

## ポスターセッション 9月5日午前◇ Poster Session 5th September AM

**1P1-01: 「筋の粘性特性を考慮した筋骨格システムにおけるフィードフォワード位置決め制御の基礎的な解析」**

○木野仁、後藤雅明、小杉卓裕、金城善博、田原健二 (FIT)

**1P1-02: 「振動駆動式無拘束ペット空気圧弁による空気圧シリンダの位置制御」**

○谷和弘太郎 (立命館大学)

**1P1-03: 「計測精度指標を用いたGNSSとスキャンマッチングのセンサフュージョンによる自己位置推定」**

○渡辺将旭、佐藤玄、木村麻衣、前田宗彦、曾根原光治 (IHI)、木下新一、國弘孝生、生川俊則 (IA)

**1P1-04: 「スライドリング材料を誘電層に用いた誘電エラストマの2次元平面の変形測定」**

○林拓宗、奥井学 (中央大学)、米原悠二 (豊田合成 (株))、中村太郎 (中央大学)

**1P1-05: 「LayerCAKE: 発泡体積層構造を用いたソフトアクチュエータ」Kawaiiと優しいを備えたアクチュエータの提案**

○山田泰之、中村太郎 (中央大)

**1P1-06: 「人工皮膚センサによる凸/平面識別の開発」**

○正木俊明、安藤潤人、望山洋 (筑波大学)、竹岡年延 (弘前大学)、藤本英雄 (名古屋工業大学)

**1P1-07: 「チェビシェフ機構を用いた線上移動機構の開発」**

○西田裕貴 (立命館大学平井研究室)

**1P1-08: 「変形や輝度変化する複数の細胞のトラッキング」**

○野澤駿基、橋本浩一 (東北大学)

**1P1-09: 「放射光施設のX線分析における協働ロボットによる自動測定基盤の開発」**

○村上博則、奥村英夫、水野伸宏、増永拓也、仲村勇樹、長谷川和也、熊坂崇 (JASRI)、上野剛、山本雅貴 (理研)、鳥塚康史、間野田昌広、富山信 ((株)理学相原精機)

**1P1-10: 「深層学習を用いた人の運転データに基づく自動運転に関する研究」**

○大坪舜、高橋泰岳 (福井大学)

**1P1-11: 「圧送管内検査用蠕動運動型ロボットの高速化の検討」**

○眞野雄貴、石川龍太郎、山田泰之、中村太郎 (中央大学)

**1P1-12: 「脊柱側彎症のための空気圧人工筋肉を用いた矯正装具の提案」**

○奥井学 (中大)、風間祐人 (SoLARIS)、水谷公洋、宮川拓也 (松本義肢)、川上紀明 (名城病院)、中村太郎 (中大)

**1P1-13: 「複数視点統合によるバラ積み光沢物体ピッキング」**

○仁科有貴、服部宏祐、小西嘉典 (オムロン)

**1P1-14: 「重力相殺型二足歩行ソフトロボットの無線化に関する試み」**

○佐々木彩人、岩倉世弥、西田麻美 (関東学院大学)

**1P1-15: 「ハノイの塔を用いた工学系学生による協調活動を通じた問題解決プランニング傾向と専門領域による比較」**

○尾関智恵 (岐阜大学 工学部)、川瀬真弓 (岐阜大学大学院 自然科学技術研究科)、毛利哲也 (岐阜大学 工学部)

**1P1-16: 「舌機能に着目したリハビリテーションロボットの開発」**

○熊谷潤平、佐々木誠、鎌田勝裕 (岩手大学大学院)、中山淳 (一関高等専門学校)

## ポスターセッション9月5日午後◇Poster Session 5th September PM

**1P2-01:「農作業用除草マシンのための自律的行動策定についての検討」9軸センサモジュールを用いた超信地旋回**  
○杉本大志、猪木康弘（香川高専）、井上浩行、加藤学、曾利仁（津山高専）、漆原史朗（香川高専）、細谷和範（津山高専）

**1P2-02:「環境接触を伴う学習型制御研究のための筋骨格型倒立二輪ロボットの開発」**  
○河原塚健人、真壁佑、牧野将吾、都築敬、永松祐弥、浅野悠紀、白井拓磨、菅井文仁、岡田慧、稲葉雅幸（東京大学）

**1P2-03:「対立強化学習による鬼ごっこゲームでのスキル獲得」**  
○大嶋真理絵、中田亨（産総研）

**1P2-04:「静電容量力覚センサにおける面積依存性の研究」**  
○福井大地、平井慎一（立命館大）

**1P2-05:「人工小脳による並進・傾き運動識別の曖昧性解決における小脳信号処理機構の評価」**  
○稲垣圭一郎、中根聖也、平田豊（中部大）

**1P2-06:「南極湖沼調査に資する小型水中無人探査機（ROV）の開発」**  
○後藤慎平（東京海洋大学）、田邊優貴子、工藤栄（国立極地研究所）、牛山和人、山崎晋（カシオ計算機（株））

**1P2-07:「教示発話からの相対位置概念と語彙の相互学習」**  
○相良陸成、田口亮（名古屋工業大学）、谷口彰、谷口忠大（立命館大学）、服部公央亮、保黒政大（中部大学）、梅崎太造（名古屋工業大学、東京大学）

**1P2-08:「平行リンクを用いたマルチコプター用枝打ちアームの開発」**  
○林弘朗（平井研）

**1P2-09:「人工小脳モデルによる文脈依存型 VOR 運動学習 シミュレーション」**  
○高取昇悟、稲垣圭一郎、平田豊（中部大学）

**1P2-10:「人間の動作模倣と環境物体のポテンシャル場を用いた ヒューマノイドによる大型柔軟物の対人協調操作の実現」**  
○伊藤秀朗、室岡雅樹、矢野倉伊織、岡田慧、稲葉雅幸（東大）

**1P2-11:「モンテカルロモデル予測制御の最適入力の収束性と分岐に関する考察」**  
○仲谷真太郎、伊達央（筑波大学）

**1P2-12:「板ばねのたわみを利用した腰部補助用アシストスーツ AB-Wear の補助効果検証」**  
○荒川大和、毛利駿（中央大）、横山和也（ナブテスコ）、山田泰之（中央大）、菊谷功（ナブテスコ）、中村太郎（中央大）

**1P2-13:「刺激電圧を調整可能とする末梢神経刺激デバイス」**  
○宮本恭寛、竹内大、青山忠義、長谷川泰久、中野智則、栗本秀、平田仁（名大）

**1P2-14:「クローラ型移動ロボットのロバストな階段走行」**  
○大道寛人、織田泰彰、太田瑞己、深尾隆則（立命館大学）

**1P2-15:「自重補償を用いた上向き作業補助装置 Taski の開発」農作業を想定したアシスト効果検証**  
○荒川大和、山田泰之、渡邊太郎（中央大）、浜崎充良、菊谷功（ナブテスコ）、中村太郎（中央大）

**1P2-16:「多自由度災害対応ロボットのための移動機構を利用した複合マニピュレーション手法の提案」**  
○上原悠嗣、亀崎允啓、陳奎、東宏河、石田健蔵、菅野重樹（早大）

**1P2-17:「顕微視野における超解像画像を用いた輪郭ボケ幅奥行距離推定法」**  
○阿部有貴、尾崎功一（宇都宮大）

## ポスターセッション 9月6日午前◇ Poster Session 6th September AM

2P1-01: 「機械学習を用いたパーソナルモビリティの運転技能判別」～操作量のみに基づく運転技能分類モデルの構築と評価～

○森大河、亀崎充啓、黄逸凡、マナワドゥ・ウダラ、菅野重樹（早大）、石原達也、中野将尚、越地弘順、肥後直樹、椿俊光（NTT）

2P1-02: 「懸架型マルチコプタを用いた放水に関する研究」

○大久保匠馬（大阪市立大学大学院）、今津篤志（大阪市立大学）

2P1-03: 「CMG 姿勢制御システムにおけるロバスト性の検討」

○潮田裕也、田中慶太（東京電機大学）

2P1-04: 「1 自由度揺動推進機構の試作と検討」

○宮本信彦、安藤慶昭（首都大/産総研）、和田一義（首都大）

2P1-05: 「筋骨格ヒューマノイドによる自動車運転動作の実現に向けたペダル操作戦略」

○都築敬、河原塚健人、鬼塚盛宇、真壁佑、牧野将吾、浅野悠紀、岡田慧、稲葉雅幸（東大）

2P1-06: 「Slider Position Monitoring of an Electrostatic Film Motor during Pulse-voltage Operation」

○張広偉（東京大学）

2P1-07: 「An Experimental Study on Long-Term Ensemble Learning of Visual Place Classifiers」

○石川悠樹、費霄霄、田中完爾（福井大学）

2P1-08: 「固有値テンプレートによる把持位置検出の高速化と高精度化」

○真野航輔、長谷川昂宏、山内悠嗣、山下隆義、藤吉弘亘（中部大）、堂前幸康（産総研）、川西亮輔、関真規人（三菱電機（株））

2P1-09: 「パスプランニングとセマンティックセグメンテーションに基づく強化学習による自律移動動作の獲得」

○丸山祐矢、平川翼、古川弘憲、山内悠嗣、山下隆義、藤吉弘亘（中部大学）

2P1-10: 「重みを導入した Conditional Generative Adversarial Network による段階的な顔画像生成」

○足立浩規、福井宏、山下隆義、藤吉弘亘（中部大）

2P1-11: 「小型 UAV のプロペラによる危害の評価法の検討」

○北村龍司、野見山賢人、五十嵐広希、芳司俊郎、木村哲也（長岡技科大）

2P1-12: 「ピッチ軸型ラックチェーン機構」無限軌道上における円弧部での不整合変位を発生しない循環式駆動体

○林聡輔、緑川俊貴、藤本敏彰、清水杜織、渡辺将広、多田隈建二郎、昆陽雅司、田所諭（東北大）

2P1-13: 「2つの無限回転を入力できる脚機構を実装した4足歩行ロボットによる1 m/sの歩行」

○高木健、姜明俊、松本祐二、石井抱（広島大）

2P1-14: 「等身大ヒューマノイドロボットの多点接触を用いた物体ハンドリングに関する研究」

○重松陸、小松慎太郎、垣内洋平、岡田慧、稲葉雅幸（東京大学（東大））

2P1-15: 「尊厳についてのインタビュー調査から得られた高齢者施設入居者の介護ロボットに関するイメージ」

○長谷川奈々子、太田勝正（名大大学院医学系研究科）

2P1-16: 「MR デバイスを用いた避難誘導用のコンテンツの試作」

○太田敬一、後藤裕子（日本工営株式会社）

2P1-17: 「提示デバイスを用いた人から人への情報伝達手法の提案」

○永野佳孝（愛知工科大）、藤本英雄（名工大）

## ポスターセッション 9月7日午前◇ Poster Session 7th September AM

**3P1-01: 「細胞処理作業の効率化システムに関する研究」培地交換プロセスにおけるロボットによる注液作業の制御アルゴリズムの適用範囲拡大**

○野々山良介、神野誠（国士舘大）、鮫島正、頼紘一郎（テルモ）

**3P1-02: 「小型1軸センサの分散配置による、爪先、踵での6軸力計測と、接触点推定が可能な筋骨格足部ユニットの開発」**

○新城光樹、浅野悠紀、中島慎介、岡田慧、稲葉雅幸（東大）

**3P1-03: 「接地点追従に基づく半自律6脚移動ロボットの実機開発」**

○村田勇樹、鈴木義久、稲垣伸吉（名古屋大学）

**3P1-04: 「進行方向へのバイメタル自動振動を用いた高温水平面上歩行機構の検討」**

○小田桐央拓、山本晃生（東京大学）

**3P1-05: 「双腕ドローンによる Aerial manipulation に関する静力学的重心位置補償」**

○岡部弘佑（NIT,wakayama college）、山澤駿（Waseda Univ.）

**3P1-06: 「反動零空間法に基づいた角運動量ダンパによる人型ロボットのバランス維持」**

○日向遼太郎、金宮好和（都市大）

**3P1-07: 「バイラテラルジェスチャコントロールシステムのための近接覚フィードバックデバイスの開発」 振動モータの駆動パタンの違いによる変化による圧覚の差異について**

○佐藤圭祐、石川一樹、窪田太一（富山高専）

**3P1-08: 「手動・自動走行モードを有する全方向移動台車の開発」**

○藤川礼央、和田正義（東京農工大）、藤岡紘、大石保徳、近藤圭、尾崎学士（NSK）

**3P1-09: 「CRB 角運動量および VRP 擬似逆行列に基づく全身制御による動的二足歩行」**

○宮原笙、金宮好和（都市大）

**3P1-10: 「高減速複合遊星歯車機構の角度伝達誤差を考慮した力制御手法の基礎検討」**

○永野健太、下野誠通、藤本康孝（横浜国立大学）

**3P1-11: 「視空間に基づいたビジュアルサーボによる Eye-In-Hand 型ロボットアームの制御」**

○堀江英任（和歌山大学大学院）、丸典明（和歌山大学）

**3P1-12: 「タイル壁面点検ロボットにおける浮き検出に関する検討」**

○富永大貴、筒井博司、本田幸夫（大阪工業大学）、太田稔、林学（村本建設株式会社）

**3P1-13: 「閉ループ連鎖拘束に基づく人型ロボットの全身モーション・フォース制御」**

○渋谷駿志、金宮好和（都市大）

**3P1-14: 「オフィス環境での長期にわたる利用におけるテレプレゼンスロボットの印象」**

○大塚愛子（㈱リコー）、安藤昌也（千葉工業大学）、川口敦生、余平哲也（㈱リコー）

**3P1-15: 「人型ロボットの被衝撃時の角運動量変化率による ICP 移動量を最小化したステップ動作」**

○宮田明典、金宮好和（都市大）

**3P1-16: 「反動零空間法を用いた回転台上での人型ロボットの全身モデルを用いた外乱に対するバランス制御」**

○中村拓真、金宮好和（都市大）

**3P1-17: 「異なる種類のモーターを組み合わせたマルチモーターパワーユニットの制御システムの提案と廃炉創造ロボコン出場ロボットへの応用」**

○小倉昇、白井達也（鈴鹿工業高等専門学校）

## ポスターセッション 9月7日午後◇ Poster Session 7th September PM

### 3P2-01: 「把持性能向上を目的とした平行グリップ用柔軟センシングデバイスの開発」

○佐久間達也 (奈良先端大)、イレイン・フィリップス (MIT)、ガルシアリカルデス・グスタボアルフォンソ、丁明、高松淳、小笠原司 (奈良先端大)

### 3P2-02: 「分離沈降抑制型磁気粘弾性流体の試製と MR ダンパー機構への実装および評価」

○大槻健史郎、亀崎允啓、張裴之、何卓頤、菅野重樹 (早大)、坂本裕之 (日本ペイント)

### 3P2-03: 「複数吸着パッドを有したピッキングロボットの開発」

○古茂田和馬、十倉征司、衛藤春菜、姜平、菅原淳、小川昭人 ((株) 東芝)、江原浩二 (東芝インフラシステムズ (株))

### 3P2-04: 「体幹部の表面筋電位を用いた直感操作型肩義手システムの開発」

○君塚進、日吉祐太郎、叶鶴松 (電通大)、田中洋平 (JR 病院)、東郷俊太、姜銀来、横井浩史 (電通大)

### 3P2-05: 「一般化 ICP とポーズグラフによるオドメトリレス実時間 3次元 LiDAR SLAM」

○横塚将志、大石修士、トンプソン・サイモン、阪野貴彦 (産総研)

### 3P2-06: 「陳列廃棄タスクにおける視点に依存しない商品認識とそのシステム開発」

○大西剛史、山内悠嗣、山下隆義、藤吉弘亘 (中部大学)、橋本学 (中京大学)、井尻善久、青木豪、古賀達也 (オムロン (株))

### 3P2-07: 「Balance Control With Relative Angular Momentum/Velocity」

○Yoshikazu Kanamiya (TCU)

### 3P2-08: 「ポリ乳酸の保管条件の違いによる強度特性の評価」

○鈴木美保 (愛工大)、岩橋功樹、武田亘平、山田章 (愛工大)

### 3P2-09: 「大阪北部地震における小型 UAV を用いた住宅屋根調査活動報告」

○蓮實雄大、木村哲也 (長岡技大)、真壁賢一 (小消協 DARST)

### 3P2-10: 「個性に適應する幼児用筋電義手の開発と評価」

○矢吹佳子、黒田勇幹、村井雄太、東郷俊太、姜銀来、横井浩史 (電気通信大学)

### 3P2-11: 「3D プリンタで成形したポリ乳酸試験片の分解に伴う強度特性の検討」

○米澤旭 (愛工大)、鈴木美保 (愛工大)、武田亘平、山田章 (愛工大)

### 3P2-12: 「Deep Q-Network の確率的な学習探索手法の提案」

○足立圭、長坂保典 (中部大学)

### 3P2-13: 「AUV による水・海中浮遊物の自律捕捉の提案」

○佐藤亘、高昊天、三好扶 (岩手大学)

### 3P2-14: 「手術シミュレータ用遭遇型力学提示装置のための高密度 MR 流体の特性評価」

○安孫子聡子、上杉健仁 (芝浦工大)、辻田哲平 (防衛大)、坂本裕之 (日本ペイントホールディングス (株))

### 3P2-15: 「ハプティックフィードバックのための摩擦制御デバイス」

○中西絢也、山村翔斗、大日方五郎 (中部大学)

### 3P2-16: 「劣駆動ロボットハンド設計のための手の運動解析」

○裴艶玲 (愛知工科大)、水谷将明、大日方五郎、イ・ジェリョン (中部大)、裴艶玲 (愛知工科大)