

9月7日(水)AM			
基盤教育1号館/第A室(111教室)	基盤教育1号館/第B室(112教室)	基盤教育1号館/第C室(122教室)	基盤教育1号館/第D室(131教室)
<b>1A1</b> OS:空間知能化とアプリケーション  佐々木毅(芝浦工業大学)、和田一義(首都大学東京)  1A1-01 10:00~ 個人属性を利用した対話実験の心拍同調を用いた評価 ○岩崎 真也(首都大) 五味 玲央奈(首都大) 下川原 英理(首都大) 山口 亨(首都大)  1A1-02 10:15~ VRプレゼンテーションを用いた視線方向提示手法の開発 ○野田 恵介(首都大学東京) 山口 亨(首都大学東京) 下川原 英理(首都大学東京)  1A1-03 10:30~ Deep Learningを用いた靴情報に基づく男女識別 ○近藤 貴大(芝浦工業大学) 佐々木 毅(芝浦工業大学)  1A1-04 10:45~ 対話ロボットのクラウドサーバを用いた情報提供とユーザログ獲得 ○大西 佑城(TMU) 鈴木 葵(TMU) 下川原 英理(TMU) 山口 亨(TMU)  1A1-05 11:00~ 相互インダクタンスマッピングによる無線充電ロボットの効率的電力伝送の提案 ○柿沼 克孝(中央大学) 大和田 拳人(中央大学) 橋本 秀紀(中央大学)  1A1-06 11:15~ 情報構造化空間を拡張する群ロボットシステムの開発 ○渡邊 裕太(九州大学) 重兼 聡夫(九州大学) 河村 晃宏(九州大学) 倉爪 亮(九州大学)  1A1-07 11:30~ マイクロコントローラを用いた無線LANの信号強度計測による屋内環境の状態変化検出の検討 ○梅谷 智弘(甲南大) 中河 拓也(甲南大) 田村 祐一(甲南大)  1A1-08 11:45~ Previewed Reality 情報構造化空間における近未来可視化システム ○堀川 雄太(九大) 河村 晃宏(九大) 倉爪 亮(九大)	<b>1B1</b> OS:ロボットマニピュレーション(1/2)  原田研介(大阪大学)  1B1-01 10:00~ Amazon Picking Challenge 2016 における技術トレンド ○堂前 幸康(三菱電機) 藤吉 弘亙(中部大学) 橋本 学(中央大学)  1B1-02 10:15~ 高速高精度ロボットハンドの開発 ○佐藤 宏(東大) 山川 雄司(東大) 妹尾 拓(東大) 石川 正俊(東大)  1B1-03 10:30~ 用手補助腹腔鏡下手術のための前腕装着型5指ロボットハンド・アームの開発 ○吉田 宏輝(横国大) 山田 洋(横国大) 加藤 龍(横国大) 横井 浩史(電通大) 向井 正哉(東海大)  1B1-04 10:45~ 高難度の作品の実現を目指した折り紙ロボットの改良と性能検証 ○荒木 孝(神戸大学) 横小路 泰義(神戸大学)  1B1-05 11:00~ 視覚情報を用いた折り紙の頂点合わせ ○鈴木 兼悟(電気通信大学) 工藤 俊亮(電気通信大学) 末廣 尚士(電気通信大学)  1B1-06 11:15~ 柔軟部の能動変形を用いた2Dケーシングベースト把持 ○倉川 慧(横浜国大) 敦賀 秀樹(横浜国大) 前田 雄介(横浜国大)  1B1-07 11:30~ Graspabilityを導入したDCNNによる物体把持位置検出 ○荒木 諒介(中部大) 長谷川 昂宏(中部大) 山内 悠嗣(中部大) 山下 隆義(中部大) 藤吉 弘亙(中部大) 堂前 幸康(三菱電機(株)) 川西 亮輔(三菱電機(株)) 関 真規人(三菱電機(株))  1B1-08 11:45~ 深層学習によるピッキングのための物体配置パターン識別 ○永田 和之(産総研) 西 卓郎(産総研) 山野辺 夏樹(産総研) 原田 研介(産総研/阪大)	<b>1C1</b> ナビゲーション  吉田智章(千葉工業大学)、大川一也(千葉大)  1C1-01 10:00~ 性能に個体差のあるロボット群の視界制限を考慮した誘導 ○前田 隆馬(京大) 遠藤 孝浩(京大) 松野 文俊(京大)  1C1-02 10:15~ 3D モデルを用いた境界認識によるロボットナビゲーション ○島中 涉(株式会社リコー) 志村 浩(株式会社リコー) 森川 稔(株式会社リコー) 余平 哲也(株式会社リコー) 川口 敦生(株式会社リコー)  1C1-03 10:30~ 不整地走行における姿勢予測の学習データ自動収集方法の提案 ○堀場 大樹((株)リコー) 島中 涉((株)リコー) 志村 浩((株)リコー) 森川 稔((株)リコー) 余平 哲也((株)リコー) 川口 敦生((株)リコー)  1C1-04 10:45~ 複数センサを用いたNNIによる車椅子の自律走行の検証 ○華 斌(富山大学大学院) 尚 健強(富山大学大学院) 太田 俊介(富山大学大学院) 神代 充(富山大学大学院) チャビ ゲンツィ(法政大学理工学部)  1C1-05 11:00~ 停留点を生じないポテンシャル場の動的計算による移動ロボットの効率的未知環境内探索と誘導 山本 南(阪大) ○杉原 知道(阪大)  1C1-06 11:15~ Path Planning Algorithm In Unknown Environment Base On Neural Networks ○曾 臻(Yokohama National University) 藤本 康孝(Yokohama National University)  1C1-07 11:30~ 3次元群行動の研究 ○柏書田 悟(工学院大学) 高信 英明(工学院大学) 鈴木 健司(工学院大学) 三浦 宏文(工学院大学)	<b>1D1</b> 特殊移動機構  渡辺敦志(東北大学)、菅原雄介(東京工業大学)  1D1-01 10:15~ 動力伝達機構のための球体とローラの運動学解析 ○和田 正義(農工大) 加藤 航甫(農工大)  1D1-02 10:30~ 能動関節を有する多輪独立駆動ロボットの提案 ○齊藤 多聞(愛知工大) 内田 敬久(愛知工大)  1D1-03 10:45~ 4クローラ型不整地踏破機構の開発 ○妻木 俊道(宇宙航空研究開発機構) 藤岡 颯((株)小野電機製作所)  1D1-04 11:00~ テザー牽引を用いた小型移動ロボットの斜面走行とその力学的解析 多々納 社(東北大) 渡辺 敦志(東北大) ○永谷 圭司(東北大)  1D1-05 11:15~ エスカレータ等の公共移動手段に適用する搭乗型モビリティロボット ○高畑 智之(東大) 石川 勝(東大) 松本 潔(東洋大) 下山 勲(東大)  1D1-06 11:30~ 屋外環境において走行・跳躍を行う小型モニタリングロボットの開発 ○井上 翔宇(早稲田大学大学院) 田中 克明(早稲田大学大学院) 横山 裕也(早稲田大学大学院) 三塚 純子(早稲田大学大学院) 岡本 侑也(早稲田大学大学院) 黒岩 大典(早稲田大学大学院) 岡林 誠士(文化学園大学) 菅原 雄介(東京工業大学) 石井 裕之(早稲田大学理工学術院・ヒューマノイド研究所) 高西 淳夫(早稲田大学理工学術院・ヒューマノイド研究所)  1D1-07 11:45~ 双リング式全方向車輪機構における軸受内蔵モデルの具現化と基礎実験 ○小松 洋音(東北大) 高根 英里(東北大) 藤田 政宏(東北大) 野村 陽人(東北大) 多田 隼 建二郎(東北大) 多田 隼 理一郎(山形大) 昆陽 雅司(東北大) 田所 諭(東北大)

9月7日(水)AM			
基盤教育1号館/第E室(132教室)	基盤教育1号館/第F室(133教室)	基盤教育1号館/第G室(134教室)	基盤教育2号館/第U室(211教室)
<p><b>1E1</b> 福祉・パワーアシスト(1/3)</p> <p>遠藤玄(東京工業大学)、小谷内範穂(近畿大学)</p> <p>1E1-01 10:00~ 空港内快適移動支援カートロボットの開発 ○藤岡 隆(東工大) 遠藤 玄(東工大) 藪田 拓磨(東工大) 田中 隆(安久工機) 東 浩昭(T.H.Mechatronics) 磯部 雅也(大田区産業振興協会) 清水 治代(ヤマショウ) 大尾 武(シマフジ電機) 鈴森 康一(東工大) 難波江 裕之(東工大)</p> <p>1E1-02 10:15~ 1軸フリー回転可能な胸部支持パッドを有するリフト型歩行車の設計と試作 ○黄 健(近大工) 小谷内 範穂(近大工)</p> <p>1E1-03 10:30~ 情報表示装置「盲導盤」の研究 ○加藤 寛昭(山形大学) 福島 悠也(山形大学) 木村 匠之助(山形大学) ギシャネ マイケル(山形大学) 多田 隼二郎(東北大学) 多田 隼一郎(山形大学)</p> <p>1E1-04 10:45~ 持ち上げない介助を目的とした起立支援機器の研究開発 ○原口 真(福井工大) 松倉 慶汰(福井工大)</p> <p>1E1-05 11:00~ 母指姿勢の制御を可能とする表面電気刺激手法の開発 ○横河 佑一(横国大) 山田 洋(横国大) 山野井 佑介(横国大) 加藤 龍(横国大)</p> <p>1E1-06 11:15~ 肘と手指を同時制御可能な生体信号制御型電動義手の開発 ○大桐 洋亮(横浜国大) 山野井 佑介(横浜国大) 山田 洋(横浜国大) 西野 亘(横浜国大) 加藤 龍(横浜国大) 矢吹 佳子(電通大) 横井 浩史(電通大)</p> <p>1E1-07 11:30~ 介護用自動排泄処理装置のカップの改良について ○芹田 洋(法政大学大学院) 石井 千春(法政大学) 近藤 興(アド・ロールス(株)) 高橋 克英(アド・ロールス(株))</p> <p>1E1-08 11:45~ 超音波振動と二重平ベルト構造を用いたロック機構の開発 ○松井 尚孝(東京大学) 白藤 翔平(東京大学) 太田 順(東京大学)</p>	<p><b>1F1</b> 飛行ロボット</p> <p>安孫子聡子(芝浦工業大学)、岡田佳都(東北大学)</p> <p>1F1-01 10:30~ VTOL性能を有するUAVの研究 ○達田 好宏(防衛大) 榎谷 賢士(防衛大) 富沢 哲雄(防衛大)</p> <p>1F1-02 10:45~ 化学物質発生源探索のための小型ドローンシステムの構築 ○志垣 俊介(東工大) 吉原 拓実(東工大) 柳川 涼太(東工大) 倉林 大輔(東工大)</p> <p>1F1-03 11:00~ 機首の向きを離散的に変えることによる4ロータヘリコプタの移動性能の評価 ○高野 宏章(富山大学) 戸田 英樹(富山大学)</p> <p>1F1-04 11:15~ スペースフレームを用いた汎用マルチコプターの開発 ○大野 秀樹(サレジオ高専) 根岸 拓矢((株)NFエンジニアリング) 稲毛 達朗(サレジオ高専) 秦 和也(サレジオ高専) 米盛 弘信(サレジオ高専) 吉田 将司(サレジオ高専) 守屋 弓男((株)エムアイイー)</p> <p>1F1-05 11:30~ トンボの羽ばたきを模した飛翔ロボットに関する研究 ○大野 竜之介(大工大) 筒井 博司(大工大)</p> <p>1F1-06 11:45~ ロックメカニズムを有するマルチコプター用ハンドによる線状物体の把持 ○寺田 将晶(立命館大学) 平井 慎一(立命館大学)</p>		

9月7日(水)AM			
基盤教育2号館/第V室(212教室)	基盤教育2号館/第W室(213教室)	基盤教育2号館/第X室(214教室)	基盤教育2号館/第Y室(221教室)
<b>1V1</b> ロボットビジョン(1/4)  山下淳(東京大学)、荒井翔梧(東北大学)  1V1-01 10:30~ 高空間分解能の接触分布情報と力覚情報を取得する光学式触覚センサ ○野津 健太郎(立命館大学) 下ノ村 和弘(立命館大学)  1V1-02 10:45~ 可変型測域センサアレイによる視差情報を用いた半遮蔽領域の検出 ○北井 瑛佳(首都大) 戸田 雄一郎(首都大) 武居 直行(首都大) 和田 一義(首都大) 久保田 直行(首都大)  1V1-03 11:00~ プロジェクタを用いた構造化ライトフィールド法における計測パラメータ決定法 ○小原 彬寛(群馬大学) 奥 寛雅(群馬大学)  1V1-04 11:15~ 屈折を用いたスケール復元可能なStructure from Motionのための初期値フィルタリングによる全体最適化 ○奥村 有加里(東大) 藤井 浩光(東大) 山下 淳(東大) 浅間 一(東大)  1V1-05 11:30~ クロスビュー場所認識の研究:ビュー重複度に基づいて場所認識問題の難しさを定量化する 村瀬 智哉(福井大学) ○柳原 健太郎(福井大学) 高橋 佳希(福井大学) 田中 完爾(福井大学)  1V1-06 11:45~ 高速運動するマイクロ対象の合焦点画像を瞬時に捉えるトラッキング顕微鏡 ○花菱 元彬(広島大) 青山 忠義(広島大) 高木 健(広島大) 石井 抱(広島大) 川原 知洋(九工大)	<b>1W1</b> 医療ロボット  近野敦(北海道大学)、辻田哲平(防衛大学校)  1W1-01 10:00~ 脳外科手術シミュレーションのための脳実質損傷モデル ○陳 曉帥(北海道大学) 佐瀬 一弥(北海道大学) 近野 敦(北海道大学) 辻田 哲平(防衛大学校)  1W1-02 10:15~ 人工心肺の貯血レベル安定化自動制御法に関する検討 山本 愛里沙(桐蔭横浜大) 川島 朋之(桐蔭横浜大) ○森下 武志(桐蔭横浜大)  1W1-03 10:30~ 低圧舌圧子に関する基礎研究 ○下牧 祐大(工学院大学) 高信 英明(工学院大学) 鈴木 健司(工学院大学) 三浦 宏文(工学院大学) 清水 顕(東京医科大学)  1W1-04 10:45~ 患者ロボットにおける眼球動作 ○石井 洵矢(工学院大学) 高信 英明(工学院大学) 鈴木 健司(工学院大学) 三浦 宏文(工学院大学)  1W1-05 11:00~ 音響シャドウ存在下において変形・回転する臓器内の患部に対する追従ロバスト性の向上 ○祐宮 篤(東大) 小泉 憲裕(電通大) 富田 恭平(電通大) 月原 弘之(東大) 福田 浩之(横浜市大) 藤中 潔(産総研) 東 隆(東大) 宮崎 英世(東大) 杉田 直彦(東大) 沼田 和司(横浜市大) 本間 之夫(東大) 松本 洋一郎(東大) 光石 衛(東大)  1W1-06 11:15~ 領域分割された医用画像の有限要素メッシュ埋め込みにおけるトポロジ保存手法 ○佐瀬 一弥(北大) 辻田 哲平(防大) 近野 敦(北大)  1W1-07 11:30~ 編みチューブ式1軸2自由度空圧駆動アクチュエータの開発 ○辻 賢一郎(東工大) 高山 俊男(東工大)  1W1-08 11:45~ 術中のフレイシフト推定のための流体-弾性体連成解析のGPGPUによる高速化 ○江間 章斗(北大) 佐瀬 一弥(北大) 陳 曉帥(北大) 辻田 哲平(防衛大) 近野 敦(北大)	<b>1X1</b> メカニズム・アクチュエータ(1/2)  神田岳文(岡山大学)、永岡健司(東北大学)  1X1-01 10:00~ 可食アクチュエータ ○小松 洋音(東北大) 高根 英里(東北大) 藤田 政宏(東北大) 野村 陽人(東北大) 多田 建二(東北大) 昆陽 雅司(東北大) 田所 諭(東北大)  1X1-02 10:15~ ヒンジ部に血ばね構造を用いた積層型静電アクチュエータの開発 ○中田 壮星(東工大) 実吉 敬二(東工大) 井関 建二(東工大) 内山 弘基(東工大)  1X1-03 10:30~ 圧電振動子駆動微粒子励振型制御弁による水圧アクチュエータの駆動 ○神田 岳文(岡山大) 大藤 翔輝(岡山大) 尾崎 隼人(岡山大) 妹尾 典久(岡山大) 鈴森 康一(東工大) 浮田 貴宏(東工大) 難波江 裕之(東工大)  1X1-04 10:45~ 気液変換式ガス圧源を内蔵したバッグズ人工筋肉の試作 ○平光 立拓(東工大) 和田 晃(東工大) 鈴森 康一(東工大) 難波江 裕之(東工大) 遠藤 玄(東工大)  1X1-05 11:00~ 外部の系へ動力を付与・増強するアクチュエータユニットの提案 ○諸岡 幸生(農工大) 水内 郁夫(農工大)  1X1-06 11:15~ 相補フィルタを用いた電気静圧アクチュエータの外力測定センサフュージョン ○神永 拓(東大) 康 天毅(東大) 堀 慎太郎(東大) 中村 仁彦(東大)  1X1-07 11:30~ ロボット用電気静圧駆動系の電流・圧力・力覚・位置の多重フィードバック系の性能評価 ○康 天毅(東大) 神永 拓(東大) 佐藤 駿輔(東大) 依田 聡(東大) 中村 仁彦(東大)  1X1-08 11:45~ 駆動係数の最適化による遊星歯車機構の効率改善手法 ○小布施 大志(横浜国立大学) 藤本 康孝(横浜国立大学)	

9月7日(水)AM		
基盤教育2号館/第2室 (222教室)	基盤教育3号館/第R室 (332教室)	オープンフォーラム
		<p>11:00~12:00 OF1            基盤教育3号館/第P室(312教室)            廃炉に向けた日本原子力学会との連携と課題2</p> <p>13:00~15:00 OF2            基盤教育3号館/第P室(312教室)            ロボット社会実装促進に向けたロボット革命イニシアチブ協議会からの提案</p> <p>15:30~17:30 OF3            基盤教育3号館/第P室(312教室)            「2020年ロボット国際競技会は何を競うのか？」</p> <p>15:30~17:30 OF4            基盤教育3号館/第Q室(322教室)            ロボット技術の農業への展開を考える</p> <p>13:00~17:15 OF5            基盤教育3号館/第R室(332教室)            RSNPを利用したロボットサービスコンテスト2016            ~応募作品発表と審査、審査結果発表~</p>

9月7日(水)PM1			
基盤教育1号館/第A室(111教室)	基盤教育1号館/第B室(112教室)	基盤教育1号館/第C室(122教室)	基盤教育1号館/第D室(131教室)
<b>1A2</b> OS:ヒューマンサポートロボティクス(1/2)  藤江正克(早稲田大学)、安藤健(パナソニック)  1A2-01 13:00~ ステレオカメラを有するハイテク歩行器 ひとみライト ○森 英雄(NPO法人ガイドロボット) 丹沢 勉(山梨大学工学部)  1A2-02 13:15~ 下肢障がい者の自立生活支援ロボットの開発 ○瀧 博(高知工科大) 王 碩玉(高知工科大)  1A2-03 13:30~ 歩行支援機の制御パラメータの最適化システムの開発 ○王 義娜(高知工科大) 王 碩玉(高知工科大) 石田 健司(栗原中央病院) 小林 洋(早大) 藤江 正克(早大) 安藤 健(パナソニック)  1A2-04 13:45~ 高齢者の日常生活に寄り添う屋内型歩行支援ロボットの提案 ○山田 和範(パナソニック) 横矢 真悠(パナソニック) 邸 需(名古屋大学) 山田 陽滋(名古屋大学)  1A2-05 14:00~ 歩行支援ロボットを用いた歩行能力計測 ○横矢 真悠(パナソニック) 山田 和範(パナソニック) 山田 陽滋(名古屋大学)  1A2-06 14:15~ 重心動揺抑制により安全・安心な歩行訓練を支援する同伴型杖ロボット ○坂寺 駿輝(名大) 渡邊 貴弘(名大) 長谷川 泰久(名大) 福田 敏男(名城大) 谷本 正智(国立長寿研) 近藤 和泉(国立長寿研)  1A2-07 14:30~ 歩行計測ロボットによる生活空間での長距離歩行計測 ○萬 礼応(慶應大) 高橋 正樹(慶應大)  1A2-08 14:45~ 環境中の注視特徴量を用いた電動車いすの走行制御 ○石塚 愛梨(慶大院) 萬 礼応(慶應大) 高橋 正樹(慶應大)	<b>1B2</b> OS:ロボットマニピュレーション(2/2)  渡辺哲陽(金沢大学)  1B2-01 13:00~ O-Space写像の連続性を利用した干渉領域の高速生成 ○佐伯 勇弥(富山高専) 佐藤 圭祐(富山高専)  1B2-02 13:15~ 実ロボットによるKL制御に基づく運動制御 ○岡野 雅史(立命館大) 有木 由香(立命館大) 松原 崇充(奈良先端大) 玄 相昊(立命館大)  1B2-03 13:30~ 布モデルに基づいた風呂敷包みにおける手先軌道の生成 ○岩瀬 元(電気通信大学) 工藤 俊亮(電気通信大学) 末廣 尚士(電気通信大学)  1B2-04 13:45~ 作業時間の最小化を目的とした双腕同時動作計画 ○黒須 純(慶大院) 萬 礼応(慶應大) 高橋 正樹(慶應大)  1B2-05 14:00~ ツールチェンジ機能を考慮した組立作業の自動計画 ○原田 研介(阪大) 万 偉偉(産総研) 永田 和之(産総研) 山野辺 夏樹(産総研) 辻 徳生(金沢大) ラミレス イクシエル(阪大)  1B2-06 14:15~ 把持機能と認識機能の統合による高度なマニピュレーションを実現するための標準的マニピュレーションタスク ○横小路 泰義(神戸大) 渡辺 哲陽(金沢大) 山崎 公俊(信州大)  1B2-07 14:30~ 作業動作生成のためのクラウドデータベースの構築 ○山野辺 夏樹(産総研) 辻 徳生(金沢大) 原田 研介(大阪大/産総研) 永田 和之(産総研) 花井 亮(産総研) 万 偉偉(産総研) Ixchel G. Ramirez-Alpizar(大阪大)  1B2-08 14:45~ Extended Directional Blocking Graph (EDBG) for Snap Joint Assembly ○Peihao Shi(Osaka University) Kensuke Harada(Osaka University, AIST) Weiwei Wan(AIST) Juan Rojas(Guangdong University of Technology) Hiromu Onda(AIST) Ixchel Ramirez(Osaka University) Nobuchika Sakata(Osaka University) Yoshinori Hijikata(Osaka University)	<b>1C2</b> OS:ロボット聴覚およびその展開(1/2)  吉井和佳(京都大学)、公文誠(熊本大学)  1C2-01 13:00~ 【基調講演】実世界知識を扱う音声対話技術 ○杉浦 孔明(NICT) 岡本 拓磨(NICT) 廣江 厚夫(NICT) 河井 恒(NICT)  1C2-02 13:30~ 言語情報を持たない音声によるロボットの操縦法の提案 ○高橋 静香(農工大) 水内 郁夫(農工大)  1C2-03 13:45~ 時系列を考慮したConvolutional Neural Networkによる視覚音声認識のための音素識別 ○橋本 直矢(早稲田大学) 佐々木 一磨(早稲田大学) 中臺 一博((株)ホンダRI) 尾形 哲也(早稲田大学)  1C2-04 14:00~ 変分ベイズ多チャネル RNMFに基づく柔軟素状レスキューロボットのための音声強調 ○坂東 宜昭(京大) 糸山 克寿(京大) 昆陽 雅司(東北大) 田所 諭(東北大) 中臺 一博(東工大 / HRI-JP) 吉井 和佳(京大) 奥乃 博(早大)	<b>1D2</b> OS:学科教育としてのロボティクス(1/2)  柴田瑞穂(近畿大学)、出村公成(金沢工業大学)  1D2-01 13:00~ 日本初のロボティクス学科の教員構成とカリキュラム ○野方 誠(立命大)  1D2-02 13:15~ 千葉工業大学 先進工学部 未来ロボティクス学科のねらいとカリキュラム ○林原 靖男(千葉工大) 菊池 耕生(千葉工大) 米田 完(千葉工大)  1D2-03 13:30~ 東洋大学におけるロボティクス教育プログラム ○松元 明弘(東洋大)  1D2-04 13:45~ 東京電機大学未来科学部ロボット・メカトロニクス学科のカリキュラム ○石川 潤(電機大)  1D2-05 14:00~ 金沢工業大学ロボティクス学科の教育プログラム 鈴木 亮一(金沢工大) ○出村 公成(金沢工大)  1D2-06 14:15~ 中部大学ロボット理工学科の教育プログラム ○大日方 五郎(中部大学)  1D2-07 14:30~ 近畿大学工学部ロボティクス学科の成り立ちとカリキュラム ○柴田 瑞穂(近畿大)  1D2-08 14:45~ 大阪工業大学 ロボット工学の教育プログラム ○井上 雄紀(大阪工業大学) 大須賀 美恵子(大阪工業大学)

9月7日(水)PM1			
基盤教育1号館/第E室(132教室)	基盤教育1号館/第F室(133教室)	基盤教育1号館/第G室(134教室)	基盤教育2号館/第U室(211教室)
<p><b>1E2</b> 福祉・パワーアシスト(2/3)</p> <p>朱赤(前橋工科大学)、佐々木大輔(香川大学)</p> <p>1E2-01 13:00~ 平行リンク機構による脚ロボットの関節トルクと力出力 ○浅野 秀光(富山県立大学大) 大島 徹(富山県立大学) 藤川 智彦(大阪電気通信大学) 小柳 健一(富山県立大学) 増田 寛之(富山県立大学) 本吉 達郎(富山県立大学) 澤井 圭(富山県立大学)</p> <p>1E2-02 13:15~ T字杖、四脚杖、ロフトランド杖を用いた歩容ならびに免荷に関する解析 ○谷口 允紀(同志社大学) 橋際 徹(同志社大学) 横川 隆一(同志社大学)</p> <p>1E2-03 13:30~ ヒューマノイドロボットを用いた人間動作再現による能動的支援機器の静的評価手法 ○伊藤 孝浩(筑波大学) 吉田 英一(筑波大学/産総研JRL) 鮎澤 光(産総研JRL) 小林 宏(東京理科大学)</p> <p>1E2-04 13:45~ バックパック型CMGを用いた人の姿勢安定化制御手法 ○大矢 浩貴(横浜国立大学) 藤本 康孝(横浜国立大学)</p> <p>1E2-05 14:00~ 障害者の体温調節支援をめざした体温シミュレーションモデルの検討 ○滝澤 健太(国リハ研/東工大) 硯川 潤(国リハ研) 樋口 幸治(国リハ研) 黄 銘(奈良先端大) 田村 俊世(早稲田大学) 倉林 大輔(東工大) 井上 剛伸(国リハ研) 緒方 徹(国リハ研) 高嶋 淳(国リハ研)</p> <p>1E2-06 14:15~ 表情識別型非接触ユーザインタフェースの基礎構築 ○松本 悠佑(新潟大学) 今村 孝(新潟大学)</p> <p>1E2-07 14:30~ Brain-Machine Interface によるロボット制御のための肩関節運動時の特徴情報の抽出 ○梁 宏博(前工大) 朱 赤(前工大) 吉岡 将孝(前工大) 上田 直哉(前工大) 田 野(前工大) 岩田 悠(前工大)</p> <p>1E2-08 14:45~ ロボットの距離・角度変化に応じたインジケータ領域検出 ○森下 直輝(山梨大学) 渡辺 寛望(山梨大学) 小谷 信司(山梨大学)</p>	<p><b>1F2</b> OS:産業分野におけるUAVの活用と安全管理(1/2)</p> <p>鈴木智(信州大学)</p> <p>1F2-01 13:00~ 【基調講演】無人航空機システムに利用される無線周波数と安全運用の検討 ○姉齒 草(双葉電子工業株)</p> <p>1F2-02 13:30~ 高圧送電線から電子コンパスへの影響 ○今村 彰隆(大阪産大) 三輪 昌史(徳島大)</p> <p>1F2-03 13:45~ 高橋脚橋梁点検用二輪型マルチコプタの研究開発 ○山田 萌(富士通(株)) 中尾 学(富士通(株)) 羽田 芳朗(富士通(株)) 沢崎 直之(富士通(株)) 山田 学(名工大)</p> <p>1F2-04 14:00~ オープンソースフライトコントローラを用いた産業用ドローンの開発 ○菱田 聡(菱田伸鉄) 三輪 昌史(徳大院)</p> <p>1F2-05 14:15~ 小型無人航空機の目視外運航のための運航管理システムの研究 ○大瀬戸 篤司(JAXA) 河野 敬(JAXA) 久保 大輔(JAXA) 原田 賢哉(JAXA)</p> <p>1F2-06 14:30~ マルチコプターの現状と今後の課題 ○吉田 雄一(金井度量衡(株))</p>	<p><b>1G2</b> OS:遊びとロボット</p> <p>橋本秀紀(中央大学)、望山洋(筑波大学)</p> <p>1G2-01 13:00~ 【基調講演】「遊びとロボット」を巡る議論の報告 ○橋本 秀紀(中央大学)</p> <p>1G2-02 13:30~ ポータブルロボットのための異径の伸縮変形要素の開発 ○武井 裕貴(首都大) 武居 直行(首都大)</p> <p>1G2-03 13:45~ ロボコースターの客席運動がレールに与える動的影響に関する考察 ○羽多野 正俊(日大) 鶴見 洋平(日大院)</p> <p>1G2-04 14:00~ 実物体を用いたインタフェースによるコンピュータリバーシシステムの設計と評価 平山 智也(芝浦工大) ○佐々木 毅(芝浦工大)</p> <p>1G2-05 14:15~ 人を癒すうさぎ型ペットロボットの開発 ○明渡 肇(中央大学) 山本 航大(中央大学) 橋本 秀紀(中央大学)</p> <p>1G2-06 14:30~ 走りながら跳躍するロボット ○望山 洋(筑波大) 深町 尚史(筑波大)</p> <p>1G2-07 14:45~ 小型移動ロボットとの遊びがラットにもたらす効果の検討 ○石井 裕之(早大) 田中 克明(早大) 石 青(早大) 高西 淳夫(早大)</p>	<p><b>1U2</b> OS:バイオマニピュレーション</p> <p>中島正博(名古屋大学)、森島圭祐(大阪大学)</p> <p>1U2-01 13:00~ 【基調講演】バイオマニピュレーション技術の研究動向 ○井上 健司(山形大)</p> <p>1U2-02 13:30~ 対向する2本のマイクロフィンガーを用いた微小物体の3次元操作システム 今埜 大介(山形大) ○井上 健司(山形大)</p> <p>1U2-03 13:45~ 蛍光ナノセンサの細胞への選択的導入のための光セータ電位制御によるナノセンサの選択的操作 ○丸山 央峰(名大) Hashim Hairulazwan(名大) 益田 泰輔(名大) 新井 史人(名大)</p> <p>1U2-04 14:00~ 線虫の自律移動を実現した波状マイクロチャネルの設計 ○馬場 雄也(名城大) 中島 正博(名大) 市川 明彦(名城大) 福田 敏男(名城大)</p> <p>1U2-05 14:15~ 吸引型マイクロチャネルによる線虫への高精度マイクロインジェクション ○中島 正博(名大) 綾村 友貴(名大) 竹内 大(名大) 久本 直毅(名大) 長谷川 泰久(名大) 福田 敏男(名城大)</p> <p>1U2-06 14:30~ 3次元組織の機械的特性評価を目的とした試験システムの統合、およびその操作性の向上 ○上杉 薫(阪大) 日浦 綾美(阪大) 塚本 佳也(阪大) 島 史明(阪大) 明石 満(阪大) 森島 圭祐(阪大)</p>

9月7日(水)PM1			
基盤教育2号館/第V室(212教室)	基盤教育2号館/第W室(213教室)	基盤教育2号館/第X室(214教室)	基盤教育2号館/第Y室(221教室)
<p><b>1V2</b> ロボットビジョン(2/4)</p> <p>小谷信司(山梨大学)、荒井翔梧(東北大学)</p> <p>1V2-01 13:00~ 加法合成画像の追跡に基づく動く平面への追従 投影 ○後藤 皓史(東北大学) 鏡 慎吾(東北大学) 橋本 浩一(東北大学)</p> <p>1V2-02 13:15~ 視覚障害者のためのステレオカメラによる障害物 検出 ○篠原 真(山梨大学) 渡辺 寛望(山梨大学) 小谷 信司(山梨大学)</p> <p>1V2-03 13:30~ 天候と服装の色との関連の研究 ○保坂 美里(山梨大学) 渡辺 寛望(山梨大学) 小谷 信司(山梨大学) 山本 芳彦(専門学校サンテクノカレッジ)</p> <p>1V2-04 13:45~ X線画像によるモモンクイガ被害果検出システ ム ○宮野 将綱(山梨大学) 今井 一也(山梨大学) 渡辺 寛望(山梨大学) 小谷 信司(山梨大学)</p> <p>1V2-05 14:00~ マダイ稚魚選別システムの研究 第4報 ○久保田 均(近畿大学) 谷口 直樹(近畿大学) 秋月 正和(近畿大学) 中野 裕介(近畿大学) 那須 敏朗(近畿大学)</p> <p>1V2-06 14:15~ 物体移動観察による物体の見えと把持部の自動 獲得 ○川島 広暉(阪大) 前 泰志(阪大) 小嶋 勝(阪大) 新井 健生(阪大)</p> <p>1V2-07 14:30~ 複眼ハンドアイロボットによる不定形単品衣服の ハンドリング ○舟久保 龍希(岡山大) Win Phyu Khaing(岡山大) 田 宏志(岡山大) 冠 ギョウ郡(岡山大) 見浪 護(岡山大)</p> <p>1V2-08 14:45~ 単眼カメラのビデオ画像に基づく動作再現を目指 したビジュアルサーボの応用に関する基礎検討 ○李 堯希(東京大学) 藤本 博志(東京大学)</p>	<p><b>1W2</b> OS:ロボットの社会的価値を考える(1/2)</p> <p>上出寛子(名古屋大学)、新井健生(東北大学)</p> <p>1W2-01 13:00~ 【基調講演】ELSI から考える介護ロボットの行く先 ○恋水 諄源(大阪大学大学院医学系研究科 医 の倫理と公共政策学 博士課程)</p> <p>1W2-02 13:30~ ロボットを怖がる乳幼児の観察 ○塩見 昌裕(ATR) 阿部 香澄(JSPS Research Fellow/電通大) 裴 雅超(電通大) 池田 成満(電通大) 長井 隆行(電通大)</p> <p>1W2-03 13:45~ 子どもロボットインタラクションにおける子ども の振る舞いを用いた性格推定 ○濱田 侑輝(電通大) 阿部 香澄(日本学術振興会/電通大) 長井 隆行(電通大)</p> <p>1W2-04 14:00~ ロボットと接触が人に与える影響 ○五十嵐 明日香(中部大学) Jaeryoung Lee(中部大学) Ricarda Wullenkord(Bielefeld University) Marlena Fraune(Indiana University) Friederike Eyssel(Bielefeld University) Selma Sabanovic(Indiana University)</p> <p>1W2-05 14:15~ 笑いを通じた人間とロボットのインタラクションに 関する研究 ○岸 電弘(早大理工研) 下村 宗一郎(早大院) 柳野 浩志(早大院) 金子 薫矩(早大院) 野澤 孝司(目白大学) 橋本 健二(早大高等研・早大HRI) 高西 淳夫(早大・早大HRI)</p> <p>1W2-06 14:30~ 社会ロボットの倫理的問題にどのように取り組む べきか ○小山 虎(大阪大学)</p> <p>1W2-07 14:45~ 自動運転を受け入れることができる社会とは ○大日方 五郎(中部大学)</p>	<p><b>1X2</b> メカニズム・アクチュエータ(2/2)</p> <p>鈴木康一(東京工業大学)、永岡健司(東北大学)</p> <p>1X2-01 13:00~ 高速大出力ヒューマノイドのための超小型大出力 モータドライバの開発 ○菅井 文仁(東大) 小島 邦生(東大) 野沢 峻一(東大) 垣内 洋平(東大) 岡田 慧(東大) 稲葉 雅幸(東大)</p> <p>1X2-02 13:15~ 2自由度を持つ球状全方向駆動歯車の研究 ○齋藤 寛人(山形大学) 阿部 一樹(山形大学) 多田 隈建二郎(東北大学) 多田 隈理一郎(山形大学)</p> <p>1X2-03 13:30~ 積層型静電アクチュエータ自動製作機に向けた 位置決め機構の作製 ○内山 弘基(東工大) 実吉 敬二(東工大) 井関 建二(東工大) 中田 杜星(東工大)</p> <p>1X2-04 13:45~ 加速度センサ情報を利用した4自由度制御に基 づく直列弾性アクチュエータの一制御法 ○鈴木 章洋(横浜国大) 藤本 康孝(横浜国大)</p> <p>1X2-05 14:00~ 自由曲面に対応した全方向駆動歯車の研究 ○高木 稔(山形大学) MOSES MUKIRA MWAI(山形大学) 多田 隈建二郎(東北大学) 多田 隈理一郎(山形大学)</p> <p>1X2-06 14:15~ ダイレクトドライブインテリジェントサーボアクチュ エータの提案 ○山本 航大(中央大学) 新井 一博(中央大学) 大友 一輝(中央大学) 北 直樹(中央大学) 石井 眞二(中央大学) 橋本 秀紀(中央大学)</p> <p>1X2-07 14:30~ 換気孔付きフィンを有した通風筒を持つ水冷ヒート ポンプ ○依田 聡(東大) 神永 拓(東大) 康 天毅(東大) 中村 仁彦(東大)</p> <p>1X2-08 14:45~ 油圧ハイブリッドサーボコントローラの開発と片 ロッドスライダへの適用 ○麻生 翔太(立命館大学) 野村 敏行(立命館大学) 玄 相奨(立命館大学)</p>	<p><b>1Y2</b> OS:NEDOインフラ維持管理・更新等の社会課題 対応システム開発プロジェクトの概要と成果(1/2)</p> <p>安川裕介(NEDO)</p> <p>1Y2-01 13:00~ インフラ維持管理システム開発プロジェクトの成 果と計画 ○安川 裕介(NEDO)</p> <p>1Y2-02 13:15~ NEDOインフラ維持管理・更新等の社会課題対応 システム開発プロジェクト - ロボット分野の進 捗と成果 ○油田 信一(芝浦工大) 安川 裕介(NEDO)</p> <p>1Y2-03 13:30~ マルチコプタを利用した橋梁点検システムの開発 (第2報) ○金平 徳之(川田テクノロジーズ(株)) 越後 滋(川田テクノロジーズ(株)) 伊豆 智幸(株)エンルート) 平山 博(大日本コンサルタント(株)) 小林 大(大日本コンサルタント(株)) 加藤 晋(産業技術総合研究所)</p> <p>1Y2-04 13:45~ 複眼式撮像装置を搭載した主桁吊下げ型ロボッ トの開発 ○山崎 文敬(株)イクスリサーチ) 羽田 典久(富士フィルム(株)) 式田 直孝((-財)首都高速道路技術センター)</p> <p>1Y2-05 14:00~ 音源探査装置搭載移動ロボットの橋梁維持管理 への適用 ○小柳 栄次((株)移動ロボット研究所) 野口 宏美((株)移動ロボット研究所) 栗田 由紀夫((株)移動ロボット研究所) 小林 憲人((株)移動ロボット研究所) 清水 里美((株)移動ロボット研究所) 永田 尚人((株)熊谷組) 西岡 吉弘((株)熊谷組) 北原 成郎((株)熊谷組)</p> <p>1Y2-06 14:15~ 橋梁先端部点検診断ロボットの開発 ○南出 重克(ジビル調査設計(株)) 毛利 茂則(ジビル調査設計(株)) 磯 雅人(福井大学) 神出 明((有)インテス)</p> <p>1Y2-07 14:30~ 河川点検を効率化・高度化するフロートロボットの 開発 ○杉山 史典(朝日航洋(株)) 清成 研二(朝日航洋(株)) 飯田 知晴(朝日航洋(株)) 渋谷 研一(朝日航洋(株)) 鈴木 孝洋(朝日航洋(株)) 山本 和朝(朝日航洋(株))</p>

9月7日(水)PM1		
基盤教育2号館/第2室(222教室)	基盤教育3号館/第R室(332教室)	オープンフォーラム
<b>1Z2</b> OS:AMEDロボット介護機器開発・導入促進事業(1)	<b>1R2</b> OS/OF:RSNPを利用したロボットサービスコンテスト2016~応募作品発表と審査、審査結果発表~(1/2)	
中坊嘉宏(産業技術総合研究所)	成田雅彦(産業技術大学院大学)、鈴木昭二(公立ほこだて未来大学)	
1Z2-01 13:00~ ロボット介護機器についてのニーズ ○大川 弥生(産総研)	1R2-01 13:00~ スマートデバイスとサービスロボットの連携によるマーケティングプラットフォーム構築の拡張 ○青木 大起(産技大) 前佛 達也(産技大) 中村 隆宏(産技大) 宮内 真紀江(産技大) 井上 直己(産技大) 増田 均(産技大)	11:00~12:00 OF1 基盤教育3号館/第P室(312教室) 廃炉に向けた日本原子力学会との連携と課題2
1Z2-02 13:15~ ロボット介護機器の効果・安全検証方法の開発 ○木村 伸也(愛知医大) 橋詰 玉枝子(愛知医大) 林 博教(愛知医大)	泉井 透(エボルブアイティワークス株式会社) 成田 雅彦(産技大)	13:00~15:00 OF2 基盤教育3号館/第P室(312教室) ロボット社会実装促進に向けたロボット革命イニシアチブ協議会からの提案
1Z2-03 13:30~ ロボット介護機器の効果・安全検証方法の開発 ○橋詰 玉枝子(愛知医大) 木村 伸也(愛知医大) 林 博教(愛知医大)	1R2-02 13:15~ "Companion Robot"構築における 操作系処理(ユーザー - ロボットコミュニケーション)でのRSNP適用 ○内山 純(産業技術大学院大学) 角田 善彦(産業技術大学院大学) 小野 敬士(産業技術大学院大学) 山田 涼馬(産業技術大学院大学) 石丸 重矢子(産業技術大学院大学) 上林 昭(産業技術大学院大学) 高橋 和章(産業技術大学院大学)	15:30~17:30 OF3 基盤教育3号館/第P室(312教室) 「2020年ロボット国際競技会は何を競うのか？」
1Z2-04 13:45~ コミュニケーションロボットを活用した「高齢者支援サービス」実証実験 ○尾林 和子(東京聖新会、ユニバーサルアクセシビリティ評価機構) 近藤 洋正(東京聖新会) 岡本 佳美(東京聖新会) 小島 康平(株式会社NTTデータ) 高橋 椋一(株式会社NTTデータ) 増山 茂(東京医科大学渡航者医療センター)	1R2-03 13:30~ RSNPを活用した歩行車のインテリジェント機能の提案 ○益田 湧麻(大阪市大院) 前川 雄祐(大阪市大院) 兼子 大輝(大阪市大院) 塚谷 康平(大阪市大) 今津 篤志(大阪市大)	15:30~17:30 OF4 基盤教育3号館/第Q室(322教室) ロボット技術の農業への展開を考える
1Z2-05 14:00~ ロボット介護機器の実証試験に必須な機械としての安全性確保方策の検証 ○浅野 陽一(JARI) 藤川 達夫(JARI)	1R2-04 13:45~ RSNPを用いた移動ロボット自己位置表示システムの開発 ○瀬沼 隆遠(芝浦工大) 安田 福啓(芝浦工大) 松日楽 信人(芝浦工大)	13:00~17:15 OF5 基盤教育3号館/第R室(332教室) RSNPを利用したロボットサービスコンテスト2016~応募作品発表と審査、審査結果発表~
1Z2-06 14:15~ ロボット介護機器のための本質安全設計支援ツールの開発(第2報) ○本間 敬子(産総研) 松本 治(産総研)	1R2-05 14:00~ RSNPを用いた遠隔診断アドバイスシステムの開発 ○安田 福啓(芝浦工業大学) 野村 周平(芝浦工業大学) 瀬沼 隆遠(芝浦工業大学) 松日楽 信人(芝浦工業大学)	
1Z2-07 14:30~ ロボット介護機器の電磁雑音がペースメーカー動作に与える影響の評価方法 ○風間 智(安衛研) 池田 博康(安衛研)	1R2-06 14:15~ 「気象コントロールロボット」コンセプト 内山 純(産業技術大学院大学) ○上林 昭(産業技術大学院大学) 小野 敬士(産業技術大学院大学) 山田 涼馬(産業技術大学院大学) 石丸 重矢子(産業技術大学院大学) 角田 善彦(産業技術大学院大学)	



9月7日(水)PM2			
基盤教育1号館/第A室(111教室)	基盤教育1号館/第B室(112教室)	基盤教育1号館/第C室(122教室)	基盤教育1号館/第D室(131教室)
<p><b>1A3</b> OS:ヒューマンサポートロボティクス(2/2)</p> <p>王碩玉(高知工科大学)、安藤健(パナソニック)</p> <p>1A3-01 15:15~ 床上走行式リフトの設計と実験的考察 ○松戸 一弘(豊橋技科大) 田崎 良祐(豊橋技科大) 三好 孝典(豊橋技科大) 柿原 清章((株)ケーイーアール) 寺嶋 一彦(豊橋技科大)</p> <p>1A3-02 15:30~ メカニカル安全装置を搭載したロボットスーツの新設計 ○野口 蒼平(東海大院) 杉山 将史(東海大院) 甲斐 義弘(東海大) 富塚 誠義(UC Berkeley)</p> <p>1A3-03 15:45~ 感覚運動機能を向上させるウェアラブルスーツ:SEnS ○栗田 雄一(広大) 小池 祐輝(広大) 田中 孝之(北大) 辻 敏夫(広大)</p> <p>1A3-04 16:00~ 上腕三頭筋に対する振動刺激を用いた肘関節屈曲・伸展運動時の動作変更に係る基礎研究 ○本田 功輝(九大) 木口 量夫(九大)</p> <p>1A3-05 16:15~ 起立動作において視覚情報の有無が下肢の筋シナジーに与える影響の解析 ○吉田 和憲(東京大学) 安 瑛(東京大学) 石川 雄己(東京大学) 山川 博司(東京大学) 田村 雄介(東京大学) 山下 淳(東京大学) 浅間 一(東京大学)</p> <p>1A3-06 16:30~ 慣性センサ姿勢補正を考慮した高精度位置推定による特定人物追従システムの開発 ○櫻井 浩人(豊橋技科大) 田崎 良祐(豊橋技科大) 北川 秀夫(岐阜高専) 寺嶋 一彦(豊橋技科大)</p> <p>1A3-07 16:45~ 保育士の負担軽減を目指す「固く弱いAI」を活用する設計原理に基づく保育士と協働する保育支援ロボットの設計 ○野村 泰朗(埼玉大学) 小山 航太(埼玉大学STEM教育研究センター) 小松 君恵(コマーム)</p> <p>1A3-08 17:00~ 非圧縮性流体による可視化技術を用いたシリコーンレトラクタの開発 ○小山 稔生(金沢大) 中田 光俊(金沢大) 米山 猛(金沢大) 渡辺 哲陽(金沢大)</p>	<p><b>1B3</b> OS:人工筋アクチュエータ・センサシステム</p> <p>釜道紀浩(東京電機大学)、高嶋一登(九州工業大学)</p> <p>1B3-01 15:15~ 【基調講演】3Dゲルプリンターからソフトロボティクスへ ○古川 英光(山形大) 齊藤 梓(山形大) 酒井 和幸(山形大) Ajit Khosla(山形大) 牧野 真人(山形大) 川上 勝(山形大)</p> <p>1B3-02 15:45~ 電圧駆動型Twisted and Coiled Polymer Actuatorにおける温度応答の非線形モデリング ○舩屋 賢(九大) 小野 秀(九大) 高木 賢太郎(名大) 田原 健二(九大)</p> <p>1B3-03 16:00~ 作製時荷重が異なるナイロンアクチュエータの駆動特性評価 石田 龍一(和歌山大) ○菊地 邦友(和歌山大) 碓塚 龍望(和歌山大) 鈴木 新(和歌山大) 小川原 光一(和歌山大)</p> <p>1B3-04 16:15~ 上面駆動型誘電エラストマーアクチュエータの駆動評価 ○田中 良宣(ローム株式会社) 岡本 國美(ローム株式会社)</p> <p>1B3-05 16:30~ 一軸IPMCの適応型モデル予測制御 ○尻江 知彦(東京工業大学) 山北 昌毅(東京工業大学)</p> <p>1B3-06 16:45~ IPMCセンサの応答特性に対する温度・湿度の影響 菅我 賢志(東京電機大) ○釜道 紀浩(東京電機大)</p> <p>1B3-07 17:00~ 有機強誘電体を用いたカテーテル型触覚センサの小型化 ○太田 啓允(九工大) 高嶋 一登(九工大) 竹中 慎(香川産技セ) 向井 利春(名城大) 堀江 聡(神戸大) 石田 謙司(神戸大)</p>	<p><b>1C3</b> OS:ロボット聴覚およびその展開(2/2)</p> <p>佐々木洋子(産業技術総合研究所)、中臺一博(HRI-JP・東京工業大学)</p> <p>1C3-01 15:15~ 音源位置を考慮した音源同定のための確率モデルとその学習 ○小島 諒介(東工大) 杉山 治(東工大) 鈴木 麗聖(名古屋大学) 中臺 一博(東工大/HRI-JP)</p> <p>1C3-02 15:30~ UAV搭載マイクロホンアレイを用いた音源探索の実環境評価 ○干場 功太郎(東工大) 小島 諒介(東工大) 杉山 治(東工大) 中臺 一博(東工大・HRI-JP)</p> <p>1C3-03 15:45~ Sound Source Localization Using Deep Residual Networks ○Nelson Yalta(早稲田大学) Kazuhiro Nakadai(Honda Research Institute Japan Co., Ltd) Tetsuya Ogata(早稲田大学)</p> <p>1C3-04 16:00~ クアドロータヘリコプタを用いた音源探索 ○若林 瑞保(熊大) 鷲崎 海(熊大) 公文 誠(熊大)</p> <p>1C3-05 16:15~ 手持ちセンサユニットによる確率的3次元音源地図作成 佐々木 洋子(産総研) ○田邊 亮(東理大/産総研) 竹村 裕(東理大/産総研)</p> <p>1C3-06 16:30~ 音響カメラ画像を用いた拡張カルマンフィルタに基づく水中物体の3次元計測手法の構築 ○マイ ゴクチュン(東京大学大学院) 禹 ハンウル(東京大学大学院) 池 勇勲(東京大学大学院) 田村 雄介(東京大学大学院) 山下 淳(東京大学大学院) 浅間 一(東京大学大学院)</p>	<p><b>1D3</b> OS:学科教育としてのロボティクス(2/2)</p> <p>柴田瑞穂(近畿大学)、平井慎一(立命館大学)</p> <p>1D3-01 15:15~ 九州産業大学工学部バイオロボティクス学科の成り立ちとカリキュラム ○牛見 宣博(九産大)</p> <p>1D3-02 15:30~ プログラムの思考過程をトレースできる教材ロボット ○野口 孝文(釧路高専) 梶原 秀一(室蘭工大) 千田 和範(釧路高専) 稲守 崇(釧路高専)</p> <p>15:45~ パネルディスカッション</p>

9月7日(水)PM2			
1E3 基盤教育1号館/第E室 (132教室)	1F3 基盤教育1号館/第F室 (133教室)	1G3 基盤教育1号館/第G室 (134教室)	1U3 基盤教育2号館/第U室 (211教室)
<p>福祉・パワーアシスト(3/3)</p> <p>佐々木大輔(香川大学)、小柳健一(富山県立大学)</p> <p>1E3-01 15:15~ トレーニング動作に応じた筋力トレーニングスーツの負荷力制御 ○塚本 博之(北海道大学HCE研究室) 田中 孝之(北海道大学HCE研究室) 野村 英史(JAMSS) 神山 慶人(JAMSS) 渡辺 靖之(JAMSS)</p> <p>1E3-02 15:30~ 歩行速度に応じた体幹回旋エネルギー制御の一提案 ○相津 琢磨(北海道大学) 日下 聖(北海道大学) 田中 孝之(北海道大学) 橋本 光太郎(北海道大学)</p> <p>1E3-03 15:45~ 重量物を保持する動作における腰部負担軽減を目的とした腰部モーメント軽減機構の提案 ○山本 創(富山大学) 戸田 英樹(富山大学)</p> <p>1E3-04 16:00~ クレーン型アームを有し1台のモーターで重量物の支持運搬を補助するパワーアシストスーツの開発 ○韓 鵬(和歌山大学) 武野 友哉(和歌山大学) 小川原 光一(和歌山大学) 鈴木 新(和歌山大学) 菊池 邦友(和歌山大学)</p> <p>1E3-05 16:15~ UVGを用いた壁面移動アシストスーツの開発 ○志賀 翔(神戸高専) 清水 俊彦(神戸高専) 宮本 猛(神戸高専)</p> <p>1E3-06 16:30~ 高い柔軟性を有するパワーアシストスーツの開発 ○小林 稔彦(法政大学大学院) 石井 千香(法政大学)</p> <p>1E3-07 16:45~ 母指対立動作支援機能を有する空気式パワーアシストグループの開発 ○佐々木 大輔(香川大) 佐々木 寛史(新明和工業(株)) 平田 健太郎(岡山大) 高岩 昌弘(徳島大)</p> <p>1E3-08 17:00~ 麻痺手への簡易装着可能な手指運動支援装置の開発 ○川下 文佑(横浜国立大学) 山野井 佑介(横浜国立大学) 加藤 龍(横浜国立大学)</p>	<p>OS:産業分野におけるUAVの活用と安全管理(2/2)</p> <p>三輪昌史(徳島大学)</p> <p>1F3-01 15:15~ 6自由度独立制御可能な非平面マルチロータヘリコプタの開発 ○長谷川 直輝(信州大院) 鈴木 智(信州大) 河村 隆(信州大) 清水 拓((株)IHI) 上野 光((株)IHI) 村上 弘記((株)IHI)</p> <p>1F3-02 15:30~ マルチロータヘリコプタの適応PID制御 ○浜田 純(信州大学院) 鈴木 智(信州大学) 市川 智康(東京航空計器) 栗原 寛典(東京航空計器) 隅田 和哉(東京航空計器)</p> <p>1F3-03 15:45~ 航空工学の視点でのミニサーベイヤーの改良 ○砂田 茂(阪府大) 田辺 安忠(JAXA) 米澤 宏一(阪大) 得竹 浩(金沢大)</p> <p>1F3-04 16:00~ 半自律飛行マルチコプタの開発と自動衝突回避への応用 ○山崎 達也(芝工大) ワン アシズル(芝工大) 長谷川 忠大(芝工大) 油田 信一(芝工大)</p> <p>1F3-05 16:15~ ドローンパイダーによるマルチコプターの暴走防止 ○合田 豊(株式会社空機技研)</p> <p>1F3-06 16:30~ 橋梁下点検のためのサーチライトを位置計測ビーコンとして使用した4ロータ機の自動運転自律制御方法の提案 ○藤内 航平(富山大学) 戸田 英樹(富山大学)</p> <p>1F3-07 16:45~ 複数ドローン編隊飛行に基づく同時画像撮影と高精度計測への応用 ○齋村 謙(筑波大学) 鎌先 星汰(筑波大学) 張 鶴鳴(筑波大学) 李 宏陽(筑波大学) ムハバド ハリス(筑波大学) 延原 肇(筑波大学)</p>	<p>OS:機構知</p> <p>武居直行(首都大学東京)、石橋良太(首都大学東京)、望山洋(筑波大学)</p> <p>1G3-01 15:15~ MR流体を利用した受動型アクチュエータに関する研究 ○矢木 啓介(筑波大学) 齋 凱文(筑波大学) 望山 洋(筑波大学) 鈴木 健嗣(筑波大学)</p> <p>1G3-02 15:30~ SMA拮抗駆動系における温度変化にロバストな機構の考察 ○石橋 良太(首都大) 田原 健二(九大) 木野 仁(福工大)</p> <p>1G3-03 15:45~ 動力学解析を用いた多関節グリッパの関節剛性の検討 ○玉本 拓巳(東海大学) 野村 壮一郎(東海大学) 小金澤 鋼一(東海大学)</p> <p>1G3-04 16:00~ 線状柔軟体の形状を保存する可変剛性機構の可動範囲 ○岩本 憲泰(九大) 山本 元司(九大)</p> <p>1G3-05 16:15~ スクリー式差動回転機構 ○野村 陽人(東北大) 高根 英里(東北大) 藤田 政宏(東北大) 小松 洋音(東北大) 多田 隈建二郎(東北大) 昆陽 雅司(東北大) 田所 諭(東北大)</p> <p>1G3-06 16:30~ 板状機能体の研究 ○佐藤 邦彦(埼玉大) 程島 竜一(埼玉大) 琴坂 信哉(埼玉大)</p> <p>1G3-07 16:45~ 接触作業を伴う飛行ロボットののための反トルクキャンセル機構 ○野崎 達也(立命館大学) 平井 慎一(立命館大学)</p>	<p>OS:筋骨格運動の観察と適応機能解明</p> <p>細田耕(大阪大学)、荻原直道(慶應義塾大学)</p> <p>1U3-01 15:15~ 筋骨格運動の観察と適応機能 ○細田 耕(大阪大) 荻原 直道(慶應大)</p> <p>1U3-02 15:30~ Centroidal Dynamics of a Double Leg Circle Motion on a Pommel Horse ○Jose Enrique CHEN(University of Tokyo) Yosuke Ikegami(University of Tokyo) Motoyuki Nawa(Rakusho Gymnastics Club) Kazuo Nishiwaki(Ritsumeikan University) Kyoji Yamawaki(Gifu University) Yoshihiko Nakamura(University of Tokyo)</p> <p>1U3-03 15:45~ 足底腱膜を切離したヒト歩行における3次元足部有限要素モデルを用いた床反力再現 ○清水 正宏(大阪大) 池本 周平(大阪大) 荻原 直道(慶応大) 伊藤 幸太(慶応大) 名倉 武雄(慶応大) 陣崎 雅弘(慶応大) 細田 耕(大阪大)</p> <p>1U3-04 16:00~ 解剖学的有限要素モデルを用いたヒト足部midtarsal locking mechanismの解析 ○伊藤 幸太(慶応大) 鈴木 諒(慶応大) 荻原 直道(慶応大) 細田 耕(大阪大) 清水 正宏(大阪大) 池本 周平(大阪大) 名倉 武雄(慶応大) 関 広幸(慶応大) 北城 雅照(慶応大) 今西 宣昌(慶応大) 相磯 貞和(慶応大) 陣崎 雅弘(慶応大)</p> <p>1U3-05 16:15~ ヒト足部構造は荷重下において内旋モーメントを生成する ○荻原 直道(慶大) 伊藤 幸太(慶大) 鈴木 諒(慶大) 細田 耕(阪大) 名倉 武雄(慶大) 関 広幸(慶大) 北城 雅照(慶大) 今西 宣昌(慶大) 相磯 貞和(慶大) 陣崎 雅弘(慶大)</p> <p>1U3-06 16:30~ 横足根関節を持つロボット足部への加重実験 ○河上 貴彦(大阪大) 陳 宗遠(大阪大) 瀬口 友介(大阪大) 池本 周平(大阪大) 清水 正宏(大阪大) 細田 耕(大阪大)</p> <p>1U3-07 16:45~ 下肢筋骨格ロボットによる前方ペダリングの再現と考察 —筋シナジーに基づくヒトの運動戦略の解析と制御への応用— ○渡邊 英知(阪大) 奥 貴紀(上智大) 平井 宏明(阪大) 吉川 史哲(阪大) 植村 充典(阪大) 宮崎 文夫(阪大)</p>

9月7日(水)PM2			
基盤教育2号館/第V室(212教室)	基盤教育2号館/第W室(213教室)	基盤教育2号館/第X室(214教室)	基盤教育2号館/第Y室(221教室)
<p><b>1V3</b> ロボットビジョン(3/4)</p> <p>小谷信司(山梨大学)、鏡慎吾(東北大学)</p> <p>1V3-01 15:15~ アフォーダンス概念に基づく一般物体認識のための3次元特徴量 ○飯塚 正樹(中京大) 秋月 秀一(中京大) 橋本 学(中京大)</p> <p>1V3-02 15:30~ 大型構造物の検査に向けた複数振動分布合成に基づくビジョンベースド振動モード解析 ○李 良(広島大) 青山 忠義(広島大) 高木 健(広島大) 石井 抱(広島大) 梅本 千佳子(計測リサーチコンサルタント) 松田 浩(長崎大)</p> <p>1V3-03 15:45~ 近赤外線域とXYZ表色系カメラを用いたイチゴの非接触品質検査装置の試作 ○高橋 庸平(宇都宮大) 柿木 泰成(宇都宮大) 熊谷 秀樹(宇都宮大) 阿部 有貴(宇都宮大) 関 隼人(宇都宮大) 福田 徹(池上通信機) 柏寿 勝(宇都宮大付属農場) 尾崎 功一(宇都宮大)</p> <p>1V3-04 16:00~ 机上片付けロボットのKinectを用いた日用品認識 ○今井 一也(山梨大学) 渡辺 望(山梨大学) 小谷 信司(山梨大学)</p> <p>1V3-05 16:15~ Particle Filter によるプラグインドッキングのためのコンセンタの画像追跡 ○宇安 大士(東京農工大) 和田 正義(東京農工大)</p> <p>1V3-06 16:30~ Kinectを用いた手振りによる家電操作システム ○鹿野 巧(中央大) 増山 岳人(中央大) 梅田 和昇(中央大)</p>	<p><b>1W3</b> OS:ロボットの社会的価値を考える(2/2)</p> <p>新井健生(東北大学)、上出寛子(名古屋大学)</p> <p>1W3-01 15:15~ 【基調講演】ロボット工学とロボット哲学 ○上出 寛子(名大) 森 政弘(東工大)</p> <p>1W3-02 15:45~ ロボット幸学について ○新井 健生(大阪大学) 上出 寛子(名古屋大学) 福田 敏男(名城大学)</p> <p>1W3-03 16:00~ 非言語動作の実ロボットへの実装 ○一 翔(大阪大学) 上出 寛子(名古屋大学) 小嶋 勝(大阪大学) 前 泰志(大阪大学) 新井 健生(大阪大学)</p> <p>1W3-04 16:15~ 複数台ロボットによる同調圧力の効果検証 ○塩見 昌裕(ATR) 萩田 紀博(ATR)</p> <p>1W3-05 16:30~ 非駆動型ロボットが拓く障がい者・高齢者の社会参加支援 ○平田 泰久(東北大)</p> <p>1W3-06 16:45~ 高齢者見守り声掛けロボットと介護施設入所者の対話実験 ○洪川 翔太(千葉大学) 大武 美保子(千葉大学)</p>	<p><b>1X3</b> 二足歩行ロボットの制御</p> <p>山北昌毅(東京工業大学)、浅野文彦(北陸先端科学技術大学院大学)</p> <p>1X3-01 15:15~ 回転型イナータの適用部位の違いによる2足移動ロボットの移動性能変化 ○高野 凜(東工大) 花澤 雄太(九工大) 山北 昌毅(東工大)</p> <p>1X3-02 15:30~ イナータを有する高速走行に適したI-SLIPモデル ○花澤 雄太(九工大) 高野 凜(東工大) 山北 昌毅(東工大)</p> <p>1X3-03 15:45~ 斜面を利用した高効率かつ漸近安定なSLIPモデルの走行制御 ○花澤 雄太(九工大) 高野 凜(東工大) 山北 昌毅(東工大)</p> <p>1X3-04 16:00~ 足首周りの角運動量を用いたバランス指標に基づく脚ロボットの歩行制御 ○植村 充典(阪大) 平井 宏明(阪大) 宮崎 文夫(阪大)</p> <p>1X3-05 16:15~ 仮想牽引点との相互作用による安定した加減速を利用したリミットサイクル歩容の自律的3次元移動 ○小林 泰介(名大) 関山 浩介(名大) 長谷川 泰久(名大) 青山 忠義(広島大) 福田 敏男(名城大)</p> <p>1X3-06 16:30~ 膝関節を有する三次元準受動歩行ロボットの歩容安定化 鈴木 聡一郎(北見工大) 星野 洋平(北見工大) ○曹 嵐(北見工大) 楊 亮亮(北見工大)</p> <p>1X3-07 16:45~ 1歩で完結する劣駆動2脚歩容生成 ○浅野 文彦(北陸先端大)</p> <p>1X3-08 17:00~ ヤコビアンを用いたマルチボディシステムの表現とその構造に着目した劣駆動2脚歩容生成について ○浅野 文彦(北陸先端大)</p>	<p><b>1Y3</b> OS:NEDOインフラ維持管理・更新等の社会課題対応システム開発プロジェクトの概要と成果(2/2)</p> <p>油田信一(芝浦工業大学)</p> <p>1Y3-01 15:15~ 土石流予測を目的としたセンシング技術とリアルタイム災害データベースの開発 ○永谷 圭司(東北大) 伊豆 智幸(エンルート) 金井 啓通(国際航業)</p> <p>1Y3-02 15:30~ 災害調査用地上/空中複合型ロボットシステムの開発 ○加藤 晋(産総研) 神村 明哉(産総研) 光畑 裕司(産総研) 上田 匠(産総研) 渡辺 顕司(産総研) 有藤 仁(産総研) 血田 滋(産総研) 竹内 厚司(産総研) 東 千加良(産総研) 野宮 和洋(産総研) 鎌田 瑞生(産総研) 伊豆 智幸(エンルート) 齊藤 昇(エンルート) 丸山 寛太郎(エンルート) 後藤 宏二(八千代エンジニアリング) 植田 大造(八千代エンジニアリング) 藤井 純一(八千代エンジニアリング) 藤田 将史(日立製作所) 谷村 和彦(日立製作所)</p> <p>1Y3-03 15:45~ 引火性ガス雰囲気内探索ロボットの開発 ○大西 敏(三菱重工) 宿谷 光司(三菱重工) 岡崎 弘祥(三菱重工) 小堀 周平(三菱重工) 久川 恭平(三菱重工) 吉田 智章(千葉工大) 西村 健志(千葉工大)</p> <p>1Y3-04 16:00~ 4ワイヤ支持型橋梁点検ロボットシステムBRIDGEVIEWの開発 小松 洋吾(東工大) 塚越 秀行(東工大) 石田 辰英(GTI) Michele Guarnieri(HiBot) Paulo Cesar Debenest(HiBot) Giorgio Valsecchi(HiBot) Giacomo Cimarelli(HiBot) Arturo Lopez(HiBot) ○広瀬 茂男(HiBot)</p> <p>1Y3-05 16:15~ 小型・軽量・高接着力の柔軟静電吸着装置の開発 ○村井 俊亮(芝浦工業大学) 丹野 悠(芝浦工業大学) 長谷川 忠大(芝浦工業大学) 中村 真吾(芝浦工業大学) 油田 信一(芝浦工業大学) 前田 真吾(芝浦工業大学)</p> <p>1Y3-06 16:30~ 災害調査ロボットの走路障害の段差検知と制御 ○鎌田 瑞生(理科大/産総研) 伊丹 誠(理科大) 東 千加良(産総研) 竹内 厚司(産総研) 神村 明哉(産総研) 加藤 晋(産総研)</p> <p>1Y3-07 16:45~ 受動適応クローラロボット調査システムによる第2回トンネル災害現場検証実験報告 ○三浦 洋晴(愛知工大) 奥川 雅之(愛知工大) 倉橋 奨(愛知工大) 鈴木 壮一郎(愛知工大) 半澤 雄一(NTC) 高倉 広義(サンリツオートメーション)</p>

9月7日(水)PM2		
基盤教育2号館/第2室 (222教室)	基盤教育3号館/第R室 (332教室)	オープンフォーラム
<b>1Z3</b> OS/AMEDロボット介護機器開発・導入促進事業 (2/2)  中坊嘉宏(産業技術総合研究所)  1Z3-01 15:15~ ロボット介護機器使用時のリスク低減効果の評価 ○池田 博康(安衛研) 鈴木 俊智(日大)  1Z3-02 15:30~ ロボット介護機器の安全な運用、訓練開発手法 の検討 ○中坊 嘉宏(産総研)  1Z3-03 15:45~ ロボット介護機器のリスクアセスメントのための高 齢者の転倒時死亡確率および骨折確率の推定 ○松本 光司(JARI) 藤川 達夫(JARI) 浅野 陽一(JARI)  1Z3-04 16:00~ 女性上肢模擬モデルを用いた骨折耐性の検討 ○岡部 康平(安衛研) 山口 篤志(安衛研) 池田 博康(安衛研)  1Z3-05 16:15~ 腰痛リスク評価のための椎骨耐性値リスクカーブ ○工藤 直紀(名大) 山田 陽滋(名大) 伊藤 大輔(名大)  1Z3-06 16:30~ 人・ヒューマノイド間の双方向動作リターゲッティ ング ○鮎澤 光(産総研JRL) 吉田 英一(産総研JRL)  1Z3-07 16:45~ 人体シミュレーションを用いたロボット介護機器の 設計支援 ○今村 由芽子(産総研) 鮎澤 光(産総研) 遠藤 維(産総研) 吉田 英一(産総研)	<b>1R3</b> OS/OF.RSNPを利用したロボットサービスコンテ スト2016~応募作品発表と審査、審査結果発表 ~(2/2)	11:00~12:00 OF1 基盤教育3号館/第P室(312教室) 廃炉に向けた日本原子力学会との連携と課題2  13:00~15:00 OF2 基盤教育3号館/第P室(312教室) ロボット社会実装促進に向けたロボット革命イニ シアチブ協議会からの提案  15:30~17:30 OF3 基盤教育3号館/第P室(312教室) 「2020年ロボット国際競技会は何を競うのか？」  15:30~17:30 OF4 基盤教育3号館/第Q室(322教室) ロボット技術の農業への展開を考える  13:00~17:15 OF5 基盤教育3号館/第R室(332教室) RSNPを利用したロボットサービスコンテスト2016 ~応募作品発表と審査、審査結果発表~

9月8日(木)AM			
基盤教育1号館/第A室(111教室)	基盤教育1号館/第B室(112教室)	基盤教育1号館/第C室(122教室)	基盤教育1号館/第D室(131教室)
<p><b>2A1</b> OS:倒立振り子型ロボット(1/2)</p> <p>島田明(芝浦工業大学)、松本治(産業技術総合研究所)</p> <p>2A1-01 10:00~ パーソナルモビリティシェアリングの実証的研究 ○富田 康治(産総研) 橋本 尚久(産総研) 松本 治(産総研)</p> <p>2A1-02 10:15~ 車輪付き竹馬型モビリティによる平面と段差の移動実験 ○竹岡 年延(弘前大) 竹下 雅弘(成蹊大)</p> <p>2A1-03 10:30~ 高齢者による倒立振り子型ロボットのユーザビリティ ○金 帝演(鶴岡高専) ○橋本 尚久(産総研) 富田 康治(産総研) 瀧浪 雄介(産総研) 松本 治(産総研)</p> <p>2A1-04 10:45~ 4節平行リンク式車輪倒立型移動機構の倒立特性 ○鄭 聖焯(大阪電通大) 林 大聖(大阪電通大)</p> <p>2A1-05 11:00~ 倒立振り子型全方向移動体の作業性の評価 ○宮腰 清一(産総研)</p>	<p><b>2B1</b> OS:人間機械協調(1/2)</p> <p>平田泰久(東北大学)、辻俊明(埼玉大学)</p> <p>2B1-01 10:00~ ロボットの移動効率と人の心理面に配慮した人-ロボット協調移動フレームワークの提案 横山 悠太(早大) ○柳川 勇人(早大) 小林 彩乃(早大) Alexander Schmitz(早大) 亀崎 允啓(早大) 菅野 重樹(早大)</p> <p>2B1-02 10:15~ 人とロボットの協調移動におけるロボットの行動と人の感情の関連性評価 ○小林 彩乃(早大) 横山 悠太(早大) 柳川 勇人(早大) 亀崎 允啓(早大) 菅野 重樹(早大)</p> <p>2B1-03 10:30~ ロボットの移動方向表出システムが人間の移動に及ぼす影響に関する調査 ○大西 智也(早大) Moondeep Chandra Shrestha(早大) 宇野 絵莉香(早大) 柳川 勇人(早大) Alexander Schmitz(早大) 亀崎 允啓(早大) 菅野 重樹(早大)</p> <p>2B1-04 10:45~ 人間-ロボット協調作業系における摩擦運動特性下での筋賦活および高次脳機能解析 ○真鍋 奈津季(同志社大) 積際 徹(同志社大) 横川 隆一(同志社大)</p> <p>2B1-05 11:00~ 複数名での協調作業における気づかい相性分析 ○新居 駿也(電機大) 五十嵐 洋(電機大)</p> <p>2B1-06 11:15~ パワーアシストカート操作性評価のための可変可動範囲型ハンドル機構 ○情野 瑛(東北大学) 若林 勇太(東北大学) 衣川 潤(東北大学) 小菅 一弘(東北大学)</p> <p>2B1-07 11:30~ RRTアルゴリズムを用いた作業支援ロボットの衝突回避 ○和田 久佳(東北大) 呉 英南(南京航空航天大学) 衣川 潤(東北大) 小菅 一弘(東北大)</p> <p>2B1-08 11:45~ 全方向移動機構におけるセンサレス位置推定 ○平林 優斗(埼玉大学) 尾形 邦裕(産総研) 辻 俊明(埼玉大学)</p>	<p><b>2C1</b> 脚ロボット(1/2)</p> <p>杉原知道(大阪大学)、橋本健二(早稲田大学)</p> <p>2C1-01 10:00~ 極限環境下で作業可能な災害対応ロボットの開発 濱元 伸也(早大院) ○吉田 雄貴(早大院) 橋本 健二(早大高等研・早大HRI) 孫 瀟(早大院) 寺町 知峰(早大院) 松澤 貴司(早大院) 木村 駿介(早大院) 酒井 伸明(早大院) 高西 淳夫(早大・早大HRI)</p> <p>2C1-02 10:15~ 極限環境下で作業可能な災害対応ロボットの開発 孫 瀟(早大院) ○林 翔太(早大院) 橋本 健二(早大高等研・早大HRI) 小泉 文紀(早大院) 濱元 伸也(早大院) 松澤 貴司(早大院) 寺町 知峰(早大院) 高西 淳夫(早大・早大HRI)</p> <p>2C1-03 10:30~ 相似形小型ロボットを用いた多脚ロボットの直接遠隔指示 ○井上 利彦(阪大基礎工) 前 泰志(阪大基礎工) 小嶋 勝(阪大基礎工) 新井 健生(阪大基礎工)</p> <p>2C1-04 10:45~ 脚間の位相協調を用いた脚故障時における自律歩容生成 ○河田 武之(阪大) 小嶋 勝(阪大) 前 泰志(阪大) 新井 健生(阪大)</p> <p>2C1-05 11:00~ Quadrupedal Robot Excellent in Energy Efficiency ○皇甫 天賜(東京工業大学) 季 成(東京工業大学) 実吉 敬二(東京工業大学)</p> <p>2C1-06 11:15~ 極限環境下で作業可能な災害対応ロボットの開発 ○酒井 伸明(早大院) 小泉 文紀(早大院) 橋本 健二(早大高等研・早大HRI) 松澤 貴司(早大院) 孫 瀟(早大院) 濱元 伸也(早大院) 木村 駿介(早大院) 寺町 知峰(早大院) 高西 淳夫(早大・早大HRI)</p> <p>2C1-07 11:30~ 極限環境下で作業可能な災害対応ロボットの開発 ○松澤 貴司(早大院) 小泉 文紀(早大院) 橋本 健二(早大高等研・早大HRI) 孫 瀟(早大院) 濱元 伸也(早大院) 寺町 知峰(早大院) 酒井 伸明(早大院) 木村 駿介(早大院) 高西 淳夫(早大・早大HRI)</p> <p>2C1-08 11:45~ 跳躍の条件を考慮した1足ホッピングロボットの設計および跳躍動作の実現 ○小牟田 正博(慶應義塾大学) 桂 誠一郎(慶應義塾大学)</p>	<p><b>2D1</b> 遠隔操作</p> <p>並木明夫(千葉大学)、横小路泰義(神戸大学)</p> <p>2D1-01 10:00~ マスター・スレーブにおけるモデル予測制御を用いた軌道補正によるアシスト制御 ○丸山 智弘(千葉大) 並木 明夫(千葉大)</p> <p>2D1-02 10:15~ 2自由度制御系によるバイラテラル・マスター・スレーブシステムの外乱抑制 ○丸田 展史(日大院) 吉田 洋明(日大)</p> <p>2D1-03 10:30~ 動作範囲に制限のあるマスターアームによる直感的遠隔操縦法の検討 ○片山 雷太(神戸大学) 水谷 慶(神戸大学) 横小路 泰義(神戸大学)</p> <p>2D1-04 10:45~ ロボットの遠隔操縦におけるインデキシング操作中のマスターアームの手先姿勢拘束の有効性 ○永柄 孝之(神戸大学) 横小路 泰義(神戸大学)</p> <p>2D1-05 11:00~ 全方位過去画像を用いたロボットの遠隔操縦に関する研究 ○木下 凌(工学院大) 羽田 靖史(工学院大)</p>

9月8日(木)AM			
基盤教育1号館/第E室(132教室)	基盤教育1号館/第F室(133教室)	基盤教育1号館/第G室(134教室)	基盤教育2号館/第U室(211教室)
<b>2E1</b> OS-インターネットとロボットサービス~IoTと人工知能を活用するロボットサービスとRSiの取り組み~ 岡林桂樹(富士通研究所)、成田雅彦(産業技術大学院大学)	<b>2F1</b> OS:機能性材料ロボティクス(1/2) 小柳健一(富山県立大学)、菊池武士(大分大学)	<b>2G1</b> OS:柔軟物の力学的機能の活用と理解 平井慎一(立命館大学)、望山洋(筑波大学)	<b>2U1</b> 極限作業ロボット 鈴木康一(東京工業大学)、遠藤玄(東京工業大学)
2E1-01 10:00~ 非専門家向け開発フレームワークの展開と発展 ○成田 雅彦(産技大) 中川 幸子(産技大) 土屋 陽介(産技大) 松日兼 信人(芝浦工大)	2F1-01 10:00~ 水素吸蔵合金アクチュエータを用いたジャッキシステムの提案 ○細野 美奈子(産総研) 島田 茂伸(都産技研) 土井 幸輝(特総研) 近井 学(産総研) 井野 秀一(産総研)	2G1-01 10:00~ ソフトロボティクスのためのTornado Shooting法を用いた閉ループ弾性体の空間形状・拘束力計算 ○望山 洋(筑波大) 渡邊 大輔(筑波大)	2U1-01 10:00~ 連結型群ロボットによる三次元構造生成 ○土居 隆宏(金沢工大) 畑中 健吾((株)アクセス)
2E1-02 10:15~ モバイルサービスのための実世界抽象化ミドルウェア ○山岡 久俊(富士通) 松添 静子(富士通) 今井 岳(富士通) 榎木 美和(富士通) 三宅 正史(富士通)	2F1-02 10:15~ 上肢リハビリロボットを用いた広い運動レベルに対応したリーチングプログラムの開発 ○佐藤 地洋(分大) 大野 哲也(大分東部病院) 釘宮 慎太郎(大分東部病院) 山辺 一輝(分大) 阿部 功(分大) 菊池 武士(分大) 井上 昭夫(ERテック)	2G1-02 10:15~ 柔軟素体体の先端浮上安定化方法の提案 ○安部 祐一(東北大) 昆陽 雅司(東北大) 田所 諭(東北大)	2U1-02 10:15~ 異径配管内調査用ロボット ○岡田 聡(日立GE) 中原 宏尊(日立GE) 村井 洋一(IRID)
2E1-03 10:30~ 人とロボットが協調するロボティクスサービスの開発 ○木下 薫(富士通研究所) 井出 勝(富士通研究所) 金岡 利知(富士通研究所) 神田 真司(富士通研究所) 清水 雅芳(富士通研究所) 木村 健一(富士通デザイン) 金山 正貴(富士通デザイン) フォンテン 徳康(富士通デザイン)	2F1-03 10:30~ 単方向駆動のER流体クラッチを用いたセミパッシブ型速度制御 ○小柳 健一(富山県大) 木村 佳記(阪大病院) 小柳 磨毅(大阪電通大) 井上 昭夫(ERテック) 澤井 圭(富山県大) 本吉 達郎(富山県大) 増田 寛之(富山県大) 大島 徹(富山県大)	2G1-03 10:30~ ファイヤーを用いた受動平行機構による 空気噴射型能動スコープカメラの先端浮上の安定化 ○神尾 柊太(東北大) 安部 祐一(東北大) 安藤 久人(福島県ハイテックプラザ) 昆陽 雅司(東北大) 多田 隼 建二郎(東北大) 圓山 重直(東北大) 田所 諭(東北大)	2U1-03 10:30~ 伸長ホースと径可変バルーンを用いた管内移動ロボットの開発 ○野村 幸暉(早稲田大学大学院) 佐藤 衛(早稲田大学大学院) 竹内 弘美(早稲田大学大学院) 今野 実(東京ガス株式会社/パイプライン技術センター) 鳥海 一(東京ガス株式会社/パイプライン技術センター) 石井 裕之(早稲田大学理工学術院、早稲田大学ヒューマノイド研究所) 高西 淳夫(早稲田大学理工学術院、早稲田大学ヒューマノイド研究所)
2E1-04 10:45~ 人とロボットが協調するロボティクスサービスの開発 ○金岡 利知(富士通研究所) 井出 勝(富士通研究所) 木下 薫(富士通研究所) 神田 真司(富士通研究所) 清水 雅芳(富士通研究所) 木村 健一(富士通デザイン) 金山 正貴(富士通デザイン) フォンテン 徳康(富士通デザイン) 吉原 理人(富士通アドバンスエンジニアリング) 小糸 啓介(富士通アドバンスエンジニアリング)	2F1-04 10:45~ バリレン絶縁膜を用いた大面積積層型静電アクチュエータの開発 ○井関 建二(東工大) 実吉 敬二(東工大) 内山 弘基(東工大) 中田 壮星(東工大)	2G1-04 10:45~ 対燃り線の変形形状予測に関する研究 ○田中 文彬(大阪大学) 若松 栄史(大阪大学) 森永 英二(大阪大学) 荒井 栄司(大阪大学) 島田 茂樹(住友電工(株)) 眞鍋 賢(住友電工(株))	2U1-04 10:45~ 面状全方向クローラ移動体 "Omni-Board" ○高根 英里(東北大) 藤田 政宏(東北大) 野村 陽人(東北大) 山本 知生(東北大) 小松 洋音(東北大) 多田 隼 建二郎(東北大) 昆陽 雅司(東北大) 田所 諭(東北大)
2E1-05 11:00~ スマートデバイスとサービスロボットの連携によるアンケートのための評価項目の検討 ○宮内 真紀江(産技大) 青木 大起(産技大) 中川 幸子(産技大) 成田 雅彦(産技大)	2F1-05 11:00~ 粒子混合型磁性エラストマーの磁気粘弾性効果と応用 長島 和史(新潟大院自然、JST-ALCA) 梅原 康宏(鉄道総研、新潟大院自然) 川合 巳佳(新潟大院自然、JST-ALCA) ○三俣 哲(新潟大院自然、JST-ALCA)	2G1-05 11:00~ セルフレック型配管内保持力発生機構の弾性特性を用いた印加圧力の決定 ○山本 知生(東北大) 昆陽 雅司(東北大) 多田 隼 建二郎(東北大) 田所 諭(東北大)	2U1-05 11:00~ バルーン型ジャコメティアーム2号機の試作 ○武市 将(東工大) 鈴木 康一(東工大) 遠藤 玄(東工大) 難波江 裕之(東工大)
2E1-06 11:15~ ガイド付きの遠隔キャンパスアローロボットサービスの操作インタフェースの改良と評価 ○鈴木 昭二(未来大) 福永 哲也(アイソリューション)	2F1-06 11:15~ 体内積可変メカニズムを有するトラス袋状グリップ機構 ○藤田 政宏(東北大) 高根 英里(東北大) 野村 陽人(東北大) 多田 隼 建二郎(東北大) 小松 洋音(東北大) 昆陽 雅司(東北大) 田所 諭(東北大)	2G1-06 11:15~ ホール素子を用いた柔軟指内蔵力覚センサ Chathuranga Damith Suresh(立命館大学) ○平井 慎一(立命館大学)	2U1-06 11:15~ 鉄道レールを走行可能とする情報収集ロボットの提案 内田 康之(日大) 梅森 友賢(日大) 鎌田 健福(日大) 平沼 満紀(日大) 石田 直也(日大) ○杉本 実夏(日大)
2E1-07 11:30~ 3か国の共同プロジェクトによる洪水検知システムの開発 ○土屋 陽介(産技大) 安達 裕(産技大) 鎌柄 拓史(産技大) 矢田部 小百合(産技大)	2F1-07 11:30~ 内体積可変メカニズムを有するトラス袋状グリップ機構 ○藤田 政宏(東北大) 高根 英里(東北大) 野村 陽人(東北大) 多田 隼 建二郎(東北大) 小松 洋音(東北大) 昆陽 雅司(東北大) 田所 諭(東北大)	2G1-07 11:30~ 内体積可変メカニズムを有するトラス袋状グリップ機構 ○藤田 政宏(東北大) 高根 英里(東北大) 野村 陽人(東北大) 多田 隼 建二郎(東北大) 小松 洋音(東北大) 昆陽 雅司(東北大) 田所 諭(東北大)	2U1-07 11:30~ クローラ型移動ロボット"櫻杏號"を利用した宇土市庁舎の調査 ○吉田 智章(千葉工大) 西村 健志(千葉工大) 藤井 賢志(千葉工大) 古田 貴之(千葉工大)
	2F1-08 11:45~ ジャミング転移による可変剛性機能を有する細径人工筋積柔軟マニピュレータの試作 ○山根 彰馬(岡山大) 脇元 修一(岡山大) 土井 俊幸(岡山大)	2G1-08 11:45~ ジャミング転移による可変剛性機能を有する細径人工筋積柔軟マニピュレータの試作 ○山根 彰馬(岡山大) 脇元 修一(岡山大) 土井 俊幸(岡山大)	2U1-08 11:45~ 箱根山・大涌谷における 火山災害軽減化ロボットシステムの開発 ○野口 宏実((株)移動ロボット研究所) 栗田 由紀夫((株)移動ロボット研究所) 清水 里美((株)移動ロボット研究所) 小林 憲人((株)移動ロボット研究所) 小柳 栄次((株)移動ロボット研究所)

RSJ2016詳細プログラム(最終版, 座長付き)

9月8日(木)AM			
基盤教育2号館/第V室(212教室)	基盤教育2号館/第W室(213教室)	基盤教育2号館/第X室(214教室)	基盤教育2号館/第Y室(221教室)
<p><b>2V1</b> ロボットビジョン(4/4)</p> <p>梅田和昇(中央大学)、鏡慎吾(東北大学)</p> <p>2V1-01 10:00~ モニタリングロボットの適応的ROI選択による遠隔操作の視覚支援システム ○鮫島 正太(名古屋大学) 関山 浩介(名古屋大学)</p> <p>2V1-02 10:15~ 移動ロボットによる再訪問認識アルゴリズムの研究:再訪問仮説の計画的な生成・検証 ○柳原 健太郎(福井大学) 田中 完爾(福井大学) 村瀬 智哉(福井大学) 高橋 佳希(福井大学)</p> <p>2V1-03 10:30~ 室内自立移動ロボットによるアクティブビジョン戦略 ○後呂 翔太(関西大学大学院) 高橋 智一(関西大) 鈴木 昌人(関西大) 新井 泰彦(関西大) 青柳 誠司(関西大)</p> <p>2V1-04 10:45~ 屋外ロボットの自己位置推定のための案内標識内の文字検出 ○松本 聡(山梨大学) 渡辺 寛望(山梨大学) 小谷 信司(山梨大学)</p> <p>2V1-05 11:00~ 屋内ビクトグラム検出・識別システムの基礎検討 ○加藤 周(東京電機大学) 矢部 俊之(東京電機大学) 潮田 正隆(東京電機大学) 中村 明生(東京電機大学)</p> <p>2V1-06 11:15~ 移動するステレオカメラによるオプティカルフローを用いた複数移動物体検出 ○戸田 哲郎(中央大学) 増山 岳人(中央大学) 梅田 和昇(中央大学)</p> <p>2V1-07 11:30~ パーティクルフィルタを用いた視覚情報とソナーセンサによる移動ロボットの人物追従制御 ○大原 伸介(山梨大学) 吉田 和司(NTN株式会社) 斎藤 薫(山梨大学) 藤森 篤(山梨大学)</p> <p>2V1-08 11:45~ 陸上無人機のための移動体認識アルゴリズム ○番月 良夫((株)IH) 坂野 壁((株)IH) 金鳥 義治((株)IH) 曾根原 光治((株)IH) 菅沼 直樹(金沢大学)</p>	<p><b>2W1</b> リハビリテーション</p> <p>李周浩(立命館大学)、下田真吾(理化学研究所)</p> <p>2W1-01 10:00~ 介護動作の定量的評価を目的とした介護練習用ロボットの開発 ○村田 航大(立命館大学) 山添 大丈(立命館大学) 李 周浩(立命館大学)</p> <p>2W1-02 10:15~ 高齢者を対象としたトレーニングマシンの設計・製作に関する研究 ○佐野 和歩(新潟大学) 今村 孝(新潟大学) 橋本 学(新潟大学) 仲 秀幸((株)ミックジャパン) 藤原 宏輔((株)ミックジャパン)</p> <p>2W1-03 10:30~ 人の同期現象を含めた外骨格ロボットの動作シミュレーション ○岡島 正太郎(名大/理研) 下田 真吾(理研) 長谷川 泰久(名大)</p> <p>2W1-04 10:45~ 重度脊髄障害例に対してロボットスーツHALを用いた機能回復治療における歩行時筋活動の解析 ○門根 秀樹(筑波大) 久保田 茂希(筑波大) 清水 如代(筑波大) 安部 哲哉(筑波大) 羽田 康司(筑波大) 山崎 正志(筑波大)</p> <p>2W1-05 11:00~ 認知機能訓練を目的とする対話ロボットシステムの開発と基礎的評価 ○大瀧 光(千葉大学) 大武 美保子(千葉大学)</p>	<p><b>2X1</b> 自己位置推定</p> <p>山下淳(東京大学)、永井伊作(岡山大学)</p> <p>2X1-01 10:00~ 直線特徴に基づく2D-3Dマッチングを用いた全天球カメラの位置姿勢推定 ○後藤 翼(東京大学) Sarthak Pathak(東京大学) 池 勇勤(東京大学) 藤井 浩光(東京大学) 山下 淳(東京大学) 浅間 一(東京大学)</p> <p>2X1-02 10:15~ ICPを用いた環境地図更新による移動ロボットの自己位置推定 ○藤井 亮輔(豊田中研) 田中 稔(豊田中研) 飯下 英典(トヨタ自動車) 高岡 豊(TRI)</p> <p>2X1-03 10:30~ 移動ロボットによる局所地図記述子に基づく高速・識別的な3次元マップマッチング 高橋 佳希(福井大学) 田中 完爾(福井大学) ○柳原 健太郎(福井大学) 村瀬 智哉(福井大学)</p> <p>2X1-04 10:45~ 森林等複雑形状環境での 仮想LRFマッチングと側抑制地図更新を用いた 環境地図生成の試み ○藤城 真那美(富山大学) 戸田 英樹(富山大学)</p> <p>2X1-05 11:00~ 異種センサを用いたロバストな自己位置推定のための確率分布の類似性評価法 ○大橋 臨(名大) 舟洞 佑記(名大) 道木 慎二(名大) 道木 加絵(愛工大)</p> <p>2X1-06 11:15~ 軟弱斜面におけるクローラ型移動ロボットのすべり補償オドメトリ ○山内 元貴(東北大) 今野 陽太(東北大) 永谷 圭司(東北大)</p> <p>2X1-07 11:30~ 画像幅の92%までの高速度に追従する路面視覚追跡 ○永井 伊作(岡山大学) 渡辺 桂吾(岡山大)</p> <p>2X1-08 11:45~ 自律移動ロボット向けハード・ソフト協調のためのコンポーネント設計支援ツール ○山科 和史(宇都宮大) 大川 猛(宇都宮大) 大津 金光(宇都宮大) 横田 隆史(宇都宮大)</p>	<p><b>2Y1</b> OS:災害対応避難者アシストロボット南相馬プロジェクト(1/2)</p> <p>佐藤知正(東京大学)</p> <p>2Y1-01 10:00~ ロボット開発プロセスの定式化のためのプロセス分類手法 ○浅野 滋(東京大学) 和田 将典(東京大学) 佐藤 知正(東京大学) 保坂 寛(東京大学)</p> <p>2Y1-02 10:15~ 社会実験を通じた歩行支援ロボットの社会受容性評価と課題抽出 ○浅野 滋(東京大学) 和田 将典(東京大学) 佐藤 知正(東京大学) 保坂 寛(東京大学)</p> <p>2Y1-03 10:30~ 座位型歩行支援機の運動負荷における優位性 ○和田 将典(東大) 浅野 滋(東大) 井口 竹喜(菊池製作所) 吉田 龍太(菊池製作所) 一柳 健(菊池製作所) 佐藤 知正(東大) 保坂 寛(東大)</p> <p>2Y1-04 10:45~ トイレ移乗歩行支援機の改善と評価 ○鈴木 茂和(福島高専) 小野 敬裕(元福島高専, 現長岡技科大) 浅野 滋(東京大学) 佐藤 知正(東京大学)</p> <p>2Y1-05 11:00~ アクティブキャスタを用いた電動歩行器の開発 ○和田 正義(農工大) 一柳 健(菊池製作所) 井口 竹喜(菊池製作所) 吉田 龍太(菊池製作所)</p> <p>2Y1-06 11:15~ アクティブキャスタの角度計測法と制御 ○那須 翔太(東農工大) 和田 正義(東農工大)</p>

9月8日(木)AM		
基盤教育2号館/第2室(222教室)	基盤教育3号館/第R室(332教室)	オープンフォーラム
<p><b>2Z1</b> OS:確率ロボティクスとデータ工学ロボティクス～ 認識・行動学習・記号創発～(1/4)</p> <p>有木由香(立命館大学)、原祥亮(千葉工大)</p> <p>2Z1-01 10:00～ 【基調講演】3次元復元とスパス表現 ○松下 康之(大阪大)</p> <p>2Z1-02 10:30～ 家庭用ロボットのための視覚情報処理システムの 開発 ○池田 成満(電通大) 長井 隆行(電通大)</p> <p>2Z1-03 10:45～ 樹幹を特徴点とした6自由度マッピングによる3次 元森林計測 ○関 才門(筑波大学) 原 祥亮(千葉工大) 坪内 孝司(筑波大学)</p> <p>2Z1-04 11:00～ 多層型レーザーキャナによるCNN画像認識の 高速化 ○満留 諒介(筑波大学) 伊達 央(筑波大学) 坪内 孝司(筑波大学)</p> <p>2Z1-05 11:15～ Rapid online semi-supervised training of a scene parser using a convolutional auto-encoder and representation nudging ○アーノルド ソービ(信州大学) 山崎 公俊(信州大学)</p> <p>2Z1-06 11:30～ ノンパラメトリックベイズモデルに基づく自己位置 と画像特徴による場所領域学習 ○石伏 智(立命館大学) 谷口 彰(立命館大学) 萩原 良信(立命館大学) 谷口 忠大(立命館大学)</p> <p>2Z1-07 11:45～ 救助犬行動の自動アノテーションの試み ○濱田 龍之介(東北大学) 大野 和則(東北大学) 山口 竣平(東北大学) 星 達也(東北大学) 鈴木 高宏(東北大学) 田所 諭(東北大学)</p>		<p>10:00～12:00 OF6 基盤教育3号館/第P室(312教室) 2015年度COCN 推進連絡会における災害対応 ロボット社会実装基盤整備の検討に関する報告</p> <p>10:00～14:15 OF7 基盤教育1号館/第H室(135教室) 我が企業のロボット ～ロボット関連企業の取り 組み～</p> <p>10:00～15:00 OF8 基盤教育1号館/第I室(136教室) 学生と企業のための交流サロン</p>



9月8日(木)PM			
基盤教育1号館/第A室(111教室)	基盤教育1号館/第B室(112教室)	基盤教育1号館/第C室(122教室)	基盤教育1号館/第D室(131教室)
<b>2A2</b> OS:倒立振り子型ロボット(2/2)  鄭聖嘉(大阪電気通信大学)、松本治(産業技術総合研究所)  2A2-01 13:00~ Disturbance Modeling and Compensation of Generalized Ground Profile for Wheeled Inverted Pendulum Robots ○カニエテ ルイス(福島大学) 高橋 隆行(福島大学)  2A2-02 13:15~ 2輪倒立型階段対応車いすの重心推定 ○友國 伸保(近畿大) 小竹 元基(東大)  2A2-03 13:30~ 倒立振り子型車両の急制動手法の提案と実験 ○中川 智皓(阪府大) 谷口 文彦(阪府大) 新谷 篤彦(阪府大) 伊藤 智博(阪府大)  2A2-04 13:45~ モデル予測制御に基づく車輪型倒立振り子ロボットの移動制御 ○大平 峻(芝浦工業大学) 島田 明(芝浦工業大学)	<b>2B2</b> OS:人間機械協調(2/2)  辻俊明(埼玉大学)、平田泰久(東北大学)  2B2-01 13:00~ 人間とロボットの協調作業における機械インビダンス可変機構の開発 ○永田 求(同志社大学) 積際 徹(同志社大学) 横川 隆一(同志社大学)  2B2-02 13:15~ 機械インビダンス可変機構の開発・評価 ○由良 美帆(同志社大) 積際 徹(同志社大) 横川 隆一(同志社大)  2B2-03 13:30~ 人間機械協調ロボット用オールインワン型三軸触覚センサ ○高木 亨人(名古屋大学大学院) 大岡 昌博(名古屋大学)  2B2-04 13:45~ 飛翔体の3次元座標計測に関する一検討 ○加藤 大一部(NHK・ES) 山内 結子(NHK技研) 三ツ峰 秀樹(NHK技研) 北村 和久(NHK) 沢田 智(NHK)  2B2-05 14:00~ ロボットハンドの指先に作用する三軸触覚情報に基づく把持物体の姿勢制御 ○相羽 祐生(名古屋大学大学院) 大岡 昌博(名古屋大学)  2B2-06 14:15~ Conveying motion direction using phantom sensation ○サラザル ホセ(東北大学) 村尾 佳紀(東北大学) 平田 泰久(東北大学)  2B2-07 14:30~ 身体動作に応じてジャイロモーメントを与える装着型機器の開発 ○古木 晃太郎(筑波大学大学院システム情報工学研究科) 門根 秀樹(筑波大学医学医療系) 鈴木 健嗣(筑波大学システム情報系)	<b>2C2</b> OS:ロボット(2/2)  橋本健二(早稲田大学)、小松洋音(東北大学)  2C2-01 13:00~ 極限環境下で作業可能な災害対応ロボットの開発 ○木村 駿介(早大院) 酒井 伸明(早大院) 橋本 健二(早大高等研・早大HRI) 孫 瀟(早大院) 小泉 文紀(早大院) 濱元 伸也(早大院) 寺町 知峰(早大院) 松澤 貴司(早大院) 高西 淳夫(早大・早大HRI)  2C2-02 13:15~ 極限環境下で作業可能な災害対応ロボットの開発 ○橋本 健二(早大高等研・早大HRI) 木村 駿介(早大院) 酒井 伸明(早大院) 小泉 文紀(早大院) 濱元 伸也(早大院) 孫 瀟(早大院) 松澤 貴司(早大院) 寺町 知峰(早大院) 高西 淳夫(早大・早大HRI)  2C2-03 13:30~ 省自由度2足歩行ロボットにおける姿勢制御に関する研究 ○車谷 亮祐(日本工業大学) 岡部 勇輝(日本工業大学) 滝田 謙介(日本工業大学)  2C2-04 13:45~ 油圧式4脚歩行ロボットRL-A1の自立化 ○織田 健吾(立命館大学) 塚本 泰光(立命館大学) 玄 相奨(立命館大学)  2C2-05 14:00~ 四脚型汎用モジュールシステム(MMS-G03)の歩行時における姿勢制御 ○川本 大介(愛工大) 杉山 博彦(愛工大) 立野 進也(愛工大) 内田 敬久(愛工大)  2C2-06 14:15~ 脚車輪ハイブリッド移動に関する研究 ○宮田 和也(日本工業大学(日工大)) 滝田 謙介(日本工業大学(日工大))  2C2-07 14:30~ 脚車輪型移動ロボットのZMP計測のための車輪機構の特性検証 ○永野 健太(横浜国立大学) 藤本 康孝(横浜国立大学)	<b>2D2</b> OS:ロボット技術のスポーツ&フィットネスへの展開  栗田雄一(広島大学)、田中孝之(北海道大学)  2D2-01 13:00~ 【基調講演】宇宙飛行士の地上および軌道上における体カトレーニングとロボット技術への期待について ○神山 慶人(JAMSS)  2D2-02 13:30~ Augmented Dodgeball: Gaming Experience Achieved with the Help of Technology ○Kadri Rebane(University of Electro-Communication) Takahiro Kai(University of Electro-Communication) Naoki Endo(University of Electro-Communication) Yohei Yanase(Unity Technologies Japan G.K.) Takuya Nojima(University of Electro-Communication)  2D2-03 13:45~ Motion-dress-up Mirror: 運動を変える鏡リアルタイム運動計測、解析および介入のための装置の開発 ○村井 昭彦(産総研) Kevin Fan(産総研・慶應大) 多田 充徳(産総研)  2D2-04 14:00~ 空気圧ゴム人工筋を利用したウェアラブル建設作業支援装置の開発 ○大野 歩(ダイヤ工業) 福田 克幸(ダイヤ工業) 小川 和徳(ダイヤ工業) 小川 貴文(竹中工務店) 佐々木 大輔(香川大学) 栗田 雄一(広島大学)  2D2-05 14:15~ 弾性要素を有する多リンクロボットにおける動力学的干渉性を考慮した運動パターン生成 ○朝岡 忠(農工大) 水内 郁夫(農工大)  2D2-06 14:30~ 野球のバッティング解析に向けた振動検出に関する検討 ○大澤 卓巳(名工大) 田中 由浩(名工大, JSTさきがけ) 矢内 利政(早大) 佐野 明人(名工大)

9月8日(木)PM			
基盤教育1号館/第E室(132教室)	基盤教育1号館/第F室(133教室)	基盤教育1号館/第G室(134教室)	基盤教育2号館/第U室(211教室)
<p><b>2E2</b> マイクロ・ナノ</p> <p>野村慎一郎(東北大学)、佐久間臣耶(名古屋大学)</p> <p>2E2-01 13:00~ 3Dマイクロ構造体への磁性粒子の位置選択導入と外部磁場による操作 ○鈴木 勝大(山形大理工) 西山 宏昭(山形大理工)</p> <p>2E2-02 13:15~ ガルバノミラーを用いた顕微鏡撮影のための視野拡張システム ○金石 守(広島大) 青山 忠義(広島大) 高木 健(広島大) 石井 抱(広島大)</p> <p>2E2-03 13:30~ DNA基板上における分子回転運動の制御 ○都丸 高洋(東北大学 工学研究科) 鈴木 勇輝(東北大学 工学研究科) 川又 生吹(東北大学 工学研究科) 野村 慎一郎(東北大学 工学研究科) 村田 智(東北大学 工学研究科)</p> <p>2E2-04 13:45~ パラレルリンク型ロボットを用いた生体内における微小気泡の動態制御実験 ○和田 義久(東京農工大学) 夏目 薫(東京農工大学) 川本 祥太郎(東京農工大学) 望月 剛(東京農工大学) 榎田 晃司(東京農工大学)</p> <p>2E2-05 14:00~ ワイドレンジ水晶振動式荷重センサの温度特性改善 ○室崎 裕一(名大) 佐久間 臣耶(名大) 新井 史人(名大)</p>	<p><b>2F2</b> OS:機能性材料ロボティクス(2/2)</p> <p>山野光裕(滋賀県立大学)、菊池武士(大分大学)</p> <p>2F2-01 13:00~ 【基調講演】ナノ粒子分散マグネトロロジー流体の開発 ○阿部 浩也(阪大) 山中 真也(室蘭工大) 野間 淳一(栗本)</p> <p>2F2-02 13:30~ ナノMR流体のハプティクス分野への応用 ○野間 淳一(栗本鐵工所) 和賀 美音(山形大学) 曾田 悠樹(山形大学) 野々村 美宗(山形大学) 阿部 功(大分大学) 菊池 武士(大分大学) 阿部 浩也(大阪大学) 中野 政身(東北大学)</p> <p>2F2-03 13:45~ ナノMR流体を用いた力触覚提示用MRデバイスの開発 ○菊池 武士(大分大学) 阿部 功(大分大学) 熊谷 尚也(大分大学) 野間 淳一(栗本鐵工)</p> <p>2F2-04 14:00~ ナノMR流体の耐久性における溶媒の影響 ○阿部 功(大分大学) 菊池 武士(大分大学) 野間 淳一(栗本鐵工所)</p>	<p><b>2G2</b> 学習・適応</p> <p>岡田佳都(東北大学)、岡田慧(東京大学)</p> <p>2G2-01 13:00~ 人とロボットの身体的接触を伴うインタラクションを実現するための統計モデルからの動作の修正法 ○Yusheng Wang(東大) 山田 嘉彦(東大) 古畑 裕美子(東大) 高野 渉(東大) 中村 仁彦(東大)</p> <p>2G2-02 13:15~ 運動の統計学習から物理的整合性を満足するロボットの運動生成 ○高野 渉(東大) 高橋 太郎(トヨタ自動車) 中村 仁彦(東大)</p> <p>2G2-03 13:30~ 物品棚のピッキング作業のための深層学習でのセマンティック画像分割と三次元物品輪郭抽出 ○二井谷 勇佑(東大) 和田 健太郎(東大) 長谷川 峻(東大) 北川 晋吾(東大) 板東 正祐(東大) 岡田 慧(東大) 稲葉 雅幸(東大)</p> <p>2G2-04 13:45~ Sentence Embeddings with Sensorimotor Embodiment Junpei Zhong(Waseda University) Angelo Cangelosi(Plymouth University) ○Tetsuya Ogata(Waseda University)</p> <p>2G2-05 14:00~ Wizard of Ozと深層学習によるロボットの柔軟物折り畳み作業 ○陽 品駒(早大) 佐々木 一磨(早大) 鈴木 彼方(早大) 加瀬 敬唯(早大) 高橋 城志(早大・JSPS DC2) 菅野 重樹(早大) 尾形 哲也(早大・産総研)</p> <p>2G2-06 14:15~ 動作合成を用いた同一動作の多様化による環境変化への適応 ○見上 祐太郎(東海大) 鈴木 昌和(東海大)</p> <p>2G2-07 14:30~ 警備ロボットによる進入者の傾向変化に対する即応ベイズ学習 ○星野 智史(宇都宮大学) 宇賀神 横吾(宇都宮大学)</p>	<p><b>2U2</b> ロボットアーム</p> <p>李周浩(立命館大学)、井上貴浩(岡山県立大学)</p> <p>2U2-01 13:00~ ワイヤ駆動式冗長手首機構の設計 ○鈴木 佑也(山形大学) 佐々木 成海(山形大学) 妻木 勇一(山形大学)</p> <p>2U2-02 13:15~ 軽量化と実用性を考慮した装着型ロボットアームの提案 第二報 ○小島 景行(立命館大) 山添 大丈(立命館大) 李 周浩(立命館大)</p> <p>2U2-03 13:30~ 油圧ハイブリッドマニピュレータの試作 ○谷本 純一(立命館大学) 裏下 瑛一(立命館大学) 玄 相典(立命館大学)</p> <p>2U2-04 13:45~ 強性腱によるマリオネット型駆動ロボットアームの制御 ○富樫 淳輝(山形大学大学院理工学研究科(山大)) 関 友洋(山形大学大学院理工学研究科(山大)) 水戸部 和久(山形大学大学院理工学研究科(山大))</p> <p>2U2-05 14:00~ 異なる長さを持つ2リンクアームに対する生体の筋特性を模擬したコンプライアンス制御 ○岡山 泰裕(長岡技科大) 宮崎 敏昌(長岡技科大) 大石 潔(長岡技科大)</p> <p>2U2-06 14:15~ ロボット関節のための電流制御系を考慮した環境反カトルク制御系 ○伊藤 純市(長岡技科大) 矢吹 明紀(長岡技科大) 大石 潔(長岡技科大) 宮崎 敏昌(長岡技科大) 横倉 勇希(長岡技科大)</p> <p>2U2-07 14:30~ 摩擦フリー1次外乱オブザーバを用いたセンサレス力制御 ○中村 宏(長岡技術科学大学) 大石 潔(長岡技術科学大学) 横倉 勇希(長岡技術科学大学) 宮崎 敏昌(長岡技術科学大学) 塚本 晃史(平田機工)</p>

9月8日(木)PM			
基盤教育2号館/第V室(212教室)	基盤教育2号館/第W室(213教室)	基盤教育2号館/第X室(214教室)	基盤教育2号館/第Y室(221教室)
<p><b>2V2</b> 三次元計測</p> <p>佐々木洋子(産業技術総合研究所)、富沢哲雄(防衛大学校)</p> <p>2V2-01 13:00~ 3D-LIDARと揺動機構を用いた高密度三次元計測 ○富沢 哲雄(防衛大) 滝田 好宏(防衛大)</p> <p>2V2-02 13:15~ 指型三軸触覚センサの皮膚構造の改良 ○波多野 良洋(名古屋大学大学院) 大岡 昌博(名古屋大学)</p> <p>2V2-03 13:30~ レーザスキャナを用いた倒壊家屋の三次元計測 ○公文 誠(熊大) 佐々木 洋子(産総研)</p> <p>2V2-04 13:45~ 全方位LIDARを用いた遠距離物体検出手法の提案 ○飯田 稔樹(金沢大学大学院) 菅沼 直樹(金沢大学) 米陀 佳祐(金沢大学)</p> <p>2V2-05 14:00~ LIDARからの三次元情報に基づく深層学習での明暗に強い物体認識 ○倉島 一輝(千葉大学) 大川 一也(千葉大学)</p>	<p><b>2W2</b> ヒューマン・マシン・インターフェース(1/2)</p> <p>福井類(東京大学)、竹村憲太郎(東海大学)</p> <p>2W2-01 13:00~ タブレット端末を用いた建設機械の直視遠隔操作インターフェースの開発 福井 類(東大) ○高木 充(東大) 中尾 政之(東大) 安住 仁史(SONY) 富樫 良一(コマツ) 北岡 博之(コマツ)</p> <p>2W2-02 13:15~ アクティブ骨導音センシングを用いた下肢単関節及び上肢複関節の角度推定 ○竹村 憲太郎(東海大) 大川 裕也(東海大) 加藤 寛之(東海大)</p> <p>2W2-03 13:30~ クレーンの荷振れ抑制操作技能を効率的に習得する教示訓練システムの開発 ○星 龍貴(山梨大学) 野田 善之(山梨大学)</p> <p>2W2-04 13:45~ 広域環境における人流データのリアルタイム没入感可視化システム ○南 承佑(九州大学) 河村 晃宏(九州大学) 倉爪 亮(九州大学)</p> <p>2W2-05 14:00~ 遠隔操作移動ロボットのための4つのカメラを利用した水平360度視界画像生成手法の提案 ○大館 雄太(筑波大) 三河 正彦(筑波大) 柊 和佑(中部大) 藤澤 誠(筑波大)</p> <p>2W2-06 14:15~ プロジェクト搭載ロボットによる人に対するの障害物除去依頼の研究 ○西川 琢磨(工学院大学) 羽田 靖史(工学院大学)</p> <p>2W2-07 14:30~ 人と機械とのインタラクションを考慮した自動搬送システムの経路追従制御について ○大倉 裕貴(京都大学) 藤本 健治(京都大学) 斎藤 暁生((株)三菱電機) 池田 英俊((株)三菱電機)</p>	<p><b>2X2</b> 人間の運動解析</p> <p>清水正宏(大阪大学)、平井宏明(大阪大学)</p> <p>2X2-01 13:00~ 高速指先タッピング動作を模倣したポリウレタン丸ペルト振りアクチュエータによる力追従制御 ○宮田 龍一(岡山県大院) 井上 貴浩(岡山県大)</p> <p>2X2-02 13:15~ ヒト上肢の姿勢保持時における終点と平衡点の一致を利用した新しい筋シナジー推定法の提案 ○吉川 史哲(大阪大学) 平井 宏明(大阪大学) 渡邊 英知(大阪大学) 植村 充典(大阪大学) 宮崎 丈夫(大阪大学)</p> <p>2X2-03 13:30~ ヒト足部の静特性の計測 ○瀬口 友介(大阪大学) 河上 貴彦(大阪大学) 伊藤 幸太(慶応大学) 池本 周平(大阪大学) 清水 正宏(大阪大学) 荻原 直道(慶応大学) 細田 耕(大阪大学) 名倉 武雄(慶応大学) 関 広幸(慶応大学) 北城 雅照(慶応大学) 今西 宣晶(慶応大学) 相磯 貞和(慶応大学) 陣崎 雅弘(慶応大学)</p> <p>2X2-04 13:45~ ヒューマノイドロボットによる人間の走行模倣のための足関節に着目した人体運動解析 ○大谷 拓也(早大) 夏原 彬(早大院) 橋本 健二(早大高等研・早大HRI) 阪口 正律(カルガリー大) 川上 泰雄(早大) 林 憲玉(神奈川大・早大HRI) 高西 淳夫(早大・早大HRI)</p> <p>2X2-05 14:00~ 介助されるロボットの製作と介助の実践 ○澤口 裕二(土別市立病院)</p>	<p><b>2Y2</b> OS:災害対応避難者アシストロボット南相馬プロジェクト(2/2)</p> <p>和田将典(東京大学)</p> <p>2Y2-01 13:00~ レーザレンジファインダを用いた歩行センシングシステムの開発と歩行器制御への応用 ○和田 正義(農工大) 一柳 健(菊池製作所) 井口 竹喜(菊池製作所) 吉田 龍太(菊池製作所)</p> <p>2Y2-02 13:15~ 社会参加支援を目的とした高齢者の生活調査データの分析 ○北村 光司(産総研) 大野 美喜子(産総研) 西田 佳史(産総研)</p> <p>2Y2-03 13:30~ 柏市西山町会防災会の活動の分析 ○和田 将典(東大) 西尾 英樹(ミサワホーム総研) 佐藤 知正(東大) 保坂 寛(東大)</p> <p>2Y2-04 13:45~ 地域防災情報地図作成ワークショップにおける2手法の定量的評価 ○和田 将典(東大) 浅野 滋(東大) 小島 一浩(産総研) 西尾 英樹(ミサワホーム総研) 佐藤 知正(東大) 保坂 寛(東大)</p> <p>2Y2-05 14:00~ ロボットユーザコミュニティとしての防災会のSysML記述に関する研究 ○小島 一浩(産総研) 坂本 武志((株)グローバルアシスト) 大場 光太郎(産総研)</p>

9月8日(木)PM		
基盤教育2号館/第2室(222教室)	基盤教育3号館/第R室(332教室)	オープンフォーラム
<p><b>2Z2</b> OS:確率ロボティクスとデータ工学ロボティクス～認識・行動学習・記号創発～(2/4)</p> <p>中村友昭(電気通信大学)、有木由香(立命館大学)</p> <p>2Z2-01 13:00～ 【基調講演】ロボティクスと自然言語における統計的分節化 ○持橋 大地(統数研)</p> <p>2Z2-02 13:30～ トピックモデルを考慮した身体動作認識 ○小椋 忠志(総研大) 坂戸 達陽(NII) 稲邑 哲也(NII/総研大)</p> <p>2Z2-03 13:45～ ダイナミックトピックモデルを利用した身体動作系列の認識 ○坂戸 達陽(NII) 小椋 忠志(総研大) 稲邑 哲也(NII/総研大)</p> <p>2Z2-04 14:00～ 長期学習実験におけるロボットの語意・概念獲得過程の解析 ○青木 達哉(電通大) 西原 成(電通大) 中村 友昭(電通大) 長井 隆行(電通大)</p> <p>2Z2-05 14:15～ 特徴的な身体部位に着目した日常動作の多クラス識別と文章記述 ○郷津 優介(産総研) 高野 涉(東京大学) 中村 仁彦(東京大学)</p> <p>2Z2-06 14:30～ 幼児ロボットによる多様なカテゴリの形成と単語の関係性の学習 ○谷口 彰(立命館大学) 谷口 忠大(立命館大学) Angelo Cangelosi(Plymouth University)</p>		<p>10:00～12:00 OF6 基盤教育3号館/第P室(312教室) 2015年度COCN 推進連絡会における災害対応ロボット社会実装基盤整備の検討に関する報告</p> <p>10:00～14:15 OF7 基盤教育1号館/第H室(135教室) 我が企業のロボット ～ロボット関連企業の取り組み～</p> <p>10:00～15:00 OF8 基盤教育1号館/第I室(136教室) 学生と企業のための交流サロン</p>

9月9日(金)AM			
基盤教育1号館/第A室(111教室)	基盤教育1号館/第B室(112教室)	基盤教育1号館/第C室(122教室)	基盤教育1号館/第D室(131教室)
<p><b>3A1</b> OS:分子ロボティクス</p> <p>野村慎一郎(東北大学)</p> <p>3A1-01 10:00~ Robotic vesicle: Motility control of molecular robot by DNA devices and molecular motors ○野村 慎一郎(東北大・院・ロボ) 佐藤 佑介(東北大・院・ロボ) 平塚 祐一(北陸先端大・マテリアル) 川又 生吹(東北大・院・ロボ) 村田 智(東北大・院・ロボ)</p> <p>3A1-02 10:15~ DNA分子スクリーで推進する自律型分子ロボットの開発 藤野 皓之(東北大学) 川又 生吹(東北大学) 野村 慎一郎(東北大学) 宗行 英朗(中央大学) 鳥谷部 祥一(東北大学) ○村田 智(東北大学)</p> <p>3A1-03 10:30~ モータータンパク質で駆動する人工筋肉 ○平塚 祐一(北陸先端大) 新田 高洋(岐阜大)</p> <p>3A1-04 10:45~ 細胞内での駆動を目指した磁気駆動型ナノマシンに関する研究 ○小川 幸太(阪大) 上杉 薫(阪大) 森島 圭祐(阪大)</p> <p>3A1-05 11:00~ 犠牲に基づく群ロボットの協調行動 穴戸 美貴(東北学院大) 土井 洋平(東北学院大) ○菅原 研(東北学院大)</p> <p>3A1-06 11:15~ ロボット群の分散協調と回転群 ○山内 由紀子(九州大学) 山下 雅史(九州大学)</p>	<p><b>3B1</b> OS:微細作業</p> <p>新井健生(大阪大学)、新井史人(名古屋大学)</p> <p>3B1-01 10:00~ 外部駆動高速アクチュエータを統合した局所的オンチップ流体制御 ○笠井 有祐(名古屋大学) 佐久間 臣耶(名古屋大学) 早川 健(名古屋大学) 新井 史人(名古屋大学)</p> <p>3B1-02 10:15~ 液体中の微小物体に対する機械的動作のみによる把持解放 ○阿部 有貴(宇都宮大) 小笠原 亮大(宇都宮大) 尾崎 功一(宇都宮大)</p> <p>3B1-03 10:30~ 振動誘起流れを用いた運動性細胞の並列トラップ操作 早川 健(名古屋大学) ○秋田 祐甫(名古屋大学) 新井 史人(名古屋大学)</p> <p>3B1-04 10:45~ 組織様構造の構築のためのゲルプロッタシステムの開発 ○高田 賢(阪大) 小嶋 勝(阪大) 金光 将志(阪大) 洞出 光洋(阪大) 大原 賢一(名城大) 神山 和人(阪大) 前 泰志(阪大) 新井 健生(阪大)</p> <p>3B1-05 11:00~ マイクロ流路による多数細胞核への機械刺激 ○戸谷 匡宏(阪大) 小嶋 勝(阪大) 洞出 光洋(阪大) 神山 和人(阪大) 前 泰志(阪大) 小椋 利彦(東北大) 金子 真(阪大) 新井 健生(阪大)</p>	<p><b>3C1</b> 屋外作業ロボット</p> <p>菅原雄介(東京工業大学)、飯塚浩二郎(芝浦工業大学)</p> <p>3C1-01 10:00~ 自律移動型環境モニタリングロボットの開発 ○横山 裕也(早大) 田中 克明(早大) 黒岩 大典(早大) 岡本 侑也(早大) 井上 翔宇(早大) 岡林 誠士(文化学園大) 菅原 雄介(東工大) 石井 裕之(早大・早大HRI) 高西 淳夫(早大・早大HRI)</p> <p>3C1-02 10:15~ 自律移動型環境モニタリングロボットの開発 ○田中 克明(早大, JSPS) 岡本 侑也(早大) 黒岩 大典(早大) 井上 翔宇(早大) 横山 裕也(早大) 石 青(北京理工大) 岡林 誠士(文化学園大) 菅原 雄介(東工大) 石井 裕之(早大・早大HRI) 高西 淳夫(早大・早大HRI)</p> <p>3C1-03 10:30~ 低重心型平行二輪運搬ビークルの雑草地におけるパワーアシスト操作の有用性検証 ○野田 善之(山梨大学) 大阿久 善仁(山梨大学) 山下 裕之(山梨大学) 佐郷 幸法(ケーイーアール) 柿原 清章(ケーイーアール)</p> <p>3C1-04 10:45~ クローラ車両を対象とした車両姿勢情報に基づく傾斜面での旋回制御 ○大野 航平(三重大) 平田 成誠(三重大) 水谷 直人(三重大) 松井 博和(三重大) 矢野 賢一(三重大) 山下 泰弘((株)D Art)</p> <p>3C1-05 11:00~ 位置指令に基づく吊り荷の制振制御 ○岩谷 篤(東京電機大学) 石川 潤(東京電機大学)</p> <p>3C1-06 11:15~ 正規化エネルギー安定余裕を考慮した二重螺旋移動ロボットの斜面歩行動作の検討 ○金子 太貴(室工大院) 花島 直彦(室工大院) 佐々木 大輝(室工大院) 梶原 秀一(室工大院) 藤平 祥孝(室工大院) 水上 雅人(室工大院)</p> <p>3C1-07 11:30~ 雪上移動用推進機構の設計に資する新雪層の力学的特性の測定 ○有我 祐一(山形大) 菅原 夫道(山形大)</p>	<p><b>3D1</b> OS:科学技術の社会実装指向研究開発とこれを実践できる技術者教育</p> <p>多羅尾進(東京工業高等専門学校)、久池井茂(北九州工業高等専門学校)</p> <p>3D1-01 10:00~ ロボットの「しくみ」をテーマとする公開講座の取り組み ○津田 尚明(和歌山高専)</p> <p>3D1-02 10:15~ 橋梁の交通量の計測センサーの開発 ○菅 隆寿(一関高専)</p> <p>3D1-03 10:30~ 離島地区特有の資源と課題を考慮した科学コミュニケーション ○横田 諭(佐世保高専) 前田 貴信(佐世保高専)</p> <p>3D1-04 10:45~ 健康検査ボックスの社会実装と製品プロセス ○久池井 茂(北九州高専) 石田 浩二(九州大) 祖敬 敬(北九州高専)</p> <p>3D1-05 11:00~ 病院における長期密着社会実装教育による効果 ○青木 悠祐(沼津高専)</p> <p>3D1-06 11:15~ ロボット機器を社会に実装できるエンジニア育成を目指す社会実装プロジェクトのこれまでの振り返りと今後に向けて ○多羅尾 進(東京高専) 林 丈晴(東京高専) 佐藤 知正(東大/東京高専)</p>

9月9日(金)AM			
基盤教育1号館/第E室(132教室)	基盤教育1号館/第F室(133教室)	基盤教育1号館/第G室(134教室)	基盤教育2号館/第U室(211教室)
<p><b>3E1</b> 産業ロボット</p> <p>相山康道(筑波大学)、山本元司(九州大学)</p> <p>3E1-01 10:00~ フィードフォワード制御を用いた2リンクマニピュレータによる研削実験 ○佐藤 篤(岡山大学) 西 彩那(岡山大学) 見浪 護(岡山大学) 松野 隆幸(岡山大学)</p> <p>3E1-02 10:15~ 全方向物体搬送テーブルの多自由度実時間制御に関する研究 ○阿部 一樹(山形大学院) 多田 隼 建二(東北大学) 多田 隼 理一郎(山形大学)</p> <p>3E1-03 10:30~ 冗長マニピュレータの手先や冗長性の動作に対する駆動トルク立ち上がり遅れによる影響 ○岡部 弘佑(NITW)</p> <p>3E1-04 10:45~ 熟練作業の動力学特性に基づいたパッキング取り付け作業 ○福本 靖彦(香川産技セ) 原田 研介(阪大/産総研) 河井 治信(香川産技セ) 坂東 慎之介(香川産技セ) 竹中 慎(香川産技セ)</p> <p>3E1-05 11:00~ 丸ペルト振りアクチュエータにおける振り剛性のモデリング ○植田 尊大(岡山県立大院) 井上 貴浩(岡山県立)</p> <p>3E1-06 11:15~ ワイヤ・ブリー型Delta機構の剛性解析 杉山 雄亮(日立オムロンターミナルソリューションズ株) ○佐藤 将吾(山形大学) 妻木 勇一(山形大学)</p> <p>3E1-07 11:30~ 二関節筋を用いたロボットアームの遊星歯車機構の自己分伝達損失トルク補償法 ○MINH TAN NGO(長岡技術科学大学) 宮崎 敏昌(長岡技術科学大学) 大石 潔(長岡技術科学大学)</p> <p>3E1-08 11:45~ ワイヤを利用した3台の全方向移動マニピュレータによる協調搬送システム ○関村 悠太(中央大学) 大隅 久(中央大学) 相山 康道(筑波大学)</p>	<p><b>3F1</b> OS:家政学とロボティクス</p> <p>高松淳(奈良先端科学技術大学院大学)、竹村憲太郎(東海大学)</p> <p>3F1-01 10:00~ 【基調講演】女性の社会進出と家事労働の社会化 ○斎藤 悦子(お茶の水女子大学)</p> <p>3F1-02 10:30~ 把持経験の蓄積に基づく布製品の掴み上げ能力の獲得 ○守屋 佑亮(信州大学) 山崎 公俊(信州大学) 竹下 佳佑(トヨタ自動車)</p> <p>3F1-03 10:45~ A depth-image-based shirt folding system using a humanoid robot and folding tool ○Felix Von Drigalski(Nara Institute of Science and Technology) Watabe Masayuki(Nara Institute of Science and Technology) Cedric Abiven(Universite Paul Sabatier) Ming Ding(Nara Institute of Science and Technology) Jun Takamatsu(Nara Institute of Science and Technology) Tsukasa Ogasawara(Nara Institute of Science and Technology)</p> <p>3F1-04 11:00~ ヒューマノイドロボットの胴体姿勢推定を用いた全身動作生成 ○築地原 里樹(奈良先端大) 袴田 有哉(奈良先端大) 高松 淳(奈良先端大) 小笠原 司(奈良先端大)</p> <p>3F1-05 11:15~ 生活支援研究プラットフォームAeroの競技会を通じたシステム評価 ○矢口 裕明(東大) 笹渕 一宏(東大) 長濱 虎太郎(東大) 福葉 雅幸(東大)</p> <p>3F1-06 11:30~ コミュニケーションにおける心理的情報を利用したメンタルケアロボット ○平井 裕麻(立命館大学大学院) 上間 圭祐(立命館大学大学院) 島田 伸敬(立命館大学大学院)</p> <p>3F1-07 11:45~ 育児支援のための家庭内テレプレゼンスロボットシステムの提案 ○石黒 雄一(筑波大学) Dante Arroyo(筑波大学) 田中 文英(筑波大学)</p>	<p><b>3G1</b> OS:インテリジェントホームロボティクス(1/2)</p> <p>佐野睦夫(大阪工業大学)</p> <p>3G1-01 10:00~ ロボットによる指差しの理解が子どもたちの質問を促す効果の検証 小松原 剛志(阪大/ATR) ○塩見 昌裕(ATR) 神田 崇行(ATR) 石黒 浩(阪大/ATR)</p> <p>3G1-02 10:15~ クラウド型顔画像解析エンジンにおけるレイテンシを考慮したDCNNの自動分割 ○猪子 弘康(中部大学) 山内 悠嗣(中部大学) 山下 隆義(中部大学) 藤吉 弘互(中部大学)</p> <p>3G1-03 10:30~ ホームロボット向け物体認識・把持システムの構築 ○石田 裕太郎(九州工業大学) 田中 悠一朗(九州工業大学) 森江 隆(九州工業大学) 田向 権(九州工業大学)</p> <p>3G1-04 10:45~ 移動ロボットによる場所概念に基づく指示領域探索 ○福井 隆士(立命館大学) 石伏 智(立命館大学) 萩原 良信(立命館大学) 谷口 忠大(立命館大学)</p> <p>3G1-05 11:00~ RGB-D センサを用いた指差し認識に関する研究 ○津田 剛志(大阪工大) 廣井 富(大阪工大) 伊藤 彰則(東北大)</p> <p>3G1-06 11:15~ 円形回避領域を用いた群衆回避手法の提案 ○森下 康平(大阪工大) 廣井 富(大阪工大) 伊藤 彰則(東北大)</p> <p>3G1-07 11:30~ 複数台の道案内ロボットののための人位置情報の引き継ぎ手法の提案 ○田中 佑季(大阪工大) 廣井 富(大阪工大) 伊藤 彰則(東北大)</p> <p>3G1-08 11:45~ 調理リハビリテーションのための調理動作認識手法 ○皆本 光(大工大) 佐野 睦夫(大工大)</p>	<p><b>3U1</b> OS:宇宙ロボティクス(1/2)</p> <p>大槻真嗣(宇宙航空研究開発機構)</p> <p>3U1-01 10:00~ ロケット飛翔型探査ロボットShooting Scouter: そのコンセプト 加藤 裕基(JAXA) ○谷嶋 信真(JAXA) 柳瀬 憲一(JAXA) 妻木 俊道(JAXA) 堀川 雄太(JAXA) 三浦 尚幸(JAXA) 巴谷 真司(JAXA) 茂渡 修平(JAXA) 田中 洸輔(JAXA) 畠中 龍太(JAXA) 永松 愛子(JAXA) 松本 晴久(JAXA) 和田 豊(千葉工大)</p> <p>3U1-02 10:15~ 車輪沈下を利用したホイールベース可変移動手法の提案 ○宮澤 諒太(信州大) 藤原 大佑(芝浦工大) 飯塚 浩二郎(芝浦工大) 小山 創(信州大) 北島 一輝(信州大) 河村 隆(信州大) 鈴木 智(信州大)</p> <p>3U1-03 10:30~ 周期成分と非周期成分の分解による軟弱地盤におけるロッド型車輪の駆動力モデルの開発と検証 ○松本 拓(会津大学大学院) 中村 啓太(会津大学) 成瀬 継太郎(会津大学)</p> <p>3U1-04 10:45~ 地形情報を考慮したRRTIによる不整地移動ロボットの経路計画手法の提案 ○竹村 玲哉(慶應大) 石上 玄也(慶應大)</p> <p>3U1-05 11:00~ 惑星探査における自律型岩石検出手法 ○真吉 寛(東大) 大津 恭平(東大) 久保田 孝(JAXA)</p>

9月9日(金)AM			
基盤教育2号館/第V室(212教室)	基盤教育2号館/第W室(213教室)	基盤教育2号館/第X室(214教室)	基盤教育2号館/第Y室(221教室)
<p><b>3V1</b> OS:ロボット感動教育</p> <p>琴坂信哉(埼玉大学)、松谷宏明(愛知総合工科高等学校)</p> <p>3V1-01 10:00~ 【基調講演】日本ロボット学会誌人材育成分野の 通る論文の書き方 ○琴坂 信哉(埼玉大)</p> <p>3V1-02 10:30~ 創造性教育と多様性教育を目標としたロボット教育 ○市川 純章(諏訪理大)</p> <p>3V1-03 10:45~ 実時間制御を学習するための教材としてのパ ーサライタ ○滝田 謙介(日工大)</p> <p>3V1-04 11:00~ DCモータ特性理解のための静特性測定機 ○入部 正継(阪電通大) 嘉戸 寛(阪電通大) 藤野 和彦(阪電通大) 衣笠 哲也(岡山理大) 徳田 献一(和大)</p> <p>3V1-05 11:15~ 高等学校専攻科における魅力ある教育システム ○松谷 宏明(愛知総合工科高校専攻科)</p> <p>3V1-06 11:30~ 女子中学生が参加するロボット研究製作活動ブ ログラムの実践 ○高瀬 紀子(首都大学東京大学院) 武居 直行(首都大学東京大学院) 橋本 卓弥(東京理科大学) 久保田 直行(首都大学東京大学院)</p> <p>3V1-07 11:45~ ロボットを用いた専攻科初相互教育システムの研 究 ○後藤 裕司(愛知総合工科高等学校専攻科) 井土 雄太(愛知総合工科高等学校専攻科) 中西 涼介(愛知総合工科高等学校専攻科) 安藤 大輝(愛知総合工科高等学校専攻科) 井土 翔太(愛知総合工科高等学校専攻科) 熊谷 佑哉(愛知総合工科高等学校専攻科) 松谷 宏明(愛知総合工科高等学校専攻科)</p>	<p><b>3W1</b> ヒューマン・マシン・インターフェース(2/2)</p> <p>倉爪亮(九州大学)、今村孝(新潟大学)</p> <p>3W1-01 10:00~ 余剰筋力を用いた第三の腕ロボットの操縦にお ける手先速度指示手法の提案 ○岩垂 真哉(農工大) 水内 都夫(農工大)</p> <p>3W1-02 10:15~ 人の物体押し動作の解析による手先推力の推定 ○馬場 隆造(奈良先端大) 袴田 有哉(奈良先端大) 丁 明(奈良先端大) 高松 淳(奈良先端大) 小笠原 司(奈良先端大)</p> <p>3W1-03 10:30~ ミニチュアヒューマノイドの操作インタフェースへ のハンド動作および表情判別法の組み込み ○曾田 貴哉(山形大学) 石川 貴史(山形大学) 水戸部 和久(山形大学) 妻木 勇一(山形大学)</p> <p>3W1-04 10:45~ ミニチュアヒューマノイド用7自由度アームと多段1 自由度ハンドの開発 ○古瀬 世那(山形大学) 及川 俊亮(山形大学) 韓 現泰(山形大学) 大和田 翔(山形大学) 妻木 勇一(山形大学)</p> <p>3W1-05 11:00~ Brain-Machine Interface パワーアシストシステム のための運動と関連する脳波の特徴を用いた筋 電推定 ○吉岡 将孝(前工大) 梁 宏博(前工大) 上田 直哉(前工大) 田野(前工大) 岩田 悠(前工大) 朱 赤(前工大)</p> <p>3W1-06 11:15~ BMI実現のための光トポグラフィデータ解析 ○堀内 稜太(山梨大学) 渡辺 寛望(山梨大学) 小谷 信司(山梨大学)</p> <p>3W1-07 11:30~ 容量結合型電極を用いた心電図計測による車載 搭載用眠気予測システム ○佐野 高也(中央大) 竹澤 直剛(中央大) 黒澤 光希(中央大) 青木 亮(中央大) 宮本 優(中央大) 安土 光男(バイオニア) 橋本 秀紀(中央大)</p> <p>3W1-08 11:45~ 自動車運転時の危険予測及び回避能力の定量 化とその形成における道路環境の関連性 ○戸部 那菜瀬(新潟大学大学院) 今村 孝(新潟大学) 章 忠(豊橋技科大) 三宅 哲夫(豊橋技科大)</p>	<p><b>3X1</b> IS:Special Issue on Assistive Robotics</p> <p>Tomohiro Shibata(Kyushu Inst. of Tech.)、 Yasushi Nakauchi(Univ. of Tsukuba)</p> <p>3X1-01 10:00~ Activity Reasoning and Planning for Service Robot ○Noel Nuo Wi Tay(Tokyo Metropolitan University) Naoyuki Kubota(Tokyo Metropolitan University)</p> <p>3X1-02 10:15~ Robot Arm Integrated with Tactile Sensing System by Using 3D Printer ○Chenting Wen(Tohoku University) Jun Kinugawa(Tohoku University) Kazuhiro Kosuge(Tohoku University)</p> <p>3X1-03 10:30~ Motor-skill Learning in Latent Spaces for Robotic Clothing Assistance ○Nishanth Koganti(Nara Institute of Science and Technology and Kyushu Institute of Technology) Ravi Joshi(Kyushu Institute of Technology) Tomoya Tamei(Nara Institute of Science and Technology) Kazushi Ikeda(Nara Institute of Science and Technology) Tomohiro Shibata(Kyushu Institute of Technology)</p> <p>3X1-04 10:45~ Cortically triggered hand rehabilitation robot using NIRS ○Jongseung Lee(Kyushu Univ.) Nobutaka Mukae(Kyushu Univ.) Junpei Arata(Kyushu Univ.) Hiroyuki Iwata(Kyushu Univ.) Keiji Iramina(Kyushu Univ.) Kazuo Kiguchi(Kyushu Univ.) Keji Ihara(Kyushu Univ.) Makoto Hashizume(Kyushu Univ.)</p> <p>3X1-05 11:00~ Development of a Lower-limb Movement Assistant Robot Aimed for Prevention of Deep- Vein Thromboprophylaxis ○Kazuo Ishii(Kyushu Inst. of Tech.) Forough Nassiraei Amiral(Kyushu Inst. of Tech.) Binghe Li(Kyushu Inst. of Tech.) Kohji Okamoto(Yahata Hospital)</p> <p>3X1-06 11:15~ Investigation of control parameters for soft walking assist suit featuring variable compliance ○Stephen John(Panasonic) Mayumi Komatsu(Panasonic) Kenta Murakami(Panasonic) Jun Ozawa(Panasonic) Masaki Yamamoto(Panasonic)</p> <p>3X1-07 11:30~ Electric Stimulation and Gait Control for Assisting Paraplegic Walk Zhaofan Yuan(Nagoya Univ.) ○Mengze Li(Nagoya Univ.) Yasuhisa Hasegawa(Nagoya Univ.)</p> <p>3X1-08 11:45~ Effect of Obligatory Synergy on Gait with Exoskeleton Robot in Hemiplegia ○Modar Hassan(University of Tsukuba) Hideki Kadone(University of Tsukuba) Tomoyuki Ueno(University of Tsukuba Hospital) Yasushi Hada(University of Tsukuba) Yoshiyuki Sankai(University of Tsukuba) Kenji Suzuki(University of Tsukuba)</p>	<p><b>3Y1</b> ヒューマノイド(1/3)</p> <p>見浪護(岡山大学)、山本江(東京大学)</p> <p>3Y1-01 10:00~ 小型ヒューマノイドロボットの全身に実装可能な 高密度触覚センサ ○北浦 広海(東京大学) 大村 吉幸(東京大学) 國吉 康夫(東京大学)</p> <p>3Y1-02 10:15~ スプリング予圧6軸力センサ複合体をもつヒューマ ノイドロボットの足部とその駆動系の開発 ○駒形 光夫(東大) 神永 拓(東大) 中村 仁彦(東大)</p> <p>3Y1-03 10:30~ 足と地面の非線形摩擦を考慮したヒューマノイド 動力学モデル ○李 想(岡山大) 井澤 大時(岡山大) 見浪 護(岡山大) 松野 隆幸(岡山大) 矢納 陽(川崎短大)</p> <p>3Y1-04 10:45~ 静/動摩擦力を受ける足の滑りを考慮したヒュー マノイドによる歩行のための歩容モデル ○井澤 大時(岡山大) 李 想(岡山大) 見浪 護(岡山大) 松野 隆幸(岡山大) 矢納 陽(川崎短大)</p> <p>3Y1-05 11:00~ ヒューマノイドの構造可変性を陽に考慮した重心 粘弾性分解制御 ○山本 江(東大)</p> <p>3Y1-06 11:15~ 重心状態を規範としたインピーダンス調整可能な リアルタイム歩行パターン生成器に関する研究 ○田村 和也(横浜国立大学) 河村 篤男(横浜国立大学)</p> <p>3Y1-07 11:30~ NURBSによる人型ロボットのインタラクティブ動作 設計 田中 健也(阪大) ○杉原 知道(阪大)</p> <p>3Y1-08 11:45~ NURBSによる人型ロボットのインタラクティブ動作 設計 田中 健也(阪大) ○杉原 知道(阪大)</p>

9月9日(金)AM		
基盤教育2号館/第2室(222教室)	基盤教育3号館/第R室(332教室)	オープンフォーラム
<b>3Z1</b> OS:確率ロボティクスとデータ工学ロボティクス～ 認識・行動学習・記号創発～(3/4)  松原崇充(奈良先端科学技術大学院大学)、中村 友昭(電気通信大学)  3Z1-01 10:00～ 【基調講演】構成的発達科学 ○浅田 稔(大阪大)  3Z1-02 10:30～ ばらまき型センサネット構築のためのマルチコプ タの逐次行動計画 ○杉浦 孔明(NICT) 河井 恒(NICT)  3Z1-03 10:45～ Kernel Reinforcement Learning with Smooth Policy Update in High-dimensional Robot Control ○Yunduan Cui(NAIST) Takamitsu Matsubara(NAIST) Kenji Sugimoto(NAIST)  3Z1-04 11:00～ 外骨格ロボットを用いた動作支援戦略のタスク非 依存モデルベース強化学習 ○濱屋 政志(ATR・脳情報研究所, 大阪大学大 学院) 松原 崇充(ATR・脳情報研究所, 奈良先端科学 技術大学院大学) 野田 智之(ATR・脳情報研究所) 寺前 達也(ATR・脳情報研究所) 森本 淳(ATR・脳情報研究所)  3Z1-05 11:15～ 安全な起立動作支援のための判別的な潜在空 間を持つ離座時間予測器 ○石倉 裕貴(奈良先端大) 松原 崇充(奈良先端大) 杉本 謙二(奈良先端大) 嘉藤 佑亮(パナソニック) 井上 剛(パナソニック) 小澤 順(パナソニック)  3Z1-06 11:30～ 多層マルチモーダル LDAと強化学習による行動 学習 ○宮澤 和貴(電通大) 青木 達哉(電通大) 日永田 智絵(電通大) 中村 友昭(電通大) 長井 隆行(電通大)  3Z1-07 11:45～ 共有潜在空間を用いたカルバック・ライブラー動 的見まね学習 ○有木 由香(立命館) 松原 崇充(奈良先端) 玄 相吳(立命館)		10:00～12:00 OF9 基盤教育3号館/第R室(332教室) パネル討論「ロボット事業における中小企業産学 連携の在り方2」  12:00～14:30 OF10 基盤教育3号館/第P室(312教室) 論文の通し方、教えます。～ロボット学会誌論文 掲載までの道～  13:00～17:00 OF11 基盤教育3号館/第R室(332教室) このロボットがすごい2016  15:15～17:15 OF12 基盤教育3号館/第Q室(322教室) はやぶさ2と大学コンソーシアム ～ミネルバ-II-2 報告会～  10:00～12:00 OF13 基盤教育3号館/第Q室(322教室) 新学術領域「生物ナビゲーションのシステム科 学」



9月9日(金)PM1			
基盤教育1号館/第A室(111教室)	基盤教育1号館/第B室(112教室)	基盤教育1号館/第C室(122教室)	基盤教育1号館/第D室(131教室)
<p><b>3A2</b> ロボットハンド(1/2)</p> <p>毛利哲也(岐阜大学)、多田隈建二郎(東北大学)</p> <p>3A2-01 13:00~ 汎用劣駆動ハンドuGRIPPの把持性能向上のための指機構の開発 ○小林 陽成(東北大学) 山口 賢悟(東北大学) 衣川 潤(東北大学) 平田 泰久(東北大学) 小菅 一弘(東北大学)</p> <p>3A2-02 13:15~ 自己ロック劣駆動機構を応用したロボットハンドの開発 ○徐 睿(筑波大) 吉田 英一(産総研JRL/筑波大) 原田 研介(大阪大) Abderrahmane Kheddar(CNRS-AIST JRL)</p> <p>3A2-03 13:30~ 人の手の筋骨格モデルに基づくビックング用ハンドの設計 ○吉塚 充(神戸大) 横小路 泰義(神戸大)</p> <p>3A2-04 13:45~ 拇指CM関節を用いた握力把持のロボットハンドへの応用 ○米田 知生(立命館大学) 森廣 大毅(立命館大学) 小澤 隆太(立命館大学)</p> <p>3A2-05 14:00~ 無通電保持機構を有する多自由度ロボットハンド 毛利 哲也(岐阜大) 中村 一也(並木精密宝石) ○安部 貴大(岐阜大) 川崎 晴久(岐阜大) 小林 保幸(並木精密宝石) 齋藤 全弘(並木精密宝石)</p> <p>3A2-06 14:15~ タコを模倣した吸着グリッパアレイの開発 ○三村 拓人(関西大) 高橋 智一(関西大) 鈴木 昌人(関西大) 青柳 誠司(関西大)</p> <p>3A2-07 14:30~ 多指多関節グリッパの開発とその把持についての検証 ○野村 社一郎(東海大学) 玉本 拓巳(東海大学) 小金澤 鋼一(東海大学)</p>	<p><b>3B2</b> OS:水中・水上ロボティクス(1/2)</p> <p>高橋隆行(福島大学)</p> <p>3B2-01 13:45~ クジラ用ローバーの開発 ○土屋 晃佑(山形大学) 鈴木 朗史(山形大学) 妻木 勇一(山形大学)</p> <p>3B2-02 14:00~ サンゴ調査のための曳航型水中ロボットの基礎実験 ○武村 史朗(沖縄高専) 平山 慶太(沖縄高専) 川端 邦明(JAEA) 相良 慎一(九工大) 小笠原 敬(沖縄県環境科学センター)</p> <p>3B2-03 14:15~ マニピュレータを持つ自律型水中ロボットシステムの開発とビジュアルフィードバック制御 ○乙益 捷弥(立命館大学) 白木 佑汰(立命館大学) 坂上 憲光(東海大学) 川村 真夫(立命館大学)</p> <p>3B2-04 14:30~ 浮心移動機構を持つ水中ロボットシミュレータの開発と解析 ○坂上 憲光(東海大) 柴田 瑞穂(近畿大) 川村 真夫(立命館大)</p> <p>3B2-05 14:45~ ヤコビ行列を用いた水中ロボットの軌道追従制御実験 ○向田 直樹(岡山大) 米森 健太(岡山大) 菊池 章(東京大) Myint Myo(岡山大) Khin Nwe Lwin(岡山大) 見浪 謹(岡山大) 矢納 陽(川崎短大) 阪 幸宏(広和(株)) 藤本 勝樹(広和(株))</p>	<p><b>3C2</b> OS:ImPACTタフ・ロボティクス・チャレンジ</p> <p>田所諭(東北大学)、内園豊仁(JST)</p> <p>3C2-01 13:00~ ImPACTタフ・ロボティクス・チャレンジの概要 ○田所 諭(東北大) 内園 豊仁(JST)</p> <p>3C2-02 13:15~ ImPACTタフ・ロボティクス・チャレンジ サイバー救助犬の取り組み ○大野 和則(東北大)</p> <p>3C2-03 13:30~ ImPACT-TRC脚ロボット分科会 ○橋本 健二(早大高等研・早大HRI) 高西 淳夫(早大・早大HRI)</p> <p>3C2-04 13:45~ 素状ロボット(細径)の概要 ○田所 諭(東北大) 昆陽 雅司(東北大)</p> <p>3C2-05 14:00~ ImPACT TRC太素状ロボット研究開発の現状 ○松野 文俊(京大) 伊藤 一之(法政大) 亀川 哲志(岡山大) 田中 基康(電通大) 有泉 亮(名大) 奥乃 博(早大) 大道 武生(名城大) 鈴木 陽介(金沢大) 岡谷 貴之(東北大) 多田隈 建二郎(東北大)</p> <p>3C2-06 14:15~ ImPACT タフ・ロボティクス・チャレンジ(TRC)建設ロボット実験システム(単腕モデル) ○吉濵 裕(大阪大学) 昆陽 雅司(東北大学) 永谷 圭司(東北大学) 山下 淳(東京大学) 野瀬 松男(コマツ)</p> <p>3C2-07 14:30~ ImPACT-TRCシミュレータ研究会 ○金広 文男(産総研) 杉原 知道(阪大) 中岡 慎一郎(産総研) 脇坂 尚樹(阪大) 菊植 亮(九大)</p>	

9月9日(金)PM1			
基盤教育1号館/第E室(132教室)	基盤教育1号館/第F室(133教室)	基盤教育1号館/第G室(134教室)	基盤教育2号館/第U室(211教室)
<p><b>3E2</b> OS:製造業向けロボット(1/2)</p> <p>曾根原光治(IHI)、堂前幸康(三菱電機)</p> <p>3E2-01 13:00~ 油圧ハイブリッドサーボによる新しいロボットの提案 ○玄 相吳(立命館大)</p> <p>3E2-02 13:15~ 電気静油圧アクチュエータの2慣性共振モデルとその制御 ○佐久間 智輝(埼玉大学) 津田 賢汰(埼玉大学) 梅田 滉太(埼玉大学) 境野 翔(埼玉大学) 辻 俊明(埼玉大学)</p> <p>3E2-03 13:30~ 2本ベア型パラレルワイヤロボットの高速移動における機構剛性について ○川崎 一平(九州大学工学府) 山本 元司(九州大学大学院)</p> <p>3E2-04 13:45~ 柔軟関節と高制御性能を両立する反力利用弾性アクチュエータ ○榎村 充典(阪大) 水口 大喜(立命) 河村 晃宏(九大) 川村 貞夫(立命)</p> <p>3E2-05 14:00~ 物流荷降ろし作業自動化へ向けた蛇腹型伸縮関節を備える真空吸着保持機構の研究 ○田中 淳也(東芝) 小川 昭人(東芝) 中本 秀一(東芝) 園浦 隆史(東芝) 衛藤 春菜(東芝)</p> <p>3E2-06 14:15~ 非線形モデルベース位相進み補償に基づくスカルロボットの振動抑制制御 ○大明 準治(東芝) 千葉 康徳(東芝) 松本 佑太(東芝機械)</p> <p>3E2-07 14:30~ 可変長リンクを実現する移動関節機構の提案 ○三浦 祐太(東京農工大学) 水内 郁夫(東京農工大学)</p> <p>3E2-08 14:45~ 受動的緩衝動作における直列表現ベースの塑性変形制御 ○妹尾 拓(東大) 小池 正憲(東大) 村上 健一(東大) 石川 正俊(東大)</p>	<p><b>3F2</b> ハプティクス</p> <p>田中由浩(名古屋工業大学)、永野光(東北大学)</p> <p>3F2-01 13:00~ ポリウレタンの光弾性によるインフレータブルロボットの接触力センサの開発 ○高市 翔太(立命館大) 堀池 幸佑(立命館大) 金 慧鍾(立命館大) 河村 晃宏(九大) 川村 貞夫(立命館大) 田實 佳郎(関西大) 三塚 雅彦(三井化学)</p> <p>3F2-02 13:15~ MEMS圧力センサを用いたインフレータブルロボットの2軸力センサシステムの開発 ○菅野 勇希(立命館大) 金 慧鍾(立命館大) 河村 晃宏(九大) 川村 貞夫(立命館大)</p> <p>3F2-03 13:30~ Difference of Gaussian様空間応答を示す磁気式柔軟触覚センサ ○川節 拓実(阪大院) 堀井 隆斗(阪大院) 石原 尚(阪大院) 浅田 稔(阪大院)</p> <p>3F2-04 13:45~ Position Control Using A Current Limit Compensator for Effect in Current Saturation ○Pattawan Boonwong(Nagaoka University of Technology) Yuki Yokokura(Nagaoka University of Technology) Kiyoshi Ohishi(Nagaoka University of Technology)</p> <p>3F2-05 14:00~ 高次スライディングモード制御を用いたFESによるバイラテラル制御 ○北村 知也(埼玉大学) 水上 直人(埼玉大学) 溝口 寛人(埼玉大学) 境野 翔(埼玉大学) 辻 俊明(埼玉大学)</p> <p>3F2-06 14:15~ 多慣性環境触覚再現のためのFDTD法を用いた機械アドミタンス制御 ○武藤 大貴(長岡技術科学大学) 横倉 勇希(長岡技術科学大学) 大石 潔(長岡技術科学大学)</p> <p>3F2-07 14:30~ 呼吸により変動する腹部の柔らかさを再現する腹部触診シミュレータ 武田 瑠菜(山形大) ○井上 健司(山形大)</p> <p>3F2-08 14:45~ 腹腔鏡下触診システムのための貼付型触覚ディスプレイの検討 ○福田 智弘(名工大) 田中 由浩(名工大) 藤原 道隆(名大) 佐野 明人(名工大)</p>	<p><b>3G2</b> OS:インテリジェントホームロボティクス(2/2)</p> <p>中村友昭(電気通信大学)</p> <p>3G2-01 13:00~ 子育て支援ロボット「ChiCaRo」の開発 ○塩見 昌裕(ATR) 阿部 香澄(JSPS Research Fellow/電通大) 斐 雅超(電通大) 張 亭芸(電通大) 池田 成満(電通大) 長井 隆行(電通大)</p> <p>3G2-02 13:15~ 実レストランにおけるロボットナビゲーション実験 ○斐 雅超(電気通信大学) 長井 隆行(電気通信大学)</p> <p>3G2-03 13:30~ 人の身体動作観察とレシビ情報に基づくロボットの調理動作の生成への取り組み ○横田 葉(創価大) 水地 良明(創価大) 小椋 忠志(総研大) 崔 龍雲(創価大) 稲色 哲也(NII/総研大)</p> <p>3G2-04 13:45~ 布のたわみ解消を行うインテリジェントワークベンチの開発 ○市川 聖弥(電機大) 五十嵐 洋(電機大)</p> <p>3G2-05 14:00~ 積雪寒冷地における地域情報提供移動ロボットのための数値AIMモデルによる柔軟な知覚情報並列処理系 ○三河 正彦(筑波大) 終 和佑(中部大) 大館 雄太(筑波大) 藤澤 誠(筑波大)</p> <p>3G2-06 14:15~ ベイズ学習と価値反復法に基づいた警備ロボットの最速巡視 ○星野 智史(宇都宮大学) 石渡 貴仁(宇都宮大学) 上田 隆一(千葉工大)</p> <p>3G2-07 14:30~ 自律着脱動作を可能とするアームモジュール用インターフェースの開発 ○松本 愛(都市大) 佐藤 大祐(都市大) 金宮 好和(都市大)</p> <p>3G2-08 14:45~ 生活支援ロボットHSRの扉形状特徴を用いた扉操作法の簡易教示と自動再現 ○長濱 虎太郎(東大) 矢口 裕明(東大) 竹下 佳佑(トヨタ自動車) 宗玄 清宏(トヨタ自動車) 山本 真史(トヨタ自動車) 稲葉 雅幸(東大)</p>	<p><b>3U2</b> OS:宇宙ロボティクス(2/2)</p> <p>石上玄也(慶應義塾大学)</p> <p>3U2-01 13:00~ 微小重力天体の表面移動探査を目的とした正二十面体形状を有する展開型ロボットの開発と挙動解析 ○日高 真太郎(慶應大) 石上 玄也(慶應大)</p> <p>3U2-02 13:15~ 回転式環境駆動型移動機構の設計 ○喜多見 周(山形大学) 妻木 勇一(山形大学)</p> <p>3U2-03 13:30~ Autonomous operation of robots onboard Hayabusa2 asteroid explorer ○Tetsuo Yoshimitsu(ISAS/JAXA) Takashi Kubota(ISAS/JAXA) Atsushi Tomiki(ISAS/JAXA)</p> <p>3U2-04 13:45~ 月惑星着陸探査のための小型ホッピングローバの提案 ○大槻 真嗣(ISAS/JAXA) 吉光 徹雄(ISAS/JAXA) 前田 孝雄(中央大) 吉川 健人(JAXA) 國井 康晴(中央大) 石上 玄也(慶應大) 久保田 孝(ISAS/JAXA)</p> <p>3U2-05 14:00~ 跳躍ローバへの搭載を考慮した照度センサを用いた太陽方向推定 ○牛島 正隆(中大) 國井 康晴(中大) 前田 孝雄(中大) 吉光 徹雄(ISAS/JAXA)</p> <p>3U2-06 14:15~ 次世代宇宙ロボティクスの展望 ○若林 靖史(JAXA) 上野 浩史(JAXA) 河野 功(JAXA)</p>

9月9日(金)PM1			
基盤教育2号館/第V室(212教室)	基盤教育2号館/第W室(213教室)	基盤教育2号館/第X室(214教室)	基盤教育2号館/第Y室(221教室)
	<p><b>3W2</b> 知能とコミュニケーション(1/2)</p> <p>積際徹(同志社大学)、水内郁夫(東京農工大学)</p> <p>3W2-01 13:00~ 複数台ロボットの連携による自然なタイミングでの対話開始 ○渡邊 悠史(大阪大学/JST ERATO) 吉川 雄一郎(大阪大学/JST ERATO) 飯尾 尊優(大阪大学/JST ERATO) 石黒 浩(大阪大学/JST ERATO)</p> <p>3W2-02 13:15~ コミュニケーションロボットのための言葉と動作の相性を推定し発言に適切な動作を付与する手法の提案 ○山本 奈都美(農工大) 林 宏太郎(農工大) 水内 郁夫(農工大)</p> <p>3W2-03 13:30~ 擬似言語を用いた音声インタラクションに向けた疑似言語生成システムの提案 ○熊谷 和実(農工大) 林 宏太郎(農工大) 水内 郁夫(農工大)</p> <p>3W2-04 13:45~ 明示的な発話依頼と暗黙的な引き込みにおける物体認識精度と印象の比較 木本 充彦(ATR/同志社) 飯尾 尊優(ATR/阪大) ○塩見 昌裕(ATR) Tanev Ivan(同志社) 下原 勝憲(同志社) 萩田 紀博(ATR)</p> <p>3W2-05 14:00~ 多人数対話における人間の動作ルールの抽出手法および言語モデルに基づく定量的評価手法の提案 ○酒井 和紀(大阪大/JST ERATO) Fabio Dalla Libera(大阪大) 吉川 雄一郎(大阪大/JST ERATO) 石黒 浩(大阪大/JST ERATO)</p> <p>3W2-06 14:15~ 移動軌跡に基づく歩行者グループのインタラクション検出 Zeynep Yucel(JSPS/ATR) Francesco Zanlungo(Kingston. Univ. /ATR) ○塩見 昌裕(ATR)</p> <p>3W2-07 14:30~ すれ違い行動時における上半身動作が回避方向の決定に及ぼす影響 ○石川 友紀也(九工大) 大坪 正和(九工大) 吉田 香(九工大)</p> <p>3W2-08 14:45~ 骨格伸縮ロボットの全身協調動作による感情表現が人に与える印象度評価 ○中川 志信(大阪芸大) 鶴岡 信治(三重大) 田口 寛(三重大) 大須賀 公一(阪大/JST CREST)</p>	<p><b>3X2</b> IS:Robotics, Mechatronics and Control(1/2)</p> <p>Hiroshi Kaminaga(Univ. of Tokyo), Akihiro Matsumoto(Toyo Univ.)</p> <p>3X2-01 13:00~ Performing the Debris Task of the DRC Trials with the HRP-2Kai Humanoid Robot in Simulation ○Rafael Cisneros Limon(AIST) Mitsuharu Morisawa(AIST) Shin'ichiro Nakaoka(AIST) Kenji Kaneko(AIST) Shuuji Kajita(AIST) Takeshi Sakaguchi(AIST) Fumio Kanehiro(AIST)</p> <p>3X2-02 13:15~ Design of a Small Fire Extinguisher Robot ○Alejandro Weston(Universidad de Ingenieria y Tecnologia) Angello Vindrola(Universidad de Ingenieria y Tecnologia) Lucho Cesar(Universidad de Ingenieria y Tecnologia) Gustavo Kato(Universidad de Ingenieria y Tecnologia)</p> <p>3X2-03 13:30~ NAIST Drillbot: Drilling Robot at the Airbus Shopfloor Challenge Felix Von Drigalski(NAIST) Lotfi El Hafi(NAIST) ○Pedro Miguel Uriguen Eljuri(NAIST) Gustavo Alfonso Garcia Ricardez(NAIST) Jun Takamatsu(NAIST) Tsukasa Ogasawara(NAIST)</p> <p>3X2-04 13:45~ CLOTH EXTREMITY DETECTION FROM A CLUTTER OF CLOTHES USING BAYESIAN GP-LVM ○Vishal Gaurav(Graduate School of Life Science and Systems Engineering, Kyushu Institute of Technology) Nishanth Koganti(Graduate School of Life Science and Systems Engineering, Kyushu Institute of Technology and Graduate School of Information Science, Nara Institute of Science and Technology) Riku Nakata(Graduate School of Life Science and Systems Engineering, Kyushu Institute of Technology) Ravi P. Joshi(Graduate School of Life Science and Systems Engineering, Kyushu Institute of Technology) Tomohiro Shibata(Graduate School of Life Science and Systems Engineering, Kyushu Institute of Technology)</p> <p>3X2-05 14:00~ Object Recognition from Depth Data with Extreme Learning Machine ○Somar Boubou(Toyota Technological Institute (TTI)) Tatsuo Narikiyo(Toyota Technological Institute (TTI)) Michihiro Kawanishi(Toyota Technological Institute (TTI))</p> <p>3X2-06 14:15~ Object Recognition and Robot Grasping: A Deep Learning based Approach ○Delowar Hossain(University of Toyama) Genci Capi(Hosei University) Mitsuru Jindai(University of Toyama)</p> <p>3X2-07 14:30~ Refinement of Programs for Multiple Robots Taught by a Human ○Jorge David Figueroa Heredia(The University of Tokyo) Jun Ota(The University of Tokyo)</p>	<p><b>3Y2</b> ヒューマノイド(2/3)</p> <p>高野 渉(東京大学)、梶田 秀司(産業技術総合研究所)</p> <p>3Y2-01 13:00~ 骨盤運動に着目した2足走行ロボットの開発 ○夏原 彬(早大院) 大谷 拓也(早大) 橋本 健二(早大高等研・早大HRI) 宮前 俊介(早大院) 磯道 貴矢(早大院) 植田 大貴(早大院) 赤堀 孝太(早大院) 尾原 睦月(早大院) 阪口 正律(カルガリー大) 川上 泰雄(早大) 林 憲玉(神奈川大・早大HRI) 高西 淳夫(早大・早大HRI)</p> <p>3Y2-02 13:15~ ヒューマノイドロボットによる障害物踏み越え動作の生成 ○川岸 敬生(名古屋大学大学院工学研究科) 香川 高弘(名古屋大学大学院工学研究科) 宇野 洋二(名古屋大学大学院工学研究科)</p> <p>3Y2-03 13:30~ 防水スーツ着用ヒューマノイドロボットによる水から受ける力を考慮した水中歩行制御 ○小椋 尾 侑多(東大) 小島 邦生(東大) 菅井 文仁(東大) 野沢 峻一(東大) 垣内 洋平(東大) 岡田 慧(東大) 稲葉 雅幸(東大)</p> <p>3Y2-04 13:45~ 等身大ヒューマノイドロボットの転倒時衝撃に関する実験的検討 ○梶田 秀司(産総研) Rafael Cisneros(産総研) Mehdi Benallegue(産総研) 阪口 健(産総研) 中岡 慎一郎(産総研) 森澤 光晴(産総研) 金子 健二(産総研) 金瓜 文男(産総研)</p> <p>3Y2-05 14:00~ 人体二脚操作に即時対応可能な等身大脚ロボットの オンラインリアルタイム操縦システム ○石黒 康裕(東京大) 石川 達矢(東京大) 野沢 峻一(東京大) 垣内 洋平(東京大) 岡田 慧(東京大) 稲葉 雅幸(東京大)</p> <p>3Y2-06 14:15~ 等身大ヒューマノイドによる物体物理特性逐次推定に基づく大型重量物操作行動オンライン計画法 ○室岡 雅樹(東大) 野沢 峻一(東大) 垣内 洋平(東大) 岡田 慧(東大) 稲葉 雅幸(東大)</p> <p>3Y2-07 14:30~ テレオペレーションにおけるマニュアル操作結果を用いて汎化自動タスクモジュールを構成する方法 ○金山 祐樹(東京大学) 高橋 太郎(トヨタ自動車) 森平 智久(トヨタ自動車) 高野 渉(東京大学) 中村 仁彦(東京大学)</p> <p>3Y2-08 14:45~ ヒューマノイドロボットによる作業中の接触力を考慮した動作生成 ○袴田 有哉(奈良先端大) 築地原 里樹(奈良先端大) 高松 淳(奈良先端大) 小笠原 司(奈良先端大)</p>

9月9日(金)PM1		
基盤教育2号館/第2室(222教室)	基盤教育3号館/第R室(332教室)	オープンフォーラム
<p><b>3Z2</b> OS:確率ロボティクスとデータ工学ロボティクス～ 認識・行動学習・記号創発～(4/4)</p> <p>原祥堯(千葉工大)、松原崇充(奈良先端科学技術大学院大学)</p> <p>3Z2-01 13:00～ 歩行・走行現象と人工暗黙知 ○佐野 明人(名工大) 池俣 吉人(帝京大)</p> <p>3Z2-02 13:15～ An approach to Short Plan Construction for Deformable Linear Object Manipulation ○Nahum Alvarez (Shinshu University) Kimitoshi Yamazaki (Shinshu University) Takamitsu Matsubara (Nara Institute of Science and Technology)</p> <p>3Z2-03 13:30～ ゴムの粘弾性に着目した双腕ロボットによる輪ゴ ムかけ動作計画 ○村瀬 真基(奈良先端科学技術大学院大学) 松原 崇充(奈良先端科学技術大学院大学) 杉本 謙二(奈良先端科学技術大学院大学) 田中 大介(新居浜工業高等専門学校) 山崎 公俊(信州大学)</p> <p>3Z2-04 13:45～ 知能ロボットの知識構築と応用 ○宮崎 洋彰(株式会社 オメガ・レゾン)</p> <p>3Z2-05 14:00～ 人間の到達過程データ作製のためのオンライン 型評価法の検証 ○佐藤 哲朗(農工大) 水内 郁夫(農工大)</p> <p>3Z2-06 14:15～ Optimal Control Approach for Active Local Driving Assistance in Mobility Aids ○Yunduan Cui (NAIST) James Poon (UTS) Jaime Valls Miro (UTS) Takamitsu Matsubara (NAIST) Kenji Sugimoto (NAIST)</p> <p>3Z2-07 14:30～ 参照点に依存したガウス過程隠れセミマルコフモ デルに基づく連続動作の分節化 ○岩田 健輔(電通大) 中村 友昭(電通大) 長井 隆行(電通大) 持橋 大地(統教研) 小林 一郎(お茶大) 麻生 英樹(産総研)</p> <p>3Z2-08 14:45～ ディープラーニングによる制約緩和を含むモデル 予測制御則の学習と計算高速化 ○廣瀬 徳晃(豊田中研)</p>		<p>10:00～12:00 OF9 基盤教育3号館/第R室(332教室) パネル討論「ロボット事業における中小企業産学 連携の在り方2」</p> <p>12:00～14:30 OF10 基盤教育3号館/第P室(312教室) 論文の通し方、教えます。～ロボット学会誌論文 掲載までの道～</p> <p>13:00～17:00 OF11 基盤教育3号館/第R室(332教室) このロボットがすごい2016</p> <p>15:15～17:15 OF12 基盤教育3号館/第Q室(322教室) はやぶさ2と大学コンソーシアム ～ミネルバ-II-2 報告会～</p> <p>10:00～12:00 OF13 基盤教育3号館/第Q室(322教室) 新学術領域「生物ナビゲーションのシステム科 学」</p>

9月9日(金)PM2			
基盤教育1号館/第A室(111教室)	基盤教育1号館/第B室(112教室)	基盤教育1号館/第C室(122教室)	基盤教育1号館/第D室(131教室)
<p><b>3A3</b> ロボットハンド(2/2)</p> <p>多田隼建二郎(東北大学)、渡辺哲陽(金沢大学)</p> <p>3A3-01 15:15~ 柔軟物および固体を把持可能な真空吸着グリッパ ○藤本 健太(関西大) 高橋 智一(関西大) 鈴木 昌人(関西大) 青柳 誠司(関西大)</p> <p>3A3-02 15:30~ 思索点近傍を利用したさくらんぼ収穫用ロボットハンド ○金澤 秀太(山形大学) 鈴木 佑也(山形大学) 佐々木 成海(山形大学) 妻木 勇一(山形大学)</p> <p>3A3-03 15:45~ 改質MR流体を用いるパラレルグリッパの開発 ○津上 祐典(九工大) 西田 健(九工大)</p> <p>3A3-04 16:00~ 能動柔軟性と受動柔軟性による様々な物体の適応的な操りを目指したロボットハンドシステムの構築 ○船橋 賢(早大総合機械菅野研) 戸村 摩美(早大総合機械菅野研) オーケン(早大総合機械菅野研) シュミツ アレキサンダー(早大総合機械菅野研) 菅野 重樹(早大総合機械菅野研)</p> <p>3A3-05 16:15~ 複数の遠赤外線画像を用いた全周の接触領域検出と把持形態推定への応用 ○稲田 大亮(九州大学) 辻 徳生(金沢大学) 諸岡 健一(九州大学) 田原 健二(九州大学) 河村 晃弘(九州大学) 倉爪 亮(九州大学) 原田 研介(大阪大学)</p> <p>3A3-06 16:30~ 遠隔操作システムのための把持物体の落下速度制御に基づいた把持力制御の性能評価 ○清水 崇一朗(電機大) 齊藤 優(電機大) 鳥羽 匠(電機大) 石川 潤(電機大)</p>	<p><b>3B3</b> OS:水中・水上ロボティクス(2/2)</p> <p>川村 貞夫(立命館大学)</p> <p>3B3-01 15:15~ 狭隘箇所での干渉物を回避する調査用小型ROVの試作と機能の確認 ○核木 洋一(東京電力HD) 吉川 慶一(東京電力HD)</p> <p>3B3-02 15:30~ 半潜水艇型USVによる蔵王御釜の深度調査 ○渡辺 敦志(東北大学) 久利 三和(東北大学) 永谷 圭司(東北大学)</p> <p>3B3-03 15:45~ 潜水型ロボットを利用した水底の放射能分布測定手法の開発 ○真田 幸尚(JAEA福島) ト部 嘉(JAEA福島) 宮本 賢治(JAEA福島) 高村 義英(JAEA福島) 伊村 光生(JAEA福島)</p> <p>3B3-04 16:00~ 湖沼調査用モジュール構造型小型水中ロボットの開発 ○棚本 瑞輝(福島大) ダムクワン マン(福島大) カニエテ ルイス(福島大) 高橋 隆行(福島大)</p> <p>3B3-05 16:15~ 遠伝的アルゴリズムを用いたカメラの水中用ハウジングパラメータ推定 ○高木 基樹(岩大) 三好 扶(岩大)</p> <p>3B3-06 16:30~ 海における自律安定化を目的とした小型船舶の開発 ○栗林 倫(岩手大学) 三浦 勇気(岩手大学) 菅原 康規(岩手大学) 沼倉 彬雄(岩手大学) 富澤 武弥(大船渡市役所) 金 天海(岩手大学)</p> <p>3B3-07 16:45~ 洋上中継器(ASV)の海域試験 ○百留 忠洋(JAMSTEC) 吉田 弘(JAMSTEC) 澤 隆雄(JAMSTEC) 中野 善之(JAMSTEC) 渡邊 佳孝(JAMSTEC) 福田 達也(JAMSTEC) 中谷 武志(JAMSTEC) 松本 宙(JAMSTEC) 菅 良太郎(JAMSTEC) 越智 寛(JAMSTEC) 志村 拓也(JAMSTEC) 目黒 浩二(JAMSTEC) 出口 充康(JAMSTEC) 田村 兼吉(NMRI) 篠野 雅彦(NMRI) 今里 元信(NMRI) 瀬田 剛広(NMRI) 岡本 章裕(NMRI) 稲葉 祥梧(NMRI) 横田 早織(NMRI)</p> <p>3B3-08 17:00~ 複数のバンプポートを用いたフォーメーション制御 ○加藤 翼(東北大学) Halil Beglerovic(東北大学) 平田 泰久(東北大学) 小菅 一弘(東北大学)</p>	<p><b>3C3</b> タフロボティクスの要素技術</p> <p>鈴木康一(東北大学)、吉瀬裕(大阪大学)</p> <p>3C3-01 15:15~ 油圧駆動高出力マッキベン型人工筋の開発 森田 隆介(東工大) ○難波江 裕之(東工大) 鈴木 康一(東工大) 遠藤 玄(東工大) 山本 明菜(東工大) 櫻井 良(ブリヂストン(株))</p> <p>3C3-02 15:30~ 遠隔センシングによるタフ油圧サーボ系の開発 ○日下部 雄樹(東工大) 難波江 裕之(東工大) 井手 徹(東工大) 廣田 善晴(東工大) 井上 淳(東工大) 遠藤 玄(東工大) 鈴木 康一(東工大)</p> <p>3C3-03 15:45~ Choreonoidを用いた建設ロボット用動力学シミュレータ 中村 晋也(大阪大) ○吉瀬 裕(大阪大) 倉鋪 圭太(大阪大) 谷本 貴頌(大阪大) 近藤 大祐(大阪大)</p> <p>3C3-04 16:00~ マルチロータ機による無人建設機械の撮影を目的とした有線給電ヘリパッドの開発と評価 ○薬師川 楓(東北大) 桐林 星河(東北大) 永谷 圭司(東北大)</p> <p>3C3-05 16:15~ 触覚呈示による建設ロボットの遠隔操縦支援 ○竹之内 栄人(Tohoku.univ) 永野 光(Tohoku.univ) 昆陽 雅司(Tohoku.univ) 田所 諭(Tohoku.univ)</p> <p>3C3-06 16:30~ 油圧/パワーユニット搭載型脚車輪ロボットRL-WIの開発 ○黒瀬 裕一郎(立命館大学) 安井 雄哉(立命館大学) 廣澤 望(立命館大学) 玄 相晃(立命館大学)</p>	

9月9日(金)PM2			
基盤教育1号館/第E室(132教室)	基盤教育1号館/第F室(133教室)	基盤教育1号館/第G室(134教室)	基盤教育2号館/第U室(211教室)
<p><b>3E3</b> OS:製造業向けロボット(2/2)</p> <p>富田浩治(安川電機)、野田哲男(三菱電機)</p> <p>3E3-01 15:15~ 伸縮電線(ロボ電)の開発 ○湯徳 志帆(旭化成(株)) 樋 未名(旭化成(株)) 栗 俊二(旭化成(株))</p> <p>3E3-02 15:30~ 熱可塑性樹脂管の自動加工法の開発 ○須田 修平(東工大) 高山 俊男(東工大) 中里 和彦(三桜工業) 劉 吉寧(三桜工業)</p> <p>3E3-03 15:45~ 積み重なった複数柔軟袋状物体の最適ピッキング計画 ○山本 元司(九大) 何 少青(九大院)</p> <p>3E3-04 16:00~ 多種物品取り出しタスクのためのEusLispを用いた幾何学モデル構築と把持・動作計画手法 ○矢口 裕明(東大) 笹 潤 一宏(東大) 長濱 虎太郎(東大) 稲葉 雅幸(東大)</p> <p>3E3-05 16:15~ 製造業向けロボット導入の新しい評価軸と経営者視点 ○岡田 吉弘(松下政経塾/奈良先端大) 野田 哲男(三菱電機/奈良先端大) 小笠原 司(奈良先端大)</p> <p>3E3-06 16:30~ 移動型作業支援ロボット Mobile PaDY ○衣川 潤(東北大学) 太刀掛 浩貴(東北大学) 小菅 一弘(東北大学)</p> <p>3E3-07 16:45~ 困り込み制御におけるインタロックに関する考察 ○南山 靖博(久留米高専) 清田 高德(北九州市立大) 杉本 旭(なし)</p> <p>3E3-08 17:00~ 安全機器開発のためのリスクアセスメントシート-SafeML変換ツール ○藤原 清司(産総研) Geoffrey BIGGS(産総研) 中坊 嘉宏(産総研)</p>			

9月9日(金)PM2			
基盤教育2号館/第V室(212教室)	基盤教育2号館/第W室(213教室)	基盤教育2号館/第X室(214教室)	基盤教育2号館/第Y室(221教室)
	<b>3W3</b> 知能とコミュニケーション(2/2)  塩見昌裕(ATR知能ロボティクス研究所)、高野涉(東京大学)  3W3-01 15:15~ コミュニケーションエージェントの感情モデルとエピソード記憶の構成 ○橋本 智己(埼玉大) 黒須 亮成(埼玉大)  3W3-02 15:30~ 成長するヒューマノイドロボット ○花井 宏彰(工学院大学) 松澤 貴侑(工学院大学) 高信 英明(工学院大学) 鈴木 健司(工学院大学) 三浦 宏文(工学院大学)  3W3-03 15:45~ マルチモーダル情報を用いたロボットによる物体概念獲得のシミュレーション ○笹野 仁(奈良先端大) 吉野 幸一郎(奈良先端大) 中村 哲(奈良先端大)  3W3-04 16:00~ 脳波情報から抽出した特徴量からのK-means法を用いた把持パターンのクラスタリング ○内山 瑛美子(東大) 高野 涉(東大) 中村 仁彦(東大)  3W3-05 16:15~ 機械的バックラッシュが高次脳機能および筋賦活状態に及ぼす影響 ○杉浦 和恵(同志社大) 横原 徹(同志社大) 横川 隆一(同志社大)  3W3-06 16:30~ 接触時におけるロボットの視線と触れ方の影響 平野 貴大(ATR/同志社) ○塩見 昌裕(ATR) 飯尾 尊優(ATR) 木本 充彦(ATR/同志社) Tanev Ivan(同志社) 下原 勝憲(同志社) 萩田 紀博(ATR)  3W3-07 16:45~ 人型ロボットのハイタッチ動作の検討 ○岡村 栄里奈(筑波大学) 田中 文英(筑波大学)  3W3-08 17:00~ 行動理解のための言語コーパスからのトピック抽出 ○王 佳辰(東大) 高野 涉(東大) 中村 仁彦(東大)	<b>3X3</b> IS:Robotics, Mechatronics and Control(2/2)  Eiichi Yoshida(AIST)、Tetsinari Inamura(NII)  3X3-01 15:15~ On the Implementation of the Inverse Kinematics Solver Used in the WALK-MAN Humanoid Robot ○Enrico Mingo Hoffman(Istituto Italiano di Tecnologia) Alessio Rocchi(Istituto Italiano di Tecnologia) Nikos G. Tsagarakis(Istituto Italiano di Tecnologia)  3X3-02 15:30~ Moving Object Recovery from Slow-Scanning LIDAR ○Tianwei Zhang(Univ. of Tokyo) Yoshihiko Nakamura(Univ. of Tokyo)  3X3-03 15:45~ Design of a Personal Assistant Robot Smartwatch ○Gustavo Kato(Universidad de Ingenieria y Tecnologia) Cesar Lucho(Universidad de Ingenieria y Tecnologia)  3X3-04 16:00~ Responsive Biped Control Based on COM-ZMP that is Available Even at the Limit of Kinematics ○Robson Kenji Sato(Osaka University) Tomomichi Sugihara(Osaka University)  3X3-05 16:15~ Robo-Art: The Shadow Art Robot Creator ○Nazul Perez Campillo(RITSUMEIKAN UNIVERSITY) Joo-Ho Lee(RITSUMEIKAN UNIVERSITY)  3X3-06 16:30~ Study on an Inertially Stabilized Platform with Passive Gimbal ○Erick Moya(Yamagata University) Kazuki Abe(Yamagata University) Adrian Zambrano(Yamagata University) Kenjiro Tadakuma(Tohoku University) Riichiro Tadakuma(Yamagata University)  3X3-07 16:45~ Tracking control for a rehabilitative training walker with velocity constraint ○Hongbin Chang(Kochi University of Technology) Shuoyu Wang(Kochi University of Technology) Ping Sun(Shenyang University of technology)  3X3-08 17:00~ User friendly teleoperation for manipulating switches in human living environment ○Dong-Jun Lee(Ritsumeikan) Hirotake Yamazoe(Ritsumeikan) Joo-Ho Lee(Ritsumeikan)	<b>3Y3</b> ヒューマノイド(3/3)  水内郁夫(東京農工大学)、岡田慧(東京大学)  3Y3-01 15:15~ ヒューマノイドにおけるオンライン型模倣修正に基づく道具利用行為の獲得機構に関する研究 ○矢野 伊織(東京大学大学院創造情報学専攻) 小原 由羽(東京大学大学院知能機械情報学専攻) 室岡 雅樹(東京大学大学院知能機械情報学専攻) 野沢 峻一(東京大学大学院知能機械情報学専攻) 岡田 慧(東京大学大学院知能機械情報学専攻) 稲葉 雅幸(東京大学大学院創造情報学専攻)  3Y3-02 15:30~ Deep Learningによるロボット道具使用のための把持を考慮した道具身体化モデル ○金 紀泰(早大) 高橋 城志(早大・JSPS DC2) 尾形 哲也(早大) 菅野 重樹(早大)  3Y3-03 15:45~ 腕のひねりを考慮したヒューマノイドロボットの連想運動生成 ○寺部 和紀(名工大) 加藤 昇平(名工大)  3Y3-04 16:00~ AIやロボットへの期待と即レス症候群との関連について ○加納 寛子(山形大学)  3Y3-05 16:15~ 言語によるロボットへの動作指示における画像検索を用いた未知語への対応法 ○張 豪帥(東京農工大学) 町野 裕貴(東京農工大学) 山本 奈都美(東京農工大学) 林 宏太郎(東京農工大学) 水内 郁夫(東京農工大学)  3Y3-06 16:30~ 人間形サキソフォン演奏ロボットの開発 ○河合 雅央(早稲田大学院) 松本 慧(早稲田大学院) 滝川 一貴(早稲田大学) セッサ サルバトール(早大理工学術院) コセンティノ サラ(早大理工学術院) 上山 景子(早大理工学術院) 高西 淳夫(早大理工学術院・早大ヒューマノイド研究所)  3Y3-07 16:45~ 骨盤運動に着目した2足走行ロボットの開発 ○植田 大貴(早大院) 大谷 拓也(早大) 橋本 健二(早大高等研・早大HRI) 宮前 俊介(早大院) 磯道 貴矢(早大院) 夏原 彬(早大院) 阪口 正律(カルガリー大) 川上 泰雄(早大) 林 憲玉(神奈川大・早大HRI) 高西 淳夫(早大・早大HRI)

9月9日(金)PM2		
基盤教育2号館/第2室 (222教室)	基盤教育3号館/第R室 (332教室)	オープンフォーラム
		<p>10:00~12:00 OF9            基盤教育3号館/第R室(332教室)            パネル討論「ロボット事業における中小企業産学連携の在り方2」</p> <p>12:00~14:30 OF10            基盤教育3号館/第P室(312教室)            論文の通し方、教えます。～ロボット学会誌論文掲載までの道～</p> <p>13:00~17:00 OF11            基盤教育3号館/第R室(332教室)            このロボットがすごい2016</p> <p>15:15~17:15 OF12            基盤教育3号館/第Q室(322教室)            はやぶさ2と大学コンソーシアム ～ミネルバ-II-2 報告会～</p> <p>10:00~12:00 OF13            基盤教育3号館/第Q室(322教室)            新学術領域「生物ナビゲーションのシステム科学」</p>