

第A室 (2501室)	第B室 (2503室)	第C室 (2504室)	第D室 (2601室)
<p>1A1 筋骨格ロボット</p> <p>新山龍馬(東京大学)</p> <p>1A1-01 10:00~ ヒトの指と手首の連動性を有する筋骨格ロボットアームの開発 ○齋藤 朔(大阪大学) 池本 周平(大阪大学) 細田 耕(大阪大学)</p> <p>1A1-02 10:15~ ボール局所曲げ動作により跳躍方向を調節する双腕棒高跳びロボット ○西川 鋭(東大) 小林 智裕(東大) 福島 俊彦(東大) 國吉 康夫(東大)</p> <p>1A1-03 10:30~ 細径マッキペン人工筋を用いた筋骨格ロボット機構の研究 ○車谷 駿一(東工大) 森田 隆介(東工大) 鈴木 康一(東工大) 脇元 修一(岡山大)</p> <p>1A1-04 10:45~ 脚の筋配列の相違による力出力特性、剛性特性の解析 ○戸松 麻依(富山県立大学) 大島 徹(富山県立大学) 小柳 健一(富山県立大学) 本吉 達郎(富山県立大学) 阿部 友和(富山県立大学) 藤川 智彦(大阪電気通信大学) 増田 寛之(富山県立大学)</p> <p>1A1-05 11:00~ 人工筋駆動ロボットの跳躍運動における二関節筋群の効果 ○中川 雄貴(大工大) 田熊 隆史(大工大) 加瀬 渡(大工大)</p>	<p>1B1 学習・適応</p> <p>尾形哲也(早稲田大学)</p> <p>1B1-01 10:00~ 実験に基づく多目的最適化における失敗試行を考慮した最適化アルゴリズムの開発 ○加藤 健太(京大) 有泉 亮(京大) 松野 文俊(京大)</p> <p>1B1-02 10:15~ 共振モードを利用した倒立振子の外乱に対する安定領域の拡大 ○岡島 正太郎(名大/理研) 小田 真吾(理研) 長谷川 泰久(名古屋大学)</p> <p>1B1-03 10:30~ 標本データの増加を抑制する重み付きk近傍法に基づく人の操作を規範としたテザー係留型飛行ロボットの制御 ○轟 千明(福井大) 高橋 泰岳(福井大) 中村 恭之(和歌山大)</p> <p>1B1-04 10:45~ 有限時間安定性を持つ1リンクロボットアームに対する軌道追従型適応制御 ○藤城 十郎(立命館大学) 福井 善朗(立命館大学) 和田 隆広(立命館大学)</p> <p>1B1-05 11:00~ ベイズ学習に基づいた知的警備ロボットによる侵入者監視 ○宇賀神 積吾(宇都宮大) 石渡 貴仁(宇都宮大) 星野 智史(宇都宮大)</p> <p>1B1-06 11:15~ 複数タスクに対するロボットの行動学習 ○小橋 遼(室蘭工業大学) 倉重 健太郎(室蘭工業大学)</p> <p>1B1-07 11:30~ エピソード上のパーティクルフィルタによる齧歯類の迷路学習のシミュレーション ○上田 隆一(産技大) 水田 恒太郎(理研BSI) 山川 宏(ドワンゴ) 岡田 浩之(玉川大)</p> <p>1B1-08 11:45~ 不整地走行のためのクローラ型ロボットの姿勢予測モデルの構築 ○稲場 大樹((株)リコー) 畠中 渉((株)リコー) 志村 浩((株)リコー) 森川 穰((株)リコー) 川口 敦生((株)リコー)</p>	<p>1C1 OS:ロボット感動教育</p> <p>林原靖男(千葉工業大学)</p> <p>1C1-01 10:00~ 工業高校版校内実装教育に関する研究 ○松谷 宏明(春日井工業高校)</p> <p>1C1-02 10:15~ 夢考房ジュニア:次世代グローバルノベーターの育成 ○出村 公成(金沢工大) 河並 崇(金沢工大) 竹井 義法(金沢工大) 中沢 実(金沢工大) 小暮 潔(金沢工大)</p> <p>1C1-03 10:30~ 設計プロセス管理を意識した体験学習型の設計教育 ○入部 正継(阪電通大)</p> <p>1C1-05 11:00~ 魚類から哺乳類への骨格の進化と歩行のダイナミクスの教育用ロボットの製作 ○澤口 裕二(土別市立病院)</p> <p>1C1-06 11:15~ 移動ロボットにおける電力線通信の実装に関する一考察 ○滝田 謙介(日工大)</p> <p>1C1-07 11:30~ ArduinoをハブとしたCAN通信を介したモータ制御 ○齊藤 陽平(松江高専)</p>	<p>1D1 ロボット制御</p> <p>大隅久(中央大学)</p> <p>1D1-01 10:00~ 車両の動特性を考慮したドライブロボットによる車速追従制御 ○水谷 直人(三重大学大学院(三重大)) 松井 博和(三重大学大学院(三重大)) 矢野 賢一(三重大学大学院(三重大)) 高橋 利道(株式会社明電舎((株)明電舎))</p> <p>1D1-02 10:15~ 力学系予測による小型船舶の外乱抑制 ○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(大船渡市職員) 三好 扶(岩手大学) 明石 卓也(岩手大学) 金 天海(岩手大学)</p> <p>1D1-03 10:30~ 特異点適合法に基づく擬似逆行列の性質を利用した冗長マニピュレータの逆運動学解法 ○宮田 将吾(都市大) 佐藤 大祐(都市大) 金宮 好和(都市大)</p> <p>1D1-04 10:45~ テンプレートに対する画像の平行移動・回転・拡大縮小変位を特徴量に用いる位相限定相関法に基づくビジュアルサーボの提案 ○李 堯希(東京大学) 藤本 博志(東京大学)</p> <p>1D1-05 11:00~ 自由振動理論に基づく先端リンクの瞬間的な高エネルギー状態の創出 ○朝岡 忠(農工大) 水内 郁夫(農工大)</p> <p>1D1-06 11:15~ 実演データから獲得した作業スキルパラメータの再利用性評価 ○前川 賢太(静岡大) 清水 昌幸(静岡大) 菅田 弘(産総研) 鳥居 孝夫(静岡大)</p> <p>1D1-07 11:30~ 運動状態からの時間情報再構成によるロバスト到達運動制御 ○杉原 知道(阪大)</p> <p>1D1-08 11:45~ 仮想Leader-Followerモデルに基づくロバスト経路追従制御 ○杉原 知道(阪大)</p>

第F室 (2603室)	第G室 (2604室)	第H室 (2701室)	第I室 (2703室)
<p>1F1 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>1F1-01 10:00~ いのちを知り生かす身心一体科学 ○跡見 順子(東京農工大)</p> <p>1F1-02 10:30~ 膨張・先端折返し式円形断面貼付け機構 ○多田 隼二郎(東北大) 田中 信行(理研) 原口 裕次(東京女子医大) 長谷川 明之(東京女子医大) 清水 達也(東京女子医大) 大和 雅之(東京女子医大) 岡野 光夫(東京女子医大)</p> <p>1F1-03 10:45~ インジェクションのための走電性を利用したマイクロチャネル内での線虫への位置決め ○綾村 友貴(名大) 中島 正博(名大) 竹内 大(名大) 久本 直毅(名大) バストウホフ ストラヒル(名大) 長谷川 泰久(名大) 福田 敏男(名城大・名大)</p> <p>1F1-04 11:00~ マイクロバキュームチャックを用いた引張試験によるIPS心筋細胞3次元積層組織の引張力測定 ○上杉 薫(阪大) 天野 雄斗(阪大) 西口 昭広(阪大) 松崎 典弥(阪大) 明石 満(阪大) 森島 圭祐(阪大)</p> <p>1F1-05 11:15~ 含水状態での環境制御型電顕内SEM-CT撮影 ○中島 正博(名大) 永尾 圭(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・名大)</p>	<p>1G1 OS:製造業向けロボット(1/2)</p> <p>野田哲男(三菱電機)、久保田哲也(川崎重工業)</p> <p>1G1-01 10:00~ 3Dブロックプリンティングシステムとしての3D CADモデルからのブロック玩具自動組立 ○中野 櫻二郎(横国大) 狐崎 拓哉(横国大) 丸尾 昭二(横国大) 前川 卓(横国大) 前田 雄介(横国大)</p> <p>1G1-02 10:15~ CAD部品の衝突判定による組立可能性と組立経路の解析 ○足立 康志(久留米工業大学)</p> <p>1G1-03 10:30~ 双腕移動マニピュレータの動作計画高速化 ○伊藤 潔人(日立) 木村 宣隆(日立) 藤 大樹(日立) 藤本 敬介(日立)</p> <p>1G1-04 10:45~ 液体入り容器の運搬軌道計画 関根 草裕(横国大院) ○石橋 昇吉(横国大院) 杉内 肇(横国大院)</p> <p>1G1-05 11:00~ 不良発生回避が可能な部品搬送組立システムの基礎的研究 ○藤原 元春(名城大) 大原 賢一(名城大) 市川 明彦(名城大) 福田 敏男(名城大)</p> <p>1G1-06 11:15~ 視覚検証と吸引グリッパを用いた 双腕ロボットによる日用品ピッキングシステム ○和田 健太郎(東大) 矢野倉 伊織(東大) 杉浦 誠(東大) 稲垣 祐人(東大) 岡田 慧(東大) 稲葉 雅幸(東大)</p> <p>1G1-08 11:45~ 外部PCを用いた産業用ロボットの軌道追従性向上における同定試験 ○木原 康之((株)IHI) 林 浩一郎((株)IHI) 清水 拓((株)IHI) 上野 光((株)IHI) 村上 弘記((株)IHI) 永井 清(立命館大学) 吉川 恒夫(立命館大学)</p>	<p>1H1 センシング</p> <p>梅田和昇(中央大学)</p> <p>1H1-01 10:00~ シリコン-ガラスハイブリッドレンズを用いた温度画像・色画像同時撮影システム ○高畑 智之(東大) 松本 潔(東大) 下山 勲(東大)</p> <p>1H1-02 10:15~ 多重化レーザ計測による三次元運動センシングを用いた三次元形状統合 ○米澤 亮太(東京大学) 宮下 令央(東京大学) 渡辺 義浩(東京大学) 石川 正俊(東京大学)</p> <p>1H1-03 10:30~ 3枚の回転鏡による高速・広範囲視線制御機構の試作 ○奥 寛雅(群馬大) 飯田 和久(群馬大)</p> <p>1H1-04 10:45~ FPGAによるステレオカメラのリアルタイム自動校正 ○姜 珂(東工大) 美吉 敬二(東工大)</p> <p>1H1-05 11:00~ 全天周カメラを用いたバーチャルシステムの開発 ○加藤 大一郎(NHK・ES) 武藤 一利(NHK・ES) 三ツ峰 秀樹(NHK技研) 遠藤 伶(NHK技研) 相馬 勝彦(NHK長野) 藤森 真綱(NHK長野) 岡本 浩幸(ライテックス) Alessandro Moro(ライテックス) 深瀬 勇太郎(清水建設)</p>	<p>1I1 福祉・パワーアシスト(1/3)</p> <p>岡本正吾(名古屋大学)</p> <p>1I1-01 10:00~ ImPACTプログラム『重介護ゼロ社会を実現する革新的サイバニクスシステム』における産総研の取り組み ○藤原 清司(産総研) 本間 敬久(産総研) 比留川 博久(産総研)</p> <p>1I1-02 10:15~ 中腰姿勢の作業におけるパワーアシストスーツの補助効果検証 ○猪瀬 洸樹(中大) 毛利 駿(中大) 中村 太郎(中大) 横山 和也(ナブテスコ) 菊谷 功(ナブテスコ)</p> <p>1I1-03 10:30~ 消費エネルギーと歩容の変化に注目した柔軟な装着型歩行アシスト装置の効果の統計的検証 ○金山海(九大) 橋本 和信(住友理工) 山田 博司(住友理工) 山本 元司(九大)</p> <p>1I1-04 10:45~ パワーアシスト歩行器のための足の接地認識と追跡を活用した歩行動作の認識 ○堀山 智弘(東京農工大) 千安 大士(東京農工大) 和田 正義(東京農工大)</p> <p>1I1-05 11:00~ アシストロボットのための接地センサを用いない歩行相推定アルゴリズム ○寺田 祐基(大阪大) 植村 充典(大阪大) 平井 宏明(大阪大) 宮崎 文夫(大阪大)</p> <p>1I1-06 11:15~ 筋力訓練に向けた起立支援機の開発 ○外海 信潤(早大) 菅 佑樹(早大) 菅野 重樹(早大)</p> <p>1I1-07 11:30~ 外骨格を用いた足関節の底屈リハビリテーション機構の開発 ○松本 竹史(富山大学) 戸田 英樹(富山大学)</p> <p>1I1-08 11:45~ 体幹部の多様な姿勢と腹部変形を模擬するダミーロボット ○尾形 邦裕(埼玉大) 中山 剛(国リハ) 小野 栄一(国リハ) 辻 俊明(埼玉大)</p>

第J室 (2704室)	第K室 (2801室)	第L室 (2803室)	第M室 (2804室)
<p>1J1 医療ロボット(1/2)</p> <p>石井裕之(早稲田大学)</p> <p>1J1-01 10:00～ ワイヤ駆動による極細径能動内視鏡の試作 ○武市 将(東工大) 鈴木 康一(東工大)</p> <p>1J1-02 10:15～ 妊婦超音波検査支援ロボットの妊婦腹部形状対応機構の開発 ○宮西 将生(早大) 木村 由実(早大) 石川 牧子(早大) 岩田 浩康(早大)</p> <p>1J1-03 10:30～ CT-IVRロボットの穿孔速度に関する検証 ○松野 隆幸(岡大) 亀川 哲志(岡大) 平木 隆夫(岡大病院) 中家 寛貴(岡大) 難波 孝文(岡大) 杉山 晃平(岡大) 石井 創(岡大) 見浪 護(岡大) 矢納 陽(岡大) 五福 明夫(岡大)</p> <p>1J1-04 10:45～ Pneumatically Actuated Gripper for use in Remotely Operated Oral Cancer Brachytherapy System ○David Mc Laughlin(Tokyo Institute of Technology) Satsuya Noda(Tokyo Institute of Technology) Toshio Takayama(Tokyo Institute of Technology) Toru Omata(Tokyo Institute of Technology)</p> <p>1J1-05 11:00～ 12mmポートから体内に挿入可能なマスタスレーブ式腹腔鏡手術用15自由度5本指ロボットハンドとマスタの開発 ○中橋 龍(九大) 荒田 純平(九大) 小野木 真哉(九大) 小栗 晋(九大) 宗崎 良太(九大) 大内田 研直(九大) 赤星 朋比古(九大) 池田 哲夫(九大) 橋爪 誠(九大)</p> <p>1J1-06 11:15～ 用手腹腔鏡下手術のための5指型ロボットハンドアームを用いた手術支援システムの開発 ○吉田 宏輝(横国大) 關 達也(電通大) 横井 浩史(電通大) 加藤 龍(横国大) 向井 正哉(東海大)</p> <p>1J1-07 11:30～ 能動直状化彎曲吸盤を持つ実臓器把持圧排用ハンド ○高山 俊男(東工大) 岩淵 頌太(東工大) 小俣 透(東工大)</p> <p>1J1-08 11:45～ 吹き戻し型脚を有し能動的な屈曲が可能な自走式大腸内視鏡ロボットの開発 ○竹内 弘美(早大院) 佐藤 衛(早大院) 石井 裕之(早大理工研) 植村 宗則(九大病院) 赤星 朋比古(九大病院) 富川 盛雅(九大病院) 橋爪 誠(九大病院) 高西 淳夫(早大・早大HRI)</p>	<p>1K1 移動ロボット(1/3)</p> <p>遠藤玄(東京工業大学)</p> <p>1K1-01 10:00～ 自走洗浄ロボットの回転ブラシの力学特性 ○田神 俊樹(日工大) 矢口 陽一(日工大) 樋口 勝(日工大)</p> <p>1K1-02 10:15～ 4脚4車輪型移動ロボットのためのZMP計測方法の基礎検討 ○永野 健太(横浜国立大学) 藤本 康孝(横浜国立大学)</p> <p>1K1-03 10:30～ 球体の運動制御に関する研究 ○木村 憲二(KIT) 石井 和男(KIT)</p> <p>1K1-04 10:45～ 双輪アクティブキャスト(ACRO-DD)の開発と制御に関する研究 ○那須 翔太(東農工大) 和田 正義(東農工大)</p> <p>1K1-05 11:00～ ACROBAT全方向車輪の動作精度向上とビジュアルフィードバック制御 ○加藤 航甫(農工大) 市川 健一(農工大) 和田 正義(農工大)</p> <p>1K1-06 11:15～ 2輪独立駆動型移動ロボットのための不変多様体とHPFに基づくキノダイナミック動作計画 ○本仲 君子(岡大) 渡辺 桂吾(岡大) 前山 祥一(岡大) 後藤 剛(岡大)</p> <p>1K1-07 11:30～ 協調搬送システムのためのナビゲータの身体的な運動を介したモーションジェネレータの開発 ○塚本 健太(青山学院大) 山口 博明(青山学院大) 米澤 直晃(青山学院大) 河上 篤史(青山学院大)</p> <p>1K1-08 11:45～ 高さ調整による存在感変化が可能な人間協調・共存型6足歩行ロボットの提案 ○李 東峻(立命館大) パク ミンギ(ソウル科学技術大) 山添 大丈(立命館大) 李 周浩(立命館大)</p>	<p>1L1 OS:カーロボティクス</p> <p>和田隆広(立命館大学)、加藤晋(AIST)</p> <p>1L1-01 10:00～ 自動運転のための全方位ステレオカメラの提案 ○実吉 敬二(東工大)</p> <p>1L1-02 10:15～ 全方位ステレオカメラ ○金 南浩(東工大) 実吉 敬二(東工大)</p> <p>1L1-03 10:30～ 高速走行車両の走行安全保障のための物体の位置追跡と確信度による支障物検知 ○渡辺 将旭(IHI) 林 俊寛(IHI)</p> <p>1L1-04 10:45～ 自動運転自動車のための経路生成アルゴリズム ○西村 洋貴(金沢大学) 菅沼 直樹(金沢大学)</p> <p>1L1-05 11:00～ 自動運転自動車のための軌道追従制御手法の開発 ○林 朋範(金沢大学) 菅沼 直樹(金沢大学) 永田 大記(金沢大学)</p> <p>1L1-06 11:15～ 直進走行中における人の視覚による加速感のモデル化の検討 ○奥村 雅敏(富山県立大) 増田 寛之(富山県立大) 大島 徹(富山県立大) 小柳 健一(富山県立大) 本吉 達郎(富山県立大)</p> <p>1L1-07 11:30～ カーロボティクスにおける人間機械協調システムの提案 ○大日方 五郎(中部大) 峰 東吾(名古屋大) 李 載鈴(中部大)</p>	

第N室(1204室)

オープンフォーラム

--	--

第A室 (2501室)	第B室 (2503室)	第C室 (2504室)	第D室 (2601室)
<p>1A2 ロボットハンドメカニズム</p> <p>辻徳生(九州大学)</p> <p>1A2-01 13:00～ 5自由度油圧駆動Hydraハンドの開発 ○康 天毅(東大) 神永 拓(東大) 中村 仁彦(東大)</p> <p>1A2-02 13:15～ 触覚センサを装着した高出力な人間型ロボットハンド 毛利 哲也(岐阜大) ○安部 貴大(岐阜大) 川崎 晴久(岐阜大)</p> <p>1A2-03 13:30～ バイオリン演奏ロボットにおける右ハンドの設計・製作 ○森島 大智(龍谷大) 渋谷 恒司(龍谷大)</p> <p>1A2-04 13:45～ 塑性変形制御に基づくビジュアルショックアブソーバ ○小池 正憲(東大) 村上 健一(東大) 妹尾 拓(東大) 石川 正俊(東大)</p> <p>1A2-05 14:00～ 投球ロボットのタスクパフォーマンス向上のためのアクチュエータ自動選定 ○宮崎 哲郎(横国大) 眞田 一志(横国大)</p>	<p>1B2 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～(1/3)</p> <p>杉浦孔明(NICT)</p> <p>1B2-01 13:00～ ボロノイ図を用いたエッジ追従性の高い画像領域分割 ○友納 正裕(千葉工大)</p> <p>1B2-02 13:15～ MLDAとBINGを用いた複雑なシーンからの物体学習 ○池田 成満(電通大) 中村 友昭(電通大) 長井 隆行(電通大)</p> <p>1B2-03 13:30～ ノンパラメトリックベイズ二重分解器と深層学習を組み合わせた母音列からの教師なし語彙獲得 ○中島 諒(立命館大学) 谷口 忠大(立命館大学) 長坂 翔吾(立命館大学(既卒))</p> <p>1B2-04 13:45～ マルチモーダル能動知覚におけるモンテカルロ近似を利用した効率的な逐次行動選択 ○吉野 遼(立命館大学) 高野 敬明(立命館大学) 谷口 忠大(立命館大学)</p> <p>1B2-05 14:00～ ロボットの描画運動のための効率的な身体パブリッシング ○渡辺 寛大(岩手大学) 沼倉 彬雄(岩手大学) 西出 俊(徳島大学) 郷古 学(東北学院大学) 金 天海(岩手大学)</p> <p>1B2-06 14:15～ 音声情報と場所概念の活用による実ロボットの自己位置推定 ○谷口 彰(立命館大学) 稲島 哲也(国立情報学研究所/総合研究大学院大学) 谷口 忠大(立命館大学)</p> <p>1B2-07 14:30～ RGB-Dセンサによる距離と濃淡画像のLBP共起性を利用した空間識別 ○郷 好政(九州大学) モリス オスカル マルティネス(リンカーン大学) 岩下 友美(九州大学) 倉川 亮(九州大学)</p> <p>1B2-08 14:45～ Dynamic Pre-trainingを導入したDeep Neural Networkによる関節角時系列の予測 ○杉浦 孔明(NICT) 是津 耕司(NICT)</p>	<p>1C2 OS:科学技術の社会実装指向研究開発成果とこれを実践できる技術者教育(1/2)</p> <p>久池井茂(北九州工業高等専門学校)</p> <p>1C2-01 13:00～ 社会実装教育の背景と今後の展開 ○浅野 敬一(東京高専)</p> <p>1C2-02 13:15～ 潜在ニーズ顕在化マッピングを活用した社会実装ロボット教育の実践 ○青木 悠祐(沼津高専)</p> <p>1C2-03 13:30～ ステークホルダー分析を用いた社会実装教育のマネジメント ○津田 尚明(和歌山高専)</p> <p>1C2-04 13:45～ 一関高専における『社会実装』への取組み ○藤原 康宣(一関高専) 若嶋 振一郎(一関高専) 菅 隆寿(一関高専)</p> <p>1C2-05 14:00～ 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における取り組み分析 ○多羅尾 進(東京高専) 浅野 敬一(東京高専) 北越 大輔(東京高専) 林 丈晴(東京高専) 佐藤 知正(東京大学)</p> <p>1C2-06 14:15～ ツシマヤマネコ保護のための野外モニタリング機器開発と実装実験 ○前田 貴信(佐世保高専) 横田 諭(佐世保高専) 國吉 沙和子(対馬野生生物保護センター) 西野 雄一(対馬野生生物保護センター)</p> <p>1C2-07 14:30～ ホームロボット開発を通じた高度専門人材の育成 ○田中 宙夫(九州工業大学) 田向 権(九州工業大学) 森江 隆(九州工業大学)</p>	<p>オープンフォーラム/13:30～16:00 我が企業のRobotセッション～学生へ向けての会社情報～</p> <p>沢崎直之(富士通研究所)、山本健次郎(日立製作所)</p> <p>プログラム 第一部 13:30～13:45 曾根原光治, 村上弘記(株式会社IH) 13:45～14:00 丸山章(株式会社 不二越) 14:00～14:15 奥田晴久(三菱電機 株式会社) 14:15～14:30 田中淳也(株式会社 東芝) 第二部 14:45～15:00 浅田寿士, 深野亮(小松製作所) 15:00～15:15 柳原好孝(東急建設 株式会社) 15:15～15:30 村瀬有一(株式会社 富士通研究所) 15:30～15:45 羽根田智子(株式会社 アフレル)</p>

第F室 (2603室)	第G室 (2604室)	第H室 (2701室)	第I室 (2703室)
<p>1F2 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>油田 信一 (NEDO/芝浦工業大学)</p> <p>1F2-01 13:30~ NEDOのロボット開発への取組とインフラ維持管理 システム開発プロジェクトの位置付け ○安川 裕介 (NEDO)</p> <p>1F2-03 13:45~ 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 ○油田 信一 (芝浦工大/NEDO) 安川 裕介 (NEDO)</p> <p>1F2-04 14:00~ インフラ状態モニタリング用センサシステム開発 の概要と成果 ○下山 勲 (東大)</p> <p>1F2-05 14:15~ 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 ○野崎 潤一郎 (開発設計コンサルタント) 伊藤 孝 (開発設計コンサルタント) 新井 正巳 (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) 溝渕 利明 (法政大学)</p> <p>1F2-06 14:30~ 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 ○永田 尚人 ((株)熊谷組) 小柳 栄次 ((株)移動ロボット研究所) 北原 成郎 ((株)熊谷組)</p> <p>1F2-07 14:45~ 複眼式撮像装置を搭載した橋梁近接目視代替 ロボットシステムの研究開発 ○山崎 文敬 ((株)イクスリスサーチ) 羽田 典久 (富士フイルム(株))</p>	<p>1G2 OS:製造業向けロボット(2/2)</p> <p>久保田 哲也 (川崎重工業)、野田 哲男 (三菱電機)</p> <p>1G2-01 13:00~ パラレルワイヤロボットにおける剛性付加のため の定荷重ばねを用いた機構の検討 ○神田 宗一郎 (九州大学) 山本 元司 (九州大学)</p> <p>1G2-02 13:15~ カムとタイミングベルトを用いた拮抗駆動型可変 剛性機構 ○園田 隆 (九工大) 石井 和男 (九工大)</p> <p>1G2-03 13:30~ 可変粘性を有するロボット関節の開発 ○松阪 憲人 (立命館大) 植村 充典 (阪大) 河村 晃宏 (九大) 川村 真夫 (立命館大)</p> <p>1G2-04 13:45~ 冗長自由度ロボットアームの力覚センサレス外力 順応における手先精度 ○関本 昌紘 (富山大) 藤本 京吾 (富山大) Ji-Hun Bae (KITECH)</p> <p>1G2-05 14:00~ センサレス力検出を用いたNC加工機 ○鈴木 一弘 (電機大学) 五十嵐 洋 (電機大学)</p> <p>1G2-06 14:15~ 圧力補償を用いた油圧アームの位置制御 ○原 直行 ((株)東芝) 玄 相昊 (立命館大) 寺井 藤雄 ((株)東芝)</p> <p>1G2-07 14:30~ 空圧配管内音響通信を利用した 空圧アクチュ エータの多重駆動システム 尾崎 直人 (岡山大) 鈴木 康一 (東工大) 神田 岳文 (岡山大) ○脇元 修一 (岡山大) 三隅 潤平 (岡山大)</p>	<p>1H2 ロボットビジョン(1/2)</p> <p>橋本 浩一 (東北大学)</p> <p>1H2-01 13:00~ 2視点における音響カメラ画像を用いた水中物体 の特徴点の3次元計測 ○郭 承澈 (東京大学) 池 勇勲 (東京大学) 山下 淳 (東京大学) 浅間 一 (東京大学)</p> <p>1H2-02 13:15~ Kinectを用いた自律移動ロボットによる環境地図 の自動生成 ○神原 利彦 (八戸工大) 青山 順哉 (八戸工大)</p> <p>1H2-03 13:30~ 三次元センサを用いた自律移動ロボットの微小 障害物回避 ○中村 祐太郎 (工学院大) 羽田 靖史 (工学院大)</p> <p>1H2-04 13:45~ 移動ロボットを用いた屋内環境の3次元地図作成 ○中村 謙介 (山梨大学) 渡辺 寛望 (山梨大学) 小谷 信司 (山梨大学)</p> <p>1H2-05 14:00~ ステレオカメラによる物体までの距離計測 ○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>1H2-06 14:15~ ロボットの自己位置推定のための案内標識の検 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>1H2-07 14:30~ Autonomous Viewpoint Selection based on Image Compositions ○Kai Lan (Nagoya Univ.) Kosuke Sekiyama (Nagoya Univ.)</p>	<p>1I2 福祉・パワーアシスト(2/3)</p> <p>田中英一郎 (埼玉大学)</p> <p>1I2-01 13:00~ 主成分分析に基づく筋電義手の5指随動動作の 識別 ○中西 絵美 (電機大) 銭 智定 (電機大) 神林 明日香 (電機大) 石川 潤 (電機大)</p> <p>1I2-02 13:15~ 上肢自重免荷機能と前腕回旋筋力補助機能を有 する片麻痺上肢複合運動機能回復訓練装置の 研究 余 永 (鹿児島大学) ○森本 隆志 (鹿児島大学) 川平 和美 (鹿児島大学) 下堂 蘭 恵 (鹿児島大学) 林 良太 (鹿児島大学)</p> <p>1I2-03 13:30~ 促進回復療法に基づく片麻痺運動機能回復訓 練装置の研究 余 永 (鹿児島大学) ○兒玉 瑞希 (鹿児島大学) 松元 秀次 (鹿児島大学) 谷口 康太郎 (鹿児島大学) 鮫島 淳一 (垂水中央病院) 林 良太 (鹿児島大学) 下堂 蘭 恵 (鹿児島大学) 川平 和美 (鹿児島大学)</p> <p>1I2-04 13:45~ 片麻痺運動機能回復訓練に振動刺激の脳神経 再建効果検証を目的としたfMRI対応エアーピン 式振動装置の開発 余 永 (鹿児島大学) ○松脇 広和 (鹿児島大学) 下堂 蘭 恵 (鹿児島大学) 林 良太 (鹿児島大学) 川平 和美 (鹿児島大学)</p> <p>1I2-05 14:00~ VRを用いた手指ニューロリハビリテーションシ ステムの考察 郭 書祥 (香川大学) ○山本 啓嗣 (香川大学)</p> <p>1I2-06 14:15~ 筋電義手の感覚フィードバック方法が把持に関 する認知的負担に与える影響の調査 ○山田 洋 (横国大) 鈴木 大輝 (電通大) 山野井 佑介 (電通大) 脇田 航 (横国大) 加藤 龍 (横国大)</p>

第J室 (2704室)	第K室 (2801室)	第L室 (2803室)	第M室 (2804室)
<p>1J2 医療ロボット(2/2)</p> <p>鈴木康一(東京工業大学)</p> <p>1J2-01 13:00~ 運動・変形する臓器にロバストに追従する非侵襲超音波診断治療統合システム ○小泉 憲裕(東大) 李 東俊(東大) 藤井 達也(東大) 月原 弘之(東大) 福田 浩之(横浜市大) 鹿仲 潔(産総研) 東 隆(東大) 杉田 直彦(東大) 宮壽 英世(東大) 本間 之夫(東大) 沼田 和司(横浜市大) 松本 洋一郎(理研) 光石 衛(東大)</p> <p>1J2-02 13:15~ 術中のブレインシフト推定のための流体-構造体連成解析手法の検討 ○江間 章斗(北海道大学) 佐瀬 一弥(北海道大学) 辻田 哲平(防衛大学校) 近野 敦(北海道大学)</p> <p>1J2-03 13:30~ 携骨遠位端骨折整復モデルの開発 ○洗 津(東大工) 安藤 岳洋(東大工) 小林 英津子(東大工) 宮本 英明(東大医) 田中 栄(東大医) Sanghyun Joung(KNU) Il-Hyung Park(KNU) 佐久間 一郎(東大工)</p> <p>1J2-04 13:45~ 多関節機構を用いた患者ロボットの頸椎 ○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)</p> <p>1J2-05 14:00~ 全身型患者シミュレータに関する研究 ○椎名 恵(早大) 菅宮 友莉奈(早大) 徳永 慎也(早大) 石井 裕之(早大理工研) 山根 宗昭(京都科学) 中江 悠介(京都科学) 片山 保(京都科学) 高西 淳夫(早大・早大HRI)</p> <p>1J2-06 14:15~ 貯血槽の重量計測による人工心臓自動制御化への取り組み 小林 悦弘(桐蔭横浜大) 高倉 祥平(桐蔭横浜大) ○森下 武志(桐蔭横浜大)</p> <p>1J2-07 14:30~ 患者ロボットによるバイタルサイン再現 ○中島 俊史(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)</p>	<p>1K2 移動ロボット(2/3)</p> <p>伊達央(筑波大学)</p> <p>1K2-01 13:00~ 移動ロボットによる人混在環境下での移動物体情報を除去した二次元環境地図作成 ○古澤 耕輔(工学院大) 羽田 靖史(工学院大)</p> <p>1K2-02 13:15~ 協調搬送システムのモーションコントロールに基づいたRRTIによる動作計画法の提案 ○和久澤 慶将(青山学院大) 寺島 貴大(青山学院大) 山口 博明(青山学院大) 米澤 直晃(青山学院大) 河上 篤史(青山学院大)</p> <p>1K2-03 13:30~ サーマルカメラを用いた人間・ロボット共存環境におけるロバストなデジタルオドメトリ法 ○中込 広幸(山梨工技セ) 布施 嘉裕(山梨工技セ) 宮本 博永(山梨工技セ) 油井 誠志(山梨工技セ) 米山 陽(山梨工技セ) 中村 卓(山梨工技セ) 神村 明哉(産総研) 渡辺 寛望(山梨大) 丹沢 勉(山梨大) 小谷 信司(山梨大)</p> <p>1K2-04 13:45~ 高低差のある屋内床面におけるロボット自律移動のための床面と障害物との自動判別技術 ○木村 直隆(東大、日立) 太田 順(東大)</p> <p>1K2-05 14:00~ MARGセンサの動特性を補償した三次元姿勢推定のための非線形相補フィルタ ○舛屋 賢(阪大) 杉原 知道(阪大)</p> <p>1K2-06 14:15~ 充電対象の位置制約を要しない無線充電システムのための相対位置推定手法 ○猿渡 誠也(中央大学) 中村 社亮(中央大学) 山本 航大(中央大学) 橋本 秀紀(中央大学)</p> <p>1K2-07 14:30~ 積雪寒冷地における地域情報提供移動ロボットと数値AIMモデルによる省電力化 ○三河 正彦(筑波大) 柘 和佑(稚内北星学園大) 曹 暢(筑波大) 藤澤 誠(筑波大)</p>	<p>1L2 OS:UAVの運用・実験における安全管理(1/2)</p> <p>三輪昌史(徳島大学)</p> <p>1L2-01 13:00~ 実務者の立場からマルチコプターの現状を考察する ○工藤 忠((有)エアロサービスト.K.FACTORY)</p> <p>1L2-02 13:30~ UAVの安全性とセキュリティ ○田口 研治(産総研)</p> <p>1L2-03 13:45~ UAV運用に関する法令と運用方法 ○三輪 昌史(徳島大)</p> <p>1L2-04 14:00~ 無線遠隔操縦システムの安全性と問題点 ○今村 彰隆(大阪産大) 三輪 昌史(徳島大)</p>	

第N室 (1204室)	オープンフォーラム
<p>1N2 OS/OF:ロボットの社会的価値を考える</p> <p>上出寛子(東北大学)</p> <p>1N2-01 13:00~ ロボットとの関わりかたと人間のwell-being ○上出 寛子(東北大) 高嶋 和毅(東北大) 北村 喜文(東北大) 大坊 郁夫(東京未来大) 新井 健生(阪大)</p> <p>1N2-02 13:15~ ロボットの社会的価値を高める安心感 ○新井 健生(阪大) 上出 寛子(東北大) 福田 敏男(名城大)</p> <p>1N2-03 13:30~ 人と共生するロボットに求められるもの ○小山 虎(大阪大学)</p> <p>1N2-04 13:45~ 被災地でのアクションリサーチから 社会における 技術のあり方に関する考察 ○小島 一浩(産総研) 谷川 民生(産総研) 大場 光太郎(産総研)</p> <p>1N2-05 14:30~ 二元性—原論とは何か ○森 政弘(東京工大) 上出 寛子(東北大)</p>	<p>【学生と企業のための交流サロン】 日時:9月3日(木)13:00~17:30 会場:2号館6階2605教室 オーガナイザ:井上康之(安川電機)</p> <p>【公開シンポジウム「ロボット革命実現に向けて」】 主催/日本学術会議機械工学委員会ロボット学 分科会 共催/一般社団法人日本ロボット学会、一般社 団法人日本ロボット工業会 日時:9月3日(木)13:00~17:00 会場:1号館2階1205教室 オーガナイザ:川村真夫(立命館大) プログラム 司会 澤俊裕(日本ロボット学会副会長/(株)安 川電機) 13:00 《開催趣旨》 高西淳夫(日本ロボット学会会長/早稲田大学教 授) 13:10 《ロボット革命の実現に向けて》 安田 篤(経済産業省製造産業局産業機械課ロ ボット政策室長) 13:40 《ロボットビジネス実現に向けて》 石黒周(株)グランドデザインワークス代表取締役 /千葉工業大未来ロボット技術研究センター副 所長) 14:10 《日本の産業用ロボットの今後の世界戦略》 小平紀生(三菱電機株式会社FAシステム事業本 部機器事業部主席技監) 14:40 《ロボット革命に学術界の役割》 川村真夫(日本学術会議連携会員、立命館大学 理工学部教授) 15:10 休憩 15:25 《Slerの立場からのロボット実用化に向けて》 久保田和雄(三明機工株式会社代表取締役社 長) 15:55 《総合討論》 司会 金子真(日本学術会議連携会員、大阪大 学工学部教授) 17:00 閉会</p> <p>【RSJ2015オープンフォーラム見学ガイド】 日時:全日9:30~終日 会場:1号館1階受付 オーガナイザ:RSJ2015実行委員会</p>

第A室 (2501室)	第B室 (2503室)	第C室 (2504室)	第D室 (2601室)
<p>1A3 OS:人工筋アクチュエータ・センサーシステム</p> <p>高嶋一登(九州工業大学)、高木賢太郎(名古屋大学)</p> <p>1A3-01 15:30~ IPMCを用いた触覚センサ開発のための基礎検証 ○永井 岳志(東京電機大学) 釜道 紀浩(東京電機大学)</p> <p>1A3-02 15:45~ 同一カチオンを有するイオン液体を用いたイオン導電性高分子アクチュエータの動作特性評価 ○森岡 大地(和歌山大院) 菊地 邦友(和歌山大) 土谷 茂樹(和歌山大)</p> <p>1A3-03 16:00~ IPMCの周期的二次元形状制御 ○高田 達(東工大) 山北 昌毅(東工大)</p> <p>1A3-04 16:15~ セルフチューニング制御によるIPMCアクチュエータ変位制御の実験検証 倉科 志帆(東京電機大) ○釜道 紀浩(東京電機大)</p> <p>1A3-05 16:30~ PVCゲルアクチュエータの薄型化による低電圧駆動 小島 悠(信州大学) ○鈴木 彩(信州大学) 橋本 稔(信州大学)</p> <p>1A3-06 16:45~ 巻フィルムチューブ式拮抗型SMA人工筋肉アクチュエータ ○石川 敏也(中央大学) 中村 太郎(中央大学)</p> <p>1A3-07 17:00~ 筋シナジー制御法を実装した筋骨格アームロボットの動的挙動 ○吉川 史哲(大阪大学) 北野 翔大(大阪大学) 富永 健太(大阪大学) 奥 貴紀(大阪大学) 古場 啓太郎(大阪大学) 植村 充典(大阪大学) 平井 宏明(大阪大学) 宮崎 文夫(大阪大学)</p>	<p>1B3 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~(2/3)</p> <p>大野和則(東北大学)</p> <p>1B3-01 15:30~ 4次元仮想化空間とITS ○池内 克史(マイクロソフト)</p> <p>1B3-02 16:00~ 逆強化学習によるヘテロジニアスなシステム間の報酬転移 ○増山 岳人(中央大) 梅田 和昇(中央大)</p> <p>1B3-03 16:15~ 中型災害救助犬の被災者発見時の連続吠えの検出 ○古森 雄一(東北大) 藤枝 卓明(東北大) 山口 友平(東北大) 大野 和則(東北大) 鈴木 高宏(東北大) 田所 諭(東北大)</p> <p>1B3-04 16:30~ oMMDPを用いた言語モデルと概念のオンライン相互学習 ○西原 成(電通大) 中村 友昭(電通大) 青木 達哉(電通大) 長井 隆行(電通大)</p> <p>1B3-05 16:45~ ターンテイキングタスクを行うロボットのための神経回路力学系上における言語と行動の動的統合 ○山田 竜郎(早稲田大学) 村田 真悟(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>1B3-06 17:00~ 眼りあり音楽列クラスタリングのためのブロック化ギプスサンブラー ○谷口 忠大(立命館大学) 福迫 裕太(京都大学)</p> <p>1B3-07 17:15~ 受動的な動作を含むモータバプリングによる柔軟関節を有するロボットの動作学習 ○山田 浩貴(早稲田大学) 高橋 城志(早稲田大学、日本学術振興会特別研究員) 尾形 哲也(早稲田大学) Hadri Tjandra(早稲田大学) 菅野 重樹(早稲田大学)</p>	<p>1C3 OS:科学技術の社会実装指向研究開発成果とこれを実践できる技術者教育(2/2)</p> <p>多羅尾進(東京工業高等専門学校)</p> <p>1C3-01 15:30~ 風を用いた除雪ロボットの開発 ○須藤 彰吾(函館高専) 中村 尚彦(函館高専) 小林 房明(玉川組)</p> <p>1C3-02 15:45~ 注射薬自動識別システムの社会実装と導入効果 ○久池井 茂(北九州高専)</p> <p>1C3-03 16:00~ 大学共同利用機関における社会実装 ○平木 雅彦(高エネ研) 山田 悠介(高エネ研) 松垣 直宏(高エネ研) 千田 俊哉(高エネ研)</p> <p>1C3-04 16:15~ ツシマヤマメコノ野外モニタリングにおける連携研究とそのアウトリーチ活動について ○横田 諭(佐世保高専) 前田 貴信(佐世保高専) 岩永 一優(川崎重工業) 國吉 沙和子(対馬野生生物保護センター) 西野 雄一(対馬野生生物保護センター)</p> <p>1C3-05 16:30~ 外出支援を目的とした多機能歩行支援機の提案 ○谷内田 健太(函館高専) 中村 尚彦(函館高専)</p> <p>1C3-06 16:45~ Baxterを用いたライフケアロボティクスの研究と社会実装 ○中田 理公(九州工業大学) Nishanth Koganti(奈良先端科学技術大学院大学) 柴田 智広(九州工業大学)</p>	<p>オープンフォーラム/13:30~16:00 我が企業のRobotセッション~学生へ向けての会社情報~</p> <p>沢崎直之(富士通研究所)、山本健次郎(日立製作所)</p> <p>プログラム 第一部 13:30~13:45 曾根原光治、村上弘記(株式会社IH) 13:45~14:00 丸山章(株式会社不二越) 14:00~14:15 奥田晴久(三菱電機 株式会社) 14:15~14:30 田中淳也(株式会社 東芝)</p> <p>第二部 14:45~15:00 浅田寿士、深野亮(小松製作所) 15:00~15:15 柳原好孝(東急建設 株式会社) 15:15~15:30 村瀬有一(株式会社 富士通研究所) 15:30~15:45 羽根田智子(株式会社 アフレル)</p>

第F室 (2603室)	第G室 (2604室)	第H室 (2701室)	第I室 (2703室)
<p>1F3 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>安川裕介(NEDO)</p> <p>1F3-01 15:30~ マルチコプタを利用した橋梁点検システムの開発 概要 ○金平 徳之(川田テクノロジーズ) 越後 滋(川田テクノロジーズ) 伊豆 智幸(エンルート) 平山 博(大日本コンサルタント) 加藤 晋(産総研)</p> <p>1F3-02 15:45~ 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 ○永谷 圭司(東北大学) 藤原 伸也(国際航業) 伊豆 智幸(エンルート)</p> <p>1F3-03 16:00~ 複合センサを搭載したワーム型ロボットの研究開発 ○福島 E文彦(東京工科大) 後藤 真二(タウ技研) 井上 崇(神奈川県産業技術センター)</p> <p>1F3-04 16:15~ Development of a Tether Mooring Type Dam Inspection Robot: Anchor Diver 5.2 Yang Yang(Tokyo Tech) ○Shigeho Hirose(HiBot Corp.) Paulo Debenest(HiBot Corp.) Michele Guarnieri(HiBot Corp.) Norimitsu Izumi(CTI Corp.) Koichi Suzumori(Tokyo Tech)</p> <p>1F3-05 16:30~ 配管の断熱下外面腐食検査の合理化を目指した 中性子センサー及びX線を搭載した自走ロボット 開発 三浦 到(三菱化学) ○鈴木 良一(産総研) 加藤 英俊(産総研) 青木 徹(静岡大) 小池 昭史(静岡大) 浅見 研一(日立パワーソリューションズ) 服部 行也(日立パワーソリューションズ)</p> <p>1F3-06 16:45~ 次世代インフラロボットの導入促進に必要な開発 環境整備について ○新田 恭士(国土交通省)</p>	<p>1G3 把持・マニピュレーション</p> <p>毛利哲也(岐阜大学)</p> <p>1G3-01 15:30~ 隣接する対象物との干渉を許容した 学習型パラ 積みピンッキング ○原田 研介(産総研) 万 偉偉(産総研) 辻 徳生(九州大) 菊地 宏平(トヨタ自動車) 永田 和之(産総研) 音田 弘(産総研)</p> <p>1G3-02 15:45~ 柔軟指先と関節変位によるポテンシャル場の許 容外力エネルギーに基づく把持安定性評価 ○辻 徳生(九州大) 馬場 恒星(九州大) 田原 健二(九州大) 原田 研介(産総研) 諸岡 健一(九州大) 倉爪 亮(九州大)</p> <p>1G3-03 16:00~ 物体姿勢・把持接触グラフに基づく腕ロボットに よる全身接触抱え上げ操作の動作計画法 ○室岡 雅樹(東京大学) 稲垣 祐人(東京大学) 植田 亮平(東京大学) 野沢 峻一(東京大学) 垣内 洋平(東京大学) 岡田 慧(東京大学) 稲葉 雅幸(東京大学)</p> <p>1G3-04 16:15~ 能動機能と受動機能を備えた両腕両脚の制御に 基づくヒューマノイドによる三輪車操作と座り補正 動作の実現 ○木村 航平(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>1G3-05 16:30~ 2Dケーシングベスト把持における把持位置の 最適化 ○池原 吉政(横国大) 敦賀 秀樹(横国大) 前田 雄介(横国大)</p> <p>1G3-06 16:45~ 2Dケーシングベスト把持によるピックアンドプレ イス作業 ○敦賀 秀樹(横国大) 池原 吉政(横国大) 前田 雄介(横国大)</p> <p>1G3-07 17:00~ ネット状近接覚センサを用いた非接触手探り動作 による未知物体把持の研究 ○鈴木 陽介(UEC) 瀬戸川 将夫(UEC) 明 愛国(UEC) 下条 誠(UEC)</p> <p>1G3-08 17:15~ 衣類を特定形状に誘導するためのロボット視覚 情報処理 ○胡 京雨(筑波大学) 喜多 泰代(産総研)</p>	<p>1H3 ロボットビジョン(2/2)</p> <p>子安大士(東京農工大学)</p> <p>1H3-01 15:30~ 周囲の人物の存在を考慮した移動ロボットによる 照明変動下における人物追跡手法の構築 ○磯邊 柚香(中央大) 増山 岳人(中央大) 梅田 和昇(中央大)</p> <p>1H3-02 15:45~ 追従ロボットのための見失いを考慮した特定人物 再同定手法の検討 ○森田 慎一郎(東京電機大学) 山辺 智晃(東京電機大学) 宮下 侑大(東京電機大学) 中村 明生(東京電機大学)</p> <p>1H3-03 16:00~ 人物再同定のための複数衣服特徴の調査 ○阿部 香織(東京電機大学) 宮下 侑大(東京電機大学) 中村 明生(東京電機大学)</p> <p>1H3-04 16:15~ Dense Trajectoriesを用いた歩行人物再同定に關 する検討 ○今成 陸了(東京電機大学) 宮下 侑大(東京電機大学) 中村 明生(東京電機大学)</p> <p>1H3-05 16:30~ マダイ稚魚選別システムの研究 ○久保田 均(近大) 谷口 直樹(近大) 秋月 正和(近大) 中野 裕介(近大) 那須 敏朗(近大)</p> <p>1H3-06 16:45~ 色・勾配情報に基づく歪み検出とエネルギー最 小化に基づく歪み認識 ○熊谷 秀樹(宇都宮大学) 赤井 直紀(宇都宮大学) 尾崎 功一(宇都宮大学)</p> <p>1H3-07 17:00~ X線透過画像による芯食い虫のモモ被害果検出 システムの開発環境 ○古頭 昌樹(山梨大学) 渡辺 寛望(山梨大学) 小谷 信司(山梨大学)</p> <p>1H3-08 17:15~ RTMを利用した自動アングルカメラロボットの成 功率向上に関する研究 ○藤本 一真(芝浦工大) 松日 薬 信人(芝浦工大)</p>	<p>1I3 福祉・パワーアシスト(3/3)</p> <p>余永(鹿児島大学)</p> <p>1I3-01 15:30~ 運動機能障がい者の普遍的動作を模倣する装着 型運動機能障害シミュレータ ○久保 竜(名古屋大) 岡本 正吾(名古屋大) 山田 南欧美(名古屋大) 秋山 靖博(名古屋大) 根崎 将吾(名古屋大) 山田 陽滋(名古屋大)</p> <p>1I3-02 15:45~ ロボットの階層間移動のためのエレベータ押しボ タン認識 ○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>1I3-03 16:00~ 三次元点群を利用した両腕移動ロボットによる家 具操作運搬のための把持位置認識探索システム ○區 梓垣(東大) 稲垣 祐人(東大) 植田 亮平(東大) 垣内 洋平(東大) 岡田 慧(東大) 稲葉 雅幸(東大)</p> <p>1I3-04 16:15~ 脳卒中片麻痺者用車いす移乗操作ガイド装置の 制御系設計 ○柳田 岳輝(東京電機大学) 出口 弦舞(国際医療福祉大学) 岩瀬 将美(東京電機大学)</p> <p>1I3-05 16:30~ 多自由度筋電義手のための眼電信号による把持 速度制御法 ○脇田 航(横国大) 山田 洋(横国大) 山野井 佑介(電通大) 鈴木 大輝(電通大) 加藤 龍(横国大)</p> <p>1I3-06 16:45~ 階段昇降における全身慣性利用時の重力の影響 ○田邊 朋佳(富山大) 関本 昌敏(富山大) 和田 隆広(立命館大) 木村 弘之(富山大)</p> <p>1I3-07 17:00~ 電動車椅子の段差乗り越え実験 朴 剛輝(山口東理大) ○池田 毅(山口東理大) 稲垣 詠一(東理大)</p> <p>1I3-08 17:15~ 引き込みを利用した振動周波数推定とパラメータ 最適化による適応的周期入力制御 ○日下 聖(北大) 田中 孝之(北大)</p>

第J室 (2704室)	第K室 (2801室)	第L室 (2803室)	第M室 (2804室)
<p>1J3 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)</p> <p>1J3-01 15:30~ 高齢者の動作と姿勢に対応する衣服のユニバーサル設計 ○大塚 美智子(日女大)</p> <p>1J3-02 15:45~ 生活支援のための人物行動のモデリングと予測 小岩 雄一郎(豊橋技科大) ○三浦 純(豊橋技科大) 中川 康紀(LG Electronics Japan Lab)</p> <p>1J3-03 16:00~ 生活デザイン距離を用いた生活の構造変化と多様な選択肢の可視化 ○北村 光司(産総研) 大野 美喜子(産総研) 西田 佳史(産総研)</p> <p>1J3-04 16:15~ 光源の影響を考慮した輝度順色ベクトルを用いた物体検出 仲田 昌司(奈良先端大) 池田 篤俊(近畿大) ○高松 淳(奈良先端大) 小笠原 司(奈良先端大)</p> <p>1J3-05 16:30~ 家屋内の異音検出に向けた3次元指向特性を有する球面配置マイクロホンアレイに関する研究 中代 貴貴(東理大) 田口 智貴(東理大) 江草 遼平(学振/神戸大) 生田目 美紀(筑波技大) 杉本 雅則(北大) 楠 房子(多摩美大) 山口 悦司(神戸大) 稲垣 成哲(神戸大) 武田 義明(神戸大) ○溝口 博(東理大)</p> <p>1J3-06 16:45~ 動力学シミュレータを用いたホームアシスタントロボットによる家事支援タスク遂行 ○大坪 諭史(東大) 古田 悠貴(東大) 稲垣 祐人(東大) 笹瀬 一宏(東大) 室岡 雅樹(東大) 垣内 洋平(東大) 岡田 慧(東大) 稲葉 雅幸(東大)</p>	<p>1K3 移動ロボット(3/3)</p> <p>木村仁(東京工業大学)</p> <p>1K3-01 15:30~ 空港内快適移動支援カートロボットの開発 遠藤 玄(東工大) Ben Allan(東工大) ○藤岡 隆(東工大) 田中 隆(安久工機) 清水 治代(ヤマショウ) 小野 美未彦(小野電機製作所) 東 浩昭(T.H.Mechatronics) 中西 忠輔(三益工業) 磯部 雅也(大田区産業振興協会)</p> <p>1K3-02 15:45~ 走行車両間のテザー懸垂移動装置を用いた屋外広域作業システムの開発 ○望月 恒星(埼玉大) 棚林 祐一郎(埼玉大) 亀割 拓(埼玉大) 程島 竜一(埼玉大) 琴坂 信哉(埼玉大) 福島 E.彦(東京工科大) 広瀬 茂男(株式会社ハイボット)</p> <p>1K3-03 16:00~ Limb型ロボットの骨組み構造での登り・くぐり動作生成 ○吉田 州平(北大) 小林 幸徳(北大) 江丸 貴紀(北大)</p> <p>1K3-04 16:15~ 全方向移動ロボットによるブラグインドッキングの成功率の向上 ○北村 正樹(東京農工大学) 和田 正義(東京農工大学) 宮本 和典(サーモス株式会社)</p> <p>1K3-05 16:30~ 2自由度振動系を利用した低衝撃高速階段昇降に関する研究 ○三浦 雅史(千葉工業大学工学研究科) 柴田 恭祐(千葉工業大学工学部) 山村 純平(千葉工業大学工学部) 菊池 耕生(千葉工業大学工学部)</p> <p>1K3-06 16:45~ フォークリフト部に大径車輪をもつ小型階段昇降ロボットの開発 ○二井見 博文(産業技術短大) 畑迫 健一(産業技術短大)</p> <p>1K3-07 17:00~ 動輪付フォークリフトをもつ小型階段昇降ロボットの開発 ○二井見 博文(産業技術短大) 畑迫 健一(産業技術短大)</p>	<p>1L3 OS:UAVの運用・実験における安全管理(2/2)</p> <p>鈴木智(信州大学)</p> <p>1L3-01 15:30~ JAXA 無人機システム安全技術基準の紹介 ○石川 和敏(JAXA) 柳原 正明(JAXA) 河野 敬(JAXA)</p> <p>1L3-02 16:00~ 空間移動ロボットの研究開発(第9報) ○岩田 拓也(産総研) 加藤 晋(産総研) 山下 敏明(NEC) 小屋敷 晃(NEC) 清水 大晃(NEC) 橋本 並樹(NEC) 大場 隆宏(NEC) 安達 英夫(NEC) 室伏 洋(NEC) 和田 昭久(NEC) 西沢 俊広(NEC) 野波 健蔵(自律研) ヴォイタラ テイトウス(自律研) 稲垣 航治(自律研) 青木 聡(首都高技術センター) 式田 直孝(首都高技術センター)</p> <p>1L3-03 16:15~ マルチロータヘリコプタからのセンサデータの連続伝送 ○石木 隆洋(熊本大学) 公文 誠(熊本大学)</p>	

第N室(1204室)

オープンフォーラム

【学生と企業のための交流サロン】
 日時:9月3日(木)13:00~17:30
 会場:2号館6階2605教室
 オーガナイザ:井上康之(安川電機)

【公開シンポジウム「ロボット革命実現に向けて」】
 主催/日本学術会議機械工学委員会ロボット学
 分科会
 共催/一般社団法人日本ロボット学会、一般社
 団法人日本ロボット工業会
 日時:9月3日(木)13:00~17:00
 会場:1号館2階1205教室
 オーガナイザ:川村貞夫(立命館大)

プログラム
 司会 澤俊裕(日本ロボット学会副会長/(株)安
 川電機)

13:00

《開催趣旨》

高西淳夫(日本ロボット学会会長/早稲田大学教
 授)

13:10

《ロボット革命の実現に向けて》

安田 篤(経済産業省製造産業局産業機械課ロ
 ボット政策室長)

13:40

《ロボットビジネス実現に向けて》

石黒周(㈱グランドデザインワークス代表取締役
 /千葉工業大未来ロボット技術研究センター副
 所長)

14:10

《日本の産業用ロボットの今後の世界戦略》

小平紀生(三菱電機株式会社FAシステム事業本
 部機器事業部主席技監)

14:40

《ロボット革命に学術界の役割》

川村貞夫(日本学術会議連携会員、立命館大学
 理工学部教授)

15:10 休憩

15:25

《Sierの立場からのロボット実用化に向けて》

久保田和雄(三明機工株式会社代表取締役社
 長)

15:55

《総合討論》

司会 金子真(日本学術会議連携会員、大阪大
 学工学部教授)

17:00 閉会

【RSJ2015オープンフォーラム見学ガイド】

日時:全日9:30~終日

会場:1号館1階受付

オーガナイザ:RSJ2015実行委員会

第A室 (2501室)	第B室 (2503室)	第C室 (2504室)	第D室 (2601室)
<p>2A1 OS:ヒューマンサポートロボティクス(1/2)</p> <p>安藤健(パナソニック)、王碩玉(高知工科大学)、藤江正克(早稲田大学)</p> <p>2A1-01 10:00~ インテリジェント歩行支援機の運動制御法の開発 ○王 義卿(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)</p> <p>2A1-02 10:15~ 制御可能なトレッドミルを用いた左右のベルト速度差による転倒刺激手法の提案 ○中島 康貴(九大) 福井 教文(九大) 山本 元司(九大)</p> <p>2A1-03 10:30~ 重心移動を考慮した免荷式歩行訓練器の床反力動的制御システムの開発 ○水尻 雄貴(豊橋技科大) 鈴木 裕一(松山リハビリテーション病院) 寺嶋 一彦(豊橋技科大)</p> <p>2A1-04 10:45~ 動作意図を搭乗者および歩行者と共有する自律パーソナルモビリティ ○渡辺 敦志(ATR) 池田 徹志(ATR) Luis Yoichi Morales(ATR) 篠沢 一彦(大阪教育大 / ATR) 宮下 敬宏(ATR) 萩田 紀博(ATR)</p> <p>2A1-05 11:00~ 移動支援機器Tread-Walk 2操作時の脳機能計測 ○三浦 智(早大) 横尾 勇樹(早大) 中島 康貴(九大) 館屋 宜和(早大) 二瓶 美里(東大) 安藤 健(パナソニック) 小林 洋(早大) 藤江 正克(早大)</p> <p>2A1-06 11:15~ 回転脚機構の受動的な制御により段差踏破する車椅子型移動機器 ○佐々木 海(筑波大) 江口 洋丞(筑波大) 鈴木 健嗣(筑波大)</p> <p>2A1-07 11:30~ ステレオカメラを有する歩行ガイドロボット ○森 英雄(NPO法人歩行ガイドロボット) 丹沢 勉(山梨大学工学部)</p> <p>2A1-08 11:45~ 上半身動作による日常作業の意図認識法 ○瀧 博(高知工科大) 王 碩玉(高知工科大)</p>	<p>2B1 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~(3/3)</p> <p>下坂正倫(東京工業大学)</p> <p>2B1-01 10:00~ 機械知能とビッグデータ ○原田 達也(東大)</p> <p>2B1-02 10:30~ IoTビッグデータのための時空間多次元集合データ分析 ○上田 修功(NTT)</p> <p>2B1-03 11:00~ カルバック・ライブラー制御に基づく動的バランスを考慮した見まね学習法 ○有木 由香(立命館大) 松原 崇充(奈良先端大) 玄 相斐(立命館大)</p> <p>2B1-04 11:15~ Patch-wise Object Recognition for a Mobile Robot by means of a Convolutional Neural Network ○Solvi Arnold(Shinshu Univ.) Kimitoshi Yamazaki(Shinshu Univ.)</p> <p>2B1-05 11:30~ 認識の不確実性を考慮した動作選択に基づく矩形布生地を展開 ○弓場 寛之(信州大学) 山崎 公俊(信州大学)</p> <p>2B1-06 11:45~ 全周距離画像を用いた屋外環境の種別推定 ○大音 雄輝(九州大学) 鄭 好政(九州大学) 岩下 友美(九州大学) 倉爪 亮(九州大学)</p>	<p>2C1 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)</p> <p>2C1-01 10:00~ スポーツ科学者の視点からの工学を活用したレーシング機器の開発 ○吉武 康栄(鹿屋体育大学) Garrett Jones(鹿屋体育大学) 池田 篤俊(近畿大学)</p> <p>2C1-02 10:15~ アナトモグラフィックなポリリニューメトリック皮膚筋骨格モデルの構築 ○村井 昭彦(産総研) 遠藤 維(産総研) 多田 充徳(産総研)</p> <p>2C1-03 10:30~ 生体電位と加速度に基づいた走行状態の推定手法 ○久保田 直樹(名大) 長谷川 泰久(名大)</p> <p>2C1-04 10:45~ セミアクティブ負荷制御機構をもつ微小重力下筋カトレーニングスーツ ○田中 孝之(北大) 中野 直樹(北大) 野村 英史(JAMSS) 神山 慶人(JAMSS)</p> <p>2C1-05 11:00~ 個人対応型ストレングストレーニング装置の開発 ○橋本 卓弥(電通大) 菊池 直樹(日体大) 小木曾 公尚(電通大)</p> <p>2C1-06 11:15~ 低圧駆動型空気圧人工筋の開発とそれを利用した無外部動力歩行支援装置 ○小川 和徳(広島大学) 池田 智浩(ダイヤ工業株) 栗田 雄一(広島大学)</p>	<p>2D1 OS:足部筋骨格の機能に学ぶ適応行動の創出</p> <p>細田耕(大阪大学)</p> <p>2D1-01 10:00~ 静的荷重条件における屍体足部3次元骨格運動の2方向X線計測 ○伊藤 幸太(慶大) 荻原 直道(慶大) 細田 耕(阪大) 清水 正宏(阪大) 池本 修平(阪大) 名倉 武雄(慶大) 関 広幸(慶大) 北城 雅照(慶大) 今西 宣晶(慶大) 相磯 貞和(慶大) 陣崎 雅弘(慶大)</p> <p>2D1-02 10:15~ 屍体足用歩行シミュレータの開発とヒトの床反力の再現 ○中川 竜太郎(大阪大) 土谷 優人(大阪大) 伊藤 幸太(慶大) 清水 正宏(大阪大) 池本 周平(大阪大) 荻原 直道(慶大) 細田 耕(大阪大) 関 広幸(慶大) 北城 雅照(慶大) 今西 宣晶(慶大) 相磯 貞和(慶大) 陣崎 雅弘(慶大)</p> <p>2D1-03 10:30~ アキレス腱張力のフィードバック制御によるヒト歩行時の足部有限要素解析 ○清水 正宏(大阪大) 小林 太樹(大阪大) 荻原 直道(慶大) 伊藤 幸太(慶大) 名倉 武雄(慶大) 陣崎 雅弘(慶大) 細田 耕(大阪大)</p> <p>2D1-04 10:45~ 横足根関節の斜交軸を有するロボット足部の開発 ○河上 貴彦(大阪大学) 細田 耕(大阪大学)</p>

第F室 (2603室)	第G室 (2604室)	第H室 (2701室)	第I室 (2703室)
<p>2F1 OS:微細作業(1/2)</p> <p>早川健(名古屋大学)</p> <p>2F1-01 10:00~ 超高速バイオアセンブラ ○新井 健生(阪大)</p> <p>2F1-02 10:15~ Cell Pinball: 回転トリガに関する考察 ○村上 遼(阪大) 蔡 佳宏(阪大) 金子 真(阪大) 佐久間 臣耶(名大) 新井 史人(名大)</p> <p>2F1-03 10:30~ ハイドロゲルファイバを用いた組織様構造の構築 ○小嶋 勝(阪大) 福島 英(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>2F1-04 10:45~ 表面凹凸処理により接触面積を低減した 細胞付着防止マニピュレータ ○洞出 光洋(阪大) 小嶋 勝(阪大) 神山 和人(阪大) 蔵田 智之(阪大) 前 泰志(阪大) 新井 健生(阪大)</p> <p>2F1-05 11:00~ 2本指マイクロハンド操作のための 視覚融合インタフェース ○神山 和人(阪大) 小嶋 勝(阪大) 洞出 光洋(阪大) 前 泰志(阪大) 新井 健生(阪大)</p> <p>2F1-06 11:15~ 微小物把持支援のための自動ステージの構築 ○山本 幸太郎(阪大) 小嶋 勝(阪大) 洞出 光洋(阪大) 神山 和人(阪大) 前 泰志(阪大) 新井 健生(阪大)</p>	<p>2G1 IS:Robot Design and Control</p> <p>Shinichi Hirai(Ritsumeikan Univ.), Masafumi Okada(Tokyo Inst. of Tech.)</p> <p>2G1-01 10:00~ Design of an Assistant Robot for Inexperienced Drivers ○Gustavo Kato(Universidad de Ingenieria y Tecnologia) Helard Alvarez(Universidad de Ingenieria y Tecnologia) Daniel Akamine(Universidad de Ingenieria y Tecnologia)</p> <p>2G1-02 10:15~ Development of Wayang Puppet Theater Robot ○Tito Pradhono Tomo(Waseda University) Guillermo Enriquez(Waseda University) Shuji Hashimoto(Waseda University)</p> <p>2G1-03 10:30~ Plug Task performed by the HRP-2Kai Humanoid Robot at the DARPA Robotics Challenge ○Rafael Cisneros(AIST) Mitsuharu Morisawa(AIST) Shin'ichiro Nakaoka(AIST) Takeshi Sakaguchi(AIST) Shuuji Kajita(AIST) Kenji Kaneko(AIST) Fumio Kanehiro(AIST)</p> <p>2G1-04 10:45~ Teleoperation System Design of Valve Turning Motions in Degraded Communication Conditions ○Stephane Caron(Univ. of Tokyo) Yoshihiko Nakamura(Univ. of Tokyo)</p> <p>2G1-05 11:00~ Towards a Compact and Autonomous Hexacopter for Human Robot Interaction ○Chun Fui Liew(University of Tokyo) Takehisa Yairi(University of Tokyo)</p> <p>2G1-06 11:15~ Improved centralized control system for LoE, online humanoid robot software development competition system ○Francisco Renteria(Ritsumeikan University) Dmitry Yakushin(Ritsumeikan University) Koji Nakata(Ritsumeikan University) Akifumi Sugano(Ritsumeikan University) Kohei Morita(Ritsumeikan University) Hirotake Yamazoe(Ritsumeikan University) Joo-Ho Lee(Ritsumeikan University)</p> <p>2G1-07 11:30~ Dynamic Motion Learning for a Flexible-Joint Robot using Active-Passive Motor Babbling ○Kuniyuki Takahashi(Waseda Univ.) Tetsuya Ogata(Waseda Univ.) Shigeki Sugano(Waseda Univ.) Gordon Cheng(TUM)</p> <p>2G1-08 11:45~ Dexterous Hands Learn To Re-Use The Past Experience To Discriminate In-Hand Objects From The Surface Tenures ○Mohsen Kaboli(Technical University of Munich-Germany) Gordon Cheng(Technical University of Munich-Germany)</p>	<p>2H1 UAV</p> <p>久保大輔(JAXA)</p> <p>2H1-01 10:00~ クアッドロータールシッタUAVによる最短時間遷移飛行 ○大瀬戸 篤司(JAXA) 安孫子 聡子(芝浦工大) 近野 敦(北大) 内山 勝(東北大)</p> <p>2H1-02 10:15~ 複数小型飛行ロボットの協調運用における通信中継を考慮した行動計画アルゴリズムの検討 ○古川 直樹(首都大学東京大学院) 久保 大輔(JAXA)</p> <p>2H1-03 10:30~ 有線給電用テザーと力覚センサを用いたマルチロータ機の位置推定手法の提案 ○薬師川 楓(東北大) 大塚 光(東北大) 桐林 星河(東北大) 永谷 圭司(東北大)</p> <p>2H1-04 10:45~ 複数の一周波GNSS受信機・アンテナを用いたマルチコプタの高精度姿勢推定手法の検討 ○鈴木 太郎(早大) 明比 建(早大) 増淵 拓馬(早大) 天野 嘉春(早大)</p> <p>2H1-05 11:00~ VTOL性能を有するUAVの研究 ○滝田 好宏(防衛大) 櫻谷 賢士(防衛大) 大川 真弥(防衛大) 工藤 聖(防衛大)</p> <p>2H1-06 11:15~ Geometric Relation-based Triangle Representation based Cooperative System for UAV and UGV ○Yifeng Cai(Nagoya Univ.) Kousuke Sekiyama(Nagoya Univ.)</p> <p>2H1-07 11:30~ 窓拭き掃除可能な飛行ロボットの開発 ○野崎 達也(立命館大学) 平井 慎一(立命館大学)</p> <p>2H1-08 11:45~ 小型飛行ロボットによる空中振り作業 ○島原 祥平(立命館大学) Leeuwatwong Suphachart(立命館大学) Robert Ladig(立命館大学) 下ノ村 和弘(立命館大学)</p>	<p>2I1 多脚ロボットの機構と制御</p> <p>程島竜一(埼玉大学)</p> <p>2I1-01 10:00~ 高い対地適応性を有する4脚歩行ロボットのための脚自由度構成による力特性 ○北村 拓也(千葉工大) 太田 祐介(千葉工大)</p> <p>2I1-02 10:15~ 多脚型Nested Reconfigurableロボットの設計 ○南斉 俊佑(SUTD) モハン ラジェッシュ(SUTD) 岩瀬 将美(TDU)</p> <p>2I1-03 10:30~ 移動可能質量を有する多脚ロボットの開発 深瀬 匠(東京電機大学大学院) ○小野寺 慧知(東京電機大学大学院) 井筒 正義(東京電機大学大学院) 岩瀬 将美(東京電機大学大学院) 畠山 省四朗(東京電機大学大学院)</p> <p>2I1-04 10:45~ 2台の4足歩行ロボットによる協調運動技術 ○上田 紘司(東芝) 福島 武人(東芝) 菅沼 直孝(東芝) 松崎 謙司(東芝) 中村 紀仁(東芝)</p> <p>2I1-05 11:00~ 冗長関節系を有する多足歩行型ロボットの最適姿勢制御 ○羽鳥 達哉(群馬高専) 迫田 成正(群馬高専) 水村 隼人(群馬高専) 平間 雄輔(群馬高専) 重松 洋一(群馬高専) 平社 信人(群馬高専)</p> <p>2I1-06 11:15~ 前庭感覚に基づく4脚ロボットの自律歩容遷移 ○福井 貴大(茨城大) 福岡 泰宏(茨城大) 青島 伸一(茨城大)</p> <p>2I1-07 11:30~ 神経振動子を用いた四脚ロボットの歩容制御 小嶋 伸一郎(豊田工大) ○成清 辰生(豊田工大) 川西 通裕(豊田工大)</p> <p>2I1-08 11:45~ 遺伝的アルゴリズムによる実機への搭載を目的とした4脚歩行ロボットの歩行パターン生成 ○加藤 達也(熊本高専) 永田 正伸(熊本高専) 中島 栄俊(熊本高専) 松尾 和典(熊本高専) 白見 海(豊橋技科大)</p>

第J室 (2704室)	第K室 (2801室)	第L室 (2803室)	第M室 (2804室)
<p>2J1 OS:リハビリテーション・介護とロボティクス(1/2)</p> <p>古荘純次(大阪電気通信大学)、小柳健一(富山県立大学)</p> <p>2J1-01 10:00~ 介助するロボットではなく、介助されるロボットの製作と患者教育および介助教育への利用 ○澤口 裕二(土別市立病院)</p> <p>2J1-02 10:30~ 長手方向の筋隆起位置変化に基づく手関節角度推定に對し関節負荷が与える影響 ○加藤 陽(早大) 松本 侑也(早大) 小林 洋(早大) 菅野 重樹(早大) 藤江 正克(早大)</p> <p>2J1-03 10:45~ 上肢・下肢リハビリ支援システムPLEMOシリーズの福井工大・古荘研究室における研究開発 ○古荘 純次(大阪電通大) 小嶋 寛之(福井工大) 田端 晟定(福井工大) 新井 宇宙(福井工大) 赤松 悠貴(福井工大) 筒井 信介(福井工大)</p> <p>2J1-04 11:00~ 上肢リハビリ支援システムPLEMO-P7の臨床評価を目指した機構の改良、及びソフトウェアのリファクタリング ○古荘 純次(大阪電通大) 吉田 晴行(大阪電通大) 早川 潔(大阪府大高専) 釘宮 央成(大阪電通大) 林 光太郎(大阪電通大) 小村 弘次郎(大阪電通大) 小嶋 寛之(福井工大) 田端 晟定(福井工大)</p>	<p>2K1 自己位置推定</p> <p>上田隆一(産業技術大学院大学)</p> <p>2K1-01 10:00~ 床利用位置検出システムの自動搬送台車の走行制御への応用 ○深瀬 勇太郎(清水建設) 金森 洋史(清水建設) 永田 英一(ユニキャリア) 齋藤 浩一(ユニキャリア)</p> <p>2K1-02 10:15~ 磁気テープレス自動搬送台車の実用 ○小田島 正(トヨタ自動車) 藪下 英典(トヨタ自動車) 森 健光(トヨタ自動車) 藤井 亮輔(豊田中研) 田中 稔(豊田中研)</p> <p>2K1-03 10:30~ 磁気テープレス自動搬送台車の実用 ○藤井 亮輔(豊田中研) 田中 稔(豊田中研) 藪下 英典(トヨタ自動車) 森 健光(トヨタ自動車) 小田島 正(トヨタ自動車)</p> <p>2K1-04 10:45~ 磁気テープレス自動搬送台車の実用 ○藤井 亮輔(豊田中研) 田中 稔(豊田中研) 藪下 英典(トヨタ自動車) 森 健光(トヨタ自動車) 小田島 正(トヨタ自動車)</p> <p>2K1-05 11:00~ 磁場の実験的解析と自律移動法への応用 ○赤井 直紀(宇都宮大) 尾崎 功一(宇都宮大)</p> <p>2K1-06 11:15~ 3次元レーザー尤度場に基づく実時間6自由度モンテカルロ位置推定手法 ○大里 章人(東理大/産総研) 佐々木 洋子(産総研) 溝口 博(東理大/産総研)</p> <p>2K1-07 11:30~ 環境地図の部分更新による動的環境でのAGVの位置姿勢推定 ○藤本 敬介(日立) 木村 宣隆(日立)</p> <p>2K1-08 11:45~ 滑降シンプレックス法を用いた位置推定における評価分布が収束に及ぼす影響の調査 ○大川 一也(千葉大)</p>	<p>2L1 ヒトの運動計測と解析(1/2)</p> <p>松下光次郎(岐阜大学)</p> <p>2L1-01 10:00~ ヒール靴着用時の歩行運動における下肢の筋協調解析 ○辻 真緒(大阪大学) 富永 健太(大阪大学) 植村 充典(大阪大学) 平井 宏明(大阪大学) 宮崎 文夫(大阪大学)</p> <p>2L1-02 10:15~ Taping Technique to Simulate the Reduced Minimum Toe Clearance of the Elderly ○Jessica Beltran Ullauri(Nagoya Univ.) Yasuhiro Akiyama(Nagoya Univ.) Naomi Yamada(Nagoya Univ.) Shogo Okamoto(Nagoya Univ.) Yoji Yamada(Nagoya Univ.)</p> <p>2L1-03 10:30~ ヒトの軟弱路面歩行時における運動学シナジー解析 ○橋本 健二(早大高等研・早大HRI) 高西 淳夫(早大・早大HRI) ベルトース アラン(College de France)</p> <p>2L1-04 10:45~ ヒトの歩行運動のエネルギー解析 ○亀田 誠二(大阪大学) 松岡 慎也(大阪大学) 富永 健太(大阪大学) 植村 充典(大阪大学) 平井 宏明(大阪大学) 宮崎 文夫(大阪大学)</p> <p>2L1-05 11:00~ 肩・腰捻りを考慮した11自由度力学モデルによる歩行遊脚期の全身慣性利用区間の調査 ○関本 昌紘(富山大) 西田 吉宏(富山大) 和田 隆広(立命館大)</p> <p>2L1-06 11:15~ 人の手の能動的/受動的関節可動域と把持姿勢 ○萩原 智(横国大) 宮田 なつき(産総研) 前田 雄介(横国大)</p> <p>2L1-07 11:30~ Bilateral Trainingを利用した表面筋電位からの把持姿勢識別及び把持力推定手法 ○山野井 佑介(電通大) 森下 壮一郎(電通大) 加藤 龍(横国大) 横井 浩史(電通大)</p> <p>2L1-08 11:45~ 人の手の姿勢に着目したロボットによる手渡し動作の評価 ○佐藤 泰成(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)</p>	<p>2M1 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>2M1-01 10:00~ 南相馬における避難アシストロボット及び、避難生活アシストロボットの研究開発 ○佐藤 知正(東京大学) 一柳 健((株)菊池製作所) 井口 竹喜((株)菊池製作所) 吉田 龍太((株)菊池製作所) 和田 将典(東京大学) 浅野 滋(東京大学) 保坂 寛(東京大学)</p> <p>2M1-02 10:15~ 椅子付歩行支援機における座面形状及び上半身姿勢の推進力への影響評価 ○和田 将典(東大) 浅野 滋(東大) 井口 竹喜((株)菊池製作所) 吉田 龍太((株)菊池製作所) 一柳 健((株)菊池製作所) 佐藤 知正(東大) 保坂 寛(東大)</p> <p>2M1-03 10:30~ 自転車サドル形状の椅子付歩行支援機の最適座面高さの決定法 ○和田 将典(東大) 浅野 滋(東大) 井口 竹喜((株)菊池製作所) 吉田 龍太((株)菊池製作所) 一柳 健((株)菊池製作所) 佐藤 知正(東大) 保坂 寛(東大)</p> <p>2M1-04 10:45~ アクティブキャスタとこれを用いた避難アシストロボット(移動アシスト歩行器)の開発 ○和田 正義(農工大) 一柳 健(菊池製作) 井口 竹喜(菊池製作) 吉田 龍太(菊池製作)</p> <p>2M1-05 11:00~ 被災時と日常の防災を目的としたソーシャルロボットシステム ○山口 亨(首都大) 藤本 泰成(首都大) 下川原 英理(首都大)</p> <p>2M1-06 11:15~ すれちがい通信による避難所生活における秘匿情報伝達システムの提案 吉原 ゆり(首都大学東京) ○武田 隆宏(首都大学東京) 藤本 泰成(首都大学東京) 小山 久枝(VECTOR(株)) 久保田 直行(首都大学東京) 山口 亨(首都大学東京) 佐藤 知正(東京大学)</p> <p>2M1-07 11:30~ SysMLを用いた社会システム設計の検討 ○小島 一浩(産総研) 谷川 民生(産総研) 坂本 武志(株式会社グローバルアシスト) 大場 光太郎(産総研)</p>

第N室(1204室)

オープンフォーラム

オープンフォーラム/12:00~14:30

読んでおもしろい学会誌・論文誌
～学会誌読者からの提案と通る論文の書き方～

橋本浩一(東北大)、王碩玉(高知工科大)

【2014年度COCN災害対応ロボットの社会実装プロジェクト:最終報告】

9月4日(金)10:00~12:30

会場:1号館2階1205教室

オーガナイザ:浅岡一(東京大)

プログラム

司会:布谷 貞夫(コマツ)

1)災害対応ロボットの社会実装に向けたプロジェクトの取り組み

10:00~10:25 プロジェクトリーダー(全体概要)浅岡一(東京大)

10:25~10:40 WG1(持続的運用検討)油田信一(芝浦工業大)

10:40~10:55 WG2(制度,標準化検討)大隅久(中央大)

10:55~11:10 WG3(無線通信検討)羽田靖史(工学院大)

11:10~11:25 サブリーダー(災害対応ロボット研究・実証拠点整備の検討)

秋本修(日立製作所)

<休息>(質疑応答席準備)

2)パネルディスカッション

11:35~12:30 全員

【産業用双腕ロボットBaxterを用いたROSワークショップ】

日時:9月4日(金)12:30~14:30

会場:1号館1階100周年ホール(中)

オーガナイザ:齋藤功(東京オープンソースロボティクス協会)

1. Baxterロボットの紹介
2. ソフトウェア基盤(ROS)概要
3. ROSで行うBaxterの基本操作
4. ROSで行うBaxterの上級操作(動作生成,障害回避,物体認識)
5. プログラム演習
6. ユーザによる小プレゼンテーション

【RSJ2015オープンフォーラム見学ガイド】

日時:全日9:30~終日

会場:1号館1階受付

オーガナイザ:RSJ2015実行委員会

第A室 (2501室)	第B室 (2503室)	第C室 (2504室)	第D室 (2601室)
<p>2A2 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)、藤江正克(早稲田大学)</p> <p>2A2-01 13:00~ 負圧を用いた空気式抵抗提示装置の開発 ○高岩 昌弘(徳島大) 中谷 健太(株)アシックス 佐々木 大輔(香川大)</p> <p>2A2-02 13:15~ 手指運動支援・リハビリ用ロボット装具の臨床試験 ○荒田 純平(九大) 迎 伸孝(九大) 木口 量夫(九大) 橋爪 誠(九大)</p> <p>2A2-03 13:30~ 上肢リハビリシステムSEMULにおける作業療法ソフトWIPEの評価法の提案 ○佐藤 地洋(分大) 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) 釘宮 慎太郎(大分東部病院) 大野 哲也(大分東部病院) 洲上 祐亮(大分豊寿園) 佐藤 浩二(大分病院) 中元 和孝(大分東部病院) 森 照明(大分病院)</p> <p>2A2-04 13:45~ 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>2A2-05 14:00~ 理学療法士のスキル分析による被介護者の残存能力を活かした自立支援型起立アシストロボットの開発 ○津坂 優子(パナソニック) 岡崎 安直(パナソニック) 二ノ 龍太郎(パナソニック) 山本 正樹(パナソニック) 志方 宣之(パナソニック) 寺島 正之(パナソニック) 船谷 俊彰(パナソニックエイジフリーショップ) 島 浩人(十條武田リハビリテーション病院)</p> <p>2A2-06 14:15~ 基本的なADLsを実現させる2自由度筋電義手の構造設計 ○星川 英(電気通信大学) 加藤 龍(横浜国立大学) 中村 達弘(電気通信大学) 關 達也(電気通信大学) 姜 銀来(電気通信大学) 横井 浩史(電気通信大学)</p> <p>2A2-07 14:30~ 乳幼児向け個性適応制御筋電義手訓練システムの試作 ○村井 雄太(電気通信大学) 迫田 辰太郎(電気通信大学) 日吉 祐太郎(電気通信大学) 高木 岳彦(東海大学) 高山 真一郎(国立成育医療センター) 横井 浩史(電気通信大学)</p> <p>2A2-08 14:45~ 筋電義手制御に向けた電極圧迫時の筋電位補正に基づく把持力推定 ○兒玉 拓磨(早大) 加藤 陽(早大) 松本 侑也(早大) 高西 淳夫(早大・早大ヒューマノイド研究所) 藤江 正克(早大)</p>	<p>2B2 サービスロボット</p> <p>長井隆行(電気通信大学)</p> <p>2B2-01 13:00~ 人間形サキソフォン演奏ロボットの開発 ○松木 慧(早大院) 吉田 圭佑(早大院) 滝川 一貴(早大) セッサ サルバトーレ(早大) 上山 景子(早大) 高西 淳夫(早大・早大HRI)</p> <p>2B2-02 13:15~ プロジェクトを用いた人間への情報揭示のための適切な投影面の選択手法 升田 勝史(工学院大) ○西川 琢磨(工学院大) 古谷 駿(工学院大) 古澤 耕輔(工学院大) 羽田 靖史(工学院大)</p> <p>2B2-03 13:30~ 不特定進入者に対するロボットの確率論的巡視アプローチの提案 ○星野 智史(宇都宮大学) 石渡 貴仁(宇都宮大学)</p> <p>2B2-04 13:45~ 双方向光空間通信システムの設計 ○嶋田 裕太(佐賀大) 辻村 健(佐賀大) 泉 清高(佐賀大) 吉田 耕一(福岡工業大)</p> <p>2B2-05 14:00~ 高速3次元距離センサによる計測点群とのリアルタイム干渉判定に基づくオンライン回避動作の生成 ○稲田 大亮(九州大学) 辻 徳生(九州大学) 倉爪 亮(九州大学) 諸岡 健一(九州大学)</p> <p>2B2-06 14:15~ ユーザーフレンドリーな移動ロボットナビゲーションのための半自動ボロジカルマッピング ○桑田 真吾(九州工業大学) Kejriwal Nishant(Tata Consultancy Services) Kumar Swagat(Tata Consultancy Services) 柴田 智広(九州工業大学)</p> <p>2B2-07 14:30~ ヒト並みの運動性能を有する小型移動体の実現 伊藤 誠悟(豊田中研) ○廣瀬 徳晃(豊田中研) 鋤柄 和俊(豊田中研) 小山 渚(豊田中研) 但馬 竜介(豊田中研) 大桑 政幸(豊田中研)</p> <p>2B2-08 14:45~ CECESSモデルによる文脈の可視化と予測 ○前川 知行(東大) 高野 渉(東大) 中村 仁彦(東大)</p>	<p>2C2 OS:テレメカニクス</p> <p>衣笠哲也(岡山理科大学)、栗栖正充(東京電機大学)</p> <p>2C2-01 13:00~ オフロード走行装置のけん引性能予測への離散要素法の適用 ○中嶋 洋(京大農学研究所)</p> <p>2C2-02 13:15~ ブレード座標系における土砂掘削DEMシミュレーション ○松本 将輝(大阪大学工学研究科) 辻 拓也(大阪大学工学研究科) 小早川 昔離野(大阪大学工学研究科) 田中 敏嗣(大阪大学工学研究科)</p> <p>2C2-03 13:30~ 車輪走行実験に基づくラグ車輪モデルの精緻化に関する基礎検討 ○水上 憲明(中央大学) 飯塚 浩二郎(信州大学) 中村 壮亮(中央大学) 國井 康晴(中央大学)</p> <p>2C2-04 13:45~ 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) 石井 裕之(早大理工研) 遠藤 大輝(早大) 三塚 純子(早大) 三浦 祐作(早大) 黒岩 大典(早大) 岡本 侑也(早大) 石 青(早大) 岡林 誠士(早大) 菅原 雄介(国士館大) 高西 淳夫(早大)</p> <p>2C2-05 14:00~ 滑り角を持つ車輪下における砂粒の3次元軌跡の可視化 ○衣笠 哲也(岡理大) 桑木 賢也(岡理大) Thomas Leadbeater(Univ. of Birmingham) Joseph Gargiuli(Univ. of Birmingham) David Parker(Univ. of Birmingham) Jonathan Seville(Univ. of Surrey) 吉田 浩治(岡理大) 天野 久徳(消防研)</p> <p>2C2-06 14:15~ 車輪にかかるせん断力を求めるための砂粒子の軌跡データの交換 ○桑木 賢也(岡山理大) 衣笠 哲也(岡山理大) Thomas Leadbeater(Univ. of Birmingham) Joseph Gargiuli(Univ. of Birmingham) David Parker(Univ. of Birmingham) Jonathan Seville(Univ. of Surrey)</p>	<p>2D2 OS:ロボット聴覚およびその展開(1/2)</p> <p>公文誠(熊本大学)、吉井和佳(京都大学)、中村圭佑(HRI-JP)、杉浦孔明(NICT)</p> <p>2D2-01 13:00~ Coarse-to-fineチューニングに基づくHARKを用いた音源定位パラメータ最適化インタフェースの提案 ○杉山 治(東工大) 小島 諒介(東工大) 中臺 一博(東工大/Honda R.I.)</p> <p>2D2-02 13:15~ 音源アノテーション補助のための音源位置を考慮した同定モデル ○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)</p> <p>2D2-03 13:30~ Multiple Input Audio Denoising Using Deep Neural Networks ○Nelson Yalta(Waseda University) Kuniaki Noda(Waseda University) Kazuhiro Nakadai(Honda Research Institute Japan Co., Ltd) Tetsuya Ogata(Waseda University)</p> <p>2D2-04 13:45~ 階層ディリクレ過程隠れ言語モデルによる実音声発話からの教師なし語彙獲得 ○谷口 忠大(立命館大学) 長坂 翔吾(立命館大学) 中島 諒(立命館大学)</p> <p>2D2-05 14:00~ ロバスト主成分分析を用いた動作雑音抑圧に基づく柔軟素状ロボットのための音声強調 ○坂東 宣昭(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(早稲田大)</p> <p>2D2-06 14:15~ クラウドコプロセッサ搭載マイクロホンアレイを用いた音源分離と深層学習による音源識別 ○上村 知史(東工大) 杉山 治(東工大) 小島 諒介(東工大) 中臺 一博(東工大/Honda R.I.)</p> <p>2D2-07 14:30~ Consensus-based Sound Source Localization using a Swarm of Micro-Quadrocopters Lana Sinapayen(Tohoku Univ.) ○Keisuke Nakamura(HRI-JP) Kazuhiro Nakadai(HRI-JP) Hideyuki Takahashi(Tohoku Univ.) Tetsuo Kinoshita(Tohoku Univ.)</p> <p>2D2-08 14:45~ タブレットデバイスに搭載したマイクロホンアレイによるインタラクティブ三次元音源定位 ○中村 圭佑(HRI-JP) シナバヤ ラナ(HRI-JP) 今井 倫太(慶大) 中臺 一博(HRI-JP)</p> <p>2D2-09 15:00~ クラウドロボティクス基盤rospeechの長期実証実験と大規模ロボット対話データの解析 ○杉浦 孔明(NICT) 是津 耕司(NICT)</p>

第F室 (2603室)	第G室 (2604室)	第H室 (2701室)	第I室 (2703室)
<p>2F2 OS:微細作業(2/2)</p> <p>小嶋勝(大阪大学)</p> <p>2F2-01 13:00~ 輪郭ボケ幅による奥行距離推定法に基づく把持アプローチの違いによるマイクロハンドリング ○阿部 有貴(宇都宮大) 大澤 茂治(弓削商船高専) 金井 海渡(宇都宮大) 小笠原 亮大(宇都宮大) 尾崎 功一(宇都宮大)</p> <p>2F2-02 13:15~ オンチップ細胞計測系における高精度かつワイドレンジな機械特性計測手法の提案 ○杉浦 広峻(名古屋大学) 佐久間 臣耶(名古屋大学) 金子 真(大阪大学) 新井 史人(名古屋大学)</p> <p>2F2-03 13:30~ ハイドロゲルファイバーモールドを用いた細胞構造体作製 ○竹内 大(名大) 中島 正博(名大) 福田 敏男(名城大) 長谷川 泰久(名大)</p> <p>2F2-04 13:45~ 生体親和性ゲルの局所的熱融解によるマイクロチャネル作製 ○大矢 智之(名城大) 竹内 大(名大) 市川 明彦(名城大) 大原 賢一(名城大) 中島 正博(名大) 長谷川 泰久(名大) 福田 敏男(名城大)</p> <p>2F2-05 14:00~ オープンなマイクロ流路環境を利用した卵子の機械的特徴量計測 ○中原 康(名大) 佐久間 臣耶(名大) 早川 健(名大) 新井 史人(名大)</p> <p>2F2-06 14:15~ 振動誘起流れを用いたオンチップ卵子回転操作 ○早川 健(名大) 佐久間 臣耶(名大) 新井 史人(名大)</p>	<p>2G2 IS:Robot Vision and Software</p> <p>Shinichi Hirai(Ritsumeikan Univ.), Masafumi Okada(Tokyo Inst. of Tech.)</p> <p>2G2-01 13:00~ Rotation Estimation of a Complete Omnidirectional Camera using Line Features ○Sarthak Pathak(The University of Tokyo) Alessandro Moro(The University of Tokyo) Atsushi Yamashita(The University of Tokyo) Hajime Asama(The University of Tokyo)</p> <p>2G2-02 13:15~ 3D edge detection to control the Gifu Hand III ○Alejandro Lumbier Alvarez(Carlos III University of Madrid and Gifu University) David Alvarez Sanchez(Carlos III University of Madrid) Luis Moreno Lorente(Carlos III University of Madrid) Mouri Tetsuya(Gifu University) Haruhisa Kawasaki(Gifu University)</p> <p>2G2-03 13:30~ Visual Servoing Experiments of Underwater Vehicle under Air Bubble Disturbances ○Myint Myo(Okayama Univ) Mamoru Minami(Okayama Univ) Kenta Yonemori(Okayama Univ) Yukihiro Saka(KOWA CORPORATION) Akira Yanou(Okayama Univ)</p> <p>2G2-04 13:45~ SLAM on HF-band RFID System and LRF for Omni-Directional Vehicle ○Jun Wang(University of Fukui) Yasutake Takahashi(University of Fukui)</p> <p>2G2-05 14:00~ A Graphical Framework for Robust Indoor Mapping ○Ankit Ravankar(Hokkaido University) Abhijeet Ravankar(Hokkaido University) Yukinori Kobayashi(Hokkaido University) Takanori Emaru(Hokkaido University)</p> <p>2G2-06 14:15~ An Efficient Networking Scheme for Static and Dynamic Nodes in Multiple Service Robots ○Abhijeet Ravankar(Hokkaido University) Ankit Ravankar(Hokkaido University) Yukinori Kobayashi(Hokkaido University) Takanori Emaru(Hokkaido University)</p> <p>2G2-07 14:30~ On Data Security in Service Robots ○Abhijeet Ravankar(Hokkaido University) Ankit Ravankar(Hokkaido University) Yukinori Kobayashi(Hokkaido University) Takanori Emaru(Hokkaido University)</p> <p>2G2-08 14:45~ Clustering-based Automatic Diagnosis of Concrete Condition Using Hammering ○Jun Younes Louhi Kasahara(The University of Tokyo) Hiromitsu Fujii(The University of Tokyo) Atsushi Yamashita(The University of Tokyo) Hajime Asama(The University of Tokyo)</p>	<p>2H2 UAV制御</p> <p>中西弘明(京都大学)</p> <p>2H2-01 13:00~ ダクトドファン小型飛行ロボットの屋内飛行実験 ○久保 大輔(JAXA)</p> <p>2H2-02 13:15~ 水平旋回を導入した4ロータヘリコプタの自律位置制御方法の提案 ○高野 宏章(富山大学) 戸田 英樹(富山大学)</p> <p>2H2-03 13:30~ 4分割部分エンベロープを有するプリンプロボットの制御 ○渡辺 桂吾(岡山大学) 岡村 直人(ヤマハ発動機) 永井 伊作(岡山大学)</p> <p>2H2-04 13:45~ 羽ばたき飛行ロボットの離陸性能に関する研究 門田 宏哉(首都大) ○井戸 崇太(首都大) 武居 直行(首都大)</p> <p>2H2-05 14:00~ クワッドラインカイトの自動制御に関する研究 ○塚 貴紀(大阪市立大学院) 今津 篤志(大阪市立大学)</p>	<p>2I2 二足歩行制御</p> <p>藤本康孝(横浜国立大学)</p> <p>2I2-01 13:00~ 大きな質量を有する胴体の運動を利用した3次元リミットサイクル2足歩行 ○花澤 雄太(九工大) 浅野 文彦(北陸先端大)</p> <p>2I2-02 13:15~ 足首周りの角運動量に基づく脚ロボットの立位可安定性 ○植村 充典(大阪大学) 平井 宏明(大阪大学) 宮崎 文夫(大阪大学)</p> <p>2I2-03 13:30~ 重心粘弾性行列とCapture Pointの拘束に対するMOA集合に基づくヒューマノイドの転倒判定 ○山本 江(東大)</p> <p>2I2-04 13:45~ 冗長ロボットの零空間を利用した粘弾性の分配制御 ○山本 江(東大)</p> <p>2I2-05 14:00~ 移動座標系に基づいた二脚ロボットの前後・左右・旋回歩行制御 ○熱田 洋史(阪大) 野崎 晴基(阪大) 杉原 知道(阪大)</p> <p>2I2-06 14:15~ 接触状態変化に対し低感度な重心-ZMPモデルに基づく二脚ロボット制御 土壁 創一(キヤノン(株)) ○杉原 知道(阪大)</p> <p>2I2-07 14:30~ 二足歩行ロボットの動力学を考慮した バランス維持とユーザー制御の統合手法 ○岩谷 正義(九州大) 金岡 克弥(立命館大) 菊植 亮(九州大)</p> <p>2I2-08 14:45~ 全身接触押し動作生成と運搬戦略事前評価に基づく等身大ヒューマノイドによる重量物運搬行動の実現法 ○室岡 雅樹(東京大学) 野沢 峻一(東京大学) 垣内 洋平(東京大学) 岡田 慧(東京大学) 稲葉 雅幸(東京大学)</p>

第J室 (2704室)	第K室 (2801室)	第L室 (2803室)	第M室 (2804室)
<p>2J2 ヒューマン・インタフェース</p> <p>亀崎允啓(早稲田大学)</p> <p>2J2-01 13:00~ 低剛性駆動ロボットアームに適したインタフェースとその応用 ○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>2J2-02 13:15~ 三次元手先認識を用いた移動ロボット操作方法及び操作視点に関する研究 ○秋本 優樹(工学院大) 羽田 靖史(工学院大)</p> <p>2J2-03 13:30~ Leap Motionを用いたコミュニケーションロボットのハンド操作システムの導入 ○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>2J2-04 13:45~ 車両型ロボットの指差し移動操作システムの開発 ○野口 大翔(東京電機大学大学院) 井筒 正義(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>2J2-05 14:00~ Sticky Projection Mapping: 動く平面への高速追従投影 ○鏡 慎吾(東北大) 橋本 浩一(東北大)</p> <p>2J2-06 14:15~ アバターを利用した空間共有型遠隔案内システム ○曹 暢(筑波大) 三河 正彦(筑波大) 藤澤 誠(筑波大) 椋 和佑(稚内北星学園大)</p> <p>2J2-07 14:30~ BMI実現のための離散ウェーブレット変換による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>2J2-08 14:45~ 脳波情報を用いた把持形態の多クラス識別器の設計 ○内山 瑛美子(東大) 高野 涉(東大) 中村 仁彦(東大)</p>	<p>2K2 OS:軟体生物の模倣機構</p> <p>脇元修一(岡山大学)、高橋智一(関西大学)</p> <p>2K2-01 13:00~ カタツムリの粘液特性を参考とした壁面移動ロボット ○渡辺 将広(東工大) 塚越 秀行(東工大)</p> <p>2K2-02 13:15~ 小口径管内走行を想定した円筒湾曲型弾性クローラの開発 ○重本 佳孝(龍谷大) 永瀬 純也(龍谷大)</p> <p>2K2-03 13:30~ 多自由度扁平ソフトアクチュエータの開発 ○遠山 雄(岡山大) 脇元 修一(岡山大) 鈴森 康一(東工大) 神田 岳文(岡山大)</p> <p>2K2-04 13:45~ タコの腕構造を模倣した柔軟マニピュレータの試作 ○土井 俊幸(岡山大) 脇元 修一(岡山大) 鈴森 康一(東工大) 神田 岳文(岡山大)</p> <p>2K2-05 14:00~ タコの吸盤を模倣した真空グリッパの開発 ○菊池 智史(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>2K2-06 14:15~ タコの吸盤を模倣したグリッパの開発 ○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>2K2-07 14:30~ タコの吸盤を模倣した真空グリッパの開発 ○鈴木 大輝(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>2K2-08 14:45~ ミズクラゲを模倣したアニマルセラピーロボットの検討 ○谷口 浩成(津山高専) 常安 岳(津山高専)</p>	<p>2L2 ヒトの運動計測と解析(2/2)</p> <p>橋本健二(早稲田大学)</p> <p>2L2-01 13:00~ 目視点推定をめざした頭部動作時の眼電信号解析 ○松下 光次郎(岐阜大) 近藤 美咲(岐阜大) 伊藤 聡(岐阜大) 佐々木 実(岐阜大)</p> <p>2L2-02 13:15~ 仮想壁を利用した立位機能評価法 ○坂田 実(横浜国大) 島 圭介(横浜国大) 島谷 康司(県立広島大)</p> <p>2L2-03 13:30~ 着座での重心移動を伴う平衡運動学習と平衡知覚について ○伊藤 聡(岐阜大) 熊谷 敏(岐阜大) 松下 光次郎(岐阜大) 佐々木 実(岐阜大)</p> <p>2L2-04 13:45~ 身体位置感覚更新の触力覚提示による影響 ○佐藤 謙太(中央大学) 中村 壮亮(中央大学) 望月 典樹(中央大学) 加藤 拓光(中央大学) 橋本 秀紀(中央大学)</p> <p>2L2-05 14:00~ ロボットによる刺激提示を用いたFull Body Illusionの研究 ○原 正之(埼玉大) 難波江 裕之(東工大) 山口 大介(埼玉大) 石野 裕二(埼玉大) 高崎 正也(埼玉大) 水野 毅(埼玉大)</p> <p>2L2-06 14:15~ 身体位置感覚更新における部位選択性の基礎調査 ○中村 壮亮(中央大) 佐藤 謙太(中央大) 望月 典樹(中央大) 橋本 秀紀(中央大)</p> <p>2L2-07 14:30~ 脳波によるパワーアシストシステム実現のための筋電推定 ○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) 朱 赤(前工大)</p> <p>2L2-08 14:45~ Brain-Machine Interface によるロボット制御のための主成分分析を用いた脳波からの肩関節の運動推定 ○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)</p>	<p>2M2 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>2M2-01 13:00~ 被災地コミュニティの活性化手法の研究 ○浅野 滋(東京大学) 西尾 英樹(ミサワ総研) 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>2M2-02 13:15~ 長方形形状の椅子付歩行支援機の最適座面高さの決定法 ○和田 将典(東大) 浅野 滋(東大) 井口 竹喜((株)菊池製作所) 吉田 龍太((株)菊池製作所) 一柳 健((株)菊池製作所) 佐藤 知正(東大) 保坂 寛(東大)</p> <p>2M2-03 13:30~ 胸当てを備えた椅子付歩行支援機の椅子座面形状と推進力が大きくなる胸当て高さの関係 ○和田 将典(東大) 浅野 滋(東大) 井口 竹喜((株)菊池製作所) 吉田 龍太((株)菊池製作所) 一柳 健((株)菊池製作所) 佐藤 知正(東大) 保坂 寛(東大)</p> <p>2M2-04 13:45~ 生活機能を考慮した個人適合型サービス検索ソフトウェアの開発 ○北村 光司(産総研) 大野 美喜子(産総研) 西田 佳史(産総研)</p> <p>2M2-05 14:00~ 仮想同居システム~その概念と実装~ ○森下 広((有)エイチ・エム・アイ) 永田 努(エヌ(株)) 菊池 功((株)菊池製作所) 佐藤 知正(東大)</p> <p>2M2-06 14:15~ 多種の災害対応ロボットを対象とした災害情報と日常情報の統合データベースシステムの構築 ○長谷川 雅人((株)国際情報ネット) 尾形 廣秋((株)国際情報ネット) 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>2M2-07 14:30~ SysMLによるロードマップに基づいたPDSサイクル分析による 新技術の社会実装プロジェクトマネジメント ○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>

第N室(1204室)

オープンフォーラム

オープンフォーラム/12:00~14:30

読んでおもしろい学会誌・論文誌
~学会誌読者からの提案と通る論文の書き方~

橋本浩一(東北大)、王碩玉(高知工科大)

【産業用双腕ロボットBaxterを用いたROSワーク
ショップ】

日時:9月4日(金)12:30~14:30

会場:1号館1階100周年ホール(中)

オーガナイザ:齋藤功(東京オープンソースロボ
ティクス協会)

1. Baxterロボットの紹介
2. ソフトウェア基盤(ROS)概要
3. ROSで行うBaxterの基本操作
4. ROSで行うBaxterの上級操作(動作生成, 障害
回避, 物体認識)
5. プログラム演習
6. ユーザによる小プレゼンテーション

【RSJ2015オープンフォーラム見学ガイド】

日時:全日9:30~終日

会場:1号館1階受付

オーガナイザ:RSJ2015実行委員会

第A室 (2501室)	第B室 (2503室)	第C室 (2504室)	第D室 (2601室)
<p>3A1 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>3A1-01 10:00~ 剛性可変機構を有する5指ロボットハンドの開発 ○佐藤 勇太郎(東海大学大学院) 小金澤 鋼一(東海大学)</p> <p>3A1-02 10:15~ 2触ペン:0.3gの隠れ触感生成メカニズム ○佐野 明人(名工大) 田中 由浩(名工大) 玉田 真(名工大) 岩間 卓吾(ゼブラ)</p> <p>3A1-03 10:30~ 剛性可変機構を有した多関節グリップの動作の検討 ○佐山 和宏(東海大学) 玉本 拓巳(東海大学) 小金澤 鋼一(東海大学)</p> <p>3A1-04 10:45~ ローラの滑りと転がりを利用した可変ブレーキ機構 ○今井 曜(首都大) 武居 直行(首都大) 牧野 カ也(トヨタ) 藤原 弘俊(トヨタ)</p> <p>3A1-05 11:00~ 超音波振動子を用いたウオームギヤへのバックドライバビリティ付与 ○鈴木 まや(東工大) 高山 俊男(東工大) 小俣 透(東工大)</p> <p>3A1-06 11:15~ SMAアクチュエータと柔軟材とを用いた剛性適応法の考察 ○石橋 良太(首都大) 小田 隆彦(首都大, TMEIC) 奥田 竜次(首都大, SHOWA) 梅田 勝矢(首都大, TMEIC) 田原 健二(九州大) 木野 仁(福工大) 児島 晃(首都大)</p> <p>3A1-07 11:30~ 定荷重ばねを用いた部分拘束型パラレルワイヤ駆動機構 ○小塚 裕明(金沢大) 岡本 卓朗(金沢大) 北山 裕介(金沢大) 立矢 宏(金沢大)</p> <p>3A1-08 11:45~ ゴム皮膚層にワイヤ駆動機構を内蔵する連続体マニピュレータの運動学 ○蕭 凱文(筑波大学) 望山 洋(筑波大学) 竹園 年延(成蹊大学)</p>		<p>3C1 OS:宇宙ロボティクス(1/2)</p> <p>石上玄也(慶應義塾大学)</p> <p>3C1-01 10:00~ 宇宙探査イノベーションハブ ○久保田 孝(JAXA)</p> <p>3C1-02 10:30~ 小惑星探査システム「はやぶさ2」のスーパーバイザリ制御 ○稲場 典康(JAXA) 津田 雄一(JAXA) 照井 冬人(JAXA) 國中 均(JAXA)</p> <p>3C1-03 10:45~ Surface exploration rovers onboard Hayabusa2 asteroid explorer ○Tetsuo Yoshimitsu (ISAS) Takashi Kubota (ISAS) Atsushi Tomiki (ISAS)</p> <p>3C1-04 11:00~ 微小重力天体表面探査のためのリバウンド抑制着陸機構 ○前田 孝雄(名大)</p> <p>3C1-05 11:15~ 月の縦孔・地下空洞探査のためのスーパーテレイグジスタンスロボットの研究 ○河野 功(JAXA) 若林 靖史(JAXA) 岡田 慧(東京大) 稲葉 雅幸(東京大) 星野 聖(筑波大) 大山 英明(産総研)</p> <p>3C1-06 11:30~ 宇宙デブリ捕獲機構の研究 ○西田 信一郎(鳥取大学大学院) 安立 昇平(鳥取大学大学院)</p>	<p>3D1 OS:ロボット聴覚およびその展開(2/2)</p> <p>奥乃博(早稲田大学)、糸山克寿(京都大学)、中臺一博(HRI-JP)、佐々木洋子(AIST)</p> <p>3D1-01 10:00~ モバイル端末用マクロホンアレイシステムの開発とコミュニケーション支援への適用 ○中臺 一博(ホンダ・リサーチ・インスティテュート・ジャパン) 水本 武志(ホンダ・リサーチ・インスティテュート・ジャパン) 中村 圭佑(ホンダ・リサーチ・インスティテュート・ジャパン)</p> <p>3D1-02 10:15~ ロボット聴覚に基づく車載用音声 HMI ○中臺 一博(ホンダ・リサーチ・インスティテュート・ジャパン) 水本 武志(ホンダ・リサーチ・インスティテュート・ジャパン) 中村 圭佑(ホンダ・リサーチ・インスティテュート・ジャパン)</p> <p>3D1-04 10:45~ モジュラーホームロボットによる環境音を利用した家庭内作業のための ROARにおける環境音学習過程の自動化 ○五十嵐 大騎(都市大) 佐藤 大祐(都市大) 金宮 好和(都市大)</p> <p>3D1-05 11:00~ 医療用ロボットののための雑音環境下での音声認識 ○佐藤 大貴(山梨大学) 渡辺 寛望(山梨大学) 小谷 信司(山梨大学)</p> <p>3D1-06 11:15~ 複数移動ロボットを用いた音源分離における音源配置に応じたロボットの最適配置探索 ○関口 航平(京大) 坂東 宜昭(京大) 糸山 克寿(京大) 吉井 和佳(京大)</p> <p>3D1-07 11:30~ 水平方向の音源定位における能動耳介の姿勢の効果 ○尾堂 航(熊本大学) 公文 誠(熊本大学)</p>

第F室 (2603室)	第G室 (2604室)	第H室 (2701室)	第I室 (2703室)
<p>3F1 OS:産学連携による家庭向け生活支援ロボットの開発</p> <p>長濱虎太郎(東京大学)</p> <p>3F1-01 10:00~ 生活支援ロボットHSRの研究プラットフォーム展開 ○山本 貴史(トヨタ自動車株式会社) 齋藤 史倫(トヨタ自動車株式会社) 磯部 達(トヨタ自動車株式会社) 池田 幸一(トヨタ自動車株式会社) 寺田 耕志(トヨタ自動車株式会社) 橋本 国松(トヨタ自動車株式会社) 山内 実(トヨタ自動車株式会社)</p> <p>3F1-02 10:15~ 小自由度アームと全方位台車を活用した移動把持ロボットHSR-2015 ○寺田 耕志(トヨタ自動車株式会社) 高岡 豊(トヨタ自動車株式会社) 山内 実(トヨタ自動車株式会社) 山本 貴史(トヨタ自動車株式会社)</p> <p>3F1-03 10:30~ アクティブキャスタ型全方位台車の最短時間速度パターン生成 ○但馬 竜介((株)豊田中央研究所) 寺田 耕志(トヨタ自動車株式会社)</p> <p>3F1-04 10:45~ 近接撮影画像を用いた家具可動部の動作量推定 ○山崎 公俊(信州大) 長濱 虎太郎(東大) 服部 祐人(トヨタ自動車) 山本 貴史(トヨタ自動車)</p> <p>3F1-05 11:00~ 生活支援ロボットのためのクラウドロボティクス ○山内 悠嗣(中部大) 山下 隆義(中部大) 藤吉 弘亘(中部大)</p>	<p>3G1 OS:ロボット介護機器開発・導入促進事業</p> <p>中坊嘉宏(AIST)</p> <p>3G1-01 10:00~ ロボット介護機器の実証試験のありかた ○大川 弥生(産総研)</p> <p>3G1-02 10:15~ 7人の待フレームワークのロボット介護機器への適用 ○中坊 嘉宏(産総研)</p> <p>3G1-03 10:30~ 「見守り支援機器」における機械的失報要因に関する一考察 ○丹羽 邦幸(名古屋大) 山田 陽滋(名古屋大)</p> <p>3G1-04 10:45~ 腰痛リスク評価のための基準に関する調査 ○工藤 直紀(名大) 山田 陽滋(名大) 伊藤 大輔(名大)</p> <p>3G1-05 11:00~ ロボットによる轢過に起因した中足骨の骨折耐性の検討 ○藤川 達夫(日本自動車研究所(JARI)) 西本 哲也(日本大学工学部(日大)) 浅野 陽一(日本自動車研究所(JARI)) 神保 浩之(日本自動車研究所(JARI))</p> <p>3G1-06 11:15~ 人体シミュレータによるロボット介護機器の安全性の設計と検証 ○尾暮 拓也(産総研) 藤原 清司(産総研)</p> <p>3G1-07 11:30~ 幾何学的皮膚変形モデルを用いた身体順動力学シミュレータの開発と介護機器評価への応用 吉安 祐介(産総研) ○粘澤 光(産総研) 吉田 英一(産総研) 松本 吉央(産総研) 遠藤 維(産総研)</p> <p>3G1-08 11:45~ 個人別人体モデルに対する骨格モデルの構築と運動解析機能の開発 ○遠藤 維(AIST) 多田 充徳(AIST) 吉田 英一(AIST)</p>	<p>3H1 OS:空間知能化とアプリケーション</p> <p>新妻実保子(中央大学)、佐々木毅(芝浦工業大学)</p> <p>3H1-01 10:00~ 空間知能化システムによる抽象的な位置情報を基にしたサービス提案 ○遠藤 太貴(芝浦工大) 佐々木 毅(芝浦工大) 松日菜 信人(芝浦工大) 水川 真(芝浦工大)</p> <p>3H1-02 10:15~ 屋内空間CPSプラットフォームBig Sensor Boxの開発と車いす型見守りロボットによる搬送実験 重兼 聡夫(九州大) 渡邊 裕太(九州大) 福田 大亮(九州大) ビュンソク(九州大) 辻 徳生(九州大) 河村 晃宏(九州大) ○倉爪 亮(九州大)</p> <p>3H1-03 10:30~ ランドマークを利用したシニアカーの自動追従システム ○田松 孝慈(首都大) 中村 佳雅(都産技) 戸田 雄一郎(首都大) 久保田 直行(首都大)</p> <p>3H1-04 10:45~ 自律移動ロボットのための通行者情報地図における通行者の交差度分布推定 ○新田 次郎(東理大&産総研) 佐々木 洋子(産総研) 溝口 博(東理大&産総研)</p> <p>3H1-05 11:00~ 人共存環境における人の活動履歴を考慮した自律移動ロボットの動作計画 水野 正隆(中央大) ○新妻 実保子(中央大)</p> <p>3H1-06 11:15~ 被覆率とコスト評価に基づく3次元異方性センサ群の実用的配置手法の提案 ○亀崎 允啓(早大) 楊 俊傑(早大) 岩田 浩康(早大) 菅野 重樹(早大)</p>	<p>3I1 ヒューマノイド(開発)</p> <p>水戸部和久(山形大学)</p> <p>3I1-01 10:00~ 全身に直列弾性要素を組み込んだヒューマノイドBaneoid 水内 郁夫(農工大) 本堂 貴敏(農工大) ○伊藤 達也(農工大) Tomas Kozak(チェコ工科大) 朝岡 忠(農工大) 恒岡 佑哉(農工大) 尾形 将平(農工大) 山本 奈都美(農工大)</p> <p>3I1-02 10:15~ 高減速遊星歯車機構を用いたヒューマノイドロボットの高出力化 ○小布施 大志(横浜国立大学) 藤本 康孝(横浜国立大学)</p> <p>3I1-03 10:30~ 骨盤運動に着目した2足走行ロボットの開発 ○磯道 貴夫(早大院) 大谷 拓也(早大院・JSPS) 橋本 健二(早大高等研・早大HRI) 八原 昌亨(早大院) 宮前 俊介(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>3I1-04 10:45~ 骨盤運動に着目した2足走行ロボットの開発 ○大谷 拓也(早大院・JSPS) 磯道 貴夫(早大院) 橋本 健二(早大高等研・早大HRI) 八原 昌亨(早大院) 宮前 俊介(早大院) 林 憲玉(神奈川大・早大HRI) 高西 淳夫(早大・早大HRI)</p> <p>3I1-05 11:00~ ヒューマノイドロボット:HRP-2改 ○金子 健二(産総研) 森澤 光晴(産総研) 梶田 秀司(産総研) 中岡 慎一(産総研) 阪口 健(産総研) Rafael Cisneros(産総研) 金広 文男(産総研)</p> <p>3I1-06 11:15~ 実践を意識した大出力等身大ヒューマノイドロボット JAXON の設計と実装 ○小島 邦生(東京大学) 唐澤 達史(東京大学) 上月 豊隆(東京大学) 黒岩 英則(東京大学) 柚木崎 創(東京大学) 岩石 智志(東京大学) 石川 達矢(東京大学) 小山 遼(東京大学) 野田 晋太郎(東京大学) 菅井 文仁(東京大学) 野沢 峻一(東京大学) 垣内 洋平(東京大学) 岡田 慧(東京大学) 稲葉 雅幸(東京大学)</p> <p>3I1-07 11:30~ 油圧駆動ヒューマノイドロボットHydraのелектロニクス ○神永 拓(東大) 中村 仁彦(東大)</p> <p>3I1-08 11:45~ 等身大ヒューマノイドロボットのEHAによる関節駆動機構の設計 ○佐藤 駿輔(東大) 増村 諒(東大) 神永 拓(東大) 中村 仁彦(東大)</p>

第J室 (2704室)	第K室 (2801室)	第L室 (2803室)	第M室 (2804室)
<p>3J1 ヒューマンインタラクション</p> <p>橋本卓弥(電気通信大学)</p> <p>3J1-01 10:00~ 未知・友人関係に特徴的な非言語行動の特定と心理評価 ○上出 寛子(東北大) シンクレモン(東北大) 太田 圭亮(東北大) 高嶋 和毅(東北大) 北村 喜文(東北大) 新妻 実保子(中央大) 新井 健生(阪大)</p> <p>3J1-02 10:15~ 線形回帰モデルを用いた個人の心的状態の変化予測手法の提案 ○熊谷 和美(農工大) 林 宏太郎(農工大) 水内 郁夫(農工大)</p> <p>3J1-03 10:30~ 人型携帯電話が対人関係構築にもたらす効果 ○陣内 寛大(ATR) 住岡 英信(ATR) 港 隆史(ATR) 石黒 浩(ATR)</p> <p>3J1-04 10:45~ 感情をモーションで伝えるロボットシステムの実機検証 ○中川 志信(大阪芸大) 伊豆田 千加(大阪芸大) 大須賀 公一(阪大) 玉井 博文(マッスル社) 江上 いずみ(筑波大学) 田口 寛(三重大学)</p> <p>3J1-05 11:00~ コミュニケーションエージェントの感情モデルの提案 ○橋本 智己(埼玉工大) 黒須 亮成(埼玉工大) 菊池 元(埼玉工大) 佐藤 諒弥(埼玉工大) 清水 博貴(埼玉工大) 山中 諒介(埼玉工大)</p> <p>3J1-06 11:15~ 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 ○柳野 浩志(早大院) 岸 竜弘(早大院・JSPS) 二木 元(早大院) 下村 宗一郎(早大院) コセンティノ サラ(早大院) 野澤 孝司(目白大) 橋本 健二(早大高等研・早大HRI) 高西 淳夫(早大・早大HRI)</p> <p>3J1-07 11:30~ 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 竜弘(早大院・JSPS) 二木 元(早大院) 柳野 浩志(早大院) 下村 宗一郎(早大院) コセンティノ サラ(早大院) 野澤 隆司(目白大) 三輪 洋靖(産総研) 橋本 健二(早大高等研・早大HRI) 高西 淳夫(早大・早大HRI)</p> <p>3J1-08 11:45~ 笑い声に伴うアンドロイドロボットの動作生成の検討 ○石井 カルロス壽憲(ATR/HIL) 港 隆史(ATR/HIL) 石黒 浩(ATR/HIL)</p>	<p>3K1 実環境で働くロボットシステム</p> <p>永谷圭司(東北大学)</p> <p>3K1-01 10:00~ 自走式3次元トンネル計測ロボットシステムの開発 ○石井 裕之(早大理工研) 望月 寿彦(アドイン研) 塩沢 恵子(アドイン研) 佐々木 浩二(アドイン研) 田中 克明(早大院) 岡本 侑也(早大院) 黒岩 大典(早大院) 菅原 雄介(国土館大) 高西 淳夫(早大)</p> <p>3K1-02 10:15~ 受動適応クローラロボットによる災害調査システム:トンネル災害調査現場検証実験報告 ○鈴木 社一郎(愛知工大) 奥川 雅之(愛知工大) 半澤 雄一(NTC) 倉橋 奨(AiSS) 高倉 広義(サンリツオートメーション)</p> <p>3K1-03 10:30~ 遠隔操作のレジリエンス指揮統制システムの研究 ○金島 義治(IHI) 菅根原 光治(IHI) 村上 弘記(IHI) 田村 雄介(東京大学) 山下 淳(東京大学) 浅間 一(東京大学)</p> <p>3K1-04 10:45~ 無線遠隔方式の自走式水圧鉄管内面点検装置の開発 ○福澤 修一朗(北海道電力(株)) 笠井 秀男(北海道電力(株))</p> <p>3K1-05 11:00~ 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) 寺町 知峰(早大院) 橋本 健二(早大高等研・早大HRI) 孫 瀧(早大院) 瓜生 和寛(早大院) 小泉 文紀(早大院) 濱元 伸也(早大院) 高西 淳夫(早大・早大HRI)</p> <p>3K1-06 11:15~ 極限環境下で作業可能な災害対応ロボットの開発 ○寺町 知峰(早大院) 濱元 伸也(早大院) 橋本 健二(早大高等研・早大HRI) 孫 瀧(早大院) 瓜生 和寛(早大院) 松澤 貴司(早大院) 小泉 文紀(早大院) 高西 淳夫(早大・早大HRI)</p> <p>3K1-07 11:30~ 可変剛性肩関節機構を有する災害対応マニピュレータの接触センシング アドディン バヴェル(元東工大) ○松浦 大輔(東工大) 武田 行生(東工大)</p> <p>3K1-08 11:45~ 全方向受動湾曲メカニズム ○高根 英里(東北大) 多田 隈 建二郎(東北大) 山本 知生(東北大) 昆陽 雅司(東北大) 田所 諭(東北大) 大野 和則(東北大)</p>	<p>3L1 OS:インターネットとロボットサービス ~IoT時代のロボットサービスとRSIの取り組み~</p> <p>岡林桂樹(富士通研究所)</p> <p>3L1-01 10:00~ 非専門家向け開発フレームワークを活用したロボットサービスのマーケティングへの展開の提案 ○成田 雅彦(産技大) 中川 幸子(産技大) 土屋 陽介(産技大) 松日楽 信人(芝浦工大)</p> <p>3L1-02 10:15~ RSNPを活用したコミュニティロボティクスの提案 ○松日楽 信人(芝浦工大) 野見山 大基(芝浦工大) 藤本 一真(芝浦工大) 安田 福啓(芝浦工大) 荻谷 浩史(芝浦工大) 成田 雅彦(産技大) 山口 亨(首都大)</p> <p>3L1-03 10:30~ ガイド付きの遠隔キャンパスツアーロボットサービスのプロトタイプ開発 ○鈴木 昭二(未来大)</p> <p>3L1-04 10:45~ RSNPとRTミドルウェアを利用した移動ロボット遠隔操作システムのシングルボードコンピュータ上での構築 ○佐々木 智典(都産技研) 成田 雅彦(産技大)</p> <p>3L1-05 11:00~ レゴマインドストームを利用した慢性的な小児患者のためのサポートシステム ○土屋 陽介(産技大) 永瀬 薫(産技大) 川山 相基(産技大)</p> <p>3L1-06 11:15~ プライバシーに配慮した仮想空間での見守りサービス ○林 昌純(産業技術大学院大学) 中川 幸子(産業技術大学院大学) 成田 雅彦(産業技術大学院大学)</p> <p>3L1-07 11:30~ ロボットミドルウェアにおける障害検出フレームワークの提案とRTミドルウェアでの実装 ○安里 太緒(早大表現工学専攻) 菅 佑樹(早大表現工学専攻) 尾形 哲也(早大表現工学専攻)</p>	

第N室 (1204室)	オープンフォーラム
<p>オープンフォーラム/10:00~12:00 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」</p> <p>主催:一般社団法人日本ロボット学会 産学連携委員会 オーガナイザ:澤俊裕(安川電機)</p> <p>プログラム 司会 澤俊裕(安川電機/産学連携委員会 委員長) 10:00 開催趣旨 澤俊裕(安川電機/産学連携委員会 委員長) <中小企業産学連携に対する取り組みの紹介> 10:05 <愛知県におけるロボット産業拠点の形成を目指す取組> 加納廣和(愛知県産業労働部 技監) 10:15 <広島県における産業用ロボット活用高度化への取組みと開発事例> 大貫誠(広島県立総合技術研究所 西部工業技術センター 生産技術アカデミー 産業用ロボットプロジェクトチーム 室長) 10:25 <福岡県の産学官連携によるロボット産業振興の取組みと今後の課題> 牛島英典(福岡県商工部新産業振興課 課長) 10:35 <大阪イノベーションハブを中心としたロボット事業創生の動向と産学連携> 瀬川寿幸(公益財団法人大阪市都市型産業振興センター イノベーション推進部 部長) 10:45 <コミュニティづくりから始めるロボット実用化のための産学連携> 佐藤知正(東京大学 名誉教授/フューチャセンター推進機構・ロボット化コンソーシアム) 10:55 <東洋大学における地域主導型産学連携活動の現状と課題> 松元明弘(東洋大学 教授/東洋大学工業技術研究所 所長) 10:55-11:05(休憩) 11:05 パネル討論 司会 澤俊裕(安川電機/産学連携委員会 委員長) 12:00 閉会</p>	<p>【廃炉に向けた日本原子力学会との連携と課題】 日時:9月5日(土)10:00~12:00 会場:1号館2階1205教室 オーガナイザ:大道武生(名城大) 次 第 司 会 大道 武生(名城大学) 10:00 挨拶 高西 淳夫(日本ロボット学会会長) 上塚 寛(日本原子力学会会長) 10:10 <廃炉ロボットに関する調査研究活動組織> 大道 武生(名城大学) 10:15 <戦略プランと遠隔技術への期待> 影山 淳(原子力損害賠償・廃炉等支援機構) 10:30 <遠隔操作機器・装置の屋内実証試験に係る研究基盤の創生> 河村 弘(日本原子力研究開発機構 福島研究基盤創生センター) 10:45 <福島第一原子力発電所の廃炉に向けた研究開発> 神徳 徹雄(国際廃炉研究開発機構) 11:00 <福島第一廃炉に今後必要な技術と人材育成> 鈴木 俊一(東京大学) 11:15 パネル討論 12:00 閉会</p> <p>【ロボット研究室火星探査ロボットを作ろう!】 日時:9月5日(土)10:00~12:30 会場:1号館1階100周年ホール(奥) オーガナイザ:北原達正(子どもの理科離れをなくす会)</p> <p>【RSJ2015オープンフォーラム見学ガイド】 日時:全日9:30~終日 会場:1号館1階受付 オーガナイザ:RSJ2015実行委員会</p>

第A室 (2501室)	第B室 (2503室)	第C室 (2504室)	第D室 (2601室)
<p>3A2 OS:柔軟物の力学的機能の活用と理解・マニピュレーション</p> <p>平井慎一(立命館大学)</p> <p>3A2-01 13:00~ 感圧導電糸を用いた食品のバインディング 岩政 恒史(立命館大学) ○平井 慎一(立命館大学)</p> <p>3A2-02 13:15~ 線状物体の三次元形状からの作用力の予測 ○永井 雄一朗(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))</p> <p>3A2-03 13:30~ 弾性アームを用いた能動軟性導体のデザインおよび運動学モデル ○山田 篤史(滋賀医大) 仲 成幸(滋賀医大) 森川 茂廣(滋賀医大) 新田 哲久(滋賀医大) 谷 徹(滋賀医大)</p> <p>3A2-04 13:45~ 皮膚の内部歪に着目した触感デザインアプローチ ○望山 洋(筑波大) 藤本 英雄(名工大)</p> <p>3A2-05 14:00~ 交差間のセグメントを用いた 結び作業の定量的な扱いと作業記述(第2報) ○菅田 弘(産総研) 工藤 俊亮(電通大) 末廣 尚士(電通大)</p> <p>3A2-06 14:15~ 三輪触覚センサ搭載ハンドロボットによる紙の枚数判別 ○杉万 健次(名大院) 大岡 昌博(名大)</p> <p>3A2-07 14:30~ 折り動作における折り線認識手法の検討 ○藤岡 直幹(電通大) 工藤 俊亮(電通大) 末廣 尚士(電通大)</p>		<p>3C2 OS:宇宙ロボティクス(2/2)</p> <p>久保田孝(JAXA)</p> <p>3C2-01 13:00~ 可変構造型不整地踏破ロボットの開発 ○妻木 俊道(宇宙航空研究開発機構) 加藤 裕基(宇宙航空研究開発機構) 本田 瑛彦(東京工業大学) 藤岡 紘((株)小野電機製作所)</p> <p>3C2-02 13:15~ 可変構造型ロボットののための走行制御システムの開発 ○本田 瑛彦(東工大) 中西 洋喜(東工大) 小田 光茂(東工大) 妻木 俊道(JAXA) 加藤 裕基(JAXA)</p> <p>3C2-03 13:30~ 車輪型移動ロボットのステアリング特性に基づいたジャイロドメトリの高精度化 ○永田 拓磨(慶應大) 木村 健太郎(慶應大) 石上 玄也(慶應大)</p> <p>3C2-04 13:45~ 太陽電池パネルを搭載した移動ロボットの電力収支に基づく経路計画手法の提案 ○酒寄 剛(慶大院) 石上 玄也(慶大)</p> <p>3C2-05 14:00~ 蠕動運動型月面掘削ロボットにおける 落下土循環システムの開発 ○金野 将志(中央大) 水品 明日香(中央大) 中村 太郎(中央大) 久保田 孝(JAXA)</p> <p>3C2-06 14:15~ 宇宙ロボットにおける無反動制御のエネルギー効率の解析 ○曾根 大樹(都市大) 佐藤 大祐(都市大) 金宮 好和(都市大)</p>	<p>3D2 OS:人間機械協調(1/2)</p> <p>辻俊明(埼玉大学)</p> <p>3D2-01 13:00~ 静電容量型力覚センサ ○岡田 和廣(株式会社ワコー/ワコーテック) 江良 聡(株式会社ワコー/ワコーテック) 西沖 暢久(株式会社ワコー/ワコーテック) 田中 篤(株式会社ワコー/ワコーテック) 佐伯 和司(株式会社ワコー/ワコーテック) 鈴木 信人(株式会社ワコー/ワコーテック)</p> <p>3D2-02 13:30~ ドア組付作業支援ロボットD-PaDY ○衣川 潤(東北大学) 久保田 亮平(株式会社クボタ) 小菅 一弘(東北大学)</p> <p>3D2-03 13:45~ パワーアシストカートのためのラックアンドピニオンを利用したハンドル機構の開発 ○情野 瑛(東北大学) 衣川 潤(東北大学) 若林 勇太(東北大学) 小菅 一弘(東北大学)</p> <p>3D2-04 14:00~ ロボット減速機における外力推定の評価 ○秋元 洋樹(首都大) 武居 直行(首都大)</p> <p>3D2-05 14:15~ 自動昇降台車の開発 ○横手 大輔(徳島文理大院) 串田 真也(徳島文理大) 樋口 峰夫(徳島文理大)</p> <p>3D2-06 14:30~ 人カロボティクスの研究 ○菅原 雄介(国士館大) 遠藤 央(日本大) 岡本 淳(女子医大)</p> <p>3D2-07 14:45~ フィードバック変調器と外乱オブザーバによる油圧閉回路の摩擦補償 ○境野 翔(埼玉大学) 佐久間 智輝(埼玉大学) 辻 俊明(埼玉大学)</p>

第F室 (2603室)	第G室 (2604室)	第H室 (2701室)	第I室 (2703室)
<p>3F2 OS:インテリジェントホームロボティクス(1/2)</p> <p>岡田浩之(玉川大学)</p> <p>3F2-01 13:00~ 物体情報と言語情報を統合したロボットによる命令理解 ○小堀 嵩博(電通大) 中村 友昭(電通大) 長井 隆行(電通大) 岩橋 直人(岡山県立大) 船越 孝太郎((株)HRI-JP) 中野 幹生((株)HRI-JP) 金子 正秀(電通大)</p> <p>3F2-02 13:15~ 対話的な物体の同定のための視線と身体動作を考慮した属性値の大規模な収集を可能とするシステムの構築 ○横田 菜(創価大学) 萩原 良信(立命館大学) 水地 良明(創価大学) 崔 龍雲(創価大学) 稲島 哲也(国立情報学研究所/総合研究大学院大学)</p> <p>3F2-03 13:30~ View-Based Navigationに基づく複数の教示者からの経路と場所の名前の学習 ○松本 誠(創価大学) 水地 良明(創価大学) 萩原 良信(立命館大学) 崔 龍雲(創価大学)</p> <p>3F2-04 13:45~ トピックモデリングを利用した"曖昧な日本語"の理解 ○八木下 明宏(玉川大学) 岡田 浩之(玉川大学)</p> <p>3F2-05 14:00~ word2vecを用いた性格推定システムの検討 ○根本 太晴(玉川大学) 岡田 浩之(玉川大学)</p> <p>3F2-06 14:15~ Perception and Communication in Collaborative Human-Robot Interaction ○Jeffrey Too Chuan Tan(The University of Tokyo) Yoshinobu Hagiwara(Ritsumeikan University) Tetsunari Inamura(National Institute of Informatics)</p> <p>3F2-07 14:30~ 保育支援ロボットシステムの社会的受容性調査 ○塩見 昌裕(ATR) 萩田 紀博(ATR)</p> <p>3F2-08 14:45~ 理科室内の行動分析に基づく個人特性の推定 小松原 剛志(ATR, Osaka Univ.) ○塩見 昌裕(ATR) 神田 崇行(ATR) 石黒 浩(ATR, Osaka Univ.)</p>	<p>3G2 OS:リハビリテーション・介護とロボティクス(2/2)</p> <p>池田博康(労働安全衛生総合研究所)、武居直行(首都大学東京)</p> <p>3G2-01 13:00~ 脳卒中片麻痺上肢の運動機能回復トレーニング装置 ○森田 良文(名工大) 戸谷 徳宏(名工大) 武市 峻佑(名工大) 服部 仁美(名工大) 佐藤 徳孝(名工大) 田邊 浩文(湘南医療大) 高木 芳明(三洋機工) 長谷川 憲夫(三洋機工)</p> <p>3G2-02 13:15~ 上肢リハビリ支援システムPLEMO-Y(科研)の研究開発とその臨床評価を目指した機構の改良 ○古荘 純次(大阪電通大) 吉田 晴行(大阪電通大) 釘宮 央成(大阪電通大) 林 光太郎(大阪電通大) 小村 弘次郎(大阪電通大) 小嶋 寛之(福井工大) 田端 晟定(福井工大) 新井 宇宙(福井工大)</p> <p>3G2-03 13:30~ 介護者のための腰支援システムの開発 ○趙 菲菲(津山工業高等専門学校) 則次 俊郎(津山工業高等専門学校) 李 向攀(河南科技大学) 廣谷 伸哉(津山工業高等専門学校)</p> <p>3G2-04 13:45~ インクルーシブデザインを用いた歩行補助機の開発 ○田中 英一郎(埼玉大) 村松 慶一(埼玉大) 綿貫 啓一(埼玉大) 三枝 省三(就実大) 弓削 類(広島大)</p> <p>3G2-05 14:00~ リンク型差乗越え機構を有した歩行器の開発 ○原口 真(福井工大) 山崎 智嗣(福井工大)</p>	<p>3H2 群知能ロボティクス</p> <p>市川純章(諏訪東京理科大学)</p> <p>3H2-01 13:00~ 複数の移動ロボット群のすれ違いを考慮した編隊制御 ○小林 裕介(京都大学) 吉本 昌弘(京都大学) 根 和幸(京都大学) 福島 宏明(京都大学) 松野 文俊(京都大学) 守井 知之(村田製作所) 北河 満(村田製作所) 辻 滋(村田製作所) 吉川 浩一(村田製作所)</p> <p>3H2-02 13:15~ 複数の飛行船を用いた群行動の研究 ○伯耆田 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) 稲田 喜信(東海大学)</p> <p>3H2-03 13:30~ ロボットとブロックによる共道の構造物構築 ○土井 洋平(東北学院大) 菅原 研(東北学院大)</p> <p>3H2-04 13:45~ ロボットシステム内電装系コンポーネントのための自律分散型故障診断手法 ○河野 仁(東大) 田村 雄介(東大) 山下 淳(東大) 浅間 一(東大)</p>	<p>3I2 ヒューマノイド(応用)</p> <p>山本 江(東京大学)</p> <p>3I2-01 13:00~ 腕振り運動による二足歩行ロボットの転倒防止制御 ○武測 健一(電機大) 増田 美和(電機大) 石川 潤(電機大)</p> <p>3I2-02 13:15~ 人間規範の二足歩行ロボットの運動制御 ○増田 美和(電機大) 武測 健一(電機大) 石川 潤(電機大)</p> <p>3I2-03 13:30~ ダイナミクス規範型仮想拘束を用いたPDACによる2足歩行 ○小林 泰介(名大) 青山 忠義(広島大) 長谷川 泰久(名大) 関山 浩介(名大) 福田 敏男(名城大)</p> <p>3I2-04 13:45~ 支持脚接地点の滑り運動を考慮したコンパス型2脚ロボットの3自由度受動歩行の特性解析 ○浅野 文彦(北陸先端大) 坂 利昭(北陸先端大)</p> <p>3I2-05 14:00~ 半円足をもつコンパス型2脚ロボットの3自由度受動歩行 ○浅野 文彦(北陸先端大) 坂 利昭(北陸先端大)</p> <p>3I2-06 14:15~ 成長するヒューマノイドロボット ○松澤 貴博(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)</p> <p>3I2-07 14:30~ 音声発達研究に向けた乳児様発話ロボットの高ビット発話可能な声帯の開発 ○小島 朋樹(阪大) 遠藤 信綱(阪大) 小島 友裕(阪大) 浅田 稔(阪大)</p>

第J室 (2704室)	第K室 (2801室)	第L室 (2803室)	第M室 (2804室)
<p>3J2 アクチュエータ</p> <p>木村仁(東京工業大学)</p> <p>3J2-01 13:00~ 積層型静電アクチュエータを用いた静電エンジンの駆動 ○内山 弘基(東工大) 奥田 一雄(鈴鹿高専) 実吉 敬二(東工大)</p> <p>3J2-02 13:15~ 積層型静電アクチュエータの動的シミュレーション ○細野 邦彦(東工大) 実吉 敬二(東工大)</p> <p>3J2-03 13:30~ 多関節ロボットへの応用を目指した揺動型EHDアクチュエータの開発に関する基礎的研究 ○佐藤 洋輔(東京電機大学大学院工学研究科) 長瀬 広明(東京電機大学大学院工学研究科) 三井 和幸(東京電機大学大学院工学研究科) 寺阪 遼孝(三洋金属工業株式会社) 下大川 丈晴(三洋金属工業株式会社)</p> <p>3J2-04 13:45~ 三次元造形によるEHAポンプと駆動モータの水冷系流路の開発 ○康 天毅(東大) 神永 拓(東大) Bryan Penin(UPMC) 中村 仁彦(東大)</p> <p>3J2-05 14:00~ 柔軟中空シャフトアクチュエータの弾性チューブ転がり抵抗の同定 ○山本 知生(東北大) 昆陽 雅司(東北大) 多田 隼建(東北大) 田所 諭(東北大)</p> <p>3J2-06 14:15~ スパイラルモータによるコンプライアンス制御 ○小山 昌人(横浜国大) 藤本 康孝(横浜国大)</p> <p>3J2-07 14:30~ 直列弾性アクチュエータにおけるN自由度制御を用いた軸トルク制御に基づく負荷側仮想ダイレクトドライブ ○鈴木 章洋(横浜国立大学) 藤本 康孝(横浜国立大学)</p>	<p>3K2 屋外作業/レスキューロボット</p> <p>飯塚浩二郎(信州大学)</p> <p>3K2-01 13:00~ 冗長多関節マニピュレータの遠隔操作性向上のための運動制御に関する研究 堀井 斗城(神大) 大西 典子(FRD(三菱重工)) ○横小路 泰義(神大)</p> <p>3K2-02 13:15~ 不整地移動マニピュレータによる本体自由度を用いた操作力最大化の提案 ○幸村 貴臣(東北大学大学院) 永谷 圭司(東北大学大学院)</p> <p>3K2-03 13:30~ タスクレベルの指示で動く配電作業ロボットのためのコントローラライブラリの整理 ○倉部 勉一(名城大学) 辰野 恭市(名城大学)</p> <p>3K2-04 13:45~ 静的破砕剤を用いたロボットの安全を考慮した樹木伐倒 阿部 浩彬(岩手大学) ○沼倉 彬雄(岩手大学) 小山 純平(岩手大学) 金 天海(岩手大学)</p> <p>3K2-05 14:00~ 傾斜面での荷台水平化を実現する低重心型平行二輪運搬ビークル ○野田 善之(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>3K2-06 14:15~ ホビー用小型移動ロボットのモデリングと屋外での運動性能向上に関する検討 ○三塚 純子(早大) 石井 裕之(早大理工研) 三浦 祐作(早大) 田中 克明(早大) 遠藤 大輝(早大) 岡本 侑也(早大) 黒岩 大典(早大) 石 青(早大理工研) 岡林 誠士(早大) 菅原 雄介(国土館大) 高西 淳夫(早大)</p> <p>3K2-07 14:30~ 遠隔操縦ロボットの柔軟な半自律行動のためのシナリオフレームワーク ○入江 清(千葉工大)</p> <p>3K2-08 14:45~ Japan Virtual Robotics Challenge 競技タスクの概要 ○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>3L2 モデルベース設計・制御</p> <p>山北昌毅(東京工業大学)</p> <p>3L2-01 13:00~ ユニバーサルジョイント型閉リンク駆動関節のための可動域制限装置 ○神永 拓(東大) 増村 諒(東大) 中村 仁彦(東大)</p> <p>3L2-02 13:15~ 干渉立体形状に基づいた接触面速度拘束条件による接触力計算 ○脇坂 尚樹(阪大) 杉原 知道(阪大)</p> <p>3L2-03 13:30~ Lagrange Multipliers and Baumgarte-like Relaxation for Frictional Unilateral Constraints ○Ryo Kikuuwe(Kyusyu Univ.) Bernard Brogliato(INRIA)</p> <p>3L2-04 13:45~ 2ステージSeries Elastic Actuatorを用いたバイラル制御 ○齊藤 優(電機大) 中村 智崇(電機大) 水木 和磨(電機大) 石川 潤(電機大)</p> <p>3L2-05 14:00~ 可制御性行列の条件数を用いた構造評価 ○清宮 悠生(東京電機大学大学院) 井筒 正義(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>3L2-06 14:15~ Wiebe関数による燃焼過程モデルとピストンクランクモデルの統合エンジンモデルに基づくクランクシャフトねじれの推定 ○河野 結之(東京電機大学) 山崎 智貴(東京電機大学) 宮木 直樹(東京電機大学) 岩瀬 将美(東京電機大学)</p> <p>3L2-07 14:30~ Newton Euler法による六脚ロボットのモデリング ○亀井 尊(東京電機大学大学院) 井筒 正義(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>3L2-08 14:45~ ロボットアームとヨーヨーの統合モデルに基づいたエネルギー補償によるロボットヨーヨーの制御 根本 琢磨(東京電機大学) ○尾関 檀(東京電機大学) 宮川 北斗(東京電機大学) 駒形 翔(東京電機大学) 岩瀬 将美(東京電機大学)</p>	

第N室 (1204室)	オープンフォーラム
<p>3N2 OS/OF:RSNPを利用したロボットサービスコンテ スト2015～応募作品発表と審査、審査結果発表 ～(1/2) 成田雅彦(産業技術大学院大学)</p> <p>3N2-01 13:00～ RSNPを利用したブッシュ型の気象情報サービス の実現 ○鈴木 昭二(未来大) 仲尾 裕樹(日立)</p> <p>3N2-02 13:15～ 視覚障がい者単独歩行補助システムにおける RSNPを用いた画像マッチングシステムの提案 ○前川 雄祐(大阪市立大学) 今津 篤志(大阪市立大学)</p> <p>3N2-03 13:30～ RSNPを用いたアンケートロボットの開発 ○安田 福啓(芝浦工業大学) 狭谷 浩史(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)</p> <p>3N2-04 13:45～ 浴槽掃除ロボットサービスの設計と提案 ○斉藤 之雄(日福大)</p> <p>3N2-05 14:00～ RSNPを介した6軸ロボットアームの遠隔操作 ○新井 孝(芝浦工業大学) 松日楽 信人(芝浦工業大学)</p>	<p>【ロボット研究室火星探査ロボットを作ろう！】 日時:9月5日(土)13:30～16:00 会場:1号館1階100周年ホール(奥) オーガナイザ:北原達正(子どもの理科離れをなく す会)</p> <p>【公開シンポジウム「ロボット技術者育成の課題と 解決法を探る」】 主催:日本学術会議 機械工学委員会 ロボット学 分科会 共催:一般社団法人 日本ロボット学会、一般社団 体法人 日本ロボット工業会 日時:9月5日(土)13:30～17:00 会場:1号館1階100周年ホール(中) オーガナイザ:川村貞夫(立命館大) プログラム 司会 吉見卓(日本ロボット学会副会長/芝浦工 業大学教授) 13:30 《開催趣旨》 川村貞夫(日本学術会議連携会員/立命館大 学工学部教授) 13:40 《ロボット技術者養成の課題と解決法》 佐藤知正(東京大学名誉教授) 14:10 《新規分野にロボットを導入できるRT 人材の育 成戦略》 琴坂信哉(埼玉大学大学院理工学研究科人間支 援・生産科学部門准教授) 14:40 《優れたロボットSler の人材育成》 高丸正(高丸工業株式会社 代表取締役) 15:10 休憩 15:30 《ロボット製品開発のための人材育成》 大西献(三菱重工工業株式会社 原子力事業本部 主席技師) 16:00 《総合討論》 司会 川村貞夫(日本学術会議連携会員/立命 館大学工学部教授) コメンテーター 新井氏夫(日本学術会議第3部会 員 芝浦工業大学教授) 17:00 閉会</p> <p>【このロボットがすごい2015】 日時:9月5日(土)14:00～17:00 会場:1号館2階1205教室 オーガナイザ:植田諭(佐世保高専)、藤澤隆介 (八戸工大)、新山龍馬(東京大)、田中基康(電 通大)、内山瑛美子(東京大)</p> <p>【人はロボットを背負えるか? ありたい社会とある べき政策】 日時:9月5日(土)15:00～17:00 会場:1号館2階1206教室 オーガナイザ:吉澤剛(大阪大)、新妻実保子(中 央大)</p> <p>【RSJ2015オープンフォーラム見学ガイド】 日時:全日9:30～終日 会場:1号館1階受付 オーガナイザ:RSJ2015実行委員会</p>

第A室 (2501室)	第B室 (2503室)	第C室 (2504室)	第D室 (2601室)
<p>3A3 OS:流体圧を利用した柔軟な機械システム</p> <p>太田祐介(千葉工業大学)</p> <p>3A3-01 15:30~ IRアームのための拮抗型アクチュエータの差圧を利用した位置制御 ○金 慧鍾(立命館大) 西岡 靖貴(滋賀県立大) 河村 晃宏(九大) 川村 貞夫(立命館大)</p> <p>3A3-02 15:45~ ヤミルの吸盤を参考とする柔軟吸着機構 ○前角 貴士(東工大) 塚越 秀行(東工大)</p> <p>3A3-03 16:00~ 曲折自在な人工筋肉を利用した巻き付き式回転機構の開発 ○平光 立拓(滋賀県立大) 西岡 靖貴(滋賀県立大) 安田 寿彦(滋賀県立大)</p> <p>3A3-04 16:15~ 細径マッキペン人工筋を用いた筋骨格ロボットの研究 ○森田 隆介(東工大) 車谷 駿一(東工大) 鈴森 康一(東工大) 脇元 修一(岡山大)</p> <p>3A3-05 16:30~ 水力学的骨格を利用した体幹幅が可変な柔軟繊維移動ロボットとその駆動ユニット ○有田 圭佑(東工大) 片岡 木太郎(東工大) 木村 仁(東工大) 伊能 教夫(東工大)</p> <p>3A3-06 16:45~ 人工筋計測のための柔軟膜伸長センサの回路設計 ○中本 裕之(神戸大学) 老田 社志(神戸大学) 大高 秀夫((株)バンドー化学) 平田 一郎(兵庫県立工業技術センター) 多田 充徳(産業技術総合研究所) 小林 太(神戸大学) 小島 史男(神戸大学)</p> <p>3A3-07 17:00~ 水圧人工筋駆動パワーアシストロボットによる肘動作支援制御 ○二反田 晃尚(広島市大) 小善 貴弘(広島市大) 厚海 慶太(広島市大) 李 仕剛(広島市大)</p> <p>3A3-08 17:15~ 小型空気圧供給システムのための容積可変タンクのモデル化 ○佐々木 大輔(香川大) 萱原 多久実(SMC(株)) 高岩 昌弘(徳島大)</p>		<p>3C3 OS:モーションコントロールとハプティクス</p> <p>桂誠一郎(慶應義塾大学)</p> <p>3C3-01 15:30~ ギヤの角度伝達誤差に起因する振動の抑制制御の方法 ○平野 曜生(長岡技科大) 吉岡 崇(長岡技科大) 大石 深(長岡技科大) 宮崎 敏昌(長岡技科大) 横倉 勇希(長岡技科大) 佐藤 正隆(ナブテスコ(株))</p> <p>3C3-02 15:45~ 状態行動対予測を用いたロボット制御における最適な未来行動の決定 ○杉本 大志(室蘭工大) 倉重 健太郎(室蘭工大)</p> <p>3C3-03 16:00~ 予測誤差オブザーバを用いたネットワーク予測制御システムのH∞制御器設計法 ○高橋 拓也(芝浦工業大学) 内村 裕(芝浦工業大学)</p> <p>3C3-04 16:15~ 高精度インピーダンス生成のための 零点配置に基づく機械アドミタンス制御 ○浅井 雄介(長岡技術科学大学) 横倉 勇希(長岡技術科学大学) 大石 深(長岡技術科学大学)</p> <p>3C3-05 16:30~ プラグインが簡単な非線形モデルベース位相進み補償に基づく弾性関節ロボットアームの振動抑制制御 ○大明 準治(東芝 生産技術センター)</p> <p>3C3-06 16:45~ 干渉エネルギーを考慮したマニピュレータの省エネルギー制御 ○小松 龍哉(慶應大) 桂 誠一郎(慶應大)</p> <p>3C3-07 17:00~ 円筒クロスカップル形二自由度ダイレクトドライブモータの直動と回転の同時性と独立性に関する実験評価 ○田中 翔太(横浜国立大学) 下野 誠通(横浜国立大学) 藤本 康孝(横浜国立大学)</p>	<p>3D3 OS:人間機械協調(2/2)</p> <p>平田泰久(東北大学)</p> <p>3D3-01 15:30~ 足こぎ車椅子を用いた並進走行時における外乱補償制御 ○近藤 宗輝(東北大学) 衣川 潤(東北大学) 小菅 一弘(東北大学)</p> <p>3D3-02 15:45~ 生体関節を規範とした膝用パワーアシスト装置の開発に関する基礎研究 酒井 紘平(分大) ○菊池 武士(分大) 阿部 功(分大)</p> <p>3D3-03 16:00~ 触覚によるヒトからロボットへの作業指示 ○大泉 祐哉(名古屋大学大学院情報科学研究科) 大岡 昌博(名古屋大学)</p> <p>3D3-04 16:15~ 電気刺激を用いた位置覚提示における随意運動の貢献 ○大原 崇義(名大) 長谷川 泰久(名大)</p> <p>3D3-05 16:30~ スライディングモード制御導入によるマイクロパーソナルビークルのロバスト性向上に関する提案 ○橋下 正隆(中央大学) 中村 壮亮(中央大学) 遠藤 太真(芝浦工業大学) 佐々木 毅(芝浦工業大学) 橋本 秀紀(中央大学)</p> <p>3D3-06 16:45~ 操作力の能動成分に着目した表面筋電位によるパワーアシスト制御 ○佐々木 駿昂(東海大院) 稲葉 毅(東海大)</p> <p>3D3-07 17:00~ 人の同調性識別に基づく下肢ロボティクウェアの制御 ○丹羽 花子(信州大学) 橋本 稔(信州大学)</p> <p>3D3-08 17:15~ 神経振動子を用いた歩行時の下肢4関節軌道生成 ○田中 浩仁(信州大学) 橋本 稔(信州大学)</p>

第F室 (2603室)	第G室 (2604室)	第H室 (2701室)	第I室 (2703室)
<p>3F3 OS:インテリジェントホームロボティクス(2/2)</p> <p>佐野睦夫(大阪工業大学)</p> <p>3F3-01 15:30~ 双腕型自立移動ロボットの開発と机上物体の認識 ○後呂 翔太(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>3F3-02 15:45~ 空き缶を拾うロボット ○二上 啓大(大阪工大) 廣井 富(大阪工大) 西口 敏司(大阪工大) 伊藤 彰則(東北大)</p> <p>3F3-03 16:00~ ホームロボットへの応用を目指したROSとFPGAの連携システムの構築 ○石田 裕太郎(九州工業大学大学院) 田中 宙夫(九州工業大学大学院) 森江 隆(九州工業大学大学院) 田向 権(九州工業大学大学院)</p> <p>3F3-04 16:15~ Turtlebotモジュール群互換の差動操舵型ロボットの実現 ○谷田 海登(大阪工業大学大学院) 杉川 智(大阪工業大学) 井上 雄紀(大阪工業大学)</p> <p>3F3-05 16:30~ RGB-Dカメラを用いた生活行動ログのセグメンテーション方式 ○皆本 光(OIT) 佐野 睦夫(OIT)</p> <p>3F3-06 16:45~ RTCによる深層学習モデルと柔軟関節ロボットの統合 ○隣 品駒(早稲田大学) 高橋 城志(早稲田大学、日本学術振興会特別研究員) 尾形 哲也(早稲田大学) 菅 祐樹(早稲田大学) 菅野 重樹(早稲田大学)</p>	<p>3G3 ソーシャルロボット</p> <p>鈴木拓央(愛知県立大学)</p> <p>3G3-01 15:30~ Influence of Action Production on Perception in Human Infants: A Computational Approach ○Jorge Luis Copete(Osaka Univ.) Jimmy Baraglia(Osaka Univ.) Yukie Nagai(Osaka Univ.) Minoru Asada(Osaka Univ.)</p> <p>3G3-02 15:45~ 複数体のロボットによる音声認識なし対話の印象評価 ○有本 庸浩(大阪大学/JST ERATO) 吉川 雄一郎(大阪大学/JST ERATO) 石黒 浩(大阪大学/JST ERATO)</p> <p>3G3-03 16:00~ 人間の行動の因果性の再現に基づく陪席ロボットの行動生成 ○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>3G3-04 16:15~ 人と自然なコミュニケーションのためのActroidの人間らしい動作デザイン ○柴崎 英展(徳大) 西出 俊(徳大) 任 福継(徳大)</p> <p>3G3-05 16:30~ ロボットとの触れ合いがもたらすモチベーション向上効果 ○塩見 昌裕(ATR) 萩田 紀博(ATR)</p> <p>3G3-06 16:45~ テーブルトップ型対話ロボットプラットフォーム「Sota(ソータ):Social Talker」の開発 ○塩見 昌裕(ATR) 大和 信夫(VSTONE) 前田 武志(VSTONE) 横山 智彰(VSTONE) 深津 将生(VSTONE) 今川 拓郎(VSTONE) 石黒 浩(Osaka Univ.)</p> <p>3G3-07 17:00~ 動作と発話の引き込みを利用した物体認識精度の向上 木本 充彦(ATR, Doshisha Univ.) 飯尾 尊優(ATR, Osaka Univ.) ○塩見 昌裕(ATR) Tanev Ivan(Doshisha Univ.) 下原 勝憲(Doshisha Univ.) 萩田 紀博(ATR)</p> <p>3G3-08 17:15~ ビッグデータ収集のためのバス車内人数カウントシステム ○白鳥 芳貴(山梨大学) 渡辺 寛望(山梨大学) 小谷 信司(山梨大学)</p>	<p>3H3 生物模倣ロボット</p> <p>中村太郎(中央大学)</p> <p>3H3-01 15:30~ ヘビ型ロボットの制御における不静定問題の定式化とその解法 ○野木 晃一郎(青山学院大) 遠山 雄(青山学院大) 山口 博明(青山学院大) 米澤 直晃(青山学院大) 河上 篤史(青山学院大)</p> <p>3H3-02 15:45~ 冗長多リンクマッサージロボットの開発と橋円螺旋を用いた擦り制御 佐藤 順亮(電通大) ○田中 基康(電通大) 田中 一男(電通大) 松野 文俊(京大) 田中 悠也(相模大野駅前タワー一整形外科)</p> <p>3H3-03 16:00~ 蠕動運動型ロボットの運動制御 ○片岡 太一(東京電機大学) 釜道 紀浩(東京電機大学)</p> <p>3H3-04 16:15~ 1つのアクチュエータで駆動するタカゲ型4脚歩行ロボットの開発 ○鈴木 秀崇(東京電機大学) 釜道 紀浩(東京電機大学)</p> <p>3H3-05 16:30~ 柔軟体幹を持つ四脚歩行ロボットにおけるエネルギーフローの解析 ○池田 昌弘(農工大) 水内 郁夫(農工大)</p> <p>3H3-06 16:45~ 大変形弾性材料の瞬時先端拘束の解析 ○岩本 憲泰(九州大) 山本 元司(九州大)</p> <p>3H3-07 17:00~ 確率共鳴を利用した自律金属探知ロボットの開発 ○阿久津 健太(横浜国立大学院工学府物理情報工学専攻) 石渡 信吾(横浜国大理工)</p>	<p>3I3 ヒューマノイド(DARPA Robotics Challenge)</p> <p>田窪朋仁(大阪市立大学)</p> <p>3I3-01 15:30~ 劣悪通信環境下における遠隔自動車運転操作のシステム設計 ○石黒 康裕(東京大) 入江 清(千葉工大) 中村 仁彦(東京大)</p> <p>3I3-02 15:45~ 災害環境を想定したヒューマノイドの遠隔操作システムによる車運転の実現 ○寺澤 良(東大) 熊谷 伊織(東大) 野田 晋太郎(東大) 植田 亮平(東大) 堀内 洋平(東大) 岡田 慧(東大) 稲葉 雅幸(東大)</p> <p>3I3-03 16:00~ ヒューマノイドロボットによる消火ホースのマネージメント ラムレス イクニエル(産業技術総合研究所) スタス オリビエ(CNRS-LAAS) ラモン ジャンポール(CNRS-LAAS) ○原田 研介(産業技術総合研究所) 吉田 英一(産業技術総合研究所)</p> <p>3I3-04 16:15~ 手動修正可能な自律認識行動システムによる未知遠隔環境下での全身マネージメント実現法 ○室岡 雅樹(東京大学) 小原 由羽(東京大学) 植田 亮平(東京大学) 野沢 峻一(東京大学) 堀内 洋平(東京大学) 岡田 慧(東京大学) 稲葉 雅幸(東京大学)</p> <p>3I3-05 16:30~ ヒューマノイドロボットによる認識に基づく電動工具操作の動作生成に関する研究 ○小原 由羽(東大) 室岡 雅樹(東大) 植田 亮平(東大) 野沢 峻一(東大) 堀内 洋平(東大) 岡田 慧(東大) 稲葉 雅幸(東大)</p> <p>3I3-06 16:45~ Choreonoidを用いたヒューマノイドロボット用遠隔操作インタフェースの開発とDARPA Robotics Challengeにおける検証 ○中岡 慎一郎(産総研) 森澤 光晴(産総研) Rafael Cisneros(産総研) 阪口 健(産総研) 梶田 秀司(産総研) 金子 健二(産総研) 金広 文男(産総研)</p> <p>3I3-07 17:00~ ヒューマノイドロボットHRP-2改によるドア通過 ○梶田 秀司(産総研) 阪口 健(産総研) 森澤 光晴(産総研) 中岡 慎一郎(産総研) シスネロス ラファエル(産総研) 金子 健二(産総研) 金広 文男(産総研)</p> <p>3I3-08 17:15~ HRP-2改におけるDARPA Robotics Challengeのサブライズタスク(ボタン)に対する戦略 ○阪口 健(産総研) 森澤 光晴(産総研) 中岡 慎一郎(産総研) Rafael Cisneros(産総研) 梶田 秀司(産総研) 金子 健二(産総研) 金広 文男(産総研)</p>

第J室 (2704室)	第K室 (2801室)	第L室 (2803室)	第M室 (2804室)
<p>3J3 触覚</p> <p>昆陽雅司(東北大学)</p> <p>3J3-01 15:30~ 柔軟面状触覚センサを用いた呼吸停止の検知 ○松尾 一矢(九工大)</p> <p>3J3-02 15:45~ せん断方向振動刺激による摩擦知覚現象 今泉 旭裕(名大) ○岡本 正吾(名大) 山田 陽滋(名大)</p> <p>3J3-03 16:00~ 反射音を用いた鉗子型触覚センサによる硬さ計測に向けた検討 ○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>3J3-04 16:15~ MR流体を用いた手術シミュレータ用遭遇型力覚提示装置による二方向力覚提示 ○辻田 哲平(防衛大) 亀山 卓也(スチールプラントック(株)) 近野 敦(北大) 安孫子 聡子(芝浦工大) 姜 欣(ハルビン工大院深セン校) 内山 勝(みやぎ産業振興機構)</p> <p>3J3-05 16:30~ 指腹部変形の計測に基づいた指先接触力推定 ○向山 寛人(奈良先端大) 池田 篤俊(近畿大) 吉川 雅博(奈良先端大) 高松 淳(奈良先端大) 小笠原 司(奈良先端大)</p> <p>3J3-06 16:45~ 片側バターン電極の平面度向上におけるERゲルのせん断力特性 ○三山 圭太(富山県立大学) 小柳 健一(富山県立大学) 柿沼 康弘(慶應大学) 安齊 秀伸(藤倉化成) 桜井 宏治(藤倉化成) 本吉 達郎(富山県立大学) 増田 寛之(富山県立大学) 大島 徹(富山県立大学)</p>	<p>3K3 水中・水上ロボット</p> <p>柴田瑞穂(近畿大学)</p> <p>3K3-01 15:30~ 災害時即応型水中狭隙部調査ロボットシステム開発 ○飯塚 将太(福島高専) 鈴木 茂和(福島高専)</p> <p>3K3-02 15:45~ IPMCアクチュエータを用いた小型水中ロボットの開発 郭 書祥(香川大学) ○山下 和敏(香川大学) 安積 欣志(産業技術総合研究所)</p> <p>3K3-03 16:00~ 船底清掃を目的とした水中システムの開発 ○望月 隆吾(KIT) 石井 和男(KIT)</p> <p>3K3-04 16:15~ 海底生物採取のためのグリッパー付き吸引装置の開発 西島 教史(九工大) 園田 隆(九工大) ○石井 和男(九工大)</p> <p>3K3-05 16:30~ 洋上中継器(ASV)の開発動向 ○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)</p> <p>3K3-06 16:45~ ロボットドライバーの研究 ○滝田 好宏(防衛大)</p> <p>3K3-07 17:00~ 水中自動給電を想定した水中ロボットの自動嵌合制御 ○米森 健太(岡山大) 大西 祥太(岡山大) 見浪 護(岡山大) 矢納 陽(岡山大) 阪 幸宏(広和株式会社) 藤本 勝樹(広和株式会社)</p> <p>3K3-08 17:15~ 流体力を考慮した水中ねじ推進ユニットのモデリング ○高野 徹(京大) 有泉 亮(京大) 渡邊 優介(京大) 松野 文俊(京大) 田中 基康(電通大) 平田 宏一(海技研) 市川 泰久(海技研) 関口 秀紀(海技研)</p>	<p>3L3 動作計画と制御</p> <p>佐藤大祐(京都市大学)</p> <p>3L3-01 15:30~ 比較優位の原理に基づく異種ロボットの複数種類タスク分担法による片付け分担実験および全探索による分担との比較検証 ○森澤 冬馬(農工大) 林 宏太郎(農工大) 水内 郁夫(農工大)</p> <p>3L3-02 15:45~ グラフ理論を組み合わせたラプラスポテンシャルによる未知環境向けオンライン経路生成 ○松井 雅彦(慶大) 森田 寿郎(慶大)</p> <p>3L3-03 16:00~ ポテンシャル関数を用いるT-RRTIによる経路探索 ○株丹 亮(九州工大) 西田 健(九州工大)</p> <p>3L3-04 16:15~ Frenet-Serret座標系を用いた経路生成形シミュレータによる円弧追従制御 ○蔡 思祺(室工大) 花島 直彦(室工大)</p> <p>3L3-05 16:30~ 車両ロボットの滑りを考慮した速度設計 ○盛永 明啓(九州大学) Svinin Mikhail(九州大学) 山本 元司(九州大学)</p> <p>3L3-06 16:45~ 最小射影法を用いたロボットアームの手先位置制御問題に対するフィードバック制御 ○小山 悠(東京理科大学) 渋谷 光(東京理科大学) 中村 文一(東京理科大学)</p> <p>3L3-07 17:00~ 速度制御サーボドライバを用いたPA10の軌道追従制御系の構築 ○清水 昌幸(静岡大)</p> <p>3L3-08 17:15~ 時変肘付き位置最適化による消費エネルギー最小化制御 ○李 想(岡山大) 近藤 大介(岡山大) 見浪 護(岡山大) 矢納 陽(岡山大)</p>	

第N室(1204室)	オープンフォーラム
<p>3N3 OS/OF:RSNPを利用したロボットサービスコンテ スト2015～応募作品発表と審査、審査結果発表 ～(2/2) 鈴木昭二(公立はこだて未来大学)</p> <p>3N3-01 15:30～ サービスロボットとスマートデバイスの連携による マーケティングプラットフォーム構築の試み ○中川 大助(産技大) 阿久津 裕(産技大) 古田 直人(産技大) 安田 公和(産技大) 高橋 恭裕(産技大) 渡瀬 満夫(産技大) 成田 雅彦(産技大)</p> <p>3N3-02 15:45～ RSNPを用いたマルチコプター遠隔操作・モニタ サービス ○兼子 大輝(大阪市立大学) 益田 湧麻(大阪市立大学) 今津 篤志(大阪市立大学)</p> <p>3N3-03 16:00～ i-RSNPにおける人数推移システムの提案 ○野見山 大基(芝浦工業大学) 松日奈 信人(芝浦工業大学)</p> <p>3N3-04 16:15～ RSNPを利用した資産運用ポータル基盤の提案 ○矢田部 小百合(AIIT)</p>	<p>【ロボット研究室火星探査ロボットを作ろう！】 日時:9月5日(土)13:30～16:00 会場:1号館1階100周年ホール(奥) オーガナイザ:北原達正(子どもの理科離れをなく す会)</p> <p>【公開シンポジウム「ロボット技術者育成の課題と 解決法を探る」】 主催:日本学術会議 機械工学委員会 ロボット学 分科会 共催:一般社団法人 日本ロボット学会、一般社団 法人 日本ロボット工業会 日時:9月5日(土)13:30～17:00 会場:1号館1階100周年ホール(中) オーガナイザ:川村貞夫(立命館大) プログラム 司会 吉見卓(日本ロボット学会副会長/芝浦工 業大学教授) 13:30 《開催趣旨》 川村貞夫(日本学術会議連携会員/立命館大 理工学部教授) 13:40 《ロボット技術者養成の課題と解決法》 佐藤知正(東京大学名誉教授) 14:10 《新規分野にロボットを導入できるRT 人材の育 成戦略》 琴坂信哉(埼玉大学大学院理工学研究科人間支 援・生産科学部門准教授) 14:40 《優れたロボットSier の人材育成》 高丸正(高丸工業株式会社 代表取締役) 15:10 休憩 15:30 《ロボット製品開発のための人材育成》 大西献(三菱重工工業株式会社 原子力事業本部 首席技師) 16:00 《総合討論》 司会 川村貞夫(日本学術会議連携会員/立命 館大学理工学部教授) コメンテーター 新井民夫(日本学術会議第3部会 員 芝浦工業大学教授) 17:00 閉会</p> <p>【このロボットがすごい2015】 日時:9月5日(土)14:00～17:00 会場:1号館2階1205教室 オーガナイザ:植田諭(佐世保高専)、藤澤隆介 (八戸工大)、新山龍馬(東京大)、田中基康(電 通大)、内山瑛美子(東京大)</p> <p>【人はロボットを背負えるか? ありたい社会とある べき政策】 日時:9月5日(土)15:00～17:00 会場:1号館2階1206教室 オーガナイザ:吉澤剛(大阪大)、新妻実保子(中 央大)</p> <p>【RSJ2015オープンフォーラム見学ガイド】 日時:全日9:30～終日 会場:1号館1階受付 オーガナイザ:RSJ2015実行委員会</p>