アクチュエータの機構と制御（1）◇ Mechanism and Control for Actuator (1)

1A1-A01：「視線情報を入力とする高応答眼球ロボットシステム」
○金田礼人、真下智昭、南哲人、寺嶋一彦（豊橋技大）

1A1-A02：「すべり潤滑式波動発生器による波動歯車減速機」
伊勢智彦（兵庫県立大）、今村信昭（広島工大）、○吾郷健二、前田正、中西敏、藤本豊久（㈱前田精密製作所）

1A1-A03：「小型、高効率トリプルコイルアクチュエータの開発」
○川瀬茂、栗原賢二（アズビル株式会社）

1A1-A04：「プリーツ / バッグ複合構造による屈曲型ソフトアクチュエータの開発」
○平光立拓、西岡靖貴、安田寿彦（滋賀県立大）

1A1-A05：「ポリイミドフィルムを用いた液体窒素温度環境用ガス圧ソフトアクチュエータの試作と評価」
○花木樹也、山口大介、石野裕二、原正之、高崎正也、水野毅（埼玉大）

1A1-A06：「1 立方ミリメートルのステータを用いたマイクロ超音波モータの研究開発」
○真下智昭（豊橋技大）

1A1-A07：「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」
第３報　小型制御モジュールの開発と 10 アクチュエータの独立制御
○尾崎直人（岡山大）、鈴森康一（東工大）、神田岳文、脇元修一、三隅潤平（岡山大）

1A1-A08：「気液可逆反応を利用したガス圧アクチュエータ」
第３報　電極面積比増加による応答性向上
○和田晃、北守隆旺、鈴森康一（東工大）、脇元修一（岡山大）

1A1-A09：「微生物融合型マイクロシステムのための磁気駆動機構の開発」
○永井萌土、服部悠太、川島貴弘、柴田隆行（豊橋技大）

1A1-A10：「超長尺軽量細径ロボットアームの試作」
○稲岡敬之、鈴森康一（東工大）

1A1-B01：「径方向変位に着目した空気圧人工筋肉の軸方向変位測定装置の開発」
○小野浩之、齋藤直樹、佐藤俊之（秋田県立大）

1A1-B02：「空気圧人工筋を用いた多回転可能なアクチュエータの開発」
○澤村恒太、武居直行（首都大）、藤原弘俊、牧野力也（トヨタ自動車株式会社）

1A1-B03：「高機能化を目的とする表面微細弁構造を搭載したプラスティックフィルム製ソフトアクチュエータの提案」
○堀琢磨、西岡靖貴、安田寿彦（滋賀県立大）

1A1-B04：「McKibben 型空気圧アクチュエータを用いた二次元脚ロボットの周期運動における安定性解析と実機検証」
○中西基、中西大輔、杉本靖博（大阪大）、大須賀公一（大阪大 /JST CREST）

1A1-B05：「McKibben 型空気圧人工筋の動的特性のモデル化に向けた測定実験と解析」
本多宏章、○中西大輔、杉本靖博（大阪大）、大須賀公一（大阪大 /JST CREST）

1A1-B06：「光加熱を用いた SMA マニピュレータの駆動方法に関する研究」
宇崎啓太、○神田岳文、脇元修一（岡山大）、鈴森康一（東工大）

1A1-B07：「長距離用空気圧チューブを用いたゴム人工筋肉における動特性モデルの導出」
○山崎翔太、岸達也、中村太郎（中央大）

1A1-B08：「内界・外界センサの併用によるインチワーム型自走機構の軌道制御法の研究」
○原悠平、渕脇大海（横国大）

1A1-B09：「ラバーレス人工筋肉の耐圧性の改良」
○齋藤直樹、佐藤俊之（秋田県立大）

1A1-B10：「微粒子励振型比例制御弁の開発」
流量特性の安定を目指した試作機の開発

○廣岡大祐、山口智実、古城直道（関西大）、鈴森康一（東工大）、神田岳文（岡山大）、生駒誠（関西大）

1A1-C01：「空気圧アクチュエータを用いた高速配管内推進機構の開発」
○山本知生、昆陽雅司、田所諭（東北大）

1A1-C02：「多様な把持を目的とした極軽量・柔軟ロボットハンドシステム」
第２報　画像認識を取り入れた制御システムの実装
長尾和幸、西岡靖貴、○西堀篤史、安田寿彦（滋賀県立大）

1A1-C03：「インチワーム型精密自走機構の三軸並列サーボ制御法の研究」
○庄野郁矢（横国大）

1A1-C04：「流体揚を操作し様々な物体の位置・姿勢を制御できる格子状空気孔を用いたマニピュレータの開発」
○田中聡美、高木健、青山忠義、石井抱（広島大）

1A1-C05：「ラバーレス人工筋肉を用いた体重免荷システムの開発」
○山平勇貴、齋藤直樹、佐藤俊之（秋田県立大）

医療ロボティクス・メカトロニクス（1）◇ Medical Robotics and Mechatronics (1)

1A1-C06：「空気圧ベローズとモーションセンサを用いた手術支援ロボットのための力覚提示インタフェースの開発」
○宮崎良兼（東京医歯大）、寺田朋央（埼玉大）、菅野貴皓（東京医歯大）、辻俊明（埼玉大）、遠藤玄、川嶋健嗣（東京医歯大）

1A1-C07：「個体別顎運動表示システムを用いた咀嚼時の運動評価」
○木村仁、馬目佳人、伊能教夫（東工大）、峯村英一郎、槇宏太郎（昭和大）

1A1-C08：「形成外科手術用マスタスレーブマニピュレータの開発」
○只野耕太郎、大久保晃佑、工藤康喜（東工大）

1A1-C09：「肝がんラジオ波焼灼療法における焼灼支援システムの開発」
焼灼状態に応じたモデルベース制御手法の提案
○呂筱薇、磯部洋佑、小林洋、宮下朋之、藤江正克（早大）

1A1-C10：「コンピュータシミュレーションを用いた全人工関節置換膝の力学評価の検討」
○林田研人、下戸健（福岡工大）、日垣秀彦（九産大）、岡本重敏、水内秀城、岩本幸英（九大）

1A1-D01：「再生医療用細胞構造体のためのスフェロイド形態評価システムの開発」
○山﨑勇弥、藤川眞麗恵、松本友美、下戸健（福岡工大）、秋枝静香、宮崎雄大（サイフューズ）、中山功一（佐賀大）、石川篤、日垣秀彦（九産大）

1A1-D02：「力覚重畳呈示技術を用いた腹腔鏡下手術用トレーニングシステム」
三次元補助物体への力覚重畳
○大鶴佳秀、辻敏夫、栗田雄一（広島大）

1A1-D03：「手指関節靭帯修復術における臨床材料の評価シミュレータの開発」
○藤岡佑介、田崎圭輔、下戸健（福岡工大）、石川篤、日垣秀彦（九産大）、中西義孝（熊本大）、見明豪、小薗直哉、岡田貴允（九大）

1A1-D04：「CT ガイド下における針穿刺ロボットの開発」
針穿刺ロボットの針先位置決め精度の測定
○石井創、亀川哲志、松野隆幸（岡山大）、平木隆夫（岡山大学病院）、五福明夫（岡山大）

1A1-D05：「等張液灌流式腹腔鏡下手術のための臓器運動追従型レーザ手術ロボットシステムの開発」
臓器運動計測システムの開発と評価
○中田浩之、中村亮一、五十嵐辰男（千葉大）

1A1-D06：「人工心臓用磁界共振結合型ワイヤレス電力伝送システムの研究」
勝又大介、高橋史哉、○土方亘、進士忠彦（東工大）

1A1-D07：「ヘラ型移植機構を搭載した心表面同期型心筋シート移植ロボットシステムの開発」
第２報　脚部を含めたロボットシステムの評価
○山本優希、竹林瑞基、中村亮一（千葉大）

1A1-D08：「心嚢穿刺支援デバイスの開発」
○福嶋勇太（早稲田大学）、秋田凌、苗村潔（東京工科大）

1A1-D09：「心嚢穿刺支援デバイスの心膜把持力に関する研究」
○秋田凌（東京工科大）、福嶋勇太（早大）、苗村潔（東京工科大）

1A1-D10：「眼科内視鏡保持ロボットの開発」
○塩出玲於奈、只野耕太郎（東工大）

1A1-E01：「肝臓手術サポートのためのメス先端位置推定」
○土井万由子、小枝正直、筑紫啓雄、登尾啓史、大西克彦、榧木方俊（大阪電通大）、水篠公範（株式会社 Embedded Wings）、海堀昌樹、松井康輔、權雅憲（関西医大）

1A1-E02：「バックドライバビリティを考慮したクランクスライダ式マニピュレータの開発」
島岡稜、○河合俊和（大阪工大）、西川敦（信州大）、西澤祐吏、伊藤雅昭（がん研究センタ東）、中村達雄（京大）

1A1-E03：「単孔式腹腔鏡下手術 (SPS) 用内視鏡ロボットの設計と位置制御」
○村澤伊織、室伏脩平、石井千春（法政大）、川村秀樹（北大）

1A1-E04：「手指の麻痺改善を目的とした小型リハビリテーション機器の開発」

○高橋達也、中里裕一（日工大）

1A1-E05：「屈曲に弾性体を用いた空気圧駆動多自由度鉗子マニピュレータ」
○滝川恭平、菅野貴皓、遠藤玄、川嶋健嗣（東京医歯大）

1A1-E06：「膜組織の吻合支援システムに向けた組織の変形と針の貫通力の関係の導出」
○榊原功太郎、築根まり子、小林洋、宮下朋之、藤江正克（早大）

1A1-E07：「直線および円環方向の伸縮機構を有する 3 軸小型マニピュレータの開発」
○林浩之、河合俊和（大阪工大）、西川敦（信州大）、西澤祐吏（がん研究センタ東）、中村達雄（京大）

1A1-E08：「患者体表における反力・モーメントを考慮した超音波治療器具の接触制御」
○夏目薫（東農工大）、小野木真哉（九大）、望月剛、桝田晃司（東農工大）

1A1-E09：「感覚検査のための振動覚検査装置における振動発生器の加速度フィードバック制御」
○田上朋和、永田正伸、小山善文（熊本高専）、大串幹、萩野光香（熊本大学医学部付属病院）

1A1-E10：「手術用吸引器に取り付け可能な力センサシステムの開発」
○小山稔生、岩井貴宣、米山猛、香川博之、林裕、中田光俊、渡辺哲陽（金沢大）

1A1-F06：「IVR ロボットの逆運動学を用いた操作性の改良」
○杉山晃平、井上卓也、松野隆幸、亀川哲志（岡山大）、平木隆夫（岡山大学病院）、矢納陽、見浪護、五福明夫（岡山大）

1A1-F07：「仮想腫瘍を埋め込んだ柔軟な臓器モデルの製作」
○小枝正直（大阪電通大）、水篠公範（（株）Embedded Wings）、千菊敦士、澤田篤郎、吉川武志、松井喜之、小川修（京大）、國居貴浩（（株）かしなシステム）、岸本直樹、大西克彦、登尾啓史（大阪電通大）

1A1-F08：「ヘラ型移植機構を搭載した心表面運動同期型心筋シート移植ロボットシステムの開発」
第 1 報 ロボット移植機構の開発
○竹林瑞基、山本優希、中村亮一（千葉大）

1A1-F09：「非侵襲超音波診断・治療統合システムにおける臓器追従精度向上に関する研究」
○藤井達也、小泉憲裕、李東俊、月原弘之（東大）、福田浩之（横浜市立大）、葭仲潔（産総研）、東隆、宮嵜英世、杉田直彦（東大）、沼田和司（横浜市立大）、本間之夫、松本洋一郎、光石衛（東大）

1A1-F10：「等張液灌流式腹腔鏡下手術用 3 次元空間確保リトラクタの開発」
○林優希、五十嵐辰男、中村亮一（千葉大）

【交通・物流部門】カー・ロボティクスとＩＴＳ◇Car Robotics & ITS

1A1-F01：「Haptic Shared Control による後退駐車支援」
○多田伸太郎、和田隆広（立命館大）

1A1-F02：「リスクポテンシャルに基づく車線追従制御系の人間機械協調に関する研究」
○三本喬之、ポンサトーン ラクシンチャラーンサク（農工大）

1A1-F03：「無信号交差点通過時における規範ドライバモデルの構築と規範速度制御系の開発」
○塩川裕介、赤木康宏、ポンサトーン ラクシンチャラーンサク（東農工大）

1A1-F04：「ドリフト走行車両の可制御性解析と軌道計画」
○盛永明啓、シビニン ミハイル、山本元司（九大）

1A1-F05：「顔追跡を用いたドライバの姿勢状態判定」
○髙橋京平、増山岳人、梅田和昇（中央大）

1A1-G01：「自動運転のための道路上の積雪の認識に関する研究」
○北畑裕貴、大野和則、鈴木高宏、田所諭（東北大）

1A1-G02：「TVD を搭載した小型 EV の制御システムの開発」
○髙橋英、千葉元春、藤原康宣、澤瀬薫（一関高専）

1A1-G03：「自動運転車を利用したカーシェアリングシステムの検討と試作」
○追立知浩、波平勇気、三浦純（豊橋技大）

1A1-G04：「自動車操縦インタフェース操作時の人間特性計測」
○岡野任記、田邊周平、田中良幸（長崎大）

1A1-G05：「次世代知能化車両におけるユーザエクスペリエンス評価のためのドライビングシミュレータの開発」
亀崎允啓、○マナワドゥ ウダーラ、石川雅晃、菅野重樹（早大）

1A1-G06：「Road Lane Detection Method for Driving Safety」
Lane Estimation by Chronologically Detected Road Features
*Alex Masuo Kaneko, Kenjiro Yamamoto(Hitachi, Ltd., Hitachi Research Laboratory)

1A1-G07：「機械的連結型モビリティの動力分散制御システムに関する研究」
実利用を想定したシステム設計
○池上徳之佑、小木津武樹、溝口博（東理大）

1A1-G08：「災害時の放置車両の移動を目的とした車両遠隔誘導システムの基礎的検討」
○小木津武樹、溝口博（東理大）

1A1-G09：「人との協調による自動駐車システムに関する研究」
指示デバイスと雲台付車載カメラとの連携
○阿部裕太、小木津武樹、竹村裕、溝口博（東理大）

1A1-G10：「ステアバイワイヤを利用したスプリットμ路におけるスピン防止のための運転アシスト」
○金子裕太、姜欣、安孫子聡子、辻田哲平、内山勝（東北大）

1A1-H08：「ROS Packages の活用による市街地の歩行者空間に適応した自律移動技術の開発」
○原祥尭、西田貴亮、熊田大輔、安藤大和、渡邉涼、兼井宏嘉、坪内孝司（筑波大）

1A1-H09：「路面の不確定性を考慮した自動車の障害物回避制御」
○田村一樹、平井一駿、深尾隆則（神戸大）

1A1-H10：「制駆動トルク配分による四輪駆動車両のスリップ損失低減」
JC08 モード電費の推定と効果評価
○石松直樹、西原修（京大）

3次元計測／センサフュージョン◇ 3D Measurement/Sensor Fusion

1A1-H01：「深度カメラを用いた顧客動線情報収集手法の開発」
○齋藤敬、河野仁、鈴木剛（東京電機大）

1A1-H02：「ステレオカメラを用いた歩行空間における PMV の走行可能領域検出」
○今井康博、林隆三、松實良祐（東理大）

1A1-H03：「3D Keypoint 対応付けの高精度化に関する検討」
○荒井翔悟、福地伸晃、千葉直也、橋本浩一（東北大）

1A1-H04：「Recognition of 3-D Grid Structure Recognition with Fixed Camera and RGB-D Camera」
*Chenyu Wang, Yukinori Kobayashi, Takanori Emaru, Ankit Ravankar(Hokkaido Univ.)

1A1-H05：「多様なセンサを搭載した小型複合センサ端末の開発と人物追跡のための最適配置計画」
○渡邊裕太、倉爪亮、ピョ ユンソク、辻徳生、諸岡健一（九州大）

1A1-H06：「試着シミュレーションのためのタイツの柄を用いた体型復元」
○鈴木弥絵、佐々木毅（芝浦工大）

1A1-H07：「マルチスリットレーザプロジェクタと内視鏡用カメラを組み合わせた超小型距離画像センサの構築」
○馮益、野﨑慎太、増山岳人、梅田和昇（中央大）

1A1-I01：「クラスタリング手法を用いた物体位置推定と学習型画像認識の融合による静止障害物検出手法の提案」
○下田誠、中嶋秀朗（千葉工大）

1A1-I02：「点配列レーザーを用いた配管形状計測のための撮影位置及び姿勢の補正」
○山上大樹、加古川篤、田陽、馬書根（立命館大）

1A1-I03：「プロジェクターを用いた構造化ライトフィールドの投影による高速三次元距離計測」
木村俊貴、○楊旭、奥寛雅（群馬大）

1A1-I04：「高精度位相シフト法の提案」
○房州俊樹、荒井翔悟、橋本浩一（東北大）

1A1-I05：「高性能レーザスキャナを搭載した走行・飛行型群ロボットシステムの開発」
レーザ観測計画の自動化と屋外計測実験
大島漱一郎、岩下友美、○倉爪亮（九大）

1A1-I06：「3 次元レーザースキャナを用いた対象人物検出」
点群データの効率的なグルーピング手法の提案
○保坂健人、冨沢哲雄（電通大）

1A1-I07：「Kinect を用いた頭部方向推定と精度評価」
○黒田裕貴、上山了介、加藤達也、中島英俊（熊本高専）

1A1-I08：「環境センサの統合と作業計画ナビゲーションに関する研究」
○松村周平、田附雄一、金森哉吏（電通大）

1A1-I09：「地下埋設配管の３次元形状計測にジャイロの誤差が与える影響」
○髙野一輝、大野和則、鈴木高宏、田所諭（東北大）

1A1-I10：「RGB-D センサを用いた障碍者の状態推定システムの開発」
複数 RGB-D センサを用いた動作計測
○諸根理仁、遠藤麻衣、遠藤央、柿崎隆夫（日大）

1A1-J07：「無限回転機構を有する可搬型三次元レーザスキャナの開発」
○関才門、阪東茂、原祥尭、坪内孝司（筑波大）

1A1-J08：「屋外環境における KINECT v1 を用いた対象物の距離計測法の提案」
岡本勇也、○池田毅、稲垣詠一（山口東理大）

1A1-J09：「正距円筒画像への変換を用いた魚眼ステレオカメラの構築」

○大橋明、田中祐輝、増山岳人、梅田和昇（中央大）、福田大輔（クラリオン）、入江耕太（日立オートモティブシステムズ）、緒方健人、成田達郎、内田吉孝（クラリオン）

1A1-J10：「機能統合による事前計測を必要としない汎用自律ナビゲーション」

○天野領太、藤野雄介、黒田洋司（明治大）

RT ミドルウェアとオープンシステム◇ RT Middleware and Open Systems

1A1-J01：「Raspberry Pi を利用した小型漫才ロボットの開発」
○青木哲、秋山和寛、孝橋一希、真下遼、梅谷智弘、北村達也、灘本明代（甲南大）

1A1-J02：「自律移動ロボットフレームワークの提案と RT ミドルウェアへの実装」
○安里太緒、菅佑樹、尾形哲也（早大）

1A1-J03：「産業用ロボット MOTOMAN 用 RT コンポーネントの開発」
○中村高幸、足立勝、横山和彦（安川電機）

1A1-J04：「Use cases for the task of deploying component-based robot software」
*Geoffrey Biggs, Yoshihiro Nakabo(AIST)

1A1-K01：「RT ミドルウエアのための RTC・RTS リポジトリ管理フレームワーク wasanbon」
リポジトリ情報収集機能と RTC のビルド管理システムの開発
○菅佑樹、尾形哲也（早大）

1A1-K02：「組み込みシステムのための残差補正法による逆正接関数の高速計算」
○日下聖、田中孝之（北大）、梶原秀一（室蘭工大）

1A1-K03：「Location Information System Based on the Data Log System Using the Portable IoT Device and RT-Middleware」
*Bong Keun Kim, Seisho Irie, Mamoru Sekiyama, Takeshi Sakaguchi, Tamio Tanikawa(AIST)

VR・AR とインタフェース◇ Virtual/Augmented Reality and Interfaces

1A1-K06：「姿勢センサと大気圧センサを用いた口腔内インタフェースの開発と評価」
○小池宇織、エンリケズ ギエルモ、ヤップ フェイイー、三輪貴信、橋本周司（早大）

1A1-K07：「機械学習によるスマートフォンにおける GUI ユーザビリティの自動評価」
○扇田昌紀、小枝正直（大阪電通大）

1A1-K08：「Camera-Projector Module による空間図形の理解支援システム」
○仲田晃嗣、李周浩（立命館大）

1A1-K09：「バランス補償装置を用いたスケール変換テレイグジスタンスにおける歩行実験」
○和田康介、古川正紘、安藤英由樹、前田太郎（大阪大）

1A1-K10：「単眼カメラ映像からのオプティカルフローを利用したクリック動作検出手法の検討」
○加藤周、堤祐太、中村明生（東京電機大）

1A1-L01：「竹あかりイベントのためのインタラクティブシステム開発と、その実運用に関する報告」
○和泉信生（崇城大学）、森下功啓（熊本高専）

1A1-L02：「前後方向の床反力制御による仮想空間での歩行感覚提示シューズの提案」
○竹澤直剛、中村壮亮、橋本秀紀（中央大）

1A1-L03：「非接触型ヒューマンインタフェースの開発」
自由曲面配置可能なネット状近接覚センサのウェアラブルデバイスへの応用
○栃木紫帆、鈴木陽介、明愛国、下条誠（電通大）

1A1-L04：「ビデオシースルーディスプレイを用いた作業訓練支援」
注湯作業動作教示の一方法
○岩本和世、徳永仁史、岡根利光（産総研）

1A1-L05：「微小針を用いた薄型電気触覚ディスプレイ」
○手塚麻友子、北村謙英、三木則尚（慶大）

1A1-L06：「Study on Telexistence LXXXIV」
Mutual Communication for Telexistence Robots using Virtual Hands Projection
*Mhd Yamen Saraiji, Charith Lasantha Fernando, Kouta Minamizawa, Susumu Tachi(Keio Univ.)

1A1-L07：「自律ロボットを用いた三次元形状へのマッピングに基づく温度監視」
○鈴木克洋、中川航、松本一紀、杉本麻樹、斎藤英雄（慶大）、谷内田尚司（NEC）

1A1-L08：「犬の知覚情報の取得を目指した非侵襲性・非拘束状態での犬脳波計測システムの開発」
○平松静、荻野正樹、田頭茂明（関西大）

1A1-L09：「カード型インタフェースを用いた非接触給電駆動式ロボットの制御」
○杉浦裕太、坂本菜月、神山洋一、南澤孝太（慶大）、牧野泰才（東大）、稲見昌彦（慶大）

1A1-L10：「インターネットを介した遠隔制御環境下における滑り感提示に関する研究」
○長田眞一、今村孝（新潟大）、三好孝典（豊橋技大）

1A1-M01：「柔軟体の変形シミュレーションにおける摩擦接触モデルの改善」
○杉本正将、菊植亮（九大）

1A1-M02：「巨人化テレイグジスタンスのための眼間距離調整機構の実装」
○古川正紘、安藤英由樹、前田太郎（大阪大）

アミューズメント・エンタテイナーロボット◇ Robots for Amusement and Entertainment

1A1-M03：「サクソフォン自動演奏ロボットの協調演奏」
演奏音に協調して自動演奏を行うための基本技術の開発
○若林直哉、高島俊（法政大）

1A1-M04：「サクソフォン自動演奏ロボットの開発」
演奏制御システムのコンパクト化と高度な演奏表現
○森琢也、高島俊（法政大）

1A1-M05：「サクソフォン演奏補助システム」
腕・指の障害を補助する自動運指システム
○高島俊（法政大）

1A1-M06：「スケーティングロボットにおける 180 度ターン動作の検討」
○王鑫、和田一義、宮田哲明、中島篤朗（首都大）

1A1-M07：「バイオリン演奏ロボットの弓圧変更による音量調節システムの構築」
○長谷川夏美、藪博之進、渋谷恒司（龍谷大）

1A1-M08：「人工喉頭を用いた Singer Robot の研究」
発声の安定化
○戸井田拓也、野田昂暉、高島俊（法政大）

1A1-M09：「マウンテンバイクを用いた曲技ロボットの研究」
7 リンクモデルによる Wheelie のシミュレーションおよび実験機の試作
○齋藤款文、小林稔彦、高島俊（法政大）

1A1-M10：「エアホッケーロボットにおける対戦者の行動に基づく最適動作選択アルゴリズム」
○井桁和輝、並木明夫（千葉大）

1A1-N08：「着ぐるみ用人体置換ロボットの開発」
○土井智晴、梅本敏孝、中西琇斗、東口寛大（大阪府高専）

1A1-N09：「小型スケーティングロボットにおける超信地旋回の検討」
○八幡彰、和田一義、宮田哲明、中島篤朗（首都大）

1A1-N10：「慣性計測センサを用いた遠隔操縦システムの開発」
○藤田美希、兵頭和人（神奈川工大）

インテリジェント・ロボティクス・スペース（IT,RT と ET の融合）◇ Intelligent Robotics Space (Integration of IT, RT and ET)

1A1-N01：「環境情報構造化プラットフォーム ROS-TMS におけるタスク管理機構」
第２報 異種ロボットによる作業情報構造化実験
橋口優香、○ピョ ユンソク、辻徳生、諸岡健一、倉爪亮（九大）

1A1-N02：「磁界共振結合を用いた無線電力伝送システムのための広域通信手法の提案と基礎開発」
○勝又雅仁、並木政人、中村壮亮、橋本秀紀（中央大）

1A1-N03：「無線電力伝送との同時実現を想定した磁界共振結合を用いた位置センシングの広域化」
○中村壮亮、並木政人、橋本秀紀（中央大）

1A1-N04：「知能化空間の構成支援のための移動ロボット - 分散センサ間の情報共有システムの開発」
○粕谷勇輔、橋川史崇、森岡一幸（明治大）

1A1-N05：「歩行者群モデル分析のための軌跡エディタ」
○菅野晃史、李周浩（立命館大）

1A1-N06：「多段式共振器アンテナ構造における磁界共振結合を用いたワイヤレス電力伝送と距離センシングの同時実現」
○大和田拳人、橋本秀紀、中村壮亮（中央大）

1A1-N07：「没入感インターフェース Oculus Rift を用いた ROS-TMS ビューアの開発」
○ピョ ユンソク、辻徳生、橋口優香、倉爪亮（九大）

1A1-O01：「無線充電ロボットを用いたモバイル機器への自動充電システムにおけるナビゲーション機能の提案」
○鈴木泰斗、中村壮亮、今西淳一、橋本秀紀（中央大）

1A1-O02：「移動ロボットによる人間の存在情報取得に基づく環境地図への意味付け」
○久保田将史、森岡一幸（明治大）

1A1-O03：「サービスロボットのための第４人称センシングの提案」
○中嶋一斗、岩下友美、ピョ ユンソク、高嶺朝理、倉爪亮（九州大）

1A1-O04：「二次元通信タイル間接続の為の近接カプラの試作」
○増田祐一、野田聡人、篠田裕之（東大）

ウェアラブルロボティクス◇ Wearable Robotics

1A1-O07：「体幹の前屈，側屈，回旋運動をアシストする空気圧パワードスーツの開発」
佐藤駿、玄相昊、○麻生翔太（立命館大）

1A1-O08：「シャフトモータを利用した装着型パラレルリンク式訓練機構の開発」
○北野雄大（山梨大）、横田和隆（宇都宮大）

1A1-O09：「細径人工筋肉を用いた能動織布およびウェアラブルスーツの試作」
○大野晃寛、鈴森康一（東工大）、アイバーク サディッチ（東工大 /METU）

1A1-O10：「スチュワートプラットフォーム型短下肢装具によるつまずき防止支援に関する研究」
○野村健太、米澤輝、小野寺貴之、竹村裕、溝口博（東理大）

1A1-P01：「Development of a Human Trunk Exoskeleton with Pneumatic Artificial Muscles」
*Ayberk Sadic(TITECH / Middle East Technical Univ.), Akihiro Ohno, Koichi Suzumori(TITECH)

1A1-P02：「指先動作による装着型入力装置」
○長谷川泰久（名大）、浅井修（筑波大）

1A1-P03：「筋電・ケーブル制御混成インタフェース式ハンド」
○大西謙吾、渡辺勇輝（東京電機大）

1A1-P04：「腰補助用マッスルスーツの評価」
近赤外分光法（NIRS）を用いた筋疲労評価
○村松慶紀、小林宏（東理大）

1A1-P05：「アシストロボットの安全性向上をめざした接触面の圧力分布に基づくインピーダンス制御」
○内山直哉、舟洞佑記、道木慎二（名大）、道木加絵（愛知工業大学）

1A1-P06：「装着型アシストロボット着用者の障害物との衝突に対する転倒回避動作の研究」
○櫛田諒太、秋山靖博、山田陽滋、岡本正吾（名大）

1A1-P07：「外骨格型７自由度上肢パワーアシストロボットにおける肩の回転中心の変化に対応する機構の設計」
○駒井信一、辻康孝、荒田純平、木口量夫（九大）

1A1-P08：「視覚障害者の移動支援のための環境呈示に関する基礎研究」
○本田功輝、荒田純平、木口量夫（九大）

1A1-P09：「ZMP 理論に基づくハンドフリー・ステッキ機構」
○野田啓太、田中良幸（長崎大）

1A1-P10：「ヒトの手首の動きを模した手首機構をもつ義手の設計」
○野畑慶介、荒田純平、木口量夫（九大）

1A1-Q01：「筋電信号による装着可能な軽量腕型外骨格パワーアシスト装置の開発」
○劉暢、朱赤、山本多聞、梁宏博、吉岡将孝（前工大）

1A1-Q02：「生体電位による支援装置の制御方法の設計および走行支援装置への適応」
長谷川泰久、○久保田直樹（名大）

1A1-Q03：「荷役用パワーアシスト技術」
膝関節補助による屈伸動作アシスト
○平光功明、成岡良彦、三ツ谷 祐輔（(株）東芝）

1A1-Q04：「小型化アレイ電極を用いた電気刺激による股関節角度提示インタフェース」
長谷川泰久（名大）、小澤剛平（筑波大）、○大原崇義（名大）

1A1-Q05：「簡単な片足の操作により靴への着脱が可能な装着機構の開発」
山口滉一、○竹囲年延、鳥毛明（成蹊大）

エコ・グリーンメカトロニクス◇ Eco Green Mechatronics

1A1-Q07：「Fieldwork of Agriculture Science in North Portugal」
*Yoshihiko Takahashi(Kanagawa I.T.), Kiril Bahcevandziev, Pedro Mendes Moreira(Coimbra College of Agriculture)

1A1-Q08：「コンパクトな室内移動用超小型電動三輪車の開発」
○林丈晴、猪澤宗一郎（東京高専）、高橋良彦、佐々井博岳（神奈川工大）、多羅尾進（東京高専）

1A1-Q09：「超小型電気自動車競技会 pico-EV・エコチャレンジ 2015 開催報告」
○林丈晴（東京高専）、原圭吾（職業大）、武村泰範（日本文理大学）、宇田和史、高橋良彦（神奈川工大）

1A1-Q10：「エコロジカルグリーンコンポジット材料を用いたキャリーバッグ型 personal-EV の設計・開発」
○宇田和史、高橋良彦（神奈川工大）

1A1-R04：「任意に配置された住環境計測ノードの位置推定法」
可聴域音波を用いた距離計測に関する基礎実験
渡辺直樹、○古泉賢人、遠藤央、柿崎隆夫（日大）

1A1-R05：「マグネシウム合金を用いた車体の軽量化に関する研究」
○武村泰範（日本文理大学 / 西日本工業大学）、佐脇拓弥、橋口昌平、副島裕暉、松岡賢（日本文理大学）

1A1-R06：「bio EV(植物油で走行する電気自動車) における廃油走行実験」
○須藤歩、松本亮、佐々井博岳、高橋良彦（神奈川工大）

1A1-R07：「水圧モータの開発」
○杉山寿幸、伊藤優吾、大道武生（名城大）

1A1-R08：「大規模太陽光発電施設における自律メンテナンスシステムに関する研究」
故障箇所検査ロボットの設計
遠藤央、○遠藤麻衣、流田裕介、柿崎隆夫（日大）、中村泰拓、蛇石宰、大谷謙仁（産総研）

1A1-R09：「リニアスターリングエンジンの研究開発（その１）」
エンジンの基本構成
○平子大輔、大脇知也、大道武生、芦澤怜史（名城大）

1A1-R10：「地産地消型バイオマス発電システムの構想」
○芦澤怜史、田村廣人、平野達也、大道武生（名城大）

コミュニケーション・ロボット◇ Communication Robot

1A1-R01：「表情の表現を実装するソーシャルロボットの研究開発」
○三浦優希子（北九州高専）、YiHao He、忠盛（Nanyang Polytechnic / NYP）、久池井茂（北九州高専）

1A1-R02：「テレプレゼンス・ロボットにおける人間協調ナビゲーションシステムのための操作インターフェースの開発」
○宮本竜典、早田恭祐、森岡一幸（明治大）

1A1-R03：「アンドロイド・ロボットの印象に関する世代間比較」
○栗本遼（東理大）、橋本卓弥（電通大）、小林宏（東理大）

1A1-S01：「ロボットの姿勢が人間の注意の領域に与える影響を考慮したロボッ トの姿勢と注意の誘導のモデル化」
明石貴文、○田村雄介、大隅久（中央大）

1A1-S02：「絵画生成器と感性推定器を用いてロボットが絵画創作を行う手法の提案」
○佐藤哲朗、水内郁夫（東農工大）

1A1-S03：「ロボット行動による人間の任意の表情の誘発」
○熊谷和実、水内郁夫（東農工大）

1A1-S04：「任意平面に投影可能なプロジェクション GUI の開発と信頼性向上」
○矢谷健太、渡辺桂吾、前山祥一（岡山大）

1A1-S05：「ロボットパートナーを用いた健康づくり支援のための発話システム」
○三木俊介、松尾優成、久保田直行（首都大）

1A1-S06：「笑い声に応答するロボットのための笑い声認識システムの開発」
○田中爽太（筑波大）、鈴木健嗣（筑波大 /JST）

1A1-S07：「顔ロボット開発に向けた口唇部周辺の複雑で広範な皮膚の流れ場のクラスタ分析」
○太田信行、石原尚、浅田稔（大阪大）

1A1-S08：「遠隔会議用テレプレゼンスロボットの誇張した身ぶりが発話機会獲得に与える影響について」
○長谷川孔明、中内靖（筑波大）

1A1-S09：「HRI 改善のための生理指標センシングに関する検討」
○渡邉悠史、中村泰（大阪大）、吉川雄一郎、石黒浩（大阪大 /JST ERATO）

1A1-S10：「犬の動物行動学に基づく人とロボットのコミュニケーションにおけるインタラクションの履歴を反映したロボットの行動特性モデルの提案」
○金井穂香、新妻実保子（中央大）

サーチ＆レスキューロボット・メカトロニクス◇Search and Rescue Robot and Mechatronics

1A1-T01：「災害時における救助支援ロボットの研究」
円弧運動を用いた掘削型地中探査ロボットの研究
○新藤敬人、中里裕一（日工大）

1A1-T02：「要救助者発見支援システム」
○橋本智己（埼玉工大）、浜田利満（筑波学院大）、赤澤とし子（北里大）

1A1-T03：「極限環境下で作業可能な災害対応ロボットの開発」
（第１報：極限環境の分類と４肢ロボットの基本構想）
○橋本健二、孫瀟、瓜生和寛、小泉文紀、濱元伸也、寺町知峰、松澤貴司、高西淳夫（早大）

1A1-T04：「外殻構造を持つ柔軟全周囲クローラ RT05-COBRA の開発」
NIST 規格に基づくフィールドなどにおける走行性能評価
○岩藤竜飛、衣笠哲也、吉田浩治（岡理大）、土師貴史（松江高専）、栗栖正充（東京電機大）、奥川雅之（愛工大）、天野久徳（消防研）、林良太（鹿児島大）

1A1-T05：「エンジン駆動によるエアコンプレッサを内蔵した空気圧４足歩行ロボットの開発」
○藤本敏彰、清水俊彦（神戸市立高専）、池本周平（大阪大）、宮本猛（神戸市立高専）

1A1-T06：「災害用係留型気球による情報配信のための多色 LED を用いた可視光通信の検討」
○大村洋平、小野里雅彦、田中文基（北大）

1A1-T07：「環境構築型ロボットによる不整地移動方法の検討」
○橋本樹、佐藤僚太、岡崎慎也、永谷直久、藤澤隆介（八戸工業大学）

1A1-T08：「飛行型情報収集ロボットのための複数台運用手法の提案」
○入部勝義、辻田勝吉（大阪工大）

1A1-T09：「福島第一原発での教訓を踏まえた突入撤退判断システム（第４報）」
不整地における自律走行のための経路計画
○塚越貴哉、小林正尚、天野嘉春（早大）、石川貴一朗（日工大）、山口芳裕（杏林大）、久保田勝明（消防研）

1A1-T10：「生体模倣を用いた地中掘削型救助支援ロボットの研究・開発」
モグラの地中掘削動作を模倣したロボットの研究・開発
○石倉一樹、中島一、中里裕一（日工大）

1A1-U01：「3D Mapping in Petrochemical Complexes for Fire Fighter Robot's Autonomous Navigation」
*Abu Ubaidah Bin Shamsudin, Kazunori Ohno, Takahiro Suzuki, Satoshi Tadokoro(Tohoku Univ.)

1A1-U02：「移動ロボットの遠隔操作のための視触覚融合提示システム」
遮蔽表現と指先への力覚提示によるフリッパ型ロボットへの対応
○澤井泰彦、佐藤徳孝、森田良文（名工大）

1A1-U03：「多自由度双腕機構を用いたレスキューロボットの段差乗り越え能力の向上」
○伊藤雅俊、佐藤徳孝、森田良文（名工大）

1A1-U04：「土石流災害を防ぐための火山表面観測手段の検討」
○北島一輝、飯塚浩二郎（信州大）、藤原伸也（国際航業株式会社）、河村隆、鈴木智（信州大）

1A1-U05：「階段踏破時におけるマニピュレータ姿勢角を考慮した受動適応クローラロボットの重心位置変化」
○松原秀彦、鈴木壮一郎、浅井友将（愛知工業大学大学院）、奥川雅之（愛知工業大学）、栗栖正充（東京電機大学）、衣笠哲也（岡山理科大学）

1A1-U06：「水陸両用レスキュー車の浮行時における操縦支援システム」
推進力の制限による操縦性能への影響
○松山元気、林良太、余永（鹿児島大）、天野久徳、佐伯一夢（消防研）、衣笠哲也（岡山理科大学）、徳田献一（和歌山大）、入部正継（大阪電通大）

1A1-U07：「トンネル災害調査ロボットにおける長距離通信システム」
○浅井友将、鈴木壮一郎、奥川雅之（愛工大）、半澤雄一（株式会社 NTC）、高倉広義（サンリツオートメイション株式会社）

1A1-U08：「フィールドロボットへの適応を考慮した多自由度斜交関節に関する研究」

関節の制御手法の検討
○柴野康介（新潟工科大院）、大金一二、中嶋新一（新潟工科大）

1A1-U09：「福島第一原発での教訓を踏まえた突入撤退判断システム（第３報）」
遠隔操縦のための無線中継局設置機構の開発
○樋口輝和、田口晴也（日工大）、塚越貴哉（早大）、石川貴一朗（日工大）、山口芳裕（杏林大）、久保田勝明（消防研）

1A1-U10：「音声と慣性センサに基づく災害救助犬の吠え検出」
○古森雄一、藤枝卓明、大野和則、鈴木高宏、田所諭（東北大）

1A1-V01：「水圧用ロータリー型サーボ弁の試作」
○鈴木健児（神奈川大）

1A1-V02：「被災者発見用マニピュレータによる熱源発見方法の基礎検討」
○大森康平、山崎芳昭（明星大）

1A1-V03：「想定外を想定する災害対応ロボット開発と標準化」
○木村哲也（長岡技大）

1A1-V04：「自律走行型レスキューロボットの開発」
焦電型赤外線センサによる熱源探索の検討
○鈴木康太、山崎芳昭（明星大）

1A1-V05：「レスキューロボットの自律走行による障害物走破の基礎検討」
慣性センサによる階段および斜面走行時の傾斜補正制御
○鈴木悟拡、山崎芳昭（明星大）

1A1-V06：「平行鉛直面スキャンを用いたクローラ型ロボットの階段下降の自動化」
○中瀬貴洋、前山祥一、渡辺桂吾（岡山大）

1A1-V07：「マニピュレーション機能を有する飛行作業ロボット」
第６報：壁面・天井への自動吸着機能の生成
飯塚隆真、アシュリー ダメートリ、○前角貴士、塚越秀行（東工大）

デジタルヒューマン◇ Digital Human

1A1-V08：「位相と振幅を分離した足関節角度に対する歩行発達の主成分分析」
○中村陽子、澤留朗（東理大）、多田充徳（産総研）、竹村裕（東理大）

1A1-V09：「手表面接触領域情報に基づく多様な手の把持姿勢生成」
○宮田なつき（産総研）、広野孝祐、前田雄介（横国大）

1A1-V10：「介護施設における介護計画とリスク管理のための施設内位置計測システムの開発」
○西村隆裕（東理大 / 産総研）、北村光司、西田佳史（産総研）、鶴崎彰吾、溝口博（東理大 / 産総研）

1A1-W01：「乳幼児関連情報の統合的活用による個別環境に適合した事故状況シミュレーション」
○中里大貴（東理大 / 産総研）、北村光司、西田佳史（産総研）、山中龍宏（産総研 / 緑園こどもクリニック）、溝口博（東理大 / 産総研）

1A1-W02：「傷害予防のための多機関分散データの統合的活用法」
○今井健太（東理大 / 産総研）、北村光司、西田佳史（産総研）、竹村裕（東理大 / 産総研）、杉本裕（日本スポーツ振興センター）

1A1-W03：「寸法サブセットにもとづく個別ヒューマンモデル生成手法」
○遠藤維、多田充徳、持丸正明（産総研）

1A1-W04：「レーザセンシングシステムと階層的隠れマルコフモデルによる居住者の行動推定」
杉野原和也、諸岡健一、○辻徳生、倉爪亮（九大）

1A1-W05：「博物館学習に向けた没入型学習支援システムに関する研究」
○吉田龍一、酒井嗣之介、玉木晴也、小木津武樹、竹村裕、溝口博（東理大）、齋藤万智、楠房子（多摩美大）、江草遼平、神山真一、稲垣成哲（神戸大）

1A1-W06：「音源分離システムに向けた 3 次元指向特性を有する球面配置マイクロホンアレイの研究」
○中代貴大、小木津武樹、竹村裕、溝口博（東理大）

1A1-W07：「皮膚電気活動に基づく視覚的注意と瞬目の関係性の研究」
○酒井嗣之介、吉田龍一、小木津武樹、竹村裕、溝口博（東理大）

1A1-W08：「マイクロホンアレイと距離画像センサとの連携に関する研究」
立ち位置が不定な複数人物の聞き分けに向けて
○木川貴博、小木津武樹、竹村裕、溝口博（東理大）

1A1-W09：「顔向きと視線との関係性を考慮した注視方向推定に関する研究」
○玉木晴也、小木津武樹、竹村裕、溝口博（東理大）

1A1-W10：「Inclination Angle を用いた子どもの歩行発達の評価」
○澤留朗（東理大）、多田充徳（産総研）、竹村裕（東理大）、河内まき子、持丸正明（産総研）

1A1-X01：「個人別手モデル作成のための少数既知寸法からの欠損値推定」
○野原隆樹（東理大）、遠藤維、多田充徳（産総研）、竹村裕（東理大）

1A1-X02：「多様な 3 次元足モデル数値解析に向けた統計モデル生成に関する研究」
○坪拓志、飯島優香、山腰健、竹村裕（東理大）、多田充徳（産総研）、溝口博（東理大）

1A1-X03：「法線ヒストグラムを用いたモデルベースの手指姿勢推定」
村井隼人（中央大）、○多田充徳（産総研）、増山岳人、梅田和昇（中央大）

ナノ・マイクロ作業システム◇ Nano/Micro Manipulation System

1A1-X04：「圧電型変位拡大手法を用いた誘電体駆動機構による超伝導フィルタのチューナブル化の研究」
○田中淳也、高橋博、香月理絵、秋葉敏克、加屋野博幸、塩川教次、河口民雄、池内裕章（東芝）

1A1-X05：「磁極調整機構を有する３次元磁気テザーシステムの開発」
○青木仁志、松浦大輔、武田行生（東工大）

1A1-X06：「ナノマニピュレーションによるグラフェン立方体の作製」
○藤原崇文（名城大）、中島正博（名大）、市川明彦、大原賢一（名城大）、長谷川泰久（名大）、福田敏男（名城大）

1A1-X07：「振動誘起流れによる卵子の搬送と機械的特徴量計測」
○中原康、佐久間臣耶、早川健、新井史人（名大）

1A1-X08：「高感度超小型水晶センサの作製」
○佐藤彩夏、佐久間臣耶、中原康、室崎裕一、新井史人（名大）

アクチュエータの機構と制御（２）◇ Mechanism and Control for Actuator (2)

1P1-A06：「小型移動体のための汎用マイコンボードを用いた三相同期モータの回転制御に関する研究」
○石田祐貴、伊与田健敏（創価大）

1P1-A07：「旋回式カウンタウェイトを用いた２自由度ロボットアームの開発」
○ Byunghyun Gang、河村晃宏（立命館大）、植村充典（大阪大）、松阪憲人、川村貞夫（立命館大）

1P1-A08：「プレートの捻りモードを用いた移動機構に関する研究」
小型モデルによる駆動と解析
○岩田和大、辻善夫、真田明（岡山工技セ）

1P1-A09：「ねじり振動を用いた微粒子励振型空気流量制御弁」
第２報　ねじり振動の有用性の確認
○向田篤史、廣岡大祐、山口智実、古城直道（関西大）、鈴森康一（東工大）、神田岳文（岡山大）

1P1-A10：「振動駆動式無拘束空気圧弁を利用した空気圧マニピュレータの位置制御」
○樋口涼樹、加藤和大、平井慎一（立命館大）

1P1-B01：「クラウン減速機の精度向上のための歯形の設計」
歯形パラメータに対する出力軸のヒステリシスロス
○佐々木裕之（鶴岡高専）、伏見雅英（福島大）、成田良一（富士通アイソテック）、関実、高橋隆行（福島大）

1P1-B02：「人力ロボティクスの研究」
第３報，回生ブレーキを用いたサーボクラッチ機構の提案
○菅原雄介、山内慎也（国士舘大）、遠藤央（日大）、岡本淳（女子医大）

1P1-B03：「細径 McKibben 型人工筋の集積化に関する研究」
第１報：収縮率と収縮力の静特性の測定
○土井俊幸、脇元修一（岡山大）、鈴森康一（東工大）、神田岳文（岡山大）

1P1-B04：「100 個の小型モータを用いたクラスタ型マルチモータパワーユニットの開発」
○大島拓郎（情報科学芸術大学院大学）、白井達也（鈴鹿高専）

1P1-B05：「制約条件下におけるバルーン型腱駆動アクチュエータのモデル予測制御」
○濱田一貴、永瀬純也（龍谷大）、佐藤俊之（秋田県立大）、嵯峨宣彦（関西学院大）

1P1-B06：「螺旋捻転推進機構の細径化」
○角悠介、高山俊男、小俣透（東工大）

1P1-B07：「多数のチューブを備えた多重チューブ推進機構」
○竹島啓純、高山俊男（東工大）

1P1-B08：「粘性摩擦の影響を考慮した平面２リンクトルクユニットマニピュレータの姿勢制御」
アンローディングにおけるリンクの揺動が姿勢制御に及ぼす影響
○瀬戸山康之、林良太、余永（鹿児島大）、衣笠哲也、吉田浩治（岡山理科大学）、大須賀公一（大阪大）

1P1-B09：「脈動モデルと繰返し制御にもとづく U 字型チューブポンプの脈動低減化」
○加藤健一（松江高専）、妹尾秀人（豊橋技大）

1P1-B10：「IPMC によるセルフセンシングアクチュエータの開発」
○佐野滋則、大橋隆広、内山直樹（豊橋技大）

1P1-C01：「FPGA とマイコンによるネットワーク接続可能な小型リアルタイムコントローラ」
○友國伸保（近畿大）

1P1-C02：「遊星歯車機構を用いた固着型故障耐性を有する差動冗長駆動機構」
○藤原清司、花井亮、中坊嘉宏（産総研）

1P1-C03：「流体駆動式自励振動による推進動作の生成」
○田中翔太、塚越秀行（東工大）

1P1-C04：「動作範囲が限られたロボットマニピュレータの関節の速度依存摩擦力の同定手法」

○岩谷正義、菊植亮（九大）

1P1-C05：「プラスティックフィルム製ソフトアクチュエータを用いた多脚型移動ロボットの開発」
福田優裕、○天瀬英之、西岡靖貴、安田寿彦（滋賀県立大）

1P1-C06：「空電ハイブリッド駆動ロボットの力フィードバック補正による トルク制御性能の改善」
八木厚考、○麻生翔太、玄相昊（立命館大）

1P1-C07：「遊星運動するゴムローラを偏心入力とした小型で静かな揺動減速機構の提案」
○佐藤大貴、長谷川晶一（東工大）

医療ロボティクス・メカトロニクス（2）◇ Medical Robotics and Mechatronics (2)

1P1-C08：「介助動作における腰部屈曲角度の計測・解析システムの開発」
○中坊将士、積際徹、横川隆一（同志社大）

1P1-C09：「超音波プローブの押しつけによる極細針の穿刺パスへの影響」
○下島海、渡辺貴文、岩田浩康（早大）

1P1-C10：「脳腫瘍摘出マニピュレータにおける引張力提示が果たす役割」
○珍部博之、渡辺哲陽、米山猛、香川博之、林裕、中田光俊（金沢大）

1P1-D01：「近赤外ハイパースペクトルカメラを用いた領域分割に関する研究」
○河西真依、安田裕哉、竹村裕、溝口博、曽我公平（東理大）、金子和弘（国立がん研究センター東病院）

1P1-D02：「顕微鏡下微細手術支援システムにおけるタスク認識手法の開発」
○田中真一（東大）、楚良繁雄（東京警察病院）、森田明夫（日本医科大学）、中冨浩文、斉藤延人、原田香奈子、杉田直彦、光石衛（東大）

1P1-D03：「鉗子先端部に搭載する三軸荷重測定センサの基本設計」
中山昇、○小林尚平、春日翔平（信州大）

1P1-D04：「CT-US の相補利用による体内組織の実時間トラッキング手法の開発」
○渡辺貴文、鈴木智也、岩田浩康（早大）

1P1-D05：「触覚の双方向性を活用した腹腔鏡下触診システムのための足背部呈示型触覚ディスプレイ」
新垣修治、○福田智弘、田中由浩（名工大）、藤原道隆（名大）、佐野明人（名工大）

1P1-D06：「双方向力覚計測型外科メス用ハプティックレコーダによるナイフ形状別の切離手技の RT 法を用いた分析」
○渡辺純一、石橋俊一、大西謙吾（東京電機大）、永田和之（産総研）

1P1-D07：「人工心肺貯血槽の液量レベルリニアセンシングに関する検討」
○小林悦弘、森下武志（桐蔭横浜大）

1P1-D08：「MRI ガイド下における凍結治療を支援するロボットシステムの開発」
○大内竜太朗、五月女康作、松下明、鈴木健嗣（筑波大）

1P1-D09：「拍動補償を可能とするカテーテル心筋焼灼術焼灼操作支援システムの開発」
下大静脈の摩擦特性を考慮したカテーテル制御手法の検討
○廣岡和真、呂筱薇、小林洋、藤江正克（早大）

1P1-D10：「極細径一体構造カテーテル把持鉗子の MIM を用いた製作に関する研究」
○大森隆弘、野方誠（立命館大）

1P1-E01：「遠隔手術のための受動性を利用した安定なバイラテラル制御の開発」
○李暁静、長隆之、杉田直彦、光石衛（東大）

1P1-E02：「曲面構造を有する眼底血管モデルの作製」
○新井史人、加藤一平（名大）、光石衛、杉田直彦、原田香奈子、田中真一、野田康雄、上田高志（東大）

1P1-E03：「静脈血栓予防を目的とした下肢運動補助ロボットの軌道制御」
第３報：下肢静脈流測定による性能評価
○服部智、李冰賀、Amir Nassiraei（九工大）、岡本好司（北九州市立八幡病院）、石井和男（九工大）

1P1-E04：「センサ付き眼球モデルを用いた眼科手術支援ロボットの評価」
吉原圭亮、○酒井智也（東大）、加藤一平（名大）、田中真一、原田香奈子、野田康雄、上田高志（東大）、新井史人（名大）、杉田直彦、光石衛（東大）

1P1-E05：「手術シミュレータのための温度履歴インジケータ」
○丸山央峰、前川祐太、田中智久、益田泰輔、新井史人（名大）

1P1-E06：「視線追従機能を有するヘッドライトシステムの構築」
○品川雅治、川田健司、石井和男、齊藤剛士（九工大）、岡本好司（北九州市立八幡病院）

1P1-E07：「超音波診断・治療補助ロボット ReDAT による協調動作に基づいた断層像取得アプローチ実験」
○瀬戸翔太、田中優斗、西村和真、青木悠祐（沼津高専）

1P1-E08：「咽頭がん手術用機械式動作変換マニピュレータの小型軽量化」
○高山俊男、牧野雄太、小俣透（東工大）、杉本太郎（東京医歯大）

1P1-E09：「直感的なロボット手術を目指した仮想アームのタッチング操作時における脳波計測」
○三浦智、高澤純一（早大）、川村和也（千葉大）、小林洋（早大）、中島康貴（九大）、藤江正克（早大）

1P1-E10：「脳神経外科における切開位置図示を支援する透過画像投影機器」
○西田惇、鈴木健嗣（筑波大）

1P1-F06：「手術ロボット用フレキシブルマニピュレータの開発」
○中林正隆、山本冬起、酒井直隆、嶋脇聡（宇都宮大）

1P1-F07：「電気刺激による骨格筋収縮を用いた体内発電システムの基礎研究」
佐原玄太、○冨岡洸太、土方亘、進士忠彦（東工大）

1P1-F08：「多関節機構による歯科患者ロボットの研究」
○下牧祐大、髙信英明、鈴木健司、三浦宏文（工学院大）、槇宏太郎、宮崎芳和、丹澤豪（昭和大）、宮本賢一、髙本陽一（株式会社テムザック）、高西淳夫（早大）

1P1-F09：「歯科患者ロボットのバイタルサイン再現研究」
○中島俊史、髙信英明、鈴木健司、三浦宏文（工学院大）、槇宏太郎、宮崎芳和、丹澤豪（昭和大）、宮本賢一、髙本陽一（株式会社テムザック）、高西淳夫（早大）

1P1-F10：「湾曲鉗子のための回転運動伝達用二重管の曲げ剛性の最適化」
○野田幸矢、高山俊男、小俣透（東工大）

感覚・運動・計測（1）◇ Sense, Motion and Measurement (1)

1P1-F01：「テーブル上の物体を対象とした乱雑さと知覚的体制化」
○郷古学（東北学院大）

1P1-F02：「片麻痺杖歩行練習用歩行補助器の試作」
使用時に人体に与える影響の検討
○井上淳、山口浩志、花崎泉（東京電機大）、川村和也（千葉大）、貴嶋芳文（藤元総合病院）、藤元登四郎（藤元メディカルシステム）

1P1-F03：「表面筋電位および踏力計測に基づくペダリング動作解析システム」
○本元泰穂、積際徹、横川隆一（同志社大）

1P1-F04：「自転車を利用した道路モニタリング」
独立成分分析を用いた路面情報の抽出と分析
○小花祐輔、高橋淳二、狐崎直文、戸辺義人、ロペズ ギヨーム（青学大）

1P1-F05：「サッカーのキックにおける 3 軸力分布計測」
○濱田悠嗣、石堂寛士、堀正峻、中井亮仁、髙畑智之、松本潔、下山勲（東大）

1P1-G01：「前脛骨筋の腱への振動刺激が歩行に及ぼす影響」
○山腰健、椎名崇之、飯島優香、坪拓志（東理大）、藤野祐介（新東京病院）、溝口博、竹村裕（東理大）

1P1-G02：「バイオメカニクス的観点からの快適な枕」
○倉元昭季、乾祐馬（東工大）、ヘルマンス ジョアンナ（デルフト工科大）、木村仁、伊能教夫（東工大）、市川友夢、小野弘幸（富士ベッド）

1P1-G03：「モーションキャプチャシステムを用いた居合道動作の定量評価」
重回帰分析法を用いた居合道動作評価指標の作成
○板東央晃、高橋淳二、ロペズ ギヨーム（青学大）

1P1-G04：「水中無線加速度センサデータを用いた泳法の判別」
○昆慶久、高橋弘毅（長岡技大）、秋月拓磨（豊橋技大）、宮地力、櫻井義久（国立スポーツ科学センター）、松本知佳、江崎修央（鳥羽商船高等専門学校）

1P1-G05：「身体動作における個人特徴の抽出とその物理的意味の考察」
○神尾郁好、高橋弘毅（長岡技大）、秋月拓磨、中田夏輝、章忠（豊橋技大）

1P1-G06：「人体寸法によるランニング関連障害因子の推定」
○槇本敦（東京理科 / 産総研）、保原浩明、小林吉之（産総研）、植田智也（東理大 / 産総研）、持丸正明（産総研）、竹村裕（東理大 / 産総研）

1P1-G07：「生体組織触覚性状を測定するセンサシステムの開発」
○関川眞衣、坂本翔、王鋒（前工大）

1P1-G08：「触覚刺激の時間順序判断の逆転を利用した非同期刺激によるラバーハンド錯覚の生起」
○内野敬介、飯塚博幸、山本雅人（北大）

1P1-G09：「螺旋配置 FST（FST-Helix）による姿勢計測システムの構築」
○杉本克文、浪花啓右（大阪大）、大須賀公一（大阪大 /JST CREST）

1P1-G10：「粗い EMG 情報を用いて関節剛性を表現するマスタースレーブシステムの提案」
○西尾健、浪花啓右、杉本靖博（大阪大）、大須賀公一（大阪大 /JST CREST）

1P1-H01：「瞼の形状近似に基づいた視線方向認識に関する一考察」
○瀬川辰之佑、清水拓也、大竹祐樹、中沢信明（群馬大）

1P1-H02：「機械学習を用いた圧力分布によるドライバーの動作推定」
○新田大幹、丁明、鈴木達也（名大）

1P1-H03：「ヒューマンインターフェイスのための Bluetooth を用いた小型無線生体電極の開発」
○仲池祥博、小林裕之（大阪工大）

1P1-H04：「手先軌道を利用したインタフェースの開発」
○坂洋明、青木英里佳、中沢信明、松井利一（群馬大）

1P1-H05：「自転車ペダリング動作時の姿勢解析のための 6 軸力覚センサを用いた荷重計測システムの開発」
○元谷秀明、田村雄介、大隅久（中央大）

1P1-H06：「運動パターンの知覚に基づく筆致同定実験および我有感発現についての考察」
○矢吹耕平、力石昇大、辻田勝吉（大阪工大）

1P1-H07：「生態心理学に基づいた直進運動中の速度感覚」
○奥村雅敏、増田寛之、大島徹、小柳健一、本吉達郎（富山県立大）

1P1-H08：「高速キャッチのための多関節アームによる実時間軌道生成」
○村上健一、山川雄司、妹尾拓、石川正俊（東大）

1P1-H09：「局所振動刺激に対する重心動揺変化に着目した腰痛に関する考察」
○山田彩加、中村英士、佐藤徳孝、森田良文（名工大）、山﨑一徳（藤田保健大）、伊藤忠（国際医療福祉大学大学院）、酒井義人（国立長寿医療研究センター）

1P1-H10：「位置と速度による受動的な書字動作支援システムの開発」
○名知貴明、坂口正道（名工大）

1P1-I01：「アクティブ骨導音センシングによる把持制御と把持状態フィードバック」
○大川裕也、竹村憲太郎（東海大）

1P1-I02：「松葉杖歩行時の身体部位の動作と身体加速度」
○船津大海、津田尚明、伊勢昇（和歌山高専）、野村由司彦、加藤典彦（三重大）

1P1-I03：「PSO を用いた前腕骨格モデルの非線形剛性パラメータ推定手法の提案」
○清川拓哉、野尻紘聖（熊本高等専門学校）、岡山洋二（九州記念病院）

1P1-I04：「人の歩行運動のモード解析による重心動揺モデルの検討」
末松祥典、○辻田勝吉（大阪工大）

1P1-I05：「バットスイングの巧拙における筋パワー変化の比較」
○奥谷健太、南部彰伸、逸見知弘、十河宏行、吉澤恒星（香川高専）

車輪型／クローラ型移動ロボット（１）◇ Wheeled Robot / Tracked Vehicle (1)

1P1-I06：「Chained Form に基づく擬似連続指数安定化制御器の入力飽和対策」
○田中寛範、辻村健、泉清高（佐賀大）

1P1-I07：「倒立振子型車両への搭乗における未経験者の不安を解消するための受動的搭乗支援装置」
三上貞芳、○千葉理人、福田知悠、鈴木昭二、高橋信行（未来大）

1P1-I08：「拡張カルマンフィルタを用いたスキッドステア車両の操縦支援制御」
○宮本洋孝、岡島寛、松永信智（熊本大）

1P1-I09：「トロコイド曲線に沿った車輪走行系における接地面形状の最適化」
オムニホイールを用いない全方位移動機構 第６報
○前田太郎、安藤英由樹（大阪大）

1P1-I10：「車いす用簡易型電動駆動ユニットの速度制御実現」
○柴山真史、中山武、小林裕、朱赤（前工大）

1P1-J02：「補助輪を用いた低重心型二輪移動ロボットの走破性向上」
小林義光、○翠健仁（岐阜高専）、奥川雅之（愛知工業大学）

1P1-J03：「ICT シティコミュータの研究開発」
○池田顕喜、久池井茂（北九州高専）

1P1-J04：「環境のトポロジー変化に対してロバストな自律移動ロボットのナビゲーション」
亀井理央、○田崎勇一、鈴木達也（名大）

1P1-J05：「福祉車両の自動操縦と手動操縦との切替制御系」
橋本昌志、○佐村聡、岡島寛、松永信智（熊本大）

1P1-J06：「ファジィ推論を利用した移動ロボットのための不整地の走行可能性推定手法の構築」
○田中佑典、池勇勳、山下淳、淺間一（東京大）

1P1-J07：「Development of an Outdoor Mobile robot for High-Speed Human-Following Navigation」
*Yousif E.Abdegabar, Jaehoon Lee, Shingo Okamoto(Ehime Univ.)

1P1-J08：「歩行者モデルを用いた電動車椅子の動的障害物回避」
○中野裕介、竹森史暁（鳥取大）

1P1-J09：「軟弱地盤の締め固め効果を利用したパイル貫入型移動ロボットに関する研究」
○飯塚浩二郎、大木篤夢（信州大）、小林泰三（福井大）、河村隆、鈴木智（信州大）

1P1-J10：「不整地用螺旋メカナムホイール」
○山田紀之、古村博隆、鈴森康一（東工大）

1P1-K02：「繊維材料を用いた空気レスタイヤの開発」
○中村貴裕、飯塚浩二郎（信州大）、今西天亮（東洋ゴム工業 (株)）、和志武洋祐、遠藤了慶、今井公康（(株) クラレ）、河村隆、鈴木智、平井利博（信州大）

1P1-K03：「双腕型移動マニピュレータを用いた車椅子補助のための動的経路計画」
○村垣光基、竹森史暁（鳥取大）

1P1-K04：「画像認識と走行経験に基づく車両型自律移動ロボットのための走破可能な障害物の認識」
○松村和紀、小林祐一（静岡大）

1P1-K05：「車輪型汎用モジュールシステム（ＭＭＳ－Ｖ０１）の旋回運動における動的シミュレーション」
○畠山祐、内田敬久（愛知工業大）

1P1-K06：「軸移動による段差乗り越え機構」
○白石聖稀、米倉裕貴、長友敏、李根浩（宮崎大）、野口尚人、大沼孝徳（北陸先端大）

1P1-K07：「損傷検知システムを搭載した車輪駆動型管内移動ロボットの開発」
○金井一郎太（神奈川大）、中村明彦（松巳建設）、林憲玉（神奈川大）

1P1-K08：「ZigBee を利用した群ロボットにおける協調自己位置推定に関する研究」

○田尻智紀、檜山歩美、森菜都未（富山高専）

ナノ・マイクロ流体システム◇ Nano/Micro Fluid System

1P1-L01：「バクテリアセルロースマイクロキャリアの製作」
○東和彦、三木則尚（慶大）

1P1-L02：「エマルション生成システムにおける超音波振動を用いたマイクロ流路内液滴操作」
○大西健一、小川尚哉、神田岳文（岡山大）、鈴森康一（東工大）

1P1-L03：「高速運動対象の合焦点画像を瞬時に捉える高速マイクロスコープ」
○花菱元彬、顧慶毅、青山忠義、高木健、石井抱（広島大）、川原知洋（九工大）

1P1-L04：「オンチップ三次元細胞のイメージング法の検討」
○亜力坤亜夏爾、森島圭祐（大阪大）

1P1-L05：「オープンチップの気液界面制御による希少細胞の自動分離・回収」
○宋元儀、益田泰輔（名大）、中西速夫（愛知がんセンター）、新井史人（名大）

1P1-L06：「埋め込み型マイクロ透析装置の性能評価」
○藤直也、眞田一平、伊藤昂、森田伸也（慶大）、菅野義彦（東京医科大学）、三木則尚（慶大）

1P1-L07：「微生物の屋外培養に向けたハイドロゲルマイクロチューブの開発」
○小川実穂、東和彦、三木則尚（慶大）

1P1-L08：「スラグ流生成マイクロ流路デバイスを用いた液体試料の混合抑制」
○石田忠、前川祐都、小俣透（東工大）

1P1-L09：「がん細胞の遊走観察のためのグルコース・酸素濃度勾配生成マイクロ流路デバイス」
○石田忠、尾崎展也、口丸高弘、近藤科江、小俣透（東工大）

1P1-L10：「ロボット統合型マイクロ流体チップを用いた細胞の機械特性計測」
○杉浦広峻、佐久間臣耶（名大）、金子真（大阪大）、新井史人（名大）

1P1-M01：「マイクロチューブポンプを用いた細胞長期培養システムの構築」
細胞懸濁液送液時のポンプによる細胞侵襲の評価
○平井皓基、亜力坤亜夏爾（大阪大）、櫻井洋一、谷口尚司（株式会社　アクアテック）、森島圭祐（大阪大）

1P1-M02：「液滴生成を目的とした分離構造を持つランジュバン型ねじり振動子の開発」
○山田知靖、森航太、神田岳文（岡山大）、鈴森康一（東工大）

1P1-M03：「セルソーティングに向けた実時間流速制御システム」
○青山忠義、アマルカ ソイサ、顧慶毅、高木健、石井抱（広島大）

1P1-M04：「せん断流れ下での巨核球のオンチップモニタリング」
○田代和也、佐久間臣耶、伊藤啓太郎、苅和拓哉（名大）、中村壮、江藤浩之（京大）、福田敏男（名城大）、新井史人（名大）

ネットワークロボティクス◇ Network Robotics

1P1-M06：「移動ロボットの無線遠隔操作のための伝送パケットサイズを考慮した簡易通信品質評価手法の検討」
○鞠鵬、井川勝也、澤井圭、鈴木剛（東京電機大）

1P1-M07：「測域センサを用いた電波伝搬シミュレーション」
電波伝搬シミュレーションのための線分環境形状の生成
○金聖熙、石井貴裕、羽田靖史（工学院大）

1P1-M08：「電波伝搬シミュレーションのための三次元地図生成に関する研究」
○石井貴裕、松田崇志、金聖熙、羽田靖史（工学院大）

バイオアセンブラ◇ Bio Assembler for 3D Cellular System Innovation

1P1-N01：「細胞触覚センサにおける機械刺激の選択性」
民山浩輔、○清水正宏（大阪大）、宮坂恒太、小椋利彦（東北大）、中井淳一、大倉正道（埼玉大）、細田耕（大阪大）

1P1-N02：「局所的熱制御による生体親和性ゲル内での細胞パターニング」
○大矢智之（名城大）、竹内大（名大）、市川明彦、大原賢一（名城大）、中島正博、長谷川泰久（名大）、福田敏男（名城大）

1P1-N03：「生分解性材料を用いたマイクロ構造体のオンチップ作製」
○榊原涼太（名城大）、竹内大（名大）、市川明彦、大原賢一（名城大）、中島正博、長谷川泰久（名大）、福田敏男（名城大）

1P1-N04：「130Hz High-Speed Cell Manipulation in a Microfluidic Channel」
*Dylan Tsai, Takumi Monzawa, Makoto Kaneko(Osaka Univ.), Shinya Sakuma, Fumihito Arai(Nagoya Univ.)

1P1-N05：「細胞パターニングによる筋組織の構築および遺伝子発現への影響」
○沖野友樹（大阪大）、浅野豪文（東京医歯大）、森島圭祐（大阪大）

1P1-N06：「板状エンドエフェクタを用いた細胞剛性計測手法の提案」
○ニャムドルジ ハンガイ、小嶋勝、洞出光洋、神山和人、境慎司、前泰志、新井健生（大阪大）

1P1-N07：「細胞・足場間相互作用計測システムの開発」
○平野佑、小嶋勝、洞出光洋、神山和人、前泰志、新井健生（大阪大）

1P1-N08：「ヒータアレイデバイスを利用した微小対象物の任意パターニング手法の開発」
○洞出光洋、小嶋勝、神山和人、前泰志、新井健生（大阪大）

1P1-N09：「二次元任意形状の積層による三次元細胞構造の提案」
○高田賢、小嶋勝、洞出光洋、神山和人、前泰志、新井健生（大阪大）

1P1-N10：「表面ナノ凹凸加工付エンドエフェクタを利用した把持対象物のリリース性能の評価」
○洞出光洋、蔵田智之、小嶋勝、神山和人、前泰志、新井健生（大阪大）

1P1-O01：「エンドエフェクタの振動により誘起される局所流速場の現象解析」
○服部貴享、神山和人、小嶋勝、洞出光洋、前泰志、新井健生（大阪大）

1P1-O02：「光応答性分子スイッチを細胞内小器官に組込んだ高制御性バイオアクチュエータの創製」
○石橋雄弥（大阪大）、浅野豪文（東京医歯大）、上杉薫、森島圭祐（大阪大）

1P1-O03：「アルギン酸ハイドロゲルファイバーモールドによるマイクロチャネル作製」
○竹内大、中島正博（名大）、福田敏男（名城大）、長谷川泰久（名大）

1P1-O04：「V-Beam 型変位拡大機構を用いたオンチッププローブ」
○伊藤啓太郎、佐久間臣耶（名大）、金子真（大阪大）、新井史人（名大）

1P1-O05：「リアルタイム局所化学刺激システムの開発と応用」
○小嶋勝、元吉隆広、洞出光洋、神山和人（大阪大）、大原賢一（名城大）、前泰志、新井健生（大阪大）

1P1-O06：「ハイドロゲルファイバを用いた組織構築システム」
福島英、○小嶋勝、洞出光洋、神山和人（大阪大）、大原賢一（名城大）、境慎司、前泰志、新井健生（大阪大）

1P1-O07：「生体チューブ状構造作製を実現する連動式巻取り機構」
○多田隈建二郎（大阪大）、原口裕次、清水達也、大和雅之、岡野光夫（東京女子医科大学）

バイオマニピュレーション◇ Bio Manipulation

1P1-O08：「次世代医療に向けた弁付きハイブリッドフラクタルステントの研究」
○下垣外浩平、市川明彦、大原賢一、福田敏男（名城大）

1P1-O09：「振動誘起流れを用いたオープンチップでの細胞操作」
○早川健、佐久間臣耶、新井史人（名大）

1P1-O10：「線虫への局所マイクロインジェクションにおける生存率の評価」
○綾村友貴、中島正博、竹内大、久本直毅、ストラヒル パストゥホフ、長谷川泰久（名大）、福田敏男（名城大）

1P1-P03：「環境制御型電顕内での SEM-CT による含水観察」
○中島正博、嶋崎功也、竹内大、久本直毅、長谷川泰久（名大）、福田敏男（名城大 / 名大）

1P1-P04：「大規模光化学細胞膜穿孔法の穿孔条件高速スクリーニングシステムの構築」
○秋山幸宏、宇沼尚吾、折戸裕輔、小松伸悟、齋籐敬（秋田県立大）

1P1-P05：「3 次元積層細胞の引張試験のためのマイクロバキュームチャックの開発」
○上杉薫、西口昭広、松崎典弥、明石満、森島圭祐（大阪大）

1P1-P06：「Piezoelectric Inkjet-based Automatic Single Cell Printing Combined with Collagen-based Substrate for High Speed Printing of Single Cell」
*Ryanto The(Osaka Univ.), Shuichi Yamaguchi, Akira Ueno(Microjet Corp), Keisuke Morishima(Osaka Univ.)

1P1-P07：「ラン藻のオンチップ機械的特徴量計測」
○長谷川貴之、佐久間臣耶（名大）、七谷圭、魚住信之（東北大）、新井史人（名大）

1P1-P08：「Optical Control and Real-Time Imaging of Intra-Cellular Sarcomere Self-Assembly」
Sze Ping Beh, Toshifumi Asano, *Keisuke Morishima(Osaka Univ.)

1P1-P09：「モータータンパク質の自己集積能により形成される収縮性ファイバ」
○平塚祐一（北陸先端大）、新田高洋（岐阜大）

1P1-P10：「生体分子モーターによる物質輸送機構のシミュレーション」
○新田高洋、石樽祐貴（岐阜大）

バイオミメティクス・バイオメカトロニクス◇ Bio-Mimetics and Bio-Mechatronics

1P1-Q01：「ヒト内耳の構造と機能の解析」
○松田信彦、髙畑智之、松本潔、下山勲（東大）

1P1-Q02：「タコの吸盤にある微小突起を模倣した真空グリッパの開発」
○菊池智史、高橋智一、鈴木昌人、青柳誠司（関西大）

1P1-Q03：「研究用ヘビ型ロボットの蛇行推進制御最適化に関する研究」
○岩城拓哉、仲村知晃、滝田謙介（日工大）

1P1-Q04：「水泳ヒューマノイドロボットによる平泳ぎの自由遊泳」
○中島求、桑原宏介（東工大）

1P1-Q05：「水泳ヒューマノイドロボットにおけるクロール泳時の安定性向上」
○角田勇人、中島求（東工大）

1P1-Q06：「タコの漏斗構造を模倣した吸盤の作製と性能評価」
○三村拓人、高橋智一、鈴木昌人、青柳誠司（関西大）

1P1-Q07：「タコの吸盤を模倣した真空グリッパの開発」
内包する粒子の粒径が吸着性能に与える影響
○鈴木大輝、高橋智一、鈴木昌人、青柳誠司（関西大）

1P1-Q08：「ポリウレタン丸ベルトのねりじによる関節駆動機構の設計」
山本静果、○宮田龍一、井上貴浩（岡山県大）

1P1-Q09：「アリ搭乗型ロボット ANTAM の開発　第 4 報」
微少昆虫を対象とした振動抑制機構の開発
○佐藤僚太、永谷直久、藤澤隆介（八戸工業大学）

1P1-Q10：「昆虫を規範とした小型歩行・跳躍ロボットの研究」
○栗原裕幸、鈴木健司、髙信英明、三浦宏文（工学院大）

1P1-R01：「トンボを規範とした飛翔ロボットの研究」
パッシブなフェザリング機構の搭載
○鈴木英之、鈴木健司、髙信英明、三浦宏文（工学院大）

1P1-R02：「金属の電着による摩耗修復機構の提案」
○右田かよ、長濱峻介、木村洋介、菅野重樹（早大）

1P1-R03：「艪の断面形状が和船の推進力に及ぼす影響」
○福原正晃、安部将太郎、高田洋吾（阪市大院）

1P1-R04：「細菌の集団運動の時空間構造計測と数値シミュレーション」
○中井唱、毛利佳裕、後藤知伸（鳥取大）

1P1-R05：「光造形装置による蚊の口針を 3 次元的に模擬したマイクロニードルの作製」
○澤貴裕、高橋智一、鈴木昌人、青柳誠司（関西大）

1P1-R06：「蚊の穿刺メカニズムを模倣したマイクロニードルの座屈防止機構」
直径 50 マイクロメーターの針への対応
○大石眞久、鶴田隆祥、高橋智一、鈴木昌人、青柳誠司（関西大）、松本真一（三栄精機）

1P1-R07：「蚊の上唇の穿刺における振動付与の効果の検討」
非線形有限要素法解析と応力可視化実験
漆畑雄也、○山本峻己、鈴木昌人、高橋智一（関西大）、山口哲、今里聡（大阪大）、功刀厚志、猿渡智治（株式会社 JSOL）、青柳誠司（関西大）

1P1-R08：「ゴカイの遊泳動作を規範とした全方向水中推進機構」
○横澤駿介（信州大院）、小林俊一、三宅淳弥（信州大）

1P1-R09：「自由飛翔計測実験に基づく蝶の羽ばたき飛翔の解析」
泉田啓、横山直人、○井上裕登（京大）

1P1-R10：「蝶の羽ばたき飛翔における構造柔軟性による受動的安定性」
○泉田啓、中山弘幸（京大）

1P1-S01：「二関節筋機構を有する腕ロボットによるエンドエフェクタの応答性調節の検討」
○橋詰拓馬、仲田佳弘、岡留有哉、中村泰、石黒浩（大阪大）

1P1-S02：「チンアナゴを参考とした土中推進を行う索状移動体」
第１報：土中推進の基本原理
渡辺祥広、○楯貴志、塚越秀行（東工大）

1P1-S03：「カタツムリの粘液特性を参考とした壁面移動ロボット」
第１報：粘液特性と移動原理の基礎的考察
○渡辺将広、塚越秀行（東工大）

1P1-S04：「水棲生物を模倣した振動板型推進機構の開発」
SPH 法による推進シミュレーション
堀井宏祐、○流石雅（山梨大）、松村雄一、古屋耕平（岐阜大）

1P1-S05：「化学感覚探索自律移動ロボットのための生物模倣吸気機能設計」
○吉原拓実、Jouh Yeong Chew、峯岸諒、福島俊平、倉林大輔（東工大）、神崎亮平（東大）

1P1-S06：「電場による原生生物の行動制御に関する研究」
垂直面プールにおけるゲル搬送作業
○三和賢史、吉澤久雄、伊東明俊（東京電機大）

1P1-S07：「ミジンコ類の光走性を利用した行動制御とその応用」
LED 可動式行動制御プールの開発
○白井貴也、伊東明俊（東京電機大）

1P1-S08：「跳躍・走行・舞踏ロボット用シリコンゴム腱構造付アクチュエータの開発」
モータ二台型アクチュエータによる連続跳躍時の制御アルゴリズムの検討
○神戸勇樹、菅野薫、伊東明俊（東京電機大）

1P1-S09：「レーザ光を用いたミドリムシ集団の行動制御」
上面からのレーザ照射により生成した生物対流による水車とシーソー駆動の実現
○須藤大地、伊東明俊（東京電機大）

1P1-S10：「バクテリアの化学走性を用いた行動制御」
酸／アルカリ噴射による枯草菌の任意形状集団の生成法について
○菊谷隆至、伊東明俊（東京電機大）

バイオロボティクス◇ Biorobotics

1P1-T01：「空気圧ソフトアクチュエータを用いた伸長型 3 自由度湾曲モデルの研究」
繊維強化型円筒ラバーアクチュエータの理論式の構築と静特性の評価
○木村祐太、西川敦（信州大）

1P1-T02：「空気圧人工筋肉と MR ブレーキを用いた跳躍動作における着地を考慮した直立型一脚ロボットの開発」
○石原ひかる、長山尭拓、戸森央貴、中村太郎（中央大）

1P1-T03：「深海底探査のための蠕動運動型掘削ロボットの開発」
○永井守、水品明日香、中村太郎（中央大）、杉本文孝、渡健介、中條秀彦、吉田弘（海洋研究開発機構）

1P1-T04：「空気圧人工筋肉と MR ブレーキを用いた可変粘弾性関節を有するマニピュレータによる投擲実験」
○長山尭拓、石原ひかる、戸森央貴、中村太郎（中央大）

1P1-T05：「圧送管内における長距離検査のための蠕動運動型ロボットの開発」
○冨田健、田中友也、中村太郎（中央大）

1P1-T06：「空気圧ソフトアクチュエータを用いた伸長型 3 自由度湾曲モデルの研究」
繊維強化型円筒ラバーアクチュエータの製作と伸長及び湾曲の性能評価
○丸山偉也、西川敦（信州大）

1P1-T07：「ブレイン・マシン・インタフェース（BMI）のための脳波の解析手法に関する研究」
○松尾拓実、石井千春（法政大）

1P1-T08：「生体の四肢先端コンプライアンス特性を再現したロボットアームの位置制御」
○陶山泰裕、宮崎敏昌、大石潔（長岡技大）

1P1-T09：「ワイヤ駆動型下肢シミュレータの屈曲伸展運動の制御」
○官夢茜、木口量夫、廣川俊二、村上輝夫（九大）、福永道彦（大分大学）

1P1-T10：「ロボティックウェアを用いた同調制御による起立動作支援」
○大矢卓摩、橋本稔（信州大）

1P1-U04：「GA と Q 学習による蠕動運動型ロボットの前進運動の獲得」
○梶原正裕、嵯峨宣彦（関西学院大）、佐藤俊之（秋田県立大）、永瀬純也（龍谷大）

1P1-U05：「脊髄小脳変性症患者の歩行解析」
○所宏美、岡野透、橋本稔、吉田邦広、中村昭則、中村勝哉（信州大）

1P1-U06：「蠕動運動型ロボットの運動制御」
方向転換動作のための二次元モデリングと運動解析
○池内優太、釜道紀浩（東京電機大）

1P1-U07：「サッカー熟練者のキック動作の動的特性とエネルギー伝搬」
○劉菁、王志東（千葉工大）

1P1-U08：「生物と同等の筋骨格構造を持つ四脚ロボットの歩行制御」
○瀬口友介、Andre Rosendo、細田耕（大阪大）

1P1-U09：「コラーゲンファイバーおよび，その集合体を用いた筋芽細胞の配向制御」
○谷中拓実、橋本稔、木村建（信州大）

1P1-U10：「下肢ロボティックウェアを用いた片麻痺患者への歩行アシスト」
○竹内志津江、鉄矢美紀雄、橋本稔（信州大）、上條得滋（長野県立総合リハビリテーションセンター）

ハプティックインタフェース◇ Haptic Interface

1P1-U01：「電波強度に基づく力覚拘束機能を有するロボット遠隔操作システム」
○山崎浩太、辻村健、泉清高（佐賀大）

1P1-U02：「ロボットの状態把握に適した振動提示方法の検討」
○西尾智彦、エンリケズ ギエルモ、ヤップ フェイイー（早大）、山口友之（筑波大）、橋本周司（早大）

1P1-V01：「対象物引き剥がし時の特徴的周波数増幅によるマスタ感覚の向上」
○松尾拓弥、金子真（大阪大）、大西公平（慶大）

1P1-V02：「力の微分情報を利用した机型触覚インタフェースによる接触点位置算出」
○北村滉之、境野翔、辻俊明（埼玉大）

1P1-V03：「力覚センサと加速度センサを併用した机型触覚インタフェース」
○戸津信寛、境野翔、辻俊明（埼玉大）

1P1-V04：「FIR 型非整数階微分の線形結合を用いた力覚提示のバーチャルカップリングの設計と実験」
○杉本裕樹、川井昌之、小畠聖平（福井大）

1P1-V05：「MEMS 多軸触覚センサを用いた定量的質感計測のための基礎検討」
○髙橋賢太、安部隆（新潟大）、奥山雅則（大阪大）、野間春生（立命館大）、寒川雅之（新潟大）

1P1-V06：「視覚提示との併用に適したグローブ型力覚提示装置」
西﨑圭祐、佐藤佳吾、○小水内俊介、近野敦（北大）

1P1-V07：「フリーメッシュ法を用いた頭頸部触診訓練システムの開発」
○中山貴彰、吉富健二、徳安達士、利光和彦（福岡工大）、岡村和俊、吉浦一紀（九大）

1P1-V08：「全身触覚ボディを実現するための応力・歪み分布シミュレーションに基づくセンサ配置の決定」
○柿木泰成、赤井直紀（宇都宮大）、井上一道（小山高専）、尾崎功一（宇都宮大）

1P1-V09：「バックドライバビリティを有するアドミタンス型ハプティックインターフェースの外乱補償」
○沼井隆晃、只野耕太郎（東工大）

1P1-V10：「非磁性体金属を用いたなぞり粘性を提示する力覚装置」
○畠中智啓、野方誠（立命館大）

1P1-W08：「弾性波を用いた人体間皮膚接触量計測」
○中妻啓、武富涼真、江口貴彬、大嶋康敬、鳥越一平（熊本大）

1P1-W09：「3 自由度直動パラレル機構を利用した装着型指先触覚提示装置の開発」
○小水内俊介、佐藤佳吾、西崎圭祐、近野敦（北大）

1P1-W10：「温度勾配に基づく温熱覚呈示ディスプレイに関する動作特性解析」
○森光英貴、桂誠一郎（慶大）

筋骨格モデリングとアプリケーション◇ Modeling of musculoskeletal systems and its applications

1P1-W01：「筋負担度可視化システムの構築」
○岸下優介、辻敏夫、栗田雄一（広島大）

1P1-W02：「TST 法を用いた人体の慣性パラメータ推定法におけるノイズの誤差解析」
木野仁、○今井拓郎（福岡工大）、小澤隆太（立命館大）、越智裕章（福岡工大）

1P1-W03：「細径マッキベン人工筋を用いた筋骨格ロボット機構の研究」
第３報　上肢骨格ロボット機構の試作
○福田雅俊、鈴森康一、車谷駿一（東工大）、脇元修一（岡山大）

1P1-W04：「細径マッキベン人工筋を用いた筋骨格ロボット機構の研究　第２報 下肢骨格ロボット機構の試作」
○車谷駿一、鈴森康一、福田雅俊（東工大）、脇元修一（岡山大）

1P1-W05：「慣性センサを用いた動作計測に基づくアシスト器具の補助効果シミュレーション」
○宮島沙織、田中孝之、今村由芽子、日下聖（北大）

1P1-W06：「骨格筋電気刺激による仮想力覚提示」
○石川敬明、辻敏夫（広島大）、栗田雄一（広島大 /JST さきがけ）

1P1-W07：「嚥下時における舌骨の筋骨格モデルの開発」
○村越温子（電通大）、菊地貴博、道脇幸博（武蔵野日赤）、小池卓二、橋本卓弥（電通大）

1P1-X01：「示指の筋腱駆動系モデルを用いた電気メススイッチの押下時における操作力特性の解析」
○大城峻、積際徹、横川隆一（同志社大）

1P1-X02：「最大筋力を考慮した筋骨格システムの位置制御」
○中川大輔、松谷祐希（九大）、木野仁（福岡工大）、田原健二（九大）

1P1-X03：「病理学解析と手術支援のための扁平足の有限要素モデリング」
王忠奎、○平井慎一（立命館大）

1P1-X04：「ウェアラブル腰部負荷推定システムのための腰仙部寸法校正法」
○土谷圭央、日下聖、田中孝之（北大 情報科学）、松尾祥和（函館高専）、小田まこと、笹木工（北大病院）、神島保、山中正紀（北大 保健科学）

1P1-X05：「椎体変位を考慮した筋骨格モデルによる腰椎負荷推定」
立位静止時における椎体重心間距離の解析
○今村由芽子、田中孝之、日下聖、土谷圭央（北大）

1P1-X06：「ヒトの肩複合体の機能を再現するリンク構造」
○池本周平、木本雄也、細田耕（大阪大）

1P1-X07：「個人差を考慮した手の筋骨格モデル」
○近藤雅也（奈良先端大）、多田充徳（産総研）、栗田雄一（広島大）、小笠原司（奈良先端大）

スマートメカニズム "sMechanism" とその制御◇ Smart Mechanism "sMechanism" and its Control

1P2-A01：「ホロノミックにロール回転可能な連結車輪型配管検査ロボット」
○加古川篤、馬書根（立命館大）

1P2-A02：「Experimental Verification of Terrestrial Mobility of an Actively Lugged Wheel Mechanism」
*Yi Sun, Yang Yang, Longhe Zheng, Shugen Ma(Ritsumeikan Univ.)

1P2-A03：「Water-proof Design of an ePaddle-based Amphibious Robot」
– Implementation of an Underwater Absolute Encoder –
*Yi Sun, Siyu Huang, Shugen Ma(Ritsumeikan Univ.)

1P2-A04：「砂地におけるラグ作用力に関する実験的研究」
山本遼平、○楊揚、孫翊、馬書根（立命館大）

1P2-A05：「受動吸盤を用いた壁面移動ロボットの安定走行のためのガイドレール設計」
○唐利旺、葛鼎新、松野孝博、馬書根（立命館大）

1P2-A06：「Development of an Active Lugged Wheel for Accessing Sandy Terrain」
Yang Yang, Yi Sun, *Longhe Zheng, Shugen Ma(Ritsumeikan Univ.)

1P2-A07：「揺動アーム型レベルワインダにおけるケーブル張力維持制御」
○米山真人、馬書根（立命館大）、広瀬茂男（株式会社ハイボット）

1P2-A08：「ヘビ型ロボットの無線制御系の開発」
○周旋、唐文彬、レイエス　ピナー ファビアン　エウヘニオ、孫翊、馬書根（立命館大）

1P2-A09：「吸着維持可能な受動吸盤のための板ばね接触点の導出」
○松野孝博、馬書根（立命館大）

ヒューマノイド◇ Humanoid

1P2-B01：「ロボットの運動と身体の統合設計」
投球ロボットを用いた実験検証
○宮嵜哲郎、兼清暁大、土山豊、眞田一志（横国大）

1P2-B02：「ダイナミックな脚運動の実現に向けた二足走行実験システム ACHIRES の機構改良」
○梅村元、玉田智樹、五十嵐渉、米山大輝、田中和仁、妹尾拓、山川雄司、石川正俊（東大）

1P2-B03：「ヒューマノイドロボットの重心インピーダンス行列」
○山本江（東大）

1P2-B04：「実時間軌道計画による多方向の外乱に対する二足ロボットの転倒回避」
○小椎尾侑多、後藤光太、田崎勇一、鈴木達也（名大）

1P2-B05：「ヒューマノイドロボットによる高速走行制御に関する研究」
走行の基礎検証
○太田智郎、大原賢一、市川明彦（名城大）、小林泰介、長谷川泰久（名大）、福田敏男（名城大）

1P2-B06：「人の動作特徴を陽に組み込み可能なヒューマノイド動作再現」
○鮎澤光、森澤光晴、吉田英一（産総研）

1P2-B07：「実時間通信 Responsive Link 型体内通信系を備えた大出力ヒューマノイドにおける衝撃反射応答行動の実現」
○永松祐弥、白井拓磨、大久保壮一、熊谷伊織、菅井文仁、垣内洋平、岡田慧、稲葉雅幸（東大）、大沢幸平、山崎信行（慶大）

1P2-B08：「ヒューマノイドロボットによるバランスを考慮した物理モデルを用いない軌道探索」
○皆川正太郎、小林祐一（静岡大）、高野渉（東大）

1P2-B09：「遊脚運動を利用した歩行速度制御器による PDAC 規範３次元２足歩行」
○小林泰介（名大）、青山忠義（広島大）、長谷川泰久、関山浩介（名大）、福田敏男（名城大）

1P2-C01：「人工筋肉を用いたジャンピングロボットの腰部の機構及び制御」
○西晴義（神奈川大）、飯島秀樹（JUKI 株式会社）、瀬野洸太（カヤバ工業株式会社）、林憲玉（神奈川大）

1P2-C02：「Functional PCA を用いたヒューマノイドロボットの動作生成」
○森島沙央梨（東農工大）、鮎澤光、吉田英一（産総研）、ベンチャー ジェンチャン（東農工大）

1P2-C03：「高い支持剛性と広い作業領域を両立する人型ロボットの５自由度肩機構」
寺本隆慶、○杉原知道（大阪大）

1P2-C04：「ヒューマノイドによる車運転時の視覚認識や姿勢変化に応じた動作制御法」
○寺澤良、熊谷伊織、黒岩英則、垣内洋平、岡田慧、稲葉雅幸（東大）

1P2-C05：「人と同等の上半身自由度を有する車輪倒立型ヒューマノイドの開発」
機構設計と制御システムの実装
○鄭聖熹、入部正継（大阪電通大）

1P2-C06：「広い可動域を有する空気圧駆動小型ヒューマノイドの５自由度肩機構の開発」
○横尾亮輔、石原尚、浅田稔（大阪大）

1P2-C07：「人と同様の可動域を持つ空気圧駆動上肢型ロボットのダイナミクス推定」
○岡留有哉、中村泰、浦井健次、仲田佳弘、石黒浩（大阪大）

1P2-C08：「油圧駆動ヒューマノイドロボット RL-H2 の設計」
末若大輔、○井澤健祐、北浦誠人、玄相昊（立命館大）

1P2-C09：「柔らかいヒューマノイドロボットにおける視覚フィードバック姿勢制御」
玄相昊、○永田光、鳥居裕貴（立命館大）

フレキシブルロボット・メカニズム◇ Flexible Robot/Mechanism and its Control

1P2-D01：「SMA を使ったワンシート型二脚式ソフトロボットの性能向上」
○戸谷浩気、青山元気、西田麻美（関東学院大）

1P2-D02：「天井搬送機構における懸垂体の高速制振を実現する搬送機のフィードフォワード関数」
瀧上龍矢、○壱崎遼、小竹茂夫（三重大）

1P2-D03：「ロボットの即応的柔軟物使用のための単純モデルによる動作生成」
○新井悠介、若田部亮、田中一敏、大村吉幸、國吉康夫（東大）

1P2-D04：「操作型 4 自由度インフレータブルロボットアームの開発」
○金慧鍾、田中悠登、河村晃宏、川村貞夫（立命館大）、西岡靖貴（滋賀県立大）

1P2-D05：「可変弾性拮抗駆動関節の平衡点移動による運動形成」
○松阪憲人、水口大喜（立命館大）、植村充典（大阪大）、河村晃宏、川村貞夫（立命館大）

1P2-D06：「膨張収縮を用いて形態変化するロボティック外装の開発」
○前田研一郎、新山龍馬、國吉康夫（東大）

1P2-D07：「関節軸非平行型劣駆動マニピュレータによる非把持全方位マニピュレーション」
○夏原裕也、東森充（大阪大）

1P2-E01：「回転関節の関節剛性が三段階に切り替わる三モード柔軟関節機構に関する研究」
○岩井雄大（鈴鹿高専専攻科）、白井達也（鈴鹿高専）

1P2-E02：「柔軟外骨格型ロボットにおける耐衝撃性評価」
○横田成彬、柴田瑞穂（近畿大）

1P2-E03：「しなやかで曲線的なラインを有する体幹の実現に向けた 1 本の弾性体から成る超多自由度腱駆動脊椎ロボットの開発」
○梯百合子、岡田慧、稲葉雅幸（東大）

1P2-E04：「線状弾性体の形状推定に基づく位置・姿勢計測システム」
○高野亮、望山洋（筑波大）

1P2-E05：「粒子間摩擦を利用した可変剛性機構を有する柔軟尻尾の評価手法」
○岩本憲泰、山本元司（九大）

1P2-E06：「磁性流体を利用したシート型ソフトロボットの形状制御と物体輸送」
○利根忠幸（筑波大）、鈴木健嗣（筑波大 /JST）

1P2-E07：「波動理論に基づくフレキシブルモーションコントロール」
○齊藤英一、桂誠一郎（慶大）

ユニバーサルデザインとロボメカ◇ Universal Design and Robotics & Mechatronics

1P2-D08：「横断歩道口に敷設した発光ブロックの視認性」
藤澤正一郎、佐藤克也、伊藤伸一、○清山幹弘（徳島大）、稲垣具志（日大）、池田典弘（キクテック）、高橋和哉（社会福祉法人視覚障害者支援総合センター）

1P2-D09：「人・環境にやさしい機微な材料でのロボット開発」
○伊東圭昌（神奈川県産技センター / 神奈川大）、山崎徹、林憲玉、竹村兼一（神奈川大）

1P2-D10：「小型フレキシブルロボットハンドの開発」
○阿妻峻、吉留忠史、河原崎徳之（神奈川工大）

1P2-E08：「認知症患者の自己効力感を高める身体運動操作ロボットシステムの開発」
○坂本凌佑、岩田浩康（早大）

1P2-E09：「シミュレーションによるロボットアーム操作デバイスの評価」
○馬込彬、松日楽信人（芝浦工大）、島田真太郎、島田努（テクノツール）

1P2-E10：「光学ズームカメラによる遠近に対応した顔追従制御」
○吉留忠史、松崎大貴、河原崎徳之（神奈川工大）

車輪型／クローラ型移動ロボット（２）◇ Wheeled Robot / Tracked Vehicle (2)

1P2-F01：「２つのセンサによる回転軸の絶対角度検出システムに関する研究」
○那須翔太、和田正義（東農工大）

1P2-F02：「測域情報からなるランドマークを参照するロボットの自律走行」
○上田稜、山川史、島根機太郎、林丈晴、多羅尾進（東京高専）

1P2-F03：「人追従機能を用いた運搬ロボットの研究開発」
○益田俊樹、佐々木智典、森田裕介、村上真之、坂下和広（東京都立産業技術研究センター）

1P2-F04：「運動学に基づく自律移動ロボット開発支援用シミュレータの試作」
○島根機太郎、多羅尾進（東京高専）

1P2-F05：「4 脚クローラ型不整地移動ロボットによる板下の対象物回収動作」
土屋雄一、○佐々木大雅、藤田豊己（東北工大）

1P2-F06：「双輪アクティブキャスタの設計と制御」
○和田正義、那須翔太（東農工大）

1P2-F07：「タブレット端末を利用した移動ロボットの自律走行システムに関する研究」
○松岡行哉、森岡一幸（明治大）

1P2-F08：「車輪型移動ロボットの軌跡追従制御に対する予見制御の適用」
○山本敦士、奥川雅之（愛知工業大学）

1P2-F09：「路面環境変化に対する車輪型移動ロボットのロバスト適応速度制御」
○寺田恭祐（愛工大院）、奥川雅之（愛工大）、小林義光（岐阜高専）

1P2-F10：「低摩擦環境下での段差踏破能力に優れる揺動グローサの研究」
○古村博隆（東工大）、山田浩也、広瀬茂男（（株）ハイボット）、遠藤玄、鈴森康一（東工大）

1P2-G01：「クローラ移動ロボットにおけるサブクローラのコンプライアンス制御に関する考察」
○渡邊彩夏、鈴木壮一郎（愛工大院）、奥川雅之（愛工大）

1P2-G02：「環境モニタリングのための小型陸上移動ロボットの機体設計」
○塚原裕基、松井康郎、塩田勇也、上田チエミ、菅原雄介（国士舘大）、遠藤央、柿崎隆夫（日大）、田中克明、石井裕之、高西淳夫（早大）

1P2-G03：「マニピュレータを搭載した車輪型倒立振子ロボットの制御」
拡張状態オブザーバを用いたマニピュレータによる物体受け渡し制御
○近藤修平、カニエテ ルイス、高橋隆行（福島大）

1P2-G04：「Disturbance Modeling and Compensation for a Wheeled Inverted Pendulum Robot Traversing a Generalized Smooth Ground Profile」
*Luis Canete, Takayuki Takahashi(Fukushima Univ.)

1P2-G05：「搭乗型移動支援ロボット『ROPITS®』の開発」
類似画像検索による自己位置ロストからの回復
○飯村太紀、山本健次郎（日立）

1P2-G06：「様々な移動体との衝突危険性を考慮した回避行動の選択」
○山口諒、吉留忠史、河原崎徳之（神奈川工大）

1P2-G07：「メカナムホイールを用いた全方向移動可能な平行二輪型倒立振子台車」
○宮腰清一（産総研）

1P2-G08：「外乱オブザーバによる全方向移動ロボットのすべり抑制」
○西田幸司、五十嵐洋（東京電機大）

1P2-G09：「トレーラー型車両の走行抵抗推定」
○河原崎彩、五十嵐洋（東京電機大）

1P2-G10：「垂直方向への重心移動機構を有する倒立振子移動体の運動解析」

○豊島健太、櫟弘明（奈良高専）

感覚・運動・計測（２）◇ Sense, Motion and Measurement (2)

1P2-H02：「下肢筋群活動分析に基づいたペダリングスキルフィードバックシステムの構築」
○佐藤拓広、串崎将麻、徳安達士（福岡工大）、松本慎平（広島工大）、北脇知己（岡山大）

1P2-H03：「伸張反射を利用した歩容改善訓練システムの開発」
○岡本翔太、武末線、徳安達士（福岡工大）、松本慎平（広島工大）、田中孝典（大分高専）

1P2-H04：「装着型デバイスの追従性向上のための上体背面の動作解析」
佐藤文哉、○舟洞佑記、道木慎二（名大）、道木加絵（愛知工業大）

1P2-H05：「瓦礫や階段上の犬の移動速度の高精度化に向けた歩容解析」
○藤枝卓明、大野和則、古森雄一、田所諭（東北大）

1P2-H06：「ペダリング運動中における負荷変化提示による下肢運動機能評価」
○宮崎友裕、瀬戸文美、昆陽雅司、田所諭（東北大）

1P2-H07：「東日本大震災仮設住宅居住者のための行動モニタリングデバイス」
○鈴木明宏、齋藤健太（国立高専機構一関高専）

1P2-H08：「足関節リハビリ動作に伴う脳波 (EEG) 変化の解析」
○竹友美遥、小田輝王、箕嶋渉、工藤卓、嵯峨宣彦（関西学院大）

1P2-H09：「フリースロー技能向上のための BF 型セット・フォーム矯正デバイスの開発」
○河田俊、安田和弘、岩田浩康（早大）

1P2-H10：「可操作性理論に基づく共有型スポーツ身体動作解析システム」
○相川雄希（長崎大）、青山忠義（広島大）、塩川満充（広島県立大学）、田中良幸（長崎大）

1P2-I01：「双腕動作における感覚・運動特性の解析評価」
○川口智大、田中良幸（長崎大）

1P2-I02：「4 チャンネル表面筋電位 測定による運動単位の活動推定」
○伊藤明、平山敦基、田村陽次郎（鈴鹿高専）

1P2-I03：「ステアリング操作時の上肢運動制御における位置精度の検討」
○吉田智哉、田中由浩、佐野明人（名工大）

1P2-I04：「自動車運転行動と運転知識に基づく危険感受性の提案とその基礎分類手法に関する研究」
○戸部那菜瀬、今村孝（新潟大）、章忠、三宅哲夫、淺川祐樹（豊橋技大）

1P2-I05：「3 軸センサを用いたウエラブルな床反力計測システムでの計測」
○中西康貴、嵯峨宣彦、河鰭一彦（関西学院大）、近藤徳彦（神戸大）

1P2-I06：「ハンドアームロボットによる内外旋軌道に基づくボールジャグリング」
並木明夫、○大日方宏幸、小島史也（千葉大）

1P2-I07：「Maxwell モデルに基づく反発防止特性を備えた衝撃吸収制御」
○妹尾拓、小池正憲、村上健一、石川正俊（東大）

1P2-I08：「超音波診断におけるプローブ走査支援を目的とした断層像取得アプローチ補助システムの構築」
○佐野徳美、梅原優太、渡邊智郎、青木悠祐（沼津高専）

1P2-I09：「超音波診断における生体信号所為に基づいた検査者疲労軽減に関する一考察」
○遠藤祐太朗、高橋一将、富岡悠二、青木悠祐（沼津高専）

1P2-I10：「操作対象の位置姿勢の直接操作によるマスタ・スレーブシステム」
○見上慶太朗、松本庸佑、根岸健多、並木明夫（千葉大）

1P2-J01：「視覚誘導性身体動揺を利用したリズム協調動作支援と評価に関する研究」
○佐々木夏美、大石陽波、今村孝（新潟大）

1P2-J02：「ヒトの行動主体性と身体所有感の関係についての検討」

○原正之、山口大介、石野裕二、高崎正也、水野毅（埼玉大）

1P2-J03：「指尖容積脈波に基づくエアセル型腰部支援装置を用いた運転疲労増加低減効果の検証」
○伊藤宏太、大山明保、早川聡一郎、池浦良淳、沢井秀樹（三重大院）、早川知範（住友理工株式会社）

1P2-J04：「英単語発音時の顔面筋の筋電計測」
○楊旭、松元明弘（東洋大）

1P2-J05：「母親のあやし動作が成人に与える睡眠導入効果の検証」
○柴垣浩明、芦田圭史、森田良文（名工大）、池浦良淳（三重大）、横山清子（名市大）

1P2-J06：「視覚誘導性身体動揺の 2 次遅れ系モデリングにおけるパラメータ同定手法の構築とモデル検証」
○大石陽波、佐々木夏美、今村孝（新潟大）

1P2-J07：「触感覚による粒子群の認識に関する基礎的研究」
50 代後半から 60 代前半における感性評価
○大根田浩久、片山英樹、片山孝二（弓削商船高専）、渡邊信一、尾崎功一（宇都宮大）

リハビリテーションロボティクス・メカトロニクス◇ Rehabilitation Robotics and Mechatronics

1P2-J08：「パラレルリンク型足関節他動運動装置 (PHARAD) の静脈還流促進効果に関する研究」
○米澤輝、野村健太、小野寺貴之（東理大）、丁明（名大）、市村志郎、溝口博、竹村裕（東理大）

1P2-J09：「触覚・視覚フィードバックを組み込んだ手の訓練装置に関する研究」
○関剛也、米田隆志、斎藤之男、森崇（芝浦工大）

1P2-J10：「長下肢装具取り付け式歩行リハビリテーションアシスト装置 Raplus の開発」
○北野智士（SonyCSL/ 東工大）、菅原祥平（SonyCSL）、田原哲雄（Xiborg/Koozyt）、竹島啓純（SonyCSL/ 東工大）、遠藤謙（SonyCSL/ Xiborg）

1P2-K01：「指関節拘縮予防装置の開発」
○森知佳子（芝浦工大）、木下崇史（国立障害者リハビリテーションセンター）、米田隆志（芝浦工大）

1P2-K02：「時間経過に伴う筋電信号の変化を考慮した動作識別手法の提案」
辻内伸好、伊藤彰人、○白木雅、山本哲史（同志社大）

1P2-K03：「片麻痺患者の上肢の力を可視化する力方向教示訓練システム」
○平林優斗、尾形邦裕（埼玉大）、長谷川由理（株式会社風の谷プロジェクト）、辻俊明（埼玉大）

1P2-K04：「デジタルファブリケーションを用いたスケルトン型電動義手の開発 (2)」
スケルトン型電動義手の実用化へ向けての改良
○中村秀正（大阪産大）、本田雄一郎（兵庫リハ）、入江満（大阪産大）、陳隆明（兵庫リハ）

1P2-K05：「バーチャルリアリティを利用した 5 指駆動型筋電義手のためのトレーニングシステム」
○江藤慎太郎、渡橋史典、早志英朗（広島大）、中村豪（広島大 / 兵庫リハ）、芝軒太郎（茨城大）、高木健、栗田雄一（広島大）、本田雄一郎、陳隆明（兵庫リハ）、辻敏夫（広島大）

1P2-K06：「足踏みペダルカーを模した下肢運動装置の製作と評価」
○井尻蓮（兵庫県立大）、中谷真太朗（兵庫県立大 /JSPS）、荒木望、小西康夫（兵庫県立大）、満渕邦彦（東大）

1P2-K07：「ゲーム操作を利用した顔面体操トレーニングの検討」
○今井瑞貴、中沢信明、松井利一（群馬大）

1P2-K08：「自立生活サポートシステムの開発」
小林宏、○太田浩貴（東理大）

1P2-K09：「下肢のトレーニング時における筋張力分布推定」
○関谷優志、伊藤翔太、尾形邦裕、辻俊明（埼玉大）

1P2-K10：「３次元反力掲示ロボットを用いた肩関節機能の定量的評価支援装置」
○武市崚佑、鎌田慶太、佐藤徳孝、森田良文（名工大）、小森健司（北斗病院）

1P2-L01：「アンドロイドモデルを用いた膝関節の三次元運動に関する考察」
○山内大地、森田良文、佐藤徳孝（名工大）

1P2-L02：「コンプライアント動作生成のための冗長駆動マニピュレータの機構特性の解析」
○五藤孝彬、永井清、土橋宏規（立命館大）

1P2-L03：「上肢下肢運動シナジーに基づく装着型ロボット制御法の臨床適用」
○ハサン モダル、門根秀樹（筑波大）、上野友之（筑波大学附属病院）、鈴木健嗣（筑波大 /JST）、山海嘉之（筑波大）

1P2-L04：「高い治療効果を有する利便性の高い幻肢痛ＶＲリハビリシステムの開発」
○一ノ瀬 晶路、佐野佑子、和家尚希（東大）、大住倫弘（畿央大）、住谷昌彦、熊谷晋一郎、國吉康夫（東大）

1P2-L05：「ヘッドマウントディスプレイを用いた歩行リハビリテーションシステムの基礎研究」
○比嘉妃菜子、山田孝治、遠藤聡志（琉球大）

1P2-L06：「代表周波数法による運動意図の検出に関する検討」
○清水拓也、土橋宏規、伊藤宏司、永井清（立命館大）

1P2-L07：「脳卒中片麻痺患者のための起立トレーニング支援ロボットの開発」
○山崎拓、チン イーケー、磯村英和、打田正樹（鈴鹿高専）、森田良文（名工大）

1P2-L08：「鏡像運動を利用したリハビリテーション支援器具の開発」
安部沙織、○木富康介、坂口正道（名工大）

1P2-L09：「低剛性ばねによりケイデンスに対応可能な人工筋肉駆動型高背屈支援 RT 二号機の開発」
○鈴木慈、安田和弘、保科智啓（早大）、大橋洋輝（東京慈恵会医科大）、岩田浩康（早大）

1P2-L10：「高機能靴を用いた歩行訓練用提示システムに関する研究」
○早川恭弘、河中祥吾、金崎和馬、土井滋貴（奈良高専）

1P2-M01：「足圧中心位置の振動 BF デバイスを用いた片麻痺歩行訓練に関する研究」
荷重感覚の丁度可知差異を利用した麻痺側への非明示的加重誘導手法
○堀川峻太郎、安田和弘（早大）、貝吹奈緒美、北地雄、原島宏明（総合東京病院）、岩田浩康（早大）

1P2-M02：「手指関節可動域検査のための非侵襲ゴニオメータシステムの測定精度検証」
○森田大輝、中嶋伸吾、佐藤徳孝、森田良文（名工大）、竹河誠（合同会社エバーファイン）

1P2-M03：「片麻痺患者のためのリハビリテーション自転車の開発」
第２報：移乗動作補助とペダル踏力制御の実現
○鈴木大寛、荘司啓志、青木岳史（千葉工大）

1P2-M04：「肢体不自由児における臥位・座位間の姿勢変換を支援する着用型ソフトロボット」
○山本健寛（筑波大）、鈴木健嗣（筑波大 / JST）

1P2-M05：「アームレス移動型ロボットによる上腕の筋活動の評価」
○西出圭佑、山室光司、打田正樹（鈴鹿高専）

1P2-M06：「起立トレーニング支援ロボットの開発」
起立トレーニング支援ロボットを用いた重心バランスの評価
○チン イーケー、磯村英和、打田正樹、山崎拓（鈴鹿高専）、森田良文（名工大）

1P2-M07：「タブレット PC を用いた失語症リハビリテーションの効果の検証」
データベースを用いたリハビリテーションシステム
○馬渕琢弥、武田隆宏、久保田直行（首都大）

1P2-M08：「リハビリテーションを目指した視覚と触覚を同時に提示するボール回しシステムの開発」
○馬場健太郎、坂口正道（名工大）

1P2-M09：「機能的電気刺激によるリハビリテーションを目的とした前腕動作制御法」
○今野和樹、島圭介（横国大）、島谷康司（県立広島大）

1P2-M10：「脳卒中片麻痺患者の起立トレーニングのための起立動作計測システム」
○兼子峻弥、韓琳、山路崇仁、森田良文、佐藤徳孝（名工大）、田邉浩文（自衛隊中央病院）

ロボットハンドの機構と把持戦略◇ Robot Hand Mechanism and Grasping Strategy

1P2-N01：「ロボットハンド遠隔操作のための把持感覚提示システムの構築」
藤本公平、○小林太、中本裕之、小島史男（神戸大）

1P2-N02：「近接覚センサを搭載したマニピュレータの遠隔操作方式の研究」
近接覚センサ出力に基づく操作者への力覚フィードバック手法の検討
○佐々井亮太、鈴木陽介、明愛国、下条誠（電通大）

1P2-N03：「3 次元センサを用いたロボットハンドによる操作物体の実時間認識」
○美濃輪瞭、横澤秀一、並木明夫（千葉大）

1P2-N04：「人間型ハンドロボットの物体剛性の遠隔提示」
○藤井裕太、毛利哲也、川﨑晴久（岐阜大）

1P2-N05：「精密把握と握力把握を実現する劣駆動ロボットハンドの開発」
○山口賢悟、平田泰久、小菅一弘（東北大）

1P2-N06：「ポテンシャル法による産業用ロボットの把持姿勢決定」
伊藤彰人、辻内伸好、○薩摩啓太、久世大輔（同志社大）

1P2-N07：「近接覚センサを用いたロボットハンドの遠隔操作システムの研究」
操作者入力と自律制御の統合システムの提案
○石関峻一、鈴木陽介、明愛国、下条誠（電通大）

1P2-N08：「指先近接覚センサを用いた未知形状物体にならう RC サーボを用いたモジュール型ロボットハンド」
○久松和樹、小山佳祐、鈴木陽介、明愛国、下条誠（電通大）

1P2-N09：「触・近接覚による操りのための接触状態変化の検出」
○岡部信吾、鈴木陽介、明愛国、下条誠（電通大）

1P2-N10：「ハンドリング機能を有する劣駆動ロボットグリッパの開発」
○矢野巧人、馬書根（立命館大）

1P2-O01：「剛性行列の偏微分を用いた把持位置の最適化」
○丹羽建太、山田貴孝、山本秀彦（岐阜大）、Rolf Johansson（Lund Univ.）

1P2-O02：「3D プリンタによるギア駆動五指ロボットハンドの開発」
秋山顕作、○平野泰行、小澤隆太（立命館大）

1P2-O03：「並進４自由度柔軟３指ハンドによる多様な物体の把持」
○望月大督、平井慎一（立命館大）

1P2-O04：「非平行関節軸を有する劣駆動指を用いた高速フリックマニピュレーション」
○三木恵理子、夏原裕也、東森充（大阪大）

1P2-O05：「手掌に内外転動作機構を有する劣駆動型ロボットハンドの開発」
○小笠原慶亮、齋藤直樹、佐藤俊之（秋田県立大）

1P2-O06：「物体のサイズや形状の変化を対象とするロボットハンドの操り能力向上を目指した DeepLearning による特徴抽出」
○船橋賢、佐藤高志、Alexander Schmitz、菅野重樹（早大）

1P2-O07：「接触面の画像解析による軟体指における把持耐力の解析」
○藤平祥孝、足立良太、渡辺哲陽（金沢大）

1P2-O08：「パーティクルフィルタによる物体の位置・姿勢推定値を用いた物体把持・操作手法」
○大藤康平、辻徳生、田原健二（九大）

1P2-O09：「粘弾性関節の振動中心可変効果を利用したロボットハンド」
○森智史、東森充（大阪大）

1P2-O10：「立体カム機構を用いた対向 3 指小型ピンチングデバイスの設計と評価」

○伊藤究、伏見雅英（福島大）、秦安延、秦豪一（（株）アトム）、高橋隆行（福島大）

1P2-P08：「空中２液混合バルブ機構」
○多田隈建二郎（大阪大）、藤澤隆介（八戸工業大）、西田健（九工大）、松野文俊（京大）

1P2-P09：「高速・高トルク自動切換えを可能とする負荷感応式ネジ締結機構」
○多田隈建二郎（大阪大）、田中崇裕（三菱電機）

1P2-P10：「把持動作抽出に向けた装着型多指ハプティックデバイスの構築」
○三浦一将、桂誠一郎（慶大）

ものづくり教育・メカトロニクスで遊ぶ◇ Manufacturing Education and Mechatronics/ Enjoy Mechatronics DIY

1P2-P01：「初学者の自立的プログラミングを支援するブロック型ツール」
○黒澤進太郎、本吉達郎、小柳健一、大島徹、増田寛之（富山県立大）、川上浩司（京大）

1P2-P02：「ライントレースロボットを題材としたメカトロニクス教育の実施とその評価」
2014 年度創成科目における実施報告
○大前有也、志村皇洋、古谷悠、吉田尚史、栗原直也、小林永二、村上卓司、深井大輔、Ngoc Hung Pham、安藤吉伸、吉見卓、水川真、春日智惠（芝浦工大）

1P2-P03：「「ロボ・ピタ装置」製作教室」
○武居直行（首都大）

1P2-P04：「自律型倒立振子ロボット製作を題材としたメカトロニクス実験」
2014 年度芝浦工業大学創成科目「製作実験２」
○江田智斉、岩田光博、大島智也、平塚優、岡田桂祐、宮根一真、不破敦宣、ワン アジズル、安藤英一、油田信一、長谷川忠大（芝浦工大）

1P2-P05：「コンストラクショニズムの学習理論に基づいたものづくり教育教材の開発」
○小田部尚澄、原未希子、下戸健（福岡工大）、梅野貴俊（福教大）

1P2-Q01：「メカトロニクス教育のためのプロジェクト型学習の提案と実践的検証」
田中直人、河村隆、○飯塚浩二郎、鈴木智（信州大）

1P2-Q02：「受動歩行機の作製を通したデザイン能力の涵養」
○樹野淳也（近畿大）、広野和也（日新精器）、西村公伸（近畿大）

1P2-Q03：「臨床工学技士養成課程における　ものづくり教育の試み」
○苗村潔（東京工科大）

1P2-Q04：「組み込み技術教育のための教育キットの開発」
○是松大輝、松尾貴之（北九州高専）

1P2-Q05：「Arduino と Artec ブロックを用いたロボットデザイン教育」
○二井見博文、松原孝典（産業技術短大）、村井健介（産総研）

1P2-Q06：「リバースエンジニアリングに基づいた小学生ロボット工作教室の試み」
○逸見知弘、山崎容次郎、十河宏行（香川高専）、大西義浩（愛媛大）、三輪昌史（徳島大）

1P2-Q07：「ロボットのデザイン」
(ロボットの定義 , 体系化 , 社会実装)
○二井見博文、松原孝典（産業技術短大）、佐藤知正（東大）

1P2-Q08：「小型自律移動ロボット開発教育における警備ロボット競技会の実施」
○青木悠祐、牛丸真司、大沼巧、大林千尋、小谷進（沼津高専）

1P2-Q09：「メカトロダーツ競技会を通じた低学年における学際教育の実施」
○青木悠祐、大沼巧、小林美学、押川達夫（沼津高専）

1P2-Q10：「ライントレースロボを教材に使ったメカトロニクス教育の実施と評価」
○高柳一樹、芦澤怜史、大原賢一（名城大）

1P2-R08：「プログラミング教材ロボットの開発」
○野口孝文（釧路高専）、梶原秀一（室蘭工大）、千田和範、稲守栄（釧路高専）

1P2-R09：「コンテスト系実習の次につなげるメカトロニクス教育」
○齊藤陽平（松江高専）

1P2-R10：「レスキューロボットコンテストシーズのための機材開発」
東三河地域を拠点としたモジュール型工作教室の長期運用
○岩熊孝幸（東京都水の科学館 / ㈱乃村工藝社）、白上敬一（広島工大）、金澤拓也（㈱タカラトミー）、野村泰朗（埼玉大）、奥川雅之（愛知工業大学）

ホーム＆オフィスロボット◇ Robots for Home/Office Application

1P2-R01：「３輪全方向移動内部ユニットを用いた球体型移動ロボットの開発」
球体の速度制御の検討
○今冨亜樹絵、松尾芳樹、小野博之、増田光敏（東京工科大）

1P2-R02：「洗濯物折りたたみにおける統一的な手法と人手による折りたたみの比較・評価」
○大島智也、吉見卓（芝浦工大）、栗栖正充（東京電機大）、水川真、安藤吉伸（芝浦工大）

1P2-R03：「Beyond Cock」
遠心力と熱を用いた新しいレシピ
○川上みずほ、金子真（大阪大）

1P2-R04：「荷物の運搬支援のための台車の開発」
台車の自走を可能にする着脱式駆動ユニット
○坂井奎亮、廣井富、伊藤克明（大阪工大）、伊藤彰則（東北大）

1P2-R05：「ひずみゲージを用いた筆跡推定とメッセージ転送への応用」
○豊住尚弥、高橋淳二、ロペズ ギヨーム（青学大）

1P2-R06：「日用品の用途を考慮した物体把持」
○永田和之（産総研）、新良貴陽平、佐藤大祐、金宮好和（都市大）、原田研介、山野辺夏樹、中村晃（産総研）

1P2-R07：「狭所・段差の清掃が可能な多連結掃除ロボットの開発と制御」
○田中基康、鈴木兼悟、田中一男（電通大）、松野文俊（京大）

1P2-S01：「人環境で移動するロボットの通行者情報地図による経路計画手法」
○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）、加賀美聡（東理大）

1P2-S02：「自律移動型プロジェクタロボットによる投影画像欠落時の回避方法」
輝度値による遮蔽物体の認識
○立本健司、岩城敏（広島市大）

1P2-S03：「壁面移動型ロボットアームの研究」
○時岡啓、伊藤健（金沢工大）、山下哲朗（東日本旅客鉄道株式会社）、土居隆宏（金沢工大）

1P2-S04：「協調作業を対象とした Programming by Demonstration システムの構築」
○浜辺拓真、三浦純（豊橋技大）

1P2-S05：「インテリジェント自動ドアの適切な開閉タイミングの検討」
○冨沢哲雄、廿樂久美子、工藤俊亮（電通大）、嶋地直広（北陽電機）

1P2-S06：「IMU と LRF を用いた足の接地タイミングの同時性に基づく移動ロボットのための人物認証」
○小出健司、三浦純（豊橋技大）

1P2-S07：「Kinect を用いた移動ロボットと対向する人物とのすれ違い動作」
人物の移動方向の認識および衝突回避動作の高度化
○平塚優、吉見卓、水川真、安藤吉伸（芝浦工大）

1P2-S08：「The proposal of the extraction method of primitive actions from instruction manuals for robot planning」
*Ngoc Hung Pham, Takashi Yoshimi, Makoto Mizukawa(Shibaura I.T.)

1P2-S09：「モジュラーホームロボットのためのアームモジュールの自律着脱・独立移動の実現」
○松本愛、関戸佐知、根井学、佐藤大祐、金宮好和（都市大）

1P2-S10：「低インピーダンスマニピュレータを有する移動台車型ロボットによる可変構造を持つ家具の操作法」
○區梓垣、垣内洋平、岡田慧、稲葉雅幸（東大）

1P2-T06：「もみ味可変を実現するマッサージチェアの開発」
マッサージチェアのインピーダンス制御
○佐藤亮太、谷口祥平（パナソニック株式会社）

1P2-T07：「注視によるシーン中の物体指示法」

○前泰志、ラサミー ポッチャラ、神山和人、洞出光洋、小嶋勝、新井健生（大阪大）

1P2-T08：「擬似成長するヒューマノイドロボットの研究」
ヒトの身体的成長変化率をモデルとしたヒューマノイドロボットの研究
○松澤貴侑、髙信英明、鈴木健司、三浦宏文（工学院大）

1P2-T09：「等身大パートナーロボットの開発」
室内測位システムの開発
○新藤翼、兵頭和人（神奈川工大）

1P2-T10：「日常生活支援ロボットにおける認識信頼度に応じた動作の遷移による動作並列化システムの研究」
○鎌田一史、古田悠貴、垣内洋平、岡田慧、稲葉雅幸（東大）

宇宙ロボット◇ Space Robotics

1P2-T01：「動力学シミュレータを用いた非協力ターゲット捕獲装置の最適形状と運動状態に関する研究」
○濱島大輝、本田瑛彦、中西洋喜、小田光茂（東工大）

1P2-T02：「タンブリング衛星捕獲のための相対回転制御に向けた接触ダイナミクス」
○永岡健司、小林明誉、吉田和哉（東北大）

1P2-T03：「微小重力環境における展開型ホッピングローバの 3 次元移動に関する検討」
○川田和周、本田拓馬、宮田洋佑（東大）、久保田孝（ISAS/JAXA）

1P2-U01：「軟弱地盤を走行するラグ車輪の走行性能に関する実験的検討」
○水上憲明（中央大）、飯塚浩二郎（信州大）、中村壮亮、國井康晴（中央大）

1P2-U02：「グラウザ高さを考慮したスキッドステア型探査ローバのエネルギ消費に基づく走行特性解析」
○中田圭、永岡健司、Britton Nathan、比嘉翔弥（東北大）、Paula Costa（サンタカタリーナ連邦大学）、Barros Iure（ミナス・ジェライス国立大学）、吉田和哉（東北大）

1P2-U03：「宇宙環境における使用を目的としたソフトアクチュエータの提案と試作」
○山口大介、花木樹也、石野裕二、原正之、高崎正也、水野毅（埼玉大）

1P2-U04：「展開膜を用いた非協力衛星捕獲システムの研究」
○小沢尭也（東工大）

1P2-U05：「塑性を持つように振る舞う棒状部材で構成された宇宙用伸展ロボットアームの制御方法に関する研究」
○田中優一郎、上田直樹、吉川健人、中西洋喜、小田光茂（東工大）

1P2-U06：「宇宙ロボットにおける無反動マニピュレーションとリアクションホイール使用時のエネルギー効率の比較検証」
○曽根大樹、根本拓樹、佐藤大祐、金宮好和（都市大）

1P2-U07：「月・惑星探査用蠕動運動型掘削ロボットにおける排出土自動処理機構の開発」
○金野将志、澤田一平、水品明日香、中村太郎（中央大）、久保田孝（JAXA）

1P2-U08：「超多自由度伸展ロボットアームの形状および位置姿勢計測に関する研究」
○上田直樹、田中優一郎、吉川健人、中西洋喜、小田光茂（東工大）

1P2-U09：「宇宙エレベーター昇降実験機の昇降安定化制御」
○横田諄、梅本和希、江上正（神奈川大）

1P2-U10：「宇宙エレベーター昇降実験機の下降速度安定化制御」
○河合史憲、梅本和希、江上正（神奈川大）

1P2-V03：「小型自律移動ロボットの設計と実証評価」
○大西正敏、河面宅実、大川湧也、立花大輝、遠藤雅也、田宮直（愛知工科大）

1P2-V04：「固体推進剤製造のための蠕動運動型ポンプによる混合機能に関する検討」
○吉浜舜、伴遼介（中央大）、岩崎祥大（総研大）、羽生宏人（JAXA）、中村太郎（中央大）

1P2-V05：「群ロボットを用いた宇宙用展開構造物の下方支持型地上試験装置の開発」
○重松広紀（大阪工大）、岸本直子（摂南大）、辻田勝吉（大阪工大）

1P2-V06：「軟弱土壌を走行する車輪型移動ロボットのための車輪下部せん断応力分布の二次元的な計測手法」
○比嘉翔弥、永岡健司、永谷圭司、吉田和哉（東北大）

1P2-V07：「ロケット跳躍型探査ロボット Jumping Scouter 初期評価」
○加藤裕基、渡邊恵佑、妻木俊道、柳瀬恵一（JAXA）、本田瑛彦（東工大）

1P2-V08：「粒子フィルタを用いた未知外乱が生じている宇宙浮遊物体の姿勢推定」
川﨑絢介、○安孫子聡子、姜欣、内山勝（東北大）

1P2-V09：「スパイラル推進機構を用いた宇宙エレベーター昇降実験機の開発」
○浦卓也、武田朋之、梅本和希、江上正（神奈川大）

1P2-V10：「宇宙エレベーター昇降実験機における CMG ユニットの開発」

○大場雄斗、長島祥、梅本和希、江上正（神奈川大）

マイクロロボット・マイクロマシン◇ Microrobot & Micromachine

1P2-W02：「ワイヤ駆動による細径化された能動内視鏡と能動カテーテルの試作」
○武市将、鈴森康一（東工大）

1P2-W03：「高誘電率粉体を添加した可塑化 PVC ゲル静電アクチュエータの開発」
アクチュエータの性能評価と触覚ディスプレイへの応用の検討
○山本哲也、高橋智一、鈴木昌人、青柳誠司（関西大）

1P2-W04：「巻数増加と抵抗値低減を両立可能な折り曲げ式 MRI 用マイクロコイル」
○岩永麗樹、土肥徹次（中央大）

1P2-W05：「マイクロサージャリーに用いる微小血管吻合器の研究・開発」
○長谷川優、中里裕一、城間俊成（日工大）

1P2-W06：「昆虫を用いた自律分散型センサロボットの創製」
昆虫搭載型バイオ燃料電池を用いた無線センサの駆動
○庄司観（大阪大）、秋山佳丈（信州大）、鈴木将登、中村暢文、大野弘幸（東農工大）、森島圭祐（大阪大）

1P2-W07：「蠕動運動する微小チューブ状筋組織バイオアクチュエータの光遺伝学による制御」
○山蔦栄太郎、ベー スーピン、森島圭祐（大阪大）

1P2-W08：「鉛直壁面付近に生じた定在波によるマイクロ粒子の音響マニピュレーション」
○星貴之（名工大）、河野通就、落合陽一（東大）

1P2-W09：「昆虫筋細胞バイオアクチュエータを駆動源とするマイクロマシンに関する研究」
○小川幸太、上杉薫、亜力坤亜夏爾、森島圭祐（大阪大）

1P2-W10：「振動型幅可変マイクロチャネルによる細胞の機械的特徴量の指標化」
○佐久間臣耶、伊藤啓太郎（名大）、金子真（大阪大）、新井史人（名大）

触覚と力覚（1）◇ Tactile and Force Sensing (1)

2A1-A01：「ファンデーション塗布動作時の摩擦および振動特性評価システム」
○齋藤直輝、長島愛、柿澤みのり、荒川尚美（資生堂リサーチセンター）

2A1-A02：「コーティング式触覚センサの試作と時間遅延を用いた位置検出原理」
○北島諒一、高橋隆行（福島大）

2A1-A03：「アーチ構造に起因する足裏力分布を利用した路面摩擦係数推定」
○岡谷泰佑、野田堅太郎、髙畑智之、松本潔、下山勲（東大）

2A1-A04：「ピストン式静電センサによる皮膚湿潤測定における溶液の影響」
米川史晃、○木本晃（佐賀大）

2A1-A05：「力覚提示システムを定量的に評価する基盤的アプリケーションの開発」
○後藤和成、小柳健一、本吉達郎、増田寛之、大島徹（富山県立大）

2A1-A06：「スイング軌道制御のための Control Moment Gyroscope の提案」
○森貴大、エンリケズ ギエルモ、ヤップ フェイイー、橋本周司（早大）

2A1-A07：「応答特性の異なる 2 種類の振動子を用いた触刺激に対する反応時間の改善」
○船水貴仁、昆陽雅司、田所諭（東北大）

2A1-A08：「テニスの打撃感を伝える触感提示手法の提案」
第 1 報：実測値を基にした振動刺激の生成と評価
○坂田峻也、昆陽雅司、田所諭（東北大）

2A1-A09：「Jorro Beat：シャワーを用いた浴室での触覚刺激装置 (第 3 報)」
音楽体験への寄与の検証
○星野圭祐、高下昌裕、蜂須拓、小玉亮、梶本裕之（電通大）

2A1-A10：「プロジェクションを用いた全身への触覚呈示ディスプレイ（第２報）」
ユーザの動きによる形状知覚の評価
○植松遥也、小川大地（電通大）、岡崎龍太、蜂須拓（電通大 /JSPS）、梶本裕之（電通大 / 科学技術振興機構）

2A1-B01：「物理的なボタンへの触振動付与による多感触ボタンの設計」
○小川大地（電通大）、蜂須拓（電通大 /JSPS）、梶本裕之（電通大 /JST さきがけ）

2A1-B02：「自己容量方式を用いた 3D 触覚センシング手法」
○辻聡史、小浜輝彦（福岡大）

2A1-B03：「空気圧人工筋肉と MR クラッチを用いた力覚提示装置の開発」
○小林雅俊、平野淳也、中村太郎（中央大）

2A1-B04：「動力学を考慮した腱駆動型回転 2 自由度関節の位置・力制御」
○門脇亮、矢代大祐、弓場井一裕、駒田諭（三重大）

2A1-B05：「移動物体に対する熟練動作の保存・再現のためのむだ時間補償器の設計」
○浅井裕成、矢代大祐、弓場井一裕、駒田諭（三重大）

2A1-B06：「物体の表面特性の違いによる弾性体接触面の変化に関する考察」
○荒川剛（広島大）、中原昭、鑓水清隆、高橋雅人（DIC 株式会社）、辻敏夫、栗田雄一（広島大）

2A1-B07：「多数の直動型振動子を用いた手全体への触覚提示が可能なグローブの開発（第 2 報）」
振動フィードバックによる物体の 3 次元形状識別実験
○田辺健太、武井聖也（電通大）、梶本裕之（電通大 / 科学技術振興機構さきがけ）

2A1-B08：「減速器内部摩擦補償のための光学センサを用いた安価なトルクセンサ」
西尾政紀、石川省吾、○杉原知道（大阪大）

2A1-B09：「筋活動の能動性が知覚された力覚の大きさに及ぼす影響の調査」
○牧角将、昆陽雅司、田所諭（東北大）

2A1-B10：「歯列矯正力の定量的評価を目的とした 6 軸力多点同時計測装置の開発」
○緑川善之、竹村裕、溝口博、曽我公平、上村真生（東理大）、須賀一博（諏訪東理大）、賴威任、簡野瑞誠、宇尾基弘（東京医歯大）

2A1-C01：「Multi-sensory Illusion 導入による微細手術用マスタ・スレーブシステムの開発および操作性評価に関する報告」
○荒田純平（九大）、服部将士、坂口正道（名工大）、中楯龍、小栗晋、木口量夫、橋爪誠（九大）

2A1-C02：「幼児水頭症検査のための軟性プローブと定距離押し込みを用いた「やわらかさ」計測手法の開発」
○奥村元城、戸田英樹（富山大）

2A1-C03：「圧電ポリマーを用いた表面形状評価用触覚センサの開発」
○竹中慎（香川産技セ / 九工大）、高嶋一登（九工大）

2A1-C04：「腰ハンガー反射が歩行に与える影響」
○今悠気、中村拓人、佐藤未知（電通大）、梶本裕之（電通大 /JST さきがけ）

2A1-C05：「Soft 3D Tactile Sensor for Artificial Fingertips」
Design, Fabrication and Testing of the Sensor
*Damith Suresh Chathuranga Katudampe Vithanage, Shinichi Hirai(Ritsumeikan Univ.)

水中ロボット・メカトロニクス（1）◇ Underwater Robot and Mechatronics (1)

2A1-C06：「並列に配置された弾性振動翼の推力特性に関する実験的研究」
○細谷和範、石井貴之、小林大輝（津山高専）

2A1-C07：「オニヒトデに酢酸注射を行う水中ロボットの海中基礎実験」
○小橋川秀太、平山慶太、宮城祥、武村史朗（沖縄高専）、川端邦明（理研）、相良慎一（九工大）、山城秀之（琉球大）、藏屋英介（沖縄高専）、木村哲也（長岡技大）

2A1-C08：「傾斜計を用いた水中ロボットの動的姿勢計測法」
○菅沼雅博、相良慎一（九工大）、武村史朗（沖縄高専）

2A1-C09：「Development of a semi-autonomous underwater robot equipped with 3-link dual-arm」
*Radzi Bin Ambar, Shinichi Sagara, Fumiaki Takemura(Kyushu I.T.)

2A1-C10：「水産資源の管理支援用水中ロボットの開発」
第１報：深さ及び姿勢制御
○森隼人、高木基樹、佐藤和幸、三好扶（岩手大）

2A1-D01：「弾性板の共振を利用した小型水上ロボットにおける直進・旋回運動の実現」
○三皷貴史、武居直行（首都大）

2A1-D02：「水中物体位置計測のための水上移動体の小型化」
○饒波和磨、武村史朗（沖縄高専）、川端邦明（理研）、坂上憲光（東海大）、高橋悟（香川大）、相良慎一（九工大）

2A1-D03：「排熱利用を目指した体積変化型浮力調整装置の開発」
２段ピストンを利用した体積可変機構の適用
○奥村直洸、山下知哉、渋谷恒司（龍谷大）

2A1-D04：「海中観測センサノードにおける付着藻類除去機能の検討」
○池田航平、鈴木剛（東京電機大）、山城秀之（琉球大）、澤井圭（東京電機大）、武村史朗（沖縄高専）、川端邦明（理研）

2A1-D05：「水中センサネットワークにおける観測データ閲覧システムの検討」
○尾関竜太朗、鈴木剛、澤井圭（東京電機大）、武村史朗（沖縄高専）、川端邦明（理研）、山城秀之（琉球大）

2A1-D06：「自律型小型水中ロボットの開発」
第２報：ロボットの小型化と物体追従
○渡辺翼二、眞田篤（西日本工業大学）

2A1-D07：「再生可能エネルギ駆動型湖沼環境モニタリングシステムの研究」
調査水域可変型湖沼環境モニタリングブイの試作
○澤田卓也、長谷川達也、木村俊介、遠藤央、柿崎隆夫（日大）

2A1-D08：「小型 X4-AUV の設計と製作」
○格日勒図、飛田真之介、渡辺桂吾、永井伊作（岡山大）

2A1-D09：「Wi-Fi を用いた長距離リアルタイム水中観測システムの開発」
○永井宇斗、清水悦郎、速水暁弘（東京海洋大）、小池義和、森野博章（芝浦工大）、栗原邦彰（ぎょぎょっとカメラプロジェクト）

2A1-D10：「水中ロボットのための空気圧を用いた浮力調整装置の基礎実験」
○平山慶太、武村史朗（沖縄高専）、川端邦明（理研）、相良慎一（九工大）

2A1-E01：「2 つの関節を持った小型魚ロボットにおける位相差が逆カルマン渦列に及ぼす影響」
○趙洋、宇佐美雄大、安部将太郎、高田洋吾（大阪市立大）

2A1-E02：「ビジュアルフィードバックを用いた水中４自由度ロボットアームの運動制御」
○久保愛美、河村晃宏（立命館大）、坂上憲光（東海大）、川村貞夫（立命館大）

2A1-E03：「浮心移動機構を用いたピボット運動によるダム検査ロボットの開発」
○堺苑子、横井賢士郎、河端訓孝（立命館大）、坂上憲光（東海大）、河村晃宏、川村貞夫（立命館大）

2A1-E04：「深海ケミカルカメラの開発」
レーザー分光によるリアルタイム化学分析センサ

○高橋朋子、ソーントン ブレア、佐藤匠（東大）、大木俊彦、大木孝一（オーケーラボ）、作花哲夫（京大）

2A1-E05：「曳航型水中テレイグジスタンスシステム」
○金子恭佑、菊地喜貴、妻木勇一（山形大）

2A1-E06：「瀬底島沖における単眼カメラを利用した水中ロボットの位置計測実験」
上地夏月、○武村史朗、饒波和磨（沖縄高専）、川端邦明（理研）、高橋悟（香川大）、坂上憲光（東海大）、相良慎一（九工大）

2A1-E07：「湖沼調査用モジュール構造型小型水中ロボットの開発」
不撹乱柱状採泥モジュールの改良
○安西香保里、高橋隆行（福島大）

飛行ロボット・メカトロニクス（1）◇ Aerial Robot and Mechatronics (1)

2A1-E09：「電動パラグライダー飛行制御系のロバスト安定性保証と空中からの映像撮影実験」
○高橋佑徳、田中基康、田中一男（電通大）

2A1-E10：「Aerial Grasping and Load Transportation Using Multirotor Helicopters」
Towards Moving Long-size Payload
*Javier Molina, Shinichi Hirai(Ritsumeikan Univ.)

2A1-F01：「トライコプターをもとにした垂直離着陸機の試作」
○葉山清輝、入江博樹（熊本高専）

2A1-F02：「テザー係留型飛行ロボットのための大型地上制御ユニットの開発」
○轟千明、高橋泰岳（福井大）、岡本明（岡本エンジニアリング株式会社）、加藤万寿夫（モバイルコア株式会社）、山崎敏夫（岡本エンジニアリング株式会社）、田中史朗（有限会社ウィンテック）、濱上雄大（岡本エンジニアリング株式会社）、中村恭之（和歌山大）

2A1-F03：「天井に吸着しながら走行する４発ロータ・クラフトの開発」
○安永将也、李在勲、岡本伸吾（愛媛大）

2A1-F04：「Quadrotor Helicopter における地面効果の実験的評価」
○金田さやか（大阪府大）、中西弘明（京大）

2A1-F05：「新しい回転翼型 UAV の制御についての研究」
○西垣建志、西田信一郎、西村正治、桜間一徳（鳥取大）

2A1-F06：「空陸水万能な２輪型４ロータヘリコプタと自動バッテリ交換装置」
○大塚真生、小澤愛、高橋七奈、朽名佑太、山田学（名工大）

2A1-F07：「橋梁点検用飛行体ロボットの研究」
構造物との距離を一定に保つ制御についての実装
○山田幸佑、鎌田瑞生（産総研 / 東理大）、竹内厚司、東千加良（産総研）、伊丹誠（東理大）、加藤晋（産総研）

2A1-F08：「スライディングモード制御によるクアッドコプターの姿勢および高度制御」
○中田隆介、金城寛、外本伸治（九大）

2A1-F09：「ティルトロータ型無人航空機に関する考察」
Tri-Copter 型ティルトロータ UAV の構想
○今村彰隆（大阪産業大）、三輪昌史（徳島大）

2A1-F10：「ケーブルで懸下されたマルチロータヘリコプタの制御に関する研究」
○箕谷将明（大阪市立大学大学院）、今津篤志（大阪市立大）

2A1-G01：「匂い源探索のためのマルチコプタシステムの構築」
○福島俊平、志垣俊介、倉林大輔（東工大）

2A1-G02：「単眼カメラを用いたマルチロータ・クラフトによる人追跡」
○今村優介、岡本伸吾、李在勲（愛媛大）

2A1-G03：「4 チルトロータ UAV の 90 度ピッチアップホバリング制御」
大瀬戸篤司、○安孫子聡子、久野温、楢崎翔太、國分祥平（東北大）、近野敦（北大）、内山勝（東北大）

2A1-G04：「飛行体の機上カメラを用いた受動回転球殻の状態推定に関する研究」
○石井拓麻、岡田佳都、大野和則、田所諭（東北大）

2A1-G05：「外殻機構を用いた空陸両用球体飛行ロボットの開発」
○山本旭人（神奈川大）、矢野聖矢（アネスト岩田株式会社）、林憲玉（神奈川大）

2A1-G06：「永久磁石と電磁石を併用したマルチコプター用吸着装置の単体性能評価」
○小浦慧視、岡田佳都、大野和則、田所諭（東北大）

2A1-G07：「多段ケーブル連結ヘリコプターシステムの開発」
出原祥磨、○今津篤志、箕谷将明、野口博貴（大阪市立大）

2A1-G08：「地上局とケーブルでつながれたヘリコプターの張力補償制御」
○堺貴紀、箕谷将明、今津篤志、出原祥磨、野口博貴（大阪市立大）

2A1-G09：「マルチコプターの操作に関する基礎研究」
○村岡克弥、山田孝治、遠藤聡志（琉球大）

2A1-G10：「Quaternion を用いた KF による UAV の姿勢推定」
○窪田智之、金田さやか、下村卓（大阪府大）

福祉ロボティクス・メカトロニクス（1）◇ Welfare Robotics and Mechatronics (1)

2A1-H01：「膝関節の回旋運動を考慮した下肢動作支援ロボットの開発」
○伊丹琢、藪名香俊人、川口直樹、加藤典彦、矢野賢一（三重大）

2A1-H02：「本態性振戦患者の支援を目的とした軽量・小型・低拘束な空気圧式装具の開発」
○西岡靖貴、小島健太郎、安田寿彦（滋賀県立大）

2A1-H03：「可撓性を有するセンサを用いた実用志向型電動義手の開発」
○小森太陽、森貴彦（岐阜高専）

2A1-H04：「アクセシビリティを考慮した交通弱者支援シティコミュータの研究開発」
○奥村康平、久池井茂（北九州高専）

2A1-H05：「動的に負荷が変化可能な筋力トレーニング装置の効果の検証」
○小宮山知佑、村松慶紀（東理大）、橋本卓弥（電通大）、小林宏（東理大）

2A1-H06：「コンパクトかつ可搬性の高い上肢リハビリ支援装置 PLEMO-P7 の福井工業大学古荘研究室における研究開発」
○古荘純次（福井工大 / 大阪電通大）、小嶋寛之、田端晟定、新井宇宙（福井工大）

2A1-H07：「俯瞰カメラ及びクロマキー技術を導入しモーションキャプチャ機能を搭載した上下肢リハビリ支援システム PLEMO-OLC の研究開発」
古荘純次、○田端晟定（福井工大）

2A1-H08：「Unobtrusive eye-tracker optical sensor to assess mental fatigue」
Assess mental fatigue by using NASA TLX protocol.
*Carlos Cesar Cortes Torres, Kota Sampei, Norihisa Miki(Keio Univ.)

2A1-H09：「眼電位 (EOG) を用いた電動車いすの制御」
○齊藤弘諭、小西遼一、石井千春（法政大）

2A1-H10：「義足のつま先部の改良による歩容改善に関する研究」
藤林温子、○石井千春（法政大）

2A1-I01：「生体信号収集ヘッドセット Emotiv EPOC を用いた電動車いすの制御」
○松澤海良、小西遼一、石井千春（法政大）

2A1-I02：「日常生活支援のための実用的ロボティックフォロワの研究」
第 8 報：公共交通機関利用を想定した機体サイズ検証
○遠藤玄（東工大）、入部正継（大阪電通大）、田窪敏夫（女子医大）

2A1-I03：「筋電義手の温度覚フィードバック」
○植田勇貴、森田高州、石井千春（法政大）

2A1-I04：「受動歩行機を参考とした足部着用型歩行補助器」
○榎田薫、森善一（茨城大）

2A1-I05：「自走用車椅子使用者のための楔型段差移動補助装置」
○森本開、森善一（茨城大）

2A1-I06：「自立支援型移乗介助ロボットの研究」
第 13 報 起き上がり介助を実現するための上体保持部の試作
○佐山幹太、安田寿彦、西岡靖貴、伏木勇太、伊丹君和（滋賀県立大）

2A1-I07：「シルバーカーのための段差乗り越え機構の開発」
○角田郁弥、棚田瑞樹（中央大）、小野学（テクニカルトート東京）、田村雄介、大隅久（中央大）

2A1-I08：「電動義手の安全動作に関する研究」
低解像度赤外線アレイセンサを用いた顔の位置推定システムの開発
○蓬生卓也、米田隆志、斎藤之男（芝浦工大）、東原孝典（高松義肢製作所）

2A1-I09：「操作反力の調節可能な舌用ジョイスティック」
○梶川伸哉、高橋恭平、三原明秀（東北学院大）

2A1-I10：「空気圧人工筋肉を用いた内骨格型パワーアシストスーツの開発」
○猪瀬洸樹、河村拓磨、中村太郎（中央大）、横山和也、今村洋弥、菊谷功（ナブテスコ）

2A1-J01：「ベッド利用者のための移乗動作補助システムの構築」
○佐藤寿哉、上野湧紀、中沢信明、松井利一（群馬大）

2A1-J02：「文字入力のためのフットデバイスの検討」
○関口優、中沢信明、松井利一（群馬大）

2A1-J03：「膝関節の運動機構を規範としたパワーアシストスーツの開発に関する基礎研究」
○酒井紘平、菊池武士、阿部功（大分大）

2A1-J04：「生体適合性の高い簡易装具の研究開発および基礎評価」
○甲斐亮平、阿部功、菊池武士（大分大学）、谷田惣亮（佛教大）

2A1-J05：「双腕型アシスト装置開発を目的とした食事動作の運動パターン解析及び可操作度の検証」
○福井清隆、富尾彰太、辻田勝吉（大阪工大）

2A1-J06：「要介護者向け装着型アシスト装置の最適機構設計のための運動解析」
○福本浩平、辻田勝吉（大阪工大）

2A1-J07：「自立支援型移乗介助ロボットの研究」
第 12 報　起き上がり介助機構の提案
○伏木勇太、安田寿彦、西岡靖貴、佐山幹太、伊丹君和（滋賀県立大）

2A1-J08：「立ち上がり動作支援装置における手すり位置の決定方法」
○小林永二、吉見卓、松日楽信人、水川真、安藤吉伸（芝浦工大）

2A1-J09：「HOT 患者の外出支援のための倒立振子型搬送カート」
力制御による酸素機器搬送の検討
入部正継、○見島雄太（大阪電通大）、遠藤玄（東京医歯大）、田窪敏夫（女子医大）、（東長野病院）

2A1-J10：「LiDAR を用いた電動車椅子の運転アシストシステム」
○小沼智裕、黒田洋司（明治大）

スワームシステム◇ Swarm systems

2A1-K01：「群ロボットにおける通信損失時の推定手法の比較」
正三角形格子を例として
○神ノ尾 淳、丁洛榮（北陸先端大）、李根浩（宮崎大学）

2A1-K02：「群ロボットによる構造物構築 (第 2 報)」
実機実験による検証と適応性の向上
○土井洋平、菅原研（東北学院大）

2A1-K03：「蟻道形成フェロモンが孕む不定な方向性」
○崎山朋子、郡司幸夫（早大）

2A1-K04：「位置と距離を観測する相互観測型カルマンフィルタによる自己位置推定」
○嶺田築、成瀬継太郎（会津大）

2A1-K05：「群移動を用いた 3 次元空間の広がり情報取得に関する研究」
○松永紘一郎、小林裕之（大阪工大）

2A1-K06：「レヴィフライトを用いたスワームロボットネットワークのターゲット探索」
○片田喜章、西口晃央、森脇和也、渡壁亮介（摂南大）

2A1-K07：「群ロボットのための反応閾値モデルを用いた自律的機能分化」
○山田和明、山崎雄人（東洋大）

2A1-K08：「実機ロボティックスワームの群れ行動生成における入出力構成の及ぼす影響」
○安保雅基、安達明俊、中谷繁仁、保田俊行、大倉和博（広島大）

2A1-K09：「実機ロボティックスワームの二点間往復タスクにおける群れ行動生成」
○中谷繁仁、安達明俊、安保雅基、保田俊行、大倉和博（広島大）

2A1-K10：「複数の飛行船を用いた群行動の研究」
○伯耆田悟、髙信英明、鈴木健司、三浦宏文（工学院大）、稲田喜信（東海大）

進化・学習とロボティクス◇ Evolution and Learning for Robotics

2A1-L01：「UCT 探索を用いた花札の戦略決定の実験的考察」
○髙岡勇樹、川上敬、大江亮介、三田村保、木下正博（北海道科大）

2A1-L02：「Android 端末によるヒト型ロボットの歩行制御」
○杉本大樹、小枝正直（大阪電通大）

2A1-L03：「マルチエージェント強化学習のための自己周辺情報に基づく報酬配分法」
○木村友哉、國吉康夫（東大）

2A1-L04：「物理的制約下におけるロボット群の協調行動の獲得」
○古木翔大、川上敬、大江亮介、竹沢恵、三田村保、木下正博（北海道科学大）

2A1-L05：「強化学習におけるクラウドの活用を前提とした知識統合手法の開発」
○村田雄太、河野仁（東京電機大）、神村明哉、富田康治（産総研）、鈴木剛（東京電機大）

2A1-L06：「ヘテロジーニアス間転移学習のための知識再利用法の検討」
○田代淳史、河野仁（東京電機大）、神村明哉、富田康治（産総研）、鈴木剛（東京電機大）

2A1-L07：「多様な形態に変形可能な超冗長ロボットシステムに関する研究」
○佐竹利文（旭川高専）、林朗弘（九工大）

2A1-L08：「情報量最大化に基づくロボットの即時的なロコモーション生成」
○浪岡憲正、山田康智、新山龍馬、國吉康夫（東大）

2A1-L09：「足裏曲率の制御による三次元受動歩行」
○大山良明、成瀬継太郎（会津大）

2A1-L10：「狭隘環境下を想定した超冗長マニュピレータの身体性制御」
○関段友哉、久和智、福丸浩史、林朗弘（九工大）、原槙真也（有明高専）、佐竹利文（旭川高専）

2A1-M01：「Perceptual Crossing 実験における人間と同等の相互作用を形成する AI の解析」
○齋藤宗太郎、飯塚博幸、山本雅人（北大）

2A1-M02：「免疫アルゴリズムによるジョブショップスケジューリング問題の解法」
○島倉渉、渡辺美知子、鈴木育男、岩館健司（北見工大）

2A1-M03：「AGV ロボットの協調行動の獲得」
○對馬修宇、渡辺美知子、鈴木育男、岩館健司（北見工大）

2A1-M04：「STDP 則に基づく大脳皮質ニューラルネットの提案」
○岩館健司、鈴木育男、渡辺美知子（北見工大）、山本雅人（北大）、古川正志（北海道情報大）

2A1-M05：「漸進的学習による仮想ロボットの行動獲得」
○大江亮介（北海道科学大）、川上敬（北海道科学大学）

2A1-M06：「深層学習による音響イベント検出」
○丹羽孔明、川上敬、大江亮介（北海道科学大）、成瀬継太郎（会津大）、木下正博、三田村保（北海道科学大）

2A1-M07：「進化型計算によるモジュラーロボットの自動設計」
優良個体の形態の解析
○山田隼生、岩館健司、鈴木育男、渡辺美知子（北見工大）

2A1-M08：「リカレント RBF ネットワークを用いた長期予測システム」
パラメータ調整による学習性能の改善
○相澤徹、山田和明、後藤拓馬（東洋大）

2A1-M09：「強化学習ロボットにおけるフラクタル次元解析を用いた学習曲線の収束推定法」
○河野仁、村田雄太（東京電機大）、神村明哉、富田康治（産総研）、鈴木剛（東京電機大）

2A1-M10：「振動モード空間への Tacit learning の適用によるロボットの運動」
○岡島正太郎（名大 / 理研）、Maxime Tournier、下田真吾（理研）、長谷川泰久（名大）

2A1-N01：「ゆらぎを用いたモデルベーストアトラクタ選択アルゴリズムの提案」
○田村優典、西川敦（信州大）

2A1-N02：「主観的な動作特徴軸に基づく指示によるロボットの絵描き動作修正法」
鈴木駿介、○水内郁夫（東農工大）

2A1-N03：「強化学習を用いたバスケットボールエージェントのシュートシミュレーション」
○岩朝睦美、久保田直行（首都大）

ロボカップ・ロボットコンテスト◇ RoboCup and Robot Contest

2A1-N04：「遠心力を考慮した動的環境下における経路計画アルゴリズムの開発」
○石倉万希斗、桑田将史、筑紫章太、石井和男（九工大）

2A1-N05：「トマトロボット競技会を通じたトマト果実収穫用ロボットの開発」
○李冰賀、林正明、西尾将冶、安川真輔、園田隆、Amir Nassiraei、堀尾恵一、石井和男（九工大）

2A1-N06：「ロボコンプロデュース 2014」
○田中孝之（北大）、河村隆（信州大）、大竹博（九工大）、小山猛（岩手大）、村上弘記（IHI）

2A1-N07：「ロボカップサッカーロボットにおけるボール保持機構の開発」
第一報：ドリブル時におけるボール操作の運動解析及び制御
○筑紫彰太、園田隆、桑田将史、石倉万希斗、渡辺周太、Amir Nassiraei、石井和男（九工大）

2A1-N08：「ロボカップにおけるボールの色変化に関する検討」
益子泰一郎、○林原靖男、南方英明、入江清（千葉工大）

2A1-N09：「MATLAB/Simulink によるロボカップサッカーロボットの自己位置推定システムの開発」
○渡辺周太、筑紫彰太、石井和男（九工大）

2A1-N10：「ロボカップサッカー中型リーグにおけるパス行動に関する研究」
第二報　パス地点選択アルゴリズムの高速化
○桑田将史、石倉万希斗、筑紫章太、園田隆、石井和男（九工大）

2A1-O09：「ロボカップ用ヒューマノイド Accelite の開発」
○林原靖男、南方英明、入江清（千葉工大）、坂本元（はじめ研究所）

2A1-O10：「RoboCup 中型ロボットリーグにおけるパスプレイを考慮した協調行動の実現」
○川崎邦将、出村公成（金沢工大）

空間知◇ Integrating Ambient Intelligence

2A1-O01：「食器の使用状況に基づいた物体の片づけ先を推定するシステムの開発」
○横井聡、増田寛之、大島徹、小柳健一、本吉達郎（富山県立大）

2A1-O02：「物品の状態に依存しない，生活音からの使用物品の特定に関する研究」
○村上卓司、水川真、安藤吉伸、吉見卓（芝浦工大）

2A1-O03：「ロボットのための電波伝搬モデルを用いた IMES 測位の精度向上に関する研究」
○金子雄人、汪偉（早大）、坂本義弘（東京ロボティクス株式会社）、有江浩明（早大）、藤井健二郎（日立産機システム）、菅野重樹（早大）

2A1-O04：「3 次元距離センサを用いた進化戦略に基づく 2 次元環境地図の構築」
○戸田雄一郎、久保田直行（首都大）

2A1-O05：「高齢者のためのスマートデバイス連動型シニアカー」
○中村佳雅（都産技研）、田松孝慈、久保田直行（首都大）、坂下和広（都産技研）

2A1-P01：「人間行動に基づく室内シーンロギングシステムのためのネットワーク指向型センサ / ディスプレイ基盤」
○池上貴之、島田伸敬（立命館大）

2A1-P02：「高密度化を目指した階層的空間メモリの構築」
○篠木慎司、新妻実保子（中央大）

2A1-P03：「人の行動をキーにした室内シーンロギングおよび検索インタフェース」
○寺西研翔、川本祥悟、池上貴之、川北真也、島田伸敬（立命館大）

2A1-P04：「人物による物体移動の追跡を利用した物体アスペクトのモデリング」
○川北真也、島田伸敬（立命館大）

2A1-P05：「自律移動型電動車いすの動的障害物回避と心理的影響の評価」
○澤田康之、新妻実保子（中央大）

2A1-P06：「移動ロボットによるカメラネットワークの自動キャリブレーション」
知能化空間における地図情報による性能向上
○池勇勳、山下淳、淺間一（東大）

2A1-P07：「分散センシングのための CO2 センサモジュールの開発」
○山田隼士、小畑賢次、松尾貴之（北九州高専）

2A1-P08：「空間知における物体空間軌跡情報取得のための画像記録システムの研究」
○村上卓司、谷村善将、水川真、吉見卓、安藤吉伸（芝浦工大）

ワイヤ駆動系の機構と制御◇ Mechanism and Control for Wire Actuation System

2A1-Q01：「ワイヤの弛みを考慮したワイヤ懸垂システムの運動解析」
○原田健太、大隅久（中央大）

2A1-Q02：「極細ワイヤを用いた精密マニピュレーションシステムの開発」
○千田健斗、青山尚之（電通大）

2A1-Q03：「空気圧駆動筋骨格ロボットにおいて一回の二値弁操作で特定方向力を発揮し続ける非円形プーリ設計法」
○恒岡佑哉、水内郁夫（東農工大）

2A1-Q04：「1 自由度筋骨格系脚システムの開発」
○矢野隆成、李在勲、岡本伸吾（愛媛大）

2A1-Q05：「把持形態の受動可変機構を有したロボットハンドの開発」
○奥拓実、藤平祥孝、足立良太、渡辺哲陽（金沢大）

2A1-Q06：「移動障害物を考慮した天井走行クレーンの経路計画」
根岸昌輝、○中村隆太郎、田村雄介、大隅久（中央大）

2A1-Q07：「押し出し機構を有するパラレルワイヤ機構を用いた力学提示装置の設計」
○村上優人、富内貴弘、樋口勝（日工大）

2A1-Q08：「高強度化学繊維によるワイヤ駆動のための基礎的検討」
第二報：繰り返し曲げが引張強度に与える影響
堀米篤史、○遠藤玄、鈴森康一（東工大）

2A1-Q09：「筋骨格腱駆動ヒューマノイドにおける非線形筋骨格構造の学習と制御」
○大久保壮一、浅野悠紀、上月豊隆、白井拓磨、岡田慧、稲葉雅幸（東大）

2A1-Q10：「運搬作業支援を目的とした荷重補償力自動調節機構」
○杉戸竜士、森田寿郎（慶大）

ロボットビジョン◇ Robot Vision

2A1-R01：「ひもの形状モデリングと距離カメラを用いた認識」
○白川智也、向井啓祐、松野隆幸、矢納陽、見浪護（岡山大）

2A1-R02：「バイナリ特徴量のヒストグラムによる類似画像判別」
○當眞康史、萩原勇人、浅海賢一、小森望充（九工大）

2A1-R03：「青色光を用いた黒色シーリング剤検査システムの開発」
○眞田篤、土谷諒（西工大）、荒牧真悟（山口大）、大丸美行（日産自動車九州 (株)）

2A1-R04：「透明平板による屈折を利用した単眼カメラでのスケール復元が可能な Structure from Motion」
○柴田彬、藤井浩光、山下淳、淺間一（東大）

2A1-R05：「時速 100km の運動対象を計測する実時間オプティカルフローシステム」
○趙仕偉、中村尚喜、顧慶毅、青山忠義、高木健、石井抱（広島大）

2A1-R06：「モーションセンサを利用した画像安定化に関する研究」
○川田匡平、滝田謙介（日工大）

2A1-R07：「クロスシーズン場所認識の研究」
○柳原健太朗、安藤雅淑、田中完爾（福井大）

2A1-R08：「ロボットと作業対象の関係を捉える適応的 ROI 選択」
○鮫島正太、関山浩介（名大）

2A1-R09：「複数ロボットの協調による物体モデリングに関する研究」
○山川康平、岩切浩亮、鹿嶋雅之、佐藤公則、渡邊睦（鹿児島大）

2A1-R10：「高速ビジョンを用いた実時間 HDR イメージング」
○蒋賢武、顧慶毅、青山忠義、高木健、石井抱（広島大）

2A1-S01：「プライバシー保護画像を用いた異常行動検出システムの開発」
高木修平、○岩下友美、長原一、諸岡健一、倉爪亮（九大）

2A1-S02：「衝撃操作と特徴点追跡に基づく未知物体の検出とピッキング」
本田紘之、○前田雄介（横国大）

2A1-S03：「高速画像処理を用いた人の検出に関する研究」
○岡田龍治、吉留忠史、河原崎徳之（神奈川工大）

2A1-S04：「Real Time Parallel Implementation of Dynamic Feature Detection on Embedded Robot Platforms」
*Abhijeet Ravankar, Yukinori Kobayashi, Takanori Emaru, Ankit Ravankar, Lv Jixin(Hokkaido Univ.)

2A1-S05：「RGB-D カメラを用い手と物体の相互隠蔽を考慮した Hu モーメント不変量に基づく手形状推定」
○片山涼平、小川原光一（和歌山大）

2A1-S06：「移動ロボットのための環境中の案内表示取得に関する研究」
○一條輝、羽田靖史（工学院大）

2A1-S07：「自律飛行ロボットの映像解析による人物探索に関する研究」
○木下志保、鹿嶋雅之、佐藤公則、渡邊睦（鹿児島大）

2A1-S08：「高速回転するゴルフボールの運動計測のためのディンプル画像解析」
○今井悠太、鏡慎吾、橋本浩一（東北大）

2A1-S09：「人間の両眼協調運動に基づくステレオカメラを用いた物体追従に関する研究」
○関口直樹、田村泰人、林憲玉（神奈川大）

2A1-S10：「物体教示を簡便化するための Multiple Instance Learning を用いた物体認識手法に関する研究」
○田村泰人、林憲玉（神奈川大）

2A1-T01：「ロボット視用カメラ配置の多目的最適化とばら積みピッキングへの適用」

辻内伸好、伊藤彰人、○岡田悠佑（同志社大）

2A1-T02：「Recognition of Underwater Creatures Using SIFT and Bag-of-words Model」
*Yechen Han, Shinichi Hirai(Ritsumeikan Univ.)

2A1-T03：「ステレオビジョンを備えたロボットヘッドのリアルタイム位置姿勢推定」
○松本雅裕、下ノ村 和弘（立命館大）

2A1-T04：「モーションブラーフリー撮影のための間歇的瞬時トラッキングカメラ」
○井上満晶、顧慶毅、青山忠義、高木健、石井抱（広島大）

2A1-T05：「奥行きセンサを用いた能動的物体認識」
中里一幾、諸岡健一、○宮内翔子、辻徳生、倉爪亮（九大）

2A1-T06：「25 台の仮想パンチルトカメラ制御を可能とする高速マルチスレッドアクティブビジョン」
伊藤直人、○楊攀、顧慶毅、青山忠義、高木健、石井抱（広島大）

2A1-T07：「画像および距離情報を用いたエレベータ検出」
○片倉大輔、黒田洋司（明治大）

2A1-T08：「深海底環境におけるロバストな色彩補正システム構築」
○安鍾賢、安川真輔、石井和男、浦環（九工大）

2A1-T09：「隠蔽領域の状態推定に基づく物体探索と把持計画」
○宮崎航、三浦純（豊橋技大）

2A1-T10：「UAV に搭載した高速アクティブビジョンによるターゲットトラッキング」
○楊攀、顧慶毅、青山忠義、高木健、石井抱（広島大）

移動ロボットのための視覚◇ Vision System for Mobile Robot

2A1-U01：「レーザ測域センサを利用した移動ロボットの走行可能領域の検出」
○川本祥太郎、サムアン ラホック、田中昭雄、石原学（小山高専）

2A1-U02：「カメラ画像内の路面エッジ検出による屋外自律移動ロボットの自己位置・姿勢推定の検証」
○山崎達也、江田智斉、油田信一、長谷川忠大（芝浦工大）

2A1-U03：「Kinect を用いた小型人型壁登りロボットの周囲環境と機体移動の認識」
○杉内肇、菅原直樹（横国大）

2A1-U04：「オクルージョンを考慮した移動ロボットによる人物追跡」
○磯邉柚香、増山岳人、梅田和昇（中央大）

2A1-U05：「ポーターロボットのための RGB-D カメラを用いたユーザ認識・追従」
ユーザートラッキングの利用とブラインドコーナーの通過方法
○小島昭彦、松尾芳樹（東京工科大）

2A1-U06：「弁別性と持続性の評価に基づく移動ロボットのためのビジュアルランドマーク選択」
下田真宙、○山崎公俊（信州大）

2A1-U07：「屋外環境での自律移動型ロボットにおけるオクルージョンを考慮した人物追跡」
○吉岡一樹、田中雅博（甲南大）

2A1-U08：「室内環境を想定した自立移動ロボットの開発」
机への移動と形状概念を用いた机上物体の認識
○後呂翔太、高橋智一、鈴木昌人、青柳誠司（関西大）

2A1-U09：「移動ロボットによる屋外広域 3 次元地図の生成」
○酒井貴大、三浦純（豊橋技大）

2A1-U10：「マルチロータの追従を行う移動ロボットの GPS/ カメラを用いた 2 段階型追従アルゴリズム」
○田口智之、石木隆洋、公文誠（熊本大）、Howard Brand、古川知成（Virginia Polytechnic Institute and State University）

2A1-V01：「画像解析による無軌道 AGV の研究開発」
○木津祐太郎、久池井茂（北九州高専）

2A1-V02：「俯瞰映像提示システムのカメラトラブル時における視野確保のための複数魚眼カメラ配置設計」
○小松廉、藤井浩光（東大）、Alessandro Moro（ライテックス / 東大）、山下淳、淺間一（東大）

2A1-V03：「カエルの視覚機能に基づく電子回路の構築」
○村瀬亜雄人、西尾公裕（津山高専）

2A1-V04：「生体の視聴覚機能に基づく電子回路とロボットへの応用」
○中江将大、難波聖也、西宥樹、西尾公裕（津山高専）

2A1-V05：「脚 - 車輪ハイブリッド移動体に搭載する周辺環境計測システムの研究」
○内山研二、中島浩輔、滝田謙介（日工大）

2A1-V06：「クラスタリングに基づく半教師あり学習による 3 次元物体識別」
○安藤大和、原祥尭、坪内孝司（筑波大）

2A1-V07：「移動ロボットによる未知物体の逐次的な 3 次元点群モデルの獲得法」
江川拓良（東京理科大学 / 産総研）、○佐々木洋子（産総研）、溝口博、加賀美聡（東理大）

2A1-V08：「レーザスキャナの受光強度と局所形状に基づく特徴量を用いた路面属性の認識」
熊田大輔、○原祥尭、坪内孝司、皿田滋（筑波大）

安全・安心な RT 構築を目指して◇ Robotics with Safety and Reliability

2A1-W02：「挟圧による危害分析のための上肢モデル開発」
○岡部康平、池田博康、山口篤志（安衛研）

2A1-W03：「オペレータの停止操作特性を含むロボットの総合停止性能の測定」
○池田博康（安衛研）、鈴木俊智（日大）

2A1-W04：「囲い込み制御による揺動型空気圧マニピュレータの評価」
○南山靖博、手柴祥平（久留米高専）、清田高徳（北九大）、杉本旭（明治大）

2A1-W05：「低剛性状態へ自動復帰可能な関節機構を有する 1 リンクマニピュレータの試作と評価」
○樫原純人、高原郷司、鄭聖熹（大阪電通大）

2A1-W06：「筋力発生機能を有する衝突用人体有限要素モデル」
筋作用の妥当性評価
○金原秀行、中平祐子、岩本正実（（株）豊田中央研究所）

2A1-W07：「人間共存型ロボットアームの設計・開発」
○梁川浩幸（神奈川大）、小野慶昭（ユニキャリア株式会社）、松本晃希（神奈川大）、高西淳夫（早大）、林憲玉（神奈川大）

2A1-W08：「引張バネと空気流動を利用した受動的な衝撃緩和機構の設計」
○松本晃希（神奈川大）、小野慶昭（ユニキャリア株式会社）、林憲玉（神奈川大）

2A1-W09：「人間・ロボット両者の誤りを仮定した人間の眼部へのに対するロボットの衝突確率 の計算方法」
○武田峻矢、山田陽滋、西山智也、岡本正吾、原進（名大）

機能性材料と応用の新展開◇ Advancement of Functional Materials and Applications

2A2-A03：「形状記憶ゲルを用いた剛性可変 1 自由度受動関節の試作」
○山野光裕、小林勇樹、氏家健司、宮瑾、古川英光、多田隈理一郎、妻木勇一（山形大）

2A2-A04：「屈曲特性の異なるイオン導電性高分子金属接合体センサ出力に対する周波数特性評価」
○石原大地、菊地邦友（和歌山大）

2A2-A05：「微細加工技術により加工した 1 枚のイオン導電性高分子アクチュエータを用いたソフトグリッパの開発」
○森岡大地、菊地邦友、中川雄貴、石原大地（和歌山大）

2A2-A06：「回転・並進運動時の片側パターン電極における ER ゲルのせん断応力特性」
○三山圭太、小柳健一（富山県立大）、柿沼康弘（慶応大）、安齊秀伸、桜井宏治（藤倉化成）、本吉達郎、増田寛之、大島徹（富山県立大）

2A2-A07：「PVC ゲルを用いた伸縮シートの創製」
○土屋陽一郎、橋本稔（信州大）

2A2-A08：「伸縮型 PVC ゲルアクチュエータの繰り返し駆動による変位量減衰のメカニズム」
○鈴木彩、李毅、酒井亮、橋本稔（信州大）

2A2-A09：「PVC ゲルアクチュエータの特性とモデル化」
○李毅、橋本稔（信州大）

2A2-A10：「太径 SMA ワイヤの抵抗値制御と移動ロボットへの応用」
○田島悠介、原田宏幸、工藤光輝（北大）

パラレルロボット・メカニズム◇ Parallel Robot/Mechanisms and its Control

2A2-B02：「運動学的冗長性と駆動冗長性を合わせ持つ２アーム６自由度パラレルロボットの提案」
○原田孝（近畿大）

2A2-B03：「駆動冗長性を有する高速パラレルメカニズムにおける 内力の低減化と高精度動作の実現」
○指中孝仁、土橋宏規、永井清（立命館大）

2A2-B04：「回転 / 並進運動完全分離型空間５自由度パラレル機構の駆動・拘束特性を考慮した最適設計」
○寺本昌倫、武田行生、松浦大輔（東工大）

2A2-B05：「電動シリンダ負荷の均等化を目指したパラレルリンクの機構設計法」
○田上将治、小谷内範穂（近畿大）、田口暁穂（ユニテック工業）

ＭＥＭＳとナノテクノロジー◇ MEMS and Nano-Technology

2A2-B08：「ニードルアレイと微小電極を融合した細胞内デリバリーシステムの基礎的検討」
永井萌土、○坂本良作、川島貴弘、柴田隆行（豊橋技大）

2A2-B09：「qRT-PCR 用化学 IC チップによる疾患早期発見デバイスの構築」
○木村雄亮、池内真志、生田幸士（東大）

2A2-B10：「空間分布した点光源の位置計測用光ファイバデバイス」
○大竹洋志、殿村渉、小西聡（立命館大）

2A2-C03：「熱応答性流体バルブとその圧力駆動アクチュエータへの一体化」
本多舟、○辻村祐樹、王若望、小西聡（立命館大）

2A2-C04：「ポータブル血液恒温保持機構に関する研究」
○伊東祐希、藤田聡、小西聡（立命館大）

2A2-C05：「SU-8 絶縁被覆三次元微小電極アレイとその応用」
○日髙将、小西聡（立命館大）

2A2-C06：「金ナノ粒子を分散させたアルギン酸ゲル粒とそのハイパーサーミア応用」
山本仁、○重兼遊大（立命館大）、野村大貴、西川元也、高倉喜信（京大）、小西聡（立命館大）

2A2-C07：「2 光子造形と選択的無電解めっきによる磁性体・ポリマー・ハイブリッド・マイクロ構造体の作製」
○谷口周平、丸尾昭二（横国大）

2A2-C08：「空間光変調を用いたデュアルビーム・光トラップによる銀ナノワイヤーの操作と固定」
○横山滉介、小澤諒太、丸尾昭二（横国大）

2A2-C09：「導電性液体を用いた電気的接続技術とそのマイクロ・アクチュエータ / センサへの応用」
グエン チュアン、○中西裕太、小西聡（立命館大）

2A2-C10：「温度応答性ポリマーを用いたマイクロツール表面の細胞接着制御」
○菊川真希、早川健、丸山央峰、新井史人（名大）

水中ロボット・メカトロニクス（2）◇ Underwater Robot and Mechatronics (2)

2A2-D01：「3 次元形状を考慮した水中探査用マンタロボットの開発」
○御厨康太、日笠成基、浜野友希豊、渡辺桂吾、永井伊作（岡山大）

2A2-D02：「自律型海中ロボット用いたオホーツク海における底生水産資源量の調査」
第 1 報：画像観測手法と魚種識別手法の提案
○西田祐也（東大）、浦環（九工大）、濱津友紀（北水研）、永橋賢司、稲葉祥梧（東大）、中谷武志（海洋研究開発機構）

2A2-D03：「水中歩行ロボットのための姿勢情報を加えたレーザオドメトリ」
○齊藤塁、永井伊作、渡辺桂吾（岡山大）

2A2-D04：「4 軸駆動型電動船舶における船体推力を考慮した各プロペラ推力制御に関する研究」
○松岡祥平、山口涼太郎、宮崎敏昌、大石潔（長岡技大）、北条善久（東洋電機製造株式会社）

2A2-D05：「ケーブル式観測システムのための海底ケーブル展張ルート計画手法」
○大木健（海洋研究開発機構）、小寺透（日本海洋事業株式会社）、川口勝義（海洋研究開発機構）

2A2-D06：「自律型水中ロボットのドッキング制御に関する研究」
石井和男、園田隆、○中西亮汰、河島晋、日高翔太（九工大）

2A2-D07：「自律型探査機「じんべい」による深海底観測」
○中谷武志、百留忠洋、吉梅剛、南部喜信、大美賀忍、菅野真人、鳥越充、小倉訓、吉田弘（海洋研究開発機構）

2A2-D08：「湖沼調査用モジュール構造型小型水中ロボットの開発」
拡張状態オブザーバを用いた位置及び姿勢制御の検討
○神尾柊太、高橋隆行（福島大）

2A2-D09：「通信時間遅れを有する半自律水中ロボットの行動計画システムの開発」
○藤井直也、石井和男（九工大）

2A2-D10：「水中ロボットにおけるスラスタ配置と運動性能への影響に関する考察」
○堀航、石井和男（九工大）

2A2-E01：「船底清掃用水中ロボットの制御系設計と清掃実験に関する報告」
佐藤錬磨、山本将之、○當間椋、Nam Sungmin、渡邉啓介、園田隆、Amir Nassiraei、石井和男（九工大）

2A2-E02：「磁界共鳴方式を用いた水中ワイヤレス給電システムの開発」
水中環境下における磁気共鳴方式給電の性能評価
○日高翔太、河島晋、中西亮汰、石井和男（九工大）

2A2-E03：「Center of Gravity Control Mechanism for Underwater ROV」
Masayuki Yamamoto, *Sung Min Nam, Remma Satoh, Ryo Toma, Takashi Sonoda, Amir Nassiraei, Kazuo Ishii(Kyushu I.T.)

2A2-E04：「沿岸域調査用 AUV “DaryaBird” の開発」
小型水中ロボット用周辺モジュール及びシステム統合
○河島晋、日高翔太、中西亮汰、藤井直也、石井和男（九工大）

2A2-E05：「フレキシブルなウォータジェット噴射管を有する小型遊泳機構」
高原駿、○望山洋（筑波大）

2A2-E06：「海底生物採取のためのサンプリング装置の開発」
西島教史、○藤井尚也、石井和男（九工大）

2A2-E07：「運動視差立体視と海底地形計測を統合した AUV のシングルカメラ SLAM」
○逢澤正憲、巻俊宏、佐藤芳紀、坂巻隆（東大）

2A2-E08：「ビジュアルサーボを搭載した水中ロボットの 3 次元位置・姿勢制御」
○米森健太、矢納陽、大西祥太、見浪護（岡山大）、藤本勝樹（広和株式会社）、石山新太郎（岡山大）

2A2-E09：「フレームに可変機構を有する水中ロボットの開発」
○山縣広和、森田寿郎（慶大）

2A2-E10：「SMA ワイヤの剛性制御による魚型ロボットひれのスマート化」

○工藤光輝、原田宏幸、田島悠介（北大）

飛行ロボット・メカトロニクス（２）◇ Aerial Robot and Mechatronics (2)

2A2-F01：「カテナリー曲線による形状推定に基づいた UAV の線状柔軟物マニピュレーション」
久野温、○安孫子聡子、楢崎翔太、大瀬戸篤司、國分祥平、姜欣、内山勝（東北大）

2A2-F02：「推力偏向板を用いたクアッドコプタの壁面への微速接近機構」
○茶谷直希、植村慎司、三輪昌史（徳島大院）

2A2-F03：「可変ノズルを用いたテイルシッタ型 VTOL 機の開発」
○丸橋伸也、三輪昌史（徳島大）

2A2-F04：「ペイロードを搭載可能な４ロータフライングロボットの開発」
○近藤舜也（神奈川大）、佐藤瑞樹（株式会社富士通エフサス）、林憲玉（神奈川大）

2A2-F05：「小型無人航空機の手投げ発進と自律飛行」
○大西貴斗、三輪昌史（徳島大）

2A2-F06：「マルチコプタを応用したテールシッタ型 VTOL 機の開発」
○酒井良裕、三輪昌史（徳島大）

2A2-F07：「ロータが故障したクアッドロータヘリコプタの不時着制御」
○徳岡諒、三輪昌史（徳島大院）

2A2-F08：「ダクトファンを脚部に取り付けた人型ロボットの開発」
三輪昌史、○岡本和大（徳島大）

2A2-F09：「胴翼型シングルロータ飛行ロボットの飛行戦略」
○﨑重貴裕、望山洋（筑波大）

2A2-F10：「テレイグジスタンスの研究（第 82 報）」
没入型空中スポーツ体験のための飛行型テレイグジスタンスシステムの設計
○早川裕彦、サライジ ムハマドヤメン、フェルナンド チャリス、南澤孝太、舘暲（慶大）

2A2-G01：「蝶の離陸時の飛翔力計測」
○古谷龍、風間涼平、高橋英俊、髙畑智之、松本潔、下山勲（東大）

2A2-G02：「投下型 AR マーカを用いた小型マルチロータ機の自己位置推定」
○大塚光、谷島諒丞、永谷圭司（東北大）、久保大輔（JAXA）

2A2-G03：「ハンド搭載小型飛行ロボットのための自動把持システムの検討」
○島原祥平、和田真幸、Robert Ladig、Leewiwatwong Suphachart、平井慎一、下ノ村 和弘（立命館大）

2A2-G04：「外殻を備えた推力偏向２重反転プロペラ方式 MAV の開発」
○網野梓、山本幸生（日立）

2A2-G05：「電動 UAV のテザー給電に関する検討」
○中西弘明（京大）、橋本寛之（三菱重工）

2A2-G06：「不活性ガスカプセルを輸送する航空消火ロボットのマーカレス状態推定」
○八木橋諒、岩谷靖、鳥飼宏之（弘前大）

2A2-G07：「水空両用式羽ばたき移動体」
第３報：水空移動に適した２点ヒンジの羽ばたき機構
○石原宏樹、長田勇一、塚越秀行（東工大）

2A2-G08：「劣駆動型飛翔体実験装置に対する適応予測制御系の設計」
溝上翔也（岡山大）、吉川浩平（神鋼環境ソリューション）、○矢納陽、見浪護、松野隆幸（岡山大）

2A2-G09：「ステレオビジョンによる無人ヘリコプタの自己位置姿勢推定実験」
○森川泰（産総研）、新井場公徳、佐伯一夢（消防研）

2A2-G10：「サーボモータの揺動制御による羽ばたき飛行の実現」
岩﨑卓真、○大竹博（九工大）、田中一男（電通大）

2A2-H01：「飛行ビークルのための対地適応システムの開発」

省自由度グリッパを用いた突起部把持動作

○土居隆宏（金沢工大）、片山泰伸（SMC 株式会社）、黒岩宏行（ルビコン株式会社）、多田隈建二郎（大阪大）

インフォマティブ・モーションとモーション・メディア －ロボットの身体性と運動－◇
Informative Motion & Motion Media

2A2-H03：「拡張現実感を用いた生活支援ロボットの恐怖感低減手法の評価」
ロボットサイズに関する実験
○廣井富、森奨平、藤原祐磨（大阪工大）、伊藤彰則（東北大）

2A2-H04：「拡張現実感を用いた生活支援ロボットの恐怖感低減手法の評価」
ロボットの色に関する実験
○廣井富、森奨平、藤原祐磨（大阪工大）、伊藤彰則（東北大）

2A2-H05：「ロボットとの「だるまさんがころんだ」の提案」
廣井富、○坂井奎亮、立田裕記（大阪工大）、伊藤彰則（東北大）

2A2-H06：「人の少し前を移動するコミュニケーションロボットの評価」
手すり上を移動するコミュニケーションロボットの開発
○田中佑季、廣井富、藤原祐磨（大阪工大）、伊藤彰則（東北大）

2A2-H07：「プロジェクタを用いた書道のための筆遣い学習支援システムの開発（第１報）」
システムの提案と構築
○成田昌史、松丸隆文（早大）

2A2-H08：「音声を伴う人間の挙手による挨拶に応じる挙手インタラクションモデル」
○石田健人、神代充、池本有助、笹木亮（富山大）

2A2-H09：「美の線に着目した舞踊動作からの優美さ抽出」
○中村匠、飯田賢一、上田悦子（奈良高専）

2A2-H10：「ロボットへのプロジェクションマッピングを用いた新しい視覚表現の提案」
○森田浩平、李周浩（立命館大）

福祉ロボティクス・メカトロニクス（2）◇ Welfare Robotics and Mechatronics (2)

2A2-I01：「Kinect v2 を用いた歩行分析に関する基礎的検討」
○石谷公平、菊池武士（大分大）

2A2-I02：「VR 自転車システムの臨場感の向上とその評価に関する研究」
○森啓介、阿部功、菊池武士（大分大）

2A2-I03：「健側補助・両手動作を用いた脳卒中患者を主な対象とする上肢・下肢リハビリ装置 PLEMO-BAT･PLEMO-BLT の研究開発」
○古荘純次、小嶋寛之、田端晟定、新井宇宙（福井工大）

2A2-I04：「HOT 患者の外出支援のためのパワーアシストカートの開発」
インピーダンス制御による人間追従制御
○入部正継、齋藤勇真（大阪電通大）、遠藤玄（東京医歯大）、田窪敏夫（東京女子医大）、大平峰子（東長野病院）

2A2-I05：「ワイドレンジ水晶荷重センサによる生体信号のカジュアルセンシング」
○室崎裕一、佐久間臣耶、新井史人（名大）

2A2-I06：「上肢と下肢の協調運動を促す歩行訓練システムの開発」
踵接地に基づいた肩水平面回旋動作の制御手法の構築
○中島康貴（九大）、河野信哉、松本侑也、小林洋、藤江正克（早大）、山本元司（九大）

2A2-I07：「段差踏破を実現する 5 輪電動車いすの提案」
○宗方宥、和田正義（東農工大）

2A2-I08：「力覚提示タッチパッドの薄型化および能力評価」
○山本悠人、小柳健一、大島徹、本吉達郎、増田寛之（富山県立大）

2A2-I09：「力覚提示装置 SEMUL を用いた作業療法評価のための基礎研究」
○山辺一輝、阿部功（大分大）、釘宮慎太郎（大分大 / 大分東部病院）、菊池武士（大分大）、井上昭夫（ER テック）

2A2-I10：「3D プリンタで作る 2 種の電動義手」
○吉川雅博、佐藤諒（奈良先端大）、小川和徳（ダイヤ工業）、小笠原司（奈良先端大）、山中俊治（東大）、河島則天（国リハ研）

2A2-J01：「介護用トイレシステムの開発」
○所晃史、小林宏（東理大）

2A2-J02：「自律神経活動度に基づく呼吸パターン指示によるリラクゼーション・システムの提案」
○中尾竜治、中村壮亮、橋本秀紀（中央大）

2A2-J03：「空気圧ゴム人工筋のバックドライバビリティを用いた歩行アシスト装置の評価」
○森崎大介、菅野貴皓、遠藤玄、川嶋健嗣（東京医歯大）

2A2-J04：「無段変速機とサーボブレーキを用いた足こぎ車椅子の走行支援制御」
○安藤翔太郎、平田泰久、小菅一弘（東北大）

2A2-J05：「被験者実験による横抱・前抱の快適度評価と介護ロボットの動作作成」
○丁明（名大）、加藤将、水野誠俊、道木加絵（愛知工科大）、鈴木達也（名大）

2A2-J06：「頸部電位を用いた五十音の識別手法の提案」
長谷川泰久（名大）、○鈴木健太郎（筑波大）

2A2-J07：「屋外走行支援と屋内訓練支援を両立するブレーキ制御型足こぎ車椅子の開発」
○平田泰久、瀬戸文美、小菅一弘（東北大）

2A2-J08：「発電を利用した高齢者の室内運動促進プログラム」
○原口真、崎山貴央、福田悠平、家広幸（福井工大）、畑山明美、内藤哲也（町屋福祉会）

2A2-J09：「HOT 患者の外出支援のための伴走型搬送カート」
剛体ハンドルによる動作制御の検討
○上殿泰生、入部正継（大阪電通大）、遠藤玄（東京医歯大）、田窪敏夫（女子医大）

2A2-J10：「大腿義足における平地歩行と階段昇段機能を統合した機械式膝継手の開発」
○田中丈博、井上恒（香川大）、和田隆広（立命館大）、立和名慎一（香川大）

2A2-K01：「高齢者の転倒リスク評価のための歩行計測ロボット」
○萬礼応、小澤真裕美（慶大院）、高橋正樹（慶應大）

2A2-K02：「測域センサを用いた起立着座補助ロボットの計測手法の研究開発」
○米倉裕貴、李根浩、長友敏（宮崎大）、野口尚人、大沼孝徳（北陸先端大）

2A2-K03：「受動的な握力支援機構の開発」
○山際博之、小塚裕明（金沢大）

2A2-K04：「体操指導ロボットによる高齢者の運動評価基準の実証的な評価」
瓜田圭吾、伊藤宗、○花島直彦（室蘭工大）、村岡洋平、大畠誠（製鉄記念室蘭病院）

2A2-K05：「空気式多自由度アクチュエータを用いた乳がん触診シミュレータ」
○松野卓司、高岩昌弘、平田健太郎、佐々木大輔（岡山大）

2A2-K06：「リニアアクチュエータを用いた歩行アシスト装置の開発と歩行シミュレーションによるアシスト効果の検証」
○田原健二、岡田共史、中島康貴、山本元司（九大）

2A2-K07：「人の動作に基づく上肢帯機構を有するロボットアームの運動解析」
○長谷川伸悟、松日楽信人、川村友也（芝浦工大）、尾形邦裕（埼玉大）、小野栄一、中山剛（国リハ）

2A2-K08：「立ち上がり動作支援機構に関する研究」
試作装置による基本動作実験
○中西直也、松日楽信人、本合優太、鈴木大義（芝浦工大）、大河原孝（大河原テクノス株式会社）

2A2-K09：「歩行器制御インタフェースのための歩行モーションの検出に関する研究」
○子安大士、和田正義（東農工大）、一柳健、井口竹喜、吉田龍太（菊池製作所）

2A2-K10：「ばねとカムを用いた省アクチュエータ脚駆動機構の開発」
○鈴木智行、松浦大輔、武田行生（東工大）

移動ロボットの自己位置推定と地図構築◇ Localization and Mapping

2A2-L01：「自律移動ロボットの為の空間情報データベース」
RGB-D カメラを用いた 6 次元環境地図
○岩切浩亮、山川康平、池田亮、鹿嶋雅之、佐藤公則、渡邊睦（鹿児島大）

2A2-L02：「GPS とジャイロドメトリのカップリング処理を用いた不整地移動ロボットの自己位置推定手法」
○永田拓磨、木村健太郎、石上玄也（慶大）

2A2-L03：「KL 情報量に基づくセンサ統合によるパーティクルフィルタを用いた位置推定のロバスト化」
○巣山慶太、舟洞佑記、道木慎二（名大）、道木加絵（愛工大）

2A2-L04：「スペクトル拡散超音波による屋内測位システムを用いた移動ロボットの走行制御」
○高野由紀子、伊与田健敏、渡辺一弘（創価大）

2A2-L05：「Investigation on Mobile Robot Self-Localization based on RFID system using less RFID Readers」
*Jian Mian, Yasutake Takahashi(Univ. of Fukui)

2A2-L06：「Mapping Landmarks in Structured Indoor Environments by using RDF data models and SPARQL engine based navigation」
*Arturo Ceron-Lopez(TITECH), Cesar Hernandez-Reyes, Carlos Ponce-Quiroga, Martha Lopez-de-la-Fuente(Universidad de Monterrey), Edwardo F. Fukushima(Tokyo Univ. of Tech.)

2A2-L07：「Analysis of two approaches to location estimation based on wireless signal propagation and Gaussian Processes」
*Renato Miyagusuku, Atsushi Yamashita, Hajime Asama(Univ. of Tokyo)

2A2-L08：「都市部における衛星測位精度向上のための 3 次元地図と魚眼カメラを用いた NLOS 衛星判別手法の開発」
○加藤尚大、渡邉研、北村光教、天野嘉春（早大）

2A2-L09：「局所地図記述子による簡潔・識別的なマップマッチング」
柳原健太朗、花田将吾、○田中完爾（福井大）

2A2-L10：「視覚経験に基づく自己位置推定の研究」
○村瀬智哉、柳原健太朗、田中完爾（福井大）

2A2-M01：「Experimental Verification of Double Guarantee Kidnapping Detection」
*Yang Tian, Victor Gomez, Shugen Ma(Ritsumeikan Univ.)

2A2-M02：「ICP アルゴリズムと 3 軸慣性情報を用いた位置・姿勢変化に頑健な 3 次元地図作成」
○藏町遼、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）、加賀美聡（東理大）

2A2-M03：「スピーカーとマイクロホンを用いた位置検出システムによるロボットの位置推定」
○鳥羽晃平、今城直人、高田洋吾（大阪市立大）

2A2-M04：「Simultaneous Localization and Mapping on HF-band RFID System for Omni-direction Vehicle」
*Jun Wang, Yasutake Takahashi(Univ. of Fukui)

2A2-M05：「環境磁場を用いた移動ロボットの軌跡推定と環境地図構築」
○赤井直紀、尾崎功一（宇都宮大）

2A2-M06：「Vision based Localization and Mapping for Indoor Robots using RGBD Sensor」
*Ankit Ravankar, Yukinori Kobyashi, Takanori Emaru, Abhijeet Ravankar, Lv Jixin(Hokkaido Univ.)

2A2-M07：「Kinect v2 センサの移動ロボットへの搭載と屋外での性能確認（LRF との比較）」
○高橋清明、高橋智一、鈴木昌人、青柳誠司（関西大）

2A2-M08：「スペクトル拡散超音波を用いた屋内測位システムにおける飛行ロボットによる信号干渉に関する検討」
○猪八重衛、伊与田健敏（創価大）

2A2-M09：「スキャンデータの順序保存統合を用いた CIF ベーススキャンマッチング法」
○脇田翔平、中村恭之（和歌山大）

2A2-M10：「気圧センサによる階層判定を含めた自立移動ロボットの自己位置推定システムの提案」
３Ｄレーザーレンジセンサと２Ｄレーザーレンジセンサを併用した環境地図構築手法の検討
○大前有也、安藤吉伸、水川真、吉見卓（芝浦工大）

2A2-N01：「人間行動マップ構築のための人間の歩行特性の抽出と 類似性による行動パターンの推定」
○菅原廉万、和田哲也、王志東（千葉工大）

2A2-N02：「パルス圧縮音源を用いる２次元移動ロボットの自己位置推定」
○小木曽里樹、川岸卓司、水谷孝一、善甫啓一、若槻尚斗（筑波大）

2A2-N03：「広域屋内環境で移動するロボットのための地図生成と位置推定」
工藤拓、○三浦純（豊橋技大）

2A2-N04：「三次元都市モデルを用いた GNSS の可視性と測位誤差を考慮した自己位置推定」
○鈴木太郎、久保信明（東京海洋大）

脚移動ロボット◇ Walking Robot

2A2-N06：「障害物環境下におけるトライポッド歩容の脚配置計画」
○新裕哉、田窪朋仁、上野敦志（大阪市立大）

2A2-N07：「抑制足形状を用いた揺動による平地二足歩行の実現」
○川村元太郎（未来大）、大御堂尊（日本コンピュータ開発）、兵頭和幸（福岡工大）、三上貞芳（未来大）

2A2-N08：「Modular Quadruped Control and Simulation Platform」
*Lionel Sobehart, Hiroyuki Harada(Hokkaido Univ.)

2A2-N09：「軽量 4 足歩行ロボット TITAN-XIII の開発」
第 2 報 : 加減速を考慮した前後揺動型間歇トロットによる高速歩行
○北野智士、広瀬茂男、遠藤玄、鈴森康一（東工大）

2A2-N10：「小型二足ロボットによるスケート運動の実現」
トルク出力を向上した新型機の開発
○津崎元教、茂呂和樹、杉内肇（横国大）

2A2-O01：「腰関節を持つクランク式一脚ジャンピングロボットの開発」
○西本翔、松岡永樹、亀川哲志、五福明夫（岡山大）

2A2-O02：「接地点追従法と接地点探索に基づく６脚移動ロボットの不整地歩行と実機検証」
○岸俊道、栗田啓喜、稲垣伸吉（名大）

2A2-O03：「空気圧人工筋駆動四足ロボットによる様々な歩容の実現」
○赤木亮輔、中川祥崇（大阪大）、成岡健一（ビーレフェルト大）、清水正宏、細田耕（大阪大）

2A2-O04：「Development of dynamic balance based algorithms for stable locomotion of Russian anthropomorphic robot AR-601M」
Ilya Shimchik, *Evgeni Magid(Innopolis University, Russian Federation)

2A2-O05：「2 つの無限回転を入力とする脚機構の開発」
高木健、○竹田和真、青山忠義、石井抱（広島大）

2A2-O06：「４脚ロボットのばねを用いた脚先の製作と消費エネルギー計測」
○浦松亮輔、山田健司、白波瀬裕介、渋谷恒司（龍谷大）

2A2-O07：「9 自由度 6 足歩行ロボットの開発」
○佐々木優治、米田完（千葉工大）

2A2-O08：「床反力情報を用いた三脚揺動歩行について」
○安谷尚人、沖賢太朗、石川将人（大阪大）、大須賀公一（大阪大 /JST CREST）

2A2-O09：「四脚歩行ロボットの最速歩行における状態遷移軌道の設計」
岩田雅史、○鈴木悠平、田村雄介、大隅久（中央大）

2A2-O10：「吸着機構を持つ 4 脚壁面歩行ロボットの開発」
○山崎翼、金城寛、外本伸治（九大）

2A2-P01：「二関節筋を用いた四脚歩行ロボットのための重力補償用トルク分配」
○上田圭祐、宮崎敏昌、大石潔（長岡技大）

2A2-P02：「全側面歩容を実現する多脚移動機構」
全側面歩容の設計法と小型化
○福田知悠、三上貞芳、鈴木昭二（未来大）

2A2-P03：「可変剛性機能を有する水上走行機械の脚機構の実験による力学特性解析」
○佐藤大樹、樋口勝、須郷佑太（日工大）

2A2-P04：「多脚ロボットの不整地踏破を目標とするグラフ探索を用いた歩行パターン生成」
○大木隆史、程島竜一、琴坂信哉（埼玉大）

2A2-P05：「球体外殻を持つ四足歩行ロボットの研究」
球体外殻を持つ四足歩行ロボットのための動作の実現
○清陽亮、伊藤智、青木岳史（千葉工大）

2A2-P06：「腕脚統合型ロボットによる電力効率を考慮した閉空間３次元移動」
戸田武（大阪大）、大原賢一（名城大）、○神山和人、小嶋勝、洞出光洋、前泰志、新井健生（大阪大）

2A2-P07：「球体外殻を持つ歩行ロボットの跳躍動作の実現」
○金城孝俊、青木岳史（千葉工大）

2A2-P08：「膝と足首の連動により変速する人型ロボットの下腿機構」
東田直樹、舛屋賢、○杉原知道（大阪大）

2A2-P09：「高い対地適応性を有する４脚歩行ロボットの脚自由度構成の検討」
○北村拓也、太田祐介（千葉工大）

2A2-P10：「動物の筋腱複合体を規範とする小型四脚ロボットの研究開発」
○風間英気、明愛国、下条誠（電通大）

2A2-Q09：「一脚跳躍ロボットの定常跳躍のためのエネルギ制御」
○安部義隆、桂誠一郎（慶大）

2A2-Q10：「球体外殻を持つ四足歩行ロボットの研究」
回転移動を可能とする四足歩行ロボットの開発
○鈴木雄大、青木岳史（千葉工大）

機能性界面◇ Fuctional Interface

2A2-Q01：「運動制限機構を用いた軽量マニピュレータの開発」
○松岡大地、エンリケズ ギエルモ、ヤップ フェイイー、橋本周司（早大）

2A2-Q02：「構造化気液界面による細胞ディンプル作製」
○柳本舎那、田中信行、小嶋勝、境慎司、三宅淳（大阪大）

2A2-Q03：「プラズマ誘起気泡の圧壊による新液中マイクロ加工」
○荒川佑太、大村実樹子、辻本大介、山西陽子（芝浦工大）

2A2-Q04：「針なし気泡注射器による試薬インジェクション」
○高橋和基、山西陽子（芝浦工大）

2A2-Q05：「印刷法により複雑な立体構造を自動形成する 紙ロボット」
○重宗宏毅（早大）、前田真吾（芝浦工大）、原雄介（産総研）、橋本周司（早大）

2A2-Q06：「ナノチューブ・ナノ粒子複合電極を有する誘電エラストマーアクチュエータの設計」
○山内優幸、松日楽信人、細谷直基、前田真吾（芝浦工大）

2A2-Q07：「液中高速発射気泡を用いた微小渦輪生成」
○嶋村恭敏、高澤曹（芝浦工大）、山西陽子（芝浦工大 /JST さきがけ）

2A2-Q08：「マイクロアレイ電極による多筒式インジェクション」
○神林卓也、濱野洋平（芝浦工大）、山西陽子（芝浦工大 /JST さきがけ）

2A2-R01：「受精卵アッセイに向けた高効率抗体スクリーニングデバイス」
○千田翔太（東海大）、吉村拓真（東大生研）、佐藤泰史（近畿大）、藤森俊彦（基生研）、藤井輝夫（東大生研）、木村啓志（東海大）

2A2-R02：「細胞情報トレーシングのための磁気タグインジェクション」
○藤原裕也、石川博康、山西陽子（芝浦工大）

2A2-R03：「人工皮膚下への埋め込みを想定した水晶発振回路式液体濃度センサの開発」
○柳田祐太、寒川雅之、安部隆（新潟大）

2A2-R04：「気体が発生しない自励振動ゲルの研究」
○佐藤勇人、前田真吾、岡田怜也（芝浦工大）

2A2-R05：「定伸長下における BZ ゲルのダイナミクスに関する研究」
○平川貴大、前田真吾（芝浦工大）

2A2-R06：「BZ ゲルの力学的挙動の解析」
○大塚裕司、橋村真治、加藤輝一、前田真吾、細矢直基（芝浦工大）

2A2-R07：「肝小葉構造再現を目指す酸素勾配形成デバイス」
○笠原大瑚、稲垣豊、木村啓志（東海大）

2A2-R08：「圧電薄膜の転写技術を用いたソフトアクチュエータの開発」
○肥田博隆、櫻井陽、辻浦裕一、黒川文弥、神野伊策（神戸大）

2A2-R09：「細胞動態オンライン計測のためのオンチップグルコースセンサの開発」
○矢崎亮、槌谷和義（東海大）、藤井輝夫（東大）、木村啓志（東海大）

自律分散型ロボットシステム◇Robotic systems based on autonomous decentralized architecture

2A2-S01：「環境からの手応えを活用する四脚ロボットの CPG 制御」
○鈴木朱羅、大脇大（東北大）、石黒章夫（東北大 /JST CREST）

2A2-S02：「環境からの手応えを活用するクモヒトデのロコモーションに内在する自律分散制御則」
○小野達也、加納剛史（東北大）、青沼仁志（北大 /JST CREST）、松坂義哉（東北大）、石黒章夫（東北大 /JST CREST）

2A2-S03：「皮膚感覚フィードバックを活用した一次元這行運動の自律分散制御則」
千葉大徳、○加納剛史（東北大）、梅舘拓也（タフツ大 /JSPS）、石黒章夫（東北大 /JST CREST）

2A2-S04：「足底感覚情報を活用した二足歩行制御則の実験的検証」
○堀切舜哉、大脇大（東北大）、西井淳（山口大）、石黒章夫（東北大 /JST CREST）

2A2-S05：「受信電波強度のみを用いた目標物の方向推定」
○大竹浩史、末岡裕一郎、久保田恒平、杉本靖博（大阪大）、大須賀公一（大阪大 /JST CREST）

2A2-S06：「環境からの手応えを活用した超多脚ロボットの脚間協調制御」
○酒井和彦、大脇大、加納剛史（東北大）、石黒章夫（東北大 /JST CREST）

2A2-S07：「環境からの手応えを活用する自律分散型ヘビロボットの開発」
○中島大樹、加納剛史（東北大）、石黒章夫（東北大 /JST CREST）

2A2-S08：「Mi-Nashi 情報のやりとりのみに基づく群れ行動の実機検証」
○近藤鈴華、内田真一、末岡裕一郎、杉本靖博（大阪大）、大須賀公一（大阪大 /JST CREST）

2A2-S09：「振動を利用して選択的に自己組立するモジュールロボットの開発」
○栗原孝平、鈴木健嗣（筑波大）

2A2-S10：「らせん状磁石を用いた結合・変形機構を備えたモジュラーロボットの開発」
○筒井悠平、鈴木陽介、明愛国、下条誠（電通大）

2A2-T01：「関節剛性が脚間協調へ及ぼす影響に関する考察」
○福原洸、大脇大、加納剛史（東北大）、石黒章夫（東北大 /JST CREST）

2A2-T02：「外乱にロバストな移動システムの研究」
○小出一輝、広瀬将司、芦澤怜史、大道武生（名城大）

作業をするロボット◇ Robots for Works

2A2-T03：「産業用ロボットのための CAM システムを用いた発泡スチロール切削加工における最適な加工条件の実験的検討」
○大塚章正、永田寅臣、永冨智也、林将平（山口東理大）

2A2-T04：「フォトンファクトリー蛋白質結晶構造解析ビームラインにおける試料交換ロボットの開発」
○平木雅彦、松垣直宏、山田悠介、富田文菜、千田俊哉（高エネ機構 / 総研大）

2A2-T05：「ロボットによる挿入作業のためのダイレクトティーチング手法の検討」
○田村加奈恵、武居直行（首都大）

2A2-T06：「塩蔵ワカメ加工作業補助装置の開発」
葉体 - 茎間への切れ込み生成装置の評価
○高木基樹、西村俊哉、アデルジャン イミティ、萩原義裕、三好扶（岩手大）

2A2-T07：「配電作業ロボットによるナット締め付け作業の分析 1」
ボルトとナットの嵌め合わせ
○山田秀和、加藤竜太、加藤由希子、倉部紘一、小池元輝、神野晃治、田中亮次、谷栄一郎、山下恭平、辰野恭市（名城大）

2A2-T08：「アーチェリーロボットの開発」
たわみ振動を制御可能な指機構の開発
○若田部淳、金森哉吏、安藤龍、宮嵜武（電通大）

2A2-T09：「垂直多関節型マニピュレータ PA-10 のコンプライアンス特性についての解析」
○中田雅也、積際徹、横川隆一（同志社大）

2A2-T10：「既存ロボットの把持能力を向上させる拡張ハンドの開発」
○袴田有哉、松永拓也、築地原里樹、吉川雅博、高松淳、小笠原司（奈良先端大）

2A2-U08：「配電作業ロボットによるナット締め付け作業の分析 2」
ボルトに対するナットの送りと締め付け
○谷栄一郎、山田秀和、加藤竜太、田中亮次、神野晃治、加藤由希子、小池元輝、山下恭平、倉部紘一、辰野恭市（名城大）

2A2-U09：「画像認識とベジエ曲線を利用した未知形状認識とグラインディングロボットへの応用」
○佐藤篤、足立賢、見浪護、矢納陽（岡山大）

2A2-U10：「組立式カムシャフトの組み立て自動化に関する研究」
カムピース把持用エンドエフェクタの試作
○岩崎圭太、多羅尾進（東京高専）、東秀史（日本ピストンリング）

看護とメカトロニクス◇ Nursing and Mechatronics

2A2-U01：「血圧脈波計測のための片持ち梁構造による高感度 2 軸力センサ」
○大塚仁博、土肥徹次（中央大）

2A2-U02：「足裏画像を用いた画像処理による足圧分布推定手法」
○飯島優香、椎名崇之、坪拓志、石川拓海、山腰健、溝口博、竹村裕（東理大）

2A2-U03：「片麻痺患者のタイピング支援に向けた手指押下動作解析に基づく立体的なキー配置の設計」
○鈴木智裕、三浦智、小林洋、藤江正克（早大）

2A2-U04：「日常的な血圧計測のための眼鏡装着型血圧脈波計測デバイス」
○白井凌、土肥徹次（中央大）

2A2-U05：「低価格な患者見守りシステムの開発」
第 4 報：ディープラーニングを用いた距離画像に基づく患者状態識別法
○中村恭之、前川洋彰（和歌山大）、上田悦子（奈良高専）、池田篤俊、小笠原司（奈良先端大）

2A2-U06：「移乗介助と起立補助のための高機能介護支援ロボット ROBEAR の開発」
○姜長安、平野慎也、向井利春、中島弘道、松尾一矢、張大鵬、Hadi Honarvar（理研）、鈴木達也（名大）、池浦良淳（三重大）、細江繁幸（理研）

2A2-U07：「糖尿病患者における足白癬予防のための足洗浄教育システム」
○野口博史、竹原君江、大江真琴、森武俊、真田弘美（東大）

作業移動ロボット◇ Mobile Manipulation Robot

2A2-V02：「ピック＆プレースを目的とした小型自律移動マニピュレータの開発」
○井上貴浩、小野由美子、宮田龍一（岡山県大）、平井慎一（立命館大）

2A2-V03：「点検・把持・力センシングが可能な腕脚統合型ロボットの開発」
○秋山亮、神山和人、小嶋勝、洞出光洋、前泰志、新井健生（大阪大）

2A2-V04：「掃除タスクにおける掃引アルゴリズムのオンライン学習に関する研究」
○今井裕一、小林裕之（大阪工大）

2A2-V05：「移動マニピュレータのための CAN 通信を用いた分散制御コントローラの開発」
○平松伸悠、前山祥一、渡辺桂吾（岡山大）

触覚と力覚（２）◇ Tactile and Force Sensing (2)

2A2-V08：「空気圧人工筋肉と MR ブレーキを用いた装着型力覚提示装置における剛性・摩擦の知覚評価」
○江川正和、渡辺拓巳、中村太郎（中央大）

2A2-V09：「描き心地に関わる振動覚の検証と再現の検討」
○田中博和、花光宣尚、南澤孝太、舘暲（慶大）

2A2-V10：「曲面を対象とした皮膚変形と触感に関する研究」
○渡邉倖示、田中由浩、佐野明人（名工大）

2A2-W01：「A Design for Distributed Capacitive-Type Skin Sensor」
A new tactile sensor design used for Robotic Skin
*Richard Sahala Hartanto, Sophon Somlor, Alexander Schmitz, Shigeki Sugano(Waseda Univ.)

2A2-W02：「振動子による滑り覚提示可能なバイラテラル操縦システム」
○櫻井遥、水内郁夫（東農工大）

2A2-W03：「2 方向から作用する荷重を検知する柔軟接触センサの力学解析」
中山昇、○高山翔、春日翔平（信州大）

2A2-W04：「導電性ペーストを用いた荷重分布中心位置 (CoP) 検出触覚センサの構成方法に関する検討」
○鈴木陽介、明愛国、下条誠（電通大）

2A2-W05：「水の流れを用いた頸部への温度提示による心拍変動の変化」
今井和紀、○早川恭平、坂口正道（名工大）

2A2-W06：「触感検索のための物体表面の物理的パターンの推定手法の検討」
○花光宣尚、南澤孝太、舘暲（慶大）

2A2-W07：「摸擬舌ーペースト食系の圧力分布解析に基づく食品テクスチャ評価法」
○熊倉駿、柴田曉秀、東森充（大阪大）、池上聡、中尾理美、石原清香、中馬誠（三栄源エフ・エフ・アイ）

2A2-W08：「圧覚提示と電気触覚刺激の組み合わせによる装着型触覚ディスプレイの試作」
○杉山智紀、水品友佑、サライジ ムハマドヤメン、フェルナンド チャリス（慶大）、佐藤克成（奈良女子大）、南澤孝太、舘暲（慶大）

2A2-W09：「弾性可変型模擬舌を用いたゲル食品のテクスチャセンシング」
○柴田曉秀、山本武、東森充（大阪大）、石原清香、中馬誠（三栄源エフ・エフ・アイ）

2A2-W10：「ダイレクトディッピングによるゴム製人工皮膚層ひずみゲージサンド」
○福田航平、望山洋（筑波大）、竹囲年延（成蹊大）

2A2-X01：「超音波回折パターンを利用した表面粗さ計測」
○神垣貴晶、中妻啓（熊本大）、星貴之（名工大）、大嶋康敬、鳥越一平（熊本大）

2A2-X02：「個人別手モデルと MoCap データを用いた把握運動中の接触領域」
○野原隆樹（東理大）、遠藤維、多田充徳（産総研）、竹村裕（東理大）

2A2-X03：「MEMS 技術を活用した触覚技術の検討」
設計と成膜技術の検討
足立丈宗、○曽根順治、堀川祐樹、星陽一（工芸大）

2A2-X04：「力覚装置による表面粗さの提示」
○原田祐樹、Sam Ann Rahok、鈴木真ノ介、石原学（小山高専）

2A2-X05：「シート状超音波振動子を用いた皮膚感覚ディスプレイ」
第五報　タッチスクリーンにおける皮膚感覚提示
佐藤大貴、○高崎正也、水野毅（埼玉大）

2A2-X06：「PVDF フィルムを用いたウェアラブル皮膚振動センサのモデル化」
○田中由浩、グエン ズイ　フォン、佐野明人（名工大）

2A2-X07：「指先側部の変形から指腹変形を推定する技術」

力センサより推定された指腹変形との比較による妥当性の検証
○佐藤俊介、岡本正吾、松浦洋一郎、山田陽滋（名大）

2A2-X08：「触圧の測定が可能な指サック型ゴム製人工皮膚層ひずみゲージサンド」
○竹囲年延（成蹊大）、望山洋（筑波大）、和田有司（成蹊大）

非接触センシング◇ Non-contact Sensing

2P1-A03：「高速回転偏光子法による光学材料の複屈折測定」
○大久保進也（沼津高専）

2P1-A04：「レーザを固定座標系として用いる 6 軸位置・姿勢センサの精度検証」
○海原佑介、高木健、石井抱、青山忠義（広島大）

2P1-A05：「指先装着によるロボットハンド把持力提示機構の開発」
○岩城智大、曲谷一成（東海大）

2P1-A06：「ハンドジェスチャを利用した寝たきり高齢者支援システムの開発」
○市村昂平、曲谷一成（東海大）

2P1-A07：「感圧導電性ゴムを利用した圧力分布状態を提示するデバイスの開発」
○田中絹也、曲谷一成（東海大学）

2P1-A08：「長時間駆動における磁気浮上搬送系の磁気センサ補償」
小林義光、○小倉佑基、塩谷健太（岐阜高専）、佐々木実（岐阜大）

2P1-A09：「非圧縮音源と圧縮音源が脳波に与える影響」
○鈴木隆史、曲谷一成（東海大）

2P1-A10：「手指リハビリテーションのための RGB-D センサーを用いた手の 3D 姿勢推定」
○松尾直志、島田伸敬（立命館大）

農業用ロボット・メカトロニクス◇ Robotics and Mechatronics in Agriculture

2P1-B03：「アルキメディアン・スクリューを有する水田用自律移動除草ロボットの開発」
○金子慎一郎、林宏樹（富山高専）、上野実（富山工技セ）、吉田稔（富山農総技セ）

2P1-B04：「稲作後期用除草ロボットに関する研究」
雑草穂部回収アームの開発
○内田昇吾、山田泰弘（福井大）

2P1-B05：「画像処理を用いた自動害獣捕獲システムに関する研究」
顔画像による獣種判別と全身画像による成・幼獣判別
○布目涼馬、山田泰弘（福井大）

2P1-B06：「トマト栽培におけるホルモン処理用エンドエフェクタの開発」
○橋本人志毅、山田泰弘（福井大）

2P1-B07：「リンク機構を用いた上肢作業補助機の改良」
○粕井康平、井上浩行、則次俊郎（津山高専）、八田浩之、安藤泰宏（IKOMA ロボテック）

2P1-B08：「トマトの自動収穫のための RGB-D 画像を用いた物体位置推定」
トマトロボット競技会への出場を目指した取り組み
○大坪拓也、槇田諭（佐世保高専）、池田優汰、木村俊介、佐藤雅紀（長崎総合科学大）

2P1-B09：「水田用除草ロボットの稲列追従制御」
○秋平将吾、井上浩行、曽利仁（津山高専）、八田浩之、安藤泰宏（IKOMA ロボテック）

2P1-B10：「水田用除草ロボットのための静電タッチセンサを用いた稲列検出」
○難波圭介、井上浩行、曽利仁（津山高専）、八田浩之、安藤泰宏（IKOMA ロボテック）

2P1-C02：「芝刈りロボットの自動化のためのテクスチャ認識に基づく芝の刈取境界認識」
○福川智哉、関山浩介、長谷川泰久（名大）、福田敏男（名城大）

2P1-C03：「トマト収穫ロボットの開発」
第一報：ロボットの筐体及びトマト認識のための画像処理システムの開発
○西俊樹、藤原雛子、永山拓門、西智弘、浜松弘、松尾貴之（北九州高専）

2P1-C04：「高分子感水材を用いた刺入型植物内水分量測定センサの開発」
○畑田龍平、三木則尚（慶大）

2P1-C05：「多角照明による輪郭明確化手法に基づく特定植物識別型除草ロボットの開発」
○尾形将平、水内郁夫（東農工大）

2P1-C06：「視覚情報に基づくトマト果実収穫ロボットの行動戦略」
トマト果房の三次元復元と果実姿勢の推定を中心に
○安川真輔、李冰賀、園田隆、石井和男（九工大）

2P1-C07：「高効率での接ぎ木が可能な接ぎ木ロボットの開発」
○花村健、花村幸次朗（メカテック）、樹野淳也（近畿大）

2P1-C08：「水田抑草システムに関する基礎研究」
試作濁水化ユニットによる抑草実験
○金森直希（富山県工業技術センター（富山工技セ））

2P1-C09：「Automated Harvesting of Sweet Pepper in Greenhouse」
Fruit Orientation Calculation Based on LIDAR Measurements
*Peteris Eizentals, Koichi Oka(Kochi Univ. of Tech.)

2P1-C10：「ウォームギアのセルフロックを考慮した枝打ちロボットの姿勢制御」
○三浦智徳、川﨑晴久、遠藤孝浩、近藤裕紀（岐阜大）

極限作業ロボット◇ Robotics for Hazardous Fields

2P1-D01：「Proposal of a Wide View Image Sensor Configuration for Object Detection on the Water」
*Jianhua Li, Edwardo F. Fukushima(TITECH)

2P1-D02：「Overcoming obstacles using arm control for unmanned power shovel」
*Peshala Jayasekara, Hitoshi Arisumi(AIST)

2P1-D03：「複合センサを搭載したワーム型ロボットの研究開発」
第１報　外部推進移動方式の提案と第一次試作機の開発
○福島Ｅ文彦（東京工科大）、後藤眞二（タウ技研）、井上崇（神奈川県産業技術センター）

2P1-D04：「構造物壁面検査ロボット HORNET の開発」
○都倉悠平、高田洋吾（大阪市立大）

2P1-D05：「自律走行車両を用いた環境計測のための走行経路生成」
要調査地判別のための予測モデルの検討
○大谷充人、花島直彦、吉田英樹（室蘭工大）

2P1-D06：「Dynamical Model Identiation of a Catamaran Type USV」
*Andre Yasutomi(TITECH), Edwardo F. Fukushima(Tokyo University of Technology)

2P1-D07：「大径車輪を搭載したヘビ型ロボット ACM-R8 の開発」
○古村博隆（東工大）、山田浩也、広瀬茂男（（株）ハイボット）、遠藤玄、鈴森康一（東工大）

2P1-D08：「Study on Telexistence LXXXI」
Effectiveness of Spatial Coherent Remote Driving Experience with a Telexistence Backhoe Under Hazardous Conditions
*Charith Lasantha Fernando, Mhd Yamen Saraiji(Keio Univ.), Yoshio Seishu, Nobuo Kurio(Obayashi Corporation), Kouta Minamizawa, Susumu Tachi(Keio Univ.)

2P1-D09：「遠隔誘導機能を利用したモジュール型アーキテクチャの障害対応性評価」
國井康晴、水上憲明、○前川剛平、松井芳樹、宇津野有貴（中央大）

2P1-D10：「未知環境における人の遠隔指示と自律認識に基づく等身大ヒューマノイドの操作計画と行動実現」
○小原由羽、室岡雅樹、植田亮平、大坪諭史、岡田慧、稲葉雅幸（東大）

家政学とロボティクス◇ Life management and robotics

2P1-E02：「一人称視点 RGB-D 映像を用いた作業における手と物体の関係記録」
島田健史、池田篤俊、○高松淳、小笠原司（奈良先端大）

2P1-E03：「ロボットアームを搭載した室内掃除ロボット」
○平田鷹志、山崎亘、カヤオ クリスチャンデウス、吉川雅博、池田篤俊、高松淳、小笠原司（奈良先端大）

2P1-E04：「双腕ロボットによる摘み滑り動作を伴う矩形布生地の展開」
○弓場寛之、山崎公俊（信州大）

2P1-E05：「行動蓄積データを用いた多関節アームの卓上物体把持計画」
○守屋佑亮、山崎公俊（信州大）

2P1-E06：「見守りロボットのための多様な臥位に対応した頭部位置推定」
○西佳一郎、三浦純（豊橋技大）

2P1-E07：「移動ロボットによる住環境センシングと生活支援への応用」
○可児周平、三浦純（豊橋技大）

2P1-E08：「ハンドアームと自律走行車の連携による冷蔵庫への横付けと開扉動作の実装」
○八塚達哉、西田昴、小川陽子、島田伸敬（立命館大）

2P1-E09：「一人称視点での家事の手動作記録ウェアラブルデバイスの開発」
○山崎亘、池田篤俊、高松淳、小笠原司（奈良先端大）

2P1-E10：「パートナーロボットのための人物位置マッピングおよび発話センシングシステムの製作」
島田伸敬、○平井裕麻、上間圭祐（立命館大）

動作計画と制御の新展開◇ New Control Theory and Motion Control

2P1-F03：「Reduced Dynamic Model Based Motion Planning for a Spherical Rolling Robot」
*Yang Bai, Mikhail Svinin, Motoji Yamamoto(Kyushu Univ.)

2P1-F04：「ロボットアームによる手持ち質量の力学同定と形状把握」
○勝又拓真、ベンチャー ジェンチャン（東農工大）

2P1-F05：「液体入り容器の運搬軌道計画」
従来手法の拡張と運搬軌道の実験による検証
関根章裕、○杉内肇、石橋昇吉（横国大）

2P1-F06：「ロボットアームによるフラワースティックの回転運動制御」
○青山忠義、高木健、三浦拓実、顧慶毅、石井抱（広島大）

2P1-F07：「コンパスで円を描く動作を実現する制御」
○沓澤京、大熊隼、境野翔、辻俊明（埼玉大）

2P1-F08：「先端リンクの瞬間的な高エネルギ状態創出のための自由振動理論に基づく運動パターン生成」
○朝岡忠、水内郁夫（東農工大）

2P1-F09：「冗長性を利用した高速な軌跡追従手先定速作業の探索手法切換を用いた動作計画」
岡部弘佑、○相山康道（筑波大）

2P1-F10：「分解特異点適合法に基づく特異点領域を考慮した U-R-S 型マニピュレータの動作生成」
○宮田将吾、佐藤大祐、金宮好和（都市大）

2P1-G03：「車両ダイナミクスを考慮した RASMO による無人車両のための最適経路計画」
○松永翔、小林祐一（静岡大）

2P1-G04：「多脚移動ロボットのための階層構造を持つ汎用制御系の研究」
○小櫻宝、土居隆宏（金沢工大）、八木嚴大（大和エンジニアリング）

2P1-G05：「包含立体を用いたクリアランスを有する経路の高速生成」
○辻徳生（九大）、原田研介（産総研）、諸岡健一、倉爪亮（九大）

2P1-G06：「ヨー軸能動関節を有する蠕動運動型ロボットの旋回動作」
○志村佳維、レイエス　ピナー ファビアン　エウヘニオ、周旋、馬書根（立命館大）

2P1-G07：「Predictive Functional Control 制御系に対する予見フィードフォワードコントローラの適用」
○原裕樹、佐藤俊之、齋藤直樹（秋田県立大）

2P1-G08：「外乱オブザーバ併用型モデル予測制御を用いた 2 リンクマニピュレータの軌道追従制御」
○阿部梨恵、佐藤俊之、齋藤直樹（秋田県立大）、永瀬純也（龍谷大）、嵯峨宣彦（関西学院大）

2P1-G09：「近接センサを利用したリアルタイム障害物回避アルゴリズムの比較」
○佐藤圭祐、田島遼太郎（富山高専）

2P1-G10：「手先位置制御のみによる６関節ロボットアームのツールへの手先姿勢順応」
○関本昌紘、吉田俊輔（富山大）、川村貞夫（立命館大）

福祉ロボティクス・メカトロニクス（3）◇ Welfare Robotics and Mechatronics (3)

2P1-H01：「水平・垂直ディスプレイを用いた上肢・下肢リハビリシステム PLEMO-HVD の研究開発」
○古荘純次（福井工大 / 大阪電通大）、小嶋寛之、田端晟定、赤松悠貴（福井工大）

2P1-H02：「3 輪型歩行補助器の性能評価のためのモーションセンサによる分析」
後輪の構造が直進・旋回動作に与える影響
○関口暁宣、春田政樹（東京工科大）、一柳健（(株) 菊池製作所）

2P1-H03：「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、鈴木健嗣（筑波大）

2P1-H04：「エスカレータ移動可能な形状可変車いすの評価と変形操作の自動化」
○富田拓也、山本和輝、岩本太郎、永瀬純也（龍谷大）

2P1-H05：「障害児の移動支援機器に関する研究」
人との相互的な係わり合いを目的としたサッカーシステムの試作
○小林修、安田寿彦、西岡靖貴、町田康輔（滋賀県立大）

2P1-H06：「背負機構を有する新型移乗機の開発」
早川恭弘（奈良高専）、林芳繁（天寿会）、内田陽介、○綿谷惇史（奈良高専）

2P1-H07：「上肢運動計測システムを利用した三次元上肢振戦運動の解析」
○田村薫、荒田純平、木口量夫（九大）

2P1-H08：「体動による旋回機能を持つ倒立振子型電動車椅子の制御」
○出口巧真、梅本和希、江上正（神奈川大）

2P1-H09：「交差点マップを用いた電動車椅子の障害物回避経路制御」
○瀬口准一郎、矢森雄大、飯島裕樹、梅本和希、江上正（神奈川大）

2P1-I01：「実世界ポインティングによる介護支援ロボット動作指示」
実世界カーソルの提案
○日高雄太、安孫子優紀、中迫翔子、岩城敏（広島市大）

2P1-I02：「荷重分散・底付き防止を目的としたじょくそう予防クッションの開発」
○田端健人、高橋洋子、土橋宏規、永井清（立命館大）

2P1-I03：「空気圧シリンダを用いた上肢支援システムの構成とその制御」
○橋本侑亮、嵯峨宣彦（関西学院大）、佐藤俊之（秋田県立大）、永瀬純也（龍谷大）

2P1-I04：「温度センサモニタリングによる高齢者異常行動検出システムの提案」
○関弘和、田島和博（千葉工大）

2P1-I05：「筋電義手制御のための腕姿勢変化を考慮したファジィ推論型動作識別」
○山口知也、関弘和（千葉工大）

2P1-I06：「ユーザ特性に基づく多項式モデルを用いた電動アシスト車いすの軌道推定型走行制御」
○若林佑一、関弘和（千葉工大）

2P1-I07：「上部転回機構を有するロボティクス歩行器の開発」
転回動作による着座支援の機能評価
○高原郷司（大阪電通大）、高岡良行（YMP ムンダス）、堀寛史、青山宏樹（藍野大学）、鄭聖熹（大阪電通大）

2P1-I08：「筋電位制御型スピーキングバルブの最適化設計」
○大惠克俊、櫻井康平（第一工業大学）

2P1-I09：「運動機能障がい者の普遍的動作を模擬する装着型運動機能障害シミュレータ」
変形性膝関節症患者の起立・着座動作の模擬
○久保竜、岡本正吾、根崎将吾、山田南欧美、山田陽滋（名大）

2P1-I10：「Big-hand: 人体を安全に抱きかかえて立ち上がり動作を支援する装置」
第３報：人体把持力の制御方法

○油井哲暢、永野仁啓、駱均泰、塚越秀行（東工大）

2P1-J04：「前輪駆動車いすの直進走行制御の検討」
○遠藤玲子、和田正義（東農工大）

2P1-J05：「胸部回転機構付き介護リフト型歩行アシストによる歩行効果の評価」
○黄健（近畿大）、宮野直樹（㈱ミハマ）、小谷内範穂（近畿大）

2P1-J06：「加速度センサを用いた仮想ライトタッチコンタクトに基づく立位保持支援」
○島圭介（横国大）、島谷康司（県立広島大）

2P1-J07：「未学習クラス推定ニューラルネットと自己組織化マップに基づく新規クラス生成」
○松井駿悟、青木貴裕、島圭介（横国大）

2P1-J08：「アシストカートのワイヤレス制御システムに関する検討」
原進、○鈴木健太、山田陽滋（名大）、吉村広記（光束電子）

2P1-J09：「階段昇段可能な足部連動型大腿義足の開発」
○吉田駿、和田隆広（立命館大）、井上恒（香川大）

2P1-J10：「軟体型圧力センサによる電動義手の駆動」
操作性の改善のための圧力センサの入出力特性調整と手首回旋機能の付与
○山口隼、桑山大介、伊東明俊（東京電機大）

生産システム・生産機器メカトロニクス◇ Manufacturing System and Manufacturing Machinery Mechatronics

2P1-J01：「差動歯車を用いたパワーアシストクレーンの開発」
○一瀬隆宏、武居直行（首都大）、牧野力也、藤原弘俊（トヨタ）

2P1-J02：「全方向移動搬送車を用いたベルトコンベア上における直線移動」
○関口晴久、三好孝典、寺嶋一彦（豊橋技大）

2P1-J03：「電子天秤で容器を自動検出する液体用計量充填機」
○毛利謙作、刈谷学（高知県工業技術センター）、高橋利典（有限会社 FKT 電機）

2P1-K01：「天井クレーンにおける搬送物の障害物回避および荷揺れ抑制を考慮した搬送制御」
○猪股聖、野田善之（山梨大）

2P1-K02：「外部 PC を用いた産業用ロボットの軌道追従性の向上」
○木原康之（IHI）、藤平祥孝（金沢大）、林浩一郎、上野光、村上弘記（IHI）、永井清、吉川恒夫（立命館大）

2P1-K03：「経路計画と振れ止め制御を行う自律型天井クレーンシステムの開発」
○兼重明宏、川崎雄大、永井駿介、上木諭（豊田高専）

2P1-K04：「タスクの階層分解と通信による相互連携に基づく移動ロボットの自律分散制御」
○安田元一（長崎総合科学大）

2P1-K05：「高速秤量システムの精度向上」
○山崎敬則（東京電機大）、山川雄司（東大）

油圧駆動ロボットの設計と制御◇ Design and control of hydraulic Robots

2P1-K07：「サーボポンプを用いた油圧閉回路による電気ー油圧アクチュエータ間のバイラテラル制御」
○佐久間智輝、古谷峻千、境野翔、辻俊明（埼玉大）

2P1-K08：「油圧ハイブリッドサーボブースターによる 10 トンプレスの精密制御」
玄相昊、○野村敏行（立命館大）、森悦広（モリ工業）

2P1-K09：「油圧式４脚ロボット RL ー R1 の機構設計と脚部の試作」
○安井雄哉、廣澤望、黒瀬裕一郎、玄相昊（立命館大）

2P1-K10：「力制御可能な油圧ショベルによる脚ロボットの性能評価実験」
○北浦誠人、井上皓平、兼松宏多、玄相昊（立命館大）

人間機械協調◇ Cooperation between Human and Machine

2P1-L01：「設定値軌道を考慮した制約つき PFC を用いたパワーアシストシステムによる実験検証」
○浦崎新八郎、森貴彦（岐阜高専）

2P1-L02：「被歩行補助者の状態推定に基づく歩行支援ロボットの運動制御」
○川端一帆、積際徹、横川隆一（同志社大）

2P1-L03：「直動アクチュエータで持ち上げる移動型パワーアシストロボットの制御戦略」
○河村真輔、小柳健一、本吉達郎、増田寛之、大島徹（富山県立大）

2P1-L04：「接触による働きかけを用いた協調移動」
人間共存環境に応じた移動・働きかけ戦略の構築
野久陽介、宇野絵莉香、○柳川勇人、横山悠太、Moondeep Shrestha、Alexander Schmitz、菅野重樹（早大）

2P1-L05：「非接触な働きかけを用いた協調移動」
腕部動作による人間軌道への影響の定量的評価
早川正一、野久陽介、○横山悠太、柳川勇人、宇野絵莉香、Moondeep Shrestha、Alexander Schmitz、菅野重樹（早大）

2P1-L06：「人間とロボットの協調移動の接触に対する人間軌道傾向のモデリング」
○宇野絵莉香、野久陽介、早川正一、柳川勇人、横山悠太、Moondeep Shrestha、Alexander Schmitz、菅野重樹（早大）

2P1-L07：「人間 – ロボット協調作業系において摩擦特性を付加した位置決め作業に関する高次脳機能評価」
○柴田篤志、積際徹、横川隆一（同志社大）

2P1-L08：「装着型手首凹凸計測デバイスによる手形状と手首屈曲状態の同時認識」
福井類、○唐澤宏之、早川直樹（東大）、渡邉匡彦（パナソニック (株)）、中尾政之（東大）

2P1-L09：「バンパ組付作業支援ロボット B-PaDY」
第 2 報：統計モデルによる作業支援タイミングの決定
○金澤亮、衣川潤、小菅一弘（東北大）

2P1-L10：「支持免荷歩行訓練動作に基づく歩行支援ロボットの運動制御」
○坂田寛、積際徹、横川隆一（同志社大）

2P1-M01：「装着者と一致する腰と脚の関節軸を有し 1 台のモータで重量物の支持運搬を補助するパワーアシストスーツの開発」
○武野友哉、村上綺乃、韓鵬、小川原光一、鈴木新、菊地邦友（和歌山大）

2P1-M02：「電磁場変動検出を利用したパーソナルロボットのユーザ追従システム」
○小玉亮（電通大 / 豊田中央研究所）、梶本裕之（電通大）

2P1-M03：「複数人を対象とした注視点計測システム」
人間の意図検出
○石原義大、五十嵐洋（東京電機大）

2P1-M04：「視聴覚情報の提示時間差を用いた熟達支援」
○横内和樹、土屋英大、佐藤太一、五十嵐洋（東京電機大）

2P1-M05：「視覚情報提示による人の操作特性評価」
○大瀧晋太郎、五十嵐洋（東京電機大）

2P1-M06：「Height adjustable hexapod robot for variable presence」
*Dong-Jun Lee(Ritsumeikan Univ.), Minkee Park(Seoul National University Science & Technology), Joo-Ho Lee(Ritsumeikan Univ.)

2P1-M07：「簡易脳波計測器を用いた移動ロボットの制御システムの構築」
○山中慶悟、渋谷恒司（龍谷大）

2P1-M08：「人どうしの協調運搬作業においてリーダ・フォロワ間の相互作用が高次脳機能へ及ぼす影響」
○大畑真輝、積際徹、横川隆一（同志社大）

2P1-M09：「人間とロボットの協調作業における動特性の可変制御機構の開発」
○小野一樹、積際徹、横川隆一（同志社大）

2P1-M10：「HMM 間の遷移関係と統計処理に基づく人間の行動モデルの生成」
○道木加絵、平井貴大、服部貴志（愛工大）、道木慎二、舟洞佑記（名大）、鳥井昭宏、元谷卓（愛工大）

2P1-N06：「ロバスト軌道設計のための人の誤差解析」
○ジン ジョンフン、岡田昌史（東工大）

2P1-N07：「バンパ組付作業支援パートナロボット B-PaDY」
第 1 報：コンセプトと試作機の設計
○衣川潤、金澤亮、小菅一弘（東北大）

2P1-N08：「協調位置決め作業における 移動動作及び位置決め動作の運動解析」
○横尾公哉、積際徹、横川隆一（同志社大）

2P1-N09：「力提示支援を用いたニューラルネットワーク学習の学習精度評価」
○加藤将大、五十嵐洋（東京電機大）

2P1-N10：「産業用ロボットの遠隔操作支援における振動刺激の有用性の検証」
秦野峻、○新妻実保子（中央大）

建設＆インフラ用ロボット・メカトロニクス◇ Construction & Infrastructure Maintenance Robotics and Mechatronics

2P1-N01：「可変形状フレームを応用した「トンネル全断面点検・診断システム」の開発」
（第一報）点検手法と基本構成
○中村聡（東急建設株式会社）、井上文宏（湘南工大）、山下淳（東大）、柳原好孝、上野隆雄、高橋悠輔（東急建設株式会社）

2P1-N02：「坑内狭隘路を高速走行する壁面接触ローラバンパ付車両の自動走行制御」
差動四輪車両と自動走行システムの開発および接触影響評価基礎実験
福井類、○大久保拓郎、中尾政之（東大）、児玉祐一（小松製作所）

2P1-N03：「有人作業が困難な災害現場における作業ロボットのための移動・作業用軌道構造体の自動構築システム」
発泡樹脂で脚柱を展開・接地・固定する軌道構造体支持機構の開発
福井類、○川榮健太、加藤裕大、中尾政之（東大）

2P1-N04：「油圧ショベルの長距離遠隔操縦システム」
○星野和則、菅原一宏、小倉弘（日立建機）、稲田圭介、竹内隆（日立製作所）

2P1-O01：「Wi-Fi カメラ搭載飛行船による体育館の目視検査」
○仁田佳宏、松村仁夫（足利工業大学）、渡壁守正、稲井慎介（戸田建設（株））、石田正美（石田設計）、尾内俊夫（足利工業大学）

2P1-O02：「ダム検査用テザー伸展操舵型 ROV の研究開発」
実機製作と実証実験
○倉本真、鈴森康一（東工大）、広瀬茂男（ハイボット）、泉倫光（建設技術研究所）、グアラニエリ ミケレ、デベネスト パウロ（ハイボット）

2P1-O03：「UAV による外観点検システムの自動化」
構造物の三次元モデルからの点検経路の自動生成
○麻晃太朗、舟洞佑記、道木慎二（名大）、道木加絵（愛知工業大）

2P1-O04：「洗浄機能を有したワイヤー移動式橋梁検査ロボットの開発」
○秋元大輝、村中彰、永谷直久、橋詰豊、金子賢治、藤澤隆介（八戸工業大学）、勝山真規（TTES）

2P1-O05：「打音診断支援のための集団学習器を用いた打音特徴量の可視化」
○藤井浩光、山下淳、淺間一（東大）

2P1-O06：「建設機械の遠隔操作における３次元環境地図生成と地形情報重畳表示を用いた作業効率化の研究」
○谷本貴頌、深野亮、篠原啓、吉灘裕、倉鋪圭太、近藤大祐（大阪大）

2P1-O07：「トンネル災害現場の画像取得を目的としたマルチコプタの応用」
○三輪昌史、茶谷直希（徳島大）、伊豆智幸（株式会社エンルート）

2P1-O08：「自走式３次元トンネル計測ロボットシステムの開発」
システム構成および実証実験
○石井裕之（早大）、望月寿彦、塩沢恵子、佐々木浩二（アドイン研）、田中克明、岡本侑也、黒岩大典（早大）、菅原雄介（国士舘大）、高西淳夫（早大）

2P1-O09：「建設機械の遠隔走行操作のための画像提示方法の研究」
○南里優、吉灘裕、倉鋪圭太、深野亮、谷本貴頌（大阪大）

2P1-O10：「鋼構造物検査ロボットのための振動プローブ足の研究」
○竹内和也、増田新、東善之、田中昂（京工繊大）

2P1-P01：「カメラによる点検作業のための全方位照明システムの試作」
○鈴木昭二（未来大）、小谷正光、栗場博規、村居正規（イマック）

2P1-P02：「遠隔操作用広視野画像に関する比較評価の試み」
○鈴木昭二（未来大）、丸毛寿晃（(株）コンピュータネットワーク）

2P1-P03：「建設機械遠隔操作のための周囲および作業部映像提示システム」
機体前方映像中の作業対象物の検出
○岩滝宗一郎、藤井浩光（東大）、Alessandro Moro（東大 / ライテックス）、山下淳、淺間一（東大）、吉灘裕（大阪大）

2P1-P04：「遠隔重機作業の高度化に関する研究」

拡張現実感を利用した映像の注視・解釈支援手法の開発
亀崎允啓、○佐藤隆哉、楊俊傑、岩田浩康、菅野重樹（早大）

2P1-P05：「BIOG 調整システムにおける入出力情報を用いた作業および操作者の特性分析」
○亀崎允啓、小坂拓未、岩田浩康、菅野重樹（早大）

2P1-P06：「遠隔操作のための運動立体視システムにおける表示遅れの影響の研究」
○近藤大祐、小池達也、吉灘裕、倉鋪圭太、深野亮、谷本貴頌（大阪大）

2P1-P07：「可変構成型水中調査用ロボットの研究開発」
無人水上航行機による河床状況把握
○有隅仁、加藤晋（産総研）、Yeonju Cho（筑波大）

2P1-P08：「UAV 空撮画像を利用したリアルタイム SfM のための特徴点マッチング処理の並列化」
○福井友季也、中村祐太、荻野正樹（関西大）

2P1-P09：「橋梁調査・点検ロボットシステムの構築」
○田中優斗、遠藤祐太朗、瀬戸翔太、鈴木克真、佐野徳美、青木悠祐（沼津高専）

2P1-P10：「3 次元点群情報を用いた路面亀裂検出の研究」
○陳祐樹、小木津武樹、竹村裕、溝口博（東理大）

特殊移動ロボット◇ Mobile Robot with Special Mechanism

2P1-Q01：「半円型全方向車輪を用いた除染ロボットの開発」
○青山雅規、米田完（千葉工大）

2P1-Q02：「ヘビ型ロボットによる配管渡りモーションの提案」
○小松信、亀川哲志、五福明夫（岡山大）

2P1-Q03：「爪を有する小型壁面登攀ロボットの開発」
○船津磨燿、川崎壮一郎、森岡大樹、柴田恭佑、菊池耕生（千葉工大）

2P1-Q04：「偏重心モデルを用いた球体型移動ロボットの開発に関する研究」
○古瀬裕介、平野哲郎、石川将人（大阪大）、大須賀公一（大阪大 /JST CREST）

2P1-Q05：「Development of a Water Jet Probe for inspection in difficult access areas」
*Jose Silva Rico(TITECH), Shigeo Hirose, Hiroya Yamada(Hibot Corp.), Gen Endo, Koichi Suzumori(TITECH)

2P1-Q06：「自走洗浄ロボットの走行特性の解析」
○矢口陽一、樋口勝、田神俊樹、今井大揮（日工大）

2P1-Q07：「二重螺旋移動機構における動力学シミュレーションを用いた脚部の力学解析」
○物井佑樹、花島直彦、呼和満達、金子太貴（室蘭工大）

2P1-Q08：「Universal Vacuum Gripper を用いた壁のぼりロボットの開発」
○藤田政宏、清水俊彦、宮本猛（神戸市立高専）

2P1-Q09：「有線遠隔操作ロボットのためのケーブル移動機構の開発」
第 1 報 : 移動機構の試作と検討
○市村友哉、昆陽雅司、田所諭（東北大）

2P1-Q10：「回転型移動機構の研究開発」
○豊田彬敏、米倉裕貴、李根浩、長友敏（宮崎大）、野口尚人、大沼孝徳（北陸先端大）

2P1-R01：「永久磁石式リムレスホイールを用いた移動ロボットの運動解析」
○今城直人、高田洋吾（大阪市立大）

2P1-R02：「クローラ可変型 4 足歩行ロボット TITANX の開発」
第 4 報：脚とクローラの複合形態による段差上り実験
○桂井健、程島竜一、琴坂信哉（埼玉大）、広瀬茂男（株式会社ハイボット）

2P1-R03：「伸縮マニピュレータ機構による人間環境対応移動ロボットの開発」
○丹研斗、折戸裕輔、小松伸悟、今野直人、秋山幸宏、鎌田裕也、齋籐敬（秋田県立大）

2P1-R04：「カプセル型移動ロボットの運動制御」
内部質点の上下動を加えた移動方法
○川上一貴、釜道紀浩（東京電機大）

2P1-R05：「アームの回転を利用して滑走するボード型ロボットの運動解析」
○福地翼、釜道紀浩（東京電機大）

2P1-R06：「転動ロボットの外殻に依存した旋回運動の解析」
○平野哲郎、浪花啓右、石川将人（大阪大）、大須賀公一（大阪大 /JST CREST）

2P1-R07：「脚車輪型ハイブリッド移動ロボットにおける脚車輪荷重分担率の導出およびそれを利用した制御」
○上野吾雅人、米田完（千葉工大）

2P1-R08：「跳躍移動を支援する外骨格型ロボットの開発」
○野宮和洋、鈴木健嗣（筑波大）

2P1-R09：「屈曲跳躍機構を搭載した連結クローラロボットの開発」
○小礒竜也、森田寿郎（慶大）

2P1-R10：「Ω形状フレームに支えられるアーチ型閉ループ弾性体を利用した小型跳躍移動機構による階段跳躍」

○深町尚史、望山洋（筑波大）

2P1-S01：「受動クローラ構造を有する全方向移動機構」
○多田隈建二郎（大阪大）、多田隈理一郎（山形大）

2P1-S02：「球状外殻を有する水中移動メカニズム」
受動球殻構造を有する移動体による狭隘・混沌環境探査の提案
○多田隈建二郎（大阪大）、多田隈理一郎（山形大）、Jose Berengueres（UAE）

2P1-S03：「球状全方向車輪機構の研究」
○多田隈建二郎（大阪大）、多田隈理一郎（山形大）、Jose Berengueres（UAE）

脳・神経・認知ロボティクス◇ Neurorobotics & Cognitive Robotics

2P1-S06：「再帰神経回路モデルによる分散予測を用いた柔軟関節ロボットの身体ダイナミクスの探索」
○鈴木彼方、高橋城志、Hadi Tjandra、村田真悟、菅野重樹、尾形哲也（早大）

2P1-S07：「認知情報処理モデルに基づくタブレット用高次脳機能簡易検査アプリケーションの開発」
○有國文也、松原裕樹、平野博大（広島大）、平野陽豊（静岡大）、栗田雄一（広島大）、江崎佳奈子、佐野祐子（日立製作所　中央研究所）、殷⊠、水口寛彦（日立 (中国) 研究開発有限公司）、神鳥明彦（日立製作所　中央研究所）、近藤和泉（国立長寿医療研究センター）、辻敏夫（広島大）

2P1-S08：「CSP フィルタと k 近傍法を用いた脳波からの把持パターンの識別器の構築」
○内山瑛美子、草島育生、村井昭彦、高野渉、中村仁彦（東大）

2P1-S09：「新生児 MR 脳画像解析に基づく大規模皮質シミュレーション」
○岩崎翔、山田康智、塚原祐樹（東大）、岩田欧介（久留米大）、國吉康夫（東大）

受動歩行ロボット◇ Passive Walking Robot

2P1-T03：「目標整定時間の調節に依存しない劣駆動リムレスホイールの漸近安定歩容生成」
○浅野文彦（北陸先端大）

2P1-T04：「床面との滑り接触を考慮した連結型リムレスホイールの歩行解析」
藤本哲朗、○浅野文彦（北陸先端大）

2P1-T05：「床面との滑り接触を考慮した上体付き 2 脚ロボットのスキップ歩容生成」
藤本哲朗、○浅野文彦（北陸先端大）

2P1-T06：「リミットサイクル型動歩行のデータ計測システムの開発と基礎実験」
浅野文彦、肖軒、○福田豪（北陸先端大）、徳田功（立命館大）

2P1-T07：「4 脚受動的動歩行ロボットの胴体関節の位置と剛性の影響の解析」
○紀藤優治、末岡裕一郎、中西大輔、杉本靖博、石川将人（大阪大）、大須賀公一（大阪大 /JST CREST）

2P1-T08：「バイメタルシートの熱変形を利用した準受動 2 足歩行機構の提案」
○根本健、山本晃生（東大）

2P1-T09：「平面正八角形構造をした劣駆動歩行ロボットの開発と基礎実験」
浅野文彦、肖軒、○板本拓也（北陸先端大）、徳田功（立命館大）

2P1-T10：「対称構造を有する受動的動歩行ロボットを用いた適応的なふるまいの実験的検証」
○浦大介（大阪大）、大須賀公一（大阪大 /JST CREST）、入部正継、林大輔（大阪電通大）、杉本靖博（大阪大）、衣笠哲也（岡山理科大学）

2P1-U03：「双腕の運動を利用した 2 足走行の高速化手法」
○花澤雄太（九工大）、浅野文彦（北陸先端大）

2P1-U04：「抑制足形状を用いた受動歩行における足先抑制長の効果」
岩口優也（奈良先端大）、高村芳明（未来大）、○兵頭和幸（福岡工大）、三上貞芳（未来大）

2P1-U05：「脚式歩行における線形時変系に対する安定解析」
○原田祐志、加藤洋太朗（広島大）、浅野文彦（北陸先端大）、池田隆（広島大）

2P1-U06：「床面との滑り接触を考慮した 2 脚ロボットの受動歩行解析」
浅野文彦、○坂利昭、藤本哲朗（北陸先端大）

2P1-U07：「脚式歩行器の改良」
○佐野明人（名工大）、鈴木捷也（NSP KS）

2P1-U08：「バックドライバブルな 2 脚走行機のオープン制御」
○福永大輝、纐纈修平（名工大）、池俣吉人（帝京大）、佐野明人（名工大）

2P1-U09：「3D リムレスホイールのモデル化」
○伊勢佳祐（名工大）、池俣吉人（帝京大）、佐野明人（名工大）

2P1-U10：「3D リムレスホイールの実験的研究」
○池俣吉人、戸塚優哉（帝京大）、佐野明人（名工大）

複数ロボットの協調制御◇ Cooperation Control of Multi Robots

2P1-V02：「受動関節機構を用いた 3 台の全方向移動マニピュレータの協調搬送制御」
太田諒、○森田一輝、田村雄介、大隅久（中央大）

2P1-V03：「空間的にシームレスな局所的通信システムの回転する送受信機へのワイヤレス給電」
○菅原誠、新井義和、今井信太郎、猪股俊光（岩手県立大学）

2P1-V04：「群ロボットの連結分離機能を利用した環境適応動作」
○樋口朋博、土居隆宏（金沢工大）

2P1-V05：「画像関心領域の情報量最大化規範に基づくロボットの作業視覚支援」
○関山浩介、伊東正人（名大）

2P1-V06：「比較生産費説に基づく異種ロボットによる複数種類のタスク分担手法の提案」
○森澤冬馬、水内郁夫（東農工大）

2P1-V07：「On-line Collision-Free Motion of n-Robot Industrial Manipulators with Independent Controllers」
Ahmad Yasser Afaghani, *Yasumichi Aiyama(Univ. of Tsukuba)

2P1-V08：「対象を追い込むロボットの制御アルゴリズム」
○宇高大記、エンリケズ ギエルモ、ヤップ フェイイー、橋本周司（早大）

2P1-V09：「少素子マイクロフォンアレーを有する音源追尾ロボットの複数音源環境下における音源分離特性」
○川岸卓司、小木曽里樹、水谷孝一、善甫啓一、若槻尚斗（筑波大）

2P1-V10：「モード切り替えを行う複数移動ロボットのモンテカルロ法を用いた協調押し動作の動作計画」
○松本武士、小林祐一（静岡大）

製造のロボット化◇ Robotics in Production

2P1-W02：「弾性受動関節を備える吸着把持部と移載ベルトによる荷降ろし作業自動化の研究」
○田中淳也、小川昭人（東芝）

2P1-W03：「歯車部品の外観検査自動化の検討」
○星野雄彦、中沢信明、松井利一（群馬大）

2P1-W04：「動作解析に基づく人ーロボットの機能の対応付けによる生産ライン設計支援手法の一提案」
○若杉素秋、田中孝之（北大）、堂前幸康（三菱電機株式会社）

2P1-W05：「ロボットアームによる磨き作業のための作業パラメータ自動設定システムの提案」
○栗原直也、山崎彰太、吉見卓（芝浦工大）、村上弘記（株式会社 IHI）、水川眞、安藤吉伸（芝浦工大）

2P1-W06：「掌にカメラを装着した 4 指 12 自由度ハンドによる治具組立の基礎研究」
○橋本保聡、矢頭大侑、山田貴孝、山本秀彦（岐阜大）、Rolf Johansson（Lund Univ.）

2P1-W07：「視覚フィードバックを用いた PWM による高精度 Pick ＆ Place 作業の実現」
立花京、○山手創一郎、河村晃宏、川村貞夫（立命館大）

2P1-W08：「Granular Jamming に基づく組み立て作業用ユニバーサルハンド」
○原田研介、永田和之（産総研）、Juan Rojas（Sun Yat-Sen Univ.）、山野辺夏樹、音田弘（産総研）、辻徳生（九大）

2P1-W09：「パラメータ影響分析を用いた軸状部品挿入作業のための力覚制御調整手順の導出」
○堀口由貴男、後藤歩、中西弘明、椹木哲夫（京大）、白土浩司、野田哲男（三菱電機）

2P1-W10：「センサレス力検出を用いた NC 加工機」
○鈴木一弘、五十嵐洋（東京電機大）