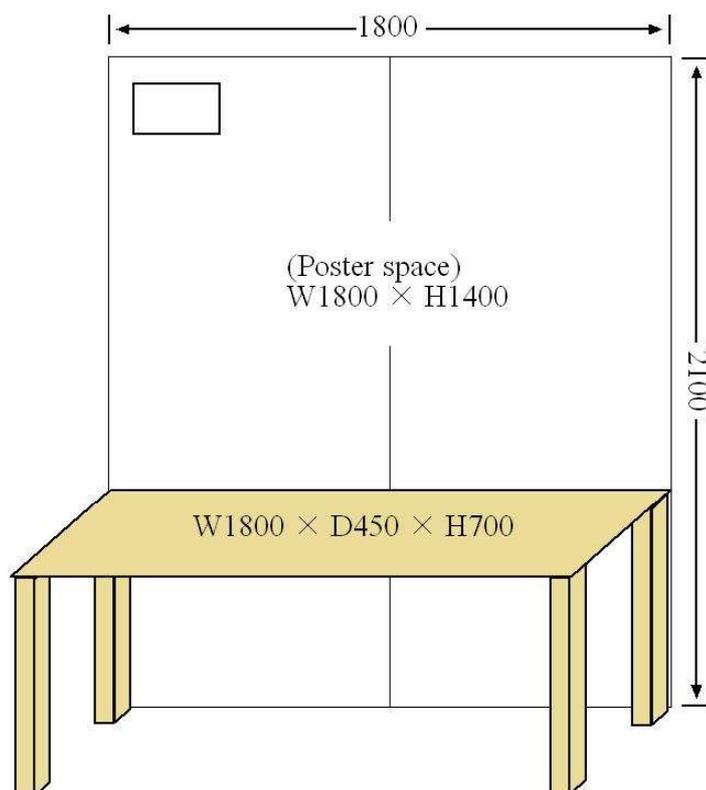


## 産学連携企画 発表について

[1] 日時 2015年5月17日 日曜日 13:00~16:00

[2] 場所 第3展示場(3F)

[3] ポスター発表要領



- ポスターの掲示スペースは1演題あたり、幅90cm、高さ210cmのパネルを2枚並べたものとなります(幅180cmになります)。
- 各スペースの前に幅180cm、高さ70cm、奥行45cmの机を配置しますので、ポスターのサイズは幅180cm、高さ140cm以内に収めると望ましいです。
- ポスターの貼り付けにはポスター貼付用の養生テープ(はがせるタイプ)を事務局でご用意しますのでご利用ください。
- 下記ポスター番号の奇数の発表者のコアタイム(13:00~14:30)、偶数の発表者のコアタイム(14:30~16:00)とします。コアタイムに、ポスター発表をお願いします。コアタイム以外の時間は、発表者も他のポスター発表を聞くことができます。

### 注意(1)

ポスターの貼り付けには押しピンは利用出来ません。両面テープなども粘着力の強いものはご使用にならないよう、ご注意ください。

## 注意（２）

電源はありませんので、パソコン等で電力が必要な場合は、バッテリー等の準備をお願いします。

### 〔４〕 ポスター発表場所

下記の番号に対応する場所に、ポスターを張って発表を行って下さい。

奇数ポスター番号のコアタイム 13：00～14：30

偶数ポスター番号のコアタイム 14：30～16：00

| ポスター番号 | 発表者          | 所属                  | ご発表タイトル  |
|--------|--------------|---------------------|--|
| 1      | 吾郷 健二        | 株式会社前田精密製作所         | 小型減速機  |
| 2      | 椎山 賢一        | シリコンセンシングプロダクツ      | 光ファイバーGyro に代わる新しい Gyro                            |
| 3      | 伊東 圭昌        | 神奈川県産業技術センター        | 工業見本市「かながわロボットイノベーション 2014」における神奈川県産業技術センターの企業支援事例 |
| 4      | 相山 康道        | 筑波大学                | 筑波大学相山研究室(マニピュレーション・システム研究室)                       |
| 5      | 石井 千春        | 法政大学                | 福祉機器および単孔式腹腔鏡下手術支援ロボット                             |
| 6      | 野村敏行<br>森田圭亮 | 立命館大学 理工学研究科        | 増圧による精密油圧サーボと空気圧サーボ技術                              |
| 7      | 川端健太郎        | 立命館大学 理工学研究科        | 油圧サーボ技術によるタフで高性能なスポーツロボ、フィールドロボの開発                 |
| 8      | Akshay makar | india               | wireless controlled vehicle                        |
| 9      | 横井 一仁        | 産業技術総合研究所知能システム研究部門 | 技術を社会に：産総研知能システム研究部門                               |
| 10     | 松阪 憲人        | 立命館大学大学院 理工学研究科     | 弾性調整機構を用いた柔軟関節ロボットアーム                              |
| 11     | 山手 創一郎       | 立命館大学大学院 理工学研究科     | キャリブレーション不要の視覚フィードバック制御                            |
| 12     | 金 慧鍾         | 立命館大学大学院 理工学研究科     | 軽量/柔軟インフレーターブルロボットアーム                              |

|    |                         |                            |   |
|----|-------------------------|----------------------------|---|
| 13 | 黄 健                     | 近畿大学工学部ロボティクス<br>学科        | 先端ロボット工学研究センター研究紹介（その1）   |
| 14 | 黄 健                     | 近畿大学工学部ロボティクス<br>学科        | 先端ロボット工学研究センター研究紹介（その2）   |
| 15 | 柴田 瑞穂                   | 近畿大学工学部ロボティクス<br>学科        | 先端ロボット工学研究センター研究紹介（その3）   |
| 16 | 近村 淳                    | 近畿大学次世代基盤技術研<br>究所         | 次世代基盤技術研究所の紹介(その1)  |
| 17 | 近村 淳                    | 近畿大学次世代基盤技術研<br>究所         | 次世代基盤技術研究所の紹介(その2)  |
| 18 | 松本 雅裕                   | 立命館大学                      | FPGAを用いたリアルタイム・低レイテンシカメラ位置姿<br>勢計測                              |
| 19 | 島原 祥平                   | 立命館大学                      | 機体上方を作業領域とする小型飛行ロボット  |
| 20 | 中野 俊                    | 立命館大学                      | 光学式接触・近接複合センシング   |
| 21 | 齋藤 浩嗣                   | 立命館大学                      | マイクロ飛行ロボットを用いた環境データ計測   |
| 22 | 中谷 誠                    | (株)インダ 技術統括部基<br>幹開発課      | ダイナミック計量システムによる新提案  |
| 23 | 平永 宏二                   | 三郷金属工業株式会社 開<br>発本部 開発グループ | 異種金属極薄板レーザー溶接技術で未来を共創   |
| 24 | 畑中 豊司                   | 株式会社データ変換研究所               | モニタリングソフトウェア「Derimo」のご紹介  |
| 25 | 越智 裕章<br>大久保 暢浩<br>木野 仁 | 福岡工業大学                     | パラレルワイヤ駆動システムを用いた産業用ロボットの<br>研究・開発                              |
| 26 | 藤谷 述幸                   | 株式会社創機システムズ                | 画像認識による異物検知・部品分類の自動化  |
| 27 | 小澤 隆太                   | 立命館大学                      | 劣駆動ロボット機構の設計法   |
| 28 | 大日方 五郎                  | 中部大学 工学部 ロボット<br>理工学科      | 人とロボットのスキンシップ –Human-Robot<br>Interaction and Physical Contact– |
| 29 | 齋藤 敬                    | 秋田県立大学 人工生体機<br>構研究室       | 動物的な運動が可能な簡易脚リンクロボットと高伸縮<br>比マニピュレータ機構                          |
| 30 | 吉田 隆                    | 京都試作ネット                    | 京都のものづくり中小企業によるロボットの開発試作支<br>援                                  |
| 31 | 野邊 善行                   | 株式会社ナレッジ                   | 産業用ロボットの相談窓口  |
| 32 | 横川 隆一                   | 同志社大学 生命医科学部<br>医工学科       | NIRSによる高次脳機能解析に基づく人とロボットの協<br>調制御システム                           |
| 33 | 西岡 靖貴                   | 滋賀県立大学                     | プリーツ構造を有するインフレーターブルアクチュエータ                                      |

|    |       |                            |  |
|----|-------|----------------------------|--|
| 34 | 吉田 幸恵 | MathWorks Japan            | ロボットハンドと触覚センサーによるアクティブ物体認識                               |
| 35 | 平田 豊  | 中部大学 工学部 ロボット理工学科          | 小脳型コントローラによる2輪倒立ロボット適応制御                                 |
| 36 | 寺嶋 一彦 | 豊橋技術科学大学 人間・ロボット共生リサーチセンター | 介護・リハビリ支援ロボットのアクセシブルデザイン                                 |
| 37 | 深尾 隆則 | 立命館大学                      | イノベーションをもたらす異次元の自動化技術                                    |
| 38 | 安田 寿彦 | 滋賀県立大学                     | 障害児童に向けた早期移動支援システム                                       |
| 39 | 菅野 晃史 | 立命館大学                      | 歩行者群モデル分析のための軌跡エディタ                                      |
| 40 | 仲田 晃嗣 | 立命館大学                      | CameraProjector-Module における空間図形の理解支援                     |
| 41 | 吉田 駿  | 立命館大学 情報理工学部               | 階段昇段可能な大腿義足  |
| 42 | 和田 隆広 | 立命館大学 情報理工学部               | 動揺病数理モデルに基づく身体運動快適性の評価とその応用                              |
| 43 | 古池 仁暢 | 横浜国立大学 共同研究推進センター          | 波動歯車装置(ハーモニックドライブ)を使ったロボット用小型独立関節機構の軽量高強度化技術およびトルク試験機の開発 |
| 44 | 奥 寛雅  | 群馬大学大学院 理工学府               | 高速光学系によるダイナミックイメージコントロール                                 |
| 45 | 久保 愛美 | 立命館大学大学院 理工学研究科            | 水中ハンドリング用ロボット開発 その1 アーム設計・製作, 運動制御                       |
| 46 | 堺 苑子  | 立命館大学大学院 理工学研究科            | 水中ハンドリング用ロボット開発 その2 本体加工, 内部, 制御, 浮心移動機構                 |
| 47 | 野村 一樹 | 立命館大学大学院 理工学研究科            | 水中ハンドリング用ロボット開発 その3 水中ライト, カメラ, 小型 ROV 試作                |
| 48 | 大橋 俊夫 | インダストリーネットワーク株式会社          | エンジン式ドローン、テールシッター型無人機および壁のぼりロボット                         |