

## RSJ2018 詳細プログラム

9月5日(水)AM

10号館2階/第A室(1024講義室)	10号館2階/第B室(1023講義室)	10号館2階/第C室(1022講義室)	10号館3階/第D室(1034講義室)
<p><b>1A1</b> OS1:フルードパワーを利用した医療・福祉システム</p> <p>齋藤直樹(秋田県立大学)、高岩昌弘(徳島大学)</p> <p>1A1-01 10:00~ 可変粘弾性制御則を適用した装着型アシストスーツAirsist 1のスクワット動作における装着評価実験 ○鈴木 隆二(中央大学) 奥井 学(中央大学) 飯川 伸吾(中央大学) 山田 泰之(中央大学) 中村 太郎(中央大学)</p> <p>1A1-02 10:15~ 自発運動イメージに対応した筋電と脳波の逆相関 ○田中 靖人(関学理工) 嵯峨 宣彦(関学理工)</p> <p>1A1-03 10:30~ 空気圧パラレルマニピュレータを用いた患者手首シミュレータの構築 ○今中 宏之(徳島大) 高岩 昌弘(徳島大)</p> <p>1A1-04 10:45~ 空気圧ソフトアクチュエータによる拇指の可動域訓練手法の検討 ○青山 壘斗(大阪工大) 谷口 造成(大阪工大) 大江 祥生(大阪工大)</p> <p>1A1-05 11:00~ 空気圧システムによる横倒れ姿勢補正機構の開発 ○齋藤 直樹(秋田県立大) 高橋 義輝(グランドファミリー西目)</p> <p>1A1-06 11:15~ EMGを用いた機能回復効果のある食事支援システムの開発 ○嵯峨 宣彦(関西学院大) 梅木 怜奈(関西学院大) 佐藤 俊之(秋田県立大) 永瀬 純也(龍谷大)</p>	<p><b>1B1</b> ヒトの運動計測・解析・推定</p> <p>積際徹(同志社大学)、水内郁夫(東京農工大学)</p> <p>1B1-01 10:00~ 運動計測による全指爪位置を基準とした人の手の関節配置同定 ○谷 英紀(大阪大) 杉原 知道(大阪大)</p> <p>1B1-02 10:15~ 円筒形物体回転操作時における示指・拇指の指先力/関節角度に基づく解析 ○平田 樹(同志社大) 積際 徹(同志社大) 横川 隆一(同志社大)</p> <p>1B1-03 10:30~ 肘関節/パワーアシストのための筋疲労評価の基礎検討 ○大宮 萌(弘前大院) 肥後 洋暁(海上自衛隊) 長井 力(弘前大院) 佐川 貢一(弘前大院)</p> <p>1B1-04 10:45~ ベダリング動作時における自転車競技選手の下肢筋群収縮特性 ○阿部 直也(同志社大) 積際 徹(同志社大) 横川 隆一(同志社大)</p> <p>1B1-05 11:00~ リンク、インピーダンスパラメータ調整による歩行運動拡張法の一提案 ○橋本 光太郎(北海道大学) 田中 孝之(北海道大学)</p> <p>1B1-06 11:15~ 体操における運動の分節化とその時系列統合による技の自動認識 ○高野 渉(阪大) 中村 仁彦(東大)</p> <p>1B1-07 11:30~ 顎口腔機能評価を目的としたICAIによる舌骨上筋群のsEMG信号の分離 ○平間 計徹(岩手大学大学院総合科学研究科) 佐々木 誠(岩手大学大学院総合科学研究科) 中山 淳(一関高等専門学校未来創造工学科) 大日方 五郎(中部大学工学部)</p> <p>1B1-08 11:45~ 2次元ばね質点系における水平運動から鉛直運動への受動的変化の解析 ○有尾 隆宏(農工大) 水内 郁夫(農工大)</p>	<p><b>1D1</b> 移動機構</p> <p>長津裕己(中央大学)、伊藤聡(岐阜大学)</p> <p>1D1-02 10:15~ 単一マーカによる位置及び方向推定可能な不整地移動ロボット開発 ○倉橋 侑希(富山大) 戸田 英樹(富山大)</p> <p>1D1-03 10:30~ 樹木登攀が可能な小型脚ロボットの開発 ○石橋 啓太郎(早大院) 高西 淳夫(早大・早大HRI) 石井 裕之(早大・早大HRI)</p> <p>1D1-04 10:45~ 多脚クローラ型ロボットの溝幅検出に基づく超壕動作 ○佐々木 大雅(東北工科大学院) 藤田 豊己(東北工大)</p> <p>1D1-05 11:00~ 屋内環境におけるARマーカと単眼カメラを用いた車両型ロボットのナビゲーション手法の検討 ○久保田 修平(足利大学大学院) 久芳 頼正(足利大学) 仁田 佳宏(足利大学) 山城 光雄(足利大学)</p> <p>1D1-06 11:15~ 二重構造によるばねを用いた双方向可変剛性機構の提案 ○野中 摂護(津山高専) 佐藤 和紀(津山高専) 井上 勝登(津山高専)</p> <p>1D1-07 11:30~ 腹足を模倣した蠕動移動機構の開発 ○竹山 諄(名城大学) 市川 明彦(名城大学) 長谷川 明之(名城大学) 福田 敏男(名城大学)</p> <p>1D1-08 11:45~ 回り階段を移動するための歩容制御法及び1+4脚ロボットの開発・研究 村尾 彰太(トヨタ自動車(株)) ○傳 瀧申(明治大学) 笠井 航(パラマウントベッド(株)) 加藤 恵輔(明治大学)</p>	

## RSJ2018 詳細プログラム

9月5日(水)AM

10号館3階/第E室(1033講義室)	10号館3階/第F室(1032講義室)	10号館4階/第G室(104Dゼミ室)	10号館4階/第H室(104Cゼミ室)
<p><b>1E1</b> 運動の学習・適応・推定</p> <p>倉重健太郎(室蘭工業大学)、宮崎敏昌(長岡技術科学大学)</p> <p>1E1-01 10:00~ 強化学習によってラットとの遊び行動を獲得するロボットの行動生成に関する研究 ○石井 裕之(早大・早大HRI) 横山 裕也(早大院) 三塚 純子(早大院) 堀越 麗沙子(早大) 山田 壮一(早大) 高西 淳夫(早大・早大HRI)</p> <p>1E1-02 10:15~ マルチモーダル学習を用いた力覚センサによる把持物体の識別 ○山崎 雅幸(中部大学) 山下 隆義(中部大学) 藤吉 弘亘(中部大学) 山内 悠嗣(中部大学) 堂前 幸康(産総研) 白土 浩司(三菱電機)</p> <p>1E1-03 10:30~ 複数タスク下における優先度を用いたロボットの行動選択 ○大沢 航洋(室蘭工業大学) 白倉 聖也(室蘭工業大学) 倉重 健太郎(室蘭工業大学)</p> <p>1E1-04 10:45~ 乳児の認知発達に基づいたロボットの運動学習モデル ○渡部 雅博(岩手大学) 速水 陽平(電気通信大学) 下田 真吾(理化学研究所) 金 天海(岩手大学)</p> <p>1E1-05 11:00~ 単体ロボットにおける行動学習 ○井上 昂浩(室蘭工業大学) 倉重 健太郎(室蘭工業大学)</p> <p>1E1-06 11:15~ 外乱オブザーバの高帯域化による力センサレス力制御における反力推定精度向上 ○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) 宮崎 敏昌(長岡技術科学大学)</p> <p>1E1-07 11:30~ 有人・無人車両が混在する鉱山の自動搬送システムにおける速度ベクトル場を用いた車両の行動予測 ○山本 江(東大) 桑田 晋作(東大) 中村 仁彦(東大)</p> <p>1E1-08 11:45~ 負荷角度による積分をするフィルタを用いた繰返し制御による耕耘爪の速度制御法 ○福井 順一(長岡技大) 宮崎 敏昌(長岡技大)</p>		<p><b>1G1</b> OS25:ロボットマニピュレーション(1/3)</p> <p>渡辺哲陽(金沢大学)、小澤隆太(明治大学)</p> <p>1G1-01 10:00~ 弾性柔軟膜の変形を磁力で保持するユニバーサルロボットグリッパの開発 ○桑野 偉大(九州工業大学) 西田 健(九州工業大学)</p> <p>1G1-02 10:15~ 磁気復元力生成により内部補償を実現するマグネット機構 ○清水 杜織(東北大) 藤本 敏彰(東北大) 林 聡輔(東北大) 渡辺 将広(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>1G1-03 10:30~ A Double Jaw Gripper for Multi-object Grasping ○Joshua C. Triyonoputro (Osaka Univ.) Weiwei Wan (Osaka Univ.) Kaidi Nie (Osaka Univ.) Kensuke Harada (Osaka Univ.)</p> <p>1G1-04 10:45~ A Gripper for Assembly Tasks with Position Alignment Function ○Kaidi Nie (Osaka Univ.) Weiwei Wan (Osaka Univ.) Joshua C. Triyonoputro (Osaka Univ.) Kensuke Harada (Osaka Univ.)</p> <p>1G1-05 11:00~ チャック型平行スティック三指ハンドの機構設計のための対象部品表面への指配置問題とその幾何的解法 ○福西 聖也(和歌山大) 土橋 宏規(和歌山大) 横小路 泰義(神戸大)</p> <p>1G1-06 11:15~ 多用途平行グリッパの開発 ○服部 太樹(東工大) 小俣 透(東工大)</p> <p>1G1-07 11:30~ シリコンチューブを用いた柔軟物把持ハンドの開発 ○池田 毅(山口東理大) 篠原 愛夢((株)マイスターエンジニアリング)</p> <p>1G1-08 11:45~ 濡れ性を用いた吸着パッドの食品応用の研究 ○市川 明彦(名城大) 安達 大和(名城大) 竹山 淳(名城大) 江口 翔太(名城大) 池本 有助(名城大) 大原 賢一(名城大) 日比野 清(SMC) 大道 武生(名城大) 福田 敏男(名城大)</p>	<p><b>1H1</b> OS20: 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~</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>10:00~ 【基調講演】RSIの取り組みと今後 成田雅彦(産技大)</p> <p>1H1-01 10:30~ RSNPを利用したフレキシブル遠隔操作システムの提案 ○松日楽 信人(芝浦工大) 内藤 佑太(芝浦工大)</p> <p>1H1-02 10:45~ RSNPとラズベリーパイを利用した小規模なイベント会場向けのポータブルなスタンプラリー用システムの提案 ○鈴木 昭二(未来大)</p> <p>1H1-03 11:00~ 非専門家向けロボットサービスプラットフォームのための人物追跡モジュールの設計 ○加藤 由花(東京女子大)</p> <p>1H1-04 11:15~ ロボットによるアクティブセンシングと身体性 ○成田 雅彦(産技大)</p>

## RSJ2018 詳細プログラム

9月5日(水)AM			
10号館4階/第1室(104Bゼミ室)	10号館5階/第J室(105Dゼミ室)	10号館5階/第K室(105Cゼミ室)	オープンフォーラム
	<p><b>1J1</b> ヒューマノイドロボット(1/2)</p> <p>橋本健二(明治大学)、垣内洋平(東京大学)</p> <p>1J1-01 10:00~ 空間量子化ダイナミクスによる膝伸展2足歩行の実現 ○梶田 秀司(産総研) ベナレグ メヘディ(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) 神永 拓(産総研) 熊谷 伊織(産総研) 金子 健二(産総研) 金広 文男(産総研)</p> <p>1J1-02 10:15~ 骨盤運動に着目した2足走行ロボットの開発 ○峯下 弘毅(早大院) 大谷 拓也(早大) 橋本 健二(明大・早大HRI) 張 春宇(早大院) 尾原 睦月(早大院) 阪口 正律(株式会社アシックス) 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>1J1-03 10:30~ 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) 植田 大貴(早大院) 橋本 健二(明大・早大HRI) 阪口 正律(株式会社アシックス) 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>1J1-04 10:45~ 準受動歩行と能動歩行が一台で可能なロボット開発と制御 ○野田 晋太郎(東大) 菅井 文仁(東大) 小島 邦生(東大) グエン キム ゴック カン(東大) 垣内 洋平(東大) 岡田 慧(東大) 稲葉 雅幸(東大)</p> <p>1J1-05 11:00~ A Fast Bipedal Gait Pattern Generation Based on Model Predictive Control ○Ang Zhang (Osaka University) G.Ramirez-Alpizar Ixchel (Osaka University) Olivier Stasse (CNRS-LAAS) Kensuke Harada (Osaka University)</p> <p>1J1-06 11:15~ マスタスレーブ操縦に適した二足歩行ロボットの運動制御技術の開発 ○渡 智史(九州大学) 菊植 亮(広島大学)</p> <p>1J1-07 11:30~ 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容変化 ○松井 英樹(日本大学) 本崎 琢也(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>OF1 10:00-12:00 2020年World Robot Summit は何を競うのか? OF6 研究専門委員会はこんなことを行っています(パネル展示)</p>

## RSJ2018 詳細プログラム

9月5日(水)PM1

10号館2階/第A室(1024講義室)	10号館2階/第B室(1023講義室)	10号館2階/第C室(1022講義室)	10号館3階/第D室(1034講義室)
<p><b>1A2</b> OS12: 支援機器開発のための生体モデルとその活用</p> <p>井上剛伸(国立障害者リハビリテーションセンター)、高嶋淳(国立障害者リハビリテーションセンター)</p> <p>1A2-01 13:00~ 軽労化支援機器開発の実現に向けた生体のモデル化 ○高嶋 淳(国立リハ研) 井上 剛伸(国立リハ研)</p> <p>1A2-02 13:15~ 軽労化支援機器開発における生体モデルの活用 ○田中 孝之(北大/軽労化研究会)</p> <p>1A2-03 13:30~ 歩行の神経筋骨格モデルと支援機器開発への展開 ○内藤 尚(金沢大学)</p> <p>1A2-04 13:45~ 発達障害の特性と運動行動の客観的評価・治療に向けて ○島谷 康司(県立広島大学理学療法学科) 島 圭介(横浜国立大学大学院工学研究院)</p> <p>1A2-05 14:00~ 母指対立運動のモデル化と自然な把持動作支援機器の開発 ○岡島 正太郎(名大/理研) 長谷川 泰久(名大) 下田 真吾(理研)</p> <p>1A2-06 14:15~ 暑熱環境運動時における頸髄損傷者の深部体温変化線形モデルに対する個人パラメータオンライン同定手法の検討 ○横田 優(国リハ/東工大) 硯川 潤(国リハ) 樋口 幸治(国リハ) 田村 俊世(早稲田大) 倉林 大輔(東工大) 井上 剛伸(国リハ) 緒方 徹(国リハ) 高嶋 淳(国リハ)</p> <p>1A2-07 14:30~ 走り幅跳び用義足のシミュレーションを用いた統合的設計 大嶽 昌弘(中部大学) 伊藤 翔平(中部大学) ○砂田 拓大(中部大学) 大日方 五郎(中部大学) 長谷 和徳(首都大学東京) 裴 詠玲(愛知工科大学)</p> <p>1A2-08 14:45~ 「眠りスキャン」導入は介護施設勤務介護者の深夜から明け方の勤務負担を軽減する ○尾林 和子(東京聖新会) 近藤 洋正(東京聖新会) 岡本 佳美(東京聖新会) 新坂 永枝(東京聖新会) 近藤 崇之(東京聖新会) 石井 陽子(UA評価機構) 増山 茂(東京医大)</p>	<p><b>1B2</b> OS13: 人間拡張技術(1/2)</p> <p>栗田雄一(広島大学)、田中孝之(北海道大学)</p> <p>13:00~ 【基調講演】ロボット拇指の身体化インタフェース 長谷川泰久(名古屋大学)</p> <p>1B2-01 13:30~ 人工拇指使用後の身体表現転移及び身体図式変化の評価 ○朱 曜南(名古屋大学) 式田 寛(名古屋大学) 青山 忠義(名古屋大学) 長谷川 泰久(名古屋大学)</p> <p>1B2-02 13:45~ 直感的な随意操作が可能な【第三の腕】に関する研究 ○岩崎 悠希子(早大) 中林 幸輝(早大) 高橋 翔太(早大) 飯塚 修平(早大) 天野 浩平(早大) 安藤 孝三(早大) 岩田 浩康(早大)</p> <p>1B2-03 14:00~ 非電化レスキューロボットの開発 ○木野 仁(福工大) 後藤 雅明(福工大) 本田 雅貴(福工大)</p> <p>1B2-04 14:15~ A soft exoskeleton jacket for human motion interaction ○Antonio Vega Ramirez(Hiroshima Univ.) Yuichi Kurita(Hiroshima Univ./JST PRESTO)</p> <p>1B2-05 14:30~ ウェアラブル振動提示デバイスによる手首の運動誘導 ○岡部 圭佑(東北大学) サラザル ホセ(東北大学) 平田 泰久(東北大学)</p> <p>1B2-06 14:45~ 相乗筋のEMG信号を用いた骨盤底筋へのバイオフィードバックトレーニング ○長谷川 耀(北海道大学) 田中 孝之(北海道大学) 若生 知宏(北海道大学) 島谷 康司(県立広島大学) 栗田 雄一(広島大学)</p>	<p><b>1C2</b> OS19: 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>中村友昭(電気通信大学)、有木由香(SONY)</p> <p>13:00~ 【基調講演】確率ロボティクスとデータ工学ロボティクスのこれまでとこれから 長井隆行(電気通信大学)</p> <p>1C2-01 13:30~ バックホウのダンブトラックへの土砂積込み行動解析 ○濱田 龍之介(東北大) 大野 和則(東北大) 水野 直希(東北大) 柴田 幸則(佐藤工務店) 浅野 公隆(三洋テクニクス) 鈴木 高宏(東北大) 田所 諭(東北大)</p> <p>1C2-02 13:45~ CVT付装具型エナジーハーベスタにおける変速比のベース最適化 ○井川 優太郎(奈良先端大) 小林 泰介(奈良先端大) 松原 崇亮(奈良先端大)</p> <p>1C2-03 14:00~ Parking Spot Discovery for Autonomous Vehicles ○Thomas Westfachtel(Tohoku University) Kazunori Ohno(Tohoku University) Naoki Mizuno(Tohoku University) Ryunosuke Hamada(Tohoku University) Shotaro Kojima(Tohoku University) Satoshi Tadokoro(Tohoku University)</p> <p>1C2-04 14:15~ 複数の概念形成モデルの統合によるロボットの家事タスクの実現 ○宮澤 和貴(電通大) 岩田 健輔(電通大) 勝又 勇貴(立命館) 黄瀬 輝(立命館) 田淵 義基(立命館) 水地 良明(NII) 坂戸 達陽(NII) 相良 陸成(名工大) 谷口 忠大(立命館) 長井 隆行(電通大)</p>	<p><b>1D2</b> 特殊環境作業ロボット</p> <p>山田泰之(中央大学)、多田隈建二郎(東北大学)</p> <p>1D2-01 13:00~ 柔剛切替式膨縮パッド循環移動体 ○林 聡輔(東北大) 多田隈 建二郎(東北大) 岡田 佳都(東北大) 清水 杜織(東北大) 藤本 敏彰(東北大) 田所 諭(東北大)</p> <p>1D2-02 13:15~ 廃止措置に向けたロボットの試験法開発 ○山田 大地(JAEA) 川端 邦明(JAEA)</p> <p>1D2-03 13:30~ 高強度化学繊維によるワイヤ駆動のための基礎的検討 兼清 真人(東工大) ○遠藤 玄(東工大)</p> <p>1D2-04 13:45~ 湿地帯を移動可能なアルキメディアンスクリューを有した小型ロボットの開発 ○松広 航(早稲田大学大学院) 田中 克明(早稲田大学大学院) 井上 翔平(早稲田大学大学院) 鐘 娉婷(早稲田大学大学院) 木田 和紀(早稲田大学大学院) 菅原 雄介(東京工業大学) 高西 淳夫(早稲田大学理工学術院・ヒューマノイド研究所) 石井 裕之(早稲田大学理工学術院・ヒューマノイド研究所)</p> <p>1D2-05 14:00~ 海底3D地図作成を目的とした曳航型水中ロボットによる画像データ取得の高速化・広域化 武村 史朗(沖繩高専) ○坂上 憲光(東海大) 高橋 悟(香川大) 山松 晃太郎((同)アパライティス)</p> <p>1D2-06 14:15~ 水没型モーターによる小型水中ロボットアーム開発 ○住友 尚輝(立命館大学) 川村 貞夫(立命館大学) 坂上 憲光(東海大学)</p> <p>1D2-07 14:30~ ミミズの剛毛を模倣した推進機構を有する海底探査用掘削ロボットの開発 ○井坂 恵太(中央大) 只見 侃朗(中央大) 藤原 杏実(中央大) 渡邊 友貴(中央大) 菅澤 誠(海洋機構) 山田 泰之(中央大) 吉田 弘(海洋機構) 中村 太郎(中央大)</p> <p>1D2-08 14:45~ 養鶏衛生管理システムの為の斃死鶏回収ロボットの開発 ○大西 一成(鹿児島大学大学院理工学研究科) 山口 貴洸(鹿児島大学大学院理工学研究科) 鹿嶋 雅之(鹿児島大学大学院理工学研究科) 小澤 真(鹿児島大学獣医学部獣医学科) 福元 伸也(鹿児島大学大学院理工学研究科) 佐藤 公則(鹿児島大学大学院理工学研究科) 渡邊 睦(鹿児島大学大学院理工学研究科)</p>

## RSJ2018 詳細プログラム

9月5日(水)PM1

10号館3階/第E室(1033講義室)	10号館3階/第F室(1032講義室)	10号館4階/第G室(104Dゼミ室)	10号館4階/第H室(104Cゼミ室)
<p><b>1E2</b> OS4: 深層学習(1/4)</p> <p>松原崇充(奈良先端科学技術大学院大学)、高橋城志(Preferred Networks)</p> <p>1E2-01 13:00~ Map-based Multi-Policy Reinforcement Learning: 深層強化学習による適応能力の獲得 ○久米 絢佳(PFN) 松元 毅一(PFN) 高橋 城志(PFN) Wilson Ko(PFN) Jethro Tan(PFN)</p> <p>1E2-02 13:15~ 深層強化学習を用いた多指脚ロボットの動作獲得 ○市川 怜志(宇都宮大学) 高木 航平(宇都宮大学) 星野 智史(宇都宮大学)</p> <p>1E2-03 13:30~ 深層強化学習(Double DQN)による整地機械の自律制御 ○孫 澤源(芝浦工業大学) 中谷 優之(芝浦工業大学) 田邊 俊也(芝浦工業大学) 内村 裕(芝浦工業大学)</p> <p>1E2-04 13:45~ ステアレーターの概念に関する研究 ○山科 亮太((株)リコー) 伊藤 佑(ヤマトホールディングス(株)) 古江 奈々美(一橋大学) 志村 浩((株)リコー) 川口 敦生((株)リコー)</p> <p>1E2-05 14:00~ Attention機構を導入したA3Cの提案 ○福井 宏(中部大学) 平川 翼(中部大学) 山下 隆義(中部大学) 藤吉 弘亘(中部大学)</p> <p>1E2-06 14:15~ Experimental Force-Torque Dataset for Robot Learning of Multi-Shape Insertion Giovanni De Magistris(IBM Research AI) ○Asim Munawar(IBM Research AI) Tu-Hoa Pham(IBM Research AI) Tadanobu Inoue(IBM Research AI) Phongtharin Vinayavekhin(IBM Research AI) Ryuki Tachibana(IBM Research AI)</p> <p>1E2-07 14:30~ Liquid Estimation Model for Robot Pouring Skill using Active Motion and Deep Learning ○Nguyen Ba Dai(Waseda University) Namiko Saito(Waseda University) Tetsuya Ogata(Waseda University, AIST) Shigeki Sugano(Waseda University)</p>		<p><b>1G2</b> OS25:ロボットマニピュレーション(2/3)</p> <p>小澤隆太(明治大学)、辻徳生(金沢大学)</p> <p>1G2-01 13:00~ マニピュレータに対するISMOに基づく能動的 外乱除去制御 ○植西 宣仁(阪府大) 小林 友明(阪府大)</p> <p>1G2-02 13:15~ 許容変位集合の解析によるフォームクローザ となる食器把持方法の検討 ○鈴木 裕貴(東北大学) 衣川 潤(東北大学) 荒井 翔悟(東北大学) 小菅 一弘(東北大学)</p> <p>1G2-03 13:30~ 平行スティック四指汎用ハンドを搭載した単 アームによるギヤユニットの治具レス組立 ○福田 崇人(神戸大) 土橋 宏規(和歌山大) 横小路 泰義(神戸大)</p> <p>1G2-04 13:45~ 高精度位置決めのためのアクティブビジュアル サーボ ○宮本 義大(東北大学) 荒井 翔悟(東北大学) 小菅 一弘(東北大学)</p> <p>1G2-05 14:00~ ばら積み物体の認識と操りのための確率的行 動計画の検証 ○元田 智大(大阪大学) 万 偉偉(大阪大学) 原田 研介(大阪大学)</p> <p>1G2-06 14:15~ 距離画像へのハンドモデル群の畳み込みによ る把持手段と把持位置の同時決定 ○堂前 幸康(産総研) 原田 研介(大阪大学)</p> <p>1G2-07 14:30~ 把持ツール選択及び交換を含む組立作業計 画 ○中山 賢斗(大阪大学) 万 偉偉(大阪大学) ラミレス イグニエル(大阪大学) 原田 研介(大阪大学・産総研)</p> <p>1G2-08 14:45~ 双腕による組立姿勢探索 ○森山 龍太(大阪大学基礎工学部) 万 偉偉(大阪大学基礎工学部) 原田 研介(大阪大学基礎工学部)</p>	<p><b>1H2</b> OS16: 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~(1/2)</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>1H2-01 13:00~ ロボットレストラン用シミュレータ ○大内 秀治(産業技術大学院大学) 上野 亮祐(産業技術大学院大学) 吉田 瑛利(産業技術大学院大学) 増田 敏行(産業技術大学院大学) 劉 曉婷(産業技術大学院大学) 盛 宸(産業技術大学院大学) 成田 雅彦(産業技術大学院大学)</p> <p>1H2-02 13:15~ RSNPクライアント協調型フレキシブル遠隔操 作システムの開発 ○内藤 佑太(芝浦工大) 松日楽 信人(芝浦工大)</p> <p>1H2-03 13:30~ RSNPを用いた移動ロボットによる周囲環境の 計測システム ○三木 理(芝工大) 内藤 佑太(芝工大) 岡野 憲(芝工大) 松日楽 信人(芝工大) 安 淳一((株)アキュレイトシステムズ)</p> <p>1H2-04 13:45~ RSNPを利用した移動体の位置情報提示シス テム ○岡野 憲(芝浦工大) 初見 雅人(芝浦工大) 和田 一真(芝浦工大) 松日楽 信人(芝浦工大)</p> <p>1H2-05 14:00~ 「人々のコミュニケーションを媒介するロボット」 ○藤原 宏樹(産業技術大学院大学) 岡野 憲(産業技術大学院大学) 周 元(産業技術大学院大学) 高橋 睦貴(産業技術大学院大学) 小川 太輔(産業技術大学院大学) 平社 和也(産業技術大学院大学) 土屋 陽介(東京通信大学) 近藤 嘉男(産業技術大学院大学) 内山 純(産業技術大学院大学)</p> <p>1H2-06 14:15~ デスクトップ・コンパニオンロボット“Tickle Cube”の提案 ○上林 昭(産業技術大学院大学)</p>

## RSJ2018 詳細プログラム

9月5日(水)PM1

10号館4階/第1室(104Bゼミ室)	10号館5階/第J室(105Dゼミ室)	10号館5階/第K室(105Cゼミ室)	オープンフォーラム
<p><b>112</b> IS1: Robotics x AI</p> <p>Kazuhiro Nakadai(Honda RI)、Tetsunari Inamura(NII)</p> <p>112-01 13:00~ Estimation of affect scores accounting for user responsiveness Hoang Nguyen (Grenoble Institute of Technology) ○Serina Koyama(Okayama University) Zeynep Yucel(Okayama University) Akito Monden(Okayama University) Mariko Sasakura(Okayama University)</p> <p>112-02 13:15~ Humanoids Dense RGB-D SLAM in Dynamic Human Environment ○Tianwei Zhang(The Univ. of Tokyo) Emiko Uchiyama(The Univ. of Tokyo) Kaixuan Guan(The Univ. of Tokyo) Yoshihiko Nakamura(The Univ. of Tokyo)</p> <p>112-03 13:30~ Deep Learning with Predictive Control for Human Motion Tracking ○Don Joven Agravante(IBM Research AI) Giovanni De Magistris(IBM Research AI) Asim Munawar(IBM Research AI) Phongtharin Vinayavekhin(IBM Research AI) Ryuki Tachibana(IBM Research AI)</p> <p>112-04 13:45~ Applying Semantic Segmentation to Autonomous Cars in the Snowy Environment ○Zhaoyu Pan(Hokkaido University) Takanori Emaru(Hokkaido University) Ankit Ravankar(Hokkaido University) Yukinori Kobayashi(Hokkaido University)</p> <p>112-05 14:00~ Acoustic simulation of a moving sound source and microphone for robot audition in dynamic environments ○Zhaofeng Zhang(Honda Research Institute Japan Co., Ltd.) Kazuhiro Nakadai(Honda Research Institute Japan Co., Ltd.) Hirofumi Nakajima(Kogakuin University) Naoki Sumida(Honda Research Institute Japan Co., Ltd.)</p> <p>112-06 14:15~ Case study of bird localization via sound in 3D space ○Daniel Gabriel(Tokyo Institute of Technology) Ryosuke Kojima(Kyoto University) Kotaro Hoshiba(Kanagawa University) Katsutoshi Itoyama(Tokyo Institute of Technology) Kenji Nishida(Tokyo Institute of Technology) Kazuhiro Nakadai(Tokyo Institute of Technology, HRI-JP)</p>	<p><b>1J2</b> ヒューマノイドロボット(2/2)</p> <p>杉原知道(大阪大学)、梶田秀司(産業技術総合研究所)</p> <p>1J2-01 13:00~ 静油圧駆動ヒューマノイドHydraの粘弾性分解制御による全身柔軟運動の実現 ○康 天毅(東大) 山本 江(東大) 室谷 和哉(東大) 中村 仁彦(東大)</p> <p>1J2-02 13:15~ 筋骨格構造における長期的自己身体像獲得と可変剛性制御の実現 ○河原塚 健人(東京大学) 都築 敏(東京大学) 牧野 将吾(東京大学) 鬼塚 盛宇(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>1J2-03 13:30~ ヒューマノイドの水流・液面認識に基づく注水操作に関する研究 石倉 祥平(東京大学) 小松 慎太郎(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>1J2-04 13:45~ ヒューマノイドの全身トルク制御とZMP外乱オブザーバによる高精度ZMP制御 ○室谷 和哉(東大) 康 天毅(東大) 山本 江(東大) 中村 仁彦(東大)</p> <p>1J2-05 14:00~ 筋骨格ヒューマノイドにおける脚全体の筋に基づく筋張力ZMPを用いた平衡動作 ○鬼塚 盛宇(東京大学) 真壁 佑(東京大学) 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>1J2-06 14:15~ 外界や目的地の変動に低感度な二脚ロボットの移動経路計画 ○山本 孝信(阪大) 杉原 知道(阪大)</p> <p>1J2-07 14:30~ 油圧二足歩行ロボットを用いた不安定面上の適応歩行による受動性に基づいた最適接触力制御の実験的検証 ○平山 健太(立命館大学) 廣澤 望(立命館大学) 玄 相典(立命館大学)</p> <p>1J2-08 14:45~ LIPポテンシャルに基づく二足ロボットの自律的足運動制御 ○今西 健太(阪大) 杉原 知道(阪大)</p>	<p><b>1K2</b> 自己位置推定・ナビゲーション</p> <p>田中秀幸(産業技術総合研究所)、赤井直紀(名古屋大学)</p> <p>1K2-01 13:00~ 準静的環境下でのオンラインGraph-based SLAM ○小山 渚(豊田中研) 藤井 亮暢(豊田中研)</p> <p>1K2-02 13:15~ 起伏のある環境を表すNDTマップの生成 ○藤井 亮暢(豊田中研) 津坂 祐司(豊田中研) 松野 喜幸(トヨタ自動車) 藪下 英典(トヨタ自動車)</p> <p>1K2-03 13:30~ 距離画像カメラによる屋外3次元地形の地図構築と経路計画 ○原 祥堯(千葉工大 fuRo) 友納 正裕(千葉工大 fuRo)</p> <p>1K2-04 13:45~ 高精度マーカを用いたドローンの飛行制御 ○山田 樹(筑波大学/産総研) 田中 秀幸(産総研) 松本 吉央(産総研/筑波大学)</p> <p>1K2-05 14:00~ 部分尤度場の切り替えによる空間規模に制限のないリアルタイム6自由度自己位置姿勢推定 ○長谷川 龍生(東理大/産総研) 佐々木 洋子(産総研) 竹村 裕(東理大/産総研)</p> <p>1K2-06 14:15~ 小型移動ロボット向け位置計測手法 ○友園 伸保(近畿大)</p> <p>1K2-07 14:30~ 整合性の取れた地図を要しない移動ロボットのためのティーチングプレイバックナビゲーション ○赤井 直紀(名古屋大) モラレス ルイス 洋一(名古屋大) 平山 高嗣(名古屋大) 村瀬 洋(名古屋大)</p> <p>1K2-08 14:45~ 移動物体及び不定型物体の計測におけるLIDARセンサが持つ距離情報の不安定性に関する基礎実験 ○濱 真弥(富山大) 戸田 英樹(富山大)</p>	<p>OF2 13:00-15:00 ビルメンテナンスロボット事業における産学連携を探る OF6 研究専門委員会はこんなことを行っています(パネル展示)</p>

## RSJ2018 詳細プログラム

9月5日(水)PM2

10号館2階/第A室(1024講義室)	10号館2階/第B室(1023講義室)	10号館2階/第C室(1022講義室)	10号館3階/第D室(1034講義室)
<p><b>1A3</b> 生活支援ロボット</p> <p>倉爪亮(九州大学)、佐々木誠(岩手大学)</p> <p>1A3-01 15:15~ 柔軟関節により足関節の力学特性を付加する靴 ○押本 泰貴(大分大学) 阿部 功(大分大学) 菊池 武士(大分大学) 千々和 直樹(有園製作所) 藪田 智久(中央発条工業) 田中 健一郎(大分大学) 浅海 靖恵(大分大学)</p> <p>1A3-02 15:30~ ワイヤ干渉駆動関節モジュールの分類と比較 ○李 文揚(電通大) 陳 鵬(電通大) 矢吹 佳子(電通大) 姜 銀来(電通大) 横井 浩史(電通大) 東郷 俊太(電通大)</p> <p>1A3-03 15:45~ ロボットによる液体の定量的な注ぎ作業の実現 ○董 農宇(電通大) 滝澤 優(電通大) 工藤 俊亮(電通大) 末廣 尚士(電通大)</p> <p>1A3-04 16:00~ 生活支援に用いる平行ベルトを有した操り機能を実現するロボットハンドの研究・開発 木幡 奏子(日本精工株式会社) 山森 さつき(SMC株式会社) ○泉澤 賢太(明治大学) 加藤 恵輔(明治大学)</p> <p>1A3-05 16:15~ 生活支援サービスのための移動型インフレータブルロボットアームの開発 ○多田羅 僚介(九大) 野間口 直樹(九大) 河村 晃宏(九大) 倉爪 亮(九大) 川村 貞夫(立命館大)</p> <p>1A3-06 16:30~ 揺動機構を利用した無動力歩行支援機器の設計 ○眞野 明日香(新潟大学) 今村 孝(新潟大学)</p> <p>1A3-07 16:45~ 生活空間で支援作業を行う自重補償機構付きアームを有するマルチコプタの研究・開発 ○中村 亘(明治大学) 石井 久貴(不二越(株)) 加藤 恵輔(明治大学)</p> <p>1A3-08 17:00~ 自重補償機構の補償力調整機能を有した生活支援ロボットアームの開発・研究 ○篠本 健介(明治大学大学院) 加藤 恵輔(明治大学理工学部)</p>	<p><b>1B3</b> OS13: 人間拡張技術(2/2)</p> <p>田中孝之(北海道大学)、栗田雄一(広島大学)</p> <p>1B3-01 15:15~ 指屈筋と指伸筋の構造を模倣したソフトロボットグローブ ○高橋 宣裕(電通大/東工大) 高橋 勇人(東工大) 鈴木 康一(東工大) 小池 英樹(東工大)</p> <p>15:30~ 【基調講演】産業技術としての人間拡張研究 持丸正明(産業技術総合研究所)</p> <p>16:30~ パネルディスカッション:ロボット技術はいかに人の活動を拡張するか 進行:栗田雄一(広島大学) &lt;パネラー(仮)&gt; 持丸正明(産業技術総合研究所) 長谷川泰久(名古屋大学) 菅原雄介(東京工業大学) 田中孝之(北海道大学) 小池英樹(東京工業大学)</p>	<p><b>1C3</b> OS19: 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>原祥堯(千葉工業大学 fuRo)、青木達哉(電気通信大学)</p> <p>15:15~ 【基調講演】ウェアラブル・モバイル端末から生まれる人行動データ解析の新展開 下坂正倫(東京工業大学)</p> <p>15:45~ 【基調講演】ロボティクスと確率モデルに基づく汎用人工知能に向けて ~記号創発ロボティクスのアプローチ~ 谷口忠大(立命館大学)</p> <p>1C3-01 16:15~ 見えない状態変化の推定機構に基づく観察学習とタスク再現 ○長濱 虎太郎(信州大) 山崎 公俊(信州大)</p> <p>1C3-02 16:30~ 場所概念と地図と言語モデルのスケラブルなオンライン学習 ○谷口 彰(立命館大学/日本学術振興会特別研究員PD) 萩原 良信(立命館大学) 谷口 忠大(立命館大学) 稲邑 哲也(NII/SOKENDAI)</p> <p>1C3-03 16:45~ 重複混合スパースガウス過程を事前分布とする多峰性方策探索 ○佐々木 光(NAIST) 松原 崇充(NAIST)</p> <p>1C3-04 17:00~ An Object Recognition System for Disaster Robotics ○Solvi Arnold(Shinshu Univ.) Kimitoshi Yamazaki(Shinshu Univ.)</p>	<p><b>1D3</b> 災害対応ロボット</p> <p>永谷圭司(東北大学)、大原賢一(名城大学)</p> <p>1D3-01 15:15~ 多段吸着機構を用いた多様面吸着の安定化 ○柴田 和志(名城大) 鈴木 駿也(名城大) 榊原 光騎(名城大) 坪内 俊樹(名城大) 大原 賢一(名城大) 芦澤 怜史(名城大) 福田 敏男(名城大) 大道 武生(名城大)</p> <p>1D3-02 15:30~ クローラ型移動ロボットの壁への斜め進入に関する研究 ○松原 和輝(東北大) 永谷 圭司(東北大)</p> <p>1D3-03 15:45~ 回転方向によって走行特性の異なる移動ロボット用車輪の開発と評価 ○菊地 泰洋(東北大学) 永谷 圭司(東北大学)</p> <p>1D3-04 16:00~ 極限環境下で作業可能な災害対応ロボットの開発 ○名村 圭祐(早大院) 松澤 貴司(早大院) 橋本 健二(明大・早大HRI) 孫 瀟(早大院) 酒井 伸明(早大院) 林 翔太(早大院) 吉田 雄貴(早大院) 今井 朝輝(早大院) 大河原 正篤(早大院) 熊谷 健吾(早大院) 松原 孝将(早大院) 山口 航希(早大院) 内藤 博(早大院) 高木 一輝(早大) 高西 淳夫(早大・早大HRI)</p> <p>1D3-05 16:15~ 多様負荷に対応可能な吸着ハンドの開発 ○鈴木 駿也(名城大) 柴田 和志(名城大) 坪内 俊樹(名城大) 榊原 光騎(名城大) 芦澤 怜史(名城大) 大原 賢一(名城大) 福田 敏男(名城大) 大道 武生(名城大)</p> <p>1D3-06 16:30~ ドリル推進機構の機体構成と移動能力の評価 ○有我 祐一(山形大) 水野 慶人(山形大)</p> <p>1D3-07 16:45~ 極限環境下で作業可能な災害対応ロボットの開発 ○内藤 博(早大院) 酒井 伸明(早大院) 橋本 健二(明治大・早大HRI) 毛利 哲也(岐阜大) 並木 明夫(千葉大) 孫 瀟(早大院) 松澤 貴司(早大院) 林 翔太(早大院) 吉田 雄貴(早大院) 今井 朝輝(早大院) 大河原 正篤(早大院) 熊谷 健吾(早大院) 松原 孝将(早大院) 山口 航希(早大院) 名村 圭祐(早大院) 高木 一輝(早大) 高西 淳夫(早大・早大HRI)</p> <p>1D3-08 17:00~ 高周波振動を用いた触覚提示による建設ロボットの遠隔操縦支援 ○齊藤 真也(東北大) 永野 光(東北大) 昆陽 雅司(東北大) 田所 諭(東北大)</p>

## RSJ2018 詳細プログラム

9月5日(水)PM2

10号館3階／第E室(1033講義室)	10号館3階／第F室(1032講義室)	10号館4階／第G室(104Dゼミ室)	10号館4階／第H室(104Cゼミ室)
<p><b>1E3</b> OS4: 深層学習(2/4)</p> <p>坪井祐太(Preferred Networks)、尾形哲也(早稲田大学／産業技術総合研究所)</p> <p>15:15～ 人間・ロボットの全身運動と言語の学習 ～深層学習への展開～ 高野渉(大阪大学)</p> <p>1E3-01 15:45～ 深層強化学習を用いた言葉に対する動作概念獲得への試み ○橋本 さゆり(お茶大) 金子 晃(お茶大) 小林 一郎(お茶大)</p> <p>1E3-02 16:00～ 実世界での話し言葉指示による物体移動: 深層学習による画像・言語理解 ○高橋 城志(PFN) 羽島 潤(PFN) 菊池 悠太(PFN) 小林 颯介(PFN) 坪井 祐太(PFN) 海野 裕也(PFN) 中島 統太郎(PFN) 福田 昌昭(PFN) Wilson Ko(PFN) Jethro Tan(PFN)</p> <p>1E3-03 16:15～ GANを用いた対話中の人間の振る舞いのモデル化 ○西村 優佑(大阪大学大学院基礎工学研究科) 中村 泰(大阪大学大学院基礎工学研究科) 石黒 浩(大阪大学大学院基礎工学研究科)</p> <p>1E3-04 16:30～ 深層強化学習を用いた論証構築のための情報探索対話戦略の最適化 ○勝見 久央(NAIST) 平岡 拓也(NEC) 本浦 庄太(NEC) 山本 風人(NEC) 定政 邦彦(NEC) 吉野 幸一郎(NAIST, JSTさきがけ) 中村 哲(NAIST)</p> <p>1E3-05 16:45～ 音源分離のための潜在ディリクレ配分法の教師なし深層ベイズ学習 ○坂東 宜昭(産総研) 佐々木 洋子(産総研)</p>		<p><b>1G3</b> OS25: ロボットマニピュレーション(3/3)</p> <p>辻徳生(金沢大学)、渡辺哲陽(金沢大学)</p> <p>15:15～ 【基調講演】手の運動の神経制御: 筋シナジー仮説の検証 関和彦(国立精神・神経医療研究センター)</p> <p>1G3-01 15:45～ 筋屈曲点を有する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 木野 仁(FIT) ○後藤 雅明(FIT) 小杉 卓裕(FIT) 田原 健二(KU)</p> <p>1G3-02 15:00～ 様々な減速機構に因る弾性関節を持つロボットアームにおける非線形モデルベース振動抑制制御の評価 ○大明 準治(東芝)</p> <p>1G3-03 15:15～ 教示時とは異なる位置の物体に対して視覚情報を用いた双腕型ロボットによる把持動作の再生 ○浦山 一樹(宇都宮大学) 宮下 隼輔(宇都宮大学) 久田 智己(宇都宮大学) 柿木 泰成(宇都宮大学) 尾崎 功一(宇都宮大学) 星野 智史(宇都宮大学)</p> <p>1G3-04 16:30～ 触覚機能を内包する高速・高精度近接覚センサ ○小山 佳祐(UTokyo) 村上 健一(UTokyo) 妹尾 拓(UTokyo) 下条 誠(UTokyo) 石川 正俊(UTokyo)</p> <p>1G3-05 16:45～ 実時間制御のオンライン学習による双腕台車型ロボットの中国コマ操作の獲得 ○室岡 貴之(東京大学) 古田 悠貴(東京大学) 岡田 慧(東京大学) 稲葉 雅幸(東京大学)</p> <p>1G3-06 17:00～ データベースを利用した適応的な組立動作生成システムの提案 ○池田 奎(大阪大) 山野辺 夏樹(産総研) 花井 亮(産総研) 辻 徳生(金沢大) プティダミアン(大阪大) ラムレス イクシエル(大阪大) 万 偉偉(大阪大) 原田 研介(大阪大/産総研)</p>	<p><b>1H3</b> OS16: 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～(2/2)</p> <p>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>15:15～ 審査結果発表</p>



## RSJ2018 詳細プログラム

9月5日(水)PM2

10号館4階／第1室(104Bゼミ室)	10号館5階／第J室(105Dゼミ室)	10号館5階／第K室(105Cゼミ室)	オープンフォーラム
<p><b>1I3</b> IS2: Robotics, Mechatronics and Control</p> <p>Kazuhiro Nakadai(Honda RI), Tetsunari Inamura(NII)</p> <p>1I3-01 15:15～ Design of a Three Degree of Freedom Robot Wrist with Adjustable Passive Gravity Compensation ○Jarrod Kling (Waseda University) Alexander Schmitz (Waseda University) Shigeki Sugano (Waseda University)</p> <p>1I3-02 15:30～ High precision, intuitive teleoperation in virtual reality for small sized aerial robotics. ○Robert Oliver Ladig (Ritsumeikan University) Kazuhiro Shimonomura (Ritsumeikan University)</p> <p>1I3-03 15:45～ Towards Continuous Physical Integration Testing for Robotics ○Floris Erich (AIST) Abhilasha Saksena (AIST) Geoffrey Biggs (AIST)</p> <p>1I3-04 16:00～ Generation of Knowledge Base for Robotic Applications and Performance Criteria using Taxonomy and Ontology based Approach ○Abhilasha Saksena (Robot Software Platform Team, Robot Innovation Research Center, AIST, Tsukuba) Floris Erich (Robot Software Platform Team, Robot Innovation Research Center, AIST, Tsukuba) Geoffrey Biggs (Robot Software Platform Team, Robot Innovation Research Center, AIST, Tsukuba)</p> <p>1I3-05 16:15～ Double-Encoder-Based Torsion Torque Observer Design for Compensation of Stiffness Variation in Harmonic Gear ○Julio Cesar Vera Paramo (Nagaoka University of Technology) Kiyoshi Ohishi (Nagaoka University of Technology) Yuki Yokokura (Nagaoka University of Technology) Miyazaki Toshimasa (Nagaoka University of Technology)</p> <p>1I3-06 16:30～ Development of Port Facilities Inspection Robot Using Multi-copter ○Takaki Ueno (Hokkaido Univ.) Masaru Sakuma (Hokkaido Univ.) Seiko Piotr Yamaguchi (Hokkaido Univ., AGH) Yukinori Kobayashi (Hokkaido Univ.) Takanori Emaru (Hokkaido Univ.) Ankit Ravankar (Hokkaido Univ.)</p> <p>1I3-07 16:45～ Road Detection in Snowy Forest Environment using RGB Camera ○Sirawich Vachmanus (Graduate School of Engineering, Hokkaido University) Takanori Emaru (Research Faculty of Engineering, Hokkaido University) Ankit Ravankar (Research Faculty of Engineering, Hokkaido University) Yukinori Kobayashi (Research Faculty of Engineering, Hokkaido University)</p>	<p><b>1J3</b> ロボット制御</p> <p>永田寅臣(山口東京理科大学)、中村文一(東京理科大学)</p> <p>1J3-01 15:15～ ORiNiドルウェアが搭載された産業用ロボットを用いたスマート加工システム ○永田 寅臣(山理科大院) 鈴木 慎太郎(山理科大院) 渡辺 桂吾(岡山大院)</p> <p>1J3-02 15:30～ 手押し式電動耕うん機における車輪の速度フィードバックによる空転の抑制と車体速度振動の低減 ○中沢 拓未(長岡技術科学大学) 宮崎 敏昌(長岡技術科学大学)</p> <p>1J3-03 15:45～ 単一サーチライトを用いた4ロータヘリコプタによる50mレンジ自律移動制御 ○笠松 直生(富山大) 戸田 英樹(富山大)</p> <p>1J3-04 16:00～ 傾斜角を用いた車輪型移動ロボットにおける駆動輪の角度制御 ○関口 敏範(首都大) 武居 直行(首都大)</p> <p>1J3-05 16:15～ 2輪移動型ロボットに対する制御バリア関数を用いた衝突回避制御 ○島村 諒(東理大) 中村 文一(東理大)</p> <p>1J3-06 16:30～ 二輪・三輪モードを有するビークルロボットの柔軟着地制御 長津 裕己(中央大学) ○松下 幸寛(中央大学) 村越 司昂(中央大学) 橋本 秀紀(中央大学)</p> <p>1J3-07 16:45～ 周期入力による受動車輪を用いた1アクチュエータ自律移動ロボットの直進実験 ○杉浦 翔哉(岐阜大学) 森田 亮介(岐阜大学) 伊藤 聡(岐阜大学)</p> <p>1J3-08 17:00～ タコ模倣型吸着グリッパを搭載したロボットアームにおける水平搬送速度と物体落下頻度の関係 ○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)</p>	<p><b>1K3</b> 群ロボット</p> <p>長瀬賢二(和歌山大学)、星野智史(宇都宮大学)</p> <p>1K3-01 15:15～ 連結部に搭載された車両相対運動計測装置による超小型モビリティの隊列走行の研究 福井 類(東大) ○鈴木 歩(東大) 葉 其緯(東大) 割澤 伸一(東大)</p> <p>1K3-02 15:30～ 大域的に利用可能な自己釣り合い力を有するマルチエージェントシステムのフォーメーション制御 ○田上 浩大(和歌山大学) 長瀬 賢二(和歌山大学)</p> <p>1K3-03 15:45～ 複数台協調により段差乗り越えを行う群ロボットの研究 ○神山 和人(竹中工務店) 宮口 幹太(竹中工務店) 新井 健生(電通大)</p> <p>1K3-04 16:00～ 粉体の動特性を模した群ロボットによる搬送作業 ○菅原 研(東北学院大)</p> <p>1K3-05 16:15～ 葉緑体ロボット群による環境被覆に向けた大域的経路生成 ○手塚 翔太(宇都宮大学) 星野 智史(宇都宮大学)</p> <p>1K3-06 16:30～ 高性能AUVを核としたAUV群の測位手法 ○松田 匠未(東大) 巻 俊宏(東大) 坂巻 隆(東大)</p>	<p>山本江(東京大学)、鈴木康一(東京工業大学)</p> <p>OF12 15:15-17:15 このロボットがすごい2018 OF3 15:30-16:30 MATLAB/Simulinkによる自律ロボットシステム開発 OF4 18:00-20:00 NVIDIA Jetson Meetup ～ AIロボットプラットフォーム ディナーセッション～ OF6 研究専門委員会はこんなことを行っています(パネル展示)</p>

## RSJ2018 詳細プログラム

9月6日(木)AM

10号館2階/第A室(1024講義室)	10号館2階/第B室(1023講義室)	10号館2階/第C室(1022講義室)	10号館3階/第D室(1034講義室)
<p><b>2A1</b> OS21: 身体性システム～脳内身体表現のモデル化からリハビリテーションへ～(1/2)</p> <p>安琪(東京大学)、矢野史郎(東京農工大学)</p> <p>2A1-01 10:00～ 概要説明: 身体性システム科学 ○太田 順(東大)</p> <p>2A1-02 10:24～ 先天性無痛症患者の歩行筋シナジーの解析 ○船戸 徹郎(電通大) 四津 有人(茨城県立医療大) 大脇 大(東北大)</p> <p>10:48～ 歩行のリハビリテーション ○四津有人(茨城県立医療大学)、船戸徹郎(電通大)、大脇大(東北大)</p> <p>2A1-03 11:12～ 脳の可塑性とニューロリハビリテーション ○肥後 範行(産総研)</p> <p>2A1-04 11:36～ 計算論規範型ロボティックリハビリテーションの可能性 ○井澤 淳(筑波大学)</p>	<p><b>2B1</b> 手術支援システム</p> <p>荒田純平(九州大学)、松野隆幸(岡山大学)</p> <p>2B1-01 10:00～ 腹腔鏡下手術支援ロボット用多自由度鉗子の先端機構のコンセプト検証 ○神野 誠(国士館大学)</p> <p>2B1-02 10:15～ 柔軟機構による手術用微細マニピュレータの機構改良 荒田 純平(九大) ○梶原 渉(九大) 中橋 龍(九大) 木口 量夫(九大) 原田 香奈子(東大) 光石 衛(東大)</p> <p>2B1-03 10:30～ 非接触回転伝達機構による着脱が可能な空気圧駆動鉗子マニピュレータ ○横田 航也(東京電機大学) 宮崎 良兼(医科歯科大学) 菅野 貴皓(医科歯科大学) 藤田 壽憲(東京電機大学) 川嶋 健嗣(医科歯科大学)</p> <p>2B1-04 10:45～ カメラ画像を用いた内視鏡操作システムの開発 ○佐藤 陽威(東京都立産業技術高等専門学校) 源 雅彦(東京都立産業技術高等専門学校) 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>2B1-05 11:00～ 実体験型手術シミュレータのための脳モデルの素材評価 ○小谷 直樹(名城大) 市川 明彦(名城大) 長谷川 明之(名城大) 竹内 大(名大) 金 恩恵(名城大) 福田 敏男(名城大、北京理工大)</p> <p>2B1-06 11:15～ 実体験型手術シミュレータのための軟性腫瘍モデルの評価 ○長谷川 明之(名城大) 市川 明彦(名城大) 竹内 大(名大) 金 恩恵(名城大) 福田 敏男(名城大、北京理工大)</p> <p>2B1-07 11:30～ 生体軟組織モデル作成に因んだ粘弾性計測とモデル改良 ○内田 恵友(名城大学) 市川 明彦(名城大学) 長谷川 明之(名城大学) 竹内 大(名古屋大学) キム ウンヘ(名城大学) 福田 敏男(名城大学)</p> <p>2B1-08 11:45～ 複数の繊維シートを用いた硬膜モデルの特性評価 ○早川 周作(名城大学) 市川 明彦(名城大学) 長谷川 明之(名城大学) 竹内 大(名古屋大学) 福田 敏男(名城大学/北京理工大)</p>	<p><b>2C1</b> OS19: 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>濱田龍之介(東北大学)、中村友昭(電気通信大学)</p> <p>10:00～ 【基調講演】データ工学ロボティクスー知能はセンサーデータから生まれるー 大野和則(東北大学)</p> <p>2C1-01 10:30～ 敵対的学習を用いた振舞複製アルゴリズム ○佐々木 史紘((株)リコー) 余平 哲也((株)リコー) 川口 敦生((株)リコー)</p> <p>2C1-02 10:45～ Attention Branch Networkによる一貫学習・強化学習におけるアテンションの獲得 ○森 啓介(中部大) 福井 宏(中部大) 丸山 祐矢(中部大) 平川 翼(中部大) 山下 隆義(中部大) 藤吉 弘亘(中部大)</p> <p>2C1-03 11:00～ 第四人称視点に基づき情報構造化空間の状況説明文生成 ○中嶋 一斗(九大) 岩下 友美(NASA JPL) 倉爪 亮(九大)</p> <p>2C1-04 11:15～ 柔軟物の形状変化を考慮した折り畳み動作の獲得 ○嘉藤 佑亮(産総研/パナソニック) 中村 友昭(電通大) 長井 隆行(電通大) 永田 和之(産総研) 山野辺 夏樹(産総研) 小澤 順(産総研)</p>	<p><b>2D1</b> OS11: ソーシャルタッチインタラクション(1/2)</p> <p>塩見昌裕(ATR)、住岡英信(ATR)</p> <p>10:00～ 【基調講演】ソーシャルタッチインタラクション研究の概要とOSの趣旨説明 塩見昌裕(ATR)</p> <p>2D1-01 10:15～ タッチケアロボットのための温度制御可能な受動機構を有する柔軟指の開発 ○北村 勇希(奈良先端大) 清川 拓哉(奈良先端大) 丁 明(奈良先端大) 高松 淳(奈良先端大) 小笠原 司(奈良先端大)</p> <p>2D1-02 10:30～ 人と人の社会的接触を拡張するプレスレット型デバイス ○蜂須 拓(筑波大) 鈴木 健嗣(筑波大)</p> <p>2D1-03 10:45～ 画像解析による心拍変動計測とHRIへの応用 ○柴田 祐哉(東理大) 橋本 卓弥(東理大) 辻 敬太(東理大) 孫 光鎬(電通大) 山崎 洋一(神工大)</p> <p>2D1-04 11:00～ 対接触前距離の分析とロボットへの応用 ○塩見 昌裕(ATR) 車谷 広大(阪大、ATR) 港 隆史(ATR) 石黒 浩(阪大、ATR)</p> <p>2D1-05 11:15～ 視線の高さと発話タイミングが接触の印象に与える影響 平野 貴大(ATR、同志社大学) ○塩見 昌裕(ATR) 木本 充彦(ATR、同志社大学) 飯尾 尊優(ATR、筑波大学) 下原 勝憲(同志社大学) 萩田 紀博(ATR)</p>

## RSJ2018 詳細プログラム

9月6日(木)AM

10号館3階/第E室(1033講義室)	10号館3階/第F室(1032講義室)	10号館4階/第G室(104Dゼミ室)	10号館4階/第H室(104Cゼミ室)
<p><b>2E1</b> OS4: 深層学習(3/4)</p> <p>藤吉弘亘(中部大学)、高橋城志(Preferrred Networks)</p> <p>10:00~ 不確実な実世界における機械知能 原田達也(東京大学/理化学研究所)</p> <p>2E1-01 10:30~ ディープラーニングを用いた金属部品欠陥箇所検査システム ○石田 健悟(名城大学) 伊藤 孝(リョーエイ(株)) 西川 昌子(リョーエイ(株)) 大原 賢一(名城大学)</p> <p>2E1-02 10:45~ Deep visuo-tactile learning: 画像からの物体特性の推定 ○高橋 城志(PFN) タン ジェスロ(PFN)</p> <p>2E1-03 11:00~ 変分オートエンコーデッドカルバックライブラー制御による物理制約を考慮したタスク達成に導く画像系列の合成 ○鶴峯 義久(奈良先端大) 崔 允端(奈良先端大) 山崎 公俊(信州大) 松原 崇充(奈良先端大)</p> <p>2E1-04 11:15~ 食器格納ロボットシステムのための食器の識別と位置姿勢推定 ○高瀬 悠介(東北大) 荒井 翔悟(東北大) 衣川 潤(東北大) 小菅 一弘(東北大)</p> <p>2E1-05 11:30~ 深層学習を用いた吸着位置推定と吸着動作計画手法によるビニール梱包柔軟物のピッキング ○山田 大輔(キヤノン(株)) 肥後 智昭(キヤノン(株)) 小林 一彦(キヤノン(株)) 利光 仁志(大分キヤノン(株)) 春名 毅(大分キヤノン(株)) 大畑 智海(大分キヤノン(株))</p>		<p><b>2G1</b> OS29: 微細作業(1/2)</p> <p>佐久間臣耶(名古屋大学)、小嶋勝(大阪大学)</p> <p>2G1-01 10:00~ 独立脚を用いた4足歩行型MEMSマイクロロボットの開発 ○野口 大輔(日本大学) 早川 雄一朗(日本大学) 河村 慧史(日本大学) 田中 泰介(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>2G1-02 10:15~ マイクロハンドシステムを用いた細胞の力学特性計測 ○小嶋 勝(大阪大) 田中 泰誠(大阪大) 前 泰志(大阪大) 新井 健生(電通大、北京理工大)</p> <p>2G1-03 10:30~ マルチスケール同時観測を用いた微小物体の自動剛性計測 ○吉川 遼(大阪大) 小嶋 勝(大阪大) 前 泰志(大阪大) 新井 健生(電通大・北京理工大)</p> <p>2G1-04 10:45~ 生分解性材料を用いたマイクロ構造体作製の研究 ○小塚 太郎(名城大学) 竹内 大(名古屋大学) 長谷川 明之(名城大学) 金 思恵(名城大学) 市川 明彦(名城大学) 福田 敏男(名城大学)</p> <p>2G1-05 11:00~ Bionic-EyEに搭載する網膜モデルの光学式変形分布計測 ○丸山 央峰(名大) 権 雅樹(名大) 奥田 和磨(名大) 小俣 誠二(名大) 益田 泰輔(名大) 新井 史人(名大)</p> <p>2G1-06 11:15~ 立体的微細構造を有する眼球モデルの開発 ○小俣 誠二(名大) ギャラブ マハムド(名大) 原田 香奈子(JST/東大) 光石 衛(東大) 杉本 宏一朗(東大) 上田 高志(東大) 戸塚 清人(東大) 荒木 章之(東大) 高尾 宗之(東大) 相原 一(東大) 新井 史人(名大)</p> <p>2G1-07 11:30~ マイクロ対象の直感的操作に向けた視野拡張型顕微鏡のHMD表示システム ○竹野 更宇(名古屋大) 青山 忠義(名古屋大) 竹内 大(名古屋大) 長谷川 泰久(名古屋大) 石井 抱(広島大)</p>	<p><b>2H1</b> OS18: 学科教育としてのロボティクス</p> <p>柴田瑞穂(近畿大学)、出村公成(金沢工業大学)</p> <p>2H1-01 10:00~ 富山県立大学工学部知能ロボット工学科の成り立ちとカリキュラムおよび出口問題 大島 徹(富山県大) ○小柳 健一(富山県大) 高木 昇(富山県大)</p> <p>2H1-02 10:15~ 日本工業大学先進工学部ロボティクス学科の成り立ちとカリキュラム ○秋元 俊成(日本工大)</p> <p>2H1-03 10:30~ 実習による低学年へのロボット教育 ○宮脇 和人(秋田高専) 齊藤 亜由子(秋田高専) 小林 義和(秋田高専) 木澤 悟(秋田高専)</p> <p>2H1-04 10:45~ 金沢工業大学工学部ロボティクス学科の進路状況 竹井 義法(金沢工大) ○出村 公成(金沢工大) 鈴木 亮一(金沢工大)</p> <p>2H1-05 11:00~ 千葉工業大学未来ロボティクス学科の卒業生の進路に関して ○林原 靖男(千葉工大) 菊池 耕生(千葉工大)</p> <p>2H1-06 11:15~ 近畿大学工学部ロボティクス学科の出口問題 ○柴田 瑞穂(近畿大)</p> <p>2H1-07 11:30~ 立命館大学理工学部ロボティクス学科の就職状況 ○野方 誠(立命大)</p> <p>2H1-08 11:45~ 学科教育としてのロボティクス ○柴田 瑞穂(近畿大) 出村 公成(金沢工大) 平井 慎一(立命館大) 松元 明弘(東洋大)</p>

## RSJ2018 詳細プログラム

9月6日(木)AM

10号館4階／第I室(104Bゼミ室)	10号館5階／第J室(105Dゼミ室)	10号館5階／第K室(105Cゼミ室)	オープンフォーラム
<p><b>2I1</b> IS3: Assistive Robotics</p> <p>Tetsunari Inamura(NII), Kazuhiro Nakada(Honda RI)</p> <p>2I1-01 10:00~ Robotic Handling of Cloth for Clothing Assistance Task using Deep Learning OKrati Saxena(Kyushu Institute of Technology) Tomohiro Shibata(Kyushu Institute of Technology)</p> <p>2I1-02 10:15~ A Platform for Hand Embodiment and Alien Motion in Virtual Reality OAgata Marta Soccini(University of Torino) Sandeep Hoonjan(University of Bristol) Marco Granetto(University of Torino) Inamura Tetsunari(NII)</p> <p>2I1-03 10:30~ A Study on Real-Time Detection of Interaction between an Upper-limb Power-Assist Robot User and Another person for Perception-Assist OManosha Chathuramali Kalawitigoda Gamage(Kyushu University) Kiguchi Kazuo(Kyushu University)</p> <p>2I1-04 10:45~ An ICP-based Navigation System for Human Support Robot OHaibin Zhang(TMU)</p> <p>2I1-05 11:00~ Robust Extrinsic Manipulation using Vision Based Self Correction OMohamed Raessa(Osaka University) Damien Petit(Osaka University) Weiwei Wan(Osaka University) Kensuke Harada(Osaka University)</p> <p>2I1-06 11:15~ Learning to grasp with guided policy search OCristian Beltran(Osaka University) Damien Petit(Osaka University) Ixchel Ramirez(Osaka University) Weiwei Wan(Osaka University) Kensuke Harada(Osaka University/AIST)</p>	<p><b>2J1</b> OS17: ヒトとロボットの運動と感覚</p> <p>岡本正吾(名古屋大学)、田中由浩(名古屋工業大学)</p> <p>2J1-01 10:00~ 鏡を用いた曖昧な自己認識がラバーハンドイリュージョンを促進する 伊藤 謙(名大) O岡本 正吾(名大) 原 正之(埼玉大) 金山 範明(産総研) 山田 陽滋(名大)</p> <p>2J1-02 10:15~ タッピング動作の加速アシストに関する研究-非アシスト時のタッピング動作の計測- O富田 哲史(名工大) 坂口 正道(名工大)</p> <p>2J1-03 10:30~ 錯視課題を用いた奥行き方向の知覚能力の推定 O内山 瑛美子(東大) 小原 大輝(東大) 田中 友規(東大) 中村 仁彦(東大) 高野 涉(阪大) 飯島 勝矢(東大)</p> <p>2J1-04 10:45~ 円筒形物体操作における上肢の筋活動および脳活動解析 O田中 懐(同志社大) 積際 徹(同志社大) 横川 隆一(同志社大)</p> <p>2J1-05 11:00~ 把持・把握条件による機器操作時の脳・筋賦活と操作性評価への影響 O山本 洋介(同志社大) 積際 徹(同志社大) 横川 隆一(同志社大)</p> <p>2J1-06 11:15~ 運動主体感の生起を目指した足踏み運動システムの試作 O近藤 寛之(名工大) 坂口 正道(名工大)</p> <p>2J1-07 11:30~ ヒトの部位別による振動検出閾値の調査 O鬼頭 勇氣(名工大) 田中 由浩(名工大) 河島 則天(国リハ研) 吉川 雅博(大阪工大)</p> <p>2J1-08 11:45~ 人の無意識に効用する文楽の技を適応させるロボティクスデザイン O中川 志信(大阪芸大)</p>	<p><b>2K1</b> アクチュエーション</p> <p>山本江(東京大学)、鈴木康一(東京工業大学)</p> <p>2K1-01 10:00~ タフロボット用油圧アクチュエータの開発と7軸アームへの応用 O辺見 森象(東工大) 森田 隆介(東工大) 廣田 善晴(東工大) 井上 淳(東工大) 難波江 裕之(東工大) 遠藤 玄(東工大) 鈴木 康一(東工大)</p> <p>2K1-02 10:15~ 自己修復する駆動アクチュエータユニットの開発 O三宅 章太(早稲田大学) 長濱 峻介(早稲田大学) 菅野 重樹(早稲田大学)</p> <p>2K1-03 10:30~ 自励振動静電アクチュエータにおいて弾性要素が入力電力-振動周波数関係に与える影響の実験的検証 O池田 晃一(東工大) 難波江 裕之(東工大) 遠藤 玄(東工大) 鈴木 康一(東工大)</p> <p>2K1-04 10:45~ パラレルワイヤ式地震動シミュレータの計算トルク法による制御と長周期地震動の再現 O上木 泰修(東工大院) 松浦 大輔(東工大) 菅原 雄介(東工大) 吉田 稔(白山工業(株)) 武田 行生(東工大)</p> <p>2K1-05 11:00~ 短ストローク油圧シリンダによる高トルク広可動域ロボット関節の開発 O鈴木 亮矢(東大) 康 天毅(東大) 駒形 光夫(東大) 山本 江(東大) 中村 仁彦(東大)</p> <p>2K1-06 11:15~ 油圧タフ多指ロボットハンドの複腕建設ロボットへの搭載と試験評価 O井手 徹(東工大) 山本 明菜(東工大) 廣田 善晴(東工大) 難波江 裕之(東工大) 鈴木 康一(東工大)</p> <p>2K1-07 11:30~ Suppression of stick-slip phenomenon on geared motor with oil seal using a sensitivity-variable MNC OJuan Padron(Nagaoka University of Technology) Kiyoshi Ohishi(Nagaoka University of Technology) Yuki Yokokura(Nagaoka University of Technology)</p> <p>2K1-08 11:45~ ポリウレタン曲げセンサを搭載した空気圧駆動柔軟指の開発 O森 佳樹(立命館大) Mingzhu Zhu(立命館大) 和田 晃(立命館大) 三塚 雅彦(三井化学) 田貫 佳郎(関西大) 川村 貞夫(立命館大)</p>	<p>OF7 10:00-14:00 わが企業のロボット〜ロボット関連企業の取り組み〜</p> <p>OF8 10:00-15:00 学生と企業のための交流サロン</p> <p>OF5 10:30-12:30 サービスロボットの社会実装を目指す愛知県の取組</p> <p>OF6 研究専門委員会はこんなことを行っています(パネル展示)</p>

## RSJ2018 詳細プログラム

9月6日(木)PM

10号館2階/第A室(1024講義室)	10号館2階/第B室(1023講義室)	10号館2階/第C室(1022講義室)	10号館3階/第D室(1034講義室)
<p><b>2A2</b> OS21: 身体性システム～脳内身体表現のモデル化からリハビリテーションへ～(2/2)</p> <p>安琪(東京大学)、矢野史郎(東京農工大学)</p> <p>2A2-01 13:00～ 精神医学におけるSense of Agency(主体感)研究、そしてロボット工学との連携 ○前田 貴記(慶應義塾大学)</p> <p>2A2-02 13:24～ 運動主体感とベイズ学習モデルおよび検証用仮説の提案 ○矢野 史郎(東京農工大学) 近藤 敏之(東京農工大学) 林 叔克(Reading Univ.)</p> <p>13:48～ 島皮質障害による運動主体感の動的変容: 脳外科手術症例からの知見 ○松本理器(京都大学)、小林環(京都大学)、下竹昭寛(京都大学)、吉田和道(京都大学)、矢野史郎(東京農工大)、前田貴記(慶應義塾大学)、今水寛(東京大学)、池田昭夫(京都大学)</p> <p>2A2-03 14:12～ 学習性不学習の改善に向けた没入型VRの活用 ○近藤 敏之(東京農工大) 坂部 菜生子(東京農工大) 長嶺 伸(東京農工大) 櫻田 武(立命館大) 矢野 史郎(東京農工大)</p> <p>2A2-04 14:36～ 慢性期脳卒中片麻痺に対するVRを利用した効果的なリハビリテーションの可能性 ○大内田 裕(大阪教育大)</p>	<p><b>2B2</b> 医療および診断支援システム</p> <p>石井裕之(早稲田大学)、小泉憲祐(電気通信大学)</p> <p>2B2-01 13:00～ 触診訓練用シミュレータの開発 ○川崎 智佑喜(早稲田大学大学院) 今村 健人(早稲田大学大学院) 岩城 直登(早稲田大学大学院) 武部 康隆(早稲田大学大学院) 桂 亮平(早稲田大学大学院) 高西 淳夫(早稲田大学理工学術院) 石井 裕之(早稲田大学理工学術院) 大原 隆之(株式会社京都科学) 片山 保(株式会社京都科学)</p> <p>2B2-02 13:15～ 新生児蘇生法トレーニングシステムの開発 ○今村 健人(早稲田大学大学院) 武部 康隆(早稲田大学大学院) 桂 亮平(早稲田大学大学院) 川崎 智佑喜(早稲田大学大学院) 岩城 直登(早稲田大学大学院) 中江 悠介(株式会社京都科学) 片山 保(株式会社京都科学) 高西 淳夫(早稲田大学理工学術院・ヒューマノイド研究所) 石井 裕之(早稲田大学理工学術院・ヒューマノイド研究所)</p> <p>2B2-03 13:30～ 気管挿管における手技進行の認識のためのニューラルネットを用いた画像処理システムの開発 ○桂 亮平(早稲田大学) 菅宮 友莉奈(早稲田大学) 武部 康隆(早稲田大学) 渋沢 良太(株式会社京都科学) 片山 保(株式会社京都科学) 高西 淳夫(早稲田大学早稲田大学理工学術院・ヒューマノイド研究所) 石井 裕之(早稲田大学理工学術院・ヒューマノイド研究所)</p> <p>2B2-04 13:45～ 在宅での診断に向けた持ち運び可能な小型ロボットの開発 ○佐々木 雄大(電通大) 江浦 史生(電通大) 小林 賢人(電通大) 近藤 亮祐(電通大) 富田 恭平(電通大) 西山 悠(電通大) 小泉 憲祐(電通大) 月原 弘之(東京大学) 松本 直樹(日大)</p> <p>2B2-05 14:00～ 体水分量計測に向けた電波の減衰と伝播遅延の評価 ○丸山 恵佑(日工大) 根岸 智哉(日工大) 日野 燦一(日工大) 秋元 俊成(日工大)</p> <p>2B2-06 14:15～ 反射光を利用した非接触酸素飽和度計測システムの開発 ○日野 燦一(日工大) 丸山 恵佑(日工大) 根岸 智哉(日工大) 秋元 俊成(日工大)</p> <p>2B2-07 14:30～ ボリュームCT画像情報を用いた針穿刺ロボットの姿勢修正に関する研究 ○松野 隆幸(岡山大学) 亀川 哲志(岡山大学) 平木 隆夫(岡山大学) 木村 和志(岡山大学) 城戸 脩希(岡山大学) 見浪 護(岡山大学)</p>	<p><b>2D2</b> OS11: ソーシャルタッチインタラクション(2/2)</p> <p>住岡英信(ATR)、塩見昌裕(ATR)</p> <p>13:00～ 【基調講演】触れ合いデータを能動的に収集するための子供アンドロイドAffettoの開発 石原尚(大阪大学)</p> <p>2D2-01 14:00～ 視聴覚提示を伴うロボットの抱擁によるストレス低減効果 ○塩見 昌裕(ATR) 萩田 紀博(ATR)</p> <p>2D2-02 14:15～ 仮想的な対人抱擁による対話内容の印象への影響 ○中西 伸也(大阪大学) 住岡 英信(ATR) 石黒 浩(大阪大学/ATR)</p> <p>2D2-03 14:30～ 抱擁型コミュニケーションメディアが前頭脳血流にもたらす影響に関する情報理論的検討 ○住岡 英信(ATR) Soheil Keshmiri(ATR) 石黒 浩(ATR/阪大院)</p>	

## RSJ2018 詳細プログラム

9月6日(木)PM

10号館3階/第E室(1033講義室)	10号館3階/第F室(1032講義室)	10号館4階/第G室(104Dゼミ室)	10号館4階/第H室(104Cゼミ室)
<p><b>2E2</b> OS4: 深層学習(4/4)</p> <p>高橋城志(Preferred Networks)、尾形哲也(早稲田大学/産業技術総合研究所)</p> <p>2E2-01 13:00~ LSTMを用いた加速度データによる人の行動予測 ○本田 空(九工大) 井上 聖也(九工大) 西田 健(九工大)</p> <p>2E2-02 13:15~ 人間の物体操作の模倣学習に適したロボットの制御座標の評価 ○藤本 和樹(埼玉大) 足立 強(埼玉大) 境野 翔(埼玉大/JSTさきがけ) 辻 俊明(埼玉大)</p> <p>2E2-03 13:30~ 多視点の視覚センサフィードバックを用いた深層学習による物体認識と掘り動作の生成 ○越智 仁絵(大阪大学) 万 偉偉(大阪大学/産総研) 山野辺 夏樹(産総研) 原田 研介(大阪大学/産総研)</p> <p>2E2-04 13:45~ 変分オートエンコーデッドモデル予測経路積分制御と画像入力に基づくロボット制御への応用 ○権 裕煥(関西大院) 金子 拓光(奈良先端大) 鶴峯 義久(奈良先端大) 佐々木 光(奈良先端大) 本仲 君子(関西大) 三好 誠司(関西大) 松原 崇充(奈良先端大)</p> <p>2E2-05 14:00~ イメージャコピアンを用いないビジュアルサーボによる位置決め ○徳田 冬樹(東北大学) 荒井 翔悟(東北大学) 小菅 一弘(東北大学)</p> <p>2E2-06 14:15~ 訓練済み軌道生成モデルを用いた新たな動作目標への軌道最適化 ○沓澤 京(埼玉大) 境野 翔(埼玉大/JSTさきがけ) 辻 俊明(埼玉大)</p> <p>2E2-07 14:30~ 物体検出の座標位置を利用した水栓ラベル認識システムの構築 ○永見 英臣(岐阜大学) 水谷 真也(ミズタニバルブ工業(株)) 森田 亮介(岐阜大学) 伊藤 聡(岐阜大学)</p>		<p><b>2G2</b> OS29: 微細作業(2/2)</p> <p>市川明彦(名城大学)、丸山央峰(名古屋大学)</p> <p>2G2-01 13:00~ 長期間酸素計測のためのハイドロゲル製光環境センサ ○秋田 祐甫(名大) 丸山 央峰(名大) 新井 史人(名大)</p> <p>2G2-02 13:15~ 機械的指標に基づくセルソーティングシステムの提案 ○中原 康(名大) 佐久間 臣耶(名大) 新井 史人(名大)</p> <p>2G2-03 13:30~ 3次元ノズル形状の形成によるマイクロ狭窄流路における粒子供給性能の向上 ○杉浦 広峻(名古屋大学) 佐久間 臣耶(名古屋大学) 新井 史人(名古屋大学)</p> <p>2G2-04 13:45~ LAMP法によるウイルス遺伝子検出用化学ICチップの開発 ○木村 雄亮(東京大学) 池内 真志(東京大学) 井上 佳則(東京大学) 生田 幸士(東京大学)</p> <p>2G2-05 14:00~ 線虫を利用した検査用マイクロデバイス設計 ○富田 智士(名城大学) 市川 明彦(名城大学) 長谷川 明之(名城大学) 竹内 大(名古屋大学) 金 恩恵(名城大学) 福田 敏男(名城大学)</p> <p>2G2-06 14:15~ 7本のマグネットツイザーを用いた血管構造体作製 ○金 恩恵(名城大学) 竹内 大(名古屋大学) 櫻井 陵平(名城大学) 小塚 太郎(名城大学) 野村 匠永(名城大学) 長谷川 明之(名城大学) 市川 明彦(名城大学) 福田 敏男(名城大学)</p> <p>2G2-07 14:30~ モジュラーバイオアクチュエータのための腱構造付き培養筋の作製 ○野村 匠永(名城大学) 市川 明彦(名城大学) 竹内 大(名古屋大学) Eunhye Kim(名城大学) 長谷川 明之(名城大学) 福田 敏男(名城大学)</p>	<p><b>2H2</b> OS14: 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>2H2-01 13:00~ 【基調講演】遊びとロボットの美学 ○秋庭 史典(名古屋大学)</p> <p>2H2-02 13:30~ Make: Animacy ○望山 洋(筑波大) 翠 健仁(筑波大) 吉井 彰(筑波大) 安藤 潤人(筑波大)</p> <p>2H2-03 13:45~ 幼児・児童とのインタラクションを行う球体跳躍ロボットの開発 ○水村 優治郎(早大院) 高西 淳夫(早大・早大HRI) 石井 裕之(早大・早大HRI)</p> <p>2H2-04 14:00~ ポッチャロボットにおける投球機構の改良と再現性の検証 ○大西 林太郎(首都大) 鈴木 諒太郎(首都大) 笠松 慶子(首都大) 下村 芳樹(首都大) 武居 直行(首都大)</p> <p>2H2-05 14:15~ デモンストレーションを指向したロボットの原点復帰の提案 ○中森 裕子(大阪工大) 廣井 富(大阪工大) 伊藤 彰則(東北大)</p> <p>2H2-06 14:30~ うさぎ型ペットロボットにおける振動を用いた癒しの検討 ○吉川 佳佑(中央大学) 明渡 肇(中央大学) 野々村 峻(中央大学) 安土 光男(中央大学) 橋本 秀紀(中央大学)</p> <p>2H2-07 14:45~ 写真における知覚的余白に関する考察 ○蘭 凱(名大) 関山 浩介(名大)</p>

## RSJ2018 詳細プログラム

9月6日(木)PM			
10号館4階/第1室(104Bゼミ室)	10号館5階/第J室(105Dゼミ室)	10号館5階/第K室(105Cゼミ室)	オープンフォーラム
<p><b>2I2</b> OS28: 飛行ロボット</p> <p>安孫子聡子(芝浦工業大学)、三輪昌史(徳島大学)</p> <p>2I2-01 13:00~ 夜間の鳥獣害対策としてのマルチコプタ運用 ○三輪 昌史(徳島大学) 水野 一郎(徳島県) 澤田 英司(徳島県)</p> <p>2I2-02 13:15~ ドローン無線通信の現状と将来について ○今村 彰隆(大阪産大) 三輪 昌史(徳島大)</p> <p>2I2-03 13:30~ Tailless Quad Tilt Rotor VTOL UAVの開発 ○滝田 好宏(防衛大) ファウジ ヌルプラント(防衛大) 袁星 友浩(防衛大) 新行内 優(防衛大) 榎谷 賢士(防衛大)</p> <p>2I2-04 13:45~ Tailless Quad Tilt Rotor VTOL UAVの開発 ○袁星 友浩(防衛大) 滝田 好宏(防衛大) 榎谷 賢士(防衛大)</p> <p>2I2-05 14:00~ 無人航空機の運航管理システムにおける飛行中の衝突回避に対する深層強化学習の適用検討 ○大瀬戸 篤司(JAXA) 和田 大地(JAXA) 安井 一平(JAXA) 服部 浩明(JAXA) 久保 大輔(JAXA) 河野 敬(JAXA) 原田 賢哉(JAXA)</p> <p>2I2-06 14:15~ 全天候型に向けた小型無人航空機の開発 ○小田 康人(徳島大) 三輪 昌史(徳島大)</p> <p>2I2-07 14:30~ 可変ピッチ非平面ヘキサロータ機のシミュレーション検証 ○五十嵐 傑(東北大学) 永谷 圭司(東北大学)</p> <p>2I2-08 14:45~ 小型ドローンによる3次元匂い源探索 ○志垣 俊介(横国大) 倉林 大輔(東工大)</p>	<p><b>2J2</b> OS22: ロボット聴覚およびその展開</p> <p>干場 功太郎(神奈川大学)、小島諒介(京都大学)</p> <p>2J2-01 13:00~ 【基調講演】特許出願からみたマンマシンインターフェイスとしての音声入出力の技術動向 ○鈴木 大輔(特許庁) 永野 志保(特許庁) 野村 和史(特許庁) 片岡 利延(特許庁)</p> <p>2J2-02 13:30~ 屋外での移動音源追跡における動画像と音声信号の統合の検討 ○國生 悠斗(熊本大学) 公文 誠(熊本大学)</p> <p>2J2-03 13:45~ 複数のマイクロホンアレイをネットワーク制御可能な鳥類の歌行動観測システムの構築 ○森松 健充(名古屋大) 炭谷 晋司(名古屋大) 鈴木 麗瑩(名古屋大) 松林 志保(大阪大) 有田 隆也(名古屋大) 中臺 一博(東工大/ホンダRIJ) 奥乃 博(早稲田大)</p> <p>2J2-04 14:00~ スペクトル伸縮行列と空間相関行列に基づく複数マイクロホンの同期 ○糸山 克寿(東工大) 中臺 一博(HRI/東工大)</p> <p>2J2-05 14:15~ 音響センサによるサイバー救助犬のパンテイングの検出 ○鈴木 拓也(早稲田大学) 中臺 一博(ホンダRI/東工大) 奥乃 博(早稲田大学) 星 達也(東北大) 水野 直希(東北大) 大貫 和也(東北大) 濱田 龍之介(東北大) 大野 和則(東北大) 干場 功太郎(神奈川大学)</p> <p>2J2-06 14:30~ 半教師ありロバスト非負値テンソル分解による柔軟姿勢レスキューロボットの音声強調 ○坂東 宜昭(産総研) 安部 祐一(東北大) 山内 悠(東北大) 昆陽 雅司(東北大) 田所 諭(東北大) 吉井 和佳(京大/理研) 奥乃 博(早大)</p> <p>2J2-07 14:45~ Bi-directional LSTMを用いた分離音声信号修復法の提案 ○谷口 亮輔(東工大) 干場 功太郎(神奈川大) 糸山 克寿(東工大) 西田 健次(東工大) 中臺 一博(東工大/HRI-JP)</p>	<p><b>2K2</b> 触覚センサとグリッパ</p> <p>川村貞夫(立命館大学)、大岡昌博(名古屋大学)</p> <p>2K2-01 13:00~ 弾性拘束型検出素子を装備する三軸触覚センサの高精度化 ○仙石 友彦(名古屋大学情報学研究所) 大岡 昌博(名古屋大学情報学研究所) 高木 亨人(名古屋大学情報学研究所)</p> <p>2K2-02 13:15~ 触覚センシング用プラグインデバイスの設計と特性評価 ○大塚 剛(中部大学) 川西 俊夫(中部大学) 丹羽 誠人(中部大学) 大日方 五郎(中部大学)</p> <p>2K2-03 13:30~ 握力補助を目的としたロボットハンドと手指形状センサの開発 ○松岡 大真(中部大学) 大日方 五郎(中部大学)</p> <p>2K2-04 13:45~ 繊維ジャミング吸着グリッパの吸着性能 ○坂井 大亮(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>2K2-05 14:00~ Development of a Soft Gripper with Variable Stiffness ○Mingzhu Zhu(Ritsumeikan University) Yoshiki Mori(Ritsumeikan University) Syogo Terashita(Ritsumeikan University) Akira Wada(Ritsumeikan University) Sadao Kawamura(Ritsumeikan University)</p> <p>2K2-06 14:15~ リング状ゴム袋を有するタコ模倣型吸着グリッパの開発 ○福塚 淳史(関西大学) 高橋 智一(関西大学) 鈴木 昌人(関西大学) 青柳 誠司(関西大学)</p> <p>2K2-07 14:30~ 頭足類吸盤構造の3次元解析に基づく吸着システムの造形 ○山田 敦史(東京大学) 松崎 博貴(東京大学) 樽茶 好彦(東京大学) 武田 伊織(東京大学) 小野寺 宏(東京大学)</p>	<p>OF6 12:00-13:00 研究専門委員会はこんなことを行っています(発表)</p> <p>OF9 13:00-15:00 廃炉に向けた日本原子力学会との連携と課題4</p> <p>OF6 研究専門委員会はこんなことを行っています(パネル展示)</p>

## RSJ2018 詳細プログラム

9月7日(金)AM

10号館2階/第A室(1024講義室)	10号館2階/第B室(1023講義室)	10号館2階/第C室(1022講義室)	10号館3階/第D室(1034講義室)
<p><b>3A1</b> OS8: ヒューマン・サポート・ロボティクス(1/2)</p> <p>王碩玉(高知工科大学)、安藤健(パナソニック)</p> <p>3A1-01 10:00~ コミュニケーションロボットの高齢者ケア介入効果に及ぼす性・年齢・認知症の影響 ○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) 近藤 洋正(東京聖新会) 岡本 佳美(東京聖新会) 立野 弘祐(真光会リバーバレス青梅) 新坂 永枝(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>3A1-02 10:15~ セラピーロボットにおけるfNIRS測定結果と気分状態確認を踏まえた被験者別の脳血流量の比較 ○宮尾 怜佳(高知工科大学) 王 碩玉(高知工科大学) 潘 博(高知工科大学)</p> <p>3A1-03 10:30~ レゴブロックと力覚デバイスを用いた小脳失調症患者の失調測定システムの開発 ○永野 佳孝(愛知工科大) 藤本 英雄(名工大) 橋詰 淳(名大神経内科) 勝野 雅央(名大神経内科)</p> <p>3A1-04 10:45~ 移動ロボットによる人位置追跡用深度センサの自動校正 木本 充彦(ATR, 同志社大学) 飯尾 尊俊(ATR, 筑波大学) ○塩見 昌裕(ATR) 下原 勝憲(同志社大学) 萩田 紀博(ATR)</p> <p>3A1-05 11:00~ 距離センサアレイを用いた上腕形状計測に基づく肘関節角度の推定 ○趙 崇貴(奈良先端大) 吉川 雅博(大工大) 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>3A1-06 11:15~ 人の前腕・肘関節2自由度拮抗筋への振動刺激印加による動作変更 ○本田 功輝(九大) 木口 量夫(九大)</p> <p>3A1-07 11:30~ 脚部表面筋電位を用いた歩行方向意図同定 ○福本 勇樹(高知工科大学) 王 碩玉(高知工科大学) 潘 博(高知工科大学)</p> <p>3A1-08 11:45~ 多自由度能動鉗子操作ピンチ操作型インターフェースの試作 ○大原 圭祐(名大) Jacinto E. Colan(名大) 魚住 大輔(名大) 青山 忠義(名大) 中西 淳(名城大) 長谷川 泰久(名大)</p>	<p><b>3B1</b> ヒトとロボットの安全と倫理</p> <p>岡本正吾(名古屋大学)、清田高德(北九州市立大学)</p> <p>3B1-01 10:00~ 囲い込み制御による空気圧シリンダの鉛直面内軌道追従 ○南山 靖博(久留米高専) 末崎 英敏(久留米高専) 時田 隼輔(久留米高専) 清田 高德(北九州市立大) 杉本 旭(NPO安全研)</p> <p>3B1-02 10:15~ ガイドンスロボットLIGHBOTのISO13482安全認証 ○飛田 和輝(静理工大) 盛 真唯子(日本精工) 嵯峨山 功幸(日本精工) 田淵 絢子(日本精工) 福島 庸介(日本精工)</p> <p>3B1-03 10:30~ ロボット倫理学・意思決定によるコミュニケーションロボットの行動規範の構想 ○橋本 智己(埼玉工大) 陶 星宇(埼玉工大)</p> <p>3B1-04 10:45~ Interference Theoryを用いた保護間隔距離への人間の手の侵入確率の計算 ○金 唯真(名古屋大学) Robin Kirschner(Chemnitz University of Technology) 山田 陽滋(名古屋大学) 岡本 正吾(名古屋大学)</p> <p>3B1-05 11:00~ 電波式センサシステムを用いた人間-ロボット協調作業系での保護間隔距離の低減 ○金 唯真(名古屋大学) 仙人 幹大(名古屋大学) 山田 陽滋(名古屋大学) 岡本 正吾(名古屋大学)</p> <p>3B1-06 11:15~ 人間の位置検出を目的とした安全関連センサシステム構築のためのセンサ配置の最適化 ○仙人 幹大(名大) 金 唯真(名大) 山田 陽滋(名大) 岡本 正吾(名大)</p>	<p><b>3D1</b> OS15: 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)、李周浩(立命館大学)</p> <p>3D1-01 10:00~ 屋内外でシームレスに利用可能な空間メモリシステムの実現 ○白津 宗晃(中央大学) 新妻 実保子(中央大学)</p> <p>3D1-02 10:15~ 動物体の活動履歴に基づく見守り支援とロボットのふるまいによる情報通知 ○市川 夏樹(中央大学) 新妻 実保子(中央大学)</p> <p>3D1-03 10:30~ An Autocorrelation Neural Network for Behavior Estimation by High Precision Vibration Sensor ○Shuai Shao(TMU) Nan Shou(TMU) Naoyuki Kubota(TMU)</p> <p>3D1-04 10:45~ 複数の小型IoTデバイスを用いた就寝環境における行動検出の検討 ○梅谷 智弘(甲南大) 石井 真由子(甲南大) 田村 祐一(甲南大) 才脇 直樹(奈良女子大) 横山 清子(名古屋市立大)</p> <p>3D1-05 11:00~ Previewed Reality情報構造化空間における近未来可視化システム ○江頭 飛鳥(九大) 堀川 雄太(九大) 河村 晃宏(九大) 倉爪 亮(九大)</p> <p>3D1-06 11:15~ テレプレゼンスロボットのオフィス利用を通して得られたシーンと3つの価値 ○伊藤 篤(リコー) 山科 亮太(リコー) 佐々木 史紘(リコー) 志村 浩(リコー) 余平 哲也(リコー)</p> <p>3D1-07 11:30~ 文楽の知見を適応するロボットの音と動きの感情表現メカニズム ○中川 志信(大阪芸大) 檜垣 智也(大阪芸大) 蔡 東生(筑波大学) 董 然(筑波大学)</p>	



## RSJ2018 詳細プログラム

9月7日(金)AM

10号館3階/第E室(1033講義室)	10号館3階/第F室(1032講義室)	10号館4階/第G室(104Dゼミ室)	10号館4階/第H室(104Cゼミ室)
<p><b>3E1</b> OS26: ロボットと生きる</p> <p>上出寛子(名古屋大学)、新井健生(大阪大学)</p> <p>3E1-01 10:00~ 高齢者の心理的well-beingに資するロボット技術 ○上出 寛子(名大)</p> <p>3E1-02 10:15~ ロボットに対する安心感の日米中比較 ○新井 健生(電通大/BIT) 上出 寛子(名大) Xiaoming Liu(BIT) Yuqing Lin(BIT)</p> <p>3E1-03 10:30~ 医療福祉ロボティクスと倫理学 ○生田 幸士(東大)</p> <p>3E1-04 10:45~ 企業に属する介護ロボット開発者の持つ倫理的視点 ○恋水 諄源(大阪大学大学院医学系研究科 医の倫理と公共政策学)</p> <p>3E1-05 11:00~ 学際的な信頼研究調査に基づく「ロボットの信頼」の位置付け ○小山 虎(山口大学)</p> <p>3E1-06 11:15~ 【招待講演】ロボット、信頼、不信頼 ○笠木 雅史(名古屋大)</p> <p>3E1-07 11:30~ 「自律的な兵器システム」をめぐる議論: 背景と論点 ○江間 有沙(東大)</p>	<p><b>3F1</b> OS3:インフラ維持管理用ロボット(1/3)</p> <p>安川裕介(NEDO)、油田信一(芝浦工業大学)</p> <p>3F1-01 10:00~ 点検員の打音に近づけた打音装置とその評価 ○高橋 悠輔(東急建設(株)) 前原 聡(東急建設(株)) 小川 安一((株)小川優機製作所) 佐藤 友哉((株)小川優機製作所)</p> <p>3F1-02 10:15~ ArUcoマーカを用いたUAVの操縦手法の開発 ○安井 彰吾(名城大) 岸川 純平(名城大) 池田 貴公(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>3F1-03 10:30~ コンプライアンス機構を搭載した飛行アームによる橋脚接触 ○池田 貴公(名城大) 安井 彰吾(名城大) 南山 智志(名城大) 大原 賢一(名城大) 市川 明彦(名城大) 芦澤 裕史(名城大) 沖野 晃久(オキノ工業) 大道 武生(名城大) 福田 敏男(名城大)</p> <p>3F1-04 10:45~ カセンサを用いたコンクリート構造物の変状検出 ○湊 真司(東京大学) レイ笠原 純ユネス(東京大学) 禹 ハンウル(東京大学) 藤井 浩光(千葉工業大学) 山下 淳(東京大学) 浅間 一(東京大学)</p> <p>3F1-05 11:00~ 拡張カルマンフィルタを用いた人モデルの推定と半自律制御 ○岡本 裕(東京工業大学) 舛屋 賢(東京工業大学) 岡田 昌史(東京工業大学)</p> <p>3F1-06 11:15~ 不整地作業車両に搭載するアームモジュールに用いる自重補償機構の設計法に関する研究 細野 哲也(株式会社ディスコ) ○毛利 遼(明治大学) 加藤 恵輔(明治大学)</p> <p>3F1-07 11:30~ 高速で湾曲部通過が可能な管内移動ロボットの設計・製作 ○真藤 幸暉(早稲田大学大学院) 李 駿聘(早稲田大学大学院) 野村 幸暉(早稲田大学大学院) 吉本 昂平(早稲田大学大学院) 今野 実(東京ガス株式会社) 大貫 彰彦(東京ガス株式会社) 高西 淳夫(早稲田大学理工学術院/早稲田大学ヒューマノイド研究所) 石井 裕之(早稲田大学理工学術院/早稲田大学ヒューマノイド研究所)</p> <p>3F1-08 11:45~ 中性子水分計および小型X線を搭載した配管検査用自走ロボット開発 ○浅見 研一(日立パワー)</p>	<p><b>3G1</b> OS23: 開かれた知能(1/2)</p> <p>森裕紀(早稲田大学)</p> <p>10:00~ タイトル確認中 下田真吾(理研)</p> <p>10:15~ 【基調講演】タイトル確認中 國吉康夫(東京大学)</p> <p>10:45~ タイトル確認中 杉原知道(大阪大学)</p> <p>11:10~ タイトル確認中 小澤隆太(明治大学)</p> <p>11:35~ タイトル確認中 金天海(岩手大学)</p>	<p><b>3H1</b> OS10: 科学技術の社会実装指向研究開発・技術者教育プログラム(1/2)</p> <p>多羅尾進(東京工業高等専門学校)</p> <p>10:00~ 【基調講演】社会実装指向研究開発~産学官連携を中心に~ 久池井茂(北九州高専)</p> <p>3H1-01 10:30~ ARとロボットミドルウェアを用いたロボットシステム構築法の開発 ○村田 祐樹(早稲田大学) 菅 佑樹(早稲田大学) 尾形 哲也(早稲田大学)</p> <p>3H1-02 10:45~ 原子炉建屋内部の状況調査を目的とした移動ロボットの開発 ○藤原 康宣(一関高専) 高橋 彬(一関高専) 佐藤 克樹(一関高専) 泉 壮洋(一関高専)</p> <p>3H1-03 11:00~ 視線入力型電動車いすにおける注意推定システム開発と使用評価 ○比嘉 聖(琉球大) 山田 孝治(琉球大) 神里 志穂子(沖縄高専)</p> <p>3H1-04 11:15~ プロトタイプ協働ネットワークによるミドルサイズ自律移動ロボット教材の開発 ○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>3H1-05 11:30~ DXAFS実験用試料交換システムの社会実装 ○平木 雅彦(高エネ機構, 総研大) 丹羽 尉博(高エネ機構) 高橋 慧(青山学院大) 木村 正雄(高エネ機構, 総研大)</p> <p>3H1-06 11:45~ 使用済注射薬・医療材料自動認識システムの研究開発 ○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>

## RSJ2018 詳細プログラム

9月7日(金)AM

10号館4階／第1室(104Bゼミ室)	10号館5階／第J室(105Dゼミ室)	10号館5階／第K室(105Cゼミ室)	オープンフォーラム
	<p><b>3J1</b> OS30: 自動運転とその周辺技術</p> <p>加藤晋(産業技術総合研究所)、和田隆広(立命館大学)</p> <p>3J1-01 10:00~ 【基調講演】自動運転による端末交通システムの社会実装に向けて ○加藤 晋(産総研)</p> <p>3J1-02 10:15~ 【基調講演】権限共有モードを用いた自動運転から手動運転へのスムーズな権限委譲 ○和田 隆広(立命館大)</p> <p>3J1-03 10:30~ 【基調講演】ラストワンマイル自動走行のための遠隔操作 ○大前 学(慶應義塾大学) 水島 知央(慶應義塾大学) 大塚 崇夫(慶應義塾大学)</p> <p>3J1-04 10:45~ 【基調講演】石川県における公道自動運転の取り組みについて ○米陀 佳祐(金沢大学) 柳瀬 龍(金沢大学) 官沼 直樹(金沢大学)</p> <p>3J1-05 11:00~ 自動運転の対話的操作を実現する自然言語の実環境へのグラウンディング ○大田原 菜々(お茶大) 塚原 裕史(デンソーアイティラボラトリ) 小林 一郎(お茶大)</p> <p>3J1-06 11:15~ 転倒可能性を考慮した自動車の緊急回避制御 ○奥 正輝(立命館大学) 深尾 隆則(立命館大学)</p> <p>3J1-07 11:30~ 2次元LRFの計測特性を考慮したEmpty確率分布の提案 ○山田 峻也(名古屋大学大学院情報学研究科) 渡辺 陽介(名古屋大学未来社会創造機構) 高田 広章(名古屋大学大学院情報学研究科・名古屋大学未来社会創造機構)</p> <p>3J1-08 11:45~ 3D-LIDARに揺動機構を用いた測量システムの開発 ○新行内 優(防衛大) 滝田 好宏(防衛大)</p>	<p><b>3K1</b> OS7: ソフトロボティクス</p> <p>平井慎一(立命館大学)、望山洋(筑波大学)</p> <p>3K1-01 10:00~ 1次元柔剛切替メカニズムを活用したトラスグリッパ機構 藤本 敏彰(東北大) ○清水 社織(東北大) 藤田 政宏(東北大) 高根 英里(東北大) 林 聡輔(東北大) 渡辺 将広(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>3K1-02 10:15~ 細径人工筋を用いたフィッティング機構の試作 ○車谷 駿一(東工大) 高橋 宣裕(電通大/東工大) 鈴森 康一(東工大)</p> <p>3K1-03 10:30~ 柔軟転がり接触を有する1関節筋骨格システムのPTP制御 ○舩屋 賢(東工大) 田原 健二(九大)</p> <p>3K1-04 10:45~ 受動変形柔軟ハンドの包み込み把持時の内部圧力制御手法の検討 ○柏木 駿也(九州大学) 中島 康貴(九州大学) 山本 元司(九州大学)</p> <p>3K1-05 11:00~ Configuration空間-Task空間を交換する曲面形状ロボットの運動学と逆運動学の手法提案 ○岩本 憲泰(信州大) 西川 敦(信州大)</p> <p>3K1-06 11:15~ 3次元変形する布型ソフトアクチュエータの制御に向けた柔軟物変形記述法の検討 ○山口 隼生(名古屋大) 舟洞 佑記(名古屋大) 道木 慎二(名古屋大) 道木 加絵(愛工大)</p> <p>3K1-07 11:30~ IPMC立体成膜法によるアノマロカリス型ロボットの試作 ○小平 暁雄(東工大) 安積 欣志(産総研) 堀内 哲也(産総研) 遠藤 玄(東工大) 難波江 裕之(東工大) 鈴森 康一(東工大)</p> <p>3K1-08 11:45~ 腸管を規範とした蠕動運動型コンベアの波長長さと搬送量の関係 ○萩原 大輝(中央大学) 根岸 海(中央大学) 芦垣 恭太(中央大学) 若松 康太(中央大学) 加藤 弘一(RICOH) 山田 泰之(中央大学) 中村 太郎(中央大学)</p>	<p>OF10 10:00-12:00 災害対応(フィールド)ロボットの社会実装に向けて(COON連携活動)~7年間の活動総括と新たな展開~ OF6 研究専門委員会はこんなことを行っています(パネル展示)</p>

## RSJ2018 詳細プログラム

9月7日(金)PM1

10号館2階/第A室(1024講義室)	10号館2階/第B室(1023講義室)	10号館2階/第C室(1022講義室)	10号館3階/第D室(1034講義室)
<p><b>3A2</b> OS8: ヒューマン・サポート・ロボティクス(2/2)</p> <p>藤江正克(早稲田大学)、安藤健(パナソニック)</p> <p>3A2-01 13:00~ 滑り転倒時の異なる転倒回避戦略の安定性評価 ○小林 太一(九大) 中島 康貞(九大) 山本 元司(九大)</p> <p>3A2-02 13:15~ インテリジェント歩行支援機による歩行転倒防止法の検討 ○潘 博(高知工大) 王 碩玉(高知工大) 石田 健司(高知大) 榎 勇人(徳島文理大)</p> <p>3A2-03 13:30~ 受動機械部品を活用した下肢装着型免荷スーツの開発 ○趙 漢卿(福井工大) 西海 准一(福井工大) 原口 真(福井工大)</p> <p>3A2-04 13:45~ 車輪型倒立振子を用いた杖型歩行補助ロボット ○加藤 雅大(名城大) 市川 明彦(名城大) 近藤 和泉(国立長寿医療研究センター) 福田 敏男(名城大)</p> <p>3A2-05 14:00~ 2本の杖型ロボットによる体感動揺の改善 ○小嶋 将史(名城大) 加藤 雅大(名城大) 池田 貴公(名城大) 市川 明彦(名城大) 谷本 正智(長寿研) 近藤 和泉(長寿研) 福田 敏男(名城大)</p> <p>3A2-06 14:15~ 階段昇降する車椅子型移動機器のための能動型回転脚 ○佐々木 海(筑波大) 鈴木 健嗣(筑波大)</p> <p>3A2-07 14:30~ 起立着座動作を支援する小児用の受動型外骨格機構 ○佐々木 海(筑波大) パエズ グラナドス ディエゴ フェリベ(筑波大) 杉本 実夏(筑波大) 杉山 太成(筑波大) 鈴木 健嗣(筑波大)</p> <p>3A2-08 14:45~ Adaptive Control for an ORTW with Omnidirectional Touchdown Characteristic ○Hongbin Chang(Kochi University of Technology) Shuoyu Wang(Kochi University of Technology) Ping Sun(Shenyang University of Technology)</p>	<p><b>3B2</b> OS2:人間機械協調(1/2)</p> <p>辻俊明(埼玉大学)、平田泰久(東北大学)</p> <p>3B2-01 13:00~ 多段型ハイダイナミックレンジ6軸力覚センサの小型化 奥村 大輔(埼玉大) 境野 翔(埼玉大/JSTさきがけ) ○辻 俊明(埼玉大)</p> <p>3B2-02 13:15~ 力覚センサを用いた外骨格パワーアシスト装置の開発 ○劉 暢(前工大) 朱 赤(前工大) 千葉 遼平(前工大) 小川 尚幸(前工大)</p> <p>3B2-03 13:30~ ワイヤ型歩行アシストスーツにおける股関節屈曲支援による歩容変化 ○村上 健太(パナソニック) 岡田 征剛(パナソニック) 井上 剛(産総研) 遠藤 維(産総研) 小澤 順(産総研)</p> <p>3B2-04 13:45~ ワイヤ型アシストスーツによる歩行中の股関節への剛性アシスト効果 ○小松 真弓(パナソニック(株)) ジョン ステファン(パナソニック(株)) 村上 健太(パナソニック(株))</p> <p>3B2-05 14:00~ SVMを用いた体重免荷歩行器使用者の状態推定 ○大崎 謙悟(東北大学) 平田 泰久(東北大学)</p> <p>3B2-06 14:15~ 運転操作誘発対象の自動選択のための隠れマルコフモデルを用いた出現対象に対する運転操作誘発性の定量化 ○橋本 幸二郎(公立諏訪理科大) 山田 哲靖(公立諏訪理科大) 土屋 健(公立諏訪理科大) 道木 加絵(愛工大) 舟洞 佑記(名古屋大) 道木 慎二(名古屋大)</p> <p>3B2-07 14:30~ 筋活動解析に基づく手先コンプライアンスの特性評価 ○東山 尚道(同志社大学) 積際 徹(同志社大学) 横川 隆一(同志社大学)</p> <p>3B2-08 14:45~ 作業対象の動特性・動作特性に対する筋・脳賦活解析 ○積際 徹(同志社大) 柴田 篤志(三菱電機) 横川 隆一(同志社大)</p>	<p><b>3D2</b> OS9: 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)、佐野睦夫(大阪工業大学)</p> <p>3D2-01 13:00~ 認知機能低下の状況下における調理行動ナビゲーションシステム構成法 ○大井 翔(立命館大学) 北野 みのり(阪工大) 横田 和亮(阪工大) 兒島 宏樹(阪工大) 佐野 睦夫(阪工大)</p> <p>3D2-02 13:15~ オントロジに基づき家電機器操作をするサービロボットのための教示用インタフェース ○中村 匠(奈良先端大) 湯口 彰重(奈良先端大) オペール マエル(Universite Paul Sabatier) ガルシア リカルデス グスタボ アルフォンソ(奈良先端大) 高松 淳(奈良先端大) 小笠原 司(奈良先端大)</p> <p>3D2-03 13:30~ 人との関係性を考慮したロボットの立ち位置調整手法 秋田 祥平(慶應) 佐竹 聡(ATR) ○塩見 昌裕(ATR) 今井 倫太(慶應) 神田 崇行(京大, ATR)</p> <p>3D2-04 13:45~ シーンコンテキストを考慮したRRTによる経路生成 ○平川 翼(中部大) 山下 隆義(中部大) 藤吉 弘直(中部大)</p> <p>3D2-05 14:00~ ロボットによる家庭内タスク実行のためのword2vecを用いた物体学習 ○歌本 涼(電通大) 小林 航平(電通大) Xi Zhang(電通大) 岩田 健輔(電通大) 青木 達哉(電通大) 日永田 智絵(電通大) 長井 隆行(電通大)</p> <p>3D2-06 14:15~ ヒューマンロボットインタラクションを通じて人の好みを学習する扁桃体モデルの実装 ○田中 悠一朗(九工大) 田向 権(九工大)</p> <p>3D2-07 14:30~ 身体的・社会的な経験データセットの共有・統合のための共通データフォーマットの検討 ○水地 良明(NII) 稲色 哲也(NII/総研大)</p>	

## RSJ2018 詳細プログラム

9月7日(金)PM1

10号館3階/第E室(1033講義室)	10号館3階/第F室(1032講義室)	10号館4階/第G室(104Dゼミ室)	10号館4階/第H室(104Cゼミ室)
<p><b>3E2</b> OS24: 生物移動情報学</p> <p>妻木勇一(山形大学)、岩谷靖(弘前大学)</p> <p>13:00~ 【基調講演】生物移動情報学とロボットテクノロジー 妻木勇一(山形大学)</p> <p>3E2-01 13:30~ 傾斜や溝を有しない無限平面システムの開発 ○岩谷 靖(弘前大) 鶴井 香織(琉球大) 本間 淳(沖縄県病害虫防除技術センター/琉球大)</p> <p>3E2-02 13:45~ 生態相互作用と融合した省電力型動物装着型センサネットワーク機構 ○小林 博樹(東京大学) 中川 慶次郎(東京大学) 工藤 宏美(東京大学)</p> <p>3E2-03 14:00~ 可変キャパシタンスと極値探索制御による振動発電システムの出力最大化 ○武 達也(金沢大) 山本 茂(金沢大) 上野 敏幸(金沢大)</p> <p>3E2-04 14:15~ ロガー取付用水中ドローンのためのシミュレータ開発 ○安里 輪(山形大) 豊島 拓実(山形大) 韓 現泰(山形大) 戸森 央貴(山形大) 妻木 勇一(山形大)</p> <p>3E2-05 14:30~ イルカ観察のための高機動曳航型水中ロボットの開発 ○古澤 大地(山形大学) 妻木 勇一(山形大学)</p>	<p><b>3F2</b> OS3:インフラ維持管理用ロボット(2/3)</p> <p>安川裕介(NEDO)、油田信一(芝浦工業大学)</p> <p>3F2-01 13:00~ 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 ○安川 裕介(NEDO)</p> <p>3F2-02 13:15~ NEDOインフラロボットプロジェクトの成果 ○油田 信一(芝浦工大) 安川 裕介(NEDO)</p> <p>3F2-03 13:30~ マルチコプタを利用した橋梁点検システムの開発(第4報) ○金平 徳之(川田テクノロジーズ(株)) 平井 正之(川田テクノロジーズ(株)) 林 篤史(川田テクノロジーズ(株)) 櫻本 祥(川田テクノロジーズ(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>3F2-04 13:45~ 小型無人ヘリを用いた構造物点検技術開発 ○渡邊 豊(ルーチェサーテ株) 福田 信行(ルーチェサーテ株) 名取 悦朗(ルーチェサーテ株) 小倉 司(樹建設技術研究所)</p> <p>3F2-05 14:00~ 磁石走行式ロボットを活用した橋梁点検システムの開発 ○久保 隆司((株)熊谷組) 永田 尚人((株)熊谷組) 西岡 吉弘((株)熊谷組) 大本 晋士郎((株)熊谷組) 洲上 隆也((株)熊谷組) 北原 成郎((株)熊谷組) 小柳 栄次((株)移動ロボット研究所) 宮重 正幸((株)移動ロボット研究所) 野口 宏美((株)移動ロボット研究所) 小林 憲人((株)移動ロボット研究所) 清水 里美((株)移動ロボット研究所)</p> <p>3F2-06 14:15~ 複眼式撮像装置を搭載した主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(富士フイルム(株)) 堀田 修平(富士フイルム(株)) 式田 直孝((一財)首都高速道路技術センター)</p> <p>3F2-07 14:30~ 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(開発設計コンサルタント) 伊阪 稜代(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 正己(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) 溝利 利明(法政大学)</p> <p>3F2-08 14:45~ 橋梁桁端部点検ロボットの現場検証 毛利 茂則(ジビル調査設計(株)) 南出 重克(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><b>3G2</b> OS23: 開かれた知能(2/2)</p> <p>森裕紀(早稲田大学)</p> <p>13:00~ タイトル確認中 高木健(広島大学)</p> <p>13:25~ タイトル確認中 竹内栄二郎(名古屋大学)</p> <p>13:50~ タイトル確認中 小林祐一(静岡大学)</p> <p>14:15~ パネルディスカッション: 「開かれた知能」は知能の新しい原理を切り開くか? 進行: 森裕紀(早稲田大学) &lt;パネラー&gt; 國吉康夫(東京大学) 下田真吾(理研) 杉原知道(大阪大学) 小澤隆太(明治大学) 金天海(岩手大学) 高木健(広島大学) 竹内栄二郎(名古屋大学) 小林祐一(静岡大学)</p>	<p><b>3H2</b> OS10: 科学技術の社会実装指向研究開発・技術者教育プログラム(2/2)</p> <p>藤原康宣(一関工業高等専門学校)</p> <p>13:00~ 【基調講演】社会実装研究を通じた科学技術イノベーション教育 佐藤知正(東京大学名誉教授、NEDOロボット・AI部アドバイザー)</p> <p>3H2-01 13:30~ 社会実装指向研究がとある学生に与えた教育効果 ○中村 尚彦(函館高専) 濱野 一生(函館高専) 小林 房昭(玉川組) 浜 克己(函館高専)</p> <p>3H2-02 13:45~ 地域科学イベントに出展する学生の進路意識調査 ○津田 尚明(和歌山高専) 西村 竜一(和歌山大) 中島 敦司(和歌山大)</p> <p>3H2-03 14:00~ 工場内搬送および物流倉庫向け自律移動ロボットの開発 ○児島 諒(三菱電機) 加藤 健太(三菱電機) 森本 貴景(三菱電機) 和田 敏裕(三菱電機) 安達 佳明(三菱電機)</p> <p>3H2-04 14:15~ 学生の地域協働活動・研究への段階的参画の検討 ○横田 諭(佐世保高専) 前田 貴信(佐世保高専)</p> <p>3H2-05 14:30~ ドローンを用いたツシヤママネコのテレメトリ調査および離島インターンシップ事業の取り組み ○前田 貴信(佐世保高専) 横田 諭(佐世保高専)</p> <p>3H2-06 14:45~ 問題解決学習としてのさくらんぼ収穫ロボットコンテスト ○門田 和雄(宮教大)</p>

## RSJ2018 詳細プログラム

9月7日(金)PM1

10号館4階／第1室(104Bゼミ室)	10号館5階／第J室(105Dゼミ室)	10号館5階／第K室(105Cゼミ室)	オープンフォーラム
	<p><b>3J2</b> 環境推定・提示システム</p> <p>毛利哲也(岐阜大学)、菊植亮(広島大学)</p> <p>3J2-01 13:00～ UAVと地上ロボットの協調作業における認知共有を目的としたサブグラフマッチングを用いるロボット位置推定手法 ○井上 遼(名古屋大学) 関山 浩介(名古屋大学)</p> <p>3J2-02 13:15～ 飛翔体の3次元座標計測に関する一検討 ○加藤 大一郎(NHK・ES) 三ツ峰 秀樹(NHK技研)</p> <p>3J2-03 13:30～ 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) 高垣 魁人(八戸工大)</p> <p>3J2-04 13:45～ 人間型ハンドロボットの遠隔操作のための視覚支援システム 毛利 哲也(岐阜大) ○山村 響(岐阜大) 川崎 晴久(岐阜大)</p> <p>3J2-05 14:00～ 動力学シミュレータを用いた操作インターフェースの開発 ○根岸 智哉(日工大) 日野 燦一(日工大) 丸山 恵佑(日工大) 秋元 俊成(日工大)</p> <p>3J2-06 14:15～ ロボットアームを用いた自動立体縫製システムのための布の縁検出手法の開発 ○山本 伊吹(芝浦工業大学) 吉見 卓(芝浦工業大学) 平山 元樹(JUKI株式会社)</p> <p>3J2-07 14:30～ オンライン加速度推定による摩擦同定手法 ○西野 彰真(九州大学) 菊植 亮(広島大学)</p> <p>3J2-08 14:45～ 接触時に発生する衝撃波形を用いた遠隔操縦システムにおける硬さ表現方法 ○齋藤 靖之(東工大) 只野 耕太郎(東工大)</p>	<p><b>3K2</b> OS5: 人工筋アクチュエータ・センサシステム(1/2)</p> <p>高木賢太郎(名古屋大学)、釜道紀浩(東京電機大学)</p> <p>3K2-01 13:00～ 【基調講演】高分子繊維の製造とアクチュエータとしての応用 ○入澤 寿平(名大)</p> <p>3K2-02 13:30～ 釣糸人工筋を用いた統合アクチュエータの力制御 ○岩淵 航(東京電機大) 釜道 紀浩(東京電機大)</p> <p>3K2-03 13:45～ 釣糸人工筋肉アクチュエータを用いた姿勢3自由度パラレル構造プラットフォーム ○小野 秀(九大) 田原 健二(九大)</p> <p>3K2-04 14:00～ ねじり型ナイロンアクチュエータを用いた温度フィードバックによる角度制御 林 亮(九大) ○田原 健二(九大) 舛屋 賢(東工大) 入澤 寿平(名大) 高木 賢太郎(名大) 山内 拓磨(デンソー) 田中 栄太郎(デンソー)</p> <p>3K2-05 14:15～ 形状記憶ポリマーを用いた変形状維持が可能なイオン導電性高分子アクチュエータの開発 ○碓塚 龍望(和大院) 菊地 邦友(和大院) 田中 聡志(和大院) 福井 龍一(和大院)</p> <p>3K2-06 14:30～ マルチマテリアル技術を用いた絶縁処理が不要なイオン導電性高分子アクチュエータの提案 ○福井 龍一(和大院) 則岡 泰典(和大院) 内田 周作(和大院) 菊地 邦友(和大院)</p>	<p>OF11 12:00-13:30 論文投稿の勧め:査読プロセスを知ることで見えてくる論文執筆のポイント</p> <p>OF6 研究専門委員会はこんなことを行っています(パネル展示)</p>

## RSJ2018 詳細プログラム

9月7日(金)PM2

10号館2階/第A室(1024講義室)	10号館2階/第B室(1023講義室)	10号館2階/第C室(1022講義室)	10号館3階/第D室(1034講義室)
<p><b>3A3</b> リハビリテーション補助システム</p> <p>三好扶(岩手大学)、山田陽滋(名古屋大学)</p> <p>3A3-01 15:15~ 下肢筋カトレーニング装置における足置台揺動機構の提案 ○玉本 拓巳(富山県大) 小柳 健一(富山県大) 木村 佳記(大阪大) 小柳 磨毅(大阪電気通信大学) 井上 昭夫(ERテック) 増田 寛之(富山県大) 本吉 達郎(富山県大) 澤井 圭(富山県大) 大島 徹(富山県大)</p> <p>3A3-02 15:30~ 回転型胸部支持パッドを有する歩行車を用いた歩行運動の解析 ○蘆田 宏明(近畿大院) 黄 健(近畿大) 小谷内 範穂(近畿大) 原田 孝(近畿大)</p> <p>3A3-03 15:45~ パーキンソン病患者の歩行に対するUPS-PDの影響 ○樋口 藍(九工大) 栗田 雄一(広島大/JST さきがけ) 白石 純一郎(産医大) Evgeniia Shchelkanova(九工大) 池田 洋介(九工大) 柴田 智広(九工大)</p> <p>3A3-04 16:00~ ジャミング転移を応用した義足・装具の固定 ○武田 伊織(東大) 小野寺 宏(東大) 樽茶 好彦(東大) 松崎 博貴(東大) 山田 敦史(東大)</p> <p>3A3-05 16:15~ 警告的電気刺激を利用した膝関節症患者のシムレーション 山川 航平(名古屋大) ○岡本 正吾(名古屋大) 山田 南欧美(愛知医療大/名古屋大) 秋山 靖博(名古屋大) 山田 陽滋(名古屋大)</p> <p>3A3-06 16:30~ リハビリテーションのための両側性転移に関する研究 ○園藤 博明(愛知工科大) 伊藤 寛之(中部大) 松本 航輔(中部大) 裴 懿玲(愛知工科大) 大西 正敏(愛知工科大) 大日方 五郎(中部大)</p> <p>3A3-07 16:45~ せき損等の職業性外傷の生活支援に関する工学的需要調査 ○岡部 康平(安衛研) 齋藤 剛(安衛研) 池田 博康(安衛研)</p>	<p><b>3B3</b> OS2:人間機械協調(2/2)</p> <p>平田泰久(東北大学)、辻俊明(埼玉大学)</p> <p>3B3-01 15:15~ 協調運搬作業におけるリーダー・フォロワの役割が脳・筋活動と運動に与える影響 ○中島 詩性(同志社大) 積際 徹(同志社大) 横川 隆一(同志社大)</p> <p>3B3-02 15:30~ ブレーキ操作型/パワーアシストカートのための操作者の立ち位置に適応した制御 ○情野 瑛(東北大) 若林 勇太(舞鶴高専) 衣川 潤(東北大) 小菅 一弘(東北大)</p> <p>3B3-03 15:45~ 制御/リア関数を用いたヒューマンアシスト制御によるPepperの衝突回避制御 ○篠崎 謙吾(東理大) 中村 文一(東理大)</p> <p>3B3-04 16:00~ 複数移動用ロボットの協調による物体の把持運搬に関する研究 ○山口 貴洸(鹿児島大学大学院理工学研究科) 大西 一成(鹿児島大学大学院理工学研究科) 福元 伸也(鹿児島大学大学院理工学研究科) 鹿嶋 雅之(鹿児島大学大学院理工学研究科) 佐藤 公則(鹿児島大学大学院理工学研究科) 渡邊 睦(鹿児島大学大学院理工学研究科) 小澤 真(鹿児島大学共同獣医学部獣医学科)</p> <p>3B3-05 16:15~ キッキング支援システムKitPaDY ○吉田 泰洋(東北大) 若林 勇太(舞鶴高専) 上岡 正也(トヨタ自動車) 佐藤 一真(東北大) 衣川 潤(東北大) 小菅 一弘(東北大)</p> <p>3B3-06 16:30~ ロボット動特性の可変を実現するインタフェースの提案 ○神吉 厚之(同志社大学) 積際 徹(同志社大学) 横川 隆一(同志社大学)</p> <p>3B3-07 16:45~ 頭部傾き角度を用いた操作方式のポインティングデバイスの定量的性能評価と操作性の主要因解明 ○内野 聡一郎(九州大学) 中島 康貴(九州大学) 森山 大樹(九州大学) 中村 雅史(九州大学) 山本 元司(九州大学)</p> <p>3B3-08 17:00~ 8方向の弁を用いた地中移動メカニズム ○奥野 健司(宮崎大学) 法村 武竜(宮崎大学) 李 根浩(宮崎大学) 長友 敏(宮崎大学) 濱畑 貴之(宮崎大学)</p>	<p><b>3D3</b> OS9: 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)、岡田浩之(玉川大学)</p> <p>3D3-01 15:15~ Visual feedback for active robot-object interaction ○Luis Contreras(Tamagawa University) Hiroki Yokoyama(Tamagawa University) Hiroyuki Okada(Tamagawa University)</p> <p>3D3-02 15:30~ Abstraction-Rich Workflow for Agile Collaborative Development and Deployment of Robotic Solutions ○Lotfi El Hafi(Ritsumeikan University) Yoshinobu Hagiwara(Ritsumeikan University) Tadahiro Taniguchi(Ritsumeikan University)</p> <p>3D3-03 15:45~ ロボットによる運搬のためのワゴンの位置・姿勢推定 ○川崎 陽祐(慶大院) 萬 礼応(慶大院) 高橋 正樹(慶應大)</p> <p>3D3-04 16:00~ 深層学習による特徴空間を用いた人物のトラッキングとジェスチャー認識への応用 ○横山 裕樹(玉川大学) 坂巻 新(玉川大学) 岡田 浩之(玉川大学)</p> <p>3D3-05 16:15~ World Robot Summit/パートナーロボットチャレンジで何を競うのか? ○岡田 浩之(玉川大学)</p>	

## RSJ2018 詳細プログラム

9月7日(金)PM2

10号館3階／第E室(1033講義室)	10号館3階／第F室(1032講義室)	10号館4階／第G室(104Dゼミ室)	10号館4階／第H室(104Cゼミ室)
	<p><b>3F3</b> OS3-インフラ維持管理用ロボット(3/3)</p> <p>油田信一(芝浦工業大学)、安川裕介(NEDO)</p> <p>3F3-01 15:15～ 河川・ダム点検を効率化・高度化するフー ロボットの開発 杉山 史典(朝日航洋(株)) 清成 研二(朝日航洋(株)) ○飯田 知靖(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>3F3-02 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) 谷島 諒丞(東北大) 羽田 靖史(工学院大) 伊豆 智幸(イームズラボ) 錢谷 彰(イームズラボ) 金崎 裕之(国際航業) 皆川 淳(国際航業) 島田 徹(国際航業) 森山 裕二(国際航業)</p> <p>3F3-03 15:45～ 防爆移動ロボットのプラント自動巡回点 検への 応用 ○大西 献(三菱重工業) 宿谷 光司(三菱重工業) 岡崎 弘祥(三菱重工業) 小堀 周平(三菱重工業) 大西 典子(三菱重工業) 小島 弘義(三菱重工業) 齋藤 悟朗(三菱重工業) 吉田 智章(千葉工業大学) 西村 健志(千葉工業大学) 森園 竜太郎(三菱電機特機システム) 永谷 圭司(東北大) 木村 哲也(長岡技術科学大学)</p> <p>16:00～ 【基調講演】インフラ維持管理用ロボ ットへの期待 新田恭士(土木研究所)</p> <p>16:30～ パネルディスカッション: 社会課題に 対応するフィールドロボットシステム の開発ー今後どのようなロボットを開 発していくべきか コーディネーター+司会: 油田信一 (芝浦工業大学) &lt;パネリスト&gt; 新田恭士(土木研究所) 高梨伸彰(NEDO) 安川裕介(NEDO)</p>		

## RSJ2018 詳細プログラム

9月7日(金)PM2

10号館4階／第1室(104Bゼミ室)	10号館5階／第J室(105Dゼミ室)	10号館5階／第K室(105Cゼミ室)	オープンフォーラム
	<p><b>3J3</b> ロボットビジョン</p> <p>奥寛雅(群馬大学)、岡田慧(東京大学)</p> <p>3J3-01 15:15～ 距離データに対するNDTを用いた高速な差分検出手法の提案 ○桂 右京(九大) 倉爪 亮(九大) 石上 智英(パナソニック(株)) 岡田 典(パナソニック(株))</p> <p>3J3-02 15:30～ 車輪移動双腕ロボットによる店舗環境における整列操作のための物体認識 ○東出 泰治(東京大学(東大)) 笹淵 一宏(東京大学(東大)) 矢野倉 伊織(東京大学(東大)) 垣内 洋平(東京大学(東大)) 岡田 慧(東京大学(東大)) 稲葉 雅幸(東京大学(東大))</p> <p>3J3-03 15:45～ ロボットマニピュレーションにおける幾何要素対応に基づく三次元物体姿勢認識 ○室岡 雅樹(東京大学) 伊藤 秀朗(東京大学) 板東 正祐(東京大学) 矢野倉 伊織(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>3J3-04 16:00～ 防滴性のある可視光・遠赤外光同軸撮影システム ○高畑 智之(東大) 下山 勲(東大)</p> <p>3J3-05 16:15～ 2台の平行設置プロジェクトによる高精度かつ1msでの高速距離画像計測手法 ○木島 広夢(群馬大) 奥 寛雅(群馬大)</p> <p>3J3-06 16:30～ 下向きカメラを有する無人搬送車のための荷重による高さ変化を考慮した位置修正 ○永井 伊作(岡山大) 八田 浩之(IKOMAロボテック) 木原 吉英(三和電子) 安藤 光雄(三和電子) 渡辺 桂吾(岡山大)</p> <p>3J3-07 16:45～ ステレオカメラを用いた自動運搬ロボットのための静止障害物と移動障害物の検出と回避法 ○野上 翔平(東京電機大学) 日高 浩一(東京電機大学)</p> <p>3J3-08 17:00～ 車両全周検査のためのキズ検査手法の開発 ○浅井 航太(名工大) 田口 亮(名工大) 服部 公央亮(中部大) 保黒 政大(中部大) 梅崎 太造(名工大, 東大)</p>	<p><b>3K3</b> OS5: 人工筋アクチュエータ・センサシステム(2/2)</p> <p>高嶋一登(九州工業大学)、菊地邦友(和歌山大学)</p> <p>3K3-01 15:15～ ロボット皮膚のための太陽光発電しビエゾ効果によりセンシングする伸縮自在のゴムの開発 ○島田 邦雄(福島大) 嵯峨 宣彦(関西学院大)</p> <p>3K3-02 15:30～ 誘電体エラストマーセンサにおける誘電層材料の比較検証 ○森田 和希(東京電機大) 遠藤 信綱(東京電機大) 釜道 紀浩(東京電機大)</p> <p>3K3-03 15:45～ 舌機構のための柔軟空気圧湾曲アクチュエータ ○木崎 裕太(東京電機大) 遠藤 信綱(東京電機大) 釜道 紀浩(東京電機大)</p> <p>3K3-04 16:00～ 加圧すると“縮む”ペローズ機構 ○渡辺 将広(東北大) 林 聡輔(東北大) 藤本 敏彰(東北大) 清水 杜織(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>3K3-05 16:15～ 粘弾性値の分布設定によるソフトメカニズム ○和田 晃(立命館大) 塚本 陽亮(立命館大) 川村 貞夫(立命館大)</p> <p>3K3-06 16:30～ ウェアラブルセンサ・アクチュエータシステムのための導電布を介した通信と給電 ○野田 聡人(南山大) 増田 祐一(東大) 篠田 裕之(東大)</p> <p>3K3-07 16:45～ 柔軟な体節構造を持つ回転脚型6脚ロボットの開発 ○加藤 達也(熊本高専) 田原 照昂(熊本高専)</p>	<p>OF11 12:00-13:30 論文投稿の勧め:査読プロセスを知ることで見えてくる論文執筆のポイント</p> <p>OF6 研究専門委員会はこんなことを行っています(パネル展示)</p>



## RSJ2018 詳細プログラム

## ポスター発表／不言実行館エントランスホール

9月5日(水)AM(10:30~12:30)	9月5日(水)PM(13:30~15:30)
<p>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)</p> <p>1P1-02:「振動駆動式無拘束ポ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)</p> <p>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)</p> <p>1P1-04:「スライドリングマテリアル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)</p> <p>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)</p> <p>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)、竹園年延(弘前大学)、藤本英雄(名古屋工業大学)</p> <p>1P1-07:「チエ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)</p> <p>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)</p> <p>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、</p> <p>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)</p> <p>1P1-11:「圧送管内検査用蠕動運動型ロボットの高速度化の検討」 ○眞野雄貴、石川龍太郎、山田泰之、中村太郎(中央大学)</p> <p>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)</p> <p>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(オムロン)、村田浩也(とめ研究所)、小西嘉典(オムロン)</p> <p>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)</p> <p>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)</p> <p>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)</p>	<p>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)</p> <p>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)</p> <p>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)</p> <p>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)</p> <p>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)</p> <p>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))</p> <p>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)、服部公亮、保黒政大(中部大学)、梅崎太造(名古屋工業大学、東京大学)</p> <p>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)</p> <p>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)</p> <p>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)</p> <p>1P2-11:「モンテカルロモデル予測制御の最適入力の変束性と分岐に関する考察」 ○仲谷真太郎、伊達央(筑波大学)</p> <p>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)</p> <p>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)</p> <p>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)</p> <p>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)</p> <p>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)</p> <p>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)</p>

9月6日(木)AM(10:30~12:30)

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、亀崎允啓、黄逸凡、マナフドゥ・ウダーラ、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:「懸架型マルコボ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」  
○Guangwei Zhang, Akio Yamamoto(Univ. of Tokyo)

2P1-07:「An Experimental Study on Long-Term Ensemble Learning of Visual Place Classifiers」  
○Yuuki Ishikawa, Xiaoxiao Fei, Kanji Tanaka(Univ. of Fukui)

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:「バ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、清水社織、渡辺将広、多田隼建二郎、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1m/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)

## RSJ2018 詳細プログラム

## ポスター発表／不言実行館エントランスホール

9月7日(金)AM(10:30~12:30)	9月7日(金)PM(13:30~15:30)
<p>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)</p> <p>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)</p> <p>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)</p> <p>3P1-04:「進行方向へのバイメタル自励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)</p> <p>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.)</p> <p>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)</p> <p>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)</p> <p>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)</p> <p>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」 ○宮原生、金宮好和(都市大)</p> <p>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)</p> <p>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)</p> <p>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)</p> <p>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)</p> <p>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)</p> <p>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)</p> <p>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)</p> <p>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)</p>	<p>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)</p> <p>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)</p> <p>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))</p> <p>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)</p> <p>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)</p> <p>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))</p> <p>3P2-07:「Balance Control With Relative Angular Momentum/Velocity」 ○Yoshikazu Kanamiya(TCU)</p> <p>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)</p> <p>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」 ○運貫雄大、木村哲也(長岡技大)、真壁賢一(小消協DARST)</p> <p>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)</p> <p>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)</p> <p>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)</p> <p>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)</p> <p>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))</p> <p>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)</p> <p>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(愛知工大)</p>