
 E-mail：nonami@faculty.chiba-u.jp.
 ロボット工学教育研究分野のホームページ
 URL：<http://mec2.tm.chiba-u.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 16 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 16 回知能ロボットコンテスト・フェスティバルが，平成 16 年 6 月 26 日・27 日，仙台市科学館にて開催され，全国から 81 チームが参加して覇を競いました。述べ 3,000 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，個人参加の川村聡氏のロボット「V-CONSTANT」に対し，日本ロボット学会賞を授与しました。

(社)日本ロボット学会平成16・17年度(2004・2005年度)役員

正会員による選挙を経て、第22回通常総会において次のとおり選挙されました。

<p>理事 会長 吉川 恒夫 (京都大学)</p> <p>副会長 内山 隆 ((株)富士通研究所)</p> <p>中野 榮二 (東北大学)</p> <p>庶務 柳原 好孝 (東急建設(株))</p> <p>*増田 良介 (東海大学)</p> <p>財務 石田 健蔵 (ソニー(株))</p> <p>*樋口 峰夫 (三菱電機(株))</p> <p>*橋本 英昭 ((株)東芝)</p> <p>企画 中内 靖 (筑波大学)</p> <p>*上田 澄廣 (川崎重工業(株))</p> <p>*下倉健一朗 (日本電信電話(株))</p>	<p>監事 江尻 正員 (元(株)日立製作所)</p> <p>*大島 正毅 (東京海洋大学)</p>	<p>会誌 生田 幸士 (名古屋大学)</p> <p>*浅間 一 (東京大学)</p> <p>欧文誌 神徳 徹雄 (産業技術総合研究所)</p> <p>*山海 嘉之 (筑波大学)</p> <p>事業 谷 和男 (岐阜大学)</p> <p>高信 英明 (工学院大学)</p> <p>*吉田 和夫 (慶應義塾大学)</p> <p>*堀 俊夫 (産業技術総合研究所)</p> <p>*久保田 孝 (宇宙航空研究開発機構)</p>
<p>*印 2004・2005年度 新役員</p>		

(社)日本ロボット学会平成16・17年度(2004・2005年度)評議員 (50音順)

池浦 良淳 (三重大学)	皿田 滋 (産業技術総合研究所)	星野 洋 (松下電工(株))
石川 友彦 ((株)三友製作所)	末廣 尚士 (産業技術総合研究所)	本間 敬子 (産業技術総合研究所)
石黒 浩 (大阪大学)	鈴木 慎一 (北海道立工業試験場)	増田 峰知 (三重県科学技術振興センター)
上野 浩史 (宇宙航空研究開発機構)	高梨 伸彰 (日本電気(株))	向井 利春 (理化学研究所)
大石 潔 (長岡技術科学大学)	高橋 宏 (日産自動車(株))	村上 弘記 (石川島播磨重工業(株))
岡 潔 (日本原子力研究所)	田所 諭 (神戸大学)	村瀬 有一 ((株)富士通研究所)
柿倉 正義 (東京電機大学)	東條 直人 (三洋電機(株))	森島 昭男 (名古屋大学)
梶川 伸哉 (秋田県立大学)	中嶋 勝己 (川崎重工業(株))	柳田 康幸 ((株)国際電気通信基礎技術研究所)
刈谷 学 (高知県工業技術センター)	中野 殖夫 (イワヤ(株))	山北 昌毅 (東京工業大学)
川路 茂保 (熊本大学)	橋本 浩一 (東京大学)	山崎 信行 (慶應義塾大学)
衣笠 哲也 (岡山理科大学)	浜田 朋之 ((株)日立製作所)	山田 陽滋 (豊田工業大学)
小林 宏 (東京理科大学)	林 憲玉 (神奈川工科大学)	吉田 和弘 (東京工業大学)
榊 泰輔 (九州産業大学)	日浦 亮太 (三菱重工業(株))	吉田 和哉 (東北大学)
佐久間一郎 (東京大学)	広瀬 茂男 (東京工業大学)	吉見 卓 ((株)東芝)
佐野 明人 (名古屋工業大学)	深瀬勇太郎 (清水建設(株))	

(社)日本ロボット学会平成15・16年度(2003・2004年度)評議員 (50音順)

新井 健生 (大阪大学)	小菅 一弘 (東北大学)	田中 雅人 ((株)安川電機)
荒井 裕彦 (産業技術総合研究所)	榊原 伸介 (ファナック(株))	長尾 信一 (北海道立工業試験場)
五百井 清 (近畿大学)	澤 洋一郎 (沼津工業高等専門学校)	中嶋 新一 (新潟工科大学)
出澤 正徳 (電気通信大学)	下笹 洋一 (総合警備保障(株))	永嶋 史朗 ((株)富士通研究所)
伊東 明俊 (東京電機大学)	下山 勲 (東京大学)	秦 清治 (香川大学)
稲葉 昭夫 (岐阜県生産情報技術研究所)	杉本 旭 (北九州市立大学)	前山 祥一 (大阪電気通信大学)
井上 健司 (大阪大学)	高橋 隆行 (東北大学)	松野 文俊 (電気通信大学)
岡本 修 (茨城工業高等専門学校)	高橋 友一 (名城大学)	松日楽信人 ((株)東芝)
岡 宏一 (高知工科大学)	高本 陽一 ((株)テムザック)	山崎 宗重 ((株)安川電機)
菅 和俊 ((株)日立製作所)	武田 宗久 (三菱電機(株))	
倉爪 亮 (九州大学)	田代 泰典 ((株)ナムコ)	



RSJ2004

第22回日本ロボット学会学術講演会

会期：2004年 9月15日(水)・16日(木)・17日(金)

会場：岐阜大学 柳戸キャンパス

〒501-1193 岐阜県岐阜市柳戸 1-1

The 22th Annual Conference of the Robotics Society of Japan

September 15-17, 2004

Gifu University

主催：(社)日本ロボット学会

The Robotics Society of Japan

協賛：計測自動制御学会 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
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 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 日本バーチャルリアリティ学会

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 岐阜県 岐阜観光コンベンション協会

全体スケジュール

	Morning	Afternoon		Evening
9月15日(水)	午前セッション 10:00-12:00	午後(1)セッション 13:00-14:45	午前(2)セッション 15:15-17:00	
9月16日(木)	午前セッション 10:00-12:00	特別企画／特別講演 13:00-16:30 小講堂	会長挨拶／表彰式 16:30-17:30 小講堂	懇親会 18:00-20:00 大学生協第二食堂
9月17日(金)	午前セッション 10:00-12:00	午後セッション 13:00-15:30		

講演発表：発表10分，質疑応答5分，計15分

各講演発表は，工学部棟および全学共通教育棟の講演会場で行います。

総合受付

学術講演会の参加登録，予稿集CD-ROM・概要集の頒布，懇親会の受付を行います。

期間 9月15日(水) 9:00～17:00 9月16日(木) 9:30～13:30 9月17日(金) 9:30～15:00

場所 工学部棟1Fピロティ付近(会場案内図参照)

事前登録をされた方は，「クーポン券」を忘れずにご持参下さい。

※学術講演会当日連絡先：090-8555-2941（工学部棟1階工12番教室：実行委員会本部）

参加登録費等

○講演申込金

ご講演1件につき5,000円(原稿提出時にお支払いいただいております。)

○学術講演会参加費

登壇者の方は講演申込金とは別に学術講演会参加費が必要です。

	本学会・協賛学会会員		非会員	
	事前登録	当日登録		事前登録・当日登録とも
正会員	9,000円	10,000円	一般	20,000円
学生会員	1,800円	2,000円	学生	5,000円

- ・講演会予稿集CD-ROMと講演概要集の代金が含まれます。
- ・本学会あるいは協賛学会の会員としての参加申込みには，会員番号が必要です。
- ・事前登録の受付締切日：8月9日

○追加予稿集頒布価格

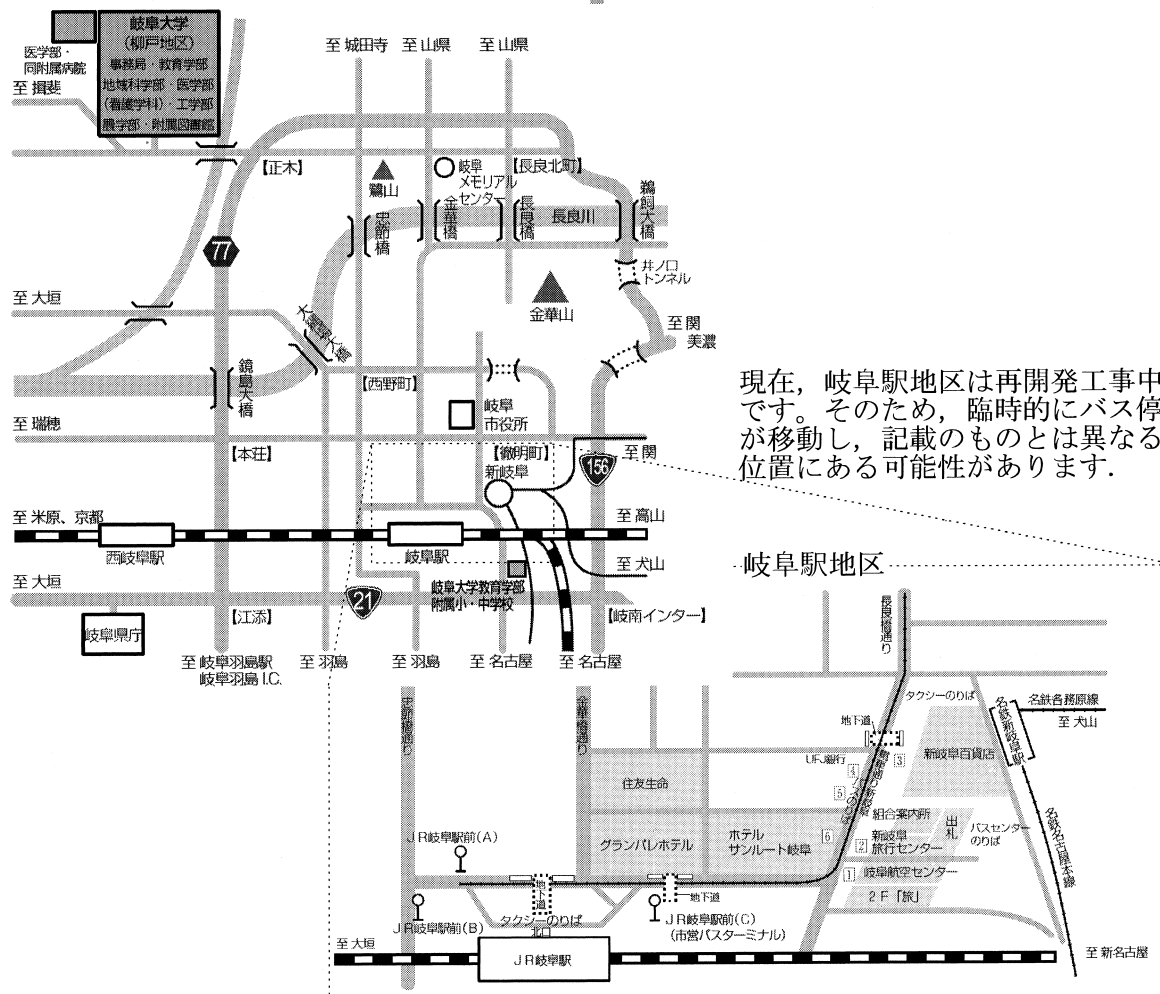
予稿集CD-ROMと概要集のセット 5,000円

○懇親会参加費

	事前登録	当日登録
一般	4,000円	5,000円
学生・同伴者	2,500円	3,000円

交通案内

access map



現在、岐阜駅地区は再開発工事中です。そのため、臨時的にバス停が移動し、記載のものとは異なる位置にある可能性があります。

① 岐阜駅地区までのアクセス

(JR岐阜駅、名鉄新岐阜駅、新岐阜バスセンターは近接しています。)

※名古屋方面から

- ・JR 名古屋駅 → 岐阜駅 (東海道線下り) 約20分, 450円
- ・名鉄 新名古屋駅 → 新岐阜駅 (名古屋本線下り) 約30分, 550円

※名古屋空港から

- ・岐阜バス 名古屋空港 → 新岐阜バスセンター 約60分, 1,430円

② 岐阜駅地区から岐阜大学までは岐阜バスをご利用ください。

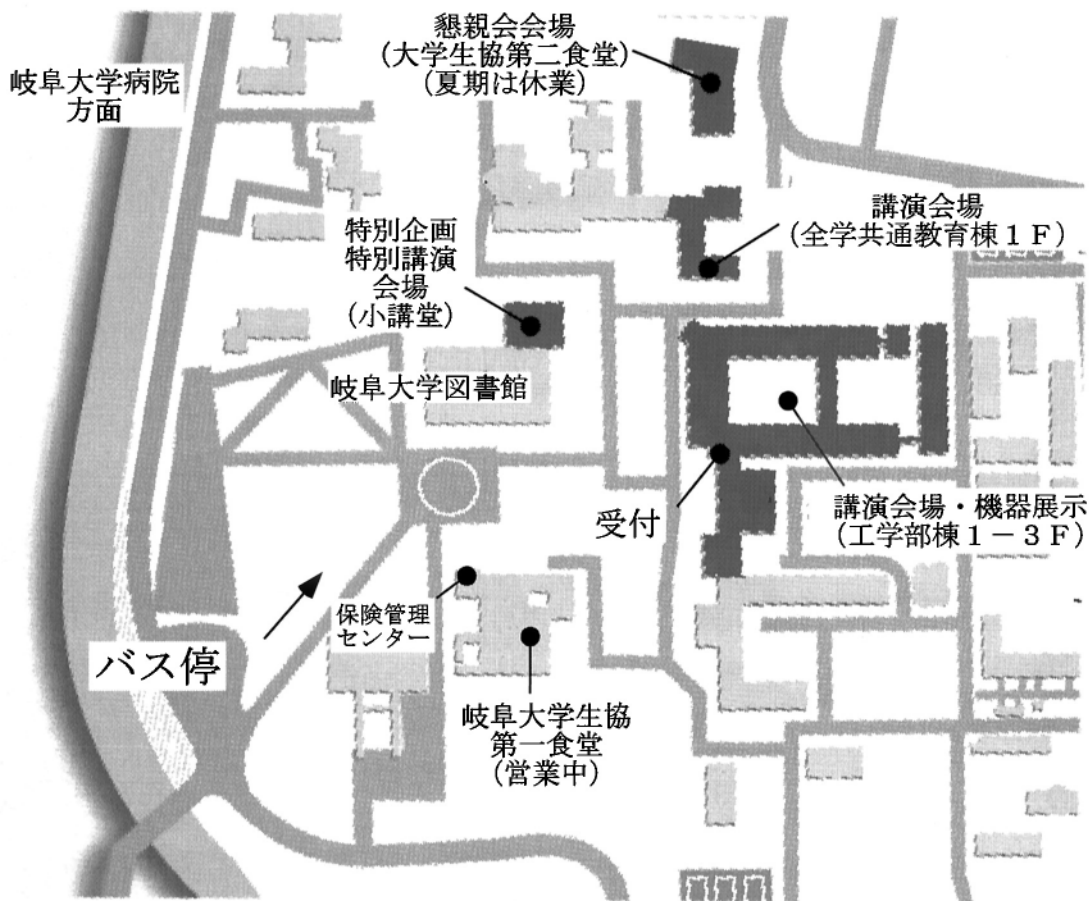
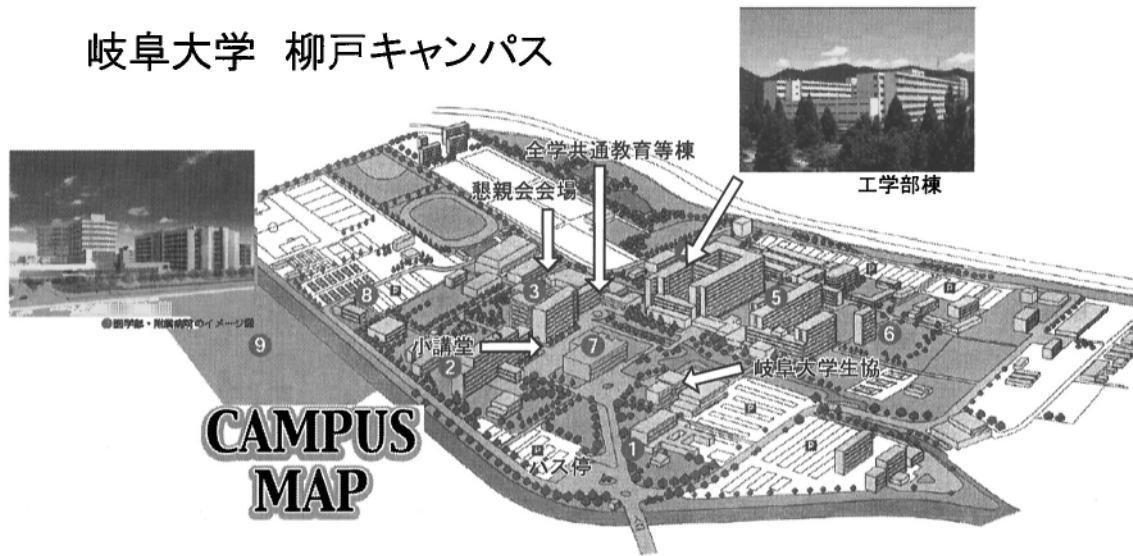
※岐阜大学キャンパス線 (朝夕1時間に6本, 昼1時間に4本, 約30分, 310円)

- ・JR岐阜駅から
岐阜駅前 (岐阜駅北口左側地下道を通って左側のバス停, 上図 (A)) で乗車
- ・名鉄新岐阜駅, 新岐阜バスセンターから
新岐阜 (地下道を通って5番乗り場, 上図 ⑤) で乗車

※その他に、岐阜バス岐南町線があります。(上図 (C) または ④ で乗車)
 詳細および時刻は、岐阜バスホームページ (<http://www.gifubus.co.jp/>)
 をご覧ください。

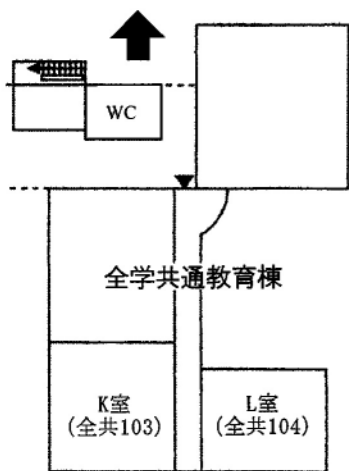
会場案内

岐阜大学 柳戸キャンパス

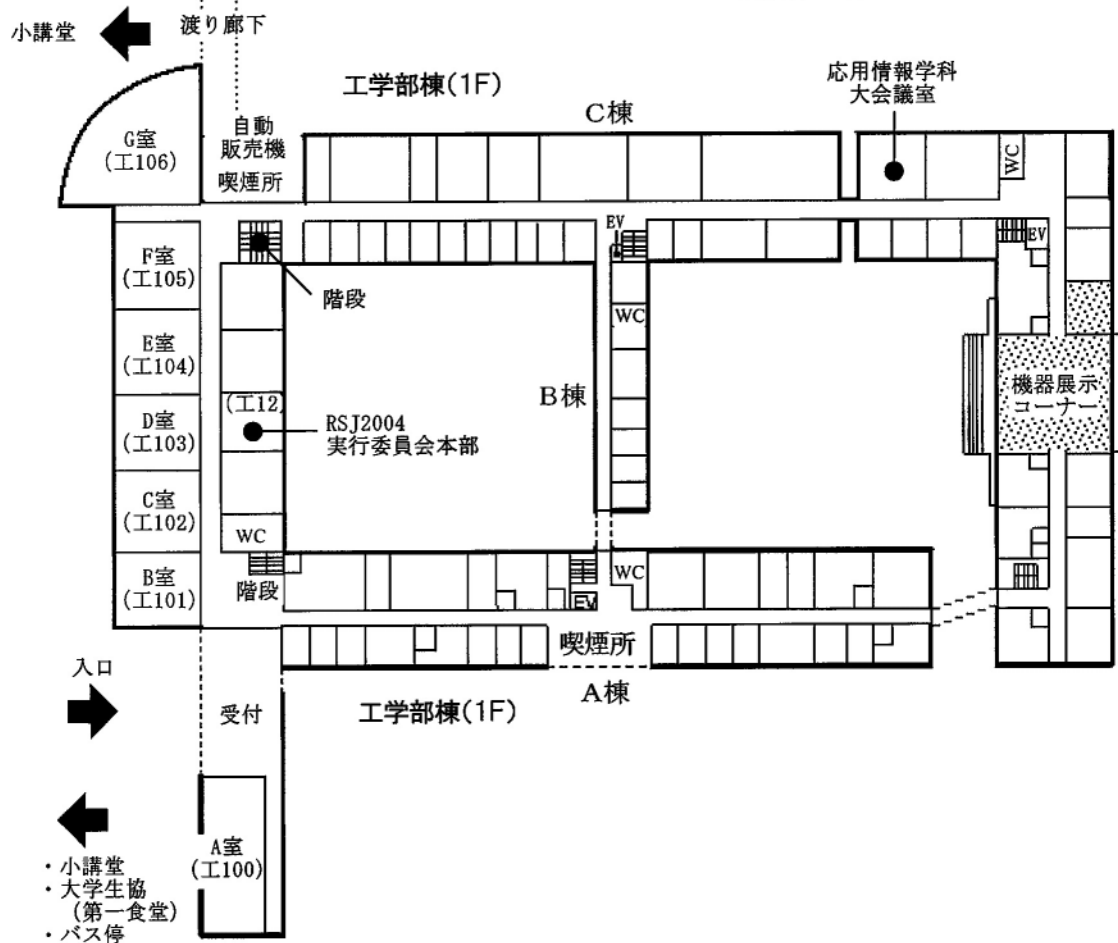


○工学部棟1Fおよび全学共通教育棟1F

懇親会会場 (大学生協第二食堂)



工学部棟入口付近



特別企画, 特別講演, 会長挨拶, 表彰式, 懇親会

9月16日(木)13:00~20:00

特別企画 9月16日(木)13:00~15:00 小講堂

“産業界から見た今後のロボット研究開発への期待”

大学や学術研究機関の関係者が描くロボット技術の発展に対するビジョンと、企業関係者がもつ学会研究者に対する期待あるいはロボット事業に対するビジョンは、マッチしているかどうか。この問題に対する意見交換の場を設け、今後の研究開発の方向について指針を与える。

講師と題目

吉川恒夫 日本ロボット学会会長, 京都大学

“日本ロボット学会の産業への貢献について”

田中雅人 (株)安川電機ロボティクスオートメーション事業部

“ロボット研究開発への期待”

石田健蔵 ソニー株式会社エンタテインメントロボットカンパニー

“ロボットの研究開発について”

鎌倉晴久 (株)ビジネスデザイン研究所

“Venture から挑戦するロボット・ビジネス”

意見交換 司会 川崎晴久

特別講演 9月16日(木)15:30~16:30 小講堂

講師 柳田敏雄 大阪大学大学院生命機能研究科教授

題目 “熱ゆらぎを利用する生物分子機械”

生物と人工機械は基本的に異なる原理が働いているらしいのです。今の技術をそのまま進めてもアトムはできません。そこで、生物のしくみを研究して、これまでにない新しい科学技術を生み出そうと言うわけです。生物をつくっている素子、ナノマシンの働くしくみについて、そしてそれらが構成する生物システムの柔軟性についてお話しします。

会長挨拶・表彰式 9月16日(木)16:30~17:30 小講堂

論文賞・実用化技術賞・研究奨励賞などの表彰を行います。

懇親会 9月16日(木)18:00~20:00 大学生協第二食堂

懇親会は、大学キャンパス内の食堂で行います。改装したての場所です。アトラクションにもご期待ください。事前登録されなかった方でも当日受け付けます。

オーガナイズドセッション（一般セッションと同様に参加登録者のみ聴講できます）

セッション名	オーガナイザ
人工筋肉ロボット	安積欣志（産総研）
環境適応ロボティクス	羅 志偉, 向井利春（理研）
医療用ロボット	生田幸士（名大）
レスキューロボット	松野文俊（電通大）, 田所 諭, 大須賀公一（神戸大）
RT（オープン化, モジュール化）	大道武生（名城大）
微細作業	新井健生（大阪大）, 谷川民生（産総研）, 新井史人（名大）
ロボティクスリハビリテーション	古莊純次（大阪大）, 榊 泰輔（九州産業大）
デジタルヒューマン	堀 俊夫（産総研）, 西田佳史（産総研）

機器展示 工学部E棟1階 コミュニケーションホール

参加企業

イーエスピー企画
応用計測研究所
大阪市都市型産業振興センター
共和電業
新川電機
図工
ゼネラルロボティクス
ダイニチ
ティーエスコポレーション
特殊電装
ナックイメージテクノロジー
ニッタ
パトナ
ビー・エル・オートテック
富士通オートメーション
北陽電機
ライテックス
ライブラリー

概要集広告

出稿企業

応用計測研究所
ゼネラルロボティクス
ダイニチ
特殊電装
ニッタ
ライテックス
ライブラリー

科学研究費補助金(研究成果公開促進費)“研究成果公开发表(B)”
ロボットシンポジウム “地域に貢献するロボット技術”

第22回日本ロボット学会学術講演会の翌日に、科学研究費補助金“研究成果公开发表”事業によるロボットシンポジウムを開催いたします。この行事は無料ですので、どなたでも参加できます。学術講演会に来られた方もぜひご参加ください。

日時: 2004年9月18日(土)10:00~17:00

場所: 岐阜県テクノプラザ 岐阜県各務原市須衛町

(会場案内 <http://www.gikenzai.or.jp/techno/framepage1.htm>)

交通: 名鉄電車各務原線三柿野駅よりバス(倉知線, テクノ須衛線)テクノプラザ下車

(バス時刻案内 岐阜バス <http://www.gifubus.co.jp/>)

産業用ロボットの普及は1980年代には大いに進みましたが、1990年代以降は停滞気味でありま
す。この停滞の原因は、一つはロボット化が困難な応用分野が残されていることと、もう一つは
社会構造が大きく変化しつつあることによると思われます。一方、ロボット研究は、近年目覚し
い発展を見せています。オープン化ロボット技術、ヒューマノイドロボット、医療福祉ロボット
などがあります。これらの新しいロボット技術を新しい社会構造にいかに関用していくかが現在
の大きな課題であると思われます。特に、地域社会や地域産業のニーズに新しいロボット技術が
答えられるためには、両者の間の相互理解と双方からの積極的なアプローチが必要であります。
それを促す場としてこのシンポジウムを位置付けます。

講演会 13:00~16:00

講師と題目

福田敏男 (名古屋大学)	基調講演 “身近になりつつあるロボット”
山本和彦 (岐阜大学)	“地域結集プロジェクト HOIP”
檜山康明 (テムザック)	“役立つロボットを目指して”
杉本 旭 (北九州市立大学)	“サービス用ロボットの安全と技術者の責任”
尾島俊雄 (早稲田大学)	“ロボットと建築”

ロボット技術の展示・実演 10:00~17:00

近隣の大学、高専、工業高校、公立研究機関、企業から、現在研究開発中のロボット(ヒュー
マノイドロボット、レスキューロボット、対話ロボット、案内ロボット 等)を、展示・実演い
たします。

第 22 回日本ロボット学会学術講演会 セッションプログラム

	第 A 室 (工 100)	第 B 室 (工 101)	第 C 室 (工 102)	第 D 室 (工 103)
9 月 15 日				
AM 10:00~12:00	1A1 OS:デジタルヒューマン (1) 堀 俊夫 (産総研)	1B1 ナビゲーション・自己位置 推定 大隅 久 (中央大)	1C1 宇宙ロボット 上野 浩史 (JAXA)	1D1 多脚式歩行ロボット (1) 木村 浩 (電通大)
PM1 13:00~14:45	1A2 OS:デジタルヒューマン (2) 西田 佳史 (産総研)	1B2 経路生成と行動計画 永谷 圭司 (岡山大)	1C2 OS:RT (オープン化, モ ジュール化) 大道 武生 (名城大)	1D2 ロボットスキル (1) 宮崎 文夫 (阪大)
PM2 15:15~17:00	1A3 ロボットと教育 水川 真 (芝浦工大)	1B3 群知能ロボット 新井 民夫 (東大)	1C3 ロボット・システム・アー キテクチャ 神徳 徹雄 (産総研)	1D3 ロボットスキル (2) 北垣 高成 (産総研)
9 月 16 日				
AM 10:00~12:00	2A1 移動ロボットの 3 次元測定 三浦 純 (阪大)	2B1 創発ロボティクス 石黒 章夫 (名大)	2C1 OS:人工筋肉ロボット 安積 欣志 (産総研)	2D1 ヒューマンインターフェ ース (1) 佐野 明人 (名工大)
13:00~15:00	特別企画 [小講堂] “産業界からみた今後のロボット研究開発への期待” (講演と意見交換) 講師: 吉川恒夫 (京大), 田中雅人, (安川電機), 石田健蔵 (ソニー), 鎌倉晴久 (ビジネスデザイン研究所)			
15:30~16:30	特別講演 [小講堂] “熱ゆらぎを利用する生物分子機械” 講師: 柳田敏雄 (大阪大学大学院生命機能研究科教授)			
16:30~17:30	会長挨拶・表彰式 [小講堂]			
18:00~20:00	懇親会 [大学生協第二食堂]			
9 月 17 日				
AM 10:00~12:00	3A1 OS:レスキューロボット (1) 田所 諭 (神戸大)	3B1 教示・プランニング 小笠原 司 (奈良先端大)	3C1 OS:環境適応ロボティクス (1) 向井 利春 (理研)	3D1 ヒューマンインターフェ ース (2) 下倉 健一朗 (NTT)
PM 13:00~15:30	3A2 OS:レスキューロボット (2) 松野 文俊 (電通大)	3B2 学習・適応 大山 英明 (産総研)	3C2 OS:環境適応ロボティクス (2) 羅 志偉 (理研)	3D2 パーソナルロボット 太田 順 (東大)

時間帯は目安であり、セッション毎に開始時間、終了時間が異なります。

第 22 回日本ロボット学会学術講演会 セッションプログラム

	第 E 室 (工 104)	第 F 室 (工 105)	第 G 室 (工 106)	第 H 室 (工 201)
9 月 15 日				
AM 10:00~12:00	1E1 ネットワーク・ロボティクス 松丸 隆文 (静岡大)		1G1 地雷処理・極限作業ロボット 野波 健蔵 (千葉大)	1H1 マニピュレータ制御 (1) 明 愛国 (電通大)
PM1 13:00~14:45	1E2 テロロボティクス 横小路 泰義 (京大)	1F2 生物型ロボット 下山 勲 (東大)	1G2 OS:微細作業 谷川 民生 (産総研)	1H2 マニピュレータ制御 (2) 山北 昌毅 (東工大)
PM2 15:15~17:00	1E3 コミュニケーションシステム 小林 宏 (東京理科大)		1G3 産業応用 矢野 賢一 (岐阜大)	1H3 パラレルマニピュレータ 近野 敦 (東北大)
9 月 16 日				
AM 10:00~12:00	2E1 人とロボット (1) 高橋 隆行 (東北大)	2F1 ロボットビジョン 丸 典明 (和歌山大)	2G1 屋外作業・建設ロボット 吉灘 裕 (コマツ)	2H1 OS:医療用ロボット (1) 生田 幸士 (名大)
13:00~15:00	特別企画 [小講堂] “産業界から見た今後のロボット研究開発への期待” (講演と意見交換) 講師: 吉川恒夫 (京大), 田中雅人, (安川電機), 石田健蔵 (ソニー), 鎌倉晴久 (ビジネスデザイン研究所)			
15:30~16:30	特別講演 [小講堂] “熱ゆらぎを利用する生物分子機械” 講師: 柳田敏雄 (大阪大学大学院生命機能研究科教授)			
16:30~17:30	会長挨拶・表彰式 [小講堂]			
18:00~20:00	懇親会 [大学生協第二食堂]			
9 月 17 日				
AM 10:00~12:00	3E1 人とロボット (2) 菅野 重樹 (早大)	3F1 ビジュアルトラッキング サーボ 大場 光太郎 (産総研)	3G1 2足歩行ロボット (3) 水戸部 和久 (山形大)	3H1 OS:医療用ロボット (2) 坂口 正道 (名工大)
PM 13:00~15:30	3E2 人とロボット (3) 山田 陽滋 (産総研)	3F2 リアルタイムビジョン 橋本 浩一 (東北大)	3G2 2足歩行ロボット (4) 藤本 康孝 (横国大)	3H2 OS:医療用ロボット (3) 高信 英明 (工学院大)

時間帯は目安であり、セッション毎に開始時間、終了時間が異なります。

第 22 回日本ロボット学会学術講演会 セッションプログラム

	第 I 室 (工 301)	第 J 室 (工 302)	第 K 室 (全共 103)	第 L 室 (全共 104)
9 月 15 日				
AM 10:00~12:00	1I1 OS:ロボティクスリハビリ テーション (1) 古荘 純次 (阪大)	1J1 触覚・近接覚センシング(1) 前野 隆司 (慶応大)	1K1 ヒューマノイドの認識と行 動 梶田 秀司 (産総研)	1L1 ヒューマノイド (1) 谷江 和雄 (産総研)
PM1 13:00~14:45	1I2 OS:ロボティクスリハビリ テーション (2) 榎 泰輔 (九産大)	1J2 触覚・近接覚センシング(2) 大岡 昌博 (名大)	1K2 2足歩行ロボット (1) 倉爪 亮 (九大)	1L2 ヒューマノイド (2) 林 憲玉 (神奈川工大)
PM2 15:15~17:00	1I3 歩行支援 藤江 正克 (早大)	1J3 触覚・近接覚センシング(3) 下条 誠 (電通大)	1K3 2足歩行ロボット (2) 浅田 稔 (阪大)	1L3 ヒューマノイド (3) 原田 研介 (産総研)
9 月 16 日				
AM 10:00~12:00	2I1 移動機構 (1) 安達 弘典 (産総研)	2J1 グラスピング (1) 平井 慎一 (立命館大)	2K1 多脚式歩行ロボット (2) 米田 完 (東工大)	2L1 ヒューマノイド (4) 稲葉 雅幸 (東大)
13:00~15:00	特別企画 [小講堂] “産業界からみた今後のロボット研究開発への期待” (講演と意見交換) 講師: 吉川恒夫 (京大), 田中雅人, (安川電機), 石田健蔵 (ソニー), 鎌倉晴久 (ビジネスデザイン研究所)			
15:30~16:30	特別講演 [小講堂] “熱ゆらぎを利用する生物分子機械” 講師: 柳田敏雄 (大阪大学大学院生命機能研究科教授)			
16:30~17:30	会長挨拶・表彰式 [小講堂]			
18:00~20:00	懇親会 [大学生協第二食堂]			
9 月 17 日				
AM 10:00~12:00	3I1 移動機構 (2) 松本 治 (産総研)	3J1 グラスピング (2) 新井 史人 (名大)	3K1 福祉ロボット (1) 木口 量夫 (佐賀大)	3L1 ヒューマノイド (5) 比留川 博久 (産総研)
PM 13:00~15:30	3I2 マイクロマシンとその要素 技術 鈴森 康一 (岡山大)	3J2 ハンドの機構とセンサ 金子 真 (広島大)	3K2 福祉ロボット (2) 平田 泰久 (東北大)	3L2 ヒューマノイド (6) 中村 仁彦 (東大)

時間帯は目安であり、セッション毎に開始時間、終了時間が異なります。

A室(工100)	B室(工101)	C室(工102)	D室(工103)
<p>1A1 OS:デジタルヒューマン(1) 堀 俊夫(産総研)</p>	<p>1B1 ナビゲーション・自己位置推定 大隅 久(中央大)</p>	<p>1C1 宇宙ロボット 上野 浩史(JAXA)</p>	<p>1D1 多脚式歩行ロボット(1) 木村 浩(電通大)</p>
<p>1A11 10:00~ 固有姿勢に基づく人間姿勢確率密度分布の推定 ○原田 達也(東大) 森 武俊(東大) 佐藤 知正(東大)</p>	<p>1B11 10:00~ IDCを活用した自律搬送システムの研究 IDCReader/Writer システム ○小山 真澄(名城大) 水井 建(名城大) 手島 高将(名城大) 大瀧 武生(名城大)</p>	<p>1C11 10:00~ インピーダンス制御を用いた宇宙ロボットによる衛星捕獲の力学解析 ○中西 洋喜(東北大) 吉田 和哉(東北大) 稲崎 典康(JAXA) 上野 浩史(JAXA) 小田 光茂(JAXA)</p>	<p>1D11 10:00~ 脚順決定 NN による 4 脚歩行ロボットの自由歩容実現 村上 貴(佐賀大) 渡辺 桂吾(佐賀大) ○泉 清高(佐賀大) 山口 智浩(神奈川大)</p>
<p>1A12 10:15~ WearableMotionCapture のための姿勢推定デバイスの開発 ○原田 達也(東大) 森 武俊(東大) 佐藤 知正(東大)</p>	<p>1B12 10:15~ スキャンテンプレートマッチングによる移動ロボットの場所認識 ○友納 正祐(JST)</p>	<p>1C12 10:15~ 転置一般化ヤコビ行列を用いた宇宙用冗長マニピュレータのデジタル制御 ○矢藤 多(九工大) 相良 慎一(九工大) 平 雄一郎(水産大)</p>	<p>1D12 10:15~ 脚移動ロボット制御プログラムの無停止更新 ○堀内 英一(産総研) 小谷内 篤徳(産総研)</p>
<p>1A13 10:30~ メモリベースな姿勢認識のための特徴量の階層的検索 松井 俊浩(産総研) ○浦野 輝大(東京理科大) 中田 亨(産総研) 溝口 博(東京理科大)</p>	<p>1B13 10:30~ 大域スキャンマッチングと複数仮説追跡を用いたロバストな自己位置推定 ○友納 正祐(JST)</p>	<p>1C13 10:30~ 船内フリヤライヤー用地上テストベッド ○藤本 勇(弘前大) 佐藤 謙弘(弘前大) 横浜 真誠(弘前大) 駒井 登久(弘前大) 西野 昭治(弘前大) NENCHEV DRAGOMIR(武工大)</p>	<p>1D13 10:30~ 非線形パネ SAT を用いた一脚ロボットの開発 ○白井 達也(鈴鹿高専) 田中 駿一(鈴鹿高専) 伊藤 敬宏(鈴鹿高専) 富岡 巧(鈴鹿高専)</p>
<p>1A14 10:45~ 身体の階層性を利用した隠れマルコフモデルによる日常動作のセグメンテーション 森 武俊(東大) ○瀬川 友史(東大) 下坂 正倫(東大) 佐藤 知正(東大)</p>	<p>1B14 10:45~ 全方位視覚を用いた移動ロボットの自己位置同定法 ○藤田 賢一(東工大) 近藤 敏之(東工大) 伊藤 宏司(東工大)</p>	<p>1C14 10:45~ 協調ロボットによる大型宇宙建造物の地上組立実験~柔軟建造物の捕獲のための振動追従実験~ ○上野 浩史(JAXA) 小田 光茂(JAXA)</p>	<p>1D14 10:45~ 複数台 4 脚歩行ロボットの遠隔操縦フォローロボットの自律的追従動作計画 ○五十嵐 洋(東京電機大) 柿倉 正義(東京電機大)</p>
<p>1A15 11:00~ マーカセット定義と被験者キャリブレーションが不要なリアルタイム光学式モーションキャプチャ ○山根 克(東大) 黒田 知史(東大) 中村 仁彦(東大)</p>	<p>1B15 11:00~ 全方位画像の固有空間に基づく自己位置認識手法 ○中野 徹(九工大) 櫻田 修一(九工大) 江島 俊樹(九工大)</p>	<p>1C15 11:00~ 注目度による自然地形認識のための注目点選定 ○武藤 保正(中央大) 関井 康晴(中央大)</p>	<p>1D15 11:00~ 四足歩行ロボットの安定性を考慮した歩容遷移 ○正門 聖士(九工大) ○石井 和貴(九工大) 石井 貴章(松下電器)</p>
<p>1A16 11:15~ Modeling Passive Forces of Human Body from Motion Capture Data ○村井 昭彦(東大) 山根 克(東大) 中村 仁彦(東大)</p>	<p>1B16 11:15~ ステレオ視を用いた確率的自己位置同定法の精度評価 ○増田 健司(奈良先端大) THOMPSON SIMON(産総研) 加賀美 聡(産総研) 金出 武雄(産総研)</p>	<p>1C16 11:15~ 超音波モータを用いた惑星探査用小型軽量マニピュレータの制御システムの検討 ○國井 康晴(中央大) ○北澤 謙之(中央大) 多田 興平(中央大) 永松 弘行(中央大)</p>	<p>1D16 11:15~ ステレオ全方位画像を用いた線形ビジュアルサーボ-4 足歩行ロボットの脚先制御- ○井上 幸成(和大院) 山口 健吾(和大院) 丸 義明(和大)</p>
<p>1A17 11:30~ モーションキャプチャを用いた手部高精度姿勢計測 ○宮田 なつき(産総研) 河内 まさ子(産総研) 栗原 恒弥(日立) 持丸 正明(産総研)</p>	<p>1B17 11:30~ Sensing Planning for Mobile Robot LocalizationA hierarchical approach using Bayesian network and particle filter ○岡 漢野(中大) 坂根 茂幸(中大)</p>	<p>1C17 11:30~ 水平多関節式展開型 3 輪惑星探査ローバ「Tri-Star III」の開発(第 1 報)基本構成と移動概念の提案 ○多田 隆二(東工大) ○松本 正嗣(東工大) 新井 茂夫(東大) 坂本 裕平(東大) 栗川 達明(東大) 梅田 和昇(中央大) 大隅 久(中央大) 菊地 敏文(中央大) 小村 正樹(中央大)</p>	<p>1D17 11:30~ 四脚ロボット「鉄犬 2」による屋外歩行 ○福岡 泰宏(電通大) 木村 浩(電通大) 高瀬 國克(電通大)</p>
<p>1A18 11:45~ 骨モデル当てはめによる MR 画像からの手骨位置姿勢同定骨モデルに適した撮像姿勢の検討 ○嶋島 里実(東大) 宮田 なつき(産総研) 太田 順(東大)</p>	<p>1B18 11:45~ モンテカルロ・ローカライゼーションのための複合リセット法 ○上田 隆一(東大) 新井 茂夫(東大) 坂本 裕平(東大) 栗川 達明(東大) 梅田 和昇(中央大) 大隅 久(中央大) 菊地 敏文(中央大) 小村 正樹(中央大)</p>	<p>1C18 11:45~ 月・惑星探査における山頂を用いた自己位置同定 ○佐藤 孝洋(東大) 久保田 孝(ISAS/JAXA) 中谷 一郎(ISAS/JAXA)</p>	<p>1D18 11:45~ 2 足滑走ロボット BSR-1 の研究第一報:滑走手法の提案 ○原田 賢二(電通大) 田口 幹(電通大)</p>

9月15日 AM

E 室 (工 104)	F 室 (工 105)	G 室 (工 106)	H 室 (工 201)
<p>1E1 ネットワーク・ロボティクス 松丸 隆文 (静岡大)</p>		<p>1G1 地雷処理・極限作業ロボット 野波 健蔵 (千葉大)</p>	<p>1H1 マニピュレータ制御 (1) 明 愛国 (電通大)</p>
<p>1E11 10:00～ 球面統合型ビジョンシステムを用いた危険度提示に基づく移動機構制御 ○新村 博史 (芝浦工大) 加藤 智之 (芝浦工大) 水川 真 (芝浦工大) 安藤 吉伸 (芝浦工大)</p> <p>1E12 10:15～ 人間共存型ロボットの遠隔操作に関する研究 (第 20 報) 全方向移動ロボットを用いた融合制御の動作実験一 ○岩瀬 和也 (静大院) 松丸 隆文 (静大工・院) 伊藤 友孝 (静大工・院)</p> <p>1E13 10:30～ 物理エージェントシステム (PAS) におけるエージェントロボットのガイダンス ○池内 康之 (芝浦工大) 水川 真 (芝浦工大) 安藤 吉伸 (芝浦工大)</p> <p>1E14 10:45～ インタラクティブバーチャルリアリティを用いたロボットの走行制御の支援手法 ○菅原 智也 (創価大) 近 哲也 (創価大) 井上 雄一 (創価大) 崔 龍雲 (創価大) 久保田 謙 (創価大) 渡辺 一弘 (創価大)</p> <p>1E15 11:00～ AIBO を入出力デバイスにした Web 上 3 D 空間共有と時間非同期コミュニケーションシステム ○深野 曉雄 (東海大) 渡邊 実博 (フオトン) 高橋 俊之 (理化学研)</p> <p>1E16 11:15～ 線形ビジュアルサーボを用いたヒューマノイドロボットの半自律型遠隔操作 ○住森 大地 (和大院) 丸 典明 (和)</p> <p>1E17 11:30～ JAVA を用いた複雑なテレマニピュレーションのための簡単なユーザインタフェース 高橋 貴 (弘前大) ○妻木 勇一 (弘前大) NENCHEV DRAGOMIR (武工大)</p>		<p>1G11 10:00～ 段差適応型ホロノミック全方向移動ロボットの開発第 8 報: 車体の変形に応じた車輪制御手法の開発 ○中後 大輔 (埼玉大) 川端 光明 (理研) 喜悅 早人 (理研) 浅間 一 (東大) 三島 健隆 (埼玉大)</p> <p>1G12 10:15～ スカラー型マニピュレータの離散時間予見スライディングモード制御 ○杉山 和也 (千葉大院) 野波 健蔵 (千葉大) 青山 元 (富士重工)</p> <p>1G13 10:30～ 単腕車輪ハイブリッドロボット「槍騎」の開発 (第 1 報) コンセプトの提案と検討 ○本村 和寛 (東工大) 河上 篤史 (東工大) 多田 健 建二 (東工大) 広瀬 茂男 (東工大)</p> <p>1G14 10:45～ 地雷処理ロボットの処理機構について ○表 慎太郎 (都立大) 森 善一 (都立大) 中村 達也 (都立大)</p> <p>1G15 11:00～ 地雷探知に適した GPR 走査を実現する地形適応型センサヘッドマニピュレーション ○藤下 英典 (東北大) 平田 泰久 (東北大) 小菅 一弘 (東北大)</p> <p>1G16 11:15～ 地雷探知ロボット COMET-III のインピーダンス型歩行制御 ○菅井 晴彦 (千葉大院) 池戸 洋介 (千葉大院) 野波 健蔵 (千葉大)</p> <p>1G17 11:30～ 無人地雷処理ロボットの開発 ○青山 元 (富士重工) 石川 和良 (富士重工) 田島 茂樹 (富士重工) 井上 敦 (富士重工) 関 洋也 (富士重工)</p> <p>1G18 11:45～ 低接地圧型移動機構の開発第 2 報 8 輪移動機構の設計・試作と動的接地圧力の評価 ○安達 弘典 (産総研) 杉田 浩一 (東京理科大) 小森谷 清 (産総研)</p>	<p>1H11 10:00～ 数値モデルによるリンク機構内の衝撃力同定 ○守屋 良昭 (筑波大院) 磯部 大吾郎 (筑波大)</p> <p>1H12 10:15～ 機構の強度的危険性を考慮したマニピュレータの動作計画 ○小松 祥人 (筑波大院) 磯部 大吾郎 (筑波大)</p> <p>1H13 10:30～ 移動マニピュレータの衝突検出 ○沼田 兼一 (東北大) 小菅 弘 (東北大)</p> <p>1H14 10:45～ マニピュレータのインピーダンスマッチング特性に関する実験的検討 ○倉爪 亮 (九大) 村上 剛司 (九大) 長谷川 勉 (九大)</p> <p>1H15 11:00～ 並列的解法によるフレキシブルマニピュレータの逆動力学計算 ○加藤 昭博 (筑波大院) 磯部 大吾郎 (筑波大)</p> <p>1H16 11:15～ マニピュレータ逆運動学問題の補完解法 ○吉原 佑器 (東北大) 小野 幸彦 (東北大) 高橋 隆行 (東北大) 中野 栄二 (東北大)</p> <p>1H17 11:30～ ファジィエネルギー領域切換え制御の GA による領域設計 一田 啓介 (佐賀大) 渡辺 桂吾 (佐賀大) ○泉 清高 (佐賀大)</p> <p>1H18 11:45～ ワイヤによる柔軟ホース拘束機構の動作解析 山本 元司 (九大) ○平野 剛 (九大) 毛利 彰 (九大)</p>

I室 (工 301)	J室 (工 302)	K室 (全共 103)	L室 (全共 104)
<p>1I1 OS:ロボティクスリハビリテーション(1) 古荘 純次 (阪大)</p>	<p>1J1 触覚・近接覚センシング(1) 前野 隆司 (慶応大)</p>	<p>1K1 ヒューマノイドの認識と行動 梶田 秀司 (産総研)</p>	<p>1L1 ヒューマノイド(1) 谷江 和雄 (産総研)</p>
<p>1I11 10:00～ 全方向移動型車椅子における操作支援システム ○寺嶋 一彦 (豊技大) ○穴戸 浩司 (豊技大) URBANO JUAN(豊技大) 北川 秀夫 (岐阜高専) 三好 孝典 (豊技大)</p> <p>1I12 10:15～ インテリジェント義足足継手一次試作機の開発及び歩行実験 ○宇成 永 (阪大) ○中根 聡之 (阪大) 落合 公大 (阪大) 古荘 純次 (阪大) 小柳 健一 (阪大) 森本 正治 (岡山理科大) 川口 昭夫 (兵福社研) 赤澤 康史 (兵福社研)</p> <p>1I13 10:30～ 受動的歩行に基づく足首駆動型歩行機械の実現 ○秋元 俊成 (東洋大) 松元 明弘 (東洋大)</p> <p>1I14 10:45～ 揺動キャスタによる車椅子の段差乗り上げ性能の改善 ○若本 太郎 (龍谷大) ○守屋 隆之 (龍谷大) 渋谷 恒司 (龍谷大)</p> <p>1I15 11:00～ 人間型多指多関節ロボットハンドによるマッサージモーションにおける皮膚筋肉モデルの構築 近藤 拓 (豊橋技科大) 北川 秀夫 (岐阜高専) 三好 孝典 (豊橋技科大) ○寺嶋 一彦 (豊橋技科大)</p> <p>1I16 11:15～ 多自由度体位変換介護ベッドの開発 ○河上 日出生 (三洋電機) 阿部 裕司 (三洋電機) 森川 雅司 (三洋電機) 田口 賢治 (三洋電機) 小川 淳 (三洋電機)</p> <p>1I17 11:30～ マニピュレータを用いた腕運動療法安全領域設定および領域外での運動回避 ○伊藤 雄一 (三重大) 加藤 典彦 (三重大) 野村 由可彦 (三重大) 松井 博和 (三重大)</p> <p>1I18 11:45～ 触覚を利用した危険動作防止システムの提案 ○坂口 正道 (名工大) 横山 周平 (名工大) 藤本 英雄 (名工大)</p>	<p>1J11 10:00～ ヒトの微小段差弁別能力の計測装置の開発 ○川村 拓也 (岐阜大) ○宮部 健輝 (岐阜大) 谷 和男 (岐阜大)</p> <p>1J12 10:15～ 触覚受容器の特性に注目した微小凹凸検出に関する一考察 ○鈴木 壮太郎 (名工大) ○佐野 明人 (名工大) 望山 洋 (名工大) 武居 直行 (名工大) 菊植 亮 (名工大) 藤本 英雄 (名工大)</p> <p>1J13 10:30～ 触覚コンタクトレンズ効果の周波数領域解析 ○菊植 亮 (名工大) 佐野 明人 (名工大) 望山 洋 (名工大) 武居 直行 (名工大) 藤本 英雄 (名工大)</p> <p>1J14 10:45～ 順応機能を持つ剪断歪センサとそれを用いた面不良検出装置 ○菊植 亮 (名工大) 佐野 明人 (名工大) 望山 洋 (名工大) 武居 直行 (名工大) 藤本 英雄 (名工大)</p> <p>1J15 11:00～ カーボンマイクロコイルを用いた触覚センサ第1報：基本コンセプト ○本間 将人 (慶大) 昆崎 雅司 (慶大) 白土 東和 (慶大院) 前野 隆司 (慶大) 河邊 謙次 (CMC 技術開発) 元島 悟二 (岐阜大)</p> <p>1J16 11:15～ 圧覚と衝撃センサを用いたロボット皮膚センサの開発 ○福嶋 政徳 (東海大) 増田 良介 (東海大)</p> <p>1J17 11:30～ 分布型触覚センサを持つ人間型柔軟指の触覚能力 ○多田 泰徳 (阪大) 細田 耕 (阪大) 浅田 稔 (阪大)</p> <p>1J18 11:45～ コイルばねを用いた圧縮・せん断センサ ○武居 直行 (名工大) 佐野 明人 (名工大) 望山 洋 (名工大) 菊植 亮 (名工大) 石黒 大樹 (名工大) 藤本 英雄 (名工大)</p>	<p>1K11 10:00～ ヒューマノイドロボットの心理モデルの構築・意識・行動モデルの導入 ○三輪 智輝 (早大) 伊藤 加寿子 (早大) 松本 宗道 (早大) ○今西 一剛 (早大) AIZUDDIN MUHAMAD(早大) ZECCA MASSIMILIANO (ROBOCASA) ROCCELLA STEFANO(ROBOCASA) CARROZZA MARIA CHIARA(SSSA) DARIO PAOLO(SSSA) 高西 淳夫 (早大)</p> <p>1K12 10:15～ 対象物軌道の記述に基づいたヒューマノイドの全身動作生成法と物体運搬行動の実現 ○岡田 慧 (東大) 中井 博之 (東大) 稲葉 雅幸 (東大) 井上 博允 (東大)</p> <p>1K13 10:30～ 視覚に基づく再プランニング制御可能なヒューマノイドの可動障害物操作計画システム ○羽根田 淳 (東大) 岡田 慧 (東大) 稲葉 雅幸 (東大)</p> <p>1K14 10:45～ 仮想環境上に人間や実環境の知識を蓄積するロボットの対話行動シミュレーションの実現 ○川路 友博 (東大) 岡田 慧 (東大) 稲色 哲也 (東大) 稲葉 雅幸 (東大)</p> <p>1K15 11:00～ 音響テンプレートマッチングを用いたヒューマノイドの物音認識行動 ○吉海 智晃 (東大) 水内 郁夫 (東大) 稲色 哲也 (東大) 稲葉 雅幸 (東大)</p> <p>1K16 11:15～ 他者運動の自己身体再現における着目対象の選択 ○水内 郁夫 (東大) 中西 雄飛 (東大) 吉海 智晃 (東大) 稲葉 雅幸 (東大)</p> <p>1K17 11:30～ 遠隔操縦ヒューマノイドにおける視覚と力覚を用いた対人行動 ○岡田 慧 (東大) 小倉 崇 (東大) 稲葉 雅幸 (東大)</p> <p>1K18 11:45～ 視覚に基づくヒューマノイドの複雑環境自律移動 ローカルマップを用いた移動様式の選択 ○金広 文男 (AIST) 南井 良治 (AIST) 富田 文明 (AIST) 森澤 光晴 (AIST) 藤原 清司 (AIST) 原田 研介 (AIST) 金子 健二 (AIST) 梶田 秀司 (AIST) 比留川 博久 (AIST)</p>	<p>1L11 10:00～ 滑りやすい路面を歩行するロボットのスリップオブザーバ ○金子 健二 (産総研) 金広 文男 (産総研) 梶田 秀司 (産総研) 森澤 光晴 (産総研) 藤原 清司 (産総研) 原田 研介 (産総研) 比留川 博久 (産総研)</p> <p>1L12 10:15～ ヒューマノイドロボット HRP-3P の熟設計 ○川口 学 (川田工業) 赤地 一彦 (川田工業) 太田 成彦 (川田工業) 川又 文雄 (川田工業)</p> <p>1L13 10:30～ Can Humanoid Robots Step over Obstacles? GUANY YISHENG(JRL) NEO EE SIAN(JRL) ○横井 一仁 (産総研 JRL)</p> <p>1L14 10:45～ 等身大ヒューマノイドロボットによる前方転倒時の膝着地 ○藤原 清司 (産総研) 金広 文男 (産総研) 原田 研介 (産総研) 梶田 秀司 (産総研) 比留川 博久 (産総研)</p> <p>1L15 11:00～ 実時間歩容計画における解析的アプローチ ○原田 研介 (産総研) 梶田 秀司 (産総研) 森澤 光晴 (産総研) 金広 文男 (産総研) 藤原 清司 (産総研) 金子 健二 (産総研) 比留川 博久 (産総研)</p> <p>1L16 11:15～ パラメトリック曲面上に拘束された 2 足歩行パターン生成 ○森澤 光晴 (産総研) 梶田 秀司 (産総研) 金子 健二 (産総研) 原田 研介 (産総研) 金広 文男 (産総研) 藤原 清司 (産総研) 比留川 博久 (産総研)</p> <p>1L17 11:30～ ヒューマノイドロボットによる対象物の持ち上げ動作 ○原田 研介 (産総研) 梶田 秀司 (産総研) 金子 健二 (産総研) 比留川 博久 (産総研)</p> <p>1L18 11:45～ ヒューマノイドロボットの使用部位可変全身動作生成法 ○NEO EE SIAN(筑波大) 横井 一仁 (産総研) 谷江 和雄 (産総研)</p>

A室(工100)	B室(工101)	C室(工102)	D室(工103)
<p>1A2 OS:デジタルヒューマン(2) 西田 佳史(産総研)</p>	<p>1B2 経路生成と行動計画 永谷 圭司(岡山大)</p>	<p>1C2 OS:RT(オープン化, モジュール化) 大道 武生(名城大)</p>	<p>1D2 ロボトスキル(1) 宮崎 文夫(阪大)</p>
<p>1A21 13:00~ 自然な歩行解析のための六軸力計測 フットウェア ○高橋 洋平(東理大) 加賀美 聡(産総研) 江原 義弘(帝京大) 持丸 正明(産総研) 高橋 正仁(電機大) 溝口 博(東理大)</p>	<p>1B21 13:00~ 積分型超音波センサシステムによる移 動ロボットの速度制御 ○江丸 貴紀(電通大) 及川 一美(山形大) 田中 一男(電通大) 土谷 武士(道工大)</p>	<p>1C21 13:00~ 物理エージェントシステム(PAS)に おけるサービスモデルの提案 ○弘中 利雄(芝浦工大) 水川 真(芝浦工大) 安藤 吉伸(芝浦工大)</p>	<p>1D21 13:00~ ゼロモーメント多機体の安定化(ZMM 制御)に基づく体操ロボットの運動生 成法 有本 卓(立命館大) 小澤 隆夫(立命館大) 橋口 宏衛(立命館大) ○村上 秀雄(立命館大)</p>
<p>1A22 13:15~ 全方位超音波位置センサ ○西谷 哲史(東理大) 西田 佳史(産総研) 溝口 博(東理大)</p>	<p>1B22 13:15~ 全方向移動ロボットの制御駆動輪の滑 りを考慮したシミュレーションにつ いて ○牛見 宣博(九大) 深江 真直(九大院) 山本 元司(九大) 毛利 彰(九大)</p>	<p>1C22 13:15~ PASにおけるエージェントロボ ットの分散制御に関する研究 - RT コ ンポーネントサービスミドルウェアの基 本検討 - ○松野 洋介(芝浦工大) 水川 真(芝浦工大) 安藤 吉伸(芝浦工大)</p>	<p>1D22 13:15~ 冗長関節リーチング運動のシミュレ ーションに基づく考察 ○榎本 昌祐(立命館大) 有本 卓(立命館大) 橋口 宏衛(立命館大) 小澤 隆夫(立命館大)</p>
<p>1A23 13:30~ 簡易設置型超音波レーダによる人の頭 部位置発見システム簡易設置型超音波 レーダによる人の頭部位位置発見 ○村上 真一(東理大) 西田 佳史(産総研) 堀 俊夫(産総研) 溝口 博(東理大)</p>	<p>1B23 13:30~ 動的な環境における複数台移動ロボ ットのナビゲーション ○寛張 陽剛(電通大) 羽田 芳朗(電通大) 高瀬 國光(電通大)</p>	<p>1C23 13:30~ システム開発支援のための GUI コン ポーネント - RT ミドルウェアの基 礎構築に関する研究開発(その9) - ○北垣 高成(産総研) 末廣 尚士(産総研) 安藤 慶昭(産総研) 神橋 徹雄(産総研) 尹 祐根(産総研)</p>	<p>1D23 13:30~ 疑似ジャグリングタスクにおける受動 的なタイミング選択 ○平井 宏明(立命大) 宮崎 文夫(阪大)</p>
<p>1A24 13:45~ 住宅内における乳幼児行動シミュレ ータ ○北村 光司(東京理科大) 西田 佳史(産総研) 本村 陽一(産総研) 山中 龍宏(緑園こどもクリニック) 溝口 博(東京理科大)</p>	<p>1B24 13:45~ ベクトル量子化で圧縮された状態・行 動地図のための価値回復 ○上田 隆一(東大) 新井 民夫(東大) 坂本 浩平(東大) 竹下 和孝(東大)</p>	<p>1C24 13:45~ A Framework for Reliable Robotic Application based on the RT Middleware OLEMAIRE OLIVIER(松下電工) 中根 智浩(松下電工) 荒本 秀和(松下電工) 小宮山 優(松下電工) 石川 武志(松下電工) 北野 斉(松下電工) 桑田 亨(松下電工)</p>	<p>1D24 13:45~ ハンドアイ・マニピュレータによる ボールリフティングタスク ○森 亮介(東北大) 橋本 浩一(東北大) 宮崎 文夫(阪大)</p>
<p>1A25 14:00~ 距離画像の三次元ラベリングによる物 体セグメンテーション ○木田 祐介(東理大, 産総研) 加賀美 聡(産総研, 東理大, JST) 溝口 博(東理大, 産総研)</p>	<p>1B25 14:00~ 冗長ロボットによる障害物回避の軌道 計画 2 つの壁の円筒穴の通り抜け ○河本 仁(関大) 青柳 誠司(関大) 牧平 廉治(関大) 高野 政晴(関大)</p>	<p>1C25 14:00~ Ethernet を用いた実時間通信方式の 開発 石橋 陽一(ME) ○金谷 丈男(産総研) 比留川 博久(産総研) 齋藤 元(産総研)</p>	<p>1D25 14:00~ 高速バッティングロボットシステムの 性能評価 ○妹尾 拓(東大) 並木 明夫(東大) 石川 正俊(東大)</p>
<p>1A26 14:15~ 移動ロボットのためのステレオ視から の三次元マップ生成 ○高岡 豊(奈良先端大) 木田 祐介(東理大) 加賀美 聡(産総研) 溝口 博(東理大) 金出 武雄(産総研)</p>	<p>1B26 14:15~ 走行しながら物体を把持する移動マニ ピュレータに関する研究第3報: 動作 の実装 ○榎 万理(岡山大) 永谷 圭司(岡山大) 田中 豊(岡山大)</p>	<p>1C26 14:15~ RT 複合コンポーネントおよびコン ポーネントマネージャの実装 RT ミ ドルウェアの基本機能に関する研究開 発(その8) ○安藤 慶昭(産総研) 末廣 尚士(産総研) 北垣 高成(産総研) 神橋 徹雄(産総研) 尹 祐根(産総研)</p>	<p>1D26 14:15~ 未知環境での複数ロボットによる協調 搬送 ○松尾 和秀(東大) 久保田 孝(JSAS/JAXA) 中谷 一郎(JSAS/JAXA)</p>
<p>1A27 14:30~ 32ch 円周配置型マイクロホンアレイ による音源定位 ○玉井 裕樹(産総研, 東理大) 加賀美 聡(産総研, JST) 溝口 博(東理大) 雨宮 豊(産総研, 東理大) 高野 太刀輝(産総研)</p>	<p>1B27 14:30~ 要所画像を用いた移動ロボットへの走 行経路指示法 - 初期位置に関する検 討 - ○牧野 秀成(神戸大) 山本 茂広(神戸大) 小豆澤 照男(神戸大) 橋本 岳(静岡大)</p>	<p>1C27 14:30~ 走行ロボット及び電動車椅子への適用 を目的とするCANを用いた制御ネッ トワーク機能モジュールを用いた屋内 走行ロボットの構築 ○橋本 泰生(北海道工大) 高橋 裕之(北海道工大) 中西 洋介(北海道工大) 鈴木 慎一(北海道工大) 中島 康博(北海道工大)</p>	<p>1D27 14:30~ 片手による2つ折り操作のタオルのエ ラスチカ ○小野 栄一(産総研) 永田 和之(産総研) 船田 優仁(産総研)</p>

E室(工104)	F室(工105)	G室(工106)	H室(工201)
<p>1E2 テレロボティクス 横小路 泰義(京大)</p>	<p>1F2 生物型ロボット 下山 勲(東大)</p>	<p>1G2 OS:微細作業 谷川 民生(産総研)</p>	<p>1H2 マニピュレータ制御(2) 山北 昌毅(東工大)</p>
<p>1E21 13:00～ 遠隔操作のためのマスタ・スレーブ型 視覚システムの設計と評価 ○河田 浩平(京大) 横小路 泰義(京大) 吉川 恒夫(京大)</p>	<p>1F21 13:00～ 蜘蛛規範型8脚歩行ロボット 高信 英明(工学院大) ○茂木 智史(工学院大) 真田 康介(工学院大) 大矢 健太郎(工学院大) フォンフィントン(工学院大) 三浦 宏文(工学院大)</p>	<p>1G21 13:00～ 機能性マイクロツールのオンチップ製 作 ○丸山 央峰(名大) 新井 史人(名大) 福田 敏男(名大)</p>	<p>1H21 13:00～ 冗長マニピュレータの経路追従制御 ○公文 誠(熊大) 水本 郁朗(熊大) 岩井 晋太(熊大)</p>
<p>1E22 13:15～ Supervised Autonomy in Mobile Robot Navigation ○T 裕英(JAIST) 李 根浩(JAIST)</p>	<p>1F22 13:15～ アメンボの内部構造を規範としたロ ボットの研究 高信 英明(工学院大) ○小平 圭佑(工学院大) 竹田 ひとみ(工学院大卒)</p>	<p>1G22 13:15～ バイオ応用を目指す微細作業 ○新井 健生(阪大) 新井 史人(名大) 谷川 民生(産総研)</p>	<p>1H22 13:15～ 冗長書字ロボットの感覚フィードバッ クによる制御 ○橋口 宏衛(立命館大) 有本 卓(立命館大) 島居 環(立命館大)</p>
<p>1E23 13:30～ 遠隔操縦システムの操縦動特性に関す る基礎的検討 ○吉田 裕介(新潟大学) 三村 宣治(新潟大学)</p>	<p>1F23 13:30～ コオロギを規範とした跳躍ロボットの 研究 高信 英明(工学院大) ○内田 千春(工学院大) 野浦 康司(工学院大)</p>	<p>1G23 13:30～ 走査型及び透過型電顕下のハイブリッ ドナノマニピュレーションシステムに よるナノチューブの操作 ○中島 正博(名大) 新井 史人(名大) 塚 立那(名大) 松浦 英雄(名大) 福田 敏男(名大)</p>	<p>1H23 13:30～ S-R-S マニピュレータの特異点適合 法を用いた冗長運動制御 ○阿部 崇志(武蔵工大) NENCHEV DRAGOMIR N(武蔵工大) 森木 勇一(弘前大学)</p>
<p>1E24 13:45～ 直接操縦から自律制御へのオンライン 移行型遠隔作業ロボットシステム自由 空間の高速獲得とオペレータ支援機能 ○長谷川 勉(九大) 小松 博行(九大) 向井 大樹(九大) 村上 剛司(九大) 倉爪 亮(九大)</p>	<p>1F24 13:45～ 時間軸交換に基づく水中ロボットが持 つ鱗の運動パターン計画 ○坂上 蕭光(東海大) 川村 貞夫(立命大)</p>	<p>1G24 13:45～ The Applications of Carbon Nanotube Thermal Probes and Microheater 新井 史人(名大) ONG CHIN AIK(名大) LIU POU(名大) DONG LI XIN(名大) 今泉 吉明(名大) 前田 薫利(名大) 丸山 央峰(名大) 市川 明彦(名大) 福田 敏男(名大)</p>	<p>1H24 13:45～ サイクルタイム短縮のための実機を用 いた力制御パラメータ設計 ○山野辺 夏樹(東大) 前田 謙介(横国大) 新井 長夫(東大) 加藤 啓明(フナック) 佐藤 貴之(フナック) 畑中心(フナック)</p>
<p>1E25 14:00～ 音響テレイグジスタンスロボット TeleHeadにおける駆動遅延の影響 ○戸崎 肇樹(NTT CS 研) 青木 茂明(NTT CS 研)</p>	<p>1F25 14:00～ フルモデル free-flight シミュレー ションを用いた羽ばたき旋回飛行の解 析 ○濱本 将樹(シャープ) 太田 佳似(シャープ) 原 圭太(シャープ) 久田 俊明(東大)</p>	<p>1G25 14:00～ 3次元マイクロファブリケーションの 研究(第18報)光駆動ナノマニピュ レータの開発とマスタ・スレーブ制御 生田 幸士(名大) 伊藤 季延(名大) ○中井 高久(名大)</p>	<p>1H25 14:00～ トルクセンサ内蔵ハーモニックドライ ブユニットを用いた軸トルク制御 ○秋山 仁(立命館大) 前田 浩一(立命館大)</p>
<p>1E26 14:15～ マイクロテレオペレーションシステム を用いた力制御における人間機械系の 動特性解析 MURAKAMI EDUARDO A Y(東工大) 近藤 敏之(東工大) 伊藤 宏司(東工大)</p>	<p>1F26 14:15～ チョウ型羽ばたき飛行の研究 ○田中 博人(東大) 星野 一憲(東大) 松本 深(東大) 下山 勲(東大)</p>	<p>1G26 14:15～ 単一細胞解析のための高速試薬交換 新井 史人(名大) ○前田 薫利(名大) 福田 敏男(名大)</p>	<p>1H26 14:15～ 外乱オブザーバを用いた多関節油圧マ ニピュレータの予見スライディング モード制御 ○庵下 陽平(千葉大院) 藤本 雅樹(千葉大院) 野波 健蔵(千葉大)</p>
<p>1E27 14:30～ マニピュレータ操作に基づく遠隔操作 支援カメラ制御法の一検討 ○丹羽 正彦(三重大) 津田 尚明(三重大) 加藤 典彦(三重大) 野村 山司彦(三重大) 松井 博和(三重大)</p>	<p>1F27 14:30～ サイクロジャイロ型飛行ロボットの飛 行性能実験 ○鈴木 良平(電通大) 田中一男(電通大) 江丸 貴紀(電通大)</p>	<p>1G27 14:30～ A Force Mapping Method in the Single-Master Multi-Slave Micromanipulator OHWANG GILGUENG(東大) SZEMES PETER(東大) 安藤 慶昭(産総研) 橋本 秀紀(東大)</p>	<p>1H27 14:30～ 磁性流体アクチュエータを用いたロ ボットアームのトルク制御 西堀 賢司(大同工大) ○大谷 純一(大同工大)</p>

9月15日 PM1

I室 (工 301)	J室 (工 302)	K室 (全共 103)	L室 (全共 104)
<p>1I2 OS:ロボティクスリハビリテーション (2) 榎 泰輔 (九産大)</p>	<p>1J2 触覚・近接覚センシング (2) 大岡 昌博 (名大)</p>	<p>1K2 2足歩行ロボット (1) 倉爪 亮 (九大)</p>	<p>1L2 ヒューマノイド (2) 林 憲玉 (神奈川工大)</p>
<p>1I21 13:00～ NEDO プロジェクト「身体機能リハビリ支援システム」での上肢動作訓練支援システムの開発 (第6報) ○古荘 純次 (阪大) 小柳 健一 (阪大) 藤井 雄輝 (阪大) 中西 和彦 (阪大) 遠免 和久 (兵庫医大) 宮越 浩一 (兵庫医大) 笠 潮 (AEC) 竹中 重和 (AEC) 井上 昭夫 (旭化成)</p> <p>1I22 13:15～ NEDO プロジェクト「身体機能リハビリ支援システム」での上肢動作訓練支援システムの開発第5報:把持部機構の設計開発 ○小柳 健一 (阪大) 藤井 雄輝 (阪大) 古荘 純次 (阪大) 笠 潮 (AEC) 井上 昭夫 (旭化成)</p> <p>1I23 13:30～ 高安全・高性能 2次元力覚提示システムのリハビリテーションへの応用 ○山口 雄平 (阪大) 古荘 純次 (阪大) 木村 真也 (阪大) 宮井 一郎 (ボパース記念病院)</p> <p>1I24 13:45～ ハプティックデバイスをを用いた上肢運動・認知機能リハビリテーションシステムの開発 ○李 虎奎 (芝浦工大) 高橋 良至 (芝浦工大) 三次 扶 (国立身体障害者リハビリセンター) 寺田 尚史 (株)ニテアプレジジョン) 井上 薫 (都立保健科学大学) 伊藤 祐子 (都立保健科学大学) 池田 由美 (都立保健科学大学) 鈴木 圭介 (都立保健科学大学) 米田 徳志 (芝浦工大)</p> <p>1I25 14:00～ 膝関節の等尺性筋収縮を誘発する簡易型他動訓練機の開発 ○四宮 優一 (松下電工) 藤智 和弘 (松下電工) 小澤 尚久 (松下電工) 石田 健司 (高知大) 木村 哲彦 (日本医科大)</p> <p>1I26 14:15～ 眼電図信号を用いた運動障害者の食事動作支援ロボット ○後藤 聡 (佐賀大) 田中 栄吉 (佐賀大) 杉 剛直 (佐賀大) 中村 政俊 (佐賀大)</p> <p>1I27 14:30～ 上肢運動補助用外骨格型ロボットの適応則 ○木口 薫夫 (佐賀大) RAHMAN MOHAMMAD H(佐賀大) 山口 武史 (佐賀大)</p>	<p>1J21 13:00～ 光学位置センサを用いた触覚センサの開発 ○田淵 芳浩 (九大) 安部 藤広 (九大) 田中 和明 (九大)</p> <p>1J22 13:15～ ゲルの弾性変化を利用したロボット用新型触覚センサ ○元尾 幸平 (名古屋大学) 新井 史人 (名古屋大学) 山田 祐司 (名古屋大学) 松野 隆幸 (名古屋大学) 福田 敏男 (名古屋大学) 松浦 英雄 (名古屋大学)</p> <p>1J23 13:30～ 曲面状弾性体を用いた光学式触覚センサ ○森山 伸彦 (名大) 三浦 弘樹 (名大) 大日方 五郎 (名大) 岡 謙 (原研)</p> <p>1J24 13:45～ ロボットハンド用小型分布型触覚センサの開発 ○久下 幸子 (シャープ (株)) 大塚 英史 (シャープ (株))</p> <p>1J25 14:00～ 多指ハンド搭載用三軸触覚センサの試作 ○小林 弘明 (名大院生) 大岡 昌博 (名大院) 三矢 保水 (名大院)</p> <p>1J26 14:15～ 材料の非線形特性を利用する触覚センシング ○尾 康之 (東大) 藤田 裕之 (東大)</p> <p>1J27 14:30～ 皮膚モデルを用いた包み込み把持に関する研究皮膚モデルの製作とその有効性の検証 ○藤田 智昭 (東北大) 小菅 一弘 (東北大)</p>	<p>1K21 13:00～ 非線形振動子を用いた2足歩行ロボットの視覚誘導歩行制御 ○青井 伸也 (京大) 土屋 和雄 (京大)</p> <p>1K22 13:15～ 仮想的な天井面に定義したZMP操作による脚ロボットの制御 ○水戸部 和久 (山形大) 金子 慎一郎 (山形大) 山野 光裕 (山形大) 那須 康雄 (山形大)</p> <p>1K23 13:30～ 4つの運動モードを実現する2足歩行ロボットの制御 ○臼井 真紀子 (関東学院大) 小松 賢 (関東学院大)</p> <p>1K24 13:45～ 未知周期外力に対する立位平衡維持のためのトルクパターン学習 ○森本 結平 (岐大) 伊藤 聡 (岐大) 川崎 晴久 (岐大) 佐々木 実 (岐大)</p> <p>1K25 14:00～ 複数個の仮想環境を用いた2足歩行ロボットの制御 ○山下 智良 (九工大) 横井 博一 (九工大)</p> <p>1K26 14:15～ 股関節トルクによる2足歩行ロボットEmuの歩行制御不動点の導出と安定解析 ○衣笠 哲也 (岡山理大)</p> <p>1K27 14:30～ プロアクティブヒューマンインターフェースの研究-第2報ヒューマノイド型コミュニケーションロボットPICOの運動制御- ○大政 敏映 (九大) 倉爪 亮 (九大) 田中 俊太郎 (九大) 長谷川 勉 (九大)</p>	<p>1L21 13:00～ 人間形フルート演奏ロボットの開発-アーム機構開発とフレーズ練習によるジェネラルポジションの探索- ○磯田 秀藏 (早大) ○末藤 啓 (早大) 有野 千昭 (早大) 千田 圭祐 (早大) 若松 久仁光 (早大) 高西 淳夫 (早大)</p> <p>1L22 13:15～ 非線形弾性機構を有するアクチュエータ (ANLES)を用いた拮抗筋型関節機構の開発 ○中沢 俊貴 (東海大学院) 小金澤 顕一 (東海大学)</p> <p>1L23 13:30～ ロボット動作生成システム「NueR OMA」とヒューマノイドロボット「HOAP」 ○木村 公一 (富士通オートメ) 籠野 茂夫 (富士通オートメ) 萩野 慶太 (富士通オートメ)</p> <p>1L24 13:45～ トルク制御可能なサーボユニットを用いた小型ヒューマノイドロボット ○友藤 伸保 (横国大) 籠野 慶太 (横国大) 籠野 慶太 (横国大)</p> <p>1L25 14:00～ 人間に近い声帯・声道接続条件を有する新型人間形発話ロボットの開発 ○福井 孝太郎 (早大) 西川 真史 (早大) 高信 英明 (工学院大) 持田 岳美 (NTT) 菅田 雅彰 (早大) 高西 淳夫 (早大) 桑江 俊治 (早大) 秋山 隆行 (早大)</p> <p>1L26 14:15～ 小型ヒューマノイドロボットの運動性能評価システム6自由度モーションベースの開発 ○加藤 恵輔 (ソニー) 黒木 嵩博 (ソニー) 長坂 肇一郎 (ソニー) 宮本 敏史 (ソニー) 上野 謙一郎 (ソニー) 山口 仁一 (多摩総研)</p> <p>1L27 14:30～ 二重球面肩関節を持つヒューマノイドロボット ○山本 裕介 (東大) 中野 達樹 (東大) 岡田 昌史 (東工大) 中村 仁彦 (東大)</p>

A室(工100)	B室(工101)	C室(工102)	D室(工103)
<p>1A3 ロボットと教育 水川 真(芝浦工大)</p>	<p>1B3 群知能ロボット 新井 氏夫(東大)</p>	<p>1C3 ロボット・システム・アーキテクチャ 神徳 徹雄(産総研)</p>	<p>1D3 ロボットスキル(2) 北垣 高成(産総研)</p>
<p>1A31 15:15～ ライントレースロボットを用いたメカトロニクス教育用教材マレーシア創成科目実施結果報告 ○嶋澤 正宗(芝浦工大) 安藤 吉伸(芝浦工大) 水川 真(芝浦工大) 春日 智恵(芝浦工大)</p> <p>1A32 15:30～ 教育用ヒューマノイドロボット e-nuvo の開発・商品化 ○松平 昌之(ZMP) 坂井 亮介(ZMP) 加藤 雄一郎(ZMP)</p> <p>1A33 15:45～ 研究・教育用小型移動ロボット「ビーゴ」の開発 ○上村 聡文(筑波大) 櫻木 拓哉(筑波大) 中川 健司(筑波大) 吉田 智章(筑波大) 小柳 栄次(横浜国大) 飯島 純一(組み込みシステムデザイナー) 嶋地 直広(北橋電機) 油田 信一(筑波大)</p> <p>1A34 16:00～ ロボコンのアイデアを利用した教材の開発 ○田中 昭雄(小山高専)</p> <p>1A35 16:15～ 舞踊指示支援システムの開発移動ロボットによる表示システム ○中村 明生(埼玉大) 庭山 知之(埼玉大) 田端 聡(埼玉大) 久野 義徳(埼玉大)</p> <p>1A36 16:30～ 舞踊指示支援システムの開発音声、デバイスによる指示 ○田端 聡(埼玉大) 中村 明生(埼玉大) 庭山 知之(埼玉大) 久野 義徳(埼玉大)</p>	<p>1B31 15:15～ 複数の目的に関する評価情報を用いた協調制御手法 ○藤井 飛光(慶大院) 酒井 大樹(慶大院) 吉田 和夫(慶應大)</p> <p>1B32 15:30～ 協調的共進化を用いた AGV システム統合設計法 ○千葉 勉介(東大) 太田 順(東大) 新井 氏夫(東大)</p> <p>1B33 15:45～ 場を介して相互作用する群ロボットシステムの開発 ○菅原 研(東北学院大) 風間 俊成(電通大) 渡辺 俊典(電通大)</p> <p>1B34 16:00～ 制御系と機構系の有機的連関を活用したモジュラーロボットの創発的形態制御原形質流動ならびに表面張力効果の検証 ○清水 正宏(名古屋大) 高橋 正康(名古屋大) 川勝 年洋(東北大) 石黒 翠夫(名古屋大)</p> <p>1B35 16:15～ AttentiveWorkbench 一手を差し伸べる生産システム第 2 報：自走式トレイの協調動作 ○杉 正夫(東大) 二階堂 誠(東大) 田村 雄介(東大) 太田 順(東大) 新井 氏夫(東大) 高増 潔(東大) 鈴木 宏正(東大) 佐藤 洋一(東大)</p> <p>1B36 16:30～ 自律移動エージェント群の柔軟性と一体性を両立させる仮想相互作用方法 ○高橋 淳(東工大) 友納 英祐(PFU Co. Ltd.) 牧野 浩二(東工大) 松尾 芳樹(東工大)</p>	<p>1C31 15:15～ レスポンスプロセッサを用いたモジュール型ロボットのシステムアーキテクチャの設計 ○平 哲出(慶大) 鎌田 展秀(慶大) 高田 和泉(慶大) 山崎 信行(慶大)</p> <p>1C32 15:30～ 小型ヒューマノイドロボット向け分散制御システムアーキテクチャの開発 ○加藤 雄一郎(ZMP)</p> <p>1C33 15:45～ ミッシングフィーチャー理論に基づく音源分離と音声認識のインターフェースの評価 ○山本 俊一(東大) 中塚 一博(HRI-JP) 辻野 広司(HRI-JP) 駒谷 和範(京大) 尾形 哲也(京大) 奥乃 博(京大)</p> <p>1C34 16:00～ 住居内センサネットワークミドルウェアの非同期通信機構の構築 ○野口 博史(東大) 森 武俊(東大) 佐藤 知正(東大)</p> <p>1C35 16:15～ 環境側情報インフラを用いた搬送作業ロボットシステムネットワークブート可能なロボットコントローラの構成 ○羽田 芳朗(電通大) ○阿部 貴史(電通大) ○兼原 剛樹(電通大) ○高橋 國克(電通大)</p> <p>1C36 16:30～ 脚ロボット (PEOPLER) 操縦用ジョイスティックの信号処理 ○関田 徳次(新潟大) 渋谷 健(新潟大) 坂井 崇敏(新潟大) 東 順也(新潟大)</p> <p>1C37 16:45～ 標準化を目指した走行制御コマンドシステム ○上村 聡文(筑波大) 飯島 純一(組み込みシステムデザイナー) 油田 信一(筑波大)</p>	<p>1D31 15:15～ 2 リンクアームによる傘回しロボットの開発 ○藤田 卓志(山梨大) 清弘 智昭(山梨大) 清弘 智昭(山梨大) 佐久間 あゆみ(松下)</p> <p>1D32 15:30～ ニューラルネットワークによる傘回しロボットの制御 ○伊藤 雅之(梨大) 清弘 智昭(梨大)</p> <p>1D33 15:45～ 生け花ロボット用アームの開発 ○佐藤 勇(山梨大) 清弘 智昭(山梨大)</p> <p>1D34 16:00～ StructuredComplianceを用いた物体の組付けに関する研究第 8 報：部品のモデル化誤差を考慮したコンプライアンスの設計 ○清水 昌幸(東北大) 小菅 一弘(東北大)</p> <p>1D35 16:15～ アクティブビジョンを用いたマニピュレータの制御 ○BUI TRONG QUAN(横国大) 黄 健(横国大) 藤田 智昭(横国大) 藤堂 勇雄(横国大)</p>

9月15日 PM2

E室 (工 104)	F室 (工 105)	G室 (工 106)	H室 (工 201)
<p>1E3 コミュニケーションシステム 小林 宏 (東京理科大)</p>		<p>1G3 産業応用 矢野 賢一 (岐阜大)</p>	<p>1H3 パラレルマニピュレータ 近野 敦 (東北大)</p>
<p>1E31 15:15～ 実空間視野共有型コラボレーションシステム SCOPE の構築 ○南條 義人 (NTT) 野野 保 (NTT) 柳原 義正 (NTT) 河田 博昭 (NTT) 中山 大二 (NTT) 下倉 健一朗 (NTT) 毛利 忠 (NTT 東日本)</p> <p>1E32 15:30～ 公共施設内に設置されたロボット「たけまる」を用いたヒューマンロボットインタラクションの研究 ○末永 剛 (奈良先端大) 佐々尾 直樹 (奈良先端大) 松本 吉央 (奈良先端大) 小笠原 司 (奈良先端大)</p> <p>1E33 15:45～ ヒューマノイドロボット SIG2 の近接学に基づく複数の人とのインタラクション ○田崎 豪 (京大) 松本 祥平 (京大) 大庭 隼人 (京大) 戸田 充彦 (京大) 駒谷 和範 (京大) 尾形 哲也 (京大) 奥乃 博 (京大)</p> <p>1E34 16:00～ 顔ロボットを用いたインタラクティブ受付システムの開発：うなづきの効果 ○橋本 南弥 (東理大) 千田 大 (東理大) 小林 宏 (東理大・JST さきがけ研究 21)</p> <p>1E35 16:15～ ヒューマノイドにおける音声と顔色情報を利用した感情伝達手法の検討 ○有吉 斗紀知 (HRI-JP) 中島 一博 (HRI-JP) 辻野 広司 (HRI-JP)</p> <p>1E36 16:30～ New image quality measurement of a H263+ video stream for teleoperation OSTASSE O(JRL AIST) DAUPHIN G(L2TI) BONNIN P(L2TI)</p> <p>1E37 16:45～ 非言語情報を用いて相互作用する StoryTeller ロボットのシステムアーキテクチャ ○水川 秀 (東大) 中村 仁彦 (東大)</p>		<p>1G31 15:15～ 未充填鋳型の位置検出機能を有する自走式自動注湯ロボット ○野田 善之 (豊橋技科大) 矢野 賢一 (岐阜大) 寺嶋 一彦 (豊橋技科大)</p> <p>1G32 15:30～ 薬品容器搬送ロボットの開発 ○石川 和良 (富士重工) 青山 元 (富士重工) 田島 茂樹 (富士重工)</p> <p>1G33 15:45～ 超小型 1kHz スマートカメラによる SSM 軌道誘導車両の実現第 2 報：コース両脇の白線追従 ○嵐田 好宏 (防衛大) 向坂 直久 (浜松ホトニクス) 伊達 央 (防衛大)</p> <p>1G34 16:00～ 歯付ベルト駆動型基板搬送用ロボットアームに関する研究 ○中山 美佐 (阪大) 藤永 浩司 (阪大) 吉住 純次 (阪大)</p> <p>1G35 16:15～ 港湾物流 AGV 搬送システムのレイアウト評価 ○星野 智史 (東大) 太田 順 (東大) 篠崎 朋子 (三菱重工) 橋本 英樹 (三菱重工)</p> <p>1G36 16:30～ 静電フィルムアクチュエータ用小型駆動装置の開発 西嶋 桂 (岐阜県生産研) 山本 晃生 (東大) 樋口 俊郎 (東大) ○稲葉 昭夫 (岐阜県生産研)</p> <p>1G37 16:45～ 片側パターン電極における液晶系 ER 流体の ER 効果 ○菊池 武士 (阪附産技研) 橋本 誠 (阪大) 吉住 純次 (阪大) 川向 良平 (シャープ株式会社) 井上 昭夫 (ER テック)</p>	<p>1H31 15:15～ Stiffness Analysis of H4 Parallel Robot with Offset in Mounting of Motors OKADIRIKOTA RAJESH BABU(東北大) 近野 敦 (東北大) 内山 勝 (東北大)</p> <p>1H32 15:30～ パラレルメカニズムのハイブリッド制御系の構築と実験 ○藤原 基芳 (三重科技ゼ) 増田 峰和 (三重科技ゼ) 大久保 善之 (三重大) 加藤 典彦 (三重大)</p> <p>1H33 15:45～ 力制御のための直動型パラレルメカニズムのモデリング ○大久保 善之 (三重大) 加藤 典彦 (三重大) 野村 由司彦 (三重大) 松井 博和 (三重大) 藤原 基芳 (三重科技ゼ) 増田 峰和 (三重科技ゼ)</p> <p>1H34 16:00～ 特異点近傍利用型パラレルメカニズムの操作量選択と運動特性 ○石川 哲也 (三重大) 加藤 典彦 (三重大) 増田 峰和 (三重科技ゼ) 藤原 基芳 (三重科技ゼ) 野村 由司彦 (三重大) 松井 博和 (三重大)</p> <p>1H35 16:15～ 複ワイヤ駆動方式を用いたパラレルメカニズムの運動自由度解析 永井 清 (立命大) 中西 功 (株) ジュエイ・エス・エル) ○志賀 俊基 (立命大)</p> <p>1H36 16:30～ 移動ハイブリッドマニピュレータの提案 ○山脇 輔 (東工大) 小俣 透 (東工大)</p>

9月15日 PM2

I室 (工 301)	J室 (工 302)	K室 (全共 103)	L室 (全共 104)
<p>1I3 歩行支援 藤江 正克 (早大)</p>	<p>1J3 触覚・近接覚センシング (3) 下条 誠 (電通大)</p>	<p>1K3 2足歩行ロボット (2) 浅田 稔 (阪大)</p>	<p>1L3 ヒューマノイド (3) 原田 研介 (産総研)</p>
<p>1I31 15:15～ ウェアラブルナビゲーションシステム [携帯型歩行支援装置] (1) 位置検出 と誘導 ○依田 一朗 (山梨大) 小谷 信司 (山梨大) 森 英雄 (RoTA)</p>	<p>1J31 15:15～ 2次元分布荷重測定法を用いた触覚セ ンサへの応用 下条 誠 (電通大) ○谷保 勇樹 (電通大) 石川 正俊 (東大) 並木 明夫 (東大)</p>	<p>1K31 15:15～ 脚部にパラレルリンク機構を用いた 2 足ロコモータの開発第 6 報:姿勢補 償制御を用いた傾斜路面歩行 ○菅原 健介 (早大院) 御厨 裕 (早大院) 細島 拓也 (早大院) 砂塚 裕之 (早大院) 川瀬 正幹 (早大院) 橋本 健二 (早大院) 林 憲玉 (神工大) 高西 淳夫 (早大)</p>	<p>1L31 15:15～ 全身操作・動作提示デバイスによるマ リオネットシステム-第 2 報:相似形デ バイスをを用いたマニピュレータ操作・ 提示実験- ○西井 一敏 (阪大) 田窪 朋仁 (阪大) 井上 健司 (阪大) 新井 健生 (阪大)</p>
<p>1I32 15:30～ ウェアラブルナビゲーションシステム [携帯型歩行支援装置] (2) 駅構内にお ける画像処理 ○竹谷 哲也 (山梨大) 小谷 信司 (山梨大) 森 英雄 (ロッタ (有))</p>	<p>1J32 15:30～ 軟性触覚センサレイシステムによる 物体の形状識別 ○渡邊 健士 (東理大) 大久保 賢一 (東理大) 市川 純康 (諏訪理大) 原文雄 (東理大)</p>	<p>1K32 15:30～ 脚部にパラレルリンク機構を用いた 2 足ロコモータの開発第 5 報:自重支 持トルク低減機構による可搬重量の増 加と消費エネルギーの低減 菅原 健介 (早大院) ○川瀬 正幹 (早大院) 御厨 裕 (早大院) 細島 拓也 (早大院) 砂塚 裕之 (早大院) 橋本 健二 (早大院) 林 憲玉 (早大・早大 HRI) 高西 淳夫 (早大・早大 HRI)</p>	<p>1L32 15:30～ 自律・遠隔ハイブリッド型ヒューマノ イドロボット操作システムの開発 (第 三報) 遠隔操作用ロックピットの開発 と実験確認 ○中嶋 朝己 (川崎重工) 遠沼 仁志 (川崎重工) 藤原 正夫 (川崎重工) 御松 文里 (川崎重工) 森山 尚 (川崎重工) 家中 良太 (川崎重工)</p>
<p>1I33 15:45～ 病院内歩行ガイドロボットの開発 ○牧野 幸寛 (山梨大) 橋 直和 (山梨大) 清弘 智昭 (山梨大)</p>	<p>1J33 15:45～ 指先触覚センシングによる把握物体の エッジ方向の計測 ○科上 剛司 (九大) 長谷川 勉 (九大)</p>	<p>1K33 15:45～ 2 足歩行ロボットの移動効率向上を 図った車輪式足部機構の開発 ○川上 辰男 (獨三女製作所) 石川 友彦 (獨三女製作所) 山本 佳男 (東海大)</p>	<p>1L33 15:45～ 手先反力を考慮したヒューマノイドに よる歩行中の押し動作 ○田窪 朋仁 (大阪大) 井上 健司 (大阪大) 新井 健生 (大阪大)</p>
<p>1I34 16:00～ 病院内歩行ガイドロボット用全自動エ レベータ操作装置の開発 ○村松 寛章 (山梨大) 清弘 智昭 (山梨大)</p>	<p>1J34 16:00～ ハプティックインターフェースを備え たマイクロマニピュレーションシステ ムの開発 (第 1 報) ～力検出系と駆動 系におけるキャリブレーション手法に ついて～ ○川上 辰男 (獨三女製作所) 石川 友彦 (獨三女製作所) 山本 佳男 (東海大)</p>	<p>1K33 15:45～ 2 足歩行ロボットの移動効率向上を 図った車輪式足部機構の開発 ○橋本 健二 (早大院) 細島 拓也 (早大院) 菅原 健介 (早大院) 御厨 裕 (早大院) 砂塚 裕之 (早大院) 川瀬 正幹 (早大院) 林 憲玉 (神工大・早大 HRI) 高西 淳夫 (早大・早大 HRI)</p>	<p>1L34 16:00～ ヒューマノイドの手を引くことで平 地・段差を自由に誘導できるシステ ムの実現 ○小倉 崇 (東大) 岡田 慧 (東大) 稲葉 雅幸 (東大)</p>
<p>1I35 16:15～ 人体モデルと床反力に基づいた装着型 歩行支援システムの制御 ○中村 尚彦 (東北大) 齋藤 和成 (東北大) 小菅 一弘 (東北大)</p>	<p>1J35 16:15～ 滑り余裕フィードバックによる NAIST-Hand の把持力制御 ○石田 豊 (奈良先端大) 池田 篤俊 (ヤマハ発動機) 上田 祥 (奈良先端大) 松本 百史 (奈良先端大) 小笠原 司 (奈良先端大)</p>	<p>1K34 16:00～ 準受動 2 足歩行ロボットの設計 ○山田 智之 (近大院) 梶本 昇吾 (近大) 五百井 清 (近大)</p>	<p>1L35 16:15～ ヒューマノイドロボットによる協調搬 送-目標位置を考慮した修正学習- ○井上 豊 (東大) 峠 隆広 (東大) 伊庭 斉志 (東大)</p>
<p>1I36 16:30～ パッシブ型歩行支援機による障害物・ 段差回避制御 ○平田 泰久 (東北大, JST) 原 麻美 (東北大) 小菅 一弘 (東北大)</p>	<p>1J36 16:30～ レーザレンジファインダを用いた移 動ロボットによる人の追跡 ○奥迫 伸一 (中央大学) 坂根 茂幸 (中央大学)</p>	<p>1K35 16:15～ 並列最適化手法を用いた CPG に基 づく人間型ロボットの歩行運動生成 ○伊藤 良彦 (名工大) 滝 健太 (名工大) 加藤 昇平 (名工大) 伊藤 英則 (名工大)</p>	<p>1L36 16:30～ ヒューマノイドロボットによるピアノ 搬送問題 ○峠 隆広 (東大) 伊庭 斉志 (東大)</p>
<p>1I37 16:45～ 強化学習によるヒューマノイドロボッ トの動作獲得斜面における持ち上げ運 動 ○三橋 秀行 (東大) 伊庭 斉志 (東大)</p>	<p>1J37 16:45～ 空気圧アクチュエータを用いた二足歩 行ロボットの歩行安定化制御 ○田熊 隆史 (阪大) 細田 耕 (阪大) 浅田 登 (阪大)</p>	<p>1K36 16:30～ 重心移動機構を持つ受動的歩行ロボッ ト RWalker-II の歩行解析と歩行実 験 ○梶原 秀一 (御路高専) 橋本 幸男 (室工大)</p>	<p>1L37 16:45～ 強化学習によるヒューマノイドロボッ トの動作獲得斜面における持ち上げ運 動 ○三橋 秀行 (東大) 伊庭 斉志 (東大)</p>

A室(工100)	B室(工101)	C室(工102)	D室(工103)
<p>2A1 移動ロボットの3次元測定 三浦 純 (阪大)</p>	<p>2B1 創発ロボティクス 石黒 章夫 (名大)</p>	<p>2C1 OS:人工筋肉ロボット 安積 欣志 (産総研)</p>	<p>2D1 ヒューマンインターフェース(1) 佐野 明人 (名工大)</p>
<p>2A11 10:00～ インダクトコダ型加速度計による位置推定の高精度化 ○森 善一 (都立大) 内山 政孝 (都立大) 中村 達也 (都立大)</p> <p>2A12 10:15～ 面法線計測を目的としたビームシフト光学系の誤差解析 ○長谷川 真樹 (新潟大) 岡田 徳次 (新潟大)</p> <p>2A13 10:30～ FPGA を用いた移動ロボットのリアルタイム制御 ○安東 寛史 (九工大) 安部 憲広 (九工大) 田中 和明 (九工大)</p> <p>2A14 10:45～ 複数加速度計を用いた6軸加速度センサの安定性解析 ○小野寺 良二 (新潟大) 三村 宣治 (新潟大)</p> <p>2A15 11:00～ 移動性を備えた分散視覚デバイスに関する研究 ○井須 篤之 (東大) 橋本 秀紀 (東大生研)</p> <p>2A16 11:15～ Stereo Vision Terrain Modeling for Non-Planar Mobile Robot Mapping and OTHOMPSON SIMON(AIST) 加賀美 聡 (AIST)</p> <p>2A17 11:30～ RFID を用いたロボットのための環境認識と地図作成システム ○阿部 貴史 (電通大) 夏 松敏 (電通大) 高瀬 國克 (電通大)</p> <p>2A18 11:45～ 赤外 LED を用いた室内での自己位置同定の一手法 ○梅田 和昇 (中大) 獅子倉 光 (中大) 手島 洋慈 (古河機械金属)</p>	<p>2B11 10:00～ 複数学習器を用いたマルチエージェント環境における行動獲得 枝澤 一寛 (阪大) ○高橋 泰岳 (阪大、阪大 FRC) 浅田 隼 (阪大、阪大 FRC)</p> <p>2B12 10:15～ クラスロボットののための形態形成のシミュレーション研究 ○伊藤部 宗吾 (東理大) 市川 純孝 (諏訪東理大) 原文雄 (東理大)</p> <p>2B13 10:30～ 群ロボットシステムの通信伝播特性を用いた物体形状情報の形成特性に関する研究 ○市川 純孝 (諏訪理大) 畑山 耕治 (東理大) 原文雄 (東理大)</p> <p>2B14 10:45～ 自己組織化経路誘導システム 関山 浩介 (福井大) ○大橋 康弘 (福井大)</p> <p>2B15 11:00～ Adaptive Search Method for Parallel Genetic Algorithms Used Fuzzy Reasoning ○李 強 (福井大) 前田 龍一郎 (福井大)</p> <p>2B16 11:15～ 観測時系列に基づく周期運動パターンの実時間生成モデル ○近藤 敏之 (東工大) 染井 隆徳 (東工大) 伊藤 宏司 (東工大)</p> <p>2B17 11:30～ 受動知能と能動知能に基づく知能の積と蛇型ロボットへの適用 ○伊藤 一之 (岡大) 福森 嘉孝 (岡大) 五福 明大 (岡大)</p> <p>2B18 11:45～ 機構系ダイナミクスを活用した学習曲面の良設定化四脚受動歩行機械を用いた事例研究 ○山田 康武 (名大) 石黒 章夫 (名大)</p>	<p>2C11 10:00～ 積層型静電アクチュエータの収縮特性 ○実吉 敬二 (東工大) 奥田 一雄 (鈴鹿高専) 畑 良幸 (東工大)</p> <p>2C12 10:15～ 積層型三角形静電アクチュエータのパネ定数の改善 ○奥田 一雄 (鈴鹿高専) 実吉 敬二 (東工大)</p> <p>2C13 10:30～ 積層型静電アクチュエータを用いた魚型ロボットの開発 ○畑 良幸 (東工大) 実吉 敬二 (東工大) 奥田 一雄 (鈴鹿高専) 高遠 達郎 (東工大)</p> <p>2C14 10:45～ 高分子ゲルを用いたバイオミメティックアクチュエータの開発 伊藤 洋 (立命大) ○野方 誠 (立命大)</p> <p>2C15 11:00～ IPMC 直動アクチュエータを用いた歩行ロボットの制御 ○小栗 隆博 (東工大) 釜道 紀浩 (東工大) 山北 昌毅 (東工大 理研) 安積 欣志 (産総研 理研) 羅 志偉 (理研)</p> <p>2C16 11:15～ 人工筋肉を用いた生物模倣へビ型水中推進ロボット ○中坊 嘉宏 (理研) 小川 浩司 (名大) 向井 利春 (理研) 安積 欣志 (産総研) 大西 昇 (名大)</p> <p>2C17 11:30～ 人工筋肉を用いたへビ型水中ロボットの推進 ○小川 浩司 (名大) 中坊 嘉宏 (理研) 向井 利春 (理研) 安積 欣志 (産総研) 大西 昇 (名大)</p> <p>2C18 11:45～ 脊髄神経系筋支配に基づく体性感覚情報の類似度と位相差の計算 ○大武 美保子 (東大) 中村 仁彦 (東大)</p>	<p>2D11 10:00～ 仮想摩擦特性の実現およびそれを利用した人間・機械系 ○武原 直行 (名工大) 佐野 明人 (名工大) 望山 洋 (名工大) 菊橋 亮 (名工大) 澤田 英明 (名工大) 藤本 英雄 (名工大)</p> <p>2D12 10:15～ ハプティックインタフェースを用いた仮想環境上での触知覚錯覚の実現 ○原 正之 (横国大) 藪田 哲郎 (横国大) 磯口 貴広 (東京都立大)</p> <p>2D13 10:30～ 多指遭遇型ハプティックデバイスの設計と制御 ○原 正之 (京大) 横小路 泰義 (京大) 吉川 恒夫 (京大)</p> <p>2D14 10:45～ 触覚・力覚複合呈示装置によるテクスチャの呈示 ○藤原 健洋 (名大院生) 加藤 圭太郎 (名大院生) 大岡 昌博 (名大院) 三矢 保永 (名大院)</p> <p>2D15 11:00～ E R 流体を用いた力覚提示装置 ○宮原 希子 (山梨大) 河西 伸一 (山梨大) 清弘 智昭 (山梨大)</p> <p>2D16 11:15～ 磨き作業を支援する操縦型ロボットシステムの開発 ○山口 景一 (新潟工科大院) 中嶋 新一 (新潟工科大)</p> <p>2D17 11:30～ 高感度・高速応答を有するカフィードバックマウスの開発 ○高野瀬 雅樹 (電通大) 高瀬 國克 (電通大)</p> <p>2D18 11:45～ フィジカルマンマシンインタラクション用アクティブ多面体の研究(第5報 電磁駆動によるアクティブ多面体の開発) ○小坂 一洋 (岡大) 橋本 竜弥 (岡大) 越智 淳平 (岡大) 鈴森 康一 (岡大) 神田 岳文 (岡大)</p>

E室 (工 104)	F室 (工 105)	G室 (工 106)	H室 (工 201)
<p>2E1 人とロボット (1) 高橋 隆行 (東北大)</p>	<p>2F1 ロボットビジョン 丸 典明 (和歌山大)</p>	<p>2G1 屋外作業・建設ロボット 吉灘 裕 (コマン)</p>	<p>2H1 OS:医療用ロボット (1) 生田 幸士 (名大)</p>
<p>2E11 10:00～ Safe Human-Robot-Coexistence: Emergency Stop Using a High- speed Vision Chip OEBERT DIRK(東大) 小室 孝 (東大) 並木 明夫 (東大) 石川 正俊 (東大)</p>	<p>2F11 10:00～ 全方位視覚センサによる人物検出 ○南 広一郎 (九工大) 林 豊洋 (九工大) 江島 俊朗 (九工大)</p>	<p>2G11 10:00～ RFID を利用した情報共有システム による建設生産の効率化 ○倉 薫人 (HZS)</p>	<p>2H11 10:00～ 内視鏡下手術用ロボット鉗子の操作性 向上に関する研究 ○砂野 貴光 (東芝) 神野 誠 (東芝) 萩原 進 (東芝) 富岡 慶 (東芝) 井戸 健二 (東芝) 森川 康英 (慶大) 小澤 壯治 (慶大) 北島 政樹 (慶大)</p>
<p>2E12 10:15～ 小型両眼視覚センサモジュールを用い た手乗りロボットの開発 ○林 摩菜花 (東大) 森下 武志 (相模台工業高) 岡田 慧 (東大) 稲島 哲也 (東大) 稲葉 雅幸 (東大)</p>	<p>2F12 10:15～ 視覚誤差にロボスタな回転ジョイント のパラメタ推定 ○高松 淳 (東大) 佐藤 啓宏 (電通大) 木村 浩 (電通大) 池内 克史 (東大)</p>	<p>2G12 10:15～ 建築現場における情物一体型ゲート管 理 ○丸山 勝範 (トステム) 安藤 聖一 (トステム) 葛村 亮明 (トステム) 江草 徹也 (トステム)</p>	<p>2H12 10:15～ 小型内視鏡下手術ロボットシステムの 相対キャリブレーション法 ○織田村 元樹 (東大) 中村 仁彦 (東大)</p>
<p>2E13 10:30～ エアホッケーロボットの打ち返し精度 の向上視覚システムへの高精度キャリ ブレーション法の適用 ○久保 九 (電通大) 高瀬 国克 (電通大)</p>	<p>2F13 10:30～ 仮想環境を利用したウェアレットに よる物体認識材質パラメータの考慮に よる認識率の向上 ○立石 裕志 (東京理科大学) 佐藤 英徳 (東京理科大学) 加藤 清敏 (東京理科大学)</p>	<p>2G13 10:30～ 人工生命を用いた建築デザイン支援シ ステムの構築 IV 内装を考慮した多段 階間取り設計 ○高橋 昌宏 (青学大) 西山 莉紗 (青学大) 富山 健 (青学大) 八木 淳一 (清水建設)</p>	<p>2H13 10:30～ 画像合成のためのダイレクト内視鏡カ メラキャリブレーション第1報基本 コンセプトと ex-vivo 実験 ○山田 哲 (阪大) 西川 敦 (阪大) 宮崎 丈夫 (阪大)</p>
<p>2E14 10:45～ 家庭環境におけるホームロボット用顔 認識システム ○古賀 敏之 (株) 東芝) 鈴木 薫 (株) 東芝)</p>	<p>2F14 10:45～ カメラを搭載した移動ロボットによる 物体のオンライン 3 次元モデリング ○山崎 公俊 (筑波大) 友納 正裕 (筑波大) 坪内 孝司 (筑波大) 油田 信一 (筑波大)</p>	<p>2G14 10:45～ 人工生命を用いた建築デザイン支援シ ステムの構築 V 人工生命体とのイン タラクションを可能にする GUI ○福井 祐介 (青学大) 荒谷 寛 (日立ハイブリッド) 関村 康二 (日立ハイブリッド) 近藤 弘和 (日立ハイブリッド)</p>	<p>2H14 10:45～ 手術ロボットシステムにおける術具先 端力の計測に関する研究加速度センサ による術具慣性力の推定 ○亀山 文恵 (岩手大) 島地 重幸 (岩手大) 箱崎 義典 (岩手大) 藤原 康宜 (一関高専)</p>
<p>2E15 11:00～ ベース冗長マニピュレータの安全性 と、安全性-器用さの適合度 ○野 聖輝 (東北大) 高橋 隆行 (東北大) 中野 崇二 (東北大)</p>	<p>2F15 11:00～ 太陽光消失点を利用した輪郭情報に基 づく未知小天体の3次元復元形状 ○飯塚 裕二郎 (総研大) 丸家 誠 (NTスベース) 久保田 孝 (ISAS/JAXA)</p>	<p>2G15 11:00～ 経年ガス配管補修用穿孔ロボットの開 発 ○服部 誠 (日立機械研) 細田 祐司 (日立機械研) 田代 健 (東京ガス) 三浦 健二 (東京ガス) 荒谷 寛 (日立ハイブリッド) 関村 康二 (日立ハイブリッド) 近藤 弘和 (日立ハイブリッド)</p>	<p>2H15 11:00～ 遠隔マイクロサージェリシステムの研 究マイクロワイヤ駆動の摩擦補償制御 と新方式内視鏡手術システムの提案実 証 生田 幸士 (名大) 山本 幸一 (名大) ○高橋 友也 (名大)</p>
<p>2E16 11:15～ ロボット情報家電 ApriaAlpha の情 報サービス機能 ○尾崎 文夫 (東芝) 鈴木 薫 (東芝) 杉山 博史 (東芝) 上野 晃嗣 (東芝) 寺本 圭一 (東芝) 会津 宏幸 (東芝) 浦田 耕二 (東芝) 藤井 寛子 (東芝) 久間 修一 (東芝家電製造)</p>	<p>2F16 11:15～ マルチ全方位ビジョン MOVIS を搭 載したサッカーロボットの階層型ファ ジィ行動制御 ○清水平 淳 (福井大) 藤井 恭子 (日立 SAS) 前田 嶋一郎 (福井大)</p>	<p>2G16 11:15～ 作業支援型配電作業ロボットに関する 研究 (第2報) ○野田 世希 (九州電力) 岩下 朋亨 (九州電力) 中島 盛之 (九州電力) 富安 一宏 (安川電機) 橋口 幸男 (安川電機) 後藤 純 (安川電機)</p>	<p>2H16 11:15～ ポータブル力覚付きバーチャル内視 鏡システムの研究 (第9報) マスタス レープ型訓練システムと実験の実証 生田 幸士 (名大) 畑田 耕志 (名大) ○佐藤 正浩 (名大)</p>
<p>2E17 11:30～ 共有仮想環境を用いた人間と複数台移 動ロボットの意志共有システムの開発 自己位置不確実性を考慮した仮想セン サの提供について ○小坂 賢範 (岡山大) 水谷 圭司 (岡山大) 五福 明夫 (岡山大)</p>	<p>2F17 11:30～ 物体認識のためのハンドアイを用いた 視点位置決定手法 ○木下 綾子 (神奈川大) 大原 賢一 (筑波大) 竹村 祐司 (筑波大) 大場 光太郎 (産総研) 新中 新一 (神奈川大)</p>	<p>2G17 11:30～ 遠隔操作・臨場感提示建設ロボットの 研究CGによる視覚提示法の改善 ○山田 宏尚 (岐大) 小田 貴大 (岐大) 武藤 高義 (岐大)</p>	<p>2H17 11:30～ サージェリレコーダの研究 (第2報) 動物実験による臨床データ収集と解析 生田 幸士 (名大) ○加藤 大香士 (名大) 大柴 広樹 (名大) 森島 昭男 (中京大)</p>
<p>2E18 11:45～ 調理行動認識のための加速度センサ内 蔵型包丁の試み ○森下 広 (東大) 黒岩 丈瑠 (東大) 佐藤 知正 (東大)</p>	<p>2F18 11:45～ Detection of Vehicles Using Edge- and Region-based EPI Analysis ○平原 清隆 (東大生研) 朱 成華 (東大生研) 池内 克史 (東大生研)</p>	<p>2G18 11:45～ 自律移動小型除草ロボットの開発 ○林 貴弘 (山形大) 水戸部 和久 (山形大)</p>	<p>2H18 11:45～ 脳血管内手術のための InVitro 患者 脳血管モデル ○池田 誠一 (名大) 新井 史人 (名大) 福田 敏男 (名大) 根来 真 (藤田大) 入江 恵子 (藤田大) 高橋 郁夫 (安城病院)</p>

I室 (工 301)	J室 (工 302)	K室 (全共 103)	L室 (全共 104)
<p>2I1 移動機構 (1) 安達 弘典 (産総研)</p>	<p>2J1 グラスピング (1) 平井 慎一 (立命館大)</p>	<p>2K1 多脚式歩行ロボット (2) 米田 完 (東工大)</p>	<p>2L1 ヒューマノイド (4) 稲葉 雅幸 (東大)</p>
<p>2I11 10:00～ 自律型ツインボリッシュロボットの走行制御 ○青木 祐人 (山梨大) 尾谷 浩昭 (山梨大) 清弘 智昭 (山梨大)</p> <p>2I12 10:15～ 乗車型移動プラットフォームに関する研究 (第4報) 重心移動による操舵制御 ○佐々木 敦子 (玉川大) 柳原 直人 (玉川大) 松本 治 (産総研) 小森谷 清 (産総研)</p> <p>2I13 10:30～ ACW(Arm-Crawler-Wheel)を用いた不整地移動機構の開発第2報: 移動モードの解析と制御 ○大橋 亮治 (法政) 川端 邦明 (理研) 小林 尚登 (法政)</p> <p>2I14 10:45～ 不整地走行を目的とした車輪型移動ロボットのニューロコントローラによる制御 ○佐藤 雅紀 (九工大) 石井 和男 (九工大)</p> <p>2I15 11:00～ 球面タイヤを用いた2次元倒立振り子ロボットの開発 ○園戸 辰郎 (東大院) 中村 仁彦 (東大)</p> <p>2I16 11:15～ 車輪型移動体の発生可能な力と速度の解析 ○竹内 正樹 (東北大) 高橋 隆行 (東北大) 小野 幸彦 (東北大) 中野 栄二 (東北大)</p> <p>2I17 11:30～ 受動的コンプライアンス機構を有する2台の移動ロボットを用いた押し搬送系の動的解析と実験 ○小島 宏行 (群馬大) 栗 燕群 (群馬大) 松田 一彦 (富士重工)</p> <p>2I18 11:45～ Cooperative obstacle-avoidance transportation by three mobile robots ○栗 燕群 (群馬大) 小島 宏行 (群馬大) 松田 一彦 (富士重工)</p>	<p>2J11 10:00～ Enhancement of Dexterity in Pinching Tasks from Bio-Mimetic Aspect ○森 芝薫 (立命館大) 有本 卓 (立命館大) 関本 昌雄 (立命館大) 小澤 隆太 (立命館大)</p> <p>2J12 10:15～ 物体の安定把持と姿勢制御における指と手首の協調制御 ○荒井 佑典 (立命館大) 有本 卓 (立命館大) 小澤 隆太 (立命館大)</p> <p>2J13 10:30～ 物体情報を用いない重力下における安定ピンチング ○吉田 守夫 (立命館大) 有本 卓 (立命館大) 小澤 隆太 (立命館大)</p> <p>2J14 10:45～ 物体情報を用いない非平行面を持つ物体の制御 ○小澤 隆太 (立命館大) 有本 卓 (立命館大) 吉田 守夫 (立命館大) BAE JI-HUN(立命館大)</p> <p>2J15 11:00～ ロボットハンドによる物体の操り制御 ○大竹 祐希 (東京海洋大)</p> <p>2J16 11:15～ 半球型柔軟指の回転・転がり接触変形圧力モデル ○井上 貴裕 (立命館大) 平井 慎一 (立命館大)</p> <p>2J17 11:30～ 半球型柔軟指の動的粘弾性モデルと2指ハンドによる物体把持の安定性解析 ○井上 貴裕 (立命館大) 平井 慎一 (立命館大)</p> <p>2J18 11:45～ ランダム操り計画法の性能評価 ○八島 真人 (防衛大) 本田 孝広 (防衛大)</p>	<p>2K11 10:00～ 脚車輪ハイブリッド4足ロボットの研究 ○高橋 将史 (東工大) 米田 完 (東工大) 広瀬 茂男 (東工大)</p> <p>2K12 10:15～ 多リンクロボットハイジャンプ ○原田 学 (広島大) 東森 亮 (広島大) 石井 抱 (広島大) 金子 真 (広島大)</p> <p>2K13 10:30～ 3脚車輪型移動ロボットの高速歩行 ○曾根原 光治 (IH1) ○原田 学 (IH1) 藤井 正和 (IH1) 田中 安一 (IH1) 村上 弘記 (IH1)</p> <p>2K14 10:45～ 劣駆動型四脚移動ロボットの研究劣駆動による歩行モデルの提案 ○森田 和昭 (香川大) 石原 秀則 (香川大)</p> <p>2K15 11:00～ 2重アクチュエータ駆動ホッピングロボット ○島原 聖 (茨大) 橋田 寛幸 (茨大) 近藤 良 (茨大)</p> <p>2K16 11:15～ ソレノイドを用いた歩行ロボットの開発 ○早川 宗伴 (東工大) 実吉 敬二 (東工大)</p> <p>2K17 11:30～ ロボット脚先用角度制限2方向自在キャスト ○岡田 徳次 (新潟大) 佐々木 洋輔 (新潟大)</p> <p>2K18 11:45～ 脚配置を考慮した不整地歩行ロボットの考察 ○豊川 貴章 (東大) 飯塚 浩二郎 (総研大) 久保田 孝 (JAXA) 中谷 一郎 (JAXA)</p>	<p>2L11 10:00～ 冗長自由度系の逆運動学的不良設定性の自然な解消法 ○有本 卓 (立命大) 関本 昌雄 (立命大) 橋口 宏衛 (立命大) 小澤 隆太 (立命大)</p> <p>2L12 10:15～ Adaptive Motion for Humanoid Robot based on Polynomials Generated by RNN ○ZAIER RIADH(富士通研究所) 永嶋 史朗 (富士通研究所)</p> <p>2L13 10:30～ ヒューマノイドロボットの脚の柔軟性を考慮した軌道補正 ○山野 光裕 (山形大) 水戸部 和久 (山形大) 那須 康雄 (山形大) 金子 慎一郎 (山形大)</p> <p>2L14 10:45～ 外乱予見制御を用いたヒューマノイドの衝撃身構え行動 ○神崎 秀 (東大) 西脇 光一 (産総研) 岡田 慧 (東大) 稲葉 雅幸 (東大)</p> <p>2L15 11:00～ 刺激の発火頻度基準の情報量による能動的注意と受動的注意の統合機構の実現 ○吉海 智晃 (東大) 水内 都夫 (東大) 稲色 哲也 (東大) 稲葉 雅幸 (東大)</p> <p>2L16 11:15～ 筋配置可変なヒューマノイドの身体情報変化に適応するシステム ○中西 雄飛 (東大) 水内 都夫 (東大) 吉海 智晃 (東大) 稲葉 雅幸 (東大)</p> <p>2L17 11:30～ Inverse Kinematics for Humanoid Kneeling Motion Exploiting Redundant DOFs BUSCHMANN THOMAS(東大) ○西脇 光一 (産総研) 稲葉 雅幸 (東大) 井上 博允 (産総研)</p> <p>2L18 11:45～ 人間の歩行時における足指機能のモデル化 ○才田 崇王 (京大) 横小路 泰義 (京大) 吉川 恒夫 (京大)</p>

A室(工100)	B室(工101)	C室(工102)	D室(工103)
<p>3A1 OS:レスキューロボット(1) 田所 諭(神戸大)</p>	<p>3B1 教示・プランニング 小笠原 司(奈良先端大)</p>	<p>3C1 OS:環境適応ロボティクス(1) 向井 利春(理研)</p>	<p>3D1 ヒューマンインターフェース(2) 下倉 健一朗(NTT)</p>
<p>3A11 10:00~ 人力を用いた空気圧救助機器の開発 広瀬 茂男(東工大) ○阿部 顕一(神奈川県産総研) 萩原 哲夫(神奈川県産総研)</p>	<p>3B11 10:00~ メカトロサーボ系の制御時間間隔と教示信号修正サンプリング幅平均法の極の関係 ○江頭 成人(久留米高専) 中村 政徳(佐大) 後藤 聡(佐大) 久良 修平(近大)</p>	<p>3C11 10:00~ Artificial Odor Discrimination System for Fragrance Mixture ○ジャトミコウイスヌ(名大) 堀田 敏男(名大) 新井 史人(名大) クスマプロト ベンジャミン(インドネシア大学)</p>	<p>3D11 10:00~ 着席面の圧力分布を用いた車いすの操縦インタフェース 池山 智之(奈良先端大) ○松本 吉央(奈良先端大) 小笠原 司(奈良先端大)</p>
<p>3A12 10:15~ パワーアシスト型吊搬装置の緊急救助への適用(第一報) ○山田 学(日立プラント) 早津 昌樹(日立プラント) 山口 大助(農工大) 田川 泰敬(農工大) 梶原 浩一(防災科技研)</p>	<p>3B12 10:15~ 時系列情報処理による行動意思決定のモデル化 ○小林 大輔(三重大) 遠木 慎二(名古屋大) 石田 奈秋(三重大)</p>	<p>3C12 10:15~ 動的非線形応答を用いたガスセンサのロボットへの応用 ○加藤 陽(理研) 向井 利春(理研)</p>	<p>3D12 10:15~ 指さし行為を用いた空間位置教示の一手法 ○平澤 雅人(海洋大) 大島 正敏(海洋大)</p>
<p>3A13 10:30~ 3 D-Free レスキューロボットシステムの開発定荷重バネの高機能化と安全性に関する考察 ○清田 高徳(北九大) 山口 旭(北九大) 染谷 美枝(長岡技術科大)</p>	<p>3B13 10:30~ 画像に基づく製品分解行動生起のシミュレーションによる考察 ○谷 和男(岐阜大) 川村 拓也(岐阜大) 西澤 徳隆(デンソーアイセム)</p>	<p>3C13 10:30~ リニアスライダを用いた高速基線長可変型トラッキングビジョン ○中坊 嘉宏(理研) 服部 雄介(名大) 向井 利春(理研) 竹内 義則(名大) 大西 昇(名大)</p>	<p>3D13 10:30~ プロアクティブヒューマンインターフェースの研究第3報予測駆動型アクティブインターフェース実験 ○倉爪 亮(九大) 内田 誠一(九大) 谷口 倫一郎(九大) 長谷川 勉(九大)</p>
<p>3A14 10:45~ 瓦礫撤去作業時におけるレスキューロボットの安定性に関する研究 ○菅野 昌伸(富山大) 羽多野 正俊(富山大) 小原 治樹(富山大)</p>	<p>3B14 10:45~ 掌面の接触状態遷移を用いた物体操作認識 ○近藤 誠宏(奈良先端大) 上田 淳(奈良先端大) 松本 吉央(奈良先端大) 小笠原 司(奈良先端大)</p>	<p>3C14 10:45~ 前方の音源に対する音源定位学習システム ○中島 弘道(理研) 向井 利春(理研)</p>	<p>3D14 10:45~ ロボットでの利用を目的とした顔画像情報と音声情報の統合による感情認識 ○松本 祥平(京大) 山口 健(京大) 駒谷 和範(京大) 尾形 哲也(京大) 奥乃 博(京大)</p>
<p>3A15 11:00~ リムメカニズムロボットの急斜面移動 ○藤木 敬彰(阪大) 新井 健生(阪大) 井上 健司(阪大) 田原 朋仁(阪大) 梅谷 智弘(阪大)</p>	<p>3B15 11:00~ 位置取得装置“SmartPointer”の指示実験 ○三好 伸弥(近大院) 佐藤 泰史(東京エレクトロン) 五百井 清(近大) 杉山 義春(H.I.S) 結城 賢治(H.I.S) 森 隆男(H.I.S)</p>	<p>3C15 11:00~ 環境適応ロボティクスのためのヒューマンインタフェース研究眼球運動インタフェースの開発 ○八木 透(理研) 宮本 敏子(シニスター) 沼田 洋志(シニスター) 向井 利春(理研)</p>	<p>3D15 11:00~ 主観的指差し方向と行為系列を考慮した卓上作業者の意図推定 ○田村 雄介(東大) 杉 正夫(東大) 太田 順(東大) 新井 良夫(東大)</p>
<p>3A16 11:15~ レスキュー用連結クローラ走行車「蒼龍Ⅲ号機」の開発 ○高山 俊男(東工大) 新井 雅之(東工大) 広瀬 茂男(東工大)</p>	<p>3B16 11:15~ 冗長自由度最適化によるアーム軌道計画車椅子駆動への応用 ○三浦 弘樹(名大) 大日方 五郎(名大) 佐々木 誠(秋田大) 藤原 武裕(秋田大) 中山 洋(名大) 長谷 和徳(名大)</p>	<p>3C16 11:15~ High Level Biomimetic Artificial Intelligence Building Under-standable Robots ○ROSSITER JONATHAN(理研) 向井 利春(理研)</p>	<p>3D16 11:15~ 仮想マスタ・スレーブ法による非ホロノミックシステムのインターフェイ ○泉 清高(佐賀大) SYAM RAFIUDDIN(佐賀大) 渡辺 桂吾(佐賀大)</p>
<p>3A17 11:30~ 形状変化機構を有する多面体移動機構の開発-第3報:実験機の製作とその基本機能の評価- 田澤 克彦(岐阜県生産研) ○稲葉 昭夫(岐阜県生産研) 張 勤(岐阜県生産研) 天野 久徳(消防研)</p>	<p>3B17 11:30~ 動力学運動シミュレーション機能を埋め込んだロボットプログラミングシステム ○小倉 崇(東大) 岡田 慧(東大) 稲葉 雅幸(東大)</p>	<p>3C17 11:30~ Performance Analysis for Uncalibrated Hand-Eye Coordination with Neural Net ○藤 剛毅(上海交大, 理研) 羅 志偉(理研 BMC)</p>	<p>3D17 11:30~ 分散聴覚システムの基礎研究 ○石田 武志(阪大) 池田 徹志(阪大) 石黒 浩(阪大)</p>
<p>3A18 11:45~ 縦波波動伝播を用いた多節型移動機構の開発 ○門林 義幸(京大) 横小路 泰義(京大) 吉川 恒夫(京大)</p>		<p>3C18 11:45~ 認識情報を考慮した模倣動作生成によるロボット制御 ○大西 正輝(理研BMC) 小田島 正(理研BMC) 羅 志偉(理研BMC)</p>	<p>3D18 11:45~ 感圧導電繊維の基礎特性に関する研究 ○藤嶋 千生(金沢大) 関 啓明(金沢大) 黒田 成人(黒田商事) 神谷 好承(金沢大) 正津 正利(金沢大)</p>

9月17日 AM			
E室(工104)	F室(工105)	G室(工106)	H室(工201)
<p>3E1 人とロボット(2) 菅野 重樹(早大)</p>	<p>3F1 ビジュアルトラッキングサーボ 大場 光太郎(産総研)</p>	<p>3G1 二足歩行ロボット(3) 水戸部 和久(山形大)</p>	<p>3H1 OS:医療用ロボット(2) 坂口 正道(名工大)</p>
<p>3E11 10:00~ 動作プリミティブを介した人間とロボットの協調 ○尾形 哲也(京大) 菅野 重樹(早大) 谷 淳(理研)</p> <p>3E12 10:15~ 新たなコミュニケーションメディアとしてのアンドロイドの開発正弦波による自然な周期的運動の生成 ○丸林 実雄(阪大) 落 陸史(阪大) 石黒 浩(阪大)</p> <p>3E13 10:30~ 掃除ロボットの掃引アルゴリズムの分析(第2報)螺旋走行と準ランダムウォーク走行の分析 ○福本 裕介(成蹊大) 江沢 昌紀(成蹊大) 齊藤 雄樹(成蹊大) 島毛 明(成蹊大) 小方 博之(成蹊大)</p> <p>3E14 10:45~ 神経振動子を用いた人間とロボットの握手 ○春日 智史(信大) 橋本 裕(信大)</p> <p>3E15 11:00~ RAAにおける反応時間計測システムの開発とその適用 ○橋本 智巳(埼玉大) 浜田 利雄(那須大) 赤澤 とし子(北里大) 香川 美仁(拓殖大) 高倉 保幸(埼玉医大) 高橋 佳恵(埼玉医大) 山本 満(埼玉医大) 草野 修輔(埼玉医大) 永沼 亮(帝京科学大) 木村 龍平(帝京科学大)</p> <p>3E16 11:15~ 時系列動作認識のための混合状態力学系に基づくカーネル計算法 ○下坂 正倫(東大) 森 武俊(東大) 原田 達也(東大) 佐藤 知正(東大)</p> <p>3E17 11:30~ 脳動制御システムにおける認識パターン作成アルゴリズムの開発 ○松永 和之(電通大) 下田 宏明(電通大) 李 経洙(電通大) 田中 一男(電通大)</p> <p>3E18 11:45~ ロボットによるラットの学習促進実験 ○石井 裕之(早大) 中筋 雅樹(早大) 小倉 基範(早大) 二輪 洋清(早大) 高西 洋夫(早大)</p>	<p>3F11 10:00~ ビジュアルサーボによる動的移動マニピュレーションテニスロボットの実現に向けて ○加藤 幸雄(富山大) ○加藤 幸雄(富山大) 羽多野 正俊(富山大) 小原 治樹(富山大)</p> <p>3F12 10:15~ 視覚フィードバックと予定動作計画を結合したロボットの注視制御 ○滝澤 象太(東北大) 牛田 俊(東北大) 出口 光一郎(東北大)</p> <p>3F13 10:30~ 単眼視移動ロボットによるボールキャッチング・リフティングタスクに関する研究 ○高木 史朗(阪大) 宮崎 文夫(阪大) 森 亮介(東北大)</p> <p>3F14 10:45~ Mobile Robot Catching Ball based on LOT Strategy OLA TUAN ANH(阪大) 菅野 文夫(阪大) 森 亮介(東北大)</p> <p>3F15 11:00~ カルマンフィルタを用いた人物位置予測に基づく自律移動ロボットの人物追跡システム ○中野 広樹(鹿児島大) 下島 克友(鹿児島大) 片山 明伯(鹿児島大) 渡邊 隆(鹿児島大)</p> <p>3F16 11:15~ ステレオ全方位画像を用いたLVISによる全方位リーチング動作 ○山口 健吾(和大院) 井上 幸成(和大院) 丸 典明(和大)</p> <p>3F17 11:30~ ハンドアイシステムを用いた移動物体の追従作業 ○平山 幸喜(立命館大) 赤木 佑輔(立命館大) 樋口 和宏(立命館大) 前田 浩一(立命館大)</p> <p>3F18 11:45~ 力学的整合性を考慮した3次元宙返り演技の運動復元力学的整合性を加味したマッチングアルゴリズムの開発と検証 ○菊池 秀悦(慶大) 中澤 和夫(慶大)</p>	<p>3G11 10:00~ 可変ZMP, 摩擦拘束, と倒立振子モデルに基づいた2足歩行 ○朱 赤(横浜国大) 富澤 義仁(横浜国大) 河村 篤男(横浜国大)</p> <p>3G12 10:15~ ZMPのYaw軸モーメントに着目した二足歩行ロボットの歩行高速化の検討 ○高果 祐介(横浜国大) 河村 篤男(横浜国大)</p> <p>3G13 10:30~ 二足歩行の高速化のための歩行軌道の検討 ○富澤 義仁(横浜国大) 朱 赤(横浜国大) 河村 篤男(横浜国大)</p> <p>3G14 10:45~ アクティブ/パッシブハイブリッド歩行を可能とする東海ロボ・ハビリス1 ○廣野 純(東海大) 小金澤 鋼一(東海大)</p> <p>3G15 11:00~ パラメータ励振現象に基づく伸縮脚ロボットの動的歩行制御 ○浅野 文彦(理研BMC) 玄 和英(東北大学) 藤 志隆(理研BMC) 江村 雄(東北大学)</p> <p>3G16 11:15~ コンパス型二足ロボットモデルの動的安定性解析 ○細川 雄史(奈良先端大) 中村 文一(奈良先端大) 西谷 烈一(奈良先端大) 山下 裕(北大)</p> <p>3G17 11:30~ 足指関節を拘束する靴型装具を用いた足指の機能解析 ○太田 裕一(京大) 才田 崇王(京大) 横小路 泰義(京大) 吉川 恒夫(京大)</p> <p>3G18 11:45~ Passive Dynamic Autonomous Controlによる二足歩行制御 ○土井 得弘(名大) 長谷川 泰久(筑波大) 福田 敏男(名大)</p>	<p>3H11 10:00~ 深部脳外科手術用マイクロ・サーージェリシステムの開発 ○朝井 大介(東大・工) カトボスルマン(東大・工) 荒田 純平(東大・工) 割澤 伸一(東大・工) 光石 衛(東大・工) 森田 明夫(東大・医) 楚良 繁雄(東大・医) 望月 亮(NHK-ES)</p> <p>3H12 10:15~ 舟状骨骨折修復手術におけるキルシュナーワイヤ刺入用ガイド位置決めシステムの開発 ○西田 武史(東大) 橋詰 博行(岡山大) 割澤 伸一(東大) 光石 衛(東大)</p> <p>3H13 10:30~ 胎児を対象とした臍帯穿刺ロボットの開発に関する基礎研究 吉住 純次(阪大) 村井 亮介(松下電工) ○小野 智也(阪大) 千葉 喜英(国立情報科学センター) 堀尾 裕幸(兵庫県立大学)</p> <p>3H14 10:45~ 低侵襲脳外科手術用マスタ・マニピュレータ機構の改良と2自由度スレーブの開発 高信 英明(工学院大) ○高村 肇(工学院大) 宇都宮 徹也(工学院大) 山本 明広(工学院大) 伊関 洋(東京女子医大) 岡本 淳(早大) 藤江 正克(早大)</p> <p>3H15 11:00~ 手術ロボットにおける操作者の感覚を考慮した力覚提示手法についての研究 ○荒田 純平(山梨大) 割澤 伸一(東大) 橋爪 誠(九大) 光石 衛(東大)</p> <p>3H16 11:15~ 臀部血流計測ロボットシステムの開発 高西 洋夫(早大) 高信 英明(工学院大) ○藤田 愛(早大) 原田 烈光(アロカ) 菅原 基晃(東京女子医大) 仁木 清美(東京女子医大) 神野 晃久(早大) 棚橋 邦浩(早大) 長瀬 公平(早大)</p> <p>3H17 11:30~ 遠隔超音波診断のためのねじりパンタグラフ型探触子制御ロボットの開発 ○黒瀬 賢史(東京農工大) 加藤 央明(東京農工大) 梶田 晃司(東京農工大)</p> <p>3H18 11:45~ 大腸内視鏡誘導薄肉ゴムチューブアクチュエータの開発 ○濱 隆行(岡大) 佐藤 淳(岡大) 鈴木 康一(岡大) 神田 岳文(岡大)</p>

I室 (工 301)	J室 (工 302)	K室 (全共 103)	L室 (全共 104)
<p>3I1 移動機構 (2) 松本 治 (産総研)</p>	<p>3J1 グラスピング (2) 新井 史人 (名大)</p>	<p>3K1 福祉ロボット (1) 木口 量夫 (佐賀大)</p>	<p>3L1 ヒューマノイド (5) 比留川 博久 (産総研)</p>
<p>3I11 10:00～ 空圧を利用した水上走行機械の足部駆動系の開発 ○樋口 勝 (東工大) 森 康太郎 (本田技研) 武田 行生 (東工大) 杉本 浩一 (東工大)</p> <p>3I12 10:15～ 脚車輪分離型ロボットの大不整地移動戦略 (上り段差編) ○中嶋 秀明 (東北大) 中野 宗二 (東北大) 高橋 隆行 (東北大)</p> <p>3I13 10:30～ 低圧タイヤを用いた4輪独立駆動型移動プラットフォーム第2報不整地対応起動制御実験 ○杉田 浩一 (東理大) 稲垣 謙一 (東理大) 安達 弘典 (産総研) 小森谷 清 (産総研)</p> <p>3I14 10:45～ 地中推進ロボットの実験的検討 ○久保田 孝 (ISAS/JAXA) 渡邊 恵佑 (東京大) 下田 真吾 (東京大) 中谷 一郎 (ISAS/JAXA)</p> <p>3I15 11:00～ 索状能動体のための複合波形成型型運動制御 ○森 淳 (東工大) 広瀬 茂男 (東工大)</p> <p>3I16 11:15～ メカニカルソフトネスを持つクローラの開発とコンプライアンス分布による制御 ○松田 壮史 (東工大) 村田 智 (東工大)</p> <p>3I17 11:30～ 索状能動体の空間軌道生成に関する研究 ○山田 浩也 (東工大) 広瀬 茂男 (東工大)</p> <p>3I18 11:45～ 連続体モデルに基づいた3次元蛇型ロボットの推進制御 ○伊達 央 (防衛大) 滝田 好宏 (防衛大)</p>	<p>3J11 10:00～ 先端つまみにおける人差し指と親指の運動学的特性 ○横川 隆一 (同志社大)</p> <p>3J12 10:15～ センサ内包型ソフトフィンガを用いた多指ハンドによる薄板把持 ○松野 隆幸 (名古屋大) 金田 健作 (名古屋大) 福田 敏男 (名古屋大) 新井 史人 (名古屋大) 松浦 英雄 (名古屋大)</p> <p>3J13 10:30～ 高速ロボットハンドによる物体の動的保持 ○塩形 大輔 (東大) 並木 明夫 (東大) 石川 正俊 (東大)</p> <p>3J14 10:45～ ロボットハンドのための負荷感応無段変速機ブレーキによる大指先力の保持 ○高木 健 (東工大) 小泉 透 (東工大)</p> <p>3J15 11:00～ 環境接触作業における過大な内力の発生可能性の判定 ○前田 健介 (横国大)</p> <p>3J16 11:15～ 能動受動混合拘束の力学 ○渡辺 智晴 (山口大) 原田 研介 (産総研) 江 鐘偉 (山口大) 吉川 恒夫 (京大)</p> <p>3J17 11:30～ 摩擦無し2次元2物体把握系の安定性解析 ○山田 貴孝 (名工大) 山本 智哉 (名工大) 三村 富治 (新潟大) 舟橋 康行 (中京大)</p> <p>3J18 11:45～ 実時間作業を可能とする特徴を用いた指先配置決定アルゴリズム ○森 健児 (三重大) 駒田 諭 (三重大) 平井 淳之 (三重大)</p>	<p>3K11 10:00～ マッスルスーツによる上肢全7動作の実現 ○鈴木 秀俊 (東理大) 小林 宏 (東理大, JST さきがけ研究 21)</p> <p>3K12 10:15～ ロボットスーツ HAL の自律化に関する研究環境認識による状況判断機能の開発 ○水戸 豪二 (筑波大) 河本 浩明 (筑波大) 山海 嘉之 (筑波大)</p> <p>3K13 10:30～ 外骨格型ロボット装置の安全性とアシスト可能性の判定方法 永井 清 (立命大) 中西 功 (ジェイエスエル) ○吉田 啓二 (立命大)</p> <p>3K14 10:45～ 関節リウマチ患者支援のための外骨格型ハンドの開発簡易指示モデルによる関節負荷の検討 ○渡邊 恵佑 (東大) 森下 広 (東大) 森 武俊 (東大) 佐藤 知正 (東大)</p> <p>3K15 11:00～ 任意筋肉に任意負荷を与えるパワーアシスト器具の駆動力設計 ○松ヶ下 正之 (奈良先端大) 相宅 裕志 (奈良先端大) 上田 洋 (奈良先端大) 松本 吉夫 (奈良先端大) 小笠原 司 (奈良先端大)</p> <p>3K16 11:15～ 人間共存型作業補助アーム "PAS-Arm" の開発 ○樋口 峰夫 (三菱電機)</p>	<p>3L11 10:00～ ヒューマノイドロボット HRP-3P の開発概要 ○五十橋 隆勝 (川田工業) 赤地 彦 (川田工業) 金平 徳之 (川田工業) 金子 健二 (産総研) 金広 文男 (産総研) 比留川 博久 (産総研)</p> <p>3L12 10:15～ 器用な手を持ったロボットの開発 ○山高 大乗 (シャープ) 空閑 融 (シャープ) 多田野 宏之 (シャープ) 古川 正信 (シャープ) 大塚 英史 (シャープ)</p> <p>3L13 10:30～ 情動表出ヒューマノイドロボット WE-4RII の開発-ヒューマノイドロボットハンド RCH-1 の統合- ○AIZUDDIN MUHAMAD(早大) 三輪 洋輝 (早大) 伊藤 加寿子 (早大) 松本 宗道 (早大) 今西 一剛 (早大) 忽澤谷 裕子 (早大) ZECCA MASSIMILIANO(SSSA) ROCCELLA STEFANO(SSSA) DARIO PAOLO(SSSA) 高西 淳夫 (早大)</p> <p>3L14 10:45～ 加速度・ジャイロセンサを用いた人間型ロボットの先手位置制御 ○北山 勝也 (阪大) 田嶋 朋仁 (阪大) 井上 健司 (阪大) 新井 健生 (阪大)</p> <p>3L15 11:00～ On the realization of a novel anthropomorphic hand for humanoid robotics: RoboCasa Hand #1 ○ZECCA MASSIMILIANO (ROBOCASA) ROCCELLA STEFANO(SSSA) CAPPIELLO GIOVANNI(SSSA) CABIBIHAN JOHN-JOHN(SSSA) CARROZZA MARIA CHIARA(SSSA) DARIO PAOLO(SSSA) 三輪 洋輝 (早大) 伊藤 加寿子 (早大) 松本 宗道 (早大) 高西 淳夫 (早大)</p> <p>3L16 11:15～ 音響特徴量による発話ロボットの聞きまね発話制御 ○西川 真史 (早大) 桑江 俊治 (早大) 高信 英明 (工学院大) 持田 岳美 (NTT) 峯田 雅彰 (早大) 高西 淳夫 (早大) 福井 孝太郎 (早大) 秋山 隆行 (早大)</p> <p>3L17 11:30～ ヒューマノイドによる変形可能物体を道具化する環境適合行動の実現 中井 博之 (東大) 岡田 慧 (東大) ○佐藤 顕治 (東大) 稲葉 雅幸 (東大) 井上 博允 (東大)</p> <p>3L18 11:45～ 動作の共時的な学習と想起による小型ヒューマノイドへの動作教示 ○池谷 公志 (東大) 岡田 慧 (東大) 稲葉 雅幸 (東大)</p>

A室(工100)	B室(工101)	C室(工102)	D室(工103)
<p>3A2 OS:レスキューロボット(2) 松野 文俊(電通大)</p>	<p>3B2 学習・適応 大山 英明(産総研)</p>	<p>3C2 OS:環境適応ロボティクス(2) 羅 志偉(理研)</p>	<p>3D2 パーソナルロボット 太田 順(東大)</p>
<p>3A21 13:00～ 遠隔ロボットを用いた災害時マルチメディア情報収集技術の研究 ○吉田 和哉(東北大) 清川 清(阪大) 八木 康史(阪大) 足立 忠司(1H1エアロ) 齋藤 浩明(1H1エアロ) 田中 結幸(映誠) 大野 浩之(NICT)</p>	<p>3B21 13:00～ 強化学習における適切な報酬関数の選択 ○内田 英治(JST) 鍋谷 賢治(JST)</p> <p>3B22 13:15～ 身体像を考慮した強化学習 ○伊藤 一之(関大) 五福 明夫(関大)</p>	<p>3C21 13:00～ 複雑な環境で活動する組み替え可能なレスキューロボットの研究開発 ○平野 慎也(愛工大・理研) 服部 剛史(愛工大・理研) 羅 志偉(理研) 加藤 厚生(愛工大・理研)</p>	<p>3D21 13:00～ オンサイト認識教示が可能な日常簡易活動支援ロボットシステム ○大久保 康基(東大) 岡田 慧(東大) 稲色 哲也(東大) 稲葉 雅幸(東大)</p>
<p>3A22 13:15～ 遠隔操作型ロボットによる簡易な行動地図の作成 ○佐藤 徳孝(電通大) 松野 文俊(電通大)</p>	<p>3B23 13:30～ 視触覚の時間的統合に基づくロボット身体像の適応的延長モデル ○鍋島 厚太(東大) 園吉 康夫(東大)</p>	<p>3C22 13:15～ Learning for Cooperative Transfer of Mother Ship of SMC 宿谷 祐一郎(東工大) ○山北 昌毅(東工大)</p> <p>3C23 13:30～ グラフ上の反応拡散方程式を用いた群ロボットによる協調捕獲 大野 謙士(名大) ○小林 祐一(理研) 細江 繁幸(名大/理研)</p>	<p>3D22 13:15～ ヒューマノイドロボットの心理モデルの構築-カオスニューラルネットワークを用いた相互連想の導入- ○伊藤 加寿子(早大大学院) 三輪 祥博(早大) 悠澤谷 裕子(早大大学院) 東信 英明(工学院大) 高西 淳夫(早大)</p>
<p>3A23 13:30～ 電波を利用したロボット位置同定の可能性に関する ○天野 久徳(理研) 鈴木 隆司(理研) 稲葉 昭夫(岐阜県生産研) 田畑 克彦(岐阜県生産研)</p>	<p>3B24 13:45～ 多指ロボットハンドによる運動拘束の認識特徴量の改良とクラスタリングの導入 ○深野 亮(東大) 園吉 康夫(東大) 小林 匠(東大) 大津 展之(産総研)</p>	<p>3C24 13:45～ On the Trajectory of Human Hand Movements in Dynamic Environments ○堀井 祥平(名大) シロニン ミハイル(理研) 羅 志偉(理研) 細江 繁幸(名大)</p>	<p>3D23 13:30～ ライトユーティリティロボットコンセプトモデル“Maple”の開発 ○加藤 隆明(三菱電機) 西山 茂樹(三菱電機 Eng.) 種田 隆行(三菱電機 Eng.)</p>
<p>3A24 13:45～ 知的データキャリアと飛行船を用いた被災者探索システムの行動戦略シミュレータの開発 ○羽田 靖史(理研) 亀山 裕亮(理研/筑波大) 川端 邦明(理研) 葛院 早人(理研) 倉林 大輔(東工大) 淺間 一(東大/理研)</p>	<p>3B25 14:00～ 協調行動における心の理論の役割 ○近藤 啓介(駒澤大)</p> <p>3B26 14:15～ 複数の未解釈センサデータの不変性に基づく自己身体の見え ○吉川 雄一郎(阪大) 辻 義樹(阪大) 細田 耕(阪大, 阪大FRC) 浅田 稔(阪大, 阪大FRC)</p>	<p>3C25 14:00～ 未知な動的環境におけるロボットの二自由度適応力制御 ○齋藤 雄平(山形大) 羅 志偉(理研) 藤井 省三(理研) 村松 毅一(山形大) 渡部 慶二(山形大)</p>	<p>3D24 13:45～ オフィスサービスロボットの開発(第1報)-コンセプトと全体システム- ○植木 美和(富士通研) 妻山(富士通研) 岡林 桂樹(富士通研) 村瀬 有一(富士通研) 沢崎 直之(富士通研) 神田 真司(富士通研)</p>
<p>3A25 14:00～ レスキューロボットの画像情報による環境認識とタスクプランニングに関する研究 ○佐治 慎一郎(富山大院) 羽多野 正俊(富山大) 小原 治樹(富山大)</p>	<p>3B27 14:30～ 漸次的なシミュレータ構築に基づく実時間ロボット行動学習 ○神尾 正太郎(東大) 伊庭 若志(東大)</p>	<p>3C26 14:15～ 随意運動と反射の統合に基づく全身マニピュレーションの実現 ○浅野 文彦(理研/BMC) 羅 志偉(理研/BMC) 山北 昌毅(東工大) 細江 繁幸(名大)</p>	<p>3D25 14:00～ オフィスサービスロボットの開発(第2報)-ハードウェア構成- ○岩下 純久(富士通研) 境 克司(富士通研) 岡林 桂樹(富士通研) 山本 喜史(富士通研) 村瀬 有一(富士通研) 神田 真司(富士通研)</p>
<p>3A26 14:15～ UWBを用いた要救助者探知システム ○荒木 祥子(湘南工大) 秋山 いわき(湘南工大) 大矢 晃久(筑波大)</p>	<p>3B28 14:45～ 感覚と運動の時系列相関関係記述に基づく状況予測と行動誘発 ○稲色 哲也(東大) 稲葉 雅幸(東大)</p>	<p>3C27 14:30～ ハイブリッドシステム制御による接触モード遷移を伴うハンドマニピュレーション ○杉本 隆幸(名大) 伊 英崇(理研) 細江 繁幸(名大) 浅野 文彦(理研) 羅 志偉(理研)</p>	<p>3D26 14:15～ オフィスサービスロボットの開発(第3報)-3次元ビジョンシステム- ○中尾 学(富士通研) 沢崎 直之(富士通研) 山本 喜史(富士通研) 岡林 桂樹(富士通研) 神田 真司(富士通研)</p>
<p>3A27 14:30～ 遠隔操作ロボットにおける有効な提示カメラ画像の検証 ○佐藤 徳孝(電通大) 城間 直司(IRS) 小島 隆(電通大) 稲見 昌彦(電通大) 松野 文俊(電通大)</p>	<p>3B29 15:00～ 環境により誘引される動作を生成するための時間的文脈形成ニューラルネットワーク ○池谷 公志(東大) 岡田 慧(東大) 稲葉 雅幸(東大) 井上 博元(東大)</p>	<p>3C28 14:45～ 小型ヒューマノイドロボット HOAP-2 によるインパクト動作 ○松本 剛明(東北大) 近野 教(東北大) 内山 勝(東北大)</p>	<p>3D27 14:30～ ロボットがユーザーを主導する家庭内作業の教示 ○香月 理絵(東大) SIEGWART ROLAND(EPFL) 太田 順(東大) 新井 氏夫(東大)</p>
<p>3A28 14:45～ 赤外線センサとカメラを搭載したリムメカニズムロボットによる人体探査 ○越智 光(阪大) 新井 健生(阪大) 井上 健司(阪大) 田窪 朋仁(阪大) 梅谷 智弘(阪大)</p>	<p>3A29 15:00～ レスキューロボットにおけるマン・ロボット協調型操作インターフェースシステムの研究 ○柳久保 裕司郎(富山大院) 羽多野 正俊(富山大) 小原 治樹(富山大)</p>	<p>3C29 15:00～ 外力モーメントの推定値を用いた多リンクロボットのバランス制御 ○中山 学之(理研) 施 興鎮(名工大) 木村 英紀(理研)</p>	<p>3D28 14:45～ 画像認識・把持機能を有する自律移動ロボット SmartPal の開発 ○松熊 研司(安川電機) 半田 博幸(安川電機) 横山 和彦(安川電機)</p>
<p>3A29a 15:15～ レスキュー機器と技能の評価を目的とした標準ロボティックゲームの開発第8報: 全身型触覚センサシステムの試作 初田 雅弘(ニッタ) 徳岡 幸人(長岡技術科大) ○升谷 保博(大阪大) 大須賀 公一(神戸大) 栗橋 正亮(東京電機大) 土井 智晴(大阪府立高専) 金田 忠裕(大阪府立高専) 藤 心知(京都高度技術研究所) 杉本 博史(京都科学) 東 輝明(ニッタ)</p>			<p>3D29 15:00～ 4輪4脚フレキシブルパーソナルロボットの設計 ○小谷内 範博(産総研) 富田 文明(産総研) 吉見 隆(産総研) 河井 良浩(産総研)</p>

E室(工104)	F室(工105)	G室(工106)	H室(工201)
<p>3E2 人とロボット(3) 山田 陽滋(産総研)</p>	<p>3F2 リアルタイムビジョン 橋本 浩一(東北大)</p>	<p>3G2 2足歩行ロボット(4) 藤本 康孝(横国大)</p>	<p>3H2 OS:医療用ロボット(3) 高信 英明(工学院大)</p>
<p>3E21 13:00～ 人間共存ロボットの触覚適応行動～第18報:受動柔軟関節と全面に触覚機能を備えた肘・手首の開発～ 岩田 浩康(早大) ○小橋 征廣(早大) 青野 達也(早大) 小林 徹也(早大) 菅野 重樹(早大)</p>	<p>3F21 13:00～ ビジョンチップを用いたリアルタイム形状認識 ○小宮 孝(東大) 鏡 慎吾(東大) 石川 正俊(東大)</p>	<p>3G21 13:00～ 簡易モデルに基づく1脚跳躍ロボットの高速跳躍シミュレーション ○鈴木 孝史(横浜国大) 河村 篤男(横浜国大) 朱 赤(横浜国大)</p>	<p>3H21 13:00～ 嚙下のメカニズム解明と嚙下ロボットの開発 ○進 博(東理大) 小林 宏(東理大)</p>
<p>3E22 13:15～ 人間共存ロボットの触覚適応行動～第17報:受け手の触覚特徴量推定に基づく能動的触覚認知～ 岩田 浩康(早大) 亀村 隆史(早大) ○小林 徹也(早大) 菅野 重樹(早大)</p>	<p>3F22 13:15～ MatchedFilter を基にしたビジョンアルゴリズムの FPGA 実装 ○山本 結實(立命館大) 森原 尚之(立命館大) 平井 慎一(立命館大)</p>	<p>3G22 13:15～ 2足歩行ロボットの2次元高速走行のシミュレーション検討 ○杉生 敏司(横浜国大) 河村 篤男(横浜国大)</p>	<p>3H22 13:15～ 嚙下評価のための空圧式咽喉ロボットモデル ○市英 幸裕(都立大) 小暮 孝彦(フナナック(株)) 中村 達也(都立大) 水沼 博(都立大)</p>
<p>3E23 13:30～ 人間-ロボット協調作業系におけるロボットの可変インピーダンス制御の安定性に関する一考察 ○藤原 徹(島根大) 神吉 厚之(同志社大) 横川 隆一(同志社大) 吉田 和信(島根大)</p>	<p>3F23 13:30～ 領域分割手法選択機能を有する環境適応型ロボットビジョン ○大谷 真依子(青学大) 水口 征彦(青学大) 戸田 健吾(青学大) 富山 健(青学大)</p>	<p>3G23 13:30～ 膝関節を有する二脚受動走行機械の進化的設計 ○内田 桂(名大) 石黒 肇夫(名大)</p>	<p>3H23 13:30～ 舌型ロボットにおける基本 Unit の制御 高信 英明(工学院大) ○河村 俊哉(工学院大) 丹代 忠芳(工学院大)</p>
<p>3E24 13:45～ 人間どうしの上下協調運動制御特性 ○池浦 良淳(三重大) 田村 健二(三重大) 村田 康弘(三重大) 水谷 一樹(三重大)</p>	<p>3F24 13:45～ 複眼ロボットビジョンのための睡眠覚醒モデルの提案 ○三河 正彦(筑波大)</p>	<p>3G24 13:45～ CPG/NP による認識 ○永嶋 史朗(富士通研究所)</p>	<p>3H24 13:45～ 頸運動障害者用治療ロボットの頸牽引療法への適用(第2報)治療時の筋電によるモニタリング ○小橋 浩平(早稲田大学) 吉永 和生(早稲田大学) 藤井 優(早稲田大学) 那須 俊英(早稲田大学) 神野 晃久(オキノ工業(株), 早稲田大学)</p>
<p>3E25 14:00～ 作業者との共働を実現する自律型ロボットシステム-移動物体への組立ロボットシステムへの適用- ○近藤 一生(豊田工大) 山田 裕一(豊田工大) 早川 聡一郎(豊田工大) 森園 哲也(豊田工大) 土田 健夫(豊田工大) 山田 陽滋(産総研)</p>	<p>3F25 14:00～ アーク溶接用レーザーセンサによるバイブ溶接システム ○飛田 正俊(神戸製鋼) 岡本 昂(神戸製鋼) 西村 利彦(神戸製鋼)</p>	<p>3G25 14:00～ 創発的学習を用いた4リンクロボットによる起立運動の獲得 ○松原 大輔(京大) 吉川 恒夫(京大)</p>	<p>3H25 14:00～ コンプライアント物質内の非接触形状推定 ○川原 知洋(広島大) 金子 真(広島大)</p>
<p>3E26 14:15～ 人間支援ロボットのための対話的な物体操作に関する研究 ○橋 暲(電通大) 賈 松敏(電通大) 高瀬 國克(電通大)</p>	<p>3F26 14:15～ 可変焦点ミラーを用いた三次元画像取得システム ○北川 耕平(立命館) 玉井 俊規(立命館) 平井 慎一(立命館) 石井 明(立命館)</p>	<p>3G26 14:15～ エルゴディック隠れマルコフモデルを用いたミメシスループの構造設計 ○高野 渉(東大) 中村 仁彦(東大)</p>	<p>3H26 14:15～ レオロジー流体を搬送対象としたメカトロニック人工食道の搬送効率 ○鈴木 高宏(東大) 新谷 賢(東大) 藤田 真理子(東大)</p>
<p>3E27 14:30～ 可操作度の平均値を用いた協調作業における人とマニピュレータの相対的配置 ○恒吉 剛(同志社大) 尾崎 健太(同志社大) 横川 隆一(同志社大) 柴田 浩(同志社大)</p>	<p>3F27 14:30～ FLSM を用いた隠れに頑強なモーションキャプチャの開発 ○岩下 友実(九大) 倉爪 亮(九大) 辻 徳生(九大) 原 健二(九大) 長谷川 勉(九大)</p>	<p>3G27 14:30～ 人間型2足ロボット HRP-2LR の走行制御 ○根田 秀司(産総研) 長崎 高巳(筑波大) 金子 健二(産総研) 横井 一仁(産総研) 谷江 和雄(産総研)</p>	<p>3H27 14:30～ 手指リハビリテーション教育訓練システムの研究 ○梅林 克哉(岐大) 川崎 晴久(岐大) 毛利 哲也(岐大) 西本 裕(岐大) 林 浩之(岐大)</p>
<p>3E28 14:45～ 人間とロボットの協調作業における仮想剛性項を用いたロボットのインピーダンス制御法 ○神吉 厚之(同志社大) 横川 隆一(同志社大) 柴田 浩(同志社大) 藤原 徹(島根大) 吉田 和信(島根大)</p>	<p>3G28 14:45～ 低μ路面での2足歩行のスリップと転倒予測 ○根田 秀司(産総研) 金子 健二(産総研) 原田 研介(産総研) 金広 文男(産総研) 藤原 清司(産総研) 比留川 博久(産総研)</p>	<p>3H28 14:45～ カテーテル操作のためのワイヤー特性と操作方法 ○劉 智奇(都立大) 星島 慎吾(都立大) 朝日 健太(都立大) 中村 達也(都立大)</p>	
<p>3E29 15:00～ 発達障害児のためのVRセラピーシステム ○高橋 良至(芝浦工大) 山下 雄(芝浦工大) 李 虎奎(芝浦工大) 米田 隆志(芝浦工大) 伊藤 祐子(都立保健科学大) 井上 薫(都立保健科学大) 池田 由美(都立保健科学大) 鈴木 圭介(都立保健科学大) 谷口 敬道(国際医療福祉大) 寺田 尚史(株)三菱レジジョン)</p>			

I室(工301)	J室(工302)	K室(全共103)	L室(全共104)
<p>3I2 マイクロマシンとその要素技術 鈴木 康一(岡山大)</p>	<p>3J2 ハンドの機構とセンサ 金子 真(広島大)</p>	<p>3K2 福祉ロボット(2) 平田 泰久(東北大)</p>	<p>3L2 ヒューマノイド(6) 中村 仁彦(東大)</p>
<p>3I21 13:00～ 管径適応型管内移動ロボットの研究第4報;12C通信によるネットワークワークアクチュエータの製作 ○中野 肇(岡大) 辻野 広大(岡大) 越智 淳平(岡大) 鈴木 康一(岡大) 神田 岳文(岡大)</p> <p>3I22 13:15～ EHD現象を応用した回転型アクチュエータの開発 ○寺坂 遼孝(電機大) 三井 和幸(電機大) 黒田 真一(群馬大) 阿部 洋(防衛大) 齊藤 剛(産業安全研) 新妻 淳子(国立身体障害者リハビリテーションセンター研)</p> <p>3I23 13:30～ マイクロミニピュレーションにおけるスクイズ効果の解析 ○渡辺 哲嗣(山口大) 江 鍾偉(山口大)</p> <p>3I24 13:45～ 生分解性樹脂用3次元マイクロファブリケーションの開発(第2報)生分解マイクロ造形物の強度測定 生田 幸士(名大) ○山田 章(名大) 新倉 史智(名大)</p> <p>3I25 14:00～ 化学ICの研究(第14報)マイクロボンプ内蔵無細胞タンパク合成用化学ICの開発と GFP の合成 生田 幸士(名大) ○大橋 竜也(名大) 池田 幸太(名大) 高橋 淳(名大)</p> <p>3I26 14:15～ 化学ICの研究(第15報)汎用マイクロホモジナイザーチップの開発 ○生田 幸士(名大) 佐々木 康祐(名大)</p> <p>3I27 14:30～ 3次元マイクロファブリケーションの研究(第19報)10μm分解能を持つ自由液面型マイクロ造形法の実現 生田 幸士(名大) ○小川 謙吾(名大)</p> <p>3I28 14:45～ 感光性タンパク質を用いた光センサの試作とその特性 ○高松 誠一(東大) 星野 一彦(東大) 松本 謙(東大) 宮坂 力(桐蔭大) 下山 勲(東大)</p> <p>3I29 15:00～ 化学ICの研究(第16報)アクチュエータ駆動マイクロ多方向切換バルブチップの開発 長谷川 悠大(大工大) ○中嶋 龍一(大工大) 生田 幸士(名大)</p>	<p>3J21 13:00～ ロボットハンドの操作性評価法についての基礎的検討 ○太田 聡(新潟大) 三村 宣治(新潟大)</p> <p>3J22 13:15～ 二重旋回機構を備えた高速4本指ロボットハンド ○東森 亮(広島大) 丁 薫勇(広島大) 金子 真(広島大) 石井 勉(広島大) 並木 明夫(東大) 石川 正俊(東大)</p> <p>3J23 13:30～ DynamicPreshaping を考慮したワイヤ駆動キャブチャリングロボットの設計 ○西尾 祥一(広大) 東森 亮(広大) 金子 真(広大)</p> <p>3J24 13:45～ 形状記憶合金を拮抗配置した剛性可変ロボットフィンガの開発 ○樋野 隆之(慶大院) 前野 俊司(慶大院)</p> <p>3J25 14:00～ 手話用ロボットハンドの試作 ○毛利 哲也(岐大) 川崎 輝久(岐大) 梅林 克哉(岐大) 杉藤 泰隆(岐大)</p> <p>3J26 14:15～ ウォームギヤを用いた指関節トルクセンサの開発 吉野 龍太郎(沼津高専) ○宮川 正好(沼津高専)</p> <p>3J27 14:30～ カイクハンドリングロボット 高信 英明(工学院大) ○渡邊 恭成(工学院大) 相澤 知成(工学院大) 石原 裕(工学院大) 大浦 正伸(NIAS)</p> <p>3J28 14:45～ フレキシブルアクチュエータによる生物のハンドリング 高信 英明(工学院大) ○相澤 知成(工学院大) 渡邊 恭成(工学院大) 石原 裕(工学院大) 大浦 正伸(NIAS)</p> <p>3J29 15:00～ ANN Control for tendon-driven robot mechanisms based on input-output strict ○朴 賢逸(明治大学) 水原 友輔(明治大学) 小林 博明(明治大学)</p>	<p>3K21 13:00～ 要介護者のためのインターフェースロボット ○谷地 正章(和大院) 丸 典明(和大)</p> <p>3K22 13:15～ 高齢者・障害者向け知能車椅子の開発 高森 隆(ロッタ(有)) 小谷 信司(山梨大) 中田 貴映(ロッタ(有))</p> <p>3K23 13:30～ WWWサーバによる車椅子ロボットの運用管理システム ○山本 和也(山梨大) 小谷 信司(山梨大) 森 英雄(RoTA)</p> <p>3K24 13:45～ 下肢障害者用 FES サイクリングチェアの仕事量推定型 FES 刺激強度コントローラ ○西山 裕己(東北大) 高橋 隆行(東北大) 小野 幸彦(東北大) 半田 康延(東北大) 中野 栄二(東北大)</p> <p>3K25 14:00～ 水素吸蔵合金空気圧源を用いた福祉機器用空気圧源の開発 ○佐藤 満(昭和) 内野 秀一(東大) 黒木 連人(東大) 吉田 直樹(ベンシルベニア州立大) 泉 隆(北海道東海大) 伊藤部 達(東大)</p> <p>3K26 14:15～ シリコン外殻型発泡ゴムアクチュエータの外力推定性能に関する研究 ○早川 恭弘(奈良高専) 森下 賢祐(奈良高専)</p>	<p>3L21 13:00～ 加速度補正によるヒューマノイドロボットの高精度 ZMP 操作 ○杉原 知道(東大) 中村 仁彦(東大)</p> <p>3L22 13:15～ 小型二足歩行エンターテインメントロボットによる踵接地及び爪先接地を伴う二足歩行 ○長坂 憲一郎(ソニー) 黒木 義博(ソニー) 永野 雅邦(ソニー) 高橋 太郎(ソニー) 山口 仁一(多摩総研)</p> <p>3L23 13:30～ 小型二足歩行エンターテインメントロボットのためのダイナミックモーションクリエーティングシステム 宮本 敬史(ソニー(株)) 三上 達郎(ソニー(株)) 永野 雅邦(ソニー(株)) 長坂 憲一郎(ソニー(株)) ○黒木 義博(ソニー(株)) 山口 仁一(多摩総研)</p> <p>3L24 13:45～ 自律・遠隔ハイブリッド型ヒューマノイドロボット操作システムの開発(第2報)基本制御アルゴリズムの開発 ○塚原 仁志(川崎重工) 中嶋 勝己(川崎重工) 御殿 文里(川崎重工)</p> <p>3L25 14:00～ 多様な歩行運動を可能にする2足ヒューマノイドロボットの開発第1報: WABIAN-2/LL の開発と歩行実験 小椋 優(早大) 片岡 照雄(早大) ○下村 嘉士(早大) 高木 邦広(早大) 林 憲玉(神工大) 高西 淳夫(早大) 相川 弘行(早大)</p> <p>3L26 14:15～ 多様な歩行運動を可能にする2足ヒューマノイドロボットの開発第2報: 膝関節軌道指定型歩行パターン生成アルゴリズム ○小椋 優(早大) 片岡 照雄(早大) 相川 弘行(早大) 下村 嘉士(早大) 林 憲玉(神工大) 高西 淳夫(早大) 高木 邦広(早大)</p> <p>3L27 14:30～ 非線形弾性要素を有するアクチュエータ(ANLES)を用いた拮抗駆動型手首関節とその剛性制御 ○篠原 博(東海大学院) 小金澤 潤一(東海大)</p> <p>3L28 14:45～ 足底部の触覚センシングによるヒューマノイドロボット行動 ○木下 源一郎(中央大) 太田 千弘(JR 東日本)</p>

講演者・著者・座長索引

ゴシック体の講演番号は講演者, 明朝体は著者, 下線は座長を意味します.

A

阿部 裕司: 1I16
阿部 洋: 3I22
阿部 顕一: **3A11**
阿部 憲広: 1J21 2A13
阿部 貴史: **1C35 2A17**
阿部 崇志: **1H23**
安達 弘典: **1G18** 2I1 3I13
足立 忠司: 3A21
相川 弘行: 3L25 3L26
相澤 知成: 3J27 **3J28**
会津 宏幸: 2E16
AIZUDDIN MUHAMAD: 1K11 **3L13**
赤地 一彦: 1L12 3L11
赤木 佑輔: 3F17
赤澤 とし子: 3E15
赤澤 康史: 1I12
秋元 俊成: **1I13**
秋山 仁: **1H25**
秋山 いわき: 3A26
秋山 隆行: 1L25 3L16
天野 久徳: 3A17 **3A23**
雨宮 豊: 1A27
安藤 慶昭: 1C23 **1C26** 1G27
安藤 吉伸: 1A31 1C21 1C22 1E11 1E13
安東 寛史: **2A13**
安藤 敬一: 2G12
庵下 陽平: **1H26**
青井 伸也: **1K21**
青木 茂明: 1E25
青木 祐人: **2I11**
青野 達人: 3E21
青柳 誠司: 1B25
青山 元: 1G12 **1G17** 1G32
新井 史人: 1G21 1G22 1G23 1G24 1G26
1J22 2H18 3C11 3J1 3J12
新井 雅之: 3A16
新井 民夫: 1B18 1B24 1B3 1B32 1B35
1H24 3D15 3D27
新井 健生: **1G22** 1L31 1L33 3A15 3A28
3L14
荒井 佑典: **2J12**
荒木 秀和: 1C24
荒木 祥子: **3A26**
荒田 純平: 3H11 **3H15**
荒谷 猛: 2G15
有本 卓: 1D21 1D22 1H22 2J11 2J12
2J13 2J14 **2L11**
有野 千昭: 1L21
有吉 斗紀知: **1E35**
浅田 稔: 1J17 1K3 1K37 2B11 3B26
朝日 健太: 3H28
朝井 大介: **3H11**
安積 欣志: 2C1 2C15 2C16 2C17
浅間 一: 1G11 3A24
浅野 文彦: **3C26** 3C27 **3G15**
小豆澤 照男: 1B27
東 順也: 1C36
東 輝明: 3A2a

B

裴 芝薫: **2J11** 2J14
BONNIN P.: 1E36
BUI TRONG QUAN: **1D35**
BUSCHMANN THOMAS: 2L17

C

CABIBIHAN JOHN-JOHN: 3L15
CAPPIELLO GIOVANNI: 3L15
CARROZZA MARIA CHIARA: 1K11 3L15
千葉 龍介: **1B32**

この索引は, 講演申し込み時のデータをもとに作成されました.

千葉 喜英: 3H13
千田 圭祐: 1L21
崔 龍雲: 1E14
丁 洛榮: **1E22**
長楽 公平: 3H16
中後 大輔: **1G11**

D

DARIO PAOLO: 1K11 3L13 3L15
伊達 央: 1G33 **3I18**
DAUPHIN G.: 1E36
出口 光一郎: 3F12
土井 将弘: **3G18**
土井 智晴: 3A2a
道木 慎二: 3B12
DONG LI XIN: 1G24
董 立新: 1G23
道免 和久: 1I21
銅谷 賢治: 3B21
頓 向明: 1C17

E

EBERT DIRK: **2E11**
枝澤 一寛: 2B11
江頭 成人: **3B11**
江草 徹也: 2G12
江原 義弘: 1A21
江島 俊朗: 1B15 2F11
江丸 貴紀: **1B21** 1F27
江村 超: 3G15
圓戸 辰郎: **2I15**
榎田 修一: 1B15
江沢 昌紀: 3E13

F

藤江 正克: 1I3 3H14
藤井 飛光: **1B31**
藤井 寛子: 2E16
藤井 恭子: 2F16
藤井 正和: 2K13
藤井 省三: 3C25
藤井 優: 3H24
藤井 雄輝: 1I21 1I22
藤木 教彰: **3A15**
藤本 英雄: 1I18 1J12 1J13 1J14 1J18
2D11
藤本 雅樹: 1H26
藤本 康孝: 3G2
藤永 浩司: 1C34
藤田 愛: **3H16**
藤田 真理子: 3H26
藤田 卓志: **1D31**
藤原 清司: 1K18 1L11 **1L14** 1L15 1L16
3G28
藤原 基芳: **1H32** 1H33 1H34
藤原 健洋: **2D14**
藤原 康宣: 2H14
深江 真直: 1B22
深野 曉雄: **1E15**
深野 亮: **3B24**
福田 敏男: 1G21 1G23 1G24 1G26 1J22
2H18 3C11 3G18 3J12
福井 孝太郎: **1L25** 3L16
福森 嘉孝: 2B17
福本 裕介: **3E13**
福岡 泰宏: **1D17**
福岡 政徳: **1J16**
舟橋 康行: 3J17
古川 正信: 3L12
古荘 純次: 1G34 1G37 1I1 1I12 **1I21**
1I22 1I23 3H13

G

覺張 陽則: **1B23** 1C35
五福 明夫: 2B17 2E17 3B22
後藤 純: 2G16
後藤 聡: **1I26** 3B11
GUAN YISHENG: 1L13

H

羽田 靖史: **3A24**
羽田 芳朗: 1B23 1C35
萩原 哲夫: 3A11
箱崎 義英: 2H14
濱 隆行: **3H18**
浜田 利満: 3E15
濱本 将樹: **1F25**
半田 博幸: 3D28
半田 康延: 3K24
羽根田 淳: **1K13**
原 麻美: 1I36
原 文雄: 1J32 2B12 2B13
原 圭太: 1F25
原 健二: 3F27
原 正之: **2D12**
原田 烈光: 3H16
原田 賢二: **1D18**
原田 研介: 1K18 1L11 1L14 **1L15** 1L16
1L17 1L3 3G28 3J16
原田 学: **2K12**
原田 達也: **1A11 1A12** 3E16
長谷 和徳: 3B16
長谷川 直樹: **2A12**
長谷川 忠大: 3I29
長谷川 勉: **1E24** 1H14 1J33 1K27 3D13
3F27
長谷川 泰久: 3G18
橋場 参生: **1C27**
橋田 寛幸: 2K15
橋口 宏衛: 1D21 1D22 **1H22** 2L11
橋口 幸男: 2G16
橋本 英樹: 1G35
橋本 秀紀: 1G27 2A15
橋本 健二: 1K31 1K32 **1K33**
橋本 浩一: 1D24 **3F2**
橋本 誠: **1G37**
橋本 稔: 3E14
橋本 岳: 1B27
橋本 卓弥: **1E34**
橋本 童弥: 2D18
橋本 智己: **3E15**
橋本 幸男: 1K36
橋詰 博行: 3H12
橋爪 誠: 3H15
蓮沼 仁志: 1L32 **3L24**
畑 良幸: 2C11 **2C13**
畑中心: 1H24
羽多野 正俊: 3A14 3A25 3A29 3F11
畑山 耕治: 2B13
初田 雅弘: 3A2a
服部 誠: **2G15**
服部 剛史: 3C21
服部 雄介: 3C13
早川 宗伴: **2K16**
早川 聡一郎: 3E25
早川 恭弘: **3K26**
林 浩之: 3H27
林 摩梨花: **2E12**
林 豊洋: 2F11
早津 昌樹: 3A12
飛田 正俊: **3F25**
東森 充: 2K12 **3J22** 3J23
樋口 和宏: 3F17
樋口 勝: **3I11**
樋口 峰夫: **3K16**
樋口 貴広: 2D12
樋口 俊郎: 1G36
正津 正利: 3D18
樋野 俊之: **3J24**
平原 清隆: **2F18**
平井 宏明: **1D23**
平井 淳之: 3J18
平井 慎一: 2J1 2J16 2J17 3F22 3F26
平野 剛: **1H18**
平野 慎也: **3C21**
平澤 雅人: **3D12**
平田 泰久: 1G15 **1I36** 3K2
平山 幸喜: **3F17**
弘中 利憲: **1C21**
廣野 純: **3G14**
広瀬 茂男: 1C17 1G13 2K11 3A11 3A16
3I15 3I17
比留川 博久: 1C25 1K18 1L11 1L14 1L15
1L16 1L17 3G28 **3L1** 3L11
蛭田 智昭: **1J27**

久田 俊明: 1F25
木間 将人: **1J15**
菅田 雅彰: 1L25 3L16
本田 孝広: 2J18
洪 震: **2G18**
堀 俊夫: **1A1** 1A23
堀尾 裕幸: 3H13
堀内 英一: **1D12**
星 貴之: **1J26**
星島 慎吾: 3H28
星野 一憲: 1F26 3I28
星野 智史: **1G35**
細島 拓也: 1K31 1K32 1K33
細田 耕: 1J17 1K37 3B26
細田 祐司: 2G15
細江 繁幸: 3C23 3C24 3C26 3C27
細川 雄史: **3G16**
堀田 耕志: 2H16
HWANG GILGUENG: **1G27**
玄 相昊: 3G15

I

伊庭 齐志: 1L35 1L36 1L37 3B27
一田 啓介: 1H17
市川 明彦: 1G24
市川 純章: 1J32 2B12 **2B13**
市来 幸裕: **3H22**
井戸 健二: 2H11
家中 良太: 1L32
伊福部 達: 3K25
五十嵐 洋: **1D14**
飯島 純一: 1A33 1C37
飯塚 浩二郎: **2F15** 2K18
池田 篤俊: 1J35
池田 幸太: 3I25
池田 誠一: **2H18**
池田 徹志: 3D17
池田 由美: 1I24 3H29
池戸 洋介: 1G16
池内 克史: 2F12 2F18
池内 康之: **1E13**
池浦 良淳: **3E24**
池谷 公志: **3B29 3L18**
池田 智之: 3D11
生田 幸士: 1G25 **2H1** 2H15 2H16 2H17
3I24 3I25 **3I26** 3I27 3I29
今泉 吉明: 1G24
今西 一剛: **1K11** 3L13
稲葉 昭夫: **1G36 3A17** 3A23
稲葉 雅幸: 1K12 1K13 1K14 1K15 1K16
1K17 1L34 2E12 **2L1** 2L14
2L15 2L16 2L17 3B17 3B28
3B29 3D21 3L17 3L18
稲場 典康: 1C11
稲垣 詠一: 3I13
稲見 昌彦: 3A27
稲邑 哲也: 1K14 1K15 2E12 2L15 **3B28**
3D21
井野 秀一: 3K25
猪俣 博: **3L27**
井上 昭夫: 1G37 1I21 1I22
井上 敦: 1G17
井上 博允: 1K12 2L17 3B29 3L17
井上 薫: 1I24 3H29
井上 健司: 1L31 1L33 3A15 3A28 3L14
井上 貴浩: **2J16 2J17**
井上 雄一: 1E14
井上 幸成: **1D16** 3F16
井上 豊: **1L35**
五百井 清: 1K34 3B15
入江 恵子: 2H18
藤堂 勇雄: 1D35
伊関 洋: 3H14
石田 健司: 1I25
石田 宗秋: 3B12
石田 武志: **3D17**
石田 豊: **1J35**
石黒 章夫: 1B34 **2B1** 2B18 3G23
石黒 浩: 3D17 3E12
石黒 大樹: 1J18
石原 秀則: 2K14
石原 裕: 3J27 3J28
石井 明: 3F26
石井 裕之: **3E18**

石井 抱: 2K12 3J22
石井 和男: **1D15** 2I14
石井 貴幸: 1D15
石川 和良: 1G17 **1G32**
石川 正俊: 1D25 1J31 2E11 3F21 3J13
3J22
石川 武志: 1C24
石川 哲也: **1H34**
石川 友彦: 1J34
石綿 陽一: 1C25
磯部 大吾郎: 1H11 1H12 1H15
磯田 秀藏: 1L21
五十棲 隆勝: **3L11**
井須 寛之: **2A15**
伊藤 一之: **2B17 3B22**
伊藤 宏司: 1B14 1E26 2B16
伊藤 雅之: **1D32**
伊藤 聡: 1K24
伊藤 友孝: 1E12
伊藤 雄一: **1H17**
伊藤 祐子: 1I24 3H29
伊藤 英則: 1K35
伊藤 加寿子: 1K11 **3D22** 3L13 3L15
伊藤 季延: 1G25
伊藤 良彦: **1K35**
伊藤 洋: 2C14
伊藤 敬宏: 1D13
岩井 善太: 1H21
巖見 武裕: 3B16
岩本 太郎: **1H14**
岩瀬 和也: **1E12**
岩下 純久: **3D25**
岩下 朋亨: 2G16
岩下 友美: **3F27**
岩田 浩康: 3E21 3E22
伊與部 宗吾: **2B12**
泉 清高: **1D11 1H17 3D16**
泉 隆: 3K25

J

ジャトミコ ウィスヌ: **3C11**
丁 憲勇: 3J22
鄭 聖燾: **2E15**
賈 松敏: 2A17 3E26
黄 健: 1D35 1L24
姜 山: 3D24
江 鐘偉: 3I23 3J16
神野 誠: 2H11
実川 達明: 1B18

K

KADIRIKOTA RAJESH BABU: **1H31**
門林 義幸: **3A18**
嘉悦 早人: 1G11 3A24
加賀美 聡: 1A21 1A25 1A26 1A27 1B16
2A16
鏡 慎吾: 3F21
香川 美仁: 3E15
梶本 昇吾: 1K34
梶田 秀司: 1K1 1K18 1L11 1L14 1L15
1L16 1L17 **3G27 3G28**
梶原 秀一: **1K36**
梶原 浩一: 3A12
柿倉 正義: 1D14
釜道 紀浩: 2C15
鎌田 展秀: 1C31
亀村 隆史: 3E22
亀山 文恵: **2H14**
亀山 裕亮: 3A24
上村 聡文: **1A33 1C37**
神尾 正太郎: **3B27**
神谷 好承: 3D18
神山 洋一: **3K22**
神吉 厚之: 3E23 **3E28**
嶋島 里実: **1A18**
嘉村 克明: 2G12
金田 健作: 3J12
金出 武雄: 1A26 1B16
神田 真司: 3D24 3D25 3D26
神田 岳文: 2D18 3H18 3I21
金田 忠裕: 3A2a
金平 徳之: 3L11
金広 文男: **1C25 1K18** 1L11 1L14 1L15
1L16 3G28 3L11

金子 健二: 1K18 **1L11** 1L15 1L16 1L17
3G27 3G28 3L11
金子 真: 2K12 3H25 3J2 3J22 3J23
金子 慎一郎: 1K22 2L13
神崎 秀: **2L14**
河西 伸一: 2D15
葛西 昭治: 1C13
加瀬 隆明: **3D23**
樫木 拓哉: 1A33
春日 智恵: 1A31
春日 智史: **3E14**
片岡 照雄: 3L25 3L26
片山 明伯: 3F15
加藤 昭博: **1H15**
加藤 厚生: 3C21
加藤 央明: 3H17
加藤 恵輔: **1L26**
加藤 圭太郎: 2D14
加藤 清敬: 2F13
加藤 典彦: 1E27 1H32 1H33 1H34 1I17
加藤 昇平: 1K35
加藤 大香士: **2H17**
加藤 哲朗: 1H24
加藤 智之: 1E11
加藤 陽: **3C12**
加藤 雄一郎: 1A32 **1C32**
加藤 幸雄: **3F11**
カトボ スルマン: 3H11
香月 理絵: **3D27**
川端 邦明: 1G11 2I13 3A24
河邊 憲次: 1J15
川口 学: **1L12**
川原 知洋: **3H25**
河井 良浩: 1K18 3D29
川路 友博: **1K14**
河上 篤史: 1G13
河上 日出生: **1I16**
川上 辰男: **1J34**
川勝 年洋: 1B34
川又 文雄: 1L12
河本 浩明: 3K12
河本 仁: **1B25**
川向 良平: 1G37
河村 篤男: 3G11 3G12 3G13 3G21 3G22
川村 貞夫: 1F24
川村 拓也: **1J11** 3B13
河村 俊哉: **3H23**
川崎 晴久: 1K24 3H27 3J25
川瀬 正幹: 1K31 **1K32** 1K33
河田 博昭: 1E31
河田 浩平: **1E21**
風間 俊哉: 1B33
木田 祐介: **1A25** 1A26
城殿 千生: **3D18**
木口 量夫: **1I27 3K1**
菊池 秀悦: **3F18**
菊池 敏文: 1B18
菊植 亮: 1J12 **1J13 1J14** 1J18 2D11
木村 英紀: 3C29
木村 浩: **1D1** 1D17 2F12
木村 公一: **1L23**
木村 龍平: 3E15
木村 真也: 1I23
木村 哲彦: 1I25
木下 綾子: **2F17**
木下 源一郎: **3L28**
衣笠 哲也: **1K26**
北垣 高成: **1C23** 1C26 **1D3**
北川 秀夫: 1I11 1I15
北川 耕平: **3F26**
北島 政樹: 2H11
北村 光司: **1A24**
北野 斉: 1C24
北山 勝也: **3L14**
北澤 誠之: **1C16**
清弘 智昭: 1D31 1D32 1D33 1I33 1I34
2D15 2I11
清川 清: 3A21
清田 高德: **3A13**
小橋 征賢: **3E21**
小林 大輔: **3B12**
小林 弘明: **1J25**
小林 博明: 3J29
小林 宏: **1E3** 1E34 3H21 3K11
小林 尚登: 2I13

小林 謙吾: **3I27**
 小林 貴弘: 2G18
 小林 匠: 3B24
 小林 徹也: 3E21 **3E22**
 小林 祐一: **3C23**
 小船 博行: 1E24
 小平 圭佑: **1F22**
 古賀 敏之: **2E14**
 小金澤 鋼一: 1L22 3G14 3L27
 小暮 孝彦: 3H22
 小島 宏行: **2I17** 2I18
 小島 稔: 3A27
 駒田 諭: 3J18
 駒井 稔久: 1C13
 駒谷 和範: 1C33 1E33 3D14
 小松 祥人: **1H12**
 小松 督: 1K23
 米田 隆志: 1I24 3H29
 小宮山 優: 1C24
 小森谷 清: 1G18 2I12 3I13
 小村 正樹: 1B18
 小室 孝: 2E11 **3F21**
 近 哲也: 1E14
 近藤 一生: **3E25**
 近藤 啓介: **3B25**
 近藤 誠宏: **3B14**
 近藤 良: 2K15
 近藤 敏之: 1B14 1E26 **2B16**
 近藤 弘和: 2G15
 近藤 拓: 1I15
 近野 敦: 1H3 1H31 3C28
 昆陽 雅司: 1J15
 小坂 一祥: **2D18**
 小坂 賢範: **2E17**
 小菅 一弘: 1D34 1G15 1H13 1I35 1I36
 1J27
 小谷 信司: 1I31 1I32 3K22 3K23
 神德 徹雄: 1C23 1C26 1C3
 河内 まき子: 1A17
 小谷内 範穂: 1D12
 小谷内 範穂: **3D29**
 小柳 栄次: 1A33
 小柳 健一: 1I12 1I21 **1I22**
 小築 隆博: **2C15**
 久保 允: **2E13**
 久保田 孝: 1C18 1D26 2F15 2K18 **3I14**
 窪田 隆行: 3D23
 久保田 謙: 1E14
 空閑 融: 3L12
 久下 幸子: **1J24**
 公文 誠: **1H21**
 國井 康晴: 1C15 1C16
 國吉 康夫: 3B23 3B24
 久野 義徳: 1A35 1A36
 倉 篤人: **2G11**
 倉林 大輔: 3A24
 倉爪 亮: 1E24 **1H14** 1K2 1K27 **3D13**
 3F27
 栗原 恒弥: 1A17
 栗栖 正充: 3A2a
 黒田 成人: 3D18
 黒田 真一: 3I22
 黒田 知史: 1A15
 黒岩 文瑠: 2E18
 黒木 速人: 3K25
 黒木 義博: 1L26 3L22 **3L23**
 黒瀬 實史: **3H17**
 草野 修輔: 3E15
 クスモブトロ ペンジャミン: 3C11
 桑江 俊治: 1L25 3L16
 桑原 裕之: 1C17
 桑田 亨: 1C24
 久間 修一: 2E16
 久良 修郭: 3B11

L

LA TUAN ANH: **3F14**
 楽 燕群: 2I17 **2I18**
 李 根浩: 1E22
 李 虎奎: **1I24** 3H29
 李 経殊: 3E17
 LEMAIRE OLIVIER: **1C24**
 李 成求: **1I12**
 李 強: **2B15**

林 憲玉: 1K31 1K32 1K33 1L2 3L25
 3L26
 LIU POU: 1G24
 劉 智奇: **3H28**
 羅 志偉: 2C15 3C17 3C18 3C2 3C21
 3C24 3C25 3C26 3C27 3G15

M

町野 保: 1E31
 前田 憲利: 1G24 **1G26**
 前田 陽一郎: 2B15 2F16
 前田 雄介: 1H24 **3J15**
 前野 隆司: 1J1 1J15 3J24
 牧平 憲治: 1B25
 牧野 秀成: **1B27**
 牧野 浩二: 1B36
 牧野 幸寛: **1I33**
 丸 典明: 1D16 1E16 2F1 3F16 3K21
 丸林 実雄: **3E12**
 丸家 誠: 2F15
 丸山 央峰: **1G21** 1G24
 丸山 勝範: **2G12**
 正門 聖士: 1D15
 菅野 昌伸: **3A14**
 増田 健司: **1B16**
 榊田 晃司: 3H17
 増田 良介: 1J16
 増田 峰知: 1H32 1H33 1H34
 増井 洋平: **3C24**
 升谷 保博: **3A2a**
 松原 大輔: **3G25**
 松田 一彦: 2I17 2I18
 松田 壮史: **3I16**
 松平 昌之: **1A32**
 松ヶ下 正之: **3K15**
 松井 博和: 1E27 1H33 1H34 1I17
 松井 俊浩: 1A13
 松熊 研司: **3D28**
 松丸 隆文: 1E1 1E12
 松元 明弘: 1I13
 松本 潔: 1F26 3I28
 松本 正嗣: 1C17
 松本 宗道: 1K11 3L13 3L15
 松本 治: 2I12 3I1
 松本 祥平: 1E33 **3D14**
 松本 剛明: **3C28**
 松本 吉央: 1E32 1J35 3B14 **3D11** 3K15
 松永 和之: **3E17**
 松野 文俊: **3A2** 3A22 3A27
 松野 隆幸: 1J22 **3J12**
 松野 洋介: **1C22**
 松尾 和芳: **1D26**
 松尾 芳樹: 1B36
 松浦 英雄: 1G23 1J22 3J12
 前田 浩一: 1H25 3F17
 御松 文里: 1L32 3L24
 三上 達郎: 3L23
 三河 正彦: **3F24**
 御厨 裕: 1K31 1K32 1K33
 三村 宣治: 1E23 2A14 3J17 3J21
 南 広一郎: **2F11**
 港 淳: **3H21**
 港 隆史: 3E12
 明 愛国: 1H1
 三島 健稔: 1G11
 水戸 豪二: **3K12**
 水戸部 和久: **1K22** 2G18 2L13 3G1
 三橋 秀行: **1L37**
 三井 和幸: 3I22
 光石 衛: 3H11 3H12 3H15
 三矢 保永: 1J25 2D14
 三浦 宏文: 1F21
 三浦 弘樹: 1J23 **3B16**
 三浦 純: 2A1
 三浦 啓二: 2G15
 三輪 洋靖: 1K11 3D22 3E18 3L13 3L15
 宮原 裕子: **2D15**
 宮川 正好: **3J26**
 宮井 一郎: 1I23
 宮越 浩一: 1I21
 宮本 敏史: 1L26 3L23
 宮水 敏子: 3C15
 宮坂 力: 3I28
 宮田 なつき: **1A17** 1A18

宮崎 文夫: 1D2 1D23 1D24 2H13 3F13
3F14
三好 伸弥: 3B15
三好 孝典: 1I11 1I15
三次 扶: 1I24
溝口 博: 1A13 1A21 1A22 1A23 1A24
1A25 1A26 1A27
水口 征彦: 3F23
水原 友輔: 3J29
水川 秀: 1E37
水川 真: 1A3 1A31 1C21 1C22 1E11
1E13
水本 郁朗: 1H21
水沼 博: 3H22
水谷 一樹: 3E24
水内 郁夫: 1K15 1K16 2L15 2L16
持田 岳美: 1L25 3L16
持丸 正明: 1A17 1A21
望山 洋: 1J12 1J13 1J14 1J18 2D11
望月 亮: 3H11
毛利 彰: 1B22 1H18
森 英雄: 1I31 1I32 3K22 3K23
森 健児: 3J18
森 淳: 3I15
森 亮介: 1D24 3F13 3F14
森 隆男: 3B15
森 武俊: 1A11 1A12 1A14 1C34 3E16
3K14
森 善一: 1G14 2A11
森 庸太郎: 3I11
森原 浩之: 3F22
森川 雅司: 1I16
森川 康英: 2H11
森木 紘平: 1K24
森本 正治: 1I12
森澤 光晴: 1K18 1L11 1L15 1L16
森島 昭男: 2H17
森下 広: 2E18 3K14
森下 賢祐: 3K26
森下 武志: 2E12
森田 明夫: 3H11
森田 和郎: 2K14
守屋 隆之: 1I14
守屋 良昭: 1H11
森山 尚: 1L32
森山 伸彦: 1J23
森園 哲也: 3E25
茂木 智史: 1F21
元島 栖二: 1J15
本村 和寛: 1C17 1G13
本村 陽一: 1A24
元尾 幸平: 1J22
毛利 忠: 1E31
毛利 哲也: 3H27 3J25
向井 大樹: 1E24
向井 利春: 2C16 2C17 3C1 3C12 3C13
3C14 3C15 3C16
向坂 直久: 1G33
村井 昭彦: 1A16
村井 亮介: 3H13
MURAKAMI EDUARDO A Y: 1E26
村上 秀雄: 1D21
村上 弘記: 2K13
村上 剛司: 1E24 1H14 1J33
村上 真一: 1A23
村上 貴: 1D11
村松 鋭一: 3C25
村松 寛章: 1I34
村瀬 有一: 3D24 3D25
村田 智: 3I16
村田 康弘: 3E24
武藤 高義: 2G17
武藤 保正: 1C15

N

鍋島 厚太: 3B23
永井 清: 1H35 3K13
永井 建: 1B11
永松 弘行: 1C16
永野 雅邦: 3L22 3L23
永沼 充: 3E15
長阪 憲一郎: 1L26 3L22 3L23
長崎 高巳: 3G27
永嶋 史朗: 2L12 3G24
永田 和之: 1D27

永谷 圭司: 1B2 1B26 2E17
中坊 嘉宏: 2C16 2C17 3C13
中臺 一博: 1C33 1E35
中垣 聡子: 1I12
中川 昭夫: 1I12
中川 健司: 1A33
中原 智治: 1C24
中井 博之: 1K12 3L17
中井 高久: 1G25
中嶋 準: 3I21
中嶋 正博: 1G23
中嶋 新一: 2D16
中嶋 秀朗: 3I12
中嶋 康博: 1C27
中村 明生: 1A35 1A36
中村 文一: 3G16
中村 政俊: 1I26 3B11
中村 尚彦: 1I35
中村 達也: 1G14 2A11 3H22 3H28
中村 仁彦: 1A15 1A16 1E37 1L27 2C18
2H12 2I15 3G26 3L2 3L21
中西 洋喜: 1C11
中西 功: 1H35 3K13
中西 和彦: 1I21
中西 洋介: 1C27
中西 雄飛: 1K16 2L16
中野 栄二: 1H16 2E15 2I16 3I12 3K24
中野 広樹: 3F15
中野 道樹: 1L27
中野 徹: 1B15
中尾 学: 3D26
中島 弘道: 3C14
中嶋 勝己: 1L32 3L24
中嶋 健一郎: 3I29
中島 盛之: 2G16
中筋 雅樹: 3E18
中田 貴映: 3K22
中田 亨: 1A13
中谷 一郎: 1C18 1D26 2K18 3I14
中山 淳: 3B16
中山 丈二: 1E31
中山 美佐: 1G34
中山 学之: 3C29
中澤 和夫: 3F18
中沢 俊貴: 1L22
並木 明夫: 1D25 1J31 2E11 3J13 3J22
南條 義人: 1E31
那須 俊英: 3H24
那須 康雄: 1K22 2L13
根来 真: 2H18
NENCHEV DRAGOMIR: 1C13 1E17 1H23
NEO EE SIAN: 1L13 1L18
NG CHIN AIK: 1G24
新倉 史智: 3I24
新妻 淳子: 3I22
二階堂 諒: 1B35
仁木 清美: 3H16
西堀 賢司: 1H27
西田 武史: 3H12
西田 佳史: 1A2 1A22 1A23 1A24
西井 一敏: 1L31
西嶋 隆: 1G36
西川 敦: 2H13
西川 員史: 1L25 3L16
西村 利彦: 3F25
西尾 祥一: 3J23
西谷 哲史: 1A22
西谷 敏一: 3G16
西脇 光一: 2L14 2L17
西山 莉紗: 2G13 2G14
西山 茂樹: 3D23
西山 裕己: 3K24
西澤 德浩: 3B13
西本 裕: 3H27
丹羽 正彦: 1E27
庭山 知之: 1A35 1A36
野田 世希: 2G16
野田 善之: 1G31
野口 博史: 1C34
野方 誠: 2C14
野村 由司彦: 1E27 1H33 1H34 1I17
野波 健蔵: 1G1 1G12 1G16 1H26
野浦 康司: 1F23
忽滑谷 裕子: 3D22 3L13
沼田 洋志: 3C15

沼田 兼一: 1H13

O

小原 治樹: 3A14 3A25 3A29 3F11
大日方 五郎: 1J23 3B16
越智 光: 3A28
越智 淳平: 2D18 3I21
越智 和弘: 1I25
落合 公大: 1I12
小田 光茂: 1C11 1C14
小田 貴大: 2G17
織田村 元樹: 2H12
小田島 正: 3C18
小笠原 司: 1E32 1J35 3B1 3B14 3D11
3K15
小方 博之: 3E13
尾形 哲也: 1C33 1E33 3D14 3E11
小川 淳: 1I16
小川 浩司: 2C16 2C17
萩野 慶太: 1L23
萩原 進: 2H11
小椋 浩平: 3H24
小倉 基範: 3E18
小倉 崇: 1K17 1L34 3B17
小椋 優: 3L25 3L26
大原 賢一: 2F17
大橋 亮治: 2I13
大橋 竜也: 3I25
大橋 康弘: 2B14
大庭 隼人: 1E33
大場 光太郎: 2F17 3F1
大岡 昌博: 1J2 1J25 2D14
大久保 康基: 3D21
大西 正俊: 3H24
大西 昇: 2C16 2C17 3C13
大野 浩之: 3A21
太田 裕一: 3G17
太田 佳似: 1F25
大竹 祐希: 2J15
大谷 真依子: 3F23
大塚 英史: 1J24 3L12
大月 佳代子: 3H24
大浦 正伸: 3J27 3J28
大矢 晃久: 3A26
及川 一美: 1B21
岡 潔: 1J23
岡林 桂樹: 3D24 3D25 3D26
岡田 慧: 1K12 1K13 1K14 1K17 1L34
2E12 2L14 3B17 3B29 3D21
3L17 3L18
岡田 昌史: 1L27
岡田 徳次: 1C36 2A12 2K17
岡本 陽: 3F25
岡本 淳: 3H14
岡村 栄二: 2G15
沖野 晃久: 3H16 3H24
大久保 善之: 1H32 1H33
奥田 一雄: 2C11 2C12 2C13
奥乃 博: 1C33 1E33 3D14
奥迫 伸一: 1J36
大政 紘映: 1K27
小俣 透: 1H36 3J14
表 慎太郎: 1G14
大西 正輝: 3C18
小野 栄一: 1D27
小野 智也: 3H13
小野 幸彦: 1H16 2I16 3K24
小野寺 良二: 2A14
大柴 広樹: 2H17
大久保 賢一: 1J32
大道 武生: 1B11 1C2
太田 千弘: 3L28
大島 正毅: 3D12
大須賀 公一: 3A2a
大隅 久: 1B1 1B18
太田 順: 1A18 1B32 1B35 1G35 3D15
3D2 3D27
太田 聡: 3J21
太田 成彦: 1L12
大武 美保子: 2C18
尾谷 浩昭: 2I11
大谷 純一: 1H27
音部 雄輝: 1J11
大津 展之: 3B24

大坪 恭士: 3C23
大矢 健太郎: 1F21
相宅 玲志: 3K15
大山 英明: 3B2
小山 真澄: 1B11
尾崎 文夫: 2E16
尾崎 健太: 3E27
小澤 隆太: 1D21 1D22 2J11 2J12 2J13
2J14 2L11
小澤 壯治: 2H11
小澤 尚久: 1I25

P

朴 贊逸: 3J29
フォンフィンタン: 1F21

Q

R

RAHMAN MOHAMMAD H: 1I27
ROCCELLA STEFANO: 1K11 3L13 3L15
ROSSITER JONATHAN: 3C16
笠 潮: 1I21 1I22

S

相良 慎一: 1C12
才田 崇王: 2L18 3G17
雑賀 優: 1L24
齋藤 浩明: 3A21
齋藤 元: 1C25
齋藤 和成: 1I35
齋藤 雄樹: 3E13
齋藤 剛: 3I22
齋藤 陽平: 3C25
佐治 慎一郎: 3A25
坂上 憲光: 1F24
坂口 正道: 1I18 3H1
酒井 大樹: 1B31
境 克司: 3D25
坂井 亮介: 1A32
坂井 崇敏: 1C36
榊 泰輔: 1I2
坂本 浩平: 1B18 1B24
坂根 茂幸: 1B17 1J36
佐久間 あゆみ: 1D31
真田 康介: 1F21
実吉 敬二: 2C11 2C12 2C13 2K16
山海 嘉之: 3K12
佐野 明人: 1J12 1J13 1J14 1J18 2D1
2D11
佐々木 牧子: 2H12
佐々木 誠: 3B16
佐々木 実: 1K24
佐々木 康祐: 3I26
佐々木 洋輔: 2K17
佐々木 直樹: 1E32
佐瀬 康弘: 1C13
佐藤 英徳: 2F13
佐藤 勇: 1D33
佐藤 淳: 3H18
佐藤 顕治: 3L17
佐藤 正浩: 2H16
佐藤 雅紀: 2I14
佐藤 満: 3K25
佐藤 徳孝: 3A22 3A27
佐藤 孝洋: 1C18
佐藤 貴之: 1H24
佐藤 知正: 1A11 1A12 1A14 1C34 2E18
3E16 3K14
佐藤 洋一: 1B35
佐藤 啓宏: 2F12
佐藤 泰史: 3B15
佐藤 祐司: 2D13
澤田 英明: 2D11
沢崎 直之: 3D24 3D26
瀬川 友史: 1A14
関 啓明: 3D18
関 淳也: 1G17
関本 昌紘: 1D22 2J11 2L11
関山 浩介: 2B14
千田 大: 1E34

妹尾 拓: **1D25**
車 万里: **1B26**
施 興綱: 3C29
柴田 浩: 3E27 3E28
渋谷 健: 1C36
渋谷 恒司: 1I14
志賀 俊基: **1H35**
島地 重幸: 2H14
島原 聖: **2K15**
嶋地 直広: 1A33
清水 正宏: **1B34**
清水 昌幸: **1D34**
清水平 涉: **2F16**
下田 宏明: 3E17
下田 真吾: 3I14
下条 誠: 1J3 1J31
下倉 健一朗: 1E31 3D1
下村 嘉士: **3L25 3L26**
下坂 正倫: 1A14 **3E16**
下脇 克友: 3F15
下山 勲: 1F2 1F26 3I28
新村 博史: **1E11**
新中 新二: 2F17
篠田 裕之: 1J26
篠崎 朗子: 1G35
新谷 賢: 3H26
塩形 大輔: **3J13**
白土 寛和: 1J15
白井 達也: **1D13**
城間 直司: 3A27
穴戸 浩司: 1I11
獅子倉 充: 2A18
SIEGWART ROLAND: 3D27
四宮 葉一: **1I25**
染井 隆徳: 2B16
染谷 美枝: 3A13
曾根原 光治: **2K13**
楚良 繁雄: 3H11
STASSE O: **1E36**
蘇 劍波: **3C17**
末藤 啓: **1L21**
末廣 尚士: 1C23 1C26
末永 剛: **1E32**
菅原 雄介: **1K31** 1K32 1K33
菅井 晴彦: **1G16**
菅野 重樹: 3E1 3E11 3E21 3E22
菅原 研: **1B33**
菅原 基晃: 3H16
菅原 哲也: **1E14**
杉 正夫: **1B35** 3D15
杉 剛直: 1I26
杉原 知道: **3L21**
杉橋 泰隆: 3J25
杉本 博史: 3A2a
杉本 浩一: 3I11
杉本 旭: 3A13
杉本 隆幸: **3C27**
杉生 憲司: **3G22**
杉田 浩一: 1G18 **3H13**
杉山 博史: 2E16
杉山 和也: **1G12**
杉山 義春: 3B15
住森 大地: **1E16**
砂押 貴光: **2H11**
砂塚 裕之: 1K31 1K32 1K33
鈴木 秀俊: **3K11**
鈴木 宏正: 1B35
鈴木 薫: 2E14 2E16
鈴木 圭介: 1I24 3H29
鈴木 孝史: **3G21**
鈴木 良平: **1F27**
鈴木 慎一: 1C27
鈴木 壮太郎: 1J12
鈴木 高宏: **3H26**
鈴木 隆司: 3A23
鈴木 康一: 2D18 3H18 3I2 3I21
シビニン ミハイル: 3C24
SYAM RAFIIDDIN: 3D16
宿谷 祐一郎: 3C22
SZEMES PETER: 1G27

T

田畑 克彦: 3A17 3A23
田端 聡: 1A35 **1A36**
田淵 芳浩: **1J21**

多田 興平: 1C16
多田 泰徳: **1J17**
多田 隼 建二郎: **1C17** 1G13
多田野 宏之: 3L12
田所 諭: 3A1
田川 泰敬: 3A12
田口 幹: 1D18
田口 賢治: 1I16
平 哲也: **1C31**
平 雄一郎: 1C12
田島 茂樹: 1G17 1G32
高木 史朗: **3F13**
高木 邦広: 3L25 3L26
高橋 淳: 3I25
高橋 裕之: 1C27
高橋 郁夫: 2H18
高橋 昌宏: **2G13**
高橋 正仁: 1A21
高橋 将史: **2K11**
高橋 正康: 1B34
高橋 貢: 1E17
高橋 隆行: 1H16 2E1 2E15 2I16 3I12
3K24
高橋 太郎: 3L22
高橋 友也: **2H15**
高橋 泰岳: **2B11**
高橋 佳恵: 3E15
高橋 良至: 1I24 **3H29**
高橋 洋平: **1A21**
高幣 俊之: 1E15
高木 健: **3J14**
高倉 保幸: 3E15
高増 潔: 1B35
高松 淳: **2F12**
高松 誠一: **3I28**
高村 寧: **3H14**
高西 淳夫: 1K11 1K31 1K32 1K33 1L21
1L25 3D22 3E18 3H16 3H24
3L13 3L15 3L16 3L25 3L26
高野 政晴: 1B25
高野 太刀雄: 1A27
高野 涉: **3G26**
高信 英明: 1F21 1F22 1F23 1L25 3D22
3H14 3H16 3H2 3H23 3H24
3J27 3J28 3L16
高野瀬 雅樹: **2D17**
高岡 豊: **1A26**
高瀬 國克: 1B23 1C35 1D17 2A17 2D17
2E13 3E26
高重 達郎: 2C13
高嶋 淳: **1B36**
高巢 祐介: **3G12**
高田 和泉: 1C31
鷹取 正夫: 1L32
高山 俊男: **3A16**
竹田 ひとみ: 1F22
武田 行生: 3I11
菊池 武士: 1G37
竹村 浩司: 2F17
竹中 重和: 1I21
竹下 和孝: 1B24
武居 直行: 1J12 1J13 1J14 **1J18 2D11**
竹谷 哲也: **1I32**
竹内 正樹: **2I16**
竹内 義則: 3C13
滝 健太: 1K35
滝田 好宏: **1G33** 3I18
滝澤 象太: **3F12**
田窪 朋仁: 1L31 **1L33** 3A15 3A28 3L14
田窪 隆史: **1K37**
玉井 俊規: 3F26
玉井 裕樹: **1A27**
田村 健二: 3E24
田村 雄介: 1B35 **3D15**
棚橋 邦浩: 3H16
田中 昭雄: **1A34**
田中 栄吉: 1I26
田中 博人: **1F26**
田中 紘幸: 3A21
田中 和明: 1J21 2A13
田中 一男: 1B21 1F27 3E17
田中 宏一: 2K13
田中 駿一: 1D13
田中 俊太郎: 1K27
田中 豊: 1B26
丹代 忠芳: 3H23

谷 淳: 3E11
谷 和男: 1J11 **3B13**
谷地 正章: **3K21**
谷江 和雄: 1L1 1L18 3G27
谷口 倫一郎: 3D13
谷口 敬道: 3H29
谷川 民生: 1G2 1G22
谷保 勇樹: **1J31**
田崎 蒙: **1E33**
田代 健: 2G15
樋 直和: 1I33
立石 怜志: **2F13**
館野 茂夫: 1L23
手島 淳慈: 2A18
寺田 尚史: 1I24 3H29
寺本 圭一: 2E16
寺阪 澄孝: **3I22**
寺嶋 一彦: 1G31 **1H11 1I15**
手嶋 高梓: 1B11
THOMPSON SIMON: 1B16 **2A16**
柄久保 裕司郎: **3A29**
戸田 健吾: 3F23
戸田 充彦: 1E33
峠 隆広: 1L35 **1L36**
鴫澤 正宗: **1A31**
徳岡 幸人: 3A2a
富岡 慶: 2H11
富岡 巧: 1D13
富田 文明: 1K18 3D29
富山 健: 2G13 2G14 3F23
富安 一宏: 2G16
富澤 義仁: 3G11 **3G13**
友國 伸保: **1L24**
友納 正裕: **1B12 1B13 2F14**
友納 英祐: 1B36
鳥毛 明: 3E13
鳥居 環: 1H22
戸嶋 巖樹: **1E25**
豊川 貴章: **2K18**
坪内 孝司: 2F14
土田 健夫: 3E25
土屋 和雄: 1K21
土谷 武士: 1B21
津田 尚明: 1E27
辻 徳生: 3F27
辻 義樹: 3B26
辻野 広司: 1C33 1E35
辻野 広大: 3I21
妻木 勇一: **1C13 1E17 1H23**
積原 徹: **3E23 3E28**
恒吉 剛: **3E27**

U

内部 英治: **3B21**
内田 千春: **1F23**
内田 桂: **3G23**
内田 誠一: 3D13
内山 勝: 1H31 3C28
内山 政孝: 2A11
上田 淳: 1J35 3B14 3K15
上田 隆一: **1B18 1B24**
植木 美和: **3D24**
上野 浩史: 1C1 1C11 **1C14**
上野 謙一郎: 1L26
上野 晃嗣: 2E16
梅林 克哉: **3H27 3J25**
梅田 和昇: 1B18 **2A18**
梅谷 智弘: 3A15 3A28
浦野 雄大: **1A13**
浦田 耕二: 2E16
URBANO JUAN: 1I11
牛田 俊: 3F12
牛見 宣博: **1B22**
白井 真紀子: **1K23**
宇都宮 徹也: 3H14

V

W

若松 久仁光: 1L21
脇田 淳一: **1B14**
脇田 優仁: 1D27

涌井 祐介: **2G14**
割澤 伸一: 3H11 3H12 3H15
渡邊 英徳: 1E15
渡邊 一弘: 1E14
渡邊 桂吾: 1D11 1H17 3D16
渡部 慶二: 3C25
渡邊 恵佑: 3I14 **3K14**
渡邊 健士: **1J32**
渡邊 陸: 3F15
渡辺 哲陽: **3I23 3J16**
渡辺 俊典: 1B33
渡邊 恭成: **3J27 3J28**

X

Y

藪下 英典: **1G15**
藪田 哲郎: 1D35 1L24 2D12
八木 淳一: 2G13 2G14
八木 透: **3C15**
八木 康史: 3A21
山田 章: **3I24**
山田 宏尚: **2G17**
山田 浩也: **3H17**
山田 学: **3A12**
山田 貴孝: **3J17**
山田 智之: **1K34**
山田 康武: **2B18**
山田 陽滋: 3E2 3E25
山田 裕一: 3E25
山口 祐司: 1J22
山口 智浩: 1D11
山口 大助: 3A12
山口 仁一: 1L26 3L22 3L23
山口 景一: **2D16**
山口 健吾: 1D16 **3F16**
山口 哲: **2H13**
山口 武史: 1I27
山口 健: 3D14
山口 雄平: **1I23**
山北 昌毅: 1H2 2C15 **3C22 3C26**
山本 明広: 3H14
山本 晃生: 1G36
山本 和也: **3K23**
山本 圭一: 2H15
山本 統督: **3F22**
山本 満: 3E15
山本 元司: 1B22 1H18
山本 茂広: 1B27
山本 俊一: **1C33**
山本 忠幸: 2K13
山本 智哉: 3J17
山本 喜史: 3D25 3D26
山本 佳男: 1J34
山本 裕介: **1L27**
山中 龍宏: 1A24
山根 克: **1A15 1A16**
山野 光裕: 1K22 **2L13**
山野辺 夏樹: **1H24**
山崎 信行: 1C31
山下 育民: **1K25**
山下 雄: 3H29
山下 裕: 3G16
山高 大乘: **3L12**
山脇 輔: **1H36**
山崎 公俊: **2F14**
柳原 直人: 2H12
柳原 義正: 1E31
楊 飛: **3E26**
矢野 賢一: 1G3 1G31
八島 真人: **2J18**
矢藤 孝: **1C12**
尹 英杰: 3C27
依田 一朗: **1I31**
横川 隆一: 3E23 3E27 3E28 **3J11**
横浜 真誠: 1C13
横井 博一: 1K25
横井 一仁: **1L13 1L18 3G27**
横小路 泰義: 1E2 1E21 2D13 2L18 3A18
3G17
横山 和彦: 3D28
横山 周平: 1I18
米田 完: **2K1 2K11**

尹 祐根: 1C23 1C26
吉田 和信: 3E23 3E28
吉田 和夫: 1B31
吉田 和哉: 1C11 **3A21**
吉田 啓二: **3K13**
吉田 雅之: 3H24
吉田 守夫: **2J13** 2J14
吉田 直樹: 3K25
吉田 智章: 1A33
吉田 裕介: **1E23**
吉原 佑器: **1H16**
吉海 智晃: **1K15** 1K16 **2L15** 2L16
吉川 恒夫: 1E21 2D13 2L18 3A18 3G17
3G25 3J16
吉川 雄一郎: **3B26**
吉見 隆: 3D29
吉灘 裕: 2G1
吉永 和生: 3H24
吉野 龍太郎: 3J26
油田 信一: 1A33 1C37 2F14
結城 賢治: 3B15

Z

ZAIER RIADH: **2L12**
ZECCA MASSIMILIANO: 1K11 3L13 **3L15**
張 勤: 3A17
鄭 心知: 3A2a
周 洪鈞: **1B17**
朱 成華: 2F18
朱 赤: **3G11** 3G13 3G21