

詳細プログラム(最終版, 座長付き)

9月12日(火)AM			
1号館1階/第A室(1105室)	1号館2階/第B室(1201室)	1号館2階/第C室(1202室)	1号館2階/第D室(1203室)
<p>1A1 OF: アクティブ・ラーニング、PBLを実現するロボット教材</p>	<p>1B1 福祉・パワーアシスト(1/3) 横田 諭(佐世保高専) 1B1-01 10:30~ 脳卒中患者に対する手指部用小型リハビリ機器の研究 ○本元 啓祐(日本工業大学大学院) 中里 裕一(日本工業大学) 1B1-02 10:45~ 介護動作の定量的評価を目的とする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) 1B1-03 11:00~ 脳活動情報及び身体運動情報からの特微量抽出による認知的フレイル評価に関する検討 ○内山 瑛美子(東大) 味野 俊裕(東大) 田中 友規(東大) 飯島 勝矢(東大) 高野 涉(東大) 中村 仁彦(東大) 1B1-04 11:15~ アームバンド型EMGセンサアレイとSVMによる前腕動作の識別 ○橋口 博信(佐世保高専) 横田 諭(佐世保高専) 1B1-05 11:30~ 距離画像センサによる上肢の姿勢推定手法を用いたAR筋電義手シミュレータの開発 ○佐藤 駿紀(横浜国大) 西野 亘(横浜国大) 加藤 龍(横浜国大) 1B1-06 11:45~ トーションバネによるブレーキ機構を用いた関節ロック型筋電義手 ○阿久津 祐樹(横浜国大) 加藤 龍(横浜国大)</p>	<p>1C1 IS:Special Issue on "Robotics x AI" Kazuhiro Nakadai(Honda RI)、Tomohiro Shibata(Kyushu Inst. of Tech.) 1C1-01 10:30~ Slow-Scanning LIDAR Mapping with Moving Object Removal ○Tianwei Zhang(The University of Tokyo) Yoshihiko Nakamura(The University of Tokyo) 1C1-02 10:45~ Deep learning based painting recognition and robot navigation ○Jianqiang Xiao(University of Toyama) Genci Capi(Hosei University) Akio Ando(University of Toyama) 1C1-03 11:00~ Experience Filtering for Robot Navigation Using Deep Reinforcement Learning ○Nguyen Phong(Hitachi Ltd.) Takayuki Akiyama(Hitachi Ltd.) Hiroki Ohashi(Hitachi Ltd.) 1C1-04 11:15~ Audience mood estimation for the Waseda Anthropomorphic Saxophonist 5 (WAS-5) using cloud cognitive services Randria Randria(Universit� Paul Sabatier) Sarah Cosentino(Waseda University) Jia-Yeu Lin(Waseda University) Thomas Pellegrini(Universit� de Toulouse) ○Salvatore Sessa(Waseda University) Atsuo Takanishi(Waseda University) 1C1-05 11:30~ Online auditory scene analysis using multiple microphone arrays ○Daniel Gabriel(Tokyo Institute of Technology) Ryosuke Kojima(Kyoto University) Kotaro Hoshiba(Tokyo Institute of Technology) Kazuhiro Nakadai(Tokyo Institute of Technology、HRI-JP)</p>	<p>1D1 生物模倣ロボット 藤川 太郎(東京電機大学) 1D1-01 10:30~ ハチドリの弾性羽ばたき翼の空気力学的性能の研究 ○相澤 誠浩(東工大) 前田 将輝(東工大) 山崎 剛史(山階鳥類研究所) 田中 博人(東工大) 1D1-02 10:45~ トンボの羽ばたきを模した飛翔ロボットに関する研究2 ○大野 竜之介(大工大) 中山 学之(大工大) 筒井 博司(大工大) 1D1-03 11:00~ 蠕動運動を利用したミミズ型浴槽掃除ロボットの開発 ○池田 毅(山口東理大) 橋本 雅樹((株)ヤナギヤ) 古野 誠治(北九州高専) 1D1-04 11:15~ タコの腕構造を模倣したマニピュレータの開発 ○古川 匠太(岡山大) 脇元 修一(岡山大) 1D1-05 11:30~ タコを模倣した吸盤の細径化に関する研究 ○三村 拓人(関西大) 堀江 一生(関西大) 高橋 智一(関西大) 鈴木 昌人(関西大) 青柳 誠司(関西大) 1D1-06 11:45~ 生物行動理解のための人工物-生物閉ループ系の構築 ○志垣 俊介(東工大) エルナンデス セサル(東工大) ムハマド フィクリ(東工大) 倉林 大輔(東工大)</p>

詳細プログラム(最終版, 座長付き)

9月12日(火)AM			
1号館2階/第E室(1204室)	1号館2階/第F室(1205室)	1号館2階/第G室(1206室)	1号館3階/第H室(1301室)
<p>1E1 OS:宇宙ロボティクス</p> <p>石上玄也(慶應義塾大学)</p> <p>1E1-01 10:30~ ラグ付き車輪を有する移動ロボットのエネルギー消費に基づいた斜面登坂性能解析 ○宮山 尚也(慶應大院) 石上 玄也(慶應大)</p> <p>1E1-02 10:45~ 宇宙ロボットに向けた真空対応アクチュエータユニットの開発と真空試験 ○橋本 健二(早大高等研・早大HRI) 酒井 伸明(早大院) 木村 駿介(早大院) 熊谷 健吾(早大院) 今井 朝輝(早大院) 松澤 貴司(早大院) 吉田 雄貴(早大院) 山口 航希(早大院) 高西 淳夫(早大・早大HRI)</p> <p>1E1-03 11:00~ 車輪沈下特性を利用した移動方法の走行性に関する研究 ○藤原 大祐(芝浦工大) 飯塚 浩二郎(芝浦工大)</p> <p>1E1-04 11:15~ 小天体探査ロボットのための異なる物理次元の反動を生かした移動形態遷移の提案 ○永岡 健司(東北大) 金子 利康(東北大) 吉田 和哉(東北大)</p> <p>1E1-05 11:30~ 形状記憶合金を用いた小型軽量探査ローバのホッピング移動機構の検討 ○坂本 琢馬(東大) 大槻 真嗣(ISAS/JAXA) 久保田 孝(ISAS/JAXA)</p>	<p>1F1 センサ</p> <p>山本晃生(東京大学)</p> <p>1F1-01 10:30~ 磁性エラストマを用いた柔軟な3軸力覚センサ ○川筋 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>1F1-02 10:45~ 触覚機能を内包する近接覚の提案 ○小山 佳祐(東大) 下条 誠(東大) 石川 正俊(東大)</p> <p>1F1-03 11:00~ 光学式触覚センサの小型化・モジュール化 ○大塚 剛(中部大学) 川西 俊夫(中部大学) 大日方 五郎(中部大学)</p> <p>1F1-04 11:15~ 反射音を用いた鉗子型触覚センサにおける温度推定 ○秋田 駿(名工大) 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>1F1-05 11:30~ ワイドレンジ水晶振動式荷重センサを用いた脈波計測 ○室崎 裕一(名大) 西 拓也(名大) 新井 史人(名大)</p> <p>1F1-06 11:45~ MEMS局所滑り覚センサを用いた二足歩行ロボット歩行中における滑りやすい路面と滑りにくい路面の判別 ○岡谷 泰佑(東京大学) 高畑 智之(東京大学) 下山 勲(東京大学)</p>	<p>1G1 ヒューマンインタラクション(1/3)</p> <p>久野義徳(埼玉大学)</p> <p>1G1-01 10:30~ 対話における人物のしぐさと音響特徴量を用いた話者の意図推定手法の検討 ○松藤 彰宏(首都大学東京) 下川原 英理(首都大学東京) 山口 亨(首都大学東京)</p> <p>1G1-02 10:45~ 個人に合わせたロボット行動生成のための気分変化予測手法構築に向けた環境と気分変化の関係の学習と考察 ○熊谷 和実(農工大) 林 宏太郎(農工大) 水内 郁夫(農工大)</p> <p>1G1-03 11:00~ 多層ニューラルネットワークを用いたロボットパートナーのインタラクションシステムの提案 ○田中 亮佑(首都大学東京) 馬 珍碩(首都大学東京) 久保田 直行(首都大学東京)</p> <p>1G1-04 11:15~ 非言語動作の分析および実ロボットへの実装 ○一井 翔(阪大) 上出 寛子(名大) 小嶋 勝(阪大) 前 泰志(阪大) 新井 健生(電通大・北京理工大)</p> <p>1G1-05 11:30~ iBeaconと加速度を用いた機械学習によるユーザの閲覧行動の推定に向けた解析手法の検討 ○本橋 幸治(首都大学東京) 下川原 英理(首都大学東京) 陳 苑茵(香港中文大学) 山口 亨(首都大学東京)</p>	<p>1H1 SLAM</p> <p>渡辺桂吾(岡山大学)</p> <p>1H1-01 10:30~ 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) 吳 成偉(早大) 木田 和紀(早大) 小嶋 博(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/ヒューマノイド研究所) 高西 淳夫(早大/ヒューマノイド研究所)</p> <p>1H1-02 10:45~ 移動ロボットのセンサ情報に基づく自律的な屋内環境探索及び地図生成システムの提案 ○龜山 直起(東京電機大学) 日高 浩一(東京電機大学)</p> <p>1H1-03 11:00~ 地図と計測値の乖離発生確率に基づく自動地図更新システム ○藤井 亮輔(豊田中央研究所) 田中 稔(豊田中央研究所) 藪下 英典(トヨタ自動車)</p> <p>1H1-04 11:15~ 建築現場でのSLAMによる走行制御の検討 ○久保田 修平(足利工業大学大学院) 久芳 頼正(足利工業大学) 仁田 佳宏(足利工業大学) 山城 光雄(足利工業大学)</p> <p>1H1-05 11:30~ FPGAとクラウドを連携したVisualSLAM分散処理システム ○大川 猛(宇都宮大) 菅田 悠平(宇都宮大) 松本 拓也(宇都宮大) 大津 金光(宇都宮大) 横田 隆史(宇都宮大)</p> <p>1H1-06 11:45~ ポーズグラフの重複削減による多重ループ検出の高速化 ○友納 正裕(千葉工大)</p>

詳細プログラム(最終版, 座長付き)

9月12日(火)AM			
2号館1階/第1室(2106室)	2号館1階/第J室(2107室)	2号館2階/第K室(2201室)	2号館2階/第L室(2202室)
<p>11I 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>11I-01 10:30~ HEMSテストサイトによる感性を持つロボット実現の可能性検討 ○常川 光一(中部大) 小島 拓士(中部大) 大参 未幸(中部大)</p> <p>11I-02 10:45~ コミュニケーションロボット介護現場への導入:実験評価法標準化に向けて ○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) 増山 茂(東京医科大学) 石井 陽子(ユニバーサルアクセシビリティ評価機構) 立野 弘祐((社福)真光会) 不動田 敏幸((社福)西和会) 原田 諭((社福)大谷) 尾形 剛弥((社福)東京聖新会) 岡本 佳美((社福)東京聖新会) 新坂 永枝((社福)東京聖新会)</p> <p>11I-03 11:00~ ネットワーク化されたロボット店員の社会実装とその実運用 松村 礼央(karakuri, ATR) ○塩見 昌裕(ATR) 萩田 紀博(ATR)</p> <p>11I-04 11:15~ 没入型VRを活用したロボットによるユーザ誘導行動の評価システム設計 ○水地 良明(NII) 稲色 哲也(NII/総研大)</p> <p>11I-05 11:30~ マイクロフォンアレイを用いた音声認識システムの開発 ○永島 一輝(金沢工科大学) 出村 成成(金沢工大)</p> <p>11I-06 11:45~ 物体把持のための Batch Learning Growing Neural Gasを用いた把持位置の決定 ○呉 澤沛(首都大) 戸田 雄一郎(首都大) Noel Tay(首都大) 久保田 直行(首都大)</p>	<p>1J1 OS:倒立振り子型ロボット</p> <p>島田明(芝浦工業大学)、鄭聖熹(大阪電気通信大学)</p> <p>1J1-01 10:30~ ユーザビリティを考慮した車輪倒立型電動車椅子の開発-自動スライダによる加減速走行支援- ○鄭 聖熹(大阪電通大) 香西 一樹(大阪電通大大学院)</p> <p>1J1-02 10:45~ マルチボディを有する車輪倒立型ロボットの運動方程式の導出 ○濱中 崇文(大阪電通大) 鄭 聖熹(大阪電通大)</p> <p>1J1-03 11:00~ 倒立振り子型車両の停止距離同定実験 ○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)</p> <p>1J1-04 11:15~ 低層高所作業向け倒立振り子台車mIm開発の予備実験 (mIm: multidirectional increasable mobility) ○宮腰 清一(産総研)</p> <p>1J1-05 11:30~ 対人追従のための車輪型倒立振り子ロボットの移動制御 ○生方 幹二(芝浦工業大学) 大平 峻(芝浦工業大学) 島田 明(芝浦工業大学)</p> <p>1J1-06 11:45~ スライディングモード制御による倒立振り子ロボットの位置制御 ○周 明康(芝浦工大) 島田 明(芝浦工大)</p> <p>1J1-07 12:00~ 立ち乗り型PMDIにおけるDistracted Drivingによる走行軌跡への影響 佐藤 健太(鶴岡高専) 金 帝演(鶴岡高専) 橋本 尚久(産総研) ○富田 康治(産総研) 宮腰 清一(産総研) 瀧浪 雄介(産総研) 松本 治(産総研)</p>	<p>1K1 災害・レスキュー(1/3)</p> <p>多田隈建二郎(東北大学)</p> <p>1K1-01 10:30~ 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) 橋本 健二(早大高等研・早大HRI) 孫 瀧(早大院) 寺町 知峰(早大院) 木村 駿介(早大院) 酒井 伸明(早大院) 吉田 雄貴(早大院) 今井 朝輝(早大院) 熊谷 健吾(早大院) 松原 孝将(早大院) 山口 航希(早大院) 陳 偉信(早大) 高西 淳夫(早大・早大HRI)</p> <p>1K1-02 10:45~ 極限環境下で作業可能な災害対応ロボットの開発 ○松原 孝将(早大院) 松澤 貴司(早大院) 橋本 健二(早大高等研・早大HRI) 孫 瀧(早大院) 寺町 知峰(早大院) 木村 駿介(早大院) 酒井 伸明(早大院) 吉田 雄貴(早大院) 今井 朝輝(早大院) 山口 航希(早大院) 名村 圭祐(早大) 高西 淳夫(早大・早大HRI)</p> <p>1K1-03 11:00~ 極限環境下で作業可能な災害対応ロボットの開発 ○山口 航希(早大院) 松澤 貴司(早大院) 橋本 健二(早大高等研・早大HRI) 孫 瀧(早大院) 寺町 知峰(早大院) 木村 駿介(早大院) 酒井 伸明(早大院) 吉田 雄貴(早大院) 今井 朝輝(早大院) 熊谷 健吾(早大院) 松原 孝将(早大院) 高西 淳夫(早大・早大HRI)</p> <p>1K1-04 11:15~ TRCIにおける細径索状ロボットの移動・探索技術課題解決(第4報) ○鄭 心知(京都高度技術研) 渡部 進一(京都高度技術研)</p> <p>1K1-05 11:30~ ロボットドライバーの研究 第3報 水陸両用車ARGOの実験走行 ○滝田 好宏(防衛大)</p> <p>1K1-06 11:45~ ミミズの動きを模した多体節運動ロボットの開発 ○遠藤 匠(関西学院大学) 嵯峨 宣彦(関西学院大学)</p>	<p>1L1 OS:ロボットマニピュレーション(1/3)</p> <p>原田研介(大阪大学)</p> <p>1L1-01 10:30~ 高連多指ハンドによるボール転がりを用いたピッチング戦略 ○妹尾 拓(東大) 田丸 浩気(東大) 村上 健一(東大) 石川 正俊(東大)</p> <p>1L1-02 10:45~ 摩擦差動式仮想ターンテーブルを用いた1モータ・3自由度マニピュレーション ○山口 耕平(阪大) 坂下 遼平(阪大) 東森 亮(阪大)</p> <p>1L1-03 11:00~ 指球リンクの形状の違いによる把持力への影響について ○米田 知生(立命館) 森廣 大毅(立命館) 小澤 隆太(立命館)</p> <p>1L1-04 11:15~ A Three fingered Adaptive Gripper for Assembly Tasks ○Kaidi Nie(Osaka Univ.) Kensuke Harada(Osaka Univ.)</p> <p>1L1-05 11:30~ 2本指ロボットハンドによるつまみ把持における力制御と位置制御の切り替え ○浪花 智英(福井大学大学院) 巻田 茉耶(オムロンヘルスケア(株)) 谷 由章(福井大学大学院)</p> <p>1L1-06 11:45~ 静止摩擦をノッチ型摩擦フリー外乱オブザーバで考慮したセンサレス力制御法の検討 ○神谷 直季(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)</p>

9月12日(火)AM

オープンフォーラム

10:00~12:00 1号館/1105室(第A室)OF7 アク
ティブ・ラーニング、PBLを実現するロボット教材

詳細プログラム(最終版, 座長付き)

9月12日(火)PM1			
1号館1階/第A室(1105室)	1号館2階/第B室(1201室)	1号館2階/第C室(1202室)	1号館2階/第D室(1203室)
<p>1A2 OS:学科教育としてのロボティクス(1/2)</p> <p>柴田瑞穂(近畿大学)、出村公成(金沢工業大学)</p> <p>1A2-01 13:00~ 学科教育としてのロボティクス ○島田 明(芝浦工大)</p> <p>1A2-02 13:15~ IoT機能を持つロボットを用いた協調学習環境 ○野口 孝文(釧路高専) 千田 和範(釧路高専) 稲守 栄(釧路高専)</p> <p>1A2-03 13:30~ 近畿大学工学部ロボティクス学科の育成する学生像と実験・演習科目 ○柴田 瑞穂(近畿大)</p> <p>1A2-04 13:45~ 学部生のためのメカトロニクス教育教材の開発 ○大坪 義一(近畿大) 池田 篤俊(近畿大) 五百井 清(近畿大) 小坂 学(近畿大)</p> <p>1A2-05 14:00~ 金沢工業大学工学部ロボティクス学科の育成する学生像と実験・演習科目 鈴木 亮一(金沢工大) ○出村 公成(金沢工大)</p> <p>1A2-06 14:15~ 臨床工学技士養成教育におけるロボット製作実習 ○万野 真伸(大電通大) 平松 幹雄(大電通大) 藤川 智彦(大電通大)</p>	<p>1B2 福祉・パワーアシスト(2/3)</p> <p>積際徹(同志社大学)</p> <p>1B2-01 13:00~ ステレオカメラを有するハイクラス歩行器 ○丹沢 勉(山梨大学) 森 英雄(NPO 法人歩行ガイドロボット)</p> <p>1B2-02 13:15~ 急性期片麻痺患者の下肢リハビリにおける随意機能の誘発を目的としたマスタスレープ式両足協調デバイスの開発 ○岩木 将一郎(早大) 齋地 健太(早大) 安田 和弘(早大) 岩田 浩康(早大)</p> <p>1B2-03 13:30~ 急性期脳卒中患者に対してHALを用いた機能回復治療における歩行時筋活動の経時的解析 ○門根 秀樹(筑波大) 上野 友之(筑波大) 渡邊 大貴(筑波大) 山海 嘉之(筑波大) 丸島 愛樹(筑波大)</p> <p>1B2-04 13:45~ 歩行器先行型転倒事象再現装置の開発 ○藤原 清司(産総研) 比留川 博久(産総研)</p> <p>1B2-05 14:00~ T字杖、四脚杖、ロフトランド杖を用いた歩容および下肢関節に関する解析 ○谷口 允紀(同志社大学(同大)) 積際 徹(同志社大学(同大)) 横川 隆一(同志社大学(同大))</p>	<p>1C2 IS:Special Issue on Assistive Robotics</p> <p>Tomohiro Shibata (Kyushu Inst. of Tech.)、Kazuhiro Nakadai (Honda RI)</p> <p>1C2-01 13:00~ Experimental evaluation on the assistive performance of personal standing mobility Qolo during sit-to-stand and stand-to-sit posture transition ○Hideki Kadone (University of Tsukuba) Wietske Scholtens (University of Tsukuba) Yukiyo Shimizu (University of Tsukuba) Shigeki Kubota (University of Tsukuba) Masashi Yamazaki (University of Tsukuba) Kenji Suzuki (University of Tsukuba)</p> <p>1C2-02 13:15~ Estimating 3D Hand Location for Clothing Assistance Initialization Using Dynamic Movement Primitives ○Ravi Joshi (Kyushu Institute of Technology) Rithul Perathara (Indian Institute of Technology Delhi) Rollyn Labuguen (Kyushu Institute of Technology) Nishanth Koganti (Nara Institute of Science and Technology, Kyushu Institute of Technology) Tomohiro Shibata (Kyushu Institute of Technology)</p> <p>1C2-03 13:30~ Development of grasping training device using bellows structure and experimental verification ○Shotaro Okajima (Nagoya University) Shingo Shimoda (RIKEN) Yasuhisa Hasegawa (Nagoya University)</p> <p>1C2-04 13:45~ Towards Supervised Autonomy in Cloud Social Robotics ○SINČÁK Peter (Center for Intelligent Technologies, TU Košice) Gergely MAGYAR (Center for Intelligent Technologies, TU Košice) ČERNAJOVÁ Ivana (Senior House of Juraja Schoppera) Filippo CAVALLI (Scuola Superiore Sant'Anna) Kaori YOSHIDA (Kyushu Institute of Technology)</p>	<p>1D2 OS:ロボット技術のスポーツ&フィットネスへの展開</p> <p>栗田雄一(広島大学)、田中孝之(北海道大学)</p> <p>1D2-01 13:00~ 【基調講演】安全面から見たスポーツ&フィットネスの拡張可能性 ○F 智之(JFEスチール)</p> <p>1D2-02 13:30~ 低圧駆動McKibben型人工筋を利用した電力を使わずにテニススウィングを強化するスーツ ○栗田 雄一(広大) 小川 和徳(広大・ダイヤ工業) 池田 智浩(ダイヤ工業)</p> <p>1D2-03 13:45~ 日常生活動作での個別筋カトレニングのための骨盤筋骨格モデルの設計 ○若生 知宏(北大) 田中 孝之(北大) 島谷 康司(県立広島大) 土谷 圭央(北大)</p> <p>1D2-04 14:15~ 上肢筋カトレニング装置による目的別トレーニングの実践と筋の特性評価 ○中川 真実(東京理科大) 橋本 卓弥(東京理科大) 菊池 直樹(日体大) 小木曾 公尚(電通大)</p>

詳細プログラム(最終版, 座長付き)

9月12日(火)PM1			
1号館2階/第E室(1204室)	1号館2階/第F室(1205室)	1号館2階/第G室(1206室)	1号館3階/第H室(1301室)
<p>1E2 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におけるロボット開発の概要と成果(1/2) 安川裕介(NEDO)</p> <p>1E2-01 13:00～ NEDO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>1E2-02 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 ○油田 信一(芝浦工大) 安川 裕介(NEDO)</p> <p>1E2-03 13:30～ 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)イクシスリサーチ) 菊池 浩明(富士フィルム(株)) 堀田 修平(富士フィルム(株)) 式田 直孝(一財)首都高快速道路技術センター)</p> <p>1E2-04 13:45～ 橋梁桁端部点検診断ロボット(アーム懸架型)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)) 黒川 真一郎(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>1E2-05 14:00～ クローラ型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 宏実((株)移動ロボット研究所) 宮重 正幸((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) 永田 尚人((株)熊谷組) 北原 成郎((株)熊谷組) 西岡 吉弘((株)熊谷組) 久保 隆司((株)熊谷組) 大本 晋士郎((株)熊谷組) 洲上 隆也((株)熊谷組)</p> <p>1E2-06 14:15～ マルチコプタを利用した橋梁点検システムの開発(第3報) ○金平 徳之(川田テクノロジー(株)) 櫻本 祥(川田テクノロジー(株)) 越後 滋(川田テクノロジー(株)) 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(産総研) 有隅 仁(産総研)</p>	<p>1F2 OS:人工筋アクチュエータ・センサシステム(1/2) 釜道紀浩(東京電機大学)、高嶋一登(九州工業大学)</p> <p>1F2-01 13:00～ 柔らかさを活かしたソフトロボットの設計、製造、制御方策 ○橋館 拓也(東京大学) 川原 圭博(東京大学)</p> <p>1F2-02 13:30～ 短繊維補強空気圧式ゴム人工筋肉の開発 ○小島 明寛(中央大学) 奥井 学(中央大学) 山田 泰之(中央大学) 中村 太郎(中央大学)</p> <p>1F2-03 13:45～ 形状記憶ゲルとワイヤ駆動機構を用いたロボットハンドの開発 ○三好 竜平(滋賀県立大学) 山野 光裕(滋賀県立大学) 安田 寿彦(滋賀県立大学) 西岡 靖貴(滋賀県立大学) 宮 瑾(山形大学) 古川 英光(山形大学) 多田 環 理一郎(山形大学)</p> <p>1F2-04 14:00～ 短時間で軟化および硬化が可能な形状記憶ゲル製ロボット部品の試作 大島 一輝(滋賀県立大学) 山野 光裕(滋賀県立大学) ○三好 竜平(滋賀県立大学) 安田 寿彦(滋賀県立大学) 西岡 靖貴(滋賀県立大学) 赤松 正人(山形大学) 宮 瑾(山形大学) 古川 英光(山形大学) 多田 環 理一郎(山形大学)</p> <p>1F2-05 14:15～ Agar/HPAAm/PPyトリプルネットワークゲルを用いた自己修復する変位センサの提案 ○右田 かよ(早大) 長濱 峻介(早大) 菅野 重樹(早大)</p>	<p>1G2 ヒューマンインタラクション(2/3) 大武美保子(理化学研究所)</p> <p>1G2-01 13:00～ 接触行為に対するロボットの反応時間をもたらず印象変化 ○塩見 昌裕(ATR) 港 隆史(ATR) 石黒 浩(阪大, ATR)</p> <p>1G2-02 13:15～ 人とロボットの協調作業における瞬きに関する研究 ○林 宏太郎(東京農工大学) 水内 郁夫(東京農工大学)</p> <p>1G2-03 13:30～ 対話支援ロボット開発に向けた心拍変動の周波数解析による会話中の自律神経機能評価 ○相澤 秀和(首都大学東京) 岩崎 真也(首都大学東京) 五味 怜央奈(首都大学東京) 下川原 英理(首都大学東京) 山口 亨(首都大学東京)</p> <p>1G2-04 13:45～ 視聴覚提示に伴うロボットからの抱擁への印象変化 ○塩見 昌裕(ATR) 萩田 紀博(ATR)</p> <p>1G2-05 14:00～ 操作機器が有するバックラッシュが人間の生体情報に与える影響 ○杉浦 和恵(同志社大) 積原 徹(同志社大) 横川 隆一(同志社大)</p>	<p>1H2 環境認識・自己位置推定 石井裕之(早稲田大学)</p> <p>1H2-01 13:00～ マルチモーダル全方位画像の共起性と循環性を考慮した畳込み特徴学習による一般屋外環境識別 中嶋 一斗(九大) 河村 晃宏(九大) ○倉爪 亮(九大)</p> <p>1H2-02 13:15～ 複数のマイクロコントローラによる無線LAN信号計測に基づいた環境の状態変化検出の検討 ○梅谷 智弘(甲南大) 田村 祐一(甲南大)</p> <p>1H2-03 13:30～ 線分環境地図のためのLRFの受光強度を用いたクラスタリング手法の提案 ○吉田 裕(工学院大) 羽田 靖史(工学院大)</p> <p>1H2-04 13:45～ 信号多重化技術を用いた空間的にシームレスな局所的通信システムにおける回転を考慮したデコード手法 ○赤川 徹明(岩手県立大) 新井 義和(岩手県立大) 今井 信太郎(岩手県立大) 猪股 俊光(岩手県立大)</p> <p>1H2-05 14:00～ 無線給電ロボットのためのLRFと屋内測位センサのセンサフュージョンに関する基礎検討 ○中村 勇太(法政大学) 中村 壮亮(法政大学)</p> <p>1H2-06 14:15～ 3Dモデルを用いた連続的な境界認識 ○轟中 渉((株)リコー) 志村 浩((株)リコー) 山科 亮太((株)リコー) 余平 哲也((株)リコー) 川口 敦生((株)リコー)</p>

詳細プログラム(最終版, 座長付き)

9月12日(火)PM1			
2号館1階/第1室(2106室)	2号館1階/第J室(2107室)	2号館2階/第K室(2201室)	2号館2階/第L室(2202室)
<p>112 OS:インテリジェントホームロボティクス(2/2)</p> <p>杉浦孔明(NICT)</p> <p>112-01 13:00~ 慣性センサを用いた調理時の注意状態認識と付随動作認識の検討 ○大北 拓哉(阪工大) 土井 健輔(阪工大) 大井 翔(阪工大) 佐野 睦夫(阪工大)</p> <p>112-02 13:15~ 生活支援ロボットにおける類似物探索による日用品収納行動に関する研究 ○竹田 暲(東大) 古田 悠貴(東大) 長濱 虎太郎(東大) 矢口 裕明(東大) 稲葉 雅幸(東大)</p> <p>112-03 13:30~ セマンティックセグメンテーションを用いた深層強化学習による自律移動の獲得 ○丸山 祐矢(中部大学) 古川 弘憲(中部大学) 村瀬 卓也(中部大学) 山内 悠嗣(中部大学) 山下 隆義(中部大学) 藤吉 弘亘(中部大学)</p> <p>112-04 13:45~ 人と一緒にテレビを視聴するロボットの機能検討と試作 ○金子 豊(NHK) 星 祐太(NHK) 上原 道宏(NHK)</p> <p>112-05 14:00~ 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 ○加藤 健太郎(早大院) 岸 竜弘(早大理工研) 柳野 浩志(早大院) 橋本 健二(早大高等研・早大HRI) 高西 淳夫(早大・早大HRI)</p> <p>112-06 14:15~ インテリジェントルームにおける複雑な家電操作の実現 ○鹿野 巧(中央大) 川村 拓也(中央大) 梅田 和昇(中央大)</p>	<p>1J2 OS:柔軟物の力学的機能の活用と理解</p> <p>平井慎一(立命館大学、望山洋(筑波大学)</p> <p>1J2-01 13:00~ 航空機用ファイヤーハーネス結束のための結び工具の開発 ○宗田 あずみ(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)</p> <p>1J2-02 13:15~ 平面編みチューブ式ソフトロボットの開発 ○種田 宇志(東工大) 高山 俊男(大阪大)</p> <p>1J2-03 13:30~ Robo-Dip: ロボット化ゴムディッピングによる薄型柔軟構造体の作製法 ○安藤 潤人(筑波大) 望山 洋(筑波大)</p> <p>1J2-04 13:45~ 可食センサ ○小松 洋音(東北大) 藤田 政宏(東北大) 藤本 敬彰(東北大) 鉄井 光(東北大) 西村 礼貴(東北大) 野村 陽人(東北大) 高根 英里(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>1J2-05 14:00~ ジャミング転移現象による義手応用とその解析 ○樽茶 好彦(東京大学) 松崎 博貴(東京大学) 武田 伊織(東京大学) 酒井 幹夫(東京大学) 小野寺 宏(東京大学)</p> <p>1J2-06 14:15~ 微分幾何法に基づいた三次元線状物体の動的変形状予測 ○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)</p>	<p>1K2 災害・レスキュー(2/3)</p> <p>栗栖正允(東京電機大学)</p> <p>1K2-01 13:00~ 電動型4腕式極限作業ロボットE-OCTOPUSの開発 亀崎 允啓(早大) ○東 宏河(早大) 陳 奎(早大) 片野 貴裕(早大) 金子 大靖(早大) 石田 健蔵(早大) 中山 正之(菊池製作所) 関 雅俊(菊池製作所) 一柳 健(菊池製作所) 菅野 重樹(早大)</p> <p>1K2-02 13:15~ 極限環境下で作業可能な災害対応ロボットの開発 ○今井 朝輝(早大院) 寺町 知峰(早大院) 橋本 健二(早大高等研・早大HRI) 松澤 貴司(早大院) 孫 瀧(早大院) 木村 駿介(早大院) 酒井 伸明(早大院) 吉田 雄貴(早大院) 熊谷 健吾(早大院) 松原 孝将(早大院) 山口 航希(早大院) 高西 淳夫(早大・早大HRI)</p> <p>1K2-03 13:30~ 極限環境下で作業可能な災害対応ロボットの開発 ○熊谷 健吾(早大院) 橋本 健二(早大高等研・早大HRI) 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) 孫 瀧(早大院) 吉田 雄貴(早大院) 今井 朝輝(早大院) 松原 孝将(早大院) 山口 航希(早大院) 高西 淳夫(早大・早大HRI)</p> <p>1K2-04 13:45~ 消防ホースの能動化に向けた水噴射を用いた索状体の安定浮上 ○安藤 久人(東北大/福島県ハイテクプラザ) 安部 祐一(東北大) 石井 昭裕(東北大) 昆陽 雅司(東北大) 多田 隈 建二郎(東北大) 田所 諭(東北大)</p> <p>1K2-05 14:00~ 噴射方向能動ノズルを用いた空気浮上型能動スコープカメラによる瓦礫踏破 ○石井 昭裕(東北大) 山内 悠(東北大) 安部 祐一(東北大) 昆陽 雅司(東北大) 多田 隈 建二郎(東北大) 田所 諭(東北大)</p> <p>1K2-06 14:15~ 配管点検ロボットの直観的インターフェースの開発 ○上原 瑠哉(早稲田大学) 三浦 智(早稲田大学) 川村 和也(千葉大学) 藤江 正克(早稲田大学) 菅野 重樹(早稲田大学) 宮下 朋之(早稲田大学)</p>	<p>1L2 OS:ロボットマニピュレーション(2/3)</p> <p>辻徳生(金沢大学)</p> <p>1L2-01 13:00~ 深層学習を用いた充填状態からの取り出し動作制御 ○嘉藤 佑亮(産総研/パナソニック株式会社) 永田 和之(産総研) 山野辺 夏樹(産総研) 小澤 順(産総研)</p> <p>1L2-02 13:15~ 規則的に配列された把持物体群の集合体としての抽出 ○朝岡 忠(東京農工大) 永田 和之(産総研) 水内 郁夫(東京農工大)</p> <p>1L2-03 13:30~ 固有値テンプレートによるFast Graspability Evaluationの高速化 ○真野 航輔(中部大学) 長谷川 昂宏(中部大学) 山内 悠嗣(中部大学) 山下 隆義(中部大学) 藤吉 弘亘(中部大学) 堂前 幸康(三菱電機) 川西 亮輔(三菱電機) 関 真規人(三菱電機)</p> <p>1L2-04 13:45~ 機械学習を用いたソフトハンドによるマニピュレーション ○西村 齊寛(金沢大) 水島 歌織(金沢大) 鈴木 陽介(金沢大) 渡辺 哲陽(金沢大)</p> <p>1L2-05 14:00~ 全腕マニピュレーションにおける不確かさを考慮した繰り返し学習制御 ○山脇 輔(防衛大) 今和泉 輝紀(防衛大) 八島 真人(防衛大)</p>

9月12日(火)PM1

オープンフォーラム

12:00~13:30 7号館/721室 OF8 学術講演会
参加学生向けランチセッション

詳細プログラム(最終版, 座長付き)

9月12日(火)PM2			
1号館1階/第A室(1105室)	1号館2階/第B室(1201室)	1号館2階/第C室(1202室)	1号館2階/第D室(1203室)
<p>1A3 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>1A3-01 15:00~ 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実験科目を通じた実学尊重教育 ○石川 潤(東京電機大)</p> <p>1A3-02 15:15~ 大阪工業大学ロボット工学科の育成する学生像・実験演習科目 ○井上 雄紀(大阪工大) 野田 哲男(大阪工大)</p> <p>1A3-03 15:30~ 千葉工業大学未来ロボティクス学科の育成する学生像と実習科目 ○林原 靖男(千葉工大) 菊池 耕生(千葉工大)</p> <p>1A3-04 15:45~ 立命館大学理工学部ロボティクス学科の育成する学生像と実験・実習科目 ○野方 誠(立命大)</p> <p>1A3-05 16:00~ 信州大学繊維学部機械・ロボット学科の成り立ちとカリキュラム ○河村 隆(信大) 西川 敦(信大)</p>	<p>1B3 福祉・パワーアシスト(3/3)</p> <p>加藤龍(横浜国立大学)</p> <p>1B3-01 15:00~ 人間をダメにする福祉・介助・リハビリロボット今のロボットは使えない! ○澤口 裕二(土別市立病院診療部療養診療科)</p> <p>1B3-02 15:15~ 回転構造を用いた足首の拘縮予防ストレッチング装置の開発 ○杉原 新(富山大) 戸田 英樹(富山大) 山口 孝弘(富山大)</p> <p>1B3-03 15:30~ 重回帰分析による電動車いすの人間操作モデルの構築 ○村上 拓(東京農工大学) 谷 勇輝(東京農工大学) 和田 正義(東京農工大学)</p> <p>1B3-04 15:45~ ディファレンシャルギアを用いた1本ハンドリム式片手漕ぎ車いすの駆動系設計 ○原田 健太(東京電機大学) 井上 淳(東京電機大学) 岩瀬 将美(東京電機大学) 畠山 省四朗(東京電機大学)</p> <p>1B3-05 16:00~ 階段昇降する移動機器のための能動型回転脚機構 ○佐々木 海(筑波大) 鈴木 健嗣(筑波大)</p> <p>1B3-06 16:15~ 振動駆動式無拘束ロボット空気圧弁の駆動用発振回路の開発 ○宮治 和弥(立命館大学) 平井 慎一(立命館大学)</p>	<p>1C3 IS:Robotics, Mechatronics and Control</p> <p>Tomohiro Shibata (Kyushu Inst. of Tech.)、Kazuhiro Nakadai (Honda RI)</p> <p>1C3-01 15:00~ Friction observer design for optical sensor based torque control Chang Wei (Waseda University) Wei Wang (Waseda University) ○Chiahao Kuo (Waseda University) Shigeki Sugano (Waseda University)</p> <p>1C3-02 15:15~ Stereo Vision-based 3D Pose Estimation under Turbid Water for Underwater Vehicles ○Myint Myo (Okayama University) Lwin Khin Nwe (Okayama University) Naoki Mukada (Okayama University) Takayuki Matsuno (Okayama University) Mamoru Minami (Okayama University)</p> <p>1C3-03 15:30~ Effects of Dynamical Coupling on Biped-walking Behavior ○Keli Shen (Okayama University) Xiang Li (Okayama University) Daji Izawa (Okayama University) Mamoru Minami (Okayama University)</p> <p>1C3-04 15:45~ Inter-atomic Force Based Distributed Deployment using Beta-skeleton Neighbours ○Cornelis van Eeden (University of Miyazaki) Geunho Lee (University of Miyazaki)</p> <p>1C3-05 16:00~ Calibration of distributed multimodal sensor networks using cross-correlation of arrival processes Parisa Supitayakul (Kasetsart University) ○Zeynep Yucel (Okayama University) Francesco Zanlungo (ATR) Akito Monden (Okayama University) Pattara Leelaprute (Kasetsart University)</p>	<p>1D3 ロボットとスポーツ</p> <p>栗田雄一(広島大学)</p> <p>1D3-01 15:00~ 卓球ロボットのための、ヒトのラケットの動きを考慮した打撃点予測 ○池口 誠人(大阪大学大学院) 真鍋 仁(大阪大学大学院) 武内 将洋(明石高専) 植村 充典(大阪大学大学院) 平井 宏明(大阪大学大学院) 宮崎 文夫(大阪大学大学院)</p> <p>1D3-02 15:15~ ヒトのドライブスイング移植による卓球ロボットの返球飛距離制御 ○真鍋 仁(大阪大学大学院) 池口 誠人(大阪大学大学院) 武内 将洋(明石高専) 植村 充典(大阪大学大学院) 平井 宏明(大阪大学大学院) 宮崎 文夫(大阪大学大学院)</p> <p>1D3-03 15:30~ ロボットアームを用いた筋硬度計測システムの開発 ○吉岡 大輝(奈良先端大) 丁 明(奈良先端大) 吉武 康栄(鹿屋体育大) 高松 淳(奈良先端大) 小笠原 司(奈良先端大)</p> <p>1D3-04 15:45~ 2 自由度パラレル鍵駆動機構の腱破断問題について ○小澤 隆太(立命大)</p> <p>1D3-05 16:00~ 靱帯を模した繊維拘束による回転関節設計法 ○園田 隆(九工大)</p> <p>1D3-06 16:15~ ヒト型股関節構造を有する2足歩行ロボットによる筋機能の理解 ○進 寛史(大阪大) 池本 周平(大阪大) 細田 耕(大阪大)</p>

詳細プログラム(最終版, 座長付き)

9月12日(火)PM2			
1号館2階/第E室(1204室)	1号館2階/第F室(1205室)	1号館2階/第G室(1206室)	1号館3階/第H室(1301室)
<p>1E3 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におけるロボット開発の概要と成果(2/2)</p> <p>油田 信一(芝浦工業大学)</p> <p>1E3-01 15:00~ 真空吸着パッドを用いたコンクリート壁面移動機構によるインフラ診断ロボットシステム(ALP)の研究開発 ○野嶋 潤一郎((株)開発設計コンサルタント) 伊藤 隆代((株)開発設計コンサルタント) 伊藤 孝((株)開発設計コンサルタント) 新井 正巳((株)開発設計コンサルタント) 林 健治(ステラ技研) 西山 哲(岡山大学院) 溝淵 利明(法政大学)</p> <p>1E3-02 15:15~ 河川点検を効率化・高度化するフロートロボットの改良 ○清成 研二(朝日航洋(株)) 飯田 知靖(朝日航洋(株)) 杉山 史典(朝日航洋(株)) 小宮山 翔子(朝日航洋(株)) 鈴木 孝洋(朝日航洋(株)) 山本 和朋(朝日航洋(株))</p> <p>1E3-03 15:30~ マルチロータ機を用いた無人火山観測システムの開発 永谷 圭司(東北大学) ○谷島 諒丞(東北大学) 桐林 星河(東北大学) 伊豆 智幸((株)エンルートラボ) 金井 啓通(国際航業(株)) 金崎 裕之(国際航業(株)) 皆川 淳(国際航業(株)) 島田 徹(国際航業(株)) 森山 裕二(国際航業(株))</p> <p>1E3-04 15:45~ 防燥性能を有する移動ロボットの開発 ○大西 献(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>1F3 OS:人工筋アクチュエータ・センサシステム(2/2)</p> <p>高木 賢太郎(名古屋大学)、菊地 邦友(和歌山大学)</p> <p>1F3-01 15:00~ 温度の逆ダイナミクスをHammersteinモデルで近似した釣糸人工筋肉のフィードフォワード制御 ○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>1F3-02 15:15~ 繰り返し学習制御による釣糸アクチュエータを用いた1自由度マニピュレータの軌道追従制御 ○小野 秀(九大) 舩屋 賢(九大) 高木 賢太郎(名大) 田原 健二(九大)</p> <p>1F3-03 15:30~ 周波数応答法による釣糸人工筋アクチュエータの発生力/変位応答モデリング ○鈴木 元哉(東京電機大) 釜道 紀浩(東京電機大)</p> <p>1F3-04 15:45~ アンチwindアップ補償を適用した釣糸人工筋アクチュエータの発生力/変位制御 ○鈴木 元哉(東京電機大) 釜道 紀浩(東京電機大)</p> <p>1F3-05 16:00~ 長大なSCPアクチュエータ作製のための燃糸機の開発 ○若本 憲泰(信州大) 井出 翔一郎(信州大) 西川 敦(信州大)</p> <p>1F3-06 16:15~ 導電性SCPアクチュエータを用いた1自由度拮抗駆動ブーリスシステムのモデリングと制御 ○井出 翔一郎(信州大) 岩本 憲泰(信州大) 西川 敦(信州大)</p>	<p>1G3 ヒューマンインタラクション(3/3)</p> <p>杉正夫(電気通信大学)</p> <p>1G3-01 15:00~ 睡眠機能により効率良く顔を学習する親しみやすい移動ロボット ○三河 正彦(筑波大) 陳 浩林(筑波大) 柗 和佑(中部大) 大館 雄太(筑波大) 藤澤 誠(筑波大)</p> <p>1G3-02 15:15~ 混雑環境を考慮した移動ロボットの動作計画法 ○内田 憲一郎(宇都宮大) 星野 智史(宇都宮大)</p> <p>1G3-03 15:30~ スライディングブロックパズル床による室内物品移動手法の提案 ○山本 千結(農工大) 水内 郁夫(農工大)</p> <p>1G3-04 15:45~ 周囲の物体と合体することで新たな機能を創出するロボット ○諸岡 幸生(農工大) 水内 郁夫(農工大) 又吉 均哉(農工大) 山本 奈都美(農工大)</p> <p>1G3-05 16:00~ 人間形サキソフォン演奏ロボットの開発 ○西尾 祐哉(早稲田大学院) 松木 慧(早稲田大学院) 河合 雅央(早稲田大学院) 林 家宇(早稲田大学院) 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(早大ヒューマノイド研究所)</p> <p>1G3-06 16:15~ Multiple Robot System to Improve Human Behavior Rhythm Synchronization ○Meneses Carnero Alexis Jose(Osaka University/ JST ERATO) Yuichiro Yoshikawa(Osaka University/ JST ERATO) Hiroshi Ishiguro(Osaka University/ JST ERATO)</p>	<p>1H3 車輪移動機構</p> <p>横田和隆(宇都宮大学)</p> <p>1H3-01 15:00~ ACROBAT-S全方向移動機構の提案と試作 ○加藤 航甫(農工大) 和田 正義(農工大)</p> <p>1H3-02 15:15~ 非公転車輪を用いた段差・階段昇降可能な車両型移動ロボットの開発研究 ○石塚 岳(明治大学) 平松 大生(トヨタ自動車株) 加藤 恵輔(明治大学)</p> <p>1H3-03 15:30~ 非ホロノミック移動ロボットの擬似連続指数安定化制御における目標速度に基づくゲイン調整法 ○野中 撰護(津山高専) 鈴木 啓之(津山高専)</p> <p>1H3-04 15:45~ 1アクチュエータ・スネークボード型移動ロボットの製作 ○伊藤 聡(岐阜大) 増田 裕也(岐阜大) 野原 俊平(岐阜大) 森田 亮介(岐阜大)</p> <p>1H3-05 16:00~ 極座標と仮想目標地を用いたロボット移動の考察 ○角野 友来(福山大学) 沖 俊任(福山大学)</p> <p>1H3-06 16:15~ 小型対向2輪型階段移動ロボットの開発 ○二井 博文(産業技術短大) 保井 陽香里(産業技術短大) 榎野 奈菜美(産業技術短大)</p>

詳細プログラム(最終版, 座長付き)

9月12日(火)PM2			
2号館1階/第1室(2106室)	2号館1階/第J室(2107室)	2号館2階/第K室(2201室)	2号館2階/第L室(2202室)
<p>113 ディープラーニング</p> <p>金崎朝子(産業技術総合研究所)</p> <p>113-01 15:00~ 深層学習を用いたバラ積みピッキングのためのハンドが到達可能な把持点の推定 ○坂井 亮(日立製作所) 木村 宣隆(日立製作所)</p> <p>113-02 15:15~ sequence-to-sequenceモデルを用いた軌道生成における外乱補償能力の検証 ○沓澤 京(埼玉大) 境野 翔(埼玉大) 辻 俊明(埼玉大)</p> <p>113-03 15:30~ 時系列情報を入力とするCNNを用いた自動運転ステアリング・アクセル学習 ○本吉 俊之(早大) 佐々木 一磨(早大) 大西 直(早大) 曾田 尚宏(デンソー) 尾形 哲也(早大)</p> <p>113-04 15:45~ 神経力学モデルを用いた描画系列学習と効率的な描画動作のモデル内表現 ○安田 伊慶(徳大) 山下 茉紀(かね徳) 西出 俊(徳大) 康 鑫(徳大) 任 福繼(徳大)</p> <p>113-05 16:00~ Convolutional Autoencoderを用いたモーションキャプチャデータのオートラベリングの研究 ○草島 育生(東京大学) 高野 渉(東京大学) 中村 仁彦(東京大学)</p> <p>113-06 16:15~ 事前学習を導入した深層強化学習 ○木村 大毅(IBM Research) 立花 隆輝(IBM Research)</p>	<p>1J3 ウェアラブル</p> <p>橋本卓弥(東京理科大学)</p> <p>1J3-01 15:00~ 背骨の圧縮を低減する機構を搭載したパワーアシストスーツの補助効果検証 ○荒川 大和(中央大学) 毛利 駿(中央大学) 山田 泰之(中央大学) 横山 和也(ナブテスコ) 菊谷 功(ナブテスコ) 中村 太郎(中央大学)</p> <p>1J3-02 15:15~ 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 第五報 ○小島 景行(立命館大) 山添 丈丈(立命館大) 李 周浩(立命館大)</p> <p>1J3-03 15:30~ ウェアラブル3輪ハプティックデバイスの開発と制御 ○小川 大夢(近畿大院) 黄 健(近畿大)</p> <p>1J3-04 15:45~ 能動的振動入力による把持力推定 ○松戸 恒宏(東海大) 竹村 憲太郎(東海大)</p> <p>1J3-05 16:00~ モビリティロボットにおけるユーザの指先ジェスチャー認識と顔検出を用いた安全指向型移動操作システム ○山下 太成(首都大学東京) 下川原 英理(首都大学東京) 山口 亨(首都大学東京)</p> <p>1J3-06 16:15~ 一人称視点RGB-D映像を用いた手の形状および動作の推定 ○山崎 亘(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>1K3 災害・レスキュー(3/3)</p> <p>滝田好宏(防衛大学校)</p> <p>1K3-01 15:00~ ロボット調査システムによる亜炭廃坑調査の検証 実験報告 ○三浦 洋靖(愛知工大) 渡邊 彩夏(愛知工大) 奥川 雅之(愛知工大) 倉橋 奨(愛知工大) 栗栖 正充(東京電大)</p> <p>1K3-02 15:15~ 災害対応ロボットの活用を目指した豊田消防との連携訓練 ○渡邊 彩夏(愛知工大) 三浦 洋靖(愛知工大) 奥川 雅之(愛知工大) 畑中 錦也(豊田市消防本部)</p> <p>1K3-03 15:30~ プラント災害予防を主題としたロボット競技会の提案 ○奥川 雅之(愛知工大) 木村 哲也(長岡技科大) 大金 一二(新潟工科大) 大坪 義一(近畿大) 清水 優(中京大) 高橋 友一(名城大) 田所 諭(東北大)</p> <p>1K3-04 15:45~ 多自由度災害対応ロボットにおける人と自動化機能との分散型共有操作システムの提案 ○片野 貴裕(早大) 亀崎 允啓(早大) 金子 大晴(早大) 東 宏河(早大) 陳 奎(早大) 石田 健蔵(早大) 関 雅俊(菊池製作所) 一柳 健(菊池製作所) 菅野 重樹(早大)</p> <p>1K3-05 16:00~ ImPACTタフ・ロボティクス・チャレンジ 2重旋回・複雑機構建設ロボットの開発 ○吉灘 裕(阪大) 鈴森 康一(東工大) 横小路 泰義(神戸大) 昆陽 雅司(東北大) 永谷 圭司(東北大) 山下 淳(東大)</p> <p>1K3-06 16:15~ 中空ねじリコイルばね配管の油圧駆動ロボットへの適用 ○大谷 優(立命館大学) 玄 相昊(立命館大学)</p>	<p>1L3 OS:ロボットマニピュレーション(3/3)</p> <p>渡辺哲陽(金沢大学)</p> <p>1L3-01 15:00~ Grasp Adaptation Control with Finger Vision ○Akihiko Yamaguchi(CMU) Christopher Atkeson(CMU)</p> <p>1L3-02 15:15~ 乾潤によらず安定把持が可能な表面テクスチャをもつ柔軟指 ○水島 歌織(金沢大学) 西村 育寛(金沢大学) 鈴木 陽介(金沢大学) 辻 徳生(金沢大学) 渡辺 哲陽(金沢大学)</p> <p>1L3-03 15:30~ タスクデータを併用した組立作業の自動計画 ○原田 研介(阪大/産総研) 山野辺 夏樹(産総研) 万 偉偉(産総研) 永田 和之(産総研) Ixchel Ramirez(阪大)</p> <p>1L3-04 15:45~ Initial Motion Analysis for Pushing Point of Robotic Snap Assembly ○Peihao Shi(Osaka University) Kensuke Harada(Osaka University/AIST) Weiwei Wan(AIST) Ixchel Ramirez(Osaka University) Juan Rojas(Guangdong Univ. of Technology) Hiromu Onda(AIST)</p> <p>1L3-05 16:00~ ロボットハンドによるコンクリートの穿孔作業 ○毛利 哲也(岐阜大) 中村 一也(並木精密宝石) 川崎 晴久(岐阜大) 小林 保幸(並木精密宝石) 斎藤 全弘(並木精密宝石) 古川 武志(並木精密宝石)</p>

9月12日(火)PM2

オープンフォーラム

14:30~17:30 7号館/721室 OF9 このロボット
がすごい2017

詳細プログラム(最終版, 座長付き)

9月13日(水)AM			
1号館1階/第A室(1105室)	1号館2階/第B室(1201室)	1号館2階/第C室(1202室)	1号館2階/第D室(1203室)
<p>2A1 OF:我が企業のロボット～ロボット関連企業の取り組み～</p>	<p>2B1 OS/OF:RSNPを利用したロボットサービスコンテスト2017～応募作品発表と審査、審査結果発表～</p> <p>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)</p> <p>2B1-01 10:30～ 一体感、高揚感などの情動を促すロボットUXのコンセプトの提案 ○上林 昭(産業技術大学院大学) 三沢 一浩(産業技術大学院大学) 楊 琬琳(産業技術大学院大学)</p> <p>2B1-02 10:45～ RSNP技術を用いた、常に緩やかに繋がる未来のコミュニケーション・サービスシステム提案 ○三沢 一浩(NA) 上林 昭(NA)</p> <p>2B1-03 11:00～ 「笑顔溢れる子育て環境を実現するロボット」コンセプト 内山 純(産業技術大学院大学) ○竹島 大智(産業技術大学院大学) 関田 理花(産業技術大学院大学) 張 進男(産業技術大学院大学) 平社 和也(産業技術大学院大学) 近藤 嘉男(産業技術大学院大学)</p> <p>2B1-04 11:15～ 調理用音声アシスタントロボット ○佐藤 智子(産技大) 前田 紀夫(産技大) 堀口 裕記(産技大) 田内 博史(産技大) 熊谷 誠一(産技大) 佐野 博紀(産技大) 成田 雅彦(産技大)</p> <p>2B1-05 11:30～ Falconを用いたマスタスレーブシステム ○内藤 佑太(芝浦工業大学大学院) 松日楽 信人(芝浦工業大学)</p> <p>2B1-06 11:45～ Raspberry Piを用いたRSNP人検出データ収集システム ○瀬沼 隆遠(芝浦工大) 岡野 憲(芝浦工大) 池田 貴政(芝浦工大) 松日楽 信人(芝浦工大) 土屋 陽介(産技大) 成田 雅彦(産技大)</p>	<p>2C1 OS:剛性と柔軟性を融合するスマートメカニクス(1/2)</p> <p>望山洋(筑波大学)、鈴木健嗣(筑波大学)、相山康道(筑波大学)</p> <p>2C1-01 10:30～ 剛性と柔軟性を融合させるスマートメカニクス ○望山 洋(筑波大) 矢木 啓介(筑波大) ハサン モダル(筑波大) 蕭 凱文(筑波大) 安藤 潤人(筑波大) 相山 康道(筑波大) 鈴木 健嗣(筑波大)</p> <p>2C1-02 10:45～ 倒れながらも安定感が増したヒトに近い3次元歩行 ○丹羽 貴士(NITech) 小川 尊寛(NITech) 野々下 絢斗(NITech) 池俣 吉人(帝京大) 佐野 明人(NITech)</p> <p>2C1-03 11:00～ ワイヤ長調製機構を備えた非回転駆動型腓腹筋補強用パワーアシストスーツの開発 ○毛利 駿(中央大学) 荒川 大和(中央大学) 山田 泰之(中央大学) 横山 和也(ナブテスコ) 菊谷 功(ナブテスコ) 中村 太郎(中央大学)</p> <p>2C1-04 11:15～ Tarsusmeter:装着型デバイスによるヒトの足関節のインピーダンス推定 ○ハサン モダル(筑波大学) 矢木 啓介(筑波大学) 望山 洋(筑波大学) 鈴木 健嗣(筑波大学)</p>	<p>2D1 OS:産業分野におけるUAVの活用と安全管理(1/2)</p> <p>三輪昌史(徳島大学)、鈴木智(信州大学)</p> <p>2D1-01 10:30～ 【基調講演】マルチコプターを用いたダム壁面の超高分解像度オルソモザイク画像の作成 ○渡辺 一生(京大東南研)</p> <p>2D1-02 11:00～ 【基調講演】ドローン機体搭載の単独測位GNSSによる、exif情報を生じたSMの3Dモデル相対精度について ○吉田 雄一(金井度量衡)</p> <p>2D1-03 11:30～ 配電線延線工事におけるUAVの活用と安全管理 ○武本 純平(関電工) 於保 健一(関電工) 三浦 一樹(関電工) 小林 竜一(関電工) 大田和 健(関電工) 瀧本 明広(東京電力パワーグリッド)</p>

詳細プログラム(最終版, 座長付き)

9月13日(水)AM			
1号館2階/第E室(1204室)	1号館2階/第F室(1205室)	1号館2階/第G室(1206室)	1号館3階/第H室(1301室)
<p>2E1 フィールドロボット</p> <p>倉爪亮(九州大学)</p> <p>2E1-01 10:30~ 自律移動型環境モニタリングロボットの開発 ○木田 和紀(早大) 田中 克明(早大) フーリアン マーシアン(エコール・サントラル) 呉 成偉(早大) 庄司 暁(早大) 井上 翔宇(早大) 横山 裕也(早大) 小嶋 博(早大) 岡林 誠士(文化学園大) 菅原 雄介(東工大) 石井 裕之(早大/ヒューマノイド研究所) 高西 淳夫(早大/ヒューマノイド研究所)</p> <p>2E1-02 10:45~ ビニールハウス内農作業支援用移動ロボットシステムの開発 ○増沢 広朗(豊橋技術科学大学) 三浦 純(豊橋技術科学大学) 大石 修士(豊橋技術科学大学) 柿原 清章(株式会社ケーイーアール) 佐郷 幸法(株式会社ケーイーアール) 柿原 亮也(株式会社ケーイーアール) 川 光男(シンフォニアテクノロジー株式会社)</p> <p>2E1-03 11:00~ バケットとの相互作用を考慮した形状推定・予測のための実時間土壌モデル ○石井 武史(東工大) 岡田 昌史(東工大)</p> <p>2E1-04 11:15~ テザー型水田除草ロボットの開発 ○折井 裕(千葉工大) 白石 峻一(千葉工大) 青木 岳史(千葉工大)</p> <p>2E1-05 11:30~ 雪上移動用推進機構の設計のための積雪表面層力学モデルの導出 ○有我 祐一(山形大) 菅原 央道(山形大)</p> <p>2E1-06 11:45~ 船倉扉清掃ロボットのための転落防止システムの開発 ○森本 竜弘(三重大学) 大野 航平(三重大学) 松井 博和(三重大学) 矢野 賢一(三重大学) 柴谷 秀和(品川ファーマス(株)) 有馬 利彦(品川ファーマス(株)) 福井 茂(品川ファーマス(株))</p>	<p>2F1 アクチュエータ(1/2)</p> <p>菅原雄介(東京工業大学)</p> <p>2F1-01 10:30~ 高減速複合遊星歯車機構の角度伝達誤差に基づくバックドライバビリティ向上手法の検討 ○永野 健太(横浜国大) 下野 誠通(横浜国大) 藤本 康孝(横浜国大)</p> <p>2F1-02 10:45~ 大張力伝達・高伸張可能な駆動修復モジュールの開発 ○中島 慎介(東大) 白井 拓磨(東大) 浅野 悠紀(東大) 垣内 洋平(東大) 岡田 慧(東大) 稲葉 雅幸(東大)</p> <p>2F1-03 11:00~ 磁気式双キヤスタ機構 ○藤本 敏彰(東北大) 鉄井 光(東北大) 西村 礼貴(東北大) 藤田 政宏(東北大) 野村 陽人(東北大) 高根 英里(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)</p> <p>2F1-04 11:15~ 小型低摺動油圧アクチュエータの開発と多指タフロボットハンドへの応用 井手 徹(東工大) 難波江 裕之(東工大) 廣田 善晴(東工大) ○山本 明葉(東工大) 鈴森 康一(東工大)</p> <p>2F1-05 11:30~ 静油圧駆動ヒューマノイドHydraのアクチュエータ評価 ○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)</p> <p>2F1-06 11:45~ シミュレータによるリニア発電エンジンの特性評価 ○嵐 大輝(名城大) 杉浦 圭(名城大) 柿沼 優社(名城大) 寺井 崇将(名城大) 芦澤 怜史(名城大) 大道 武生(名城大)</p>	<p>2G1 操作インターフェース</p> <p>亀崎允啓(早稲田大学)</p> <p>2G1-01 10:30~ 遠隔操縦システムとの「一体感」に着目した操作性指標の検討 ○田中 謙伍(神戸大学) 横小路 泰義(神戸大学)</p> <p>2G1-02 10:45~ モニターからの方向感が遠隔操縦に与える影響 ○市川 純章(諏訪東理大) 近藤 彰紀(諏訪東理大)</p> <p>2G1-03 11:00~ 半水中重運搬ロボットのプロトタイプ機向け遠隔制御システムの開発 ○渋谷 文哉((株)IH) 渡辺 将旭((株)IH) 前田 宗彦((株)IH) 金島 義治((株)IH) 村上 弘記((株)IH) 早瀬 幸知((株)大本組)</p> <p>2G1-04 11:15~ 人工現実感を活用したクレーンの荷振れ抑制操作のための教示訓練システムの開発 ○星 龍貴(山梨大学大学院) 野田 善之(山梨大学大学院)</p> <p>2G1-05 11:30~ 高度自動運転システムとの協調運転のためのタケティカルレベル入力型マルチモーダルインタフェース ○江馬 敬明(早大) 亀崎 允啓(早大) マナフドゥ ウダーラ(早大) 河野 陽大(早大) 石川 雅晃(早大) 菅野 重樹(早大)</p> <p>2G1-06 11:45~ 複数種のLCDを配置した半球ドーム型高臨場感ディスプレイシステムの構築手法 ○神原 利彦(八戸工大) 宗前 泰博(八戸工大)</p>	<p>2H1 移動機構</p> <p>伊達央(筑波大学)</p> <p>2H1-01 10:30~ 平行リンク機構を用いた段差昇降ロボットの接触力に基づいた段差走行の成否判別 ○竹田 和真(広島大) 高木 健(広島大) 松本 祐二(広島大) 石井 抱(広島大)</p> <p>2H1-02 10:45~ 四輪ロッカーボギー構造を用いたT型ロボットベースの段差踏破の検討と開発 ○坂下 和広(都産技研) 森田 裕介(都産技研) 小林 祐介(都産技研) 渡辺 公一(都産技研) 益田 俊樹(都産技研) 村上 真之(都産技研)</p> <p>2H1-03 11:00~ 連節型ロボットの開発 ○妻木 俊道(JAXA)</p> <p>2H1-04 11:15~ 斜面上におけるクローラ型移動ロボットの非固定障害物乗越え時の転倒に関する検証 ○谷島 諒丞(東北大学) 永谷 圭司(東北大学)</p> <p>2H1-05 11:30~ 軸方向波動伝播ホイール機構 ○西村 礼貴(東北大) 藤本 敏彰(東北大) 鉄井 光(東北大) 藤田 政宏(東北大) 野村 陽人(東北大) 高根 英里(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)</p> <p>2H1-06 11:45~ 先端テーパ型円形断面機構に基づく全方向移動車両 ○小松 洋音(東北大) 藤田 政宏(東北大) 藤本 敏彰(東北大) 鉄井 光(東北大) 西村 礼貴(東北大) 野村 陽人(東北大) 高根 英里(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)</p>

詳細プログラム(最終版, 座長付き)

9月13日(水)AM			
2号館1階/第1室(2106室)	2号館1階/第J室(2107室)	2号館2階/第K室(2201室)	2号館2階/第L室(2202室)
<p>211 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～(1/5)</p> <p>松原崇充(奈良先端科学技術大学院大学)</p> <p>211-01 10:30～ 【基調講演】粒子フィルタと深層学習が拓くエミュレーション技術 ○樋口 知之(統計数理研究所)</p> <p>211-02 11:00～ Latent Classifier Generative Adversarial Netsによる動詞のない命令文理解 ○杉浦 孔明(NICT) 河井 恒(NICT)</p> <p>211-03 11:15～ Deep learning を用いたソフトハンドによるインハンドマニピュレーション ○西村 齊寛(金沢大) 水島 歌織(金沢大) 鈴木 陽介(金沢大) 辻 徳生(金沢大) 渡辺 哲陽(金沢大)</p> <p>211-04 11:30～ Double touchにより得られた触覚情報を用いた身体のリンク長の推定 ○三村 知洋(立命館大) 萩原 良信(立命館大) 稲島 哲也(NII/総研大) 谷口 忠大(立命館大/バンソニック)</p> <p>211-05 11:45～ MCMCサンプリングによる相対位置概念の学習 ○谷 志翔(名古屋工業大学大学院) 加藤 有祐(名古屋工業大学大学院) 田口 亮(名古屋工業大学大学院) 服部 公央亮(中部大学) 保黒 政大(中部大学) 梅崎 太造(名古屋工業大学大学院, 東京大学大学院)</p>	<p>2J1 医療ロボット(1/2)</p> <p>近野敦(北海道大学)</p> <p>2J1-01 10:30～ 医学教育における臨床能力の客観的評価をサポートするための自動診断システムの構築 ○菅宮 友莉奈(早稲田大学) 中瀬 龍(九州大学) 大谷 拓也(早稲田大学) 高西 淳夫(早稲田大学・早大ヒューマノイド研究所)</p> <p>2J1-02 10:45～ 機械的振動による動脈フィルタ内残留気泡除去装置 ○森下 武志(桐蔭横浜大) 山本 愛里紗(桐蔭横浜大) 市山 友里香(桐蔭横浜大) 松戸 里紗(桐蔭横浜大)</p> <p>2J1-03 11:00～ ブレインシフト推定のためのMPS-FEM連成解析におけるゼラチン実験による精度検証 ○江間 章斗(北大) 佐瀬 一弥(東北学院大) 陳 曉帥(北大) 紫藤 紀行(北大) 辻田 哲平(防衛大) 近野 敦(北大)</p> <p>2J1-04 11:15～ 新生児蘇生法トレーニング・システムの開発 ○武部 康隆(早大) 椎名 恵(早大) 菅宮 友莉奈(早大) 中江 悠介(京都科学) 片山 保(京都科学) 石井 裕之(早大・早大HRI) 高西 淳夫(早大・早大HRI)</p> <p>2J1-05 11:30～ CT透視下IVR用針穿刺ロボットにおける穿刺支援機能の開発 ○松野 隆幸(岡大) 亀川 哲志(岡大) 平木 隆夫(岡大) 杉山 晃平(岡大) 長尾 明哲(岡大) 木村 和志(岡大) 石井 創(岡大) 見浪 護(岡大)</p>	<p>2K1 マニピュレータ・産業用システム</p> <p>吉見卓(芝浦工業大学)</p> <p>2K1-01 10:30～ 新しいビジョンチップを利用した動的補償ロボットシステム ○黄 守仁(東大) 新家 健太(東大) ペリストロム ニクラス(自律制御システム研究所) 山川 雄司(東大) 山崎 智裕(ソニーセミコンダクタソリューションズ) 石川 正俊(東大)</p> <p>2K1-02 10:45～ フィードバックルックを利用した冗長関節アームのオンライン軌道生成 ○木場 亮太(名大) 香川 高弘(愛工大) 宇野 洋二(名大)</p> <p>2K1-03 11:00～ パラレルベア・パラレルワイヤロボットにおける定荷重ばねの選定方法 ○川崎 一平(九大) 山本 元司(九大)</p> <p>2K1-04 11:15～ オンライン加速度推定によるワンストロック摩擦同定手法 ○西野 彰真(九州大学) 菊植 亮(九州大学)</p> <p>2K1-05 11:30～ 3Dボールミルの動的モデルとその検証実験 ○和田 正義(農工大) 加藤 圭悟(農工大) 長尾 大輔(ナガオシステム) 長尾 文喜(ナガオシステム)</p> <p>2K1-06 11:45～ 産業用ロボットのためのCAD/CAMインタフェースの一提案 ○永田 寅臣(山口東京理科大学) 草野 孝正(SOLIC Co. Ltd.) 渡辺 桂吾(岡山大学)</p>	<p>2L1 ヒューマノイド(1/2)</p> <p>山本江(東京大学)</p> <p>2L1-01 10:30～ 筋骨格ヒューマノイドにおける視覚を利用した関節-筋空間マップの逐次的再学習 ○河原塚 健人(東京大学) 牧野 将吾(東京大学) 川村 将矢(東京大学) 浅野 悠紀(東京大学) 岡田 慧(東京大学) 稲葉 雅幸(東京大学)</p> <p>2L1-02 10:45～ 空気圧ヒト型ロボットによる生成モデルを用いた即応的な跳躍打撃動作の生成法 ○田中 一敏(東大) 西川 鋭(東大) 新山 龍馬(東大) 國吉 康夫(東大)</p> <p>2L1-03 11:00～ 骨盤運動に着目した2足走行ロボットの開発 ○尾原 睦月(早大院) 大谷 拓也(早大) 橋本 健二(早大高等研・早大HRI) 磯道 貴夫(早大院) 夏原 彬(早大院) 植田 大貴(早大院) 赤堀 孝太(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>2L1-04 11:15～ ロープの両手把持操作による等身大ヒューマノイドの懸垂降下行動の実現 ○板東 正祐(東大) 室岡 雅樹(東大) 野沢 峻一(東大) 岡田 慧(東大) 稲葉 雅幸(東大)</p> <p>2L1-05 11:30～ DCM擬似逆行列によるレンチの分配法 ○細川 雅弘(都市大) 白井 智史(都市大) 金宮 好和(都市大) 佐藤 大祐(都市大)</p> <p>2L1-06 11:45～ ヒューマノイドによるオンライン物体環境制約推定に基づく質量摩擦未知な物体の多様な操作の統一的実現法 ○野沢 峻一(東大) 室岡 雅樹(東大) 野田 晋太郎(東大) 小島 邦生(東大) 小椎尾 侑多(東大) 垣内 洋平(東大) 岡田 慧(東大) 稲葉 雅幸(東大)</p>

詳細プログラム(最終版, 座長付き)

9月13日(水)AM

オープンフォーラム

10:00～13:00 1号館/1105室(第A室)OF10 我が企業のロボット～ロボット関連企業の取り組み～

10:00～14:30 2号館/2101室横ラウンジ OF11 学生と企業のための交流サロン

10:30～12:00, 13:00～13:30 1号館/1201室(第B室)OF12 RSNPを利用したロボットサービスコンテスト2017～応募作品発表と審査、審査結果発表～

詳細プログラム(最終版, 座長付き)

9月13日(水)PM			
1号館1階/第A室(1105室)	1号館2階/第B室(1201室)	1号館2階/第C室(1202室)	1号館2階/第D室(1203室)
	<p>2B2 OS/OF-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~ 鈴木昭二(公立はこだて未来大学)、成田雅彦(産業技術大学院大学)</p> <p>13:00よりセッション開始</p> <p>2B2-01 13:30~ ROSとの相互運用性に配慮した共有メモリによる低遅延プロセス間通信フレームワーク ○入江 清(千葉工大)</p> <p>2B2-02 13:45~ コンテナ技術を利用したRSNPの学習用開発環境の構築 ○鈴木 昭二(未来大)</p> <p>2B2-03 14:00~ 非専門家向けロボットサービスプラットフォームの高度化 ○成田 雅彦(産技大) 中川 幸子(産技大) 土屋 陽介(産技大) 加藤 由花(東京女子大) 松日楽 信人(芝浦工大)</p> <p>2B2-04 14:15~ 移動ロボットのための環境に適応する人移動モデルの設計 ○加藤 由花(東京女子大)</p>	<p>2C2 OS:剛性と柔軟性を融合するスマートメカニクス(2/2) 望山洋(筑波大学)、鈴木健嗣(筑波大学)、相山康道(筑波大学)</p> <p>2C2-01 13:00~ 磁性エラストマーの変粘弾性と応用 ○三俣 哲(新潟大)</p> <p>2C2-02 13:30~ ジャミング転移現象を利用した確実な力の伝達のためのアシスト装置固定方法の提案 ○奥井 学(中央大大学院) 関戸 和弥(中央大) 飯川 伸吾(中央大大学院) 山田 泰之(中央大) 中村 太郎(中央大)</p> <p>2C2-03 13:45~ 摩擦特性に起因するダイナミクスの不連続性を利用したパワーフロー制御 ○矢木 啓介(筑波大) 相山 康道(筑波大) 鈴木 健嗣(筑波大) 望山 洋(筑波大)</p> <p>2C2-04 14:00~ 後傾ながらもダイナミックさが増したヒトに近い高速走行 ○秋田 武蔵(名工大) 錦見 祥平(名工大) 小林 和真(名工大) 木田 宏平(名工大) 池俣 吉人(帝京大) 佐野 明人(名工大)</p>	<p>2D2 OS:産業分野におけるUAVの活用と安全管理(2/2) 三輪昌史(徳島大学)、鈴木智(信州大学)</p> <p>2D2-01 13:00~ 小型無人航空機の運航管理システムにおける衝突回数制御 ○大瀬戸 篤司(JAXA) 安井 一平(JAXA) 河野 敬(JAXA) 原田 賢哉(JAXA)</p> <p>2D2-02 13:15~ 準天頂衛星みちびきによるUAVの運用効果 ○今村 彰隆(阪産大) 三輪 昌史(徳島大)</p> <p>2D2-03 13:30~ スペースフレームを用いた飛行ロボの開発 ○稲毛 達朗(湘南工大) 根岸 拓矢(株NFエンジニアリング) 吉田 将司(サレジオ高専) 秦 和也(サレジオ高専) 守屋 弓男(株式会社エムアイエー)</p>

詳細プログラム(最終版, 座長付き)

9月13日(水)PM			
1号館2階/第E室(1204室)	1号館2階/第F室(1205室)	1号館2階/第G室(1206室)	1号館3階/第H室(1301室)
<p>2E2 調査・点検ロボット</p> <p>昆陽雅司(東北大学)</p> <p>2E2-01 13:00~ 原子炉格納容器内部調査装置「PMORPH(ピーモルフ)」の開発 ○岡田 聡(日立GE) 福本 拓哉(日立GE) 村井 洋一(IRID)</p> <p>2E2-02 13:15~ 過酷環境におけるロボット位置評定技術の開発 ○小西 孝明(日立GE) 小林 亮介(日立GE) 岡田 聡(日立GE) 石澤 幸治(日立GE) 村井 洋一(IRID)</p> <p>2E2-03 13:30~ 湾曲部の通過可能な空気圧駆動型管内移動ロボットの設計・製作 ○吉本 昂平(早稲田大学) 竹内 宏美(早稲田大学) 李 駿鵬(早稲田大学) 野村 幸暉(早稲田大学) 今野 実(東京ガス) 鳥海 良一(東京ガス) 石井 裕之(早稲田大学) 高西 淳夫(早稲田大学)</p> <p>2E2-04 13:45~ 配電作業支援ロボットアームの開発 ○関 啓明(金沢大) 中山 翔太(金沢大) 樋西 国典(金沢大) 辻 徳生(金沢大) 定津 正利(金沢大) 牧野 浩(北陸電力) 堀内 聡(北陸電力) 神田 義和(北陸電力)</p> <p>2E2-05 14:00~ 抗重力下における腕脚統合型ロボットの平面間移乗 ○佐藤 玄基(阪大) 前 泰志(阪大) 小嶋 勝(阪大) 新井 健生(電通大、北京理工大)</p> <p>2E2-06 14:15~ 移動ロボットを用いた車両外観検査システムの改良 ○山本 敦彦(名古屋工業大学大学院) 田口 亮(名古屋工業大学大学院) 服部 公央亮(中部大学) 保黒 政大(中部大学) 梅崎 太造(名古屋工業大学大学院、東京大学大学院)</p>	<p>2F2 アクチュエータ(2/2)</p> <p>菊池 武士(大分大学)</p> <p>2F2-01 13:00~ ファインセラミックスをケーシング材料に用いたEHA用小型油圧ポンプの内部漏れ量の評価 ○駒形 光夫(東大) 中村 仁彦(東大)</p> <p>2F2-02 13:15~ 力触覚提示用MR流体デバイスのための流体シールの開発と評価 ○熊谷 尚也(大分大) 阿部 功(大分大) 菊池 武士(大分大) 西村 一彦(スターライト工業)</p> <p>2F2-03 13:30~ 簡易組み立て可能なモジュール型空気圧アクチュエータ ○和田 晃(立命館大学) 森 佳樹(立命館大学) Zhu Mingzhu(立命館大学) 川村 真夫(立命館大学)</p> <p>2F2-04 13:45~ 柔軟アクチュエータによる対象物体の位置姿勢制御 ○森 佳樹(立命館大) Zhu Mingzhu(立命館大) 和田 晃(立命館大) 金 慧鍾(立命館大) 川村 真夫(立命館大)</p> <p>2F2-05 14:00~ SRMエラストマフィルムを用いたソフトグリッパ ○柿崎 晋平(東大) 大杉 直也(東大) 山本 晃生(東大) 馬場 一将(豊田合成(株)) 竹内 宏充(豊田合成(株))</p> <p>2F2-06 14:15~ 可食アクチュエータ ○藤田 政宏(東北大) 藤本 敬彰(東北大) 鉄井 光(東北大) 西村 礼貴(東北大) 野村 陽人(東北大) 高根 英里(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)</p>	<p>2G2 ハプティクス</p> <p>倉重健太郎(室蘭工業大学)</p> <p>2G2-01 13:00~ 2次元FDTD法を用いた機械アドミタンス制御に基づく多慣性環境感触の再現 ○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>2G2-02 13:15~ 人の操作モデルに基づいた掘削ロボットの半自律制御系の設計 ○三木 あや(東工大) 岡田 昌史(東工大)</p> <p>2G2-03 13:30~ Torque-Bounded Admittance Control ○菊植 亮(九大)</p> <p>2G2-04 13:45~ 衝突振動抑制制御器を用いた力制御 ○川合 勇輔(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) 宮崎 敏昌(長岡技術科学大学)</p> <p>2G2-05 14:00~ モデル規範型アドミタンス制御による鑿切削の人工現実感の創出 ○益山 健太郎(山梨大) 野田 善之(山梨大)</p> <p>2G2-06 14:15~ ダイナミックインバージョン法を用いた異構造マスタ・スレーブにおける速度制御 ○時枝 快己(日大院) 吉田 洋明(日大)</p>	<p>2H2 OS:機構知</p> <p>武居 直行(首都大学東京)</p> <p>2H2-01 13:00~ 並進関節による1自由度揺動推進機構のコンセプト提案と動力学解析 ○宮本 信彦(首都大、産総研) 高橋 三郎(産総研) 和田 一義(首都大) 安藤 慶昭(首都大、産総研)</p> <p>2H2-02 13:15~ 柔軟パラレルメカニズムの受動的変剛性 ○小塚 裕明(金沢大) 村濱 政貴(滋谷工業) 山道 哲雄(滋谷工業) 佐々木 隆人(滋谷工業) 立矢 宏(金沢大)</p> <p>2H2-03 13:30~ 交差型ヘリカル歯車機構 ○小松 洋音(東北大) 藤本 敬彰(東北大) 鉄井 光(東北大) 西村 礼貴(東北大) 藤田 政宏(東北大) 野村 陽人(東北大) 高根 英里(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)</p> <p>2H2-04 13:45~ 鳥型ロボットの羽の機構と羽ばたきパターンによる揚力の比較 ○藤村 明広(首都大) 井戸 崇太(首都大) 武居 直行(首都大)</p> <p>2H2-05 14:00~ ルーブケーブルを用いたケーブル駆動パラレルロボットにおける駆動部の静力学 ○牧野 達(近畿大) 原田 孝(近畿大)</p> <p>2H2-06 14:15~ 弾性ベルト拮抗配置による可変関節剛性と長制御周期実験 ○植田 尊大(岡山県大院) 井上 貴浩(岡山県大院) 平井 慎一(立命館大)</p>

詳細プログラム (最終版, 座長付き)

9月13日(水)PM			
2号館1階/第1室(2106室)	2号館1階/第J室(2107室)	2号館2階/第K室(2201室)	2号館2階/第L室(2202室)
<p>212 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～(2/5)</p> <p>有木由香(SONY)</p> <p>212-01 13:00～ 教示のためのエピソード上のパーティクルフィルタ ○上田 隆一(千葉工大)</p> <p>212-02 13:15～ Cloth Manipulation Planning by Back-propagation using a 3D Convolutional Auto-Encoder and a Recurrent Neural Network ○Sohi Arnold(信州大学) 山崎 公俊(信州大学)</p> <p>212-03 13:30～ 3D造形マイクロリアクターと人工知能による癌診断のための標本処理システム ○松崎 博貴(東京大学) 柳茶 好彦(東京大学) 武田 伊織(東京大学) 添田 建太郎(東京大学) 小野 敏嗣(東京大学) 長沼 和則(東京大学) 湯本 潤司(東京大学) 小野寺 宏(東京大学)</p> <p>212-04 13:45～ 深層学習を用いた移動ロボットによる室内空間の状況依存的ラベリング ○伊藤 彩貴(早稲田大学) 山田 竜郎(早稲田大学) 有江 浩明(早稲田大学) 尾形 哲也(早稲田大学)</p> <p>212-05 14:00～ 空間的ピラミッドカーネルを用いた自然画像を入力とするスパース・ノンパラメトリック方策探索 ○小澤 裕斗(奈良先端大) 松原 崇充(奈良先端大)</p> <p>212-06 14:15～ 救助犬探査時系列データのクラスタリング手法の提案 ○濱田 龍之介(東北大) 大野 和則(東北大) 山口 駿平(東北大) 星 達也(東北大) 鈴木 高宏(東北大) 田所 諭(東北大)</p>	<p>2J2 医療ロボット(2/2)</p> <p>木口量夫(九州大学)</p> <p>2J2-01 13:00～ 圧覚フィードバックがマスタースレーブ型手術用五指ハンドの把持安定性の判断に与える影響の調査 ○馮 心怡(横国大) 吉田 宏輝(横国大) 加藤 龍(横国大)</p> <p>2J2-02 13:15～ 患者体内・体外の両動作を最適化する腹腔鏡下手術支援ロボットの設計手法に関する研究 ○神野 誠(国士館大学)</p> <p>2J2-03 13:30～ ARマーカによる内視鏡把持ロボット操作システムの開発 ○佐藤 将貴(都立産業技術高専) 源 雅彦(都立産業技術高専) 菅野 貴皓(東京医科歯科大学) 川嶋 健嗣(東京医科歯科大学)</p> <p>2J2-04 13:45～ 5指ハンドを用いた腹腔鏡下手術支援システムのための外骨格型入力インターフェースの開発 ○相良 雄斗(横浜国大) 吉田 宏輝(横浜国大) 馮 心怡(横浜国大) 加藤 龍(横浜国大)</p> <p>2J2-05 14:00～ 柔軟機構を導入した脳神経外科手術用4自由度ロボット鉗子の機構学モデルと位置決め精度評価 ○藤澤 洋輔(九大) 木口 量夫(九大) 原田 香奈子(東大) 光石 衛(東大) 橋爪 誠(九大) 荒田 純平(九大)</p>	<p>2K2 柔軟ロボットアーム</p> <p>大隅久(中央大学)</p> <p>2K2-01 13:00～ 直列弾性要素による多リンク系のPTP運動時間短縮とエネルギー解析 ○町野 裕貴(農工大) 水内 郁夫(農工大)</p> <p>2K2-02 13:15～ フィードフォワードとフィードバックに基づく弾性関節ロボットアームのモデルベース制御 ○大明 準治((株)東芝)</p> <p>2K2-03 13:30～ 振動駆動式無拘束ボット空気圧弁を用いた多軸空気圧マニピュレータの位置制御 ○谷和 弘太郎(立命館大学) 平井 慎一(立命館大学)</p> <p>2K2-04 13:45～ 柔軟リンク系のリカーンブ動力学計算法とその過程を利用した単段形陰の数値積分法 ○古賀 智久(福岡大学) 岩村 誠人(福岡大学)</p> <p>2K2-05 14:00～ 1セグメント連続体マニピュレータの硬さに注目したモデリングと試作 ○徳永 貴昭(高知工科大) 岡 宏一(高知工科大) 原田 明徳(高知工科大)</p> <p>2K2-06 14:15～ 先端化学繊維ロープを用いた軽量脚・腕ロボット ○植村 充典(大阪大) 八木 聡明(大阪大) 平井 宏明(大阪大) 宮崎 文夫(大阪大) 川村 貞夫(立命館)</p>	<p>2L2 ヒューマノイド(2/2)</p> <p>岡田 慧(東京大学)</p> <p>2L2-01 13:00～ 銀行営業店のヒューマノイドロボット向け音声対話システム ○山本 正明(日立) 池下 林太郎(日立) 吉 貴志(日立) 永松 健司(日立)</p> <p>2L2-02 13:15～ 成長するヒューマノイドロボットの研究 ○花井 宏彰(工学院大学) 高橋 英明(工学院大学) 松澤 貴佑(工学院大学) 鈴木 健司(工学院大学) 三浦 宏文(工学院大学)</p> <p>2L2-03 13:30～ 環境接触動作を可能とするハードポイントを備えた等身大人間型ロボットプラットフォームRHP2の開発 ○垣内 洋平(東京大学) 掃部 雅幸(川崎重工) 下村 信恭(川崎重工) 柚木 崎 創(川崎重工) 野沢 峻一(東京大学) 岡田 慧(東京大学) 稲葉 雅幸(東京大学)</p> <p>2L2-04 13:45～ アンドロイドと人間の視線に対する知覚の比較に基づく眼球運動キャリブレーションの効果 ○湯口 彰重(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>2L2-05 14:00～ 対話時における親密性動作の生成 ○佐藤 修平(阪大) 上出 寛子(名大) 小嶋 勝(阪大) 前 泰志(阪大) 新井 健生(電通大、北京理工大)</p> <p>2L2-06 14:15～ 道具による外界作用力の随時更新を用いたヒューマノイドロボットの掘削作業 ○小松 慎太郎(東京大学) 垣内 洋平(東京大学) 野沢 峻一(東京大学) 小椎尾 侑多(東京大学) 菅井 文仁(東京大学) 岡田 慧(東京大学) 稲葉 雅幸(東京大学)</p>

詳細プログラム(最終版, 座長付き)

9月13日(水)PM

オープンフォーラム

10:00～13:00 1号館/1105室(第A室)OF10 我が企業のロボット～ロボット関連企業の取り組み～

10:00～14:30 2号館/2101室横ラウンジ OF11 学生と企業のための交流サロン

10:30～12:00, 13:00～13:30 1号館/1201室(第B室)OF12 RSNPを利用したロボットサービスコンテスト2017～応募作品発表と審査、審査結果発表～

詳細プログラム(最終版, 座長付き)

9月14日(木)AM			
1号館1階/第A室(1105室)	1号館2階/第B室(1201室)	1号館2階/第C室(1202室)	1号館2階/第D室(1203室)
<p>3A1 飛行ロボット</p> <p>菊池耕生(千葉工業大学)</p> <p>3A1-01 10:30~ VTOL性能を有するUAVの研究 滝田 好宏(防衛大) ○巖星 友浩(防衛大) 榎谷 賢士(防衛大)</p> <p>3A1-02 10:45~ 全周囲サーモグラフィ情報に基づく飛行ロボットの生体追従手法の開発 ○堀 裕基(九工大) 大竹 博(九工大)</p> <p>3A1-03 11:00~ ロックメカニズムを有するハンドによる線状物体へのマルチコプターの固定 ○寺田 将晶(立命館大学) 平井 慎一(立命館大学)</p> <p>3A1-04 11:15~ Motion Primitive with Aerial Manipulator for Dynamic Tennis Swing Motion ○石 凡(東京大学) 趙 漢居(東京大学) 安齋 智紀(東京大学) 陳 相羽(東京大学) 岡田 慧(東京大学) 稲葉 雅幸(東京大学)</p> <p>3A1-05 11:30~ 二次元変形可能な閉リンク型マルチロータ飛行ロボットの構成法と飛行動作に関する研究 ○安齋 智紀(東京大学) 趙 漢居(東京大学) 石 凡(東京大学) 野沢 峻一(東京大学) 岡田 慧(東京大学) 稲葉 雅幸(東京大学)</p> <p>3A1-06 11:45~ デュアルロータジンバル機構を有する空中立体変形可能な多リンク系飛行ロボットの構造設計 ○趙 漢居(東京大学) 安齋 智紀(東京大学) 石 凡(東京大学) 陳 相羽(東京大学) 岡田 慧(東京大学) 稲葉 雅幸(東京大学)</p>	<p>3B1 移動ロボット</p> <p>田村雄介(東京大学)</p> <p>3B1-01 10:30~ 折線追従PGRにおける通路切替手法 ○淡路 承吾(室工大) 花島 直彦(室工大) 水上 雅人(室工大) 藤平 祥孝(室工大)</p> <p>3B1-02 10:45~ バイクロボットの経路追従制御 ○宮原 遼太郎(東京工業大学) 山北 昌毅(東京工業大学)</p> <p>3B1-03 11:00~ 昆虫行動モデルに基づくガス探索シミュレーション ○泉 清高(佐賀大) 石橋 正太郎(佐賀大) 辻村 健(佐賀大)</p> <p>3B1-04 11:15~ 動的障害物のオクルージョンにおける情報の不確かさを考慮した移動ロボットの動作計画法 ○芳川 知樹(宇都宮大) 星野 智史(宇都宮大)</p> <p>3B1-05 11:30~ 深層学習を用いた姿勢予測の性能評価 ○稲場 大樹((株)リコー) 山科 亮太((株)リコー) 余平 哲也((株)リコー) 川口 敦生((株)リコー)</p> <p>3B1-06 11:45~ 移動ロボットによる効率的な警備に向けた巡視意思決定手法 ○星野 智史(宇都宮大) 宇賀神 積吾(宇都宮大)</p>	<p>3C1 ロボットビジョン(1/3)</p> <p>見浪護(岡山大学)</p> <p>3C1-01 10:30~ RoboCup中型リーグのための障害物認識 ○大森 浩二郎(工芸大) 鈴木 秀和(工芸大)</p> <p>3C1-02 10:45~ 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手法の改良と実験的評価 ○戸田 哲郎(中央大学) 梅田 和昇(中央大学)</p> <p>3C1-03 11:00~ 2.5Dデータによる日用品の機能属性に基づいたパーツセグメンテーション ○飯塚 正樹(中京大) 秋月 秀一(慶應大, 中京大) 橋本 学(中京大)</p> <p>3C1-04 11:15~ 3D-LIDARに揺動機構を用いた測量システムの研究 滝田 好宏(防衛大) ○新行内 優(防衛大)</p> <p>3C1-05 11:30~ 可変型測域センサアレイによる動的物体の追従制御 ○北井 瑠佳(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)</p>	<p>3D1 OS:ヒューマンサポートロボティクス(1/3)</p> <p>藤江正克(早稲田大学)、王碩玉(高知工科大学)、安藤 健(パナソニック)</p> <p>3D1-01 10:30~ 躍度最小評価関数とトルク変化最小評価関数を用いた歩行動作の滑らかさの解析 ○榎 勇人(徳島文理大学) 王 碩玉(高知工科大学) 石田 健司(高知大学医学部附属病院)</p> <p>3D1-02 10:45~ パワーアシスト技術を用いた全方向移動式移乗リフトの介護作業でのトータルシステム解析と評価 ○船戸 一弘(豊橋技科大) 田崎 良佑(豊橋技科大) 三好 孝典(豊橋技科大) 柿原 清章(株式会社 ケーイーアール) 寺嶋 一彦(豊橋技科大)</p> <p>3D1-03 11:00~ 滑り転倒時における拘束条件や刺激強度の違いが転倒回避戦略に及ぼす影響の検討 ○小林 太一(九大) 中島 康貴(九大) 山本 元司(九大)</p> <p>3D1-04 11:15~ 膝関節伸屈動作変更のための振動刺激の位相の影響に関する研究 ○本田 功輝(九大大学院) 木口 量夫(九大)</p> <p>3D1-05 11:30~ Speed Observer Design and Dynamic Output Feedback Control for a Cushion Robot ○Hongbin Chang(Kochi University of Technology) Shuoyu Wang(Kochi University of Technology) Bo Shen(Kochi University of Technology) Ping Sun(Shenyang University of Technology)</p> <p>3D1-06 11:45~ 自立生活支援ロボットによる被支援者の作業意図推論法 ○潘 博(高知工科大) 王 碩玉(高知工科大)</p>

詳細プログラム(最終版, 座長付き)

9月14日(木)AM			
1号館2階/第E室(1204室)	1号館2階/第F室(1205室)	1号館2階/第G室(1206室)	1号館3階/第H室(1301室)
<p>3E1 OS:微細作業(1/2)</p> <p>谷川民生(産業技術総合研究所)、新井史人(名古屋大学)</p> <p>3E1-01 10:30~ 顕微鏡視野における輪郭ボケ幅奥行距離推定法のロバスト推定による安定化 ○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>3E1-02 10:45~ A Fast and Robust T and B Cell Detection Method with Machine Learning for pillar based microfluidic Cell Sorting ○Wu Lei(Nagoya University) Anas Mohd Noor(Nagoya University) Taisuke Masuda(Nagoya University) Koji Horio(Nagoya University) Toshiki Saito(Nagoya Medical Center) Yasuhiko Miyata(Nagoya Medical Center) Fumihito Arai(Nagoya University)</p> <p>3E1-03 11:00~ 長期間環境計測のためのハイドロゲル製光環境センサ ○秋田 祐甫(名古屋大学) 丸山 央峰(名古屋大学) 益田 泰輔(名古屋大学) 新井 史人(名古屋大学)</p> <p>3E1-04 11:15~ 水晶振動式荷重センサを用いた微小薄膜の機械的特徴量計測 ○長谷川 敬晃(名大) 佐久間 臣耶(名大) 室崎 裕一(名大) 新井 史人(名大)</p> <p>3E1-05 11:30~ 3次元マイクロ流路における微粒子流れのフォーカシング ○笠井 有佑(名大) 佐久間 臣耶(名大) 新井 史人(名大)</p>	<p>3F1 群ロボット</p> <p>横倉勇希(長岡技術科学大学)</p> <p>3F1-01 10:30~ 犠牲に基づく群ロボットの協調行動:弱い相互作用の導入 ○菅原 研(東北学院大)</p> <p>3F1-02 10:45~ 反復合議型MARLにおける単体ロボットの意思決定 ○櫻庭 康平(室蘭工業大学) 高田 陽(室蘭工業大学) 倉重 健太郎(室蘭工業大学)</p> <p>3F1-03 11:00~ 他者の行動結果を規範とした強化学習における探索率の動的調整に関する検討 ○杉本 大志(香川高専) 倉重 健太郎(室蘭工大)</p> <p>3F1-04 11:15~ 他者の知識空間を利用した不完全知覚における迷路解法探索の効率化 ○矢代 浩也(香川高専) 杉本 大志(香川高専)</p> <p>3F1-05 11:30~ 地上型および空中型ロボットによる群制御 ○大阿久 曜(工学院大学) 高信 英明(工学院大学) 伯耆田 悟(工学院大学) 藤森 拓也(工学院大学) 鈴木 健司(工学院大学) 三浦 宏文(工学院大学)</p> <p>3F1-06 11:45~ 群ロボットの被覆制御による目標探索とPhysarum solverを用いた通信経路生成 ○村山 暢(和歌山高専)</p>	<p>3G1 OS:人間機械協調(1/2)</p> <p>平田泰久(東北大学)</p> <p>3G1-01 10:30~ アシストウェア制御のためのウェアレット分散特微量を用いた動作・負担予測 ○日下 聖(北大) 岡本 仁志(北大) 吉田 道拓(北大) 田中 孝之(北大)</p> <p>3G1-02 10:45~ 両もち梁理論を用いたロボット装着型機械インピーダンス可変機構の開発・評価 ○由良 美帆(同志社大) 神吉 厚之(同志社大) 積際 徹(同志社大) 横川 隆一(同志社大)</p> <p>3G1-03 11:00~ 両もち梁理論を用いた機械インピーダンス可変機構による人間とロボットの協調作業 ○永田 求(同志社大) 神吉 厚之(同志社大) 積際 徹(同志社大) 横川 隆一(同志社大)</p> <p>3G1-04 11:15~ 自由把持状態による環境情報の獲得 ○大岡 昌博(名大院情報学) 相羽 祐生(名大院情報学) 大泉 祐哉(名大院情報学) 茂木 雄介(名大院情報学)</p> <p>3G1-05 11:30~ キッキング作業支援ロボットKitPaDy 第3報:ピッキングミス防止システムの提案と効果の検証 ○上岡 正也(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>3G1-06 11:45~ 電動パワーアシスト装置のための動作認識とアシスト判断に関する研究 ○匂坂 真依人(東京農工大学(農工大)) 和田 正義(東京農工大学(農工大)) 杉山 高聖(東京農工大学(農工大))</p>	<p>3H1 OS:科学技術の社会実装指向研究開発と技術者教育(1/2)</p> <p>久池井茂(北九州高専)</p> <p>3H1-01 10:30~ プロトタイピング協働ネットワークによる自律移動ロボットの開発 ○多羅尾 進(東京高専) 藤原 康宣(一関高専) 津田 尚明(和歌山高専)</p> <p>3H1-02 10:45~ バレーボールのオーバーハンドパスにおける手指の筋腱複合体の弾性特性に基づくコーチングへの考察 ○横田 諭(佐世保高専) 細田 亮太(愛教大)</p> <p>3H1-03 11:00~ 電動車いすの自律走行におけるユーザの注視行動分析 ○比嘉 聖(琉大) 山田 孝治(琉大) 神里 志穂子(沖縄高専)</p> <p>3H1-04 11:15~ 職業人育成のための高校・高専間連携プロジェクト ○津田 尚明(和歌山高専) 阪本 貴弘(田辺工業高専)</p> <p>3H1-05 11:30~ 社会実装教材“社会実装イントロ講座”の科学技術イノベーションプロセス-段階分析 ○林 文晴(山梨大学) 多羅尾 進(東京高専) 浅野 敬一(阪南大学) 佐藤 知正(東京大学) 丹野 浩一(東京高専)</p>

詳細プログラム(最終版, 座長付き)

9月14日(木)AM			
2号館1階/第1室(2106室)	2号館1階/第J室(2107室)	2号館2階/第K室(2201室)	2号館2階/第L室(2202室)
<p>3I1 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～(3/5)</p> <p>中村友昭(電気通信大学)</p> <p>3I1-01 10:30～ 大域的最適解を目指すActor-Critic強化学習 ○小林 泰介(奈良先端大)</p> <p>3I1-02 10:45～ 骨格情報を用いたサッカー・インサイドキック熟達度評価の基礎検討 ○松崎 俊太(東京電機大学) 小林 直道(東京電機大学) 中村 明生(東京電機大学)</p> <p>3I1-03 11:00～ 布製品折り畳みの学習と実ロボットによる操作実現 Arnold Solvi(信州大) 山崎 公俊(信州大)</p> <p>3I1-04 11:15～ 人間の調理動作の観測に基づく未知のレシピ文章に対する調理動作パターンの推定 ○横田 葉(創価大) 水地 良明(NII) 崔 龍雲(創価大) 稲色 哲也(NII/総研大)</p> <p>3I1-05 11:30～ 【基調講演】段階的な知識獲得に向けて ○山川 宏(ダウンゴ/全脳アーキテクチャ・イニシアティブ)</p>	<p>3J1 安全・倫理</p> <p>木村哲也(長岡技術科学大学)</p> <p>3J1-01 10:30～ 人間共存型ロボットのためのメカニカル安全装置の開発 ○佐藤 優磨(東海大院) 甲斐 義弘(東海大)</p> <p>3J1-02 10:45～ サービスロボットのための透明柔軟樹脂外装の安全性と意匠性の評価 ○柿木 泰成(宇大) 土方 優明(宇大) 加藤 正義(宇大) 門脇 史弥(宇大) 岡村 涼平(宇大) 尾崎 功一(宇大)</p> <p>3J1-03 11:00～ 介護施設向けロボットサービスプラットフォームROS-TMS 5.0の開発 ○坂本 潤弥(九州大学) 河村 晃宏(九州大学) 倉爪 亮(九州大学)</p> <p>3J1-04 11:15～ 生活支援ロボット安全知識体系(SPRBOK)の提案 ○中坊 嘉宏(産総研)</p> <p>3J1-05 11:30～ ピッキングロボットシステムにおける要求分析・リスクアセスメント手法の提案 ○黒瀬 竜一(パナソニック アドバンステクノロジー) 高橋 三郎(産総研) 尾関 英克(パナソニック アドバンステクノロジー) 堀江 雅浩(パナソニック アドバンステクノロジー) 中坊 嘉宏(産総研) 安藤 慶昭(産総研)</p> <p>3J1-06 11:45～ 人工知能を用いたロボットのための安全評価プラットフォームの開発 ○角 保志(産総研) 金 奉根(産総研) 藤原 清司(産総研) 中坊 嘉宏(産総研)</p>	<p>3K1 ロボットハンド</p> <p>毛利哲也(岐阜大学)</p> <p>3K1-01 10:30～ 近接覚センサを搭載したロボットハンドによるトルク制御に基づく指先位置姿勢のフィードバック制御 ○水上 卓也(金沢大) 平井 佑治(金沢大) 鈴木 陽介(金沢大) 辻 徳生(金沢大) 渡辺 哲陽(金沢大)</p> <p>3K1-02 10:45～ 受動変形柔軟ハンドの内部圧力制御による最小荷荷包み込み把持 ○牧野 碧依(九大(院)) 山本 元司(九大)</p> <p>3K1-03 11:00～ 電磁石と磁石を用いる構造が簡単なユニバーサルグリッパ ○津上 祐典(九工大) 西田 健(九工大)</p> <p>3K1-04 11:15～ 生物外骨格構造・動作を活用したグリッパ機構 ○藤田 政宏(東北大) 藤本 敏彰(東北大) 鉄井 光(東北大) 西村 礼貴(東北大) 野村 陽人(東北大) 高根 英里(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>3K1-05 11:30～ 教育用ヒューマノイドに搭載するSMAハンド指部の研究開発 ○木村 穂高(日工大大学院) 中里 裕一(日工大)</p> <p>3K1-06 11:45～ ヒト指バイオメカニズムに基づくロボット指ワイヤ配置の実験的検討 ○荒木 佑介(岡山県大院) 井上 貴浩(岡山県大)</p>	<p>3L1 二足歩行・バイオメカニクス</p> <p>梶田秀司(産業技術総合研究所)</p> <p>3L1-01 10:30～ 予備緊張により調整される膝関節剛性と着地先の床剛性との関係に関する研究 ○芹沢 信也(東京大学) 清洲 邦彦(東京大学) 星野 隆行(東京大学)</p> <p>3L1-02 10:45～ 大腰筋の機能に着目した運動変換機構による脚の駆動 ○竹下 翔(慶應義塾大学大学院) 森田 寿郎(慶應義塾大学)</p> <p>3L1-03 11:00～ 足首弾性の非対称性が作り出す平面足2足ロボットの歩行変化 ○花澤 雄太(九工大)</p> <p>3L1-04 11:15～ 骨盤運動に着目した2足走行ロボットの開発 ○赤堀 孝太(早大院) 大谷 拓也(早大) 橋本 健二(早大高等研・早大HRI) 夏原 彬(早大院) 植田 大貴(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>3L1-05 11:30～ Walking Control for Feasibility at Limit of Kinematics Based on Virtual Leader-Follower ○Robson Kenji Sato (Osaka University) Tomomichi Sugihara (Osaka University)</p> <p>3L1-06 11:45～ 骨盤運動に着目した2足走行ロボットの開発 ○大谷 拓也(早大) 橋本 健二(早大院) 橋本 健二(早大高等研・早大HRI) 林 憲玉(神奈川大・早大HRI) 高西 淳夫(早大・早大HRI)</p>

9月14日(木)AM

オープンフォーラム

--

詳細プログラム(最終版, 座長付き)

9月14日(木)PM1			
1号館1階/第A室(1105室)	1号館2階/第B室(1201室)	1号館2階/第C室(1202室)	1号館2階/第D室(1203室)
<p>3A2 OS:ロボット聴覚およびその展開(1/2)</p> <p>干場 功太郎(東京工業大学)、佐々木 洋子(産業技術総合研究所)</p> <p>3A2-01 13:00~ 音響センサを用いた配管内探査ヘビ型ロボットの3次元位置推定 ○坂東 宜昭(京大) 須原 大貴(岡大) 亀川 哲志(岡大) 糸山 克寿(京大) 吉井 和佳(京大) 松野 文俊(京大) 奥乃 博(早大)</p> <p>3A2-02 13:15~ 脚ロボット遠隔操作支援システムへの周囲の音源方向表示 ○田邊 亮(東理大/産総研) 佐々木 洋子(産総研) 竹村 裕(東理大)</p> <p>3A2-03 13:30~ 可聴音を用いた周波数選択に基づく距離推定法の検討 ○高尾 麻衣子(東工大) 干場 功太郎(東工大) 中臺 一博(東工大/HRI-JP)</p> <p>3A2-04 13:45~ UAV搭載マイクロホンアレイを用いた組み込みシステムによる音源探査性能の評価 ○干場 功太郎(東工大) 中臺 一博(東工大/HRI-JP) 公文 誠(熊大) 奥乃 博(早大)</p> <p>3A2-05 14:00~ マルチロータヘリコプタ収録音の音源分離におけるシステム/パラメータと分離性能について ○鷺崎 海(熊大) 公文 誠(熊大) 大塚 琢馬(NTT) 奥乃 博(早稲田大) 干場 功太郎(東工大) 中臺 一博(HRI-JP/東工大)</p> <p>3A2-06 14:15~ Grid based Recursive Bayes Filter に基づくマルチロータヘリコプタによる音源探査における地図管理 ○山田 健志郎(熊大) 公文 誠(熊大)</p>	<p>3B2 OS:ロボットと生きる(1/2)</p> <p>上出 寛子(名古屋大学)</p> <p>3B2-01 13:00~ ロボット考学とモノに対する作法 ○上出 寛子(名大) 新井 健生(電通大)</p> <p>3B2-02 13:15~ 「ロボットの責任」に関する概念工学の試み ○戸田山 和久(名大)</p> <p>3B2-03 13:45~ ロボットと生きるために必要な法制度とは ○小林 正啓(大阪弁護士会)</p> <p>3B2-04 14:15~ ロボット・自律型兵器システムに関する論点整理と対話の必要性 ○江間 有沙(東京大学)</p>	<p>3C2 ロボットビジョン(2/3)</p> <p>武居 直行(首都大学東京)</p> <p>3C2-01 13:00~ 多視点の登録顔画像に基づくCNNを用いた顔認識システム ○宋 嘉(芝浦工業大学) 佐々木 毅(芝浦工業大学)</p> <p>3C2-02 13:15~ 焦点位置と照明の70kHz同期変調による光源制御型高速ボリュームフィードバック顕微鏡の基礎検討 ○千葉 拓亨(群馬大学) 山下 駿彦(群馬大学) 山登 一輝(群馬大学) 奥 寛雅(群馬大学)</p> <p>3C2-03 13:30~ LEDコンベヤ上でのシルエット画像によるマダイ形状計測Ⅱ ○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>3C2-04 13:45~ 瀬戸内海牛窓濁度環境下での連続嵌合実験 ○山田 大喜(岡大) 向田 直樹(岡大) Myint Myo(岡大) 松野 隆幸(岡大) 見浪 護(岡大) 齊藤 和裕(岡大) 坂本 竜哉(岡大) 牛堂 和一郎(岡大)</p> <p>3C2-05 14:00~ 複眼立体認識システムを搭載させたTuna-Sand 2の嵌合実験 ○向田 直樹(岡山大) 西田 祐也(九工大) 李 想(岡山大) 米森 健太(岡山大) Myint Myo(岡山大) Lwin Khin Nwe(岡山大) 松野 隆幸(岡山大) 見浪 護(岡山大)</p>	<p>3D2 OS:ヒューマンサポートロボティクス(2/3)</p> <p>藤江 正克(早稲田大学)、王 碩玉(高知工科大学)、安藤 雄(パナソニック)</p> <p>3D2-01 13:00~ CFRPを用いた新規的装具の開発 ○武田 伊織(東京大学) 小野 寺 宏(東京大学) 安永 航(首都大学東京) 小林 訓史(首都大学東京) 榎茶 好彦(東京大学) 松崎 博貴(東京大学)</p> <p>3D2-02 13:15~ 下肢麻痺者のための単一モータアシスト装具: oneDHALO ○横山 智之(中部大学) 林 航輝(中部大学) 川田 剛大(中部大学) マイケル グロガー(中部大学) 大日方 五郎(中部大学) 裴 艶玲(中部大学) 元田 英一(南生協病院)</p> <p>3D2-03 13:30~ 小児用外骨格ブレーキユニットを用いた歩行動作における単脚支持の支援 ○山田 拓実(筑波大学) 門根 秀樹(筑波大学) 鈴木 健嗣(筑波大学)</p> <p>3D2-04 13:45~ 全方向移動式歩行訓練器における人の姿勢情報を利用した歩行追従制御 ○谷 勇希(豊橋技科大) 田崎 良佑(豊橋技科大) 寺嶋 一彦(豊橋技科大)</p> <p>3D2-05 14:00~ 持ち手を移動させながら歩行訓練が可能な新型歩行器の研究開発 ○原口 真(福井工大) 榎本 佳一郎(福井工大) 宮永 拓弥(福井工大)</p> <p>3D2-06 14:15~ ステレオカメラを有するハイテク歩行器 ○森 英雄(NPO歩行ガイドロボット) 丹沢 勉(山梨大学)</p>

詳細プログラム(最終版, 座長付き)

9月14日(木)PM1			
1号館2階/第E室(1204室)	1号館2階/第F室(1205室)	1号館2階/第G室(1206室)	1号館3階/第H室(1301室)
<p>3E2 OS:微細作業(2/2)</p> <p>新井史人(名古屋大学)、谷川民生(産業技術総合研究所)</p> <p>3E2-01 13:00~ マイクロハンドによる多重構造物の力学特性計測の検討 ○田中 泰誠(阪大) 小嶋 勝(阪大) 前 泰志(阪大) 新井 健生(電通大, 北京理工大)</p> <p>3E2-02 13:15~ Consideration of an On-chip Imaging Method of Single Cell ○垂力坤 亜夏爾(理研・阪大) ユスフ アイサン(阪大・理研) 隅山 健太(理研・阪大) 田中 陽(理研・阪大)</p> <p>3E2-03 13:30~ 濡れ性を利用した壁面吸着機構の研究 ○市川 明彦(名城大) 梶野 慎也(名城大) 竹山 諄(名城大) 大原 賢一(名城大) 池本 有助(名城大) 大道 武生(名城大) 福田 敏男(名城大)</p> <p>3E2-04 13:45~ ホロミック自走機構のnmスケールのXYθ三軸並列サーボ制御法の開発 ○福元 健太(横国大学院) 庄野 郁矢(横国大学院) 淵脇 大海(横国工学研究院)</p>	<p>3F2 ソーシャルロボット</p> <p>前泰志(大阪大学)</p> <p>3F2-01 13:00~ ロボットからの社会的報酬が技能向上へ及ぼす影響 奥村 奏音(ATR, 同志社大) 木本 充彦(ATR, 同志社大) ○塩見 昌裕(ATR) 飯尾 尊俊(阪大, ATR) Ivan Tanev(同志社大) 下原 勝憲(同志社大) 萩田 紀博(ATR)</p> <p>3F2-02 13:15~ ロボットの台数変化がもたらす同調圧力の効果検証 ○塩見 昌裕(ATR) 萩田 紀博(ATR)</p> <p>3F2-03 13:30~ コミュニケーションエージェントにおける感情コーパスの提案 ○橋本 智己(埼玉大)</p> <p>3F2-04 13:45~ 歩行者シミュレータによる社会ロボットの開発促進に関するケーススタディ ○佐竹 聡(ATR) Thomas Kaczmarek(ATR) Drazen Brscic(ATR) 神田 崇行(ATR)</p> <p>3F2-05 14:00~ 人型サービスロボットデザインにおける比較文化的視点からの受容性評価 ○中川 志信(大阪芸大) 鶴岡 信治(三重大) 田口 寛(三重大) 川西 千弘(京都光華女子大)</p>	<p>3G2 OS:人間機械協調(2/2)</p> <p>辻俊明(埼玉大学)</p> <p>3G2-01 13:00~ 自律移動ロボットにおける軽接触を用いた人の移動誘導 ○円谷 優佑(早大) 亀崎 允啓(早大) 大西 智也(早大) 柳川 勇人(早大) 小林 彩乃(早大) 河野 遼介(早大) シュレスタ ムーンディブ(早大) 菅野 重樹(早大)</p> <p>3G2-02 13:15~ インピーダンス可変機構を用いた人間とロボットの協調作業システムにおける安定解析 ○内田 智之(同志社大学) 神吉 厚之(同志社大) 積際 徹(同志社大) 横川 隆一(同志社大)</p> <p>3G2-03 13:30~ 足関節ニューロリハビリテーションシステムの開発 ○土井 敦士(関西学院大学) 小田 輝王(関西学院大学) 田中 靖人(関西学院大学) 工藤 卓(関西学院大学) 藤江 博幸(関西学院大学) 嵯峨 宣彦(関西学院大学)</p> <p>3G2-04 13:45~ JIS B 8456-1: 世界初の腰補助ロボット製品規格 ○鍋島 厚太(CYBERDYNE/AIST) 鮎澤 光(AIST/JRL) 吉田 英一(AIST/JRL)</p> <p>3G2-05 14:00~ 屋内回り階段を昇降可能な中心支持脚を有した4+1脚ロボットの開発 ○村尾 彰太(明治大学大学院) 加藤 恵輔(明治大学)</p> <p>3G2-06 14:15~ サドル支持型部分体重負荷装置, 左右分離型レッドミル, 機能的電気刺激を用いた歩行への介入とその効果 ○片岡 夏美(大阪大学) 平井 宏明(大阪大学) Hamilton Taya(MIT) 吉川 史哲(大阪大学) 黒岩 晃(大阪大学) 長川 祐磨(大阪大学) 渡邊 英知(大阪大学) 二ノ丸 雄大(大阪大学) 佐伯 友里(大阪大学) 植村 充典(大阪大学) 宮崎 文夫(大阪大学) 中田 裕士(千里中央病院) 西 知紀(千里中央病院) 成富 博章(千里中央病院) Krebs Hermano Igo(MIT)</p>	<p>3H2 OS:科学技術の社会実装指向研究開発と技術者教育(2/2)</p> <p>多羅尾進(東京高専)</p> <p>3H2-01 13:00~ 科学技術イノベーション教育としての社会実装コンテスト ○大塚 友彦(東京高専) 佐藤 知正(東京大) 林 文晴(山梨大)</p> <p>3H2-02 13:30~ 百貨店における案内支援ロボットの導入とその効果検証 ○瓦田 研介(都産技研) 大泉 悟(都産技研) 武田 有志(都産技研) 松本 正雄(都産技研) 青木 亮己((株)ATA) 佐藤 知正(東京大学)</p> <p>3H2-03 13:45~ タンパク質結晶構造解析用試料準備協働ロボットの開発 ○平木 雅彦(高エネ研) 中村 哲朗(ミラプロ) 山中 将(高エネ研)</p> <p>3H2-04 14:00~ RGB-Dセンサを搭載し上下リーチ範囲の広い移動ビッキングロボットの開発 ○古茂田 和馬((株)東芝) 菅原 淳((株)東芝) 中本 秀一((株)東芝) 田中 淳也((株)東芝) 衛藤 春葉((株)東芝) 小川 昭人((株)東芝) 畠中 雄一郎(東芝テック(株))</p> <p>3H2-05 14:15~ 使用済注射薬自動採取装置の研究開発と社会実装 ○久池井 茂(北九州高専) 大隈 恵治(オオクマ電子(株)) 守田 雄二(オオクマ電子(株)) 西笛 正義(オオクマ電子(株))</p>

詳細プログラム(最終版, 座長付き)

9月14日(木)PM1			
2号館1階/第1室(2106室)	2号館1階/第J室(2107室)	2号館2階/第K室(2201室)	2号館2階/第L室(2202室)
<p>3I2 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～(4/5)</p> <p>原祥亮(千葉工業大学)</p> <p>3I2-01 13:00～ 【基調講演】自律運転知能 ○ボンサートン ラクシンチャランサク(東京農工大学)</p> <p>3I2-02 13:30～ ロボットの能動的な場面提示による身体動作ラベル学習における学習の進捗に応じた質問方策の選択 ○坂戸 達陽(NII) 稲島 哲也(NII/総研大)</p> <p>3I2-03 13:45～ 教示のためのエピソード上のパーティクルフィルタの応用 ○加藤 正純(千葉工大) 上田 隆一(千葉工大) 岡崎 亮(千葉工大)</p> <p>3I2-04 14:00～ 深層強化学習による最適経路学習 ○孫 澤源(S.IT) 中谷 優之(S.IT) 内村 裕(S.IT)</p> <p>3I2-05 14:15～ 双腕ロボットによる身体形状を用いた布製品の折り畳み ○莫 亜強(信州大) 田中 大輔(信州大) Solvi Arnold(信州大) 松原 崇亮(奈良先端大) 山崎 公俊(信州大)</p>	<p>3J2 OS:AMEDロボット介護機器開発・導入促進事業</p> <p>中坊嘉宏(産業技術総合研究所)</p> <p>3J2-01 13:00～ 介護労働者の深夜間勤務負担は、見守りシステムを伴うコミュニケーションロボット導入により軽減する ○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) 増山 茂(東京医科大学) 尾形 剛弥(東京聖新会) 岡本 佳美(東京聖新会) 近藤 洋正(東京聖新会) 石井 陽子(ユニバーサルアクセシビリティ評価機構)</p> <p>3J2-02 13:15～ 女性上肢骨折耐性検討のための曲げ強度解析 ○岡部 康平(安衛研) 山口 篤志(安衛研) 池田 博康(安衛研)</p> <p>3J2-03 13:30～ Tribological Characteristics of Dummy Skin Scratched by Physical Assistant Robots' Cuff ○毛 雷偉(名古屋大学) 山田 陽滋(名古屋大学) 秋山 靖博(名古屋大学) 岡本 正吾(名古屋大学)</p> <p>3J2-04 13:45～ ロボット介護機器における快適性を定量化する高齢者タミー ○尾形 邦裕(産総研) 梶谷 勇(産総研) 本間 敬子(産総研) 松本 吉央(産総研)</p> <p>3J2-05 14:00～ ロボット介護機器の非常停止装置の配置条件の考察 ○池田 博康(安衛研)</p> <p>3J2-06 14:15～ ロボット介護機器の安全な運用・訓練開発の実施 ○中坊 嘉宏(産総研)</p>	<p>3K2 ビックキング・マニピュレーション</p> <p>山野辺夏樹(産業技術総合研究所)</p> <p>3K2-01 13:00～ 細胞処理作業の効率化システムに関する研究 ○野々山 良介(国士館大) 神野 誠(国士館大) 敵島 正(テルモ) 額 雄一郎(テルモ)</p> <p>3K2-02 13:15～ 目標線を用いた転がし操作 ○朝野 裕規(電通大) 末廣 尚士(電通大) 工藤 俊亮(電通大)</p> <p>3K2-03 13:30～ 柔軟ハンドによる部品組み立てのためのビジュアルフィードバック制御 ○若山 達大(立命館大) 森 佳樹(立命館大) 川村 貞夫(立命館大) 白土 浩司(三菱電機) 奥田 晴久(三菱電機)</p> <p>3K2-04 13:45～ 探索自由度の適応的な変更に基づくRRR-connectを拡張した経路探索法 ○塔本 健太(和歌山大学) 小川原 光一(和歌山大学)</p> <p>3K2-05 14:00～ 特定の物品配列パターンに基づく把持戦略の分類 ○千葉 貴文(都市大) 永田 和之(産総研) 多田 充徳(産総研) 佐藤 大祐(都市大) 金宮 好和(都市大)</p> <p>3K2-06 14:15～ 安全リスクアセスメントに基づくビックキングロボットシステムの構築 ○高橋 三郎(産総研) 黒瀬 竜一(パナソニック アドバンステクノロジ) 尾関 英克(パナソニック アドバンステクノロジ) 堀江 雅浩(パナソニック アドバンステクノロジ) 中坊 嘉宏(産総研) 安藤 慶昭(産総研)</p>	<p>3L2 二足歩行・歩容制御</p> <p>星野隆行(東京大学)</p> <p>3L2-01 13:00～ 空間量子化ダイナミクスによる2足歩行軌道生成 ○梶田 秀司(産総研) ペナレグ メディ(産総研) シスネロス ラファエル(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) 金広 文男(産総研)</p> <p>3L2-02 13:15～ 法線情報を持つ地形マップを用いた二脚ロボットの即時誘導 ○山本 孝信(大阪大学) 杉原 知道(大阪大学)</p> <p>3L2-03 13:30～ 半足を持つ二足歩行ロボットの倒立振子モデルにおけるバランス制御 ○丸林 央樹(九大) 舩屋 賢(九大) 杉原 知道(阪大) 田原 健二(九大)</p> <p>3L2-04 13:45～ ハードウェアニューラルネットワークCPGモデルによるヒューマノイドロボットの歩行リズムの生成 ○武田 健嗣(日本大学) 武井 祐樹(日本大学) 松井 英樹(日本大学) 金子 美泉(日本大学) 齊藤 健(日本大学) 内木場 文男(日本大学)</p> <p>3L2-05 14:00～ 弾道歩行モデルに基づく転倒の条件に関する検討 ○香川 高弘(愛知工業大学) 宇野 洋二(名古屋大学)</p> <p>3L2-06 14:15～ 二関節筋機構を用いたレッグロボットの動歩行実現のための蹴り出し力方向制御 ○富山 健太(長岡技術科学大学) 江間 慧(長岡技術科学大学) 宮崎 敏昌(長岡技術科学大学)</p>

9月14日(木)PM1

オープンフォーラム

12:00～14:30 7号館/721室 OF13 学術論文
の査読の作法と、それを知ること
でわかる論文の書き方
～投稿論文掲載までの道～

詳細プログラム(最終版, 座長付き)

9月14日(木)PM2			
1号館1階/第A室(1105室)	1号館2階/第B室(1201室)	1号館2階/第C室(1202室)	1号館2階/第D室(1203室)
<p>3A3 OS:ロボット聴覚およびその展開(2/2)</p> <p>糸山克寿(京都大学)、小島諒介(京都大学)</p> <p>3A3-01 15:00~ 【基調講演】実時間視聴覚情報処理技術の対人インタラクション応用 ○溝口 博(東京理科大)</p> <p>3A3-02 15:30~ 災害救助犬の呼吸音と周囲の音を同時に計測するサイバスーツの開発 ○水野 直希(東北大) 大貫 和也(東北大) 星 達也(東北大) 山口 竣平(東北大) 濱田 龍之介(東北大) 大野 和則(東北大) 中壘 一博(東工大) 奥乃 博(早稲田大) 田所 諭(東北大)</p> <p>3A3-03 15:45~ ロボット聴覚技術を活用した野鳥の歌行動態測・分析ツールHARKBirdの機能強化 ○千葉 尚彬(名古屋大学 大学院情報科学研究科) 炭谷 晋司(名古屋大学 大学院情報学研究科) 松林 志保(大阪大学 大学院工学研究科附属オープンイノベーション教育研究センター) 鈴木 麗聖(名古屋大学 大学院情報学研究科) 有田 隆也(名古屋大学 大学院情報学研究科) 中壘 一博(東京工業大学 工学院システム制御系・(株)ホンダRLJ) 奥乃 博(早稲田大学 理工学術院創造理工学研究科)</p> <p>3A3-04 16:00~ Bi-directional LSTMを用いた音楽音響信号修復法の提案 ○谷口 亮輔(東工大) 干場 功太郎(東工大) 中壘 一博(東工大/HRI-JP)</p> <p>3A3-05 16:15~ Recurrent Neural Network (RNN)による日本語音声認識のための文字レベル言語モデル ○源 啓希(早稲田大学) 中壘 一博(Honda Research Institute) 尾形 哲也(早稲田大学)</p>	<p>3B3 OS:ロボットと生きる(2/2)</p> <p>江間有沙(東京大学)</p> <p>3B3-01 15:00~ ロボットとの抱擁がもたらす自己開示の促進効果 ○塩見 昌裕(ATR) 中田 彩(NAIST, ATR) 神原 誠之(NAIST, ATR) 萩田 紀博(ATR)</p> <p>パネルディスカッション</p>	<p>3C3 ロボットビジョン(3/3)</p> <p>奥寛雅(群馬大学)</p> <p>3C3-01 15:00~ 可視光・遠赤外光同軸撮像システムの実装と評価 ○高畑 智之(東大) 下山 勲(東大)</p> <p>3C3-02 15:15~ 高速・高精度なステレオカメラ技術とその応用 ○岸和田 潤(リコー) 安部 一成(リコー) 山下 哲生(リコー) 梶原 康宏(リコー)</p> <p>3C3-03 15:30~ 正弦形状構造化ライトフィールドによる1msでのロバストな距離推定 ○小原 彬寛(群馬大学) 奥 寛雅(群馬大学)</p> <p>3C3-04 15:45~ 未計測領域を考慮した全方位過去画像の撮影位置の決定 木下 凌(工学院大学) 羽田 靖史(工学院大学) ○中田 真輝(工学院大学)</p> <p>3C3-05 16:00~ ポイントクラウドを用いた食器平面を基準とする食事物体積推定 ○二石 佳南(愛知県立大学) 鈴木 拓央(愛知県立大学) 小林 邦和(愛知県立大学)</p>	<p>3D3 OS:ヒューマンサポートロボティクス(3/3)</p> <p>藤江正克(早稲田大学)、王碩玉(高知工科大学)、安藤雄(パナソニック)</p> <p>3D3-01 15:00~ 人間-機械間のせん断方向の負担を定量化するためのセンサシートの検討 ○井上 智晶(大分大) 菊池 武士(大分大)</p> <p>3D3-02 15:15~ 細径人工筋肉を用いた上肢補助デライトスーツの試作 ○阿部 智輝(東工大) 小黒 めぐみ(東工大) 辺見 森象(東工大) 木村 悠輝(東工大) 遠藤 玄(東工大) 難波江 裕之(東工大) 鈴森 康一(東工大)</p> <p>3D3-03 15:30~ 空気式バレルマニピュレータを用いた手首患者シミュレータの構築 ○高岩 昌弘(徳島大) 今中 宏之(徳島大)</p> <p>3D3-04 15:45~ ロボットとの遊び行動分析に基づく子どもの性格推定 阿部 香澄(JSPS, 電通大, ATR) 濱田 侑輝(電通大) 長井 隆行(電通大) ○塩見 昌裕(ATR) 大森 隆司(玉川大)</p> <p>3D3-05 16:00~ 読み聞かせにおける聞き手ロボットの存在がもたらす影響 田村 優美子(ATR, 同志社大) 木本 充彦(ATR, 同志社大) ○塩見 昌裕(ATR) 飯尾 尊優(阪大, ATR) Ivan Tanev(同志社大) 下原 勝憲(同志社大) 萩田 紀博(ATR)</p>

詳細プログラム(最終版, 座長付き)

9月14日(木)PM2			
1号館2階/第E室(1204室)	1号館2階/第F室(1205室)	1号館2階/第G室(1206室)	1号館3階/第H室(1301室)
	<p>3F3 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>3F3-01 15:00~ 【基調講演】エモーショナルデザインの観点から見た遊びのためのロボットデザインについて ○橋田 規子(芝浦工大)</p> <p>3F3-02 15:30~ うさぎ型ペットロボットにおける振動による癒しの検討 ○明渡 肇(中央大学) 山本 航大(中央大学) 安土 光男(バイオニア(株)) 橋本 秀紀(中央大学)</p> <p>3F3-03 15:45~ スポーツ動作時の身体可変構造を考慮した可操作性スコープ ○田中 良幸(長崎大) 青山 忠義(名大) 塩川 満久(県立広大)</p> <p>3F3-04 16:00~ アイコンタクトを用いた電子楽器のためのアイコンタクト検知システム 榎谷 奈々(芝浦工大) ○佐々木 毅(芝浦工大)</p> <p>3F3-05 16:15~ Robot Tailのためのコンパクトなワイヤ駆動機構 ○蕭 凱文(筑波大学) 望山 洋(筑波大学)</p>		<p>3H3 OS:ロボット感動教育</p> <p>琴坂信哉(埼玉大学)、林原靖男(千葉工業大学)</p> <p>3H3-01 15:00~ 子どもとロボットのふれ合い評価とロボット教育の両立を目指した科学コミュニケーション活動の試み ○東風上 奏絵(東大) 岡田 慧(東大) 稲葉 雅幸(東大)</p> <p>3H3-02 15:15~ テレプレゼンスロボットを活用した離島地区との科学コミュニケーション事業 ○前田 貴信(佐世保工業高等専門学校) 横田 諭(佐世保工業高等専門学校)</p> <p>3H3-03 15:30~ ロボットコンテストのためのロボット教育用教材の開発 ○鈴木 秀和(工芸大) 内田 尚登(工芸大) 吉田 哲也(工芸大)</p> <p>3H3-04 15:45~ 保育士の負担軽減と力量向上を目指す保育士と協働する保育支援ロボットの開発 ○野村 泰朗(埼玉大学) 小松 君恵(コマーム)</p>

詳細プログラム(最終版, 座長付き)

9月14日(木)PM2			
2号館1階/第1室(2106室)	2号館1階/第J室(2107室)	2号館2階/第K室(2201室)	2号館2階/第L室(2202室)
<p>3I3 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～(5/5)</p> <p>中村友昭(電気通信大学)</p> <p>3I3-01 15:00～ 生画像を入力とするサンプル効率の良い深層強 化学習と双腕ロボットによる布操作への応用 ○鶴峯 義久(奈良先端大) 権 允端(奈良先端大) 内部 英治(ATR) 松原 崇充(奈良先端大)</p> <p>3I3-02 15:15～ 同一身体上の複数動作認識に向けたトピックモ デルに基づく動作と部位着目の仮説相互推定 ○小椋 忠志(総研大) 稲色 哲也(NII/総研大)</p> <p>3I3-03 15:30～ Sequence to Sequenceモデルを用いた運転行動 予測 杉原 智也(立命館大学) ○劉 海龍(立命館大学) 竹中 一仁(株式会社デンソー) 三澤 秀明(株式会社デンソー) 坂東 誉司(DENSO International America, Inc.) 谷口 忠大(立命館大学)</p> <p>3I3-04 15:45～ HDP-GP-HSMMIに基づく身体動作の分節化 ○長野 匡集(電通大) 中村 友昭(電通大) 長井 隆行(電通大) 金子 正秀(電通大)</p> <p>3I3-05 16:00～ 決定的方策を用いた模倣学習アルゴリズム ○佐々木 史益((株)リコー) 山科 亮太((株)リコー) 余平 哲也((株)リコー) 川口 敦生((株)リコー)</p> <p>3I3-06 16:15～ RRTを用いて学習するニューラルネットワークによる パスプランニング ○山下 貴大(九工大) 井上 聖也(九工大) 西田 健(九工大)</p>		<p>3K3 水中・水上ロボット</p> <p>相良慎一(九州工業大学)</p> <p>3K3-01 15:00～ 洋上中継器(ASV)試作機から実証機の開発へ ○百留 忠洋(JAMSTEC) 吉田 弘(JAMSTEC) 中野 善之(JAMSTEC) 渡邊 佳孝(JAMSTEC) 福田 達也(JAMSTEC) 松本 宙(JAMSTEC) 菅 良太郎(JAMSTEC) 杉浦 恒(ヤンマー) 上田 泰広(ヤンマー) 嵩 裕一郎(ヤンマー) 福川 智哉(ヤンマー) 遠藤 英輝(ヤンマー造船) 木村 行彦(ヤンマー造船) 吉村 直子(NICT) 片山 典彦(NICT) 豊嶋 守生(NICT)</p> <p>3K3-02 15:15～ 複数の自律型海中ロボット(AUV)による海底広域 探査 ○松田 匠未(東大) 巻 俊宏(東大) 坂巻 隆(東大)</p> <p>3K3-03 15:30～ 浮遊型水中ロボットに搭載した3リンクマニピュ レータのインピーダンス制御 ○関 優(九工大) 山本 伸吾(九工大) 相良 慎一(九工大) 田村 正和(シズミックインテグレーション)</p> <p>3K3-04 15:45～ 音響センサを用いた水中狭隘環境向けロボット位 置推定技術の開発 ○小林 亮介(東大) 巻 俊宏(東大)</p> <p>3K3-05 16:00～ 力学系学習木による画像ベース小型船舶挙動自 律制御 ○三浦 勇気(岩手大学) 菅原 康晃(岩手大学) 栗林 倫(岩手大学) 沼倉 彬雄(岩手大学) 加藤 成将(岩手大学) 佐藤 和幸(岩手大学) 富澤 武弥(大船渡市役所) 三好 扶(岩手大学) 明石 卓也(岩手大学) 金 天海(岩手大学)</p> <p>3K3-06 16:15～ 自律型海中ロボットの全自動着底手法 ○瀧澤 亮太(東京大学) 松田 匠未(東京大学) 坂巻 隆(東京大学) 巻 俊宏(東京大学)</p>	<p>3L3 多脚ロボット</p> <p>太田祐介(千葉工業大学)</p> <p>3L3-01 15:00～ 接地点追従法に基づく6脚移動ロボットのTime Keeper制御 ○村田 勇樹(名古屋大学) 稲垣 伸吉(名古屋大学)</p> <p>3L3-02 15:15～ 4脚歩行ロボットにおける荒地走破性能の評価方 法の提案 ○瀬戸 悠介(千葉工大) 米田 完(千葉工大)</p> <p>3L3-03 15:30～ 軟弱地盤での脚式ロボットの足首制御に関する 研究 ○佐藤 悠晴(宇都宮大) 大貫 和也(東北大) 横田 和隆(宇都宮大)</p> <p>3L3-04 15:45～ 脚車輪ハイブリッド移動ロボットに関する研究 ○宮田 和也(日本工業大学(日工大)) 樋口 勝(日本工業大学(日工大)) 浦田 謙介(日本工業大学(日工大))</p> <p>3L3-05 16:00～ 6脚クローラ型不整地移動ロボットによる対象物 持ち替えと溝乗り越え運搬 ○佐々木 大雅(東北工大) 藤田 豊己(東北工大)</p> <p>3L3-06 16:15～ SMA駆動型MEMSマイクロロボットの開発 ○仲田 友也(日本大学) 内海 裕人(日本大学) 河村 慧史(日本大学) 田中 泰介(日本大学) 田中 大介(日本大学) 金子 美泉(日本大学) 齋藤 健(日本大学) 内木場 文男(日本大学)</p>

9月14日(木)PM2

オープンフォーラム

--