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

1A1-01b2：「生体に対してロバスト性を有する非侵襲超音波診断・治療統合システムに関する研究」
李東俊、小泉憲裕、○栢萱篤、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）

1A1-01b4：「外科メス操作量計測デバイスによる練習回数に応じた操作特徴のＲＴ法による解析」
○猪俣一樹、渡辺純一、石橋俊一、佐藤正隆、大西謙吾（東京電機大）

1A1-01b5：「高操作性六自由度型リトラクタの開発」
宇佐美勝喜、○湯川俊浩、富士谷裕介、武田洋一、加賀亨（岩手大）、佐々木純（栗原甲状腺クリニック）

1A1-01b6：「Autonomous 3-D positioning of surgical instrument concerning compatibility with the eye surgical procedure」
Tomoya Sakai(Univ. of Tokyo), Takumi Ono(Nagoya I.T.), *Murilo Marques Marinho, Shinichi Tanaka, Kanako Harada, Yasuo Noda, Takashi Ueta(Univ. of Tokyo), Fumihito Arai(Nagoya Univ.), Naohiko Sugita, Mamoru Mitsuishi(Univ. of Tokyo)

1A1-01b7：「ラチェット機構式の作用力リミッタを有する鉗子マニピュレータ」
○雨森弘記、河合俊和（大阪工大）、西川敦（信州大）、西澤祐吏（がん研東）、中村達雄（京大）

1A1-02a2：「足裏圧力の計測に基づく高齢者の歩行特徴の分析」
○奥野彰太、海瀬悟、伊藤友孝（静岡大）、鈴木みずえ、谷重喜（浜松医大）

1A1-02a3：「電磁加速器による高速針射出に関する研究」
○加藤皓健、野村健太、竹村裕、曽我公平（東理大）、横田秀夫（理研）、伊藤雅昭、後藤直人、西澤祐吏（国立がんセンター東病院）

1A1-02a4：「ばね要素を複合的に用いた小型多自由度鉗子ロボットのモデル化と評価」
荒田純平、○嘉村侑起、小栗晋、中楯龍、木口量夫、橋爪誠（九大）

1A1-02a5：「全天球カメラを利用した腹腔鏡下手術支援システム」
○笠原拓也、辻敏夫、栗田雄一（広島大）

1A1-02a6：「電気刺激による筋収縮を駆動源とした体内発電機構の研究」
冨岡洸太、○吉田博貴、土方亘、進士忠彦（東工大）

1A1-02a7：「マスタスレーブ一体型の先端２自由度を有する空気圧駆動ハンドヘルド鉗子」
○宮崎良兼、菅野貴皓、川嶋健嗣（東京医歯大）

1A1-02b1：「超音波による診断・治療連携のための複数音源把持機構の開発」
○和田義久、夏目薫、望月剛、桝田晃司（東農工大）

1A1-02b2：「視野共有による腹腔鏡下手術サポートシステムの提案」
○近藤大祐、常明（大阪大）、小濱和貴（京都市立病院）、坂井義治（京大）、安藤英由樹（大阪大）

1A1-02b3：「口腔がん小線源遠隔刺入システムの口腔内器官把持のためのバルーンベローズ吸盤の開発」
○金崎和馬、野田幸矢、高山俊男、小俣透（東工大）

1A1-02b4：「感覚運動機能を向上させるアシストスーツ :SEnS」
第四報：腹腔鏡外科医師向けスーツの試作
○栗田雄一、小池祐輝（広島大）、田中孝之（北大）、辻敏夫（広島大）

1A1-02b5：「ICT を活用した非接触センシングと健康管理モデルの研究開発」
○穴井達、木津祐太朗、祖堅敬、久池井茂（北九州高専）

1A1-02b6：「操作妨害機能を用いた鉗子操作技術評価に関する研究」
○元土肥久美子、徳安達士（福岡工大）、草野徹、猪股雅史、白石憲男、北野正剛（大分大）

1A1-02b7：「ブレインシフト推定のための粒子法と有限要素法による連成解析」
○江間章斗、佐瀬一弥（北大）、辻田哲平（防衛大）、近野敦（北大）

1A1-03a1：「多自由度鉗子を搭載した深部脳外科小型手術支援システムの開発」
忽滑谷浩史、○中澤敦士、南里耕大、田中真一、黒瀬優介、原田香奈子、杉田直彦、庄野直之、中冨浩文（東大）、楚良繁雄（東京警察病院）、森田明夫（日本医科大）、渡辺英寿（厚生労働省）、斉藤延人、光石衛（東大）

1A1-03a2：「足アーチ変形推定における足裏皮膚変形の最適化に関する研究」
○今井幸司、坪拓志、竹村裕、溝口博（東理大）、小杉真一（奈良西和医療センター）

1A1-03a3：「操縦姿勢による筋感覚特性の定量化と力学的解析」
○佐藤彰剛、川口智大、田中良幸（長崎大）

1A1-03a5：「脳活動計測を用いたマスタ・スレーブの先端姿勢誤差に関する検討」
○三浦智（早大）、川村和也（千葉大）、小林洋、宮下朋之、藤江正克（早大）

複数ロボットの協調制御◇ Cooperation Control of Multi Robots

1A1-03b1：「Towards heterogeneous robot team path planning in dynamic search and rescue scenarios」
Roman Lavrenov, Aidar Gabdullin, Ilya Afanasyev(Innopolis University), Vadim Indelman(Technion-Israel Institute of Technology), *Evgeni Magid(Innopolis University)*

1A1-03b2：「複数異種ロボットの協調移動に関する研究」
阿部大地、○柴田真充、鈴木智、飯塚浩二郎、河村隆（信州大）

1A1-03b3：「熱力学モデルに基づく群ロボットの集団移動」
○山岸航平、鈴木剛（東京電機大）

1A1-03b4：「局所的通信システムのための方向に応じた送信情報のシームレスな切替え」
菅原誠、○新井義和、今井信太郎、猪股俊光（岩手県立大）

1A1-03b5：「比較優位の原理に基づく異者間の複数種類タスク分担法」
森澤冬馬、林宏太郎、○水内郁夫（東農工大）

1A1-03b6：「EFM を用いた空間的にシームレスな局所的通信システムの通信速度向上」
○赤川徹朗、菅原誠、新井義和、今井信太郎、猪股俊光（岩手県立大）

1A1-04a1：「宇宙用伸展構造物の下方支持型ロボット地上試験システムの開発」
○辻田勝吉、重松広紀（大阪工大）、岸本直子（摂南大）

1A1-04a2：「周期入力制御されたパラメータ励振系の相互引き込み現象」
○日西杜夫、梶原秀一、青柳学、花島直彦（室蘭工大）

1A1-04a3：「受動関節機構を有する複数台の全方向移動マニピュレータによる単一物体の協調搬送」
○福井健人、森田一輝、大隅久（中央大）、田村雄介（東大）

1A1-04a4：「屋外環境下におけるマルチローターヘリコプターの編隊飛行制御システム」
○堀航（九工大）、滝本隆（北九州高専）、石井和男（九工大）

スワームシステム◇ Swarm systems

1A1-04a5：「磁気吸着機能を有する歯車型モジュラーロボットの開発」
藤田壮海、○池本有助、福田敏男（名城大）

1A1-04a6：「体積膨張効果を発揮するかさばる構造物の調査」
佐藤絵里、○池本有助（名城大）、藤澤隆介（八戸工業大）

1A1-04b1：「Minimum Moving Distance Geometric Interaction Algorithm for Decentralised Deployment of 2D Robot Swarms」
*Francois Van Eeden, Geunho Lee(University of Miyazaki)

1A1-04b2：「スワームシステムにおけるネットワークの生成過程」
○右田正夫（滋賀大）、井手勇介（神奈川大）

1A1-04b3：「BOID モデルによるカニの集団運動の表現」
ミナミコメツキガニの群れ行動のシミュレーション
○於久田翔真（滋賀大）

1A1-04b4：「自己組織化によるスワームロボットの自己位置推定とフォーメーション形成」
○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）

1A1-04b5：「ロバスト MPC を用いたロボット群による Information Seeking」
○江本周平（IHI）、Ilge Akkaya、Edward Lee（UC Berkeley）

1A1-05a1：「畳み込みニューラルネットワークを用いた視覚情報に基づく自律ロボットの群形成」
○森田萌、飯塚博幸、山本雅人（北大）

1A1-05a2：「局所情報のみを有する全方向移動型ロボットの群行動」
シミュレーションによる追従行動の発現条件の分析
○大塚章正、永田寅臣（山口東理大）

1A1-05a3：「進化型ロボティックスワームにおけるリアリティギャップの縮小に関する一考察」
○平賀元彰、保田俊行、大倉和博（広島大）

1A1-05a4：「スワームロボットネットワークのターゲット探索」
個体の損失に対する頑健性の検証
○片岡光留、片田喜章、谷島僚馬（摂南大）

1A1-05a6：「Topological distance に基づいた群れ形成アルゴリズム」
○濱谷圭輔、成瀬継太郎（会津大）

脚移動ロボット（1）◇ Walking Robot (1)

1A1-06b1：「4脚2腕ロボットの直立準動歩行」
笹岡孟史、○井上健司（山形大）

1A1-06b2：「6脚作業移動ロボットの走行制御」
竹田祥紀、○井上健司（山形大）

1A1-06b3：「二重振り子モデルによる4脚走行ロボットのバウンド歩容生成」
○保坂崚晶、前田新太郎、堤一義（龍谷大）

1A1-06b4：「4脚走行ロボットにおける安定したギャロップ歩容の検討」
○保坂崚晶、前田新太郎、坪田俊一、堤一義（龍谷大）

1A1-06b5：「泥濘地歩行を想定した直動関節型18自由度6脚ロボット」
○苗代錬平、安部大賀、辻井裕太、堤一義（龍谷大）

1A1-06b6：「Giacometti Six-legged Walking Robot」
Leg Design Mechanism using Soft actuator
*Ahmad Athif Mohd Faudzi(Tokyo Tech/ Universiti Teknologi Malaysia), Koichi Suzumori, Satoshi Kitano, Shunichi Kurumaya(Tokyo Tech)

1A1-07a1：「Modelling dynamically stable AR-601M robot locomotion with VHIPM and preview control methods」
Ramil Khusainov, Artur Sagitov, Yulia Talapina, Ilya Afanasyev, *Evgeni Magid(Innopolis University)*

1A1-07a4：「足踏みロボットの状態遷移に関する研究」
○井田勇気、澤田陵、五百井清（近畿大）

1A1-07a6：「骨組み構造での動作生成を行うLimb型ロボットシステムの開発」
○吉田州平、小林幸徳、江丸貴紀（北大）

1A1-07b5：「脚車輪ハイブリッド移動に関する研究」
脚車輪遷移を考慮した歩容の実装
○宮田和也、滝田謙介（日工大）

1A1-07b6：「球体外殻を持つ歩行ロボットの歩行ロボットの跳躍動作の実現」
第2報 跳躍準備姿勢の構築
○金城孝俊、青木岳史（千葉工大）

移動ロボットのためのセンシング（企画協力：SSII2016）◇ Sensing system for mobile robot (Collaborated by SSII2016)

1A1-07b1：「屋内用デッドレコニングセンサシステムの開発」
高橋洸介、○富士谷裕介、佐野恭介、畠山彩花、湯川俊浩（岩手大）

1A1-07b2：「見えに基づく位置推定と３次元距離センサによる走行可能領域検出を用いた屋外移動ロボットの誘導」
井上陽平、三浦純、○大石修士（豊橋技大）

1A1-07b3：「移動ロボットのためのスペックルオドメータモジュールの開発」
○永井伊作、篠倉大貴、渡辺桂吾（岡山大）

1A1-07b4：「雨天によるナビゲーションへの影響を軽減する自律移動ロボット用外装の開発」
○柿木泰成、赤井直紀、米山翔悟、尾崎功一（宇都宮大）

1A1-08a1：「ロボットの化学感覚探索行動における匂い吸気効果の検証」
○吉原拓実、足達哲也、倉林大輔（東工大）

1A1-08a2：「未知物体の把持しやすさ評価に基づくロボットの自律移動に関する研究」
○古川史利留、田村泰人（神奈川大）、増田寛之（富山県立大）、林憲玉（神奈川大）

1A1-08a3：「Kinect V2 を用いた屋外での小さな障害物検出」
浅田駿介、○出村公成（金沢工大）

1A1-08a4：「山林管理ロボットの周囲環境認識」
実際の山林での周囲環境認識
○青木祐、池田憲亮、伊藤友孝（静岡大）

1A1-08a5：「マルチレイヤレーザスキャナを搭載する複数移動センサノードによる協調移動物体追跡」
○村林諒平、金生翔太、田村祐人、橋本雅文、高橋和彦（同志社大）

1A1-08a6：「トポロジカルマップを用いた自律走行のための画像に基づく地点認識」
○陳俊百、倉鋪圭太、大塚真生、吉灘裕（大阪大）

ImPACT タフ・ロボティクス・チャレンジ（1）◇ ImPACT Tough Robotics Challenge (1)

1A1-09a2：「携帯電話網とクラウドサービスを利用した災害救助犬の探査活動の共有」
○山口竣平、大野和則、岡田佳都、鈴木高宏、田所諭（東北大）

1A1-09a3：「セルフロック現象を用いた配管内ロボットのための大保持力発生機構」
○山本知生、昆陽雅司、多田隈建二郎、田所諭（東北大）

1A1-09a4：「連結差動切り替え機構を有する球形ケーブル移動体の開発」
―第２報：動力切り替え特性評価及び基本走行実験―
○市村友哉、多田隈建二郎、高根英里、昆陽雅司、田所諭（東北大）

1A1-09a5：「吸着コンポーネントの研究開発」
シール材検討と試作
○小出一輝、広瀬将司、芦澤怜史、大原賢一、市川明彦、福田敏男、大道武生（名城大）

1A1-09a6：「過去画像履歴を用いた４脚ロボットの遠隔操作インタフェース」
○小西保彰、村田諒介（京大）、佐藤徳孝（名工大）、遠藤孝浩、松野文俊（京大）

1A1-09a7：「被災状況の効率的な把握のための大規模地勢データの多重解像度化」
○小林嵩明、宮崎泰樹、臼杵深、小林祐一、寺林賢司、三浦憲二郎（静岡大）

1A1-09b1：「テクスチャ特徴量を用いた瓦礫構成物の種別に関する検討」
○松本廣一郎、田代治之、山崎公俊（信州大）

1A1-09b3：「極限環境下で作業可能な災害対応ロボットの開発」
（第５報：４肢ロボットの匍匐移動における進行方向制御）
○松澤貴司、小泉文紀（早大）、橋本健二（早大高等研 / 早大 HRI）、孫瀟、濱元伸也、寺町知峰、木村駿介、酒井伸明（早大）、高西淳夫（早大 / 早大 HRI）

1A1-09b4：「部分共有型 Deep Neural Network を用いた音源同定」
○森戸隆之、杉山治、小島諒介（東工大）、中臺一博（東工大 /Honda RI）

1A1-09b5：「螺旋捻転運動により直管をつなぐ曲管を走破するヘビ型ロボットの実現」
○須原大貴、亀川哲志、五福明夫（岡山大）

1A1-09b6：「UAV 搭載マイクアレイを用いた高雑音環境下における音イベント検出・識別システム」
○杉山治、上村知史、小島諒介（東工大）、中臺一博（東工大 / ホンダ RI）

1A1-09b7：「6 軸油圧マニピュレータのモデリングと制御」
○松本貴夢、杉本克文、瀬戸山靖広、石川将人、吉灘裕、大須賀公一（大阪大）、酒井悟（信州大）、小谷貴幸、松尾公彦（三菱重工業）

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

1A1-11b1：「4 枚翅羽ばたき装置を用いた姿勢制御戦略」
○三好扶、西村俊哉、髙木基樹（岩手大）

1A1-11b2：「ミジンコ類の光走性を利用した行動制御とその応用」
'Y-Wing' 式作業用具の開発と，それを利用した搬送効率の改善
○早坂望、白井貴也、伊東明俊（東京電機大）

1A1-11b3：「千鳥状に配置された魚型推進機構に関する実験的研究」
三台のヒレ型推進機が作り出す流れ場と推力の関係
細谷和範、○安藤祥汰（津山高専）、尾形陽一、松原聡汰（広島大）

1A1-11b4：「アメンボを規範とした水面移動ロボットの開発」
支持力・推進力に必要な撥水脚の最適化
○一瀬リシャール和喜（工学院大）、岩部純一、鈴木健司、髙信英明、三浦宏文（工学院大学）

1A1-11b5：「チョウの離陸時における脚力の計測」
○黄山澄昊、古谷龍、高橋英俊、高畑智之、松本潔、下山勲（東大）

1A1-11b6：「生物模倣型ソフト水中ロボットの研究開発」
- 上下鰭条を有する柔軟な尾鰭機構の導入による推進性能の向上 -
○久松和樹、明愛国、下条誠（電通大）

1A1-11b7：「チョウを規範としたはばたき飛翔ロボットの研究」
はばたき角可変機構の搭載
○宮原弘樹、鈴木健司、髙信英明、三浦宏文（工学院大）

1A1-12a1：「板状機能体の研究」
第 1 報：機械モデルの構成法と移動法の提案
○佐藤邦彦、程島竜一、琴坂信哉（埼玉大）

1A1-12a2：「膝関節伸展が可能な生体筋駆動型遊泳カエルロボットの開発」
坂井亮、○清水正宏（大阪大）、青沼仁志（北大）、細田耕（大阪大）

1A1-12a3：「バクテリアの化学走性を用いた行動制御」
バクテリア集団の移動による物体搬送の可能性
○崎山敬二、菊谷隆至、伊東明俊（東京電機大）

1A1-12a4：「独立した吸盤アレイを有するタコを模倣した吸着グリッパの開発」
○三村拓人、高橋智一、鈴木昌人、青柳誠司（関西大）

1A1-12a5：「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誘起された生物対流下降流によるシーソーの自動駆動の実現
○三和賢史、須藤大地、伊東明俊（東京電機大）

1A1-12a6：「ゴカイの遊泳動作を規範とした水中推進機構」
推進特性の屈曲波形とフィン幅による影響
○小林俊一、横澤駿介（信州大）

1A1-12a7：「蛇腹構造を有するタコを模倣した吸着グリッパ」
把持時の対象物の傾斜による剥離の抑制
○松本卓也、鈴木大輝、高橋智一、鈴木昌人、青柳誠司（関西大）

1A1-12b1：「生物模倣による化学物質探索自律移動ロボットのための周期的吸気システムの構築」
○足達哲也、吉原拓実、志垣俊介、川口達也、倉林大輔（東工大）

1A1-12b2：「外部磁界で駆動する羽ばたき飛翔マイクロメカニズムの翼構造と推力の関係」
○大村修平、東優樹、本田崇（九工大）

1A1-12b3：「細菌のらせん型べん毛のバンドル形成に関する数値解析」
○中井唱、神田将志、後藤知伸（鳥取大）

1A1-12b4：「胃腔用カプセル型医療機器への応用を目指した水中推進機構の開発」
○田中祥恵、本田崇（九工大）

1A1-12b5：「触媒担持ワイヤを用いた腱駆動機構における腱の修復方法の提案」
○田辺潤一、長濱峻介、菅野重樹（早大）

1A1-12b6：「カタツムリの運動を参考としたシート形進行波生成アクチュエータ」
○渡辺将広、塚越秀行（東工大）

1A1-12b7：「多関節羽ばたきロボットの構造および翼形状の改善」
○藤永拓矢、大竹博（九工大）、田中一男（電通大）

1A1-13a1：「静電チャックデバイスを有するタコの吸盤を模倣した吸着グリッパの試作」
○藤本健太、杉本亮太、高橋智一、鈴木昌人、青柳誠司（関西大）

1A1-13a2：「高分子超薄膜に廉価に実装可能な RFID の設計」
○隼田大輝、岩瀬英治（早大）、藤枝俊宣（早大 /JST さきがけ）、武岡真司、岩田浩康（早大）

1A1-13a3：「小型魚ロボットとその遠隔操縦を可能とする基地局の開発」
○福原正晃、趙洋、田中貴大、高田洋吾（大阪市立大）

1A1-13a5：「振動翼推進型魚ロボットの開発」
ヨー方向の操縦性についての問題
○野崎椿香、樋口士郎、伊東明俊（東京電機大）

1A1-13a6：「アリを規範とした壁面歩行ロボットの研究」
付着パッドの付着力評価
○鈴木凜陽、鈴木健司、髙信英明、三浦宏文（工学院大）

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

1A1-13b2：「ロボットの持つ位置情報を利用した環境音の音源推定による家庭内作業の状態把握」
五十嵐大騎、徳永夏帆、○佐藤大祐、金宮好和（都市大）

1A1-13b3：「モジュラーホームロボットにおける作業の遷移に応じた動作の再構成が可能な作業計画システムの開発」
根井学、井手口雄也、○佐藤大祐、金宮好和（都市大）

1A1-13b4：「自動掃除ロボットのための汚れ分布を考慮に入れた経路計画」
○佐々木貴裕、エンリケズギエルモ、三輪貴信、橋本周司（早大）

1A1-13b5：「人から人へのインタラクティブな作業教示の観察システム」
○采誠一郎、大石修士、三浦純（豊橋技大）

1A1-13b6：「ロボットから人への作業教示におけるインタラクションのモデル化」
山田健太、○三浦純（豊橋技大）

1A1-14a1：「人の状況に応じた付き添いロボットの行動計画」
○小針義貴、小出健司、三浦純、大石修士（豊橋技大）

1A1-14a2：「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」
I-P 制御による球体の速度制御の構築
○増田光敏、松尾芳樹、上野祐樹（東京工科大）

1A1-14a3：「飲み物の自動サービスを目的とした自律ロボットとの双方向コミュニケーションに関する研究」
○大野貴也、鹿嶋雅之、佐藤公則、渡邊睦（鹿児島大）

1A1-14a4：「歩行情報を用いたインタフェースロボットの応答制御」
○池田貴政、松日楽信人（芝浦工大）

1A1-14a5：「家庭用移動ロボットのための手のジェスチャによる操作方法の検討」
○鳥飼知之、関口暁宣（東京工科大）

1A1-14a6：「ひずみゲージと IMU のセンサフュージョンによる筆跡推定」
○豊住尚弥、高橋淳二、ギヨームロペズ（青学大）

1A1-14a7：「多連結清掃ロボットの開発と机上清掃制御」
○木村康太、田中基康、田中一男（電通大）、松野文俊（京大）

コミュニケーション・ロボット◇Communication Robot

1A1-14b1：「図書館入口における案内ロボット KoRo」
○岡田航大、吉岡一樹、和田昌浩、田中雅博（甲南大）

1A1-14b2：「コミュニケーションエージェントの感情モデルの構成」
○橋本智己、山中諒介、黒須亮成（埼玉工大）

1A1-14b3：「気分・状況・表情の関係性に基づく気分予測手法を用いたロボット行動選択」
○熊谷和実、林宏太郎、水内郁夫（東農工大）

1A1-14b4：「認識技術と Android アプリケーションを活用したソーシャルロボットの研究開発」
○三浦優希子、宮元章（北九州高専）、Yi Yu、Zhigang Yu（Nanyang Polytechnic）、久池井茂（北九州高専）

1A1-14b5：「使用者による触知行動の誘発を目的とした能動アート型コミュニケーションツールの開発」
使用者とのインタラクションをもたらすモジュールのデザイン
○三谷篤史、蓮見孝（札幌市大）、吉岡聖美（明星大）

1A1-14b6：「共感により人に片づけを促すロボットの行動に関する研究」
○小笠原聡大、郷古学（東北学院大）

1A1-15a1：「ロボットパートナーを用いたヘルスプロモーション支援システム」
○孫斯琪、大保武慶、久保田直行（首都大）

1A1-15a2：「ロボットの高さの違いによる対話時の印象評価」
○村田航大、李東峻、山添大丈、李周浩（立命館大）

1A1-15a3：「オブジェクトへの作業を考慮したソーシャルロボットの研究開発」
○池田顕喜、宮元章、久池井茂（北九州高専）

1A1-15a4：「Kinect v2 センサを用いたアンドロイドの上半身動作生成」
○湯口彰重、吉川雅博、高松淳、小笠原司（奈良先端大）

1A1-15a5：「学校教育現場向けコミュニケーションロボットの開発」
○門田和雄、菊池壮太（宮城教育大）

1A1-15a6：「Kullback-Leilber 情報量を用いた審美的な構図評価によるロボットの自律的視点選択」
○蘭凱、関山浩介（名大）

1A1-15a7：「見守り機能を有するセラピーロボットの開発」
○林里奈（名工大 / 日本自動車部品総研）、加藤昇平（名工大）

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

1A1-16b1：「オニヒトデ酢酸注射のための水中ロボットのホバリング制御」
小橋川秀太、平山慶太、平安史門、○武村史朗、タンスリヤボンスリヨン（沖縄高専）、川端邦明（日本原子力機構）、相良慎一（九工大）

1A1-16b2：「水中物体位置計測のための自動追従機能の開発」
饒波和磨、○武村史朗、タンスリヤボンスリヨン（沖縄高専）、川端邦明（日本原子力機構）、坂上憲光（東海大）、相良慎一（九工大）

1A1-16b3：「狭隘環境における水中ロボットの位置推定手法」
人工構造物点検の自動化に向けて
○小林亮介、巻俊宏（東大）

1A1-16b4：「GPS 測位を利用して浅海域の流れを計測する定水深フロートの試作」
○入江博樹、宮本弘之、甲斐繁、佐藤史基（熊本高専）

1A1-16b6：「湖沼調査用モジュール構造型小型水中ロボットの開発」
翼の基本特性とグライダー方式の基礎的検討
○ダム　クワンマン、カニエテルイス、高橋隆行（福島大）

1A1-16b7：「自律海中ロボットの視覚情報共有を目的にした画像圧縮と復元手法」
○安鍾賢、安川真輔、園田隆、西田祐也、石井和男、浦環（九工大）

1A1-17a1：「マンタ型ロボットのヒレのひねり角制御による停止特性」
○稲垣詠一（東理大）、石渡匠馬（琉球大）

1A1-17a2：「３リンク双腕水中ロボット用マスタースレーブシミュレータの開発」
○浦部正隆、峠本穏博、相良慎一（九工大）、武村史朗（沖縄高専）

1A1-17a3：「深海底生生物サンプリングのための水中ロボットマニピュレータの開発」
第一報：マニピュレータの構造及びシステム
○園田隆、安川真輔、安鍾賢、ナシライアミール、西田祐也、石井和男、浦環（九工大）

1A1-17a5：「ベローズを用いた体積変化型浮力調整装置の開発」
○奥村直洸、山下知哉、渋谷恒司（龍谷大）

1A1-17b1：「環境変化にロバストなホバリング型 AUV のドッキング手法」
○岡田宣義、松田匠未、佐藤芳紀、水島隼人、坂巻隆、巻俊宏（東大）

1A1-17b2：「水中ロボット用 SSBL 方式音源定位システムの開発」
○河島晋、石井和男（九工大）

1A1-17b3：「UVMS 用マスタースレーブシステムを用いた双腕水中ロボットの物体捕獲実験」
○各務和徳、相良慎一（九工大）、武村史朗（沖縄高専）

1A1-17b4：「海底ステーションを基地とするホバリング型 AUV の展開手法」
海底環境の長期モニタリングに向けて
○巻俊宏、佐藤芳紀、水島隼人、松田匠未、増田殊大、岡田宣義、坂巻隆（東大）

1A1-17b5：「小型水中ロボットのための自己位置姿勢センシング手法に関する研究」
○高橋智博、羽多野正俊（日大）

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

1A1-18a1：「橋梁点検用の 1DoF アームを搭載したマルチコプタによる壁面接触の基礎研究」
○池田貴公、大原賢一、市川明彦、芦澤怜史、大道武生（名城大）、福田敏男（名城大 / 名大）

1A1-18a2：「UVG を用いた壁面および天井面への吸着型マルチコプタの開発」
○中村友哉、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）

1A1-18a3：「壁面・天井に吸着可能な飛行ロボットのための吸盤機構」
長田勇一、○清水総一郎、塚越秀行、小松洋音（東工大）

1A1-18a4：「クアッドチルトロータ UAV のインパクト外乱を考慮した姿勢復帰飛行制御の基礎検証」
○田代健悟、安孫子聡子（芝浦工大）

1A1-18a5：「自在な羽ばたき動作を行える羽ばたき飛行ロボットの持続飛行の実現」
○田中真人、大竹博（九工大）、田中一男（電通大）

1A1-18b1：「ダクトファンを用いたトライコプターの開発」
○伊藤峻、山田学（名工大）

1A1-18b2：「2 輪型飛行ロボットの開発」
○伊藤峻、山田学（名工大）

1A1-18b3：「循環制御型高揚力翼の開発」
スモークワイヤ法による翼周流の可視化による剥離抑制効果の検証
○山田泰之（中央大）、高山明正（慶大）、中村太郎（中央大）

1A1-18b4：「デュアルロータヘリコプタの力制御」
○土屋洋輔、矢代大祐、弓場井一裕、駒田諭（三重大）

1A1-18b5：「農業支援を目的とした小型クアッドコプターの開発」
○南﨑亮吾、大竹博（九工大）

1A1-18b6：「林業への応用を目指したマルチコプタに搭載した深度カメラによる樹木の計測」
○備後博生、大竹博（九工大）

1A1-18b7：「水中移動可能なクアッドコプタの開発」
○本多智貴、三輪昌史（徳島大）

非接触センシング◇ Non-contact Sensing

1A1-19a2：「リニアユニットを用いた測域センサの死角低減の研究」
2 点間の死角領域の比較評価
○下山未来、松日楽信人（芝浦工大）

1A1-19a3：「SEMG を用いた頸部による音声認識」
○韓ウォンゼ、曲谷一成（東海大）

1A1-19a4：「圧縮音源と非圧縮音源が脳波に与える影響」
○緒方宏俊、曲谷一成（東海大）

1A1-19a5：「平面での自由度を高めたセンサー移動機構の開発」
○清水翔大、李根浩（宮崎大）、勝野真吾（日南振徳高校）、芦浦昂（宮崎大）

1A1-19a6：「長距離・非接触脈波計測を可能とする近赤外光センシングシステム」
○西拓也、丸山央峰、新井史人（名大）

1A1-19a7：「円偏光照明を用いた複屈折実体顕微鏡の開発」
○大久保進也（沼津高専）

1A1-19b1：「筋電義手使用者のための把持力フィードバックシステムの開発」
○朝倉響子、曲谷一成（東海大）

1A1-19b2：「人間共存型ロボットのための近接覚・触覚センサの開発」
○辻聡史、小浜輝彦（福岡大）

1A1-19b3：「非接触濡れ性評価システムの自動化」
○田中信行（理研）、春園嘉英、那須博光（北川鉄工所）、中西雄紀、髙原順子、粟津茜、田中陽（理研）

1A1-19b4：「リニア振動アクチュエータを用いた触覚提示システムの開発」
○鈴木隆史、曲谷一成（東海大）

ハプティックインタフェース◇ Haptic Interface

1A1-20a1：「バネ要素を用いた簡易メッシュフリー法による頭頸部触診訓練システムの開発」
○吉富健二、徳安達士、利光和彦、中山貴彰（福岡工大）、岡村和俊、吉浦一紀（九大）

1A1-20a2：「複数の非整数階微分を用いた VC の係数 / 階数同時最適化」
○山岸卓矢、川井昌之、杉本裕樹（福井大）

1A1-20a3：「MR ブレーキと人工筋肉を用いた装着型 1 自由度力覚提示装置の開発と AR 空間への適用」
○鈴木遼、江川正和、山田泰之、中村太郎（中央大）

1A1-20a4：「歯科触診訓練システムのための感覚提示装置の開発」
○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）

1A1-20a5：「静電力覚提示のための LC 共振を用いた無線給電の試み」
○中村琢、山本晃生（東大）

1A1-20a6：「MR 流体を用いた脳外科手術シミュレータ用遭遇型力覚提示装置の開発」
○辻田哲平、曽我佳紀（防衛大）、近野敦（北大）

1A1-20a7：「振動と文字軌跡の提示による小型触覚文字ディスプレイ」
○田中宏冶、長谷川圭介、牧野泰才、篠田裕之（東大）

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

1A2-01b2：「手指の寸法に応じてスイッチ配置可能なオーダーメイド操作インタフェース」
○小林広幸、河合俊和（大阪工大）、西川敦（信州大）、西澤祐吏（がん研東）、中村達雄（京大）

1A2-01b3：「鉗子先端部のアスペクト比が及ぼす三軸荷重センサへの影響」
○小林尚平、中山昇（信州大）

1A2-01b4：「立位外科手術時の身体負担を軽減する装着型下肢支持装置の開発」
上間由、○中村亮一、川平洋（千葉大）

1A2-01b5：「リザーバーの重量変動を考慮した圧力センサを用いた貯血槽の貯血レベル計測に関する調査」
○山本愛里紗、小林悦弘、森下武志（桐蔭横浜大）

1A2-01b6：「受動関節を有する空気圧駆動手術支援マニピュレータの開発」
○水谷千春、只野耕太郎（東工大）

1A2-01b7：「空気圧ベローズを用いた手術支援ロボットの把持力提示インタフェース」
○菅野貴皓、宮崎良兼（東京医歯大）、郡司貴雄、池内宗司、信安勇二（入江工研）、川嶋健嗣（東京医歯大）

1A2-02a1：「画像処理で手術場面を認識する内視鏡保持ロボットの提案」
○成木一希、河合俊和（大阪工大）、西川敦（信州大）、西澤祐吏（がん研東）、中村達雄（京大）

1A2-02a3：「超音波診断・治療補助ロボット ReDAT による力制御のための検査者意図推定」
○赤池郁也、瀬戸翔太、五十嵐雄介、田中優斗、青木悠祐（沼津高専）

1A2-02a6：「脊椎強度評価試験機により得られた医学的成果と今後の展開」
○増田峰知、藤原基芳（三重工研）、稲葉忠司、笠井裕一（三重大）

1A2-02a7：「超音波診断支援システムのための 3 次元追従ビジュアルフィードバック系の構築」
○大山拓真、赤池郁也、佐野徳美、青木悠祐（沼津高専）

1A2-02b1：「回転・振動を付与した穿刺による組織損傷の組織学的分析」
○瀧下雄介、津村遼介、福嶋勇太、岩田浩康（早大）

1A2-02b2：「オフライン妊婦健診システムのための二走行画像に基づく胎児画像再構築手法の提案」
○竹内里奈、石川牧子、木村由実、宮西将生、岩田浩康（早大）

1A2-02b4：「IVR ロボットのリモートセンタに基づく軌道生成法による操作性の改良」
中村優之、杉山晃平、○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）

1A2-02b5：「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」
- 水中運動物体に対するレーザ照射精度の評価 -
○中田浩之、中村亮一（千葉大）

1A2-02b6：「オシロメトリック法に基づく血管粘性推定法の提案と血管内皮機能評価への応用」
○田中敬士、三戸景永、松本遼、平野博大、曽智、栗田雄一（広島大）、平野陽豊（静岡大）、鵜川貞二（日本光電）、中村隆治、佐伯昇、河本昌志、東幸仁、吉栖正生、辻敏夫（広島大）

1A2-02b7：「熱損傷評価のための温度応答型三次元血管モデル」
○渡邉貴文、丸山央峰、早川健、新井史人（名大）、池田誠一（ファイン・バイオメディカル社）

1A2-03a1：「脳深部狭所のロボット手術における Virtual Fixture を用いたフィードバックによる接触回避」
○南里耕大、中澤敦士、田中真一、忽滑谷浩史、黒瀬優介、原田香奈子、杉田直彦、庄野直之、中冨浩文（東大）、楚良繁雄（東京警察病院）、森田明夫（日本医科大）、渡辺英寿（厚生労働省）、斉藤延人、光石衛（東大）

1A2-03a2：「経尿道的膀胱腫瘍切除術における腫瘍一括切除デバイスの開発」
○冨木勇嗣郎、小林英津子（東大）、安藤岳洋（(株)A-Traction）、駒井好信、伊藤雅昭（国立がんセンター東病院）、佐久間一郎（東大）

1A2-03a3：「腹腔鏡下手術用医療機器のための非接触型笛力センサ」
○桝本亮太、小俣透（東工大）

1A2-03a4：「口腔がん小線源治療のための遠隔線源刺入装置の開発」
○野田幸矢、高山俊男、小俣透（東工大）

1A2-03a5：「メス先端と対象物体との距離を LED レベルメータで表示するインテリジェントメスの開発と術者ナビゲーションの検証」
○矢野大貴、土井万由子、小枝正直、大西克彦、登尾啓史（大阪電通大）

1A2-03a6：「口腔内環境の温度変化が矯正力に及ぼす影響」
○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）

自律分散型ロボットシステム◇ Robotic systems based on autonomous decentralized architecture

1A2-03b1：「局所反射に基づく多脚ロボットの脚間協調制御則」
○安井浩太郎、加納剛史、大脇大（東北大）、石黒章夫（東北大 /JST CREST）

1A2-03b2：「逃亡者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、三輪貴信、橋本周司（早大）

1A2-03b3：「環境からの力覚情報を活用した自律分散型多脚ロボットの開発」
○加納剛史、安井浩太郎、大脇大（東北大）、石黒章夫（東北大 /JST CREST）

1A2-03b4：「ヘビ型ロボットにおける「手応え制御則」の実機検証」
○加納剛史、吉澤遼、石黒章夫（東北大）

1A2-03b5：「四脚準受動的動歩行機“Duke- Ⅱ”における歩容遷移の実験的検証」
○岡本貴樹、杉本靖博、末岡裕一郎、大須賀公一（大阪大）

1A2-04a1：「音場の制御に基づく群れ行動の実現」
○角田祐輔、末岡裕一郎、近藤鈴華、杉本靖博、大須賀公一（大阪大）

1A2-04a2：「手応え制御によるヘビのコンセルティーナロコモーションの再現」
○吉澤遼、加納剛史、石黒章夫（東北大）

1A2-04a3：「「手応え関数」に基づく６脚ロコモーションの自律分散制御則」
推進力に着目した制御則設計
○宮澤咲紀子、郷田将、大脇大、加納剛史（東北大）、石黒章夫（東北大 /JST CREST）

1A2-04a4：「「手応え関数」に基づく 6 脚ロコモーションの自律分散制御則」
身体支持に着目した制御則設計
○郷田将、宮澤咲紀子、大脇大、加納剛史（東北大）、石黒章夫（東北大 /JST CREST）

1A2-04a6：「ヒモ状生物のロコモーションに内在する「手応え制御則」」
○佐々木瞭、加納剛史（東北大）、風間俊哉（統計数理研究所）、Robin Thandiackal、Auke Jan Ijspeert（スイス連邦工科大学ローザンヌ校）、石黒章夫（東北大 /JST CREST）

1A2-04b1：「群れの多彩な振る舞いを実現するシンプルな数理モデルの探求」
○佐藤裕斗、末岡裕一郎、石川将人、大須賀公一（大阪大）

1A2-04b2：「足場を活用して推進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）

1A2-04b3：「昆虫搭載型バイオ燃料電池を用いた自律分散型環境モニタリングロボットの開発」
○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）

1A2-04b4：「多脚歩行のための駆動胴体の設計とその歩行の解析」
○杉本靖博、紀藤優治、岡本貴樹、末岡裕一郎、大須賀公一（大阪大）

1A2-04b5：「「手応え関数」に基づくミミズ型ロボットの自律分散制御」
○千葉大徳、加納剛史、石黒章夫（東北大）

1A2-04b6：「CPG を用いた超多脚モジュールロボットの不整地歩行制御」
時定数の変更による脚速度変化を用いた脚間協調
○前岡俊、徳田献一（和歌山大）、大須賀公一（大阪大）、天野久徳（消防研）

1A2-05a1：「頭部運動を活用した四脚ロボットの Walk-Pace-Rotaly gallop 間歩容遷移」
大脇大、鈴木朱羅（東北大）、○福原洸（東北大 / 日本学術振興会）、石黒章夫（東北大 /JST CREST）

1A2-05a2：「群探査ロボットにおける各ロボットの作業領域と掃引アルゴリズムの関係」
○入部勝義、小林裕之（大阪工大）

1A2-05a3：「らせん状磁石による結合・変形機構を備えたモジュラーロボットの開発」
自律分散システムによる行動決定及び変形制御
○八重樫正人（電通大）、小林慧（筑波大）、鈴木陽介（金沢大）、下条誠、明愛国（電通大）

1A2-05a4：「「手応え関数」に基づく脚間協調制御則の 8 脚ロコモーションへの適応性の検証」
○板山晋、郷田将、宮澤咲紀子、加納剛史（東北大）、石黒章夫（東北大 /JST CREST）

1A2-05a5：「細胞膜と細胞質の相互作用をモデル化したモジュラーロボットの開発」
○布施龍佑、清水正宏（大阪大）、安井真人（理研）、細田耕（大阪大）

1A2-05a6：「コオロギの闘争行動を誘発する小型移動ロボットの開発」
杉本靖博、○浪花啓右（大阪大）、青沼仁志（北大）、大須賀公一（大阪大）

脚移動ロボット（２）◇ Walking Robot (2)

1A2-06b1：「２足歩行ロボットにおける高速歩行実現のための足底摩擦の拘束に関する基礎研究」
○高林佑介、森裕和、吉岡将孝、朱赤（前工大）

1A2-06b2：「Tri-Frame 型 6 足歩行ロボットの自由度構成」
○佐々木優治、米田完（千葉工大）

1A2-06b3：「二関節同時駆動機構を備えたレッグロボットにおける安定した動歩行のための蹴り出し力制御」
○佐藤雄太、宮崎敏昌、大石潔（長岡技大）

1A2-06b4：「4 結合 VDP 方程式を用いた 4 足歩行ロボットの歩行パターン生成」
○佐藤僚太、梶原秀一、青柳学、花島直彦（室蘭工大）

1A2-06b5：「尾部運動振動子を付加した準受動四足ロボットの歩行パターン制御」
速度状態フィードバックによる最適化法の検証
○山田孝公、竹澤聡（北海道科学大）

1A2-06b6：「周期入力制御による弾性脚を持つ 4 脚ロボットの跳躍移動制御」
○志賀昂、梶原秀一、青柳学、花島直彦（室蘭工大）

1A2-06b7：「省自由度２足歩行ロボットにおける姿勢制御に関する研究」
○車谷亮祐、滝田謙介（日工大）

1A2-07a1：「対側脚間の非同期制御に基づくムカデ型ロボットの歩行性能の向上」
○出島貴将、村田勇樹、稲垣伸吉（名大）

1A2-07a2：「外転した股関節を持つ空気圧人工筋駆動小型四脚ロボットの開発」
○小原拓人、中川祥崇、池本周平、清水正宏、細田耕（大阪大）

1A2-07a3：「6 脚ロボットの遠隔操縦システムのための脚配置計画」
○新裕哉、市川優里、上野敦志、田窪朋仁（大阪市立大）

1A2-07a4：「追い越しクロール歩容における全方向移動のための基本的考察」
○瀬戸悠介、米田完（千葉工大）

1A2-07a5：「アクティブ柔軟関節 4 脚ロボットの足先力制御」
○瀬口准一郎、梅本和希、江上正（神奈川大）

1A2-07a6：「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における段差乗り越え動作の実現
○清陽亮、伊藤智、青木岳史（千葉工大）

1A2-07a7：「能動歩行機への抑制足形状の適用による歩行安定化」
○川村元太郎（未来大）、兵頭和幸（福岡工大）、三上貞芳（未来大）

1A2-07b1：「四脚ロボットにおける体幹関節の弾性要素による負の仕事を減少させる効果」
○池田昌弘、水内郁夫（東農工大）

1A2-07b2：「空気圧人工筋駆動小型四脚ロボットの高速走行」
中川祥崇、池本周平、清水正宏、○細田耕（大阪大）

1A2-07b3：「全側面歩容を実現する多脚移動機構」
単一モータで脚の自由な配置を実現する設計
○福田知悠、三上貞芳、鈴木昭二（未来大）

1A2-07b4：「4 脚歩行ロボットの歩行パラメータと ZMP の関係」
○北川克也、渋谷恒司（龍谷大）

1A2-07b5：「2 つの対となる斜旋回慣性ロータを用いたホッピングロボットの開発」
○木島啓秀、石井抱、高木健、青山忠義（広島大）

1A2-07b6：「トカゲ型 4 脚歩行ロボットの運動制御」
屈曲運動によるぶれを補償するカメラ搭載機構
〇鈴木秀崇、脇川紅、釜道紀浩（東京電機大）

1A2-07b7：「球体外殻を持つ四足歩行ロボットの回転移動における動作の構築」
〇千葉竣介、鈴木雄大、青木岳史（千葉工大）

ImPACT タフ・ロボティクス・チャレンジ（2）◇ ImPACT Tough Robotics Challenge (2)

1A2-08b1：「空気噴射による能動スコープカメラの段差乗り越え動作の検討」
○神尾柊太（東北大）、安藤久人（福島県ハイテクプラザ）、昆陽雅司、多田隈建二郎、田所諭、圓山重直（東北大）

1A2-08b2：「水噴射による索状体の能動化装置及び手法の開発」
○安藤久人（福島県ハイテクプラザ）、神尾柊太、多田隈建二郎、昆陽雅司、田所諭、圓山重直（東北大）

1A2-08b3：「1 自由度多変形グリッパ機構」
受動式内体積可変メカニズムの導入
○多田隈建二郎、高根英里、山本知生（東北大）、西田健（九工大）、昆陽雅司、田所諭（東北大）

1A2-08b4：「外部アクセス性を有する分割受動回転球殻機構」
― Omni-Copter: 飛行体への適用例として ―
○多田隈建二郎、Salaan Carl、高根英里、岡田佳都、大野和則、田所諭（東北大）

1A2-08b5：「面状全方向駆動クローラ機構」
○高根英里、多田隈建二郎、山本知生、昆陽雅司、田所諭（東北大）

1A2-08b6：「災害対応ロボットシミュレータ Choreonoid の視野画像シミュレーション機能」
○中岡慎一郎、金広文男（産総研）

1A2-09a1：「能動車輪型多連結ロボットの開発と手動環境適応推進」
○田中基康、中島瑞、田中一男（電通大）

1A2-09a2：「多連結移動ロボットのためのタフな通信システムの開発」
○田中基康、中島瑞、田中一男（電通大）

1A2-09a4：「複数の GNSS アンテナ搭載 UAV を用いた高精度位置姿勢推定と精密三次元計測」
○鈴木太郎、明比建、増渕拓馬、天野嘉春（早大）

1A2-09a5：「Indirect Contact Detection by Sensing High-frequency Vibration through a Timing Belt to Drive an Arm Joint for Disaster Response Robots」
*Wenchao Gu, Hikaru Nagano, Masashi Konyo, Satoshi Tadokoro(Tohoku Univ.)

1A2-09a6：「Environment Recognition for Robot Navigation Using Image-based 3D Reconstruction with Terrain Parameter Identification」
*Luthfiyyah Zahrah Faridatul, Kazuki Matsumura, Bekhti Mohammed Abdessamad, Yuichi Kobayashi, Kenjiro Miura(Shizuoka Univ.)

1A2-09a7：「Scene-parsing for disaster environments by means of a convolutional neural network」
*Solvi Arnold, Kimitoshi Yamazaki(Shinshu Univ.)

1A2-09b1：「Vibrotactile Representation of Mobile Robot Collisions Using Differences in Stimulus Duration」
*Daniel Gongora Flores, Hikaru Nagano, Masashi Konyo, Satoshi Tadokoro(Tohoku Univ.)

1A2-09b2：「三次元環境を半自律移動可能な多脚型ロボット」
壁面に対応可能な吸盤脚の提案
齋藤明日希、○永山和樹、伊藤一之（法政大）、大道武生、芦澤怜史（名城大）、松野文俊（京大）

1A2-09b3：「ロボット聴覚の極限音響への展開」
○奥乃博（早大）、中臺一博（東工大 / ホンダ RI）、公文誠（熊本大）、糸山克寿、吉井和佳、坂東宜昭（京大）、佐々木洋子（産総研）

1A2-09b4：「多自由度油圧駆動ロボットのシリンダ圧に基づく手先負荷力推定」
○岡田大貴、横小路泰義（神戸大）

1A2-09b5：「非同期マイクロホンアレイを搭載した複数ロボットによる音環境マップの協調オンライン推定」
○関口航平、坂東宜昭（京大）、中村圭佑（ホンダ RI）、中臺一博（ホンダ RI/ 東工大）、糸山克寿、吉井和佳（京大）

1A2-09b6：「マスタ・スレーブシステムにおける操作者の行動予測による操作補助」
松本庸佑、○丸山智弘、並木明夫（千葉大）

1A2-09b7：「極限環境下で作業可能な災害対応ロボットの開発」
（第４報：４肢ロボットの匍匐移動法の提案）
○橋本健二、小泉文紀、松澤貴司、孫瀟、濱元伸也、寺町知峰、酒井伸明、木村駿介、高西淳夫（早大）

1A2-10a1：「災害対応ロボットシミュレータ Choreonoid の ROS 連携機能」
○金広文男、中岡慎一郎（産総研）

1A2-10a2：「環境認識のための Growing Neural Gas を用いた注視領域に基づく位相構造の抽出」
○戸田雄一郎、三宅晨、武居直行、和田一義、久保田直行（首都大）

1A2-10a3：「ランク 1 空間モデル制約付き多チャネル NMF を用いた柔軟索状ロボットにおける雑音抑圧」
○高草木萌（筑波大）、北村大地（総研大）、小野順貴（国立情報研 / 総研大）、山田武志、牧野昭二（筑波大）、猿渡洋（東大）

1A2-10a4：「真空吸着機構を用いた壁面移動ロボットの基礎研究」
吸着コンポーネントを用いた壁面移動ロボットの基礎研究
○佐野誠治、大原賢一、市川明彦、芦澤怜史、大道武生、福田敏男（名城大）

1A2-10a5：「ピッチ角制御方式への変更とモータ集約化によるミニサーベイヤーの機動性向上」
ミニサーベイヤーの利用拡大を目指して
○砂田茂（大阪府大）、田辺安忠（JAXA）、米澤宏一（大阪大）、得竹浩（金沢大）

1A2-10a6：「柔軟索状レスキューロボットのためのマイクロホン・加速度センサアレイを用いた 3 次元姿勢推定」
○坂東宜昭、糸山克寿（京大）、昆陽雅司、田所諭（東北大）、中臺一博（東工大 / ホンダ RI-JP）、吉井和佳（京大）、奥乃博（早大）

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

1A2-11b1：「帯域可変な触覚センサ機構の基礎的検討」
○石橋良太（首都大）

1A2-11b2：「多関節系の到達運動における予測と学習機構の考察」
○石橋良太（首都大）

1A2-11b3：「Study on sensing technology of tilting of head」
*Kanako Miyashita, Tetsuji Muto(GKA SH), Kazuhiro Motegi, Nobuaki Nakazawa(Gunma Univ.)

1A2-11b4：「Parametric t-SNE を利用した頭部生体信号に基づく個人適応型表情認識法の提案」
○平林真和、中村恭之（和歌山大）

1A2-11b5：「モーション計測による操作種別と操作負荷の識別」
○伊藤淳、馬場隆造、山崎亘、丁明、吉川雅博、高松淳、小笠原司（奈良先端大）

1A2-11b6：「画像処理を用いた金型磨き面の判定」
○一ノ谷裕常、辻合真也、五百井清（近畿大）

1A2-11b7：「上肢運動に基づいたパソコン操作インタフェースの開発」
○奥島綾介（群馬大）、坂洋明（SMC 株式会社）、中沢信明、松井利一、藤井雄作（群馬大）

1A2-12a1：「人体下肢振動を利用した歩行者の自己位置推定の補正」
○加藤佳大、永野光、昆陽雅司、田所諭（東北大）

1A2-12a2：「膝と足先の動きを利用したインタフェースの開発」
○関口優、小野瀬俊介、相川真之介、中沢信明、松井利一、藤井雄作（群馬大）

1A2-12a3：「余剰筋力を用いた第三の腕ロボットの操縦」
○岩垂真哉、水内郁夫（東農工大）

1A2-12a4：「文具が配置されたテーブルから知覚される乱雑さ」
○郷古学（東北学院大）

1A2-12a5：「視覚系の空間周波数特性に基づく中心窩レンダリング」
○江連悠貴、井上碩、牧野泰才、篠田裕之（東大）

1A2-12a6：「能動的な振動入力による把持物体推定」
高瀬悠太、○加藤寛之、竹村憲太郎（東海大）

1A2-12a7：「上体立ち上げ動作の実測およびトルク変化最小運動規範モデルの導出」
込山菜摘（中央大）、安在絵美（お茶の水女子大）、○大隅久（中央大）、太田裕治（お茶の水女子大）

1A2-12b1：「被介護者の立ち上がり解析用ロボットの開発」
○佐々木基、西尾健、浪花啓介、大須賀公一、杉本靖博、末岡裕一郎（大阪大）

1A2-12b2：「全方向車いすを利用したベッド支援システムの構築」
○佐藤寿哉、若田知也、中沢信明、松井利一、藤井雄作（群馬大）

1A2-12b3：「下肢筋群活動分析に基づいた ペダリングスキルトレーニングシステムの開発」
○佐藤拓広、徳安達士（福岡工大）、松本慎平（広島工大）、北脇知己（岡山大）

1A2-12b4：「仮想壁を利用した立位機能評価システム」
～簡易評価システムの開発と年代別機能評価～
○坂田茉実、島圭介（横国大）、島谷康司（県立広島大）、泉博之（産医大）

1A2-12b5：「2CCD カメラを用いた瞳孔・虹彩同時追跡」
○山岸健太、竹村憲太郎（東海大）

1A2-12b7：「臀部補助機構を備えたエアセル腰部支援装置を用いた長時間運転疲労の増加低減の検証」
○山田純、小村到、早川聡一郎、池浦良淳、澤井秀樹（三重大）、早川智範（住友理工株式会社）

1A2-13a1：「多点舌圧センシングに基づくゲル摂食挙動の時空間解析」
○柴田曉秀、東森充、熊倉駿（大阪大）、池上聡、中馬誠（三栄源 F.F.I.（株））、堀一浩、小野高裕（新潟大）

1A2-13a2：「口の開閉動作に基づいたハンズフリーインタフェースの開発」
○若田知也、佐藤寿哉、中沢信明、松井利一、藤井雄作（群馬大）

1A2-13a3：「歩行中のつまずき転倒現象の計測および危害推定」
○秋山靖博、光岡賢人、山田陽滋、岡本正吾（名大）

1A2-13a4：「虹彩の特徴量を利用したインタフェースの開発」
○春山裕樹、瀬川辰之佑、小澤奈穂（群馬大）、高橋則行（S.R.D）、中沢信明、松井利一（群馬大）

1A2-13a5：「外部環境情報選択に基づくドライバ旋回行動モデルの同定」
○小嶋友輔、早川聡一郎、水谷謙太、池浦良淳（三重大）

1A2-13a6：「深層ニューラルネットワークを用いた筋電位に基づく動作識別」
○小野哲、松尾芳樹、上野祐樹（東京工科大）

1A2-13a7：「膝と足先の動きを利用した電動車いすの操作」
○小野瀬俊介、関口優、相川真之介、中沢信明、松井利一、藤井雄作（群馬大）

安全・安心な RT 構築を目指して◇ Robotics with Safety and Reliability

1A2-13b1：「入浴介助機器における介護労働者のための安全防護」
○岡部康平、齋藤剛、池田博康、岩切一幸（安衛研）

1A2-13b2：「面状圧力センサを配置した人間協調ロボットの圧力情報に基づく制御による人体への安全性確保」
○韓天実、舟洞佑記、道木慎二（名大）、道木加絵（愛工大）

1A2-13b3：「人間共存型ロボットのベース部による衝撃緩和に関する研究」
○熊谷駿輔（神奈川大）、鈴木健斗（河西工業株式会社）、高西淳夫（早大）、林憲玉、田村泰人（神奈川大）

1A2-13b4：「弾性梁理論に基づく腰部負荷評価の基礎検討」
○工藤直紀、山田陽滋、伊藤大輔、本城顕彦（名大）

1A2-13b5：「空圧式剛性切替機構を有する高安全マニピュレータ関節の開発」
空圧式操作器のプロトタイプ製作
○高原郷司、樫原純人、鄭聖熹（大阪電通大）

1A2-13b6：「人工骨を用いた前腕骨の曲げ強度特性」
○山口篤志、岡部康平、池田博康（安衛研）

1A2-13b7：「人間が眼部とロボットとの衝突を避けるための回避特性を考慮した初期分離距離に関する研究」
○武田峻矢、山田陽滋、岡本正吾（名大）

1A2-14a1：「入浴介護機器の感電リスクに関する考察」
○風間智、岡部康平（労働安全衛生総合研究所）、浅野陽一（日本自動車研究所）、本間敬子（産総研）、池田博康（労働安全衛生総合研究所）

1A2-14a2：「迅速性と確実性を考慮した非常停止ボタンの最適配置の検討」
○鈴木俊智（日大）、池田博康（安衛研）、中村英夫、高橋聖（日大）

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

1A2-14a3：「Development of Augmented reality-based display for tele-operation robotic system」
Remote control of robotic system with enhanced display for the operator
*Donghoon Kang, Shinsuk Park, Jangwoo Park, Suhun Jung(Korea Univ.), Seungyoon Kim(ASIJ)

1A2-14a4：「Wearable Device for Camera-Based Eye Tracking」
Model Approach using Cornea Images
*Lotfi El Hafi, Pedro Uriguen Eljuri, Ming Ding, Jun Takamatsu, Tsukasa Ogasawara(NAIST)

1A2-14a5：「操縦方式が混在する VR 操縦空間の提案」
○益子滉輝、鵜重誠、渡邊孝一（木更津高専）

1A2-14a6：「視覚的質感の光学的定量化および提示」
○岡田陽平、岩瀬英治（早大）

1A2-14a7：「随意操作が可能な【第三の腕】に関する研究」
―第 1 報：顔面ベクトルによる目標物指示性の VR 内における検証―
○岩﨑悠希子（早大）、渡辺貴文（早大 / グリーン・コンピューティング・システム研究開発機構）、岩田浩康（早大）

1A2-14b1：「ジャイロ効果による歩行時の進行方向誘導」
○宮原寛和、牧野泰才、篠田裕之（東大）

1A2-14b2：「水中対応型頭部搭載型ディスプレイを用いたスキューバダイビング訓練システムの基礎的検討」
水中 HMD の設計および実装
○橋本悠希、長田一馬、明神優（筑波大）

1A2-14b3：「空中超音波による物体の移動制御」
○三井祥幹、田中宏冶、井上碩、牧野泰才、篠田裕之（東大）

1A2-14b4：「触覚を伴うインタラクションが可能な三次元空中立体映像システムの提案」
○木村優太、古山佳和、牧野泰才、篠田裕之（東大）

1A2-14b6：「全方位推進型水上移動機における水中の可視化および重心位置の搭乗部表示の評価」
○上正原陽、武居直行（首都大）

1A2-14b7：「多段プレート型首機構により支持されたアンドロイドヘッドの遠隔操作性の評価」
○真栄田健太、仲田佳弘、中村泰、石黒浩（大阪大）

1A2-15a2：「ディスプレイ映像を基準としたモバイル AR のためのマーカ隠蔽手法」
○草なぎ勉、鏡慎吾、橋本浩一（東北大）

1A2-15a3：「オーバーサンプリングによるペナルティベースト実時間シミュレーションの改善」
○中川拓、菊植亮（九大）

1A2-15a4：「上昇流型ミストスクリーンによる卓上空中映像表示装置」
○小水内俊介、近野敦（北大）

1A2-15a5：「触れる自由視点空中映像の表示システム」
○木島卓也、和田恭坪、小水内俊介、近野敦（北大）

1A2-15a6：「実時間シミュレーションのための曲げねじりに対応するばね剛体モデル」
○野澤勇貴、菊植亮（九大）

水中ロボット・メカトロニクス（２）◇ Underwater Robot and Mechatronics (2)

1A2-16b1：「水産資源の管理支援用水中ロボットの開発」
第２報：ヨーの周波数応答実験
○三好扶、森隼人、佐藤和幸、髙木基樹（岩手大）

1A2-16b2：「レーザー分光分析による海底岩石のリアルタイム化学分析」
- 元素定量分析手法の開発 -
○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（(有）オーケーラボ）、作花哲夫（京大）

1A2-16b3：「長距離 Wi-Fi 通信を用いた遠隔操船システムの開発」
○高畠京平、清水悦郎、山口源貴、大出剛、梅田綾子（東京海洋大）、土屋利雄（海洋研究開発機構 / 東京海洋大）

1A2-16b4：「胸鰭機構を有する水中ロボットの開発」
○髙木基樹、三好扶（岩手大）

1A2-16b5：「水中環境調査を目的とした水中ロボットの開発」
第１報：試作機の開発
○佐藤和幸、髙木基樹、森隼人、三好扶（岩手大）

1A2-16b6：「脚移動機能を有する水中６脚ロボットの開発」
○佐藤翔太、髙木基樹、三好扶（岩手大）

1A2-16b7：「ゴム膜の変形を利用した浮力制御」
○咲山正知、原田宏幸、工藤光輝（北大）

1A2-17a1：「考古学調査用水中ロボット開発と琵琶湖葛籠尾崎による利用」
○三ツ井友輔、末森良（立命館大）、坂上憲光（東海大）、川村貞夫（立命館大）

1A2-17a2：「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 NOMAD」
自己推進型環境モニタリングブイ mNOMAD
○三富剛史、三村啓智、遠藤央（日大）、荒井翔悟（東北大）、柿崎隆夫（日大）

1A2-17a3：「シリコンゴムを用いた小型浮力調整装置の開発」
○山本裕之、渋谷恒司（龍谷大）

1A2-17a4：「底質調査用小型水中ロボットの開発」
○若月椋、髙木基樹、森隼人、佐藤和幸、三好扶（岩手大）

1A2-17a5：「水槽底掃除を目的とした水中ロボットの開発」
○小山猛、米倉達郎、萩原義裕、明石卓也、金天海、佐々木誠、髙木基樹、三好扶（岩手大）

1A2-17a6：「MCUV MaNTA の製造」
○小澤正宜、清水悦郎、松岡諒（東京海洋大）

1A2-17a7：「4 軸推進型電動船舶のための線形近似オブザーバを用いた一定前進速度制御」
○松岡祥平、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）

1A2-17b1：「海底ロボット用位置計測センサの研究」
○松下直人、西田信一郎（鳥取大）

1A2-17b2：「音響計測および画像観測装置を用いた マンガンクラスト賦損量の自動調査システム」
○西田祐也（九工大）、永橋賢司、佐藤匠、ボーデンマンアドリアン、ソーントンブレア、浅田昭（東大）、浦環（九工大）

飛行ロボット・メカトロニクス（２）◇ Aerial Robot and Mechatronics (2)

1A2-17b4：「Vision-based orientation control of multi-rotor UAV for aerial manipulation」
*Suphachart Leewiwatwong, Syohei Shimahara, Robert Ladig, Kazuhiro Shimonomura(Ritsumeikan Univ.)

1A2-17b5：「インフラ構造物点検のためのマルチコプタ搭載用打音機構の研究」
○阿部雄樹、市川明彦、池田貴公、大原賢一、福田敏男（名城大）

1A2-17b6：「有線給電マルチコプターの自律ホバリング」
○葉山清輝、入江博樹（熊本高専）

1A2-17b7：「推力飽和後の挙動を安定化させる 6 自由度マルチコプターの位置姿勢制御」
○國行翔哉、菊植亮（九大）

1A2-18a1：「重心移動機構を備えた羽ばたき型飛行ロボットの開発」
○依田大輝、臼田稔宏、重松直哉、白鳥智大、渡邉孝信（早大）

1A2-18a2：「ピッチ角制御機構を有する 8 自由度クアッドコプターの開発」
○井上亮、大竹博（九工大）

1A2-18a3：「凧型無人航空機を用いた地上音源の位置推定システムの開発」
○永吉駿人、公文誠、鷲崎海（熊本大）、岡部和夫（株式会社スカイリモート）

1A2-18a4：「Flying-wing 型 UAV の制御系設計と飛行実験による検証」
伊藤唯、○遠藤祐甫、田中基康、田中一男（電通大）

1A2-18a5：「可視光ビームによる飛行ロボット操作インタフェース」
○下村駿平、エンリケズギエルモ、三輪貴信、橋本周司（早大）

1A2-18a6：「画像情報を用いたマルチコプタの移動量推定手法の開発」
○岸川純平、大原賢一、池田貴公、市川明彦、福田敏男（名城大）

1A2-18a7：「パラフォイール型飛行ロボットの特性を考慮した風向 / 風速推定」
○高橋佑徳、田中基康、田中一男（電通大）

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

1A2-18b1：「ガルバノミラーを用いたアクティブデプスビジョンシステム」
○井上和生、青山忠義、高木健、石井抱（広島大）

1A2-18b2：「走査領域を制御可能な広 FoV 3D-LIDAR の開発」
○加々見諒、小沼智裕、黒田洋司（明治大）

1A2-18b3：「リアルタイム全方向レーザスキャナを用いた屋外環境の種別推定」
大音雄輝、鄭好政、○河村晃宏、岩下友美、倉爪亮（九大）

1A2-18b4：「無限回転する 2 次元スキャンの 6 自由度マッチングによる森林環境の地図生成」
○関才門（筑波大）、原祥尭（千葉工大）、坪内孝司（筑波大）

1A2-18b5：「複数ロボットの協調観測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）

1A2-18b6：「LIDAR とカメラを併用した静止物体の画像と幾何情報収集」
○森本大智（東理大 / 産総研）、佐々木洋子（産総研）、溝口博（東理大 / 産総研）

1A2-18b7：「模擬がれきフィールドの多視点点群計測によるがれき要素抽出に関する研究」
○青山弘季、小野里雅彦、田中文基（北大）

1A2-19a5：「大規模環境に対する 3 次元レーザ計測の効率化の検討」
○南承佑、倉爪亮、岩下友美、鄭好政（九大）

1A2-19a6：「マルチスリット光を用いたカラーテクスチャ取得可能な小型距離画像センサの構築」
○板垣文瀬、木村優志、増山岳人、梅田和昇（中央大）

1A2-19a7：「スリット像のぼけの計測と視差計測とを組み合わせたマルチスリットレーザプロ ジェクタを用いた小型距離画像センサの構築」
馮益、○木村優志、増山岳人、梅田和昇（中央大）

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

1A2-19a1：「指側腹の触覚特性に関する一考察」
○佐野明人、田中由浩（名工大）

1A2-19a2：「無電源型触覚センサの開発」
○島田邦雄（福島大）

1A2-19a3：「把持対象物と外部環境との接触状態の同定実験」
指先の力覚センサを用いた場合
○福島雅史、山田貴孝、山本秀彦、川﨑晴久、毛利哲也（岐阜大）

1A2-19b1：「A New Approach for Realistic Vibrotactile Friction Feedback for Midair Writing Systems.」
*Dennis Babu, Hikaru Nagano, Masashi Konyo, Satoshi Tadokoro(Tohoku Univ.)

1A2-19b2：「低周波振動触覚のための DC モータを用いたアクチュエータの設計」
○ヤェムヴィボル、岡崎龍太、梶本裕之（電通大）

1A2-19b3：「触覚コンタクトレンズの増幅効果を利用したゴム製人工皮膚層」
○安藤潤人、福田航平、望山洋（筑波大）、竹囲年延（弘前大）、藤本英雄（名工大）

1A2-19b4：「ラバーハンド周辺の視触覚的注意が身体錯覚を強くする」
○伊藤謙、岡本正吾（名大）、原正之（埼玉大）、山田陽滋（名大）

1A2-19b5：「空中超音波触覚ディスプレイにおける触感の空間解像度向上」
○伊藤充、井上碩、牧野泰才、篠田裕之（東大）

1A2-19b6：「ハプティックグローブの計測値に応じて肩関節の動作を保存・再現するアシスト装置の開発」
○稲葉洋介、矢代大祐、弓場井一裕、駒田諭（三重大）

1A2-19b7：「皮膚吸引圧刺激と筋バイアスを用いた道具を介した外力知覚メカニズムの検証」
牧角将、○永野光、昆陽雅司、田所諭（東北大）

1A2-20a1：「広ダイナミックレンジ力覚検知技術の開発」
○奥村大輔、辻俊明（埼玉大）

1A2-20a2：「軸受によるトルクセンシングユニットの他軸干渉低減」
○加藤達彦、石川省吾、杉原知道（大阪大）

1A2-20a3：「Youla Parameterization　に基づく Force Display の２自由度制御系設計」
○丸田晟央、吉田洋明（日大）

1A2-20a4：「空中超音波による目標点への動作誘導」
○吉本東天、長谷川圭介、牧野泰才、篠田裕之（東大）

1A2-20a5：「モノフィラメントを用いた触覚機能検査時の徒手動作に関する実験的検討」
○近井学（産総研）、小澤恵美（昭和伊南総合病院 / 産総研）、高橋紀代（篤友会リハビリテーションクリニック / 産総研）、布川清彦（東京国際大学 / 産総研）、井野秀一（産総研）

1A2-20a6：「インデックスマッチングを用いたテクスチャ面に対する指表面変位の測定手法」
○金子征太郎、梶本裕之（電通大）

1A2-20a7：「指先接触面変化が触感性に与える影響の考察」
○荒川剛（広島大）、中原昭、鑓水清隆、高橋雅人（DIC 株式会社）、大倉典子（芝浦工大）、辻敏夫、栗田雄一（広島大）

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

1P1-01b1：「血圧測定を目的とした人体固定用ソフトグリッパの開発」
―第 2 報：対応腕周とその測定精度に関する基礎実験―
○益田航、西岡靖貴、安田寿彦（滋賀県立大）、谷口実（オムロンヘルスケア㈱）、濱口剛（オムロン㈱）、清水正男（オムロンヘルスケア㈱）

1P1-01b2：「複数台 RGB-D センサを用いた片麻痺者の状態推定システム」
複数台 RGB-D センサ情報の統合
諸根理仁、○遠藤央、柿崎隆夫（日大）

1P1-01b3：「ＭＲ流体を用いた高齢者用歩行補助杖の改良とバランス制御」
秋山泰彦、大下彦太、○伊藤友孝（静岡大）

1P1-01b4：「特異値分解による手話で用いられる腕の基本動作識別に関する研究」
○羽鳥綾香、小林裕之（大阪工大）

1P1-01b6：「常時着用によって生じる筋衰退の予防を目的とした空気圧コルセットの提案」
○臼井佑太郎、西岡靖貴、安田寿彦、山野光裕（滋賀県立大）

1P1-01b7：「重心バランスを考慮したアーム介助型起立・着座支援機」
永野仁啓、○油井哲暢、塚越秀行（東工大）

1P1-02a1：「後方から乗り込む福祉車両に向けた前向き駐車支援システムに関する研究」
○下川航、和田正義（東農工大）

1P1-02a2：「生体膝関節を規範としたパワーアシスト装具の開発と基礎特性の評価」
○菊池武士、酒井紘平、阿部功（大分大）

1P1-02a3：「装着型ロボットを用いた患者シミュレータ」
変形性膝関節症患者の着座起立動作の模擬と負担推定
○久保竜、蛭川絢香、岡本正吾、山田南欧美、秋山靖博、山田陽滋（名大）

1P1-02a5：「小型移動ロボットを利用した介護予防運動促進プログラム」
○原口真、大槻祐介（福井工大）

1P1-02a6：「協働型タスクによる上肢運動訓練支援システムの開発」
○後藤隆磨、川口智大、田中良幸（長崎大）

1P1-02a7：「座面昇降及びスライド機能を有する車輪倒立型電動車椅子の開発」
コンセプト及び車体設計
○香西一樹、鄭聖熹（大阪電通大）

1P1-02b1：「軟体型圧力センサによる電動義手の駆動」
軟体型圧力センサの義手指先設置による絹ごし豆腐の把持と，少数センサによる掌屈・背屈および回内・回外角度推定
○早坂望、山口隼、伊東明俊（東京電機大）

1P1-02b2：「脚の運動検出による電動アシスト歩行器の制御信号の生成」
○大島徹（富山県立大）、村林知明（無所属）、井口竹喜、一柳健、池谷薫（菊池製作所）、小柳健一、増田寛之、本吉達郎（富山県立大）

1P1-02b3：「手首の動作が可能な小児用前腕動力義手の開発」
形状記憶合金アクチュエータを用いた動力義手と手首の試作
○谷口浩成、橋本篤徳、中川未稀（津山高専）

1P1-02b5：「介護用移動マニピュレータの自律移動制御」
○富士谷裕介、高橋洸介、佐野恭介、畠山彩花、湯川俊浩（岩手大）

1P1-02b6：「IoT 技術を取り入れた筋電義手の制御」
○高橋雄太、福田修、奥村浩、新井康平（佐賀大）

1P1-02b7：「福祉機器のための熱溶解積層法 3D プリンタによる造形物の評価手法の検討」
○高嶋淳（国立リハ研）、庄司瞳（千葉工大）、相川孝訓、中村隆（国立リハ研）、手嶋吉法（千葉工大）、井上剛伸、硯川潤（国立リハ研）

1P1-03a1：「移乗介護用ベッド分離型移動車の開発」
○高本雄太（奈良先端大 / 近畿大）、河野諒太、五百井清（近畿大）

1P1-03a2：「実世界クリックによる生活支援ロボット動作教示法」
実物体位置管理データベースの活用
○佐藤健次郎、日高雄太、安孫子優紀、岩城敏（広島市大）

1P1-03a3：「上肢リハビリシステム SEMUL を用いた作業療法訓練プログラム WIPE の臨床評価」
○佐藤地洋、山辺一輝、阿部功、菊池武士（大分大）、釘宮慎太郎、大野哲也、中元和孝（大分東部病院）、洲上祐亮、佐藤浩二、森照明（大分岡病院）、井上昭夫（ER テック）

1P1-03a4：「前遊脚期における膝関節に対する屈曲トルクのつま先高さに及ぼす効果の検証」
○三宅太文、築根まり子、小林洋、菅野重樹、藤江正克（早大）

進化・学習とロボティクス◇ Evolution and Learning for Robotics

1P1-03b1：「強化学習に基づく 4 脚走行ロボットのバウンド歩容獲得」
～状態重視型と行動重視型の提案と検討～
大谷英之、○谷口貴一、道端孝弘、堤一義（龍谷大）

1P1-03b2：「強化学習に基づく 4 脚走行ロボットのトロット歩容獲得と動作改善」
○谷口貴一、大谷英之、道端孝弘、堤一義（龍谷大）

1P1-03b3：「Adaptive Multi-layered Perception for Picking in Clutter with Parameter Reinforce Learning via Experience in Task」
*Kentaro Wada, Kei Okada, Masayuki Inaba(Univ. of Tokyo)

1P1-03b4：「前腕筋電位に基づく手指動作識別技術」
○浦田幸尚、土谷大輔、泉清高、辻村健（佐賀大）

1P1-03b5：「プレコンディションを行ったヤコビ行列を用いた超冗長マニピュレータの逆運動学計算」
○関段友哉、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）

1P1-04a1：「拮抗腱駆動ロボットの適応力向上のための動特性推定とセンサ変数間の相関推定に関する考察」
○原田健太郎、小林祐一（静岡大）

1P1-04a3：「花札におけるプレイヤモデルの構築に関する研究」
○高岡勇樹、川上敬、大江亮介、三田村保、木下正博（北海道科大）

1P1-04a4：「他センサー情報を画像に関連付ける機械学習による 物体の位置・姿勢の推定法の提案」
○山本凌大（三重大）

1P1-04a5：「確率的需要のある店舗群に対する最適拠点配置に関する研究」
○小林秀、川上敬、大江亮介（北海道科学大）

1P1-04a6：「軟弱地盤におけるロッド車輪モデルの開発と検証」
○松本拓、成瀬継太郎（会津大）

1P1-04b1：「超冗長ロボットの複雑な動作のための形状制御モデルの開発」
○新垣涼平、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）

1P1-04b2：「実機 UAV を用いた強化学習によるホバリングの実現」
○杉本卓哉、郷古学（東北学院大）

1P1-04b3：「多重学習器を用いる強化学習」
報酬付与に遅れがある学習環境への適用
○西澤智恵子、松井博和（三重大）

1P1-04b4：「深層強化学習による移動マニピュレータの学習制御」
○青谷芳宏、黒田洋司（明治大）

1P1-04b5：「深層学習を用いた CT 画像の読影支援に関する研究」
○川上敬（北海道科学大）、山下佳貴（IBM ソリューションサービス）、大江亮介、丹羽孔明、菊池明泰（北海道科学大）

1P1-04b6：「学習予測制御システムの学習方法の検討」
捕球問題への適用
○相澤徹、山田和明（東洋大）

1P1-05a1：「自律型漸進的学習を用いた仮想ロボットの行動獲得」
○大江亮介、川上敬（北科大）

1P1-05a2：「進化計算を用いた人工生物の自動設計に関する研究」
計算コストによる進化計算手法の比較
○大西涼介、岩館健司、鈴木育男、渡辺美知子（北見工大）

1P1-05a3：「六輪探索ロボットの自律走行の獲得」
○大川徳也、渡辺美知子、鈴木育男、岩館健司（北見工大）、古川正志（北海道情報大学）

1P1-05a4：「ニューラルネットワークの解析的表現を用いたモデル予測制御」
○池本周平、森晋太郎、細田耕（大阪大）

1P1-05a5：「ロボットと魚の敵対的関係における相対的知能評価」
カオスを用いたロボットによる魚捕獲実験
○長尾明哲、犬飼陽裕、見浪護、矢納陽、松野隆幸（岡山大）

作業移動ロボット◇ Mobile Manipulation Robot

1P1-06b1：「力覚情報による動作修正を用いた移動マニピュレータによる壁拭き動作の制御」
○久保田啓、小林祐一（静岡大）

1P1-06b2：「6 脚クローラ型不整地移動ロボットの開発と溝乗り越え運搬」
○佐々木大雅、藤田豊己（東北工大）

1P1-06b3：「多自由度センサアームを搭載した移動マニピュレータ用分散制御コントローラの開発」
○前山祥一、平松伸悠、渡辺桂吾（岡山大）

1P1-06b4：「荷台水平化を実現する低重心型平行二輪運搬ビークルの荷台姿勢制御」
○大阿久善仁、野田善之（山梨大）

1P1-06b5：「超楕円ポテンシャルを用いた仮想バネ手法による長尺物の全方向協調搬送」
○大崎僚士、前山祥一、渡辺桂吾（岡山大）

1P1-06b6：「走行車両間のテザー懸垂移動装置を用いた屋外広域作業システムの開発」
第 2 報：移動制御システムの構築と検証実験
○下鳥宇宙、富永涼太、望月恒星、高橋康文、程島竜一、琴坂信哉（埼玉大）、福島 E. 文彦（東京工科大）、広瀬茂男（株式会社ハイボット）

1P1-06b7：「洗浄と移動を両立する回転ブラシを複数有する自走洗浄ロボットの開発」
○矢口陽一、田神俊樹、樋口勝（日工大）

移動ロボットの自己位置推定と地図構築◇ Localization and Mapping

1P1-07a3：「Developing an autonomous service car: golf-cart prototype modelling」
Ilya Shimchik, Artur Sagitov, Ilya Afanasyev(Innopolis University), Fumitoshi Matsuno(Kyoto Univ.), *Evgeni Magid(Innopolis University)*

1P1-07a4：「Clustering Based Line Detection in Noisy Datasets」
*Ankit Ravankar, Abhijeet Ravankar, Takanori Emaru, Yukinori Kobayashi(Hokkaido Univ.)

1P1-07a6：「レーザ反射強度を用いた自己位置推定法の強化」
小池勇起、○サムアンラホック、田中昭雄（小山高専）

1P1-07b1：「ドローンを用いた Visual SLAM に基づく 3 次元地図生成」
○永井源樹、大石修士、三浦純（豊橋技大）

1P1-07b2：「ランドマーク認識とスキャンマッチングを併用した自己位置推定の安定性向上」
○家永昂、黒田洋司（明治大）

1P1-07b5：「LRF の輝度画像による特徴点抽出を用いた三次元地図生成」
○出口翔大、石上玄也（慶大）

1P1-07b6：「M 系列符号を用いる音響ビーコンの音源方向推定及び自己位置推定への影響」
○小木曽里樹、川岸卓司、水谷孝一、善甫啓一、若槻尚斗（筑波大）

1P1-08a1：「人間の環境認識に関するアンケート調査と それに基づく移動ロボットの自己位置推定」
○小野貴史、高橋智一、鈴木昌人、新井泰彦、青柳誠司（関西大）

1P1-08a3：「見えに基づく移動地図と物品操作地図の提案」
○尾形将平、水内郁夫（東農工大）

1P1-08a4：「方位センサを用いた移動ロボットの巡回動作の検証」
小林義光、○牧野聡、田中悠貴（岐阜高専）

1P1-08a5：「不整地移動ロボット搭載を目的とした 2 次元移動距離センサの開発と性能評価」
○柳澤新、石上玄也（慶大）

ImPACT タフ・ロボティクス・チャレンジ（3）◇ ImPACT Tough Robotics Challenge (3)

1P1-08b1：「三次元環境を半自律移動可能な多脚型ロボット」
多様な形状のパイプへ対応可能な柔軟脚の提案
○青柳龍志、本間義大、伊藤一之（法政大）、松野文俊（京大）

1P1-08b2：「機械・土壌の相互力学モデルの構築を目的としたバケット掘削実験装置の開発と数値解析」
森大輝、椿洋輝、大村拓也（慶大）、尾崎伸吾（横国大）、○石上玄也（慶大）

1P1-08b3：「独立ベクトル分析とノイズキャンセラを用いた雑音抑圧の柔軟索状ロボットへの適用」
○石村大、牧野昭二、山田武志（筑波大）、小野順貴（総研大 / 国立情報研）、猿渡洋（東大）

1P1-08b4：「視触覚融合提示システムを用いたクローラ型レスキューロボットの移動操作」
○浅見瞭、澤井泰彦、佐藤徳孝（名工大）、遠藤孝浩、松野文俊（京大）、森田良文（名工大）

1P1-08b5：「接触情報の視触覚提示による能動スコープカメラの操作性向上」
○船水貴仁、永野光、昆陽雅司、田所諭（東北大）

1P1-08b6：「無人航空機のためのロボットアームの設計開発」
○大西義典、高木健、青山忠義、石井抱（広島大）

1P1-09a1：「微粒子励振型流量制御弁による油流量制御」
○大藤翔輝、神田岳文、妹尾典久（岡山大）、鈴森康一、浮田貴宏、難波江裕之（東工大）

1P1-09a2：「犬の歩容を利用した階段や瓦礫上の速度推定の高精度化」
○大野和則、藤枝卓明、古森雄一、鈴木高宏、田所諭（東北大）

1P1-09a3：「単純形状の連結によるヘビ型ロボットの歩容設計」
○竹森達也（京大）、田中基康（電通大）、松野文俊（京大）

1P1-09a4：「触覚呈示による建設ロボットの遠隔操縦支援」
第 1 報：車体振動計測システムの開発と接触対象物の振動情報調査
○竹之内栄人、永野光、昆陽雅司、田所諭（東北大）

1P1-09a5：「テザー型 UAV のための AR マーカを用いた航法システム」
○中西弘明（京大）、橋本寛之（三菱重工）

1P1-09a6：「複合ロボットのための動力学シミュレータの開発」
○中村晋也、吉灘裕、倉鋪圭太、谷本貴頌、近藤大祐（大阪大）

1P1-09a7：「TRC における細径索状ロボットの移動・探索技術課題解決 (第 1 報)」
進入操縦・環境検知可能な索状先端能動機構技術の概要
○鄭心知、渡部進一（京都高度技術研）

1P1-09b1：「三次元環境を半自律移動可能な多脚型ロボット」
瓦礫環境へ対応可能な柔軟構造の提案
○鏑木彩加、林健太郎、伊藤一之（法政大）、松野文俊（京大）

1P1-09b2：「油圧ロボットのための油中気泡の分離除去装置とその効果」
坂間清子（青学大）、○増原伊織、田中豊（法政大）

1P1-09b3：「マルチロータ型ドローンの空力特性の CFD 解析」
○田辺安忠、青山剛史、杉浦正彦（JAXA）、菅原瑛明（菱友システムズ）、砂田茂（大阪府大）、米澤宏一（大阪大）、得竹浩（金沢大）

1P1-09b4：「マイクロホンアレイと３次元 LIDAR を用いた確率的３次元音源地図作成」
○田邊亮（東理大 / 産総研）、佐々木洋子（産総研）、竹村裕（東理大）

1P1-09b5：「遠隔センシングによるタフ油圧サーボ系の開発」
第 1 報：流量による位置制御システムの提案
○難波江裕之、日下部雄樹、井手徹、廣田善晴、井上淳、鈴森康一（東工大）

1P1-09b6：「小型高出力油圧アクチュエータの開発と多指タフロボットハンドへの応用」
○日下部雄樹、井手徹、廣田善晴、難波江裕之、鈴森康一（東工大）

1P1-09b7：「作動流体の粘性による微粒子励振制御弁の駆動特性への影響」
○浮田貴宏、鈴森康一、難波江裕之（東工大）、神田岳文、大藤翔輝（岡山大）

1P1-10a1：「無通電保持機構を有する高出力ロボットハンド」
○毛利哲也（岐阜大）、中村一也（並木精密宝石）、川崎晴久、安部貴大（岐阜大）、小林保幸、森賢一、斎藤全弘（並木精密宝石）

1P1-10a2：「GPS/ 非 GPS 環境における飛行ロボットの統合的ナビゲーション」
○鈴木智（信州大）、関弘圭（千葉大）、和田哲也（自律研）、野波健蔵（千葉大）

1P1-10a3：「移動ロボットへの実装を考慮したアンプ回路内蔵・小型ネット状近接覚センサの開発」
○鈴木陽介（電通大 / 金沢大）

1P1-10a4：「多角錐近似による接触力制約条件を用いた干渉立体形状に基づく剛体接触力計算」
○脇坂尚樹、杉原知道（大阪大）

1P1-10a5：「MUSIC スペクトルにおけるエゴノイズ由来のピーク除去」
マルチロータヘリコプタからの音源定位への適用
○鷲崎海、若林瑞保、公文誠（熊本大）

1P1-10a6：「土砂災害の初動対応を目指した無人建設機械の状態提示技術の研究開発」
―第一報：有線給電式マルチロータ機を用いた建設機械周囲の情報取得試験―
○永谷圭司、薬師川楓、桐林星河、渡辺敦志（東北大）

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

1P1-11b1：「押付けならい動作における作業座標系の P-SD サーボ系の考察」
○石橋良太（首都大）

1P1-11b2：「球面関節からなる拮抗腱駆動系の運動生成機序の検討」
○石橋良太（首都大）

1P1-11b3：「瞼形状と虹彩位置を利用した非接触型インタフェースの開発」
○小澤奈穂、瀬川辰之佑、春山裕樹（群馬大）、高橋則行（企業組合 S.R.D）、中沢信明、藤井雄作（群馬大）

1P1-11b4：「6DOF-SVC モデルに基づく前庭動眼反射モデル」
○上船智也、和田隆広、園田耕平（立命館大）

1P1-11b5：「上下瞼の曲線近似を利用した視線入力システムの構築」
○瀬川辰之佑、小澤奈穂、春山裕樹（群馬大）、高橋則行（S.R.D）、中沢信明、藤井雄作（群馬大）

1P1-11b6：「二人称視点での自己インタラクションに関する検討」
○清水親、原正之、山口大介、石野裕二、高崎正也、水野毅（埼玉大）

1P1-11b7：「モーションキャプチャおよび表面筋電位を用いた合気道の体の転換における動作解析」
○西尾健、浪花啓右、杉本靖博、大須賀公一（大阪大）

1P1-12a1：「身体動作における個人特徴の抽出とその分類に関する検証」
○川村健人、秋月拓磨、章忠（豊橋技大）、神尾郁好、高橋弘毅（長岡技大）

1P1-12a2：「鼻孔面積に基づいた顔方向の認識」
○相川真之介、小野瀬俊介、中沢信明、松井利一（群馬大）

1P1-12a3：「操作反力調節機能を有する舌用ジョイスティック」
操作反力の知覚と対話的機器制御への応用
○大場拓、梶川伸哉（東北学院大）

1P1-12a4：「パワーアシスト装置操作時の人間の重量知覚特性」
○池浦良淳、Itzel Rodriguez、小田晃士、早川聡一郎、澤井秀樹（三重大）

1P1-12a5：「ドライバの身体動作計測による漫然運転状態検出手法の検証」
○長澤潤、秋月拓磨、章忠、三宅哲夫（豊橋技大）、高橋弘毅（長岡技大）

1P1-12a6：「複数の発光・受光素子を用いた高速・高解像視線計測デバイス」
○天野陽平、五十嵐洋（東京電機大）

1P1-12a7：「Mirror Neuron System に基づいた運動情報の抽出に関する実験手法の検討」
○田野、朱赤、吉岡将孝、梁宏博、上田直哉（前工大）

1P1-12b1：「自動車競技運転において注視点が運転に与える影響の解析」
多田康治（中央大）、○田村雄介（東大）、大隅久（中央大）

1P1-12b2：「筋硬さセンサを用いた前屈動作における手先荷重推定法」
○土谷圭央、日下聖、田中孝之（北大）、松尾祥和（函館高専）

1P1-12b3：「カトコスキー把持パターンにおける脳波情報からの特徴抽出および識別手法の性能比較」
○内山瑛美子、前川知行、草島育生、高野渉、中村仁彦（東大）

1P1-12b4：「電動車いす走行における注視行動の分析」
○比嘉聖、山田孝治（琉球大）、神里志穂子、眞喜志隆、佐竹卓彦（沖縄高専）

1P1-12b5：「体幹抑制時の立ち上がり動作の不安定モード解析」
○福本浩平、前田篤志、中泉文孝（大阪工大）

1P1-12b6：「イヌとヒトの脳波同時計測を目指した計測システムの開発」
○平松靜、岩井瞭太、宮原聡子、多田沙也香、荻野正樹、田頭茂明（関西大）

1P1-12b7：「視覚情報に基づく行動判断における触覚刺激付与の効果」
○牧野泰才、四方紘太郎、篠田裕之（東大）

1P1-13a1：「シミュレーションを用いた ZMP 規範による人の歩行安定性解析」
○有馬大晴、塚原淳、橋本稔（信州大）

1P1-13a2：「対数線形化末梢血管粘弾性モデルに基づく疼痛評価法の提案」
機械的侵害刺激に対する疼痛と血管剛性変化の関係
○有國文也、宝田真依、平野博大、曽智、栗田雄一（広島大）、平野陽豊（静岡大）、鵜川貞二（日本光電工業）、中村隆治、佐伯昇、吉栖正生、河本昌志、辻敏夫（広島大）

1P1-13a3：「人差し指によるパドル操作スキルの獲得プロセス理解を目的とする研究」
○劉昌帥、谷口博生、暮松利輝、徳安達士（福岡工大）

1P1-13a4：「口腔内圧変動を利用した顔面体操支援システムの構築」
○鈴木顕、今井瑞樹、千葉瑛文、中沢信明、松井利一、藤井雄作（群馬大）

1P1-13a5：「色情報に基づいた顔認識に関する一考察」
○齋藤匠（群馬大）、狩野幹大（群馬県産業技術センター）、中沢信明、松井利一、藤井雄作（群馬大）

1P1-13a6：「アクティブ骨導音センシングを用いた指先接触力推定」
○舩戸恒宏、竹村憲太郎（東海大）

ウェアラブルロボティクス（1）◇ Wearable Robotics (1)

1P1-13b1：「EEG based motion intention prediction with neural networks」
*Sanjaya Bandara, Jumpei Arata, Kazuo Kiguchi(Kyushu Univ.)

1P1-13b2：「二ワイヤ三モードバネ機構を用いた装着型パワーアシスト装置の開発」
○岡本一将（鈴鹿高専専攻科）、岩井雄大（奈良先端大）、白井達也（鈴鹿高専）

1P1-13b3：「折り畳みを用いた伸縮電子デバイス」
○岩田吉丘、岩瀬英治（早大）

1P1-13b5：「運動時における無線鼓膜温測定装置の開発」
○久保諭敏、滝本隆、濵田臣二（北九州高専）、吉塚一典（佐世保高専）

1P1-13b6：「並列バネによる走行時の立脚期における脚部負荷軽減」
○久保田直樹、長谷川泰久（名大）

1P1-14a2：「メカニカル安全装置を搭載したロボットスーツの開発」
ロボットスーツの駆動実験
○古屋将徳、野口蒼平、杉山将史、甲斐義弘（東海大学）、富塚誠義（カリフォルニア大学）

1P1-14a3：「ミニチュアヒューマノイド用 3 自由度ワイヤ駆動式ジンバル機構の設計」
○古瀬世那、妻木勇一（山形大）

1P1-14a4：「先天性前腕欠損（横軸形成障害）のための乳幼児用筋電義手の開発」
乳幼児の多様な断端部形状に適応可能なセンサー体型ソケットの開発
○高花謙一、村井雄太、日吉祐太郎、叶鶴松、矢吹佳子、姜銀来（電通大）、加藤龍（横国大）、高木岳彦（東海大）、高山真一郎（成育医療研究センター）、横井浩史（電通大）

1P1-14a5：「外部からの空気供給を必要としない腰補助用マッスルスーツの開発」
○高橋夏樹、小林宏、森下光（東理大）

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

1P1-14b1：「スケーティングロボットにおける直進滑走の安定制御方法の検討」
○榎湧暉、和田一義、中島篤朗、八幡彰（首都大）

1P1-14b2：「エアホッケーロボットにおける対戦者のデータに基づく攻撃動作決定」
○三木悠也、井桁和輝、並木明夫（千葉大）

1P1-14b3：「バイオリン演奏ロボットの音程制御に関する基礎的研究」
○上村琢哉、丸山次人（東北工大）

1P1-14b4：「バイオリン演奏ロボットにおける演奏表現の研究」
「明るい」「暗い」の音色が演奏に与える影響
○森島大智、長谷川夏見、渋谷恒司（龍谷大）

1P1-14b5：「バイオリン演奏ロボットのフィンガリング用ワイヤ駆動ハンドの開発」
○石本浩之、渋谷恒司（龍谷大）

1P1-14b6：「V-REP を用いた振り付けソフトウェアの開発」
中島篤朗、和田一義、○榎湧暉（首都大）

人間機械協調（1）◇ Cooperation between Human and Machine (1)

1P1-15a2：「体圧分布を適応的に変化可能なベッドの開発」
○井上航、倉元昭季、大竹康仁、木村仁、伊能教夫（東工大）、市川友夢、小野弘幸、関山直人（富士ベッド）

1P1-15a3：「運転者と機械の力覚を介するコミュニケーションによる操作支援」
○益川勇貴、松井博和（三重大）

1P1-15a4：「視聴覚情報の提示時間差を用いた熟達支援」
各支援情報に対する操作特性評価
○横内和樹、土屋英大、佐藤太一、五十嵐洋（東京電機大）

1P1-15a5：「オール型フォースフィードバックジョイスティックによる単独操作モデルの学習精度評価」
○加藤将大、五十嵐洋（東京電機大）

1P1-15a6：「ロボット遠隔操作のためのポテンシャル法を用いた注意環境の記録と提示手法」
○河野仁、田村雄介、山下淳（東大）、神村明哉、富田康治（産総研）、鈴木剛（東京電機大）、淺間一（東大）

1P1-15a7：「一輪駆動型パーソナルモビリティ Oteller の公道使用に向けた改良」
○岩崎裕大、永井伊作、渡辺桂吾（岡山大）

水中ロボット・メカトロニクス（３）◇ Underwater Robot and Mechatronics (3)

1P1-16b1：「水中ロボットの定位置制御」
○大瀧晋太郎、五十嵐洋（東京電機大）

1P1-16b2：「前後 X 翼を有する海中探査機「ゆめいるか」の観測性能」
○大田豊、吉田弘、石橋正二郎、菅澤誠、フランクファン、田中聖隆（海洋研究開発機構）

1P1-16b3：「湖沼調査用モジュール構造型小型水中ロボットの開発」
- スラスタ用減速機の設計及び三号機の構想 -
○棚木瑞輝、カニエテルイス、高橋隆行（福島大）

1P1-16b4：「海中観測センサネットワークノードのための付着藻類除去用ワイパ機能の検討」
○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（原子力機構）

1P1-16b5：「鍾乳洞潜水調査 ROV の開発」
○竹林亮、足立吉隆、佐藤良史（芝浦工大）

1P1-16b6：「小型水中ロボット用自動バラストシステムの開発」
○張芹、眞田篤（西日本工業大学）

1P1-16b7：「水中ロボットのための単眼カメラを利用した高度維持システムの開発」
○田場凌、平山慶太、武村史朗、タンスリヤボンスリヨン（沖縄高専）、川端邦明（日本原子力研究開発機構）、相良慎一（九工大）、小笠原敬（沖縄県環境科学センター）

1P1-17a1：「自律式海中探査機「おとひめ」と非接触充電システムの開発」
○田中聖隆、吉田弘、石橋正二郎、大田豊、フランクファン、菅澤誠（海洋研究開発機構）

1P1-17a2：「定点観測のためのクアッドローター型ホバリング水中ロボットの姿勢制御」
○田中天河、滝本隆、藤井秀学、松尾貴之（北九州高専）

1P1-17a3：「ドローンの飛行原理を応用したホバリング型水中ロボットの開発」
○藤井秀学、田中天河、滝本隆、松尾貴之（北九州高専）

1P1-17a4：「自律型水中ロボットの異常行動に基づく自己診断システムの開発」
○藤井直也、石井和男（九工大）

1P1-17a5：「アルキメディアンスクリューとプロペラスクリューの特徴を持つハイブリッド型推進機の水中推進特性に関する研究」
細谷和範、○藤原佑輔、大重厚博（津山高専）

1P1-17a6：「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　第２報」
○日高翔太、河島晋、中西亮汰、石井和男（九工大）

1P1-17a7：「水中センサネットワークにおける水中環境情報観測のための閲覧機能の開発」
○尾関竜太朗、関野広大、鈴木剛、澤井圭（東京電機大）、武村史朗（沖縄高専）、川端邦明（日本原子力研究開発機構）、山城秀之（琉球大）

1P1-17b1：「曳航型水中調査ロボットの開発」
○平山慶太、武村史朗（沖縄高専）、川端邦明（日本原子力機構）、相良慎一（九工大）、小笠原敬（沖縄県環境科学センター）

1P1-17b2：「負圧板利用によるダム堤体検査ロボットの開発」
○油本陽介、堺苑子（立命館大）、坂上憲光（東海大）、川村貞夫（立命館大）

1P1-17b3：「可変構成型水中調査用ロボットの研究開発」
河川用水上機のラダーと係留装置による運動制御
○有隅仁（産総研 / 産総研）、Peshala Jayasekara、加藤晋（産総研）

飛行ロボット・メカトロニクス（３）◇ Aerial Robot and Mechatronics (3)

1P1-17b4：「ティルトロータ型クアッドコプタの基礎的検討」
H 型 ,+ 型および X 型のフレーム構成を比較
○今村彰隆（大阪産大）、三輪昌史（徳島大）

1P1-17b5：「地上局とケーブルで連結されたヘリコプターの 3 次元張力補償制御」
○堺貴紀、今津篤志（大阪市立大）

1P1-17b6：「可変ノズルを用いた推進型 VTOL」
○三輪昌史、丸橋伸也（徳島大）

1P1-17b7：「マルチロータヘリコプタの適応 PID 型角速度制御」
○浜田純、鈴木智（信州大）、市川智康、栗原寛典、隅田和也（東京航空計器）

1P1-18a1：「テザー巻き取り装置によるクワッドロータの位置検出」
○守時直、渡辺桂吾、永井伊作（岡山大）

1P1-18a2：「機体上方を作業域とする空中マニピュレーションのための FPV システム」
○小野晃嗣、島原祥平、ラディックロバート、下ノ村和弘（立命館大）

1P1-18a3：「バルーンの浮力を利用した天井走行ロボットの研究」
第一報　天井走行バルーンロボットの開発
○松井侑史、藤野誠、林原靖男（千葉工大）

1P1-18a4：「スライディングモード制御を用いたクアッドコプターの自律飛行に関する研究」
○大場隆祥、小林直人、中田隆介、金城寛、外本伸治（九大）

1P1-18a5：「UAV の手離し発進法の提案」
○大西貴斗、三輪昌史（徳島大）

1P1-18a6：「UAV の風外乱を抑制する機構の開発」
○大塚真生、山田学（名工大）

1P1-18a7：「テーパ付きローラを用いた旋回式 UAV 搭載型土砂サンプリングデバイスの開発と評価」
○谷島諒丞、永谷圭司（東北大）

触覚と力覚（２）◇ Tactile and Force Sensing (2)

1P1-18b1：「スマートマニピュレーション制御のための近接触覚複合 MEMS センサ」
○荒木凌馬、安部隆（新潟大）、野間春生（立命館大）、寒川雅之（新潟大）

1P1-18b2：「コーティング式触覚センサの開発」
センサのモデリングの基礎的検討
○北島諒一、高橋隆行（福島大）

1P1-18b3：「熱放射を利用した触覚ディスプレイのキャリブレーション手法」
○嵯峨智（筑波大）

1P1-18b4：「10 の 6 乗の計測レンジを有する水晶振動式荷重センサ」
○室崎裕一、佐久間臣耶、新井史人（名大）

1P1-18b5：「立体映像に付加する触覚強度のスケーリング則」
○新井綾太、牧野泰才、篠田裕之（東大）

1P1-19a1：「機能的電気刺激を用いた人 - 機械のバイラテラル制御」
○水上直人、北村知也、境野翔、辻俊明（埼玉大）

1P1-19a2：「Jorro Beat: シャワーを用いた触覚刺激の触覚特性と弁別閾測定」
○星野圭祐、高下昌裕（電通大）、蜂須拓（筑波大）、小玉亮、梶本裕之（電通大）

1P1-19a3：「高機能点字印刷システムを用いた紙点字の触読性評価」
○西村崇宏、土井幸輝、武井眞澄（特総研）、梅沢侑実、松森ハルミ、藤本浩志（早大）、和田勉（日点）、澤田真弓、田中良広、金子健（特総研）

1P1-19a4：「磁性・非磁性エラストマを用いた磁気式触覚センサの磁場解析」
○川節拓実、堀井隆斗、石原尚、浅田稔（大阪大）

1P1-19a5：「MEMS 型触覚デバイスの試作」
○曽根順治、足立丈宗、松本康義、星陽一（工芸大）

1P1-19a6：「力覚情報の提示と接触パラメタの同定を伴う多指ハンドの遠隔操作の研究」
○村上栄将、山田貴孝、山本秀彦、川﨑晴久、毛利哲也（岐阜大）

1P1-19a7：「触感覚による粒子群の認識に関する基礎的研究」
10 代から 60 代の感性評価の比較
○大根田浩久（弓削商船高専）、渡邊信一、尾崎功一（宇都宮大）

1P1-19b1：「衣服牽引装置による移動感覚の増強」
○大石恵利佳、高下昌裕、Sugarragchaa Khurelbaatar、梶本裕之（電通大）

1P1-19b2：「振動重畳による指での擬似力覚増強現象」
○中村拓人、ヤェムヴィボル、梶本裕之（電通大）

1P1-19b3：「等身大筋骨格ヒューマノイドの高負荷人体模倣足部における分散力覚情報システム」
○中島慎介、浅野悠紀、上月豊隆、白井拓磨、垣内洋平、岡田慧、稲葉雅幸（東大）

1P1-19b4：「皮膚振動に基づく振動子を用いた触動作を伴わない触覚情報呈示に関する研究」
○長谷川達也（名工大）、田中由浩（名工大 / JST さきがけ）、佐野明人（名工大）

1P1-19b5：「音響信号を用いたひも型触覚センサの提案」
○田島優輝、中妻啓、鳥越一平（熊本大）

1P1-19b6：「足裏温度刺激が姿勢に与える影響」
○渡辺亮（電通大 /JSPS）、梶本裕之（電通大）

1P1-19b7：「点字・触知案内図に関する新規作成装置の製作及び仕上がり評価」
○土井幸輝、西村崇宏、武井眞澄（特総研）、梅沢侑実、松森ハルミ、藤本浩志（早大）、和田勉（日点）、澤田真弓、田中良広、金子健（特総研）

1P1-20a1：「触覚刺激による速度感の変化に関する検討」
○立入泉樹、田中由浩、佐野明人（名工大）

1P1-20a2：「折り曲げ可能な紙センサシートによるジェスチャ認識」
○嶋﨑嵐（慶大）、杉浦裕太、延島大樹、多田充徳、植村聖（産総研）、杉本麻樹（慶大）

1P1-20a3：「タップによる硬さ知覚とは何か？」
○東紘右、岡本正吾、山田陽滋（名大）

1P1-20a4：「ラバーハンドイリュージョンにおける力覚・触覚フィードバックの影響に関する研究」
○藤澤洋輔、嘉村侑起、木口量夫、荒田純平（九大）

1P1-20a5：「靴底に対する振動付与による路面歩行感の修飾提示」
○飯倉隆寛、辻敏夫、栗田雄一（広島大）

1P1-20a6：「圧電材料スプレー噴霧によるロボット皮膚センサ構築法の基礎的検討」
○尾形迪博、中妻啓、大嶋康敬、田邉将之、小林牧子、鳥越一平（熊本大）

福祉ロボティクス・メカトロニクス（2）◇ Welfare Robotics and Mechatronics (2)

2A1-01b1：「上肢リハビリ訓練システム PLEMO シリーズの実用化機 PLEMO-Z の 1 次試作システム」
○古荘純次（大阪電通大）、早川潔（大阪府高専）、吉田晴行（大阪電通大）、古田和久（大阪府高専）、釘宮央成、林光太郎、小村弘次郎（大阪電通大）、三野智貴、遠藤宏明、藤浦絵梨（大阪府高専）、新井宇宙、小嶋寛之（福井工大）

2A1-01b2：「上肢リハビリ訓練システム PLEMO-Y（科研）の改良」
○古荘純次、吉田晴行（大阪電通大）、早川潔、古田和久（大阪府高専）、林光太郎、小村弘次郎（大阪電通大）、三野智貴（大阪府高専）、田端晟定、新井宇宙、小嶋寛之（福井工大）

2A1-01b3：「生体信号デバイスを用いた電動車いすの操縦に関する研究」
サポートベクターマシンを用いた脳波による意思判別
○室岡俊介、小西遼一、石井千春（法政大）

2A1-01b4：「5 輪簡易電動車いすの段差昇降動作と操作支援システムの提案」
○宗方宥、和田正義（東農工大）

2A1-01b5：「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、大森俊和、梅本和希、江上正（神奈川大）

2A1-01b6：「電磁場変動センサを応用したロボット車椅子の試作」
○小玉亮（電通大）、鈴木亮太、小林貴訓（埼玉大）、梶本裕之（電通大）

2A1-01b7：「高齢者の生活リズム改善及び認知症予防のためのスマートフォン／タブレット端末用アプリケーションの開発」
大澤直太、○小泉翔、石井千春（法政大）

2A1-02a1：「シリンジと蛇腹を用いた水圧式パワーアシストスーツの研究・開発」
○小谷野実香、原萌生、中里裕一（日工大）

2A1-02a2：「筋電義手のための振動による触感フィードバック装置の開発」
○小林耕太、植田勇貴、石井千春（法政大）

2A1-02a3：「HOT 患者の外出支援をする先導型酸素機器搬送カートの開発」
生活道路内の不整地上に対応した設計仕様の検討
入部正継、○松尾崇弘、高山直樹、細川彰久（大阪電通大）

2A1-02a4：「シーンに応じてエンドエフェクタを換装可能な 2 自由度電動義手」
○神田将輝、趙崇貴、吉川雅博、高松淳、小笠原司（奈良先端大）

2A1-02a5：「車椅子からの移乗支援を目的とした介助ロボットの開発」
○水野文雄、中村亮佑、小川恭平（東北工大）、山口隆美（東北大）

2A1-02a6：「多指筋電義手の訓練データのための筋疲労時の EMG データの効率的収集方法」
○成富敦、猪平栄一（九工大）

2A1-02a7：「手関節動作計測システムの開発」
○西出圭佑、打田正樹（鈴鹿高専）

2A1-02b1：「足関節背屈角制限による歩行安定靴の開発」
関節モーメント分析による評価
○石原拓真、三上貞芳（未来大）、川上健作、濱克己（函館高専）

2A1-02b2：「なじみ機構を有する不整地対応可能な杖の開発」
○浅津翔太、武居直行（首都大）、深谷直樹（都立産技高専）

2A1-02b3：「前輪駆動車いすのモデル化と操縦性向上に関する研究」
○谷勇輝、和田正義（東農工大）

2A1-02b4：「マニピュレータ付き電動車椅子によるボタン押し作業」
池田毅、○平尾祥樹（山口東理大）

2A1-02b5：「トレッドミルの左右の速度差を用いた滑り転倒刺激手法の開発」
○中島康貴、能塚寛紀、福井教文、山本元司（九大）

2A1-02b6：「障がい児の移動体験のための電動移動機器用座面回転・昇降ユニットの試作」
○中坊達郎、安田寿彦、西岡靖貴、山野光裕（滋賀県立大）

2A1-02b7：「搭乗者の動作を検知して稼動する歩行支援ロボットに関する研究」
第 1 報，全方位移動ロボットの開発と搭乗者の動作パターンの分析
○沈兆鋆、井上文宏（湘南工大）

2A1-03a1：「重症心身障がい児・者が寝たきり状態でも楽しめるバーチャルリアリティ歩行システムの開発のための基礎研究」
○藤井祐輔、菊池武士（大分大）、藤井智惠子、松川真弓、大石愛美、阿部眞由、國廣功、吉永充伸、植木志保、吉村高（別府発達医療）

2A1-03a2：「筋電位識別と一般物体認識を融合した電動義手の制御」
○板東由憲、福田修、奥村浩、新井康平（佐賀大）

2A1-03a3：「受動歩行機の円弧足を参考とした足部着用型歩行補助器」
○森善一、榎田薫（茨城大）

2A1-03a4：「自走用車いす使用者のための携帯式段差移動補助機」
○森善一、森本開（茨城大）、聶継来（夢テクノロジー）

2A1-03a5：「自立支援型移乗介助ロボットの研究」
第 14 報：起き上がり介助機構の改良
伏木勇太、安田寿彦、西岡靖貴、山野光裕、○佐山幹太、奥野由季（滋賀県立大）

フルードパワーロボティクス◇ Fluid Power Robotics

2A1-03b1：「歩行時筋活動による体重免荷システムの評価」
○山平勇貴、齋藤直樹、佐藤俊之（秋田県立大）

2A1-03b2：「空気圧人工筋を搭載した二次元脚ロボットの跳躍運動に関する研究」
○岡本有輝也、中西大輔、杉本靖博、大須賀公一（大阪大）

2A1-03b3：「空気圧シリンダを用いた上肢支援システムにおける食事支援モードの開発報告」
○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）

2A1-03b4：「装着者の体重を用いた空気式歩行支援シューズの開発」
○高川裕太、高岩昌弘（徳島大）

2A1-03b5：「細径人工筋肉を利用した胃 X 線透視検査用圧迫位置可変システムの提案」
○山根彰馬、脇元修一（岡山大）、鈴森康一（東工大）、澁谷光一（岡山大）

2A1-03b6：「炭酸水素ナトリウムとクエン酸の化学反応を用いた携帯型空圧源の提案」
○奥井学、山田泰之、中村太郎（中央大）

2A1-04a1：「ラバーレス人工筋肉駆動型手首ロボットの入力飽和を考慮した姿勢制御」
○小澤雄也、齋藤直樹、佐藤俊之（秋田県立大）

2A1-04a2：「ワイヤ式リニアポテンショメータ内蔵型柔軟空気圧シリンダの試作」
○松井保子、赤木徹也、堂田周治郎、玉木博章（岡理大）

2A1-04a3：「飛行ロボットのための流体駆動式セミアクティブ・グリッパ」
○清水総一郎、塚越秀行（東工大）

2A1-04a4：「手首関節を有する腹腔鏡手術用空気圧駆動ハンドの開発」
○只野耕太郎、小山裕史（東工大）

2A1-04a5：「McKibben 型空気圧人工筋を用いた二自由度脚モデルの立位姿勢に関する解析」
圧力入力組と立位安定性との関係について
○中西大輔、杉本靖博、大須賀公一（大阪大）

2A1-04a6：「人体荷重下を無摺動で滑り込む Slip-in マニピュレータの提案」
○中村知行、塚越秀行（東工大）

2A1-04a7：「高付加価値歩行訓練システムに関する研究」
早川恭弘、○長渡知明、河中祥吾、柴田大作（奈良高専）

2A1-04b1：「電気静油圧アクチュエータの動特性同定」
○津田賢汰、佐久間智輝、梅田滉大、境野翔、辻俊明（埼玉大）

2A1-04b2：「砂中移動を目指した流体駆動による柔軟索状体」
楯貴志、○塚越秀行（東工大）

2A1-04b3：「油圧アクチュエータにおける高確度な反力推定法」
○梅田滉大、佐久間智輝、津田賢汰、境野翔、辻俊明（埼玉大）

2A1-04b4：「壁面吸着機構への応用を目指した受動型柔軟バルブの開発」
菱川貴雄、○脇元修一（岡山大）、鈴森康一（東工大）

2A1-04b5：「気液相変化により駆動されるゴム人工筋アクチュエータの小型化」
○櫻木一樹、加藤友規、程明昭、柿山稜、松永悠汰（福岡工大）、大野学（都立産技高専）

2A1-04b6：「オールメカニクスラバーレス人工筋肉パワーアシストデバイスの提案」
○齋藤直樹、佐藤俊之（秋田県立大）

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

2A1-05a1：「プリーツ折り込み構造による極軽量ソフトメカニズム」
―第６報：関節剛性の設計―
○益田航、西岡靖貴、安田寿彦、山野光裕（滋賀県立大）

2A1-05a2：「干渉駆動式変速装置の変速時の出力トルク変化」
○高山俊男、工藤仁、小俣透（東工大）

2A1-05a3：「サイクロ減速機を応用した連続変速機」
○三浦研人、湯川俊浩（岩手大）

2A1-05a4：「エピトロコイド遊星ギヤを用いたノークラッチ式変速機のシミュレーション」
○三浦研人、湯川俊浩（岩手大）

2A1-05a5：「気液可逆反応を利用したガス圧アクチュエータ」
ー第５報　変位フィードバック制御の実現ー
○和田晃、難波江裕之、鈴森康一（東工大）

2A1-05a6：「A spring-loaded, low-cost robotic hand with fast grasp closure for catching balls」
*Felix Von Drigalski, Pedro Uriguen Eljuri, Ming Ding, Jun Takamatsu, Tsukasa Ogasawara(NAIST)

2A1-05a7：「定トルクぜんまいを用いたモーター出力の増強」
上條孝二、○エンリケズギエルモ、三輪貴信、橋本周司（早大）

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

2A1-06b1：「円筒状湾曲型弾性クローラの研究」
フレキシブルシャフトを用いた小型化の検討
○永瀬純也、重本佳孝（龍谷大）

2A1-06b2：「円筒状湾曲型弾性クローラの研究」
ベルト剛性と牽引力の関係
○永瀬純也、重本佳孝（龍谷大）

2A1-06b3：「螺旋形状を持つメカナムホイールによる全方向移動車両の不整地走行実験」
山田紀之、○古村博隆、遠藤玄、鈴森康一（東工大）

2A1-06b4：「A Multi-Robot Path Planning Scheme and Management based on Power Availability」
*Abhijeet Ravankar, Ankit Ravankar, Yukinori Kobayashi, Takanori Emaru(Hokkaido Univ.)

2A1-06b5：「Development of Orientation Control System for Stair-Climbing Inverted Pendulum Robot」
*Ananta Adhi Wardana, Takeshi Takaki, Tadayoshi Aoyama, Idaku Ishii(Hiroshima Univ.)

2A1-06b7：「全方向移動ロボットによる 3 次元プラグインドッキング動作」
○北村正樹、和田正義、トルンフォントラン（東農工大）

2A1-07a1：「単球による ACROBAT 全方向移動機構の提案と性能評価」
○加藤航甫、和田正義（東農工大）

2A1-07a2：「壁面移動ロボットの床面走行試験」
○笠原健太郎、野崎克也、鬼頭崇、五百井清（近畿大）

2A1-07a3：「移動ロボットを用いた遠隔操作と自律動作の行動調停に関する研究」
○田村泰人、鈴木孝二郎（神奈川大）、増田寛之（富山県立大）、林憲玉（神奈川大）

2A1-07a4：「メカナムホイールとオムニホイールを用いた全方向移動可能な倒立平行二輪型移動体」
○宮腰清一（産総研）

2A1-07a6：「姿勢安定走行を目的とした可変クローラ機構」
○高以來秀、李根浩、白石聖稀、豊田彬敏（宮崎大学）、勝野真吾（日南振徳高校）

2A1-07a7：「人間の障害物回避軌道の調査に基づいたファジィ推論による移動ロボットの障害物回避」
○佐藤伸仁、高橋智一、鈴木昌人、新井泰彦、青柳誠司（関西大）

2A1-07b2：「狭隘路におけるクローラロボットの走行制御」
○小島匠太郎、大野和則、鈴木高宏、田所諭（東北大）

2A1-07b4：「インホイールモータを採用した中型サイズ自律移動ロボットの試作」
○上田稜、島根機太郎、林丈晴、多羅尾進（東京高専）

2A1-07b5：「ロッカーボギー機構を用いた全方向移動プラットフォームの開発」
○森有輝、渡辺桂吾、永井伊作（岡山大）

2A1-07b6：「操作の意図を考慮した倒立二輪型パーソナルビークルの開発」
○秦裕貴、滝本隆（北九州高専）

農業用ロボット・メカトロニクス◇ Robotics and Mechatronics in Agriculture

2A1-08b1：「視覚情報に基づくトマト果実収穫ロボットの行動戦略（第二報）」
赤外線画像と鏡面反射を利用した果実検出技術を中心に
○安川真輔、西尾将治、李冰賀、石井和男（九工大）

2A1-08b2：「Design of a Monorail Type Green Pepper Automatic Harvesting Robot」
Peteris Eizentals、徳永貴昭、○岡宏一（高知工大）

2A1-08b3：「電動耕耘機制御のための定置センサと加速度センサを用いた速度推定法」
○加藤航、宮崎敏昌、大石潔（長岡技大）

2A1-08b4：「畦畔における草刈システムの軌道追従制御に関する研究」
○岩野優樹、長谷川高志、田中昂大（明石高専）、飯塚浩二郎（芝浦工大）

2A1-08b5：「高さと角度の２自由度機構を有する結球野菜自動収穫装置の制御」
収穫部の高さ制御
○吉村達也、畠山貴充、臼井拓海、岡宮裕、西沢武司、田村正好、高橋良政、千田有一（信州大）

2A1-08b6：「稲作中期において雑草を抜草・回収する自律移動ロボット」
○吉田賢正、山田泰弘（福井大）

2A1-08b7：「トマト収穫のためのロボットハンドおよび画像処理システムの開発」
○佐藤雅紀（長崎総合科学大）

2A1-09a1：「アイガモ群の追従行動を音声で制御する解発因を用いる誘導ロボット」
○山内将吾、山田泰弘（福井大）

2A1-09a2：「植物生育記録のための非接触茎径計測システムの開発」
○大前友哉、渡邊孝一、栗本育三郎（木更津高専）

2A1-09a3：「トマト収穫ロボットの開発」
アーム部の開発と画像処理システムの検討
○中村劾智、坂口孝明、西俊樹、浜松弘、松尾貴之（北九州高専）

2A1-09a4：「小規模農園用小型遠隔操作耕運ロボットの研究開発」
○田島祐介、米倉裕貴、Francois Eeden、長友敏、坂本信介、渡部大介、李根浩（宮崎大）、勝野真吾（宮崎県立日南振徳高校）

2A1-09a5：「自動収穫ロボットのための連続体マニピュレータによる障害物回避と果実収穫」
○徳永貴昭、岡宏一、Peteris Eizentals（高知工大）

2A1-09a6：「二次元画像処理を用いたキャベツ結球部の中心位置推定」
○伏木理郎、山崎公俊、白井啓一郎、千田有一（信州大）

2A1-09a7：「生体電気インピーダンスを利用した肥育牛の脂肪交雑評価システム」
○福田修、森直道（佐賀大）、橋元大介、早田剛（長崎県農林技術開発センター）、佐藤正浩、高山和貴（コックス株式会社）

2A1-09b1：「双腕協調により枝を押さえるサクランボ収穫ロボットシステム」
○又吉均哉、水内郁夫（農工大）

2A1-09b2：「果物収穫用ロボットハンド機構開発の研究開発」
白石聖稀、清水翔大、○李根浩（宮崎大）、勝野真吾（宮崎県立日南振徳高等学校）、米倉裕貴、Francois Van Eeden、薙野光一、井戸川拓馬、豊田彬敏（宮崎大）

2A1-09b4：「草刈ロボットの動作シミュレーション」
○髙橋政貴、高桑雅裕、日置祥平、中村陽太、内田　敬久（愛知工業大学）

家政学とロボティクス◇ Life management and robotics

2A1-09b5：「カメラ画像によるプラークの付着状態の定量的評価」
○河西真依（東京理科大学 / 東理大）、飯島優香、竹村裕、溝口博（東理大）、大島朋子、里見奈保（鶴見大）

2A1-09b6：「見守りシステムのための移動ロボットによる呼吸推定方法の検討」
牛島司、○佐竹純二（福岡工大）

2A1-09b7：「機械による人の感情・状態推定に向けた非言語音声認識に関する研究」
基礎的検討としての笑声認識
○坂野太亮、木川貴博、竹村裕、溝口博（東理大）

2A1-10a1：「つまみ滑りの失敗検知回復を伴う双腕ロボットによる布製品の展開」
弓場寛之、○守屋佑亮、小石原洋介、山崎公俊（信州大）

2A1-10a2：「移動ロボットによる温熱環境評価」
○出村充宏、三浦純、大石修士（豊橋技大）

2A1-10a3：「積極的にユーザに働きかける案内ロボットの開発」
○松浦亮太、角間大輔、田口智之、丁明、吉川雅博、高松淳、小笠原司（奈良先端大）

2A1-10a4：「生活のシステム的理解に基づく支援機器の設計と評価法」
片麻痺者の調理支援アームの試作
○滝澤正章（東理大）、北村光司、西田佳史（産総研）、溝口博（東理大）

2A1-10a5：「胴体姿勢推定を含んだ高速なヒューマノイドロボットの上体動作生成」
○築地原里樹、袴田有哉、高松淳、小笠原司（奈良先端大）

2A1-10a6：「オペレータブルイメージを用いた家庭向けロボットインタラクション」
○八塚達哉、島田伸敬（立命館大）

2A1-10a7：「距離画像センサを利用した音源分離の研究」
ー移動音源分離に向けてー
○木川貴博、坂野太亮、竹村裕、溝口博（東理大）

スポーツのロボティクス・メカトロニクス◇ Robotics and Mechatronics in Sports

2A1-11b1：「腓腹筋の静的ストレッチングにおける姿勢変化が筋粘弾性変化に及ぼす影響」
○岡村尚美、築根まり子、小林洋、菅野重樹、藤江正克（早大）

2A1-11b2：「水泳ヒューマノイドロボットにおけるクロール泳時のローリングに関する研究」
○角田勇人、中島求（東工大）

2A1-11b3：「VR 技術を用いた身体映像隠消下でのパッティング習熟システムの開発」
○佐野高也、依田淳也、中村壮亮、橋本秀紀（中央大）

2A1-11b4：「アーチェリーロボットの開発」
ピッチ角可変弓把持部と準静的指開放機構を用いた飛翔実験
○若田部淳、金森哉吏、安藤龍、松本樹昌、宮嵜武（電通大）

2A1-11b5：「センサデバイスを用いた泳動作指導システムのためのストローク周期の分析」
○小林幹京、大前佑斗、昆慶久、酒井一樹、塩野谷明、高橋弘毅（長岡技大）、櫻井義久、宮地力（国立スポーツ科学センター）、中井堅誠、中井一文、江崎修央（鳥羽商船高等専門学校）、秋月拓磨（豊橋技大）

2A1-11b6：「Control Moment Gyroscope を用いたスイング軌道制御」
○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）

2A1-12a1：「バットスイングにおける運動連鎖を支援する音声リズム BF デバイスの開発」
○大西哲平、河田俊、安田和弘、岩田浩康（早大）

2A1-12a2：「隠れマルコフモデルを用いたアーチェリー動作の比較」
長谷川晶一、クリョーシリクンナットナリー、○川口碧（東工大）

ヒューマノイド◇ Humanoid

2A1-12a4：「時間反転積分法による直列弾性ヒューマノイドの身体特性を活かした動的全身運動の実現」
伊藤達也、○水内郁夫（東農工大）

2A1-12a5：「等身大ヒューマノイドによる物体位置・姿勢追跡に基づく物体把持動作の実現」
○溝花弘登、室岡雅樹、小原由羽、植田亮平、野沢峻一、長濱虎太郎、矢口裕明、岡田慧、稲葉雅幸（東大）

2A1-12a6：「足裏反力制御によるスケートボードの踏込滑走動作実現」
○高杉憲明、小島邦夫、寺澤良、石川達矢、野沢峻一、垣内洋平、岡田慧、稲葉雅幸（東大）

2A1-12a7：「着地位置制御によるヒューマノイドロボットの軟弱地面上姿勢安定化」
小貫督仁、○小水内俊介（北大）、辻田哲平（防衛大）、近野敦（北大）

2A1-12b2：「PDAC 規範リミットサイクル歩容における移動速度制御を用いた目標地点への自律的３次元移動」
○小林泰介、関山浩介、長谷川泰久（名大）、青山忠義（広島大）、福田敏男（名城大）

2A1-12b3：「2 足ヒューマノイドロボットの 7 自由度アームの軌道生成に関する研究」
○小澤理央、梶原滉一朗（神奈川大）、高西淳夫（早大）、田村泰人、林憲玉（神奈川大）

2A1-12b4：「地形に合わせた二脚ロボットのための重心誘導型制御と運足誘導型制御の遷移」
野﨑晴基、○杉原知道（大阪大）

2A1-12b5：「着地時の強立位安定性を保証する二脚ロボットの運足誘導型制御」
○杉原知道（大阪大）

2A1-12b6：「ヒューマノイドの ZMP フィードバック摺足制御による移動性能検証」
○杉本大樹、小枝正直（大阪電通大）

2A1-12b7：「腱駆動ヒューマノイドにおける関節剛性制御による環境接触適応動作の実現」
○川村将矢、大久保壮一、上月豊隆、浅野悠紀、片山健、矢野倉伊織、岡田慧、稲葉雅幸（東大）

2A1-13a2：「実世界での環境接触動作に向けた人体模倣筋骨格ヒューマノイド腱悟郎の開発」
○浅野悠紀、上月豊隆、大久保壮一、川村将矢、矢野倉伊織、中島慎介、片山健、廣瀬俊典、垣内洋平、岡田慧、稲葉雅幸（東大）

2A1-13a4：「等身大腱駆動ヒューマノイドにおける柔軟発泡素材を用いた筋外装」
○片山健、上月豊隆、浅野悠紀、大久保壮一、川村将矢、矢野倉伊織、垣内洋平、岡田慧、稲葉雅幸（東大）

2A1-13a6：「腱の切断検知と筋長ヤコビアン再学習に基づく腱駆動ヒューマノイドの継続型動作システム」
○矢野倉伊織、浅野悠紀、上月豊隆、大久保壮一、片山健、川村将矢、垣内洋平、岡田慧、稲葉雅幸（東大）

2A1-13a7：「足首関節にトルクセンサを有した大出力 2 脚ロボットによる過剰関節負荷の緩和制御」
○鈴木裕登、永松祐弥、白井拓磨、野沢峻一、垣内洋平、岡田慧、稲葉雅幸（東大）

ウェアラブルロボティクス（２）◇ Wearable Robotics (2)

2A1-13b1：「画像・姿勢センサを用いたデータグローブの指先位置推定」
○高野晃洋、長谷川圭介、野田聡人、牧野泰才、篠田裕之（東大）

2A1-13b2：「装着型腕保持装置の開発と評価」
弾性部材を用いた無動力装置
小林宏、○佐藤慧一（東理大）

2A1-13b3：「多関節装着型ロボットにおける人体との接触状態を考慮した制御法の実機実装」
○佐藤飛鳥、内山直哉、舟洞佑記、道木慎二（名大）、道木加絵（愛工大）

2A1-13b4：「メカニカル安全装置を搭載したロボットスーツの開発」
速度ベース安全装置の解析・検討
○佐藤優磨、野口蒼平、杉山将史、甲斐義弘（東海大）、富塚誠義（カリフォルニア大学）

2A1-13b5：「細径空圧人工筋を用いたパワーアシストスーツの性能評価」
大野晃寛、○山本陽太、小黒めぐみ、難波江裕之、鈴森康一（東工大）

2A1-13b6：「軽量化と実用性を考慮した装着型ロボットアームの提案」
○小島景行、山添大丈、李周浩（立命館大）

2A1-14a1：「３次元測域センサを用いた視覚障碍者のための誘導システムの提案」
○諏訪部純、大矢晃久（筑波大）

2A1-14a2：「ウェアラブルロボットの同調制御に基づく歩行補助検出方法の妥当性の検証」
○水上憲明、橋本稔（信州大）

2A1-14a3：「先天性前腕欠損（横軸形成障害）のための乳幼児用義手の開発」
乳幼児の手を模した超小型軽量単自由度ロボットハンドの開発
○村井雄太、日吉祐太郎、高花謙一、叶鶴松、矢吹佳子、姜銀来（電通大）、加藤龍（横国大）、高木岳彦（東海大）、高山真一郎（国立成育医療顕幽センター）、横井浩史（電通大）

2A1-14a4：「複数の振動刺激を用いた運動方向呈示」
サラザルホセ、○村尾佳紀、平田泰久、小菅一弘（東北大）

2A1-14a5：「ワイヤーを用いた歩行補助およびワイヤーパスの最適化に関する研究」
○大橋航一郎、秋山靖博、岡本正吾、山田陽滋（名大）

人間機械協調（２）◇ Cooperation between Human and Machine (2)

2A1-14b1：「中足趾節関節で接地するパワーアシストスーツの足部機構の開発」
○水崎俊洋、吉村健男、川井昌之、高橋泰岳（福井大）

2A1-14b2：「複数人を対象とした注意計測」
人間の意図検出
○石原義大、五十嵐洋（東京電機大）

2A1-14b3：「フリー / 駆動切替機能を持つ補助機の機構と制御」
○村上太郎（茨城大）、伊藤孝浩（筑波大）、森善一（茨城大）

2A1-14b4：「快適な仰臥位姿勢を導くための流体駆動式枕の開発」
○大竹康仁、倉元昭季、井上航、木村仁、伊能教夫（東工大）、市川友夢、小野弘幸、関山直人（富士ベッド）

2A1-14b5：「人力ロボティクスに基づく人と環境の持続可能性を考慮した搭乗型ロボット LoMo」
第４報：人力エネルギ回生システムを有するロボットの機構
○渡邉麻友美、遠藤央（日大）、菅原雄介（東工大）、岡本淳（女子医大）、柿崎隆夫（日大）

2A1-14b6：「定トルク装置の改良とダイレクトハンドリング装置への応用」
○南山靖博（久留米高専）、中村正英、清田高徳（北九大）、杉本旭（明治大）

2A1-15a1：「ワイヤ駆動型パッシブ運動支援システムの制御と経路追従評価」
○白井凌、平田泰久、小菅一弘（東北大）

2A1-15a2：「運転操作を誘発する対象のみを提示する認知支援システムの構築」
操作誘発対象のテンプレート画像自動生成手法の検討
○福田晃己、橋本幸二郎、松尾和典（熊本高専）、舟洞佑記、道木慎二（名大）

2A1-15a3：「自己身体拡張を実現する身体装着型三本目の腕の設計と制御」
動作協調によって表出する実身体部位からの運動意図抽出手法を用いた制御
○北尾太嗣、松井和輝、前田太郎（大阪大）

2A1-15a4：「立ち上がり動作支援装置の駆動開始タイミングの検討」
○野村周平、中西直也、松日楽信人、大河原孝、吉見卓（芝浦工大）、中本秀一（東芝）

2A1-15a5：「モーションセンサを用いた動作予測に基づく膝を拘束しないパワーアシストスーツの制御」
○野村慎之介、井上卓也、高橋泰岳、川井昌之、谷合由章（福井大）

2A1-15a6：「高速ビジョンを用いたマスタ・スレーブにおけるボールトラッキングのためのアシスト制御」
○劉楊、丸山智弘、松本庸佑、並木明夫（千葉大）

2A1-15a7：「作業支援パートナロボットによる部品供給のための作業者の動作予測と衝突回避シミュレーション」
○和田久佳、金澤亮、小灘一矢、若林勇太、上岡正也、近藤修平、衣川潤、小菅一弘（東北大）

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

2A1-16b1：「Japan Virtual Robotics Challenge タスク開発の概要」
○木村哲也（国際レスキューシステム研究機構 / 長岡技大）、奥川雅之、鈴木壮一郎（愛知工業大学）、清水優（中京大）、大坪義一（近畿大）、高橋友一（名城大）、田所諭（国際レスキューシステム研究機構 / 東北大）

2A1-16b2：「受動適応クローラロボット調査システムによるトンネル災害現場検証実験報告」
奥川雅之、○三浦洋靖、鈴木壮一郎（愛知工業大学）、半澤雄一（エヌティーシー）、倉橋奨（エーアイシステムサービス）、高倉広義（サンリツオートメイション）

2A1-16b3：「可撓性シャフトとワンウェイクラッチを用いて駆動する探査用小型移動ロボットの実現可能性の検討」
○弓田尚人（鹿児島大）、林良太（岡山理科大学）、余永（鹿児島大）、衣笠哲也（岡山理科大学）、天野久徳（消防研）

2A1-16b5：「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 5 報）」
画像とレーザスキャナを用いた走行可能領域判別手法の構築
○秋池諒、天野嘉春（早大）、石川貴一朗（日工大）、山口芳裕（杏林大）

2A1-16b6：「障害接触時に対するサブクローラ回転角のコンプライアンス制御」
○小寺俊介、渡邊彩夏、鈴木壮一郎（愛工大院）、奥川雅之（愛工大）

2A1-16b7：「移動探査ロボットの群制御による探査の効率化に関する研究」
○松山森仁、大坪義一（近畿大）

2A1-17a1：「ジョイスティックを用いた遠隔操作型移動マニピュレータの微操作の実現」
○西村和真、幸村貴臣、桐林星河、永谷圭司（東北大）

2A1-17a2：「原子力災害対応ロボット開発支援のためのロボットシミュレータ開発」
○鈴木健太、川端邦明、磯和充、鳥居建男（日本原子力研究開発機構）

2A1-17a3：「不整地踏破を目的としたタイヤ空気圧可変装置の開発」
○増田龍太郎、中谷政輝、大坪義一（近畿大）

2A1-17a4：「JVRC における障害走破タスク難易度の考察」
○竹村秀太、鈴木壮一郎、奥川雅之（愛知工業大学）

2A1-17a5：「泥濘地における車輪沈下低減のための周期操舵の有効性」
○徳田献一、伊藤和起（和歌山大）、衣笠哲也、林良太（岡山理科大学）、天野久徳（消防研）

2A1-17a6：「バルーン型ジャコメッティアームの試作」
○武市将、鈴森康一（東工大）

2A1-17a7：「全方位画像にもとづく災害対応探索車両の自律移動制御」
ファジィ推論を用いた切り返し動作の実現
○福山航、徳田献一（和歌山大）、林良太、衣笠哲也（岡理大）、天野久徳（消防研）

2A1-17b1：「受動適応クローラロボットにおけるサブクローラ角度と段差踏破の関係」
○鈴木壮一郎、奥川雅之（愛知工業大学）

2A1-17b2：「物理エンジンを用いた家屋倒壊シミュレーションの高速化に関する研究」
○濱野拓人、小野里雅彦、田中文基（北大）

2A1-17b3：「JVRC 競技における調査点検タスク達成度分析」
○柴田憲、奥川雅之、鈴木壮一郎（愛知工業大学）

極限作業ロボット◇ Robotics for Hazardous Fields

2A1-17b4：「福島第一原子力発電所における調査ロボットの開発」
○阪上知己、吉野伸、西沢孝壽、竹田皓平（東京電力ホールディングス）

2A1-17b5：「4 腕式極限作業ロボット OCTOPUS の開発」
○亀崎允啓、石井裕之、石田健蔵（早大）、関雅俊、一柳健（菊池製作所）

2A1-17b6：「4 腕式極限作業ロボット OCTOPUS のための遠隔操作シミュレータの開発」
○亀崎允啓、片野貴裕、陳奎、石田健蔵（早大）、関雅俊、一柳健（菊池製作所）、菅野重樹（早大）

2A1-17b7：「フナ虫を規範としてはね付クローラの開発」
横方向移動の不整地踏破性検証
○山田泰之（中央大）、遠藤玄（東工大）、中村太郎（中央大）

2A1-18a4：「コンパクトシミュレータを用いた ITER ブランケットモジュール把持操作の検討」
○小西啓太、松日楽信人（芝浦工大）、丸山孝仁、武田信和、角舘聡（日本原子力研究開発機構）

2A1-18a5：「火山噴気孔探査を目的とした遠隔操作型小型移動ロボットの開発」
○多々納壮、丸谷恭平、小坂岳文、永谷圭司、久利美和（東北大）

2A1-18a6：「全方向水上移動ロボットの軌跡追従制御と評価」
○渡辺健太郎、沢田一将、比嘉翔弥、山内元貴、渡辺敦志、永谷圭司（東北大）

2A1-18a7：「微小配管において運用可能な穿孔ツールの開発」
○馬場雄也、大原賢一、市川明彦、福田敏男（名城大）

ロボットビジョン◇ Robot Vision

2A1-18b1：「Performance Analysis of Multi-step GA for Real-time 3D Model-based Recognition for Underwater Vehicle」
*Khin Nwe Lwin, Kenta Yonemori, Myo Myint, Akira Yanou, Mamoru Minami(Okayama Univ.)

2A1-18b2：「Recognition of Cloth Target Based on Photograph Modeling and Handling」
*Khaing Win Phyu, Yu Cui, Hongzhi Tian, Ryota Hagiwara, Ryuki Funakubo, Akira Yanou, Mamoru Minami(Okayama Univ.)

2A1-18b3：「部分認識による人間の姿勢と動きの推定」
○タヌベルナルド、中泉文孝（大阪工大）

2A1-18b4：「レゾナントミラーを用いたモーションブラーフリー撮影法の提案」
○井上満晶、青山忠義、高木健、石井抱（広島大）

2A1-18b5：「ウェアラブルカメラ・監視カメラ複合による屋内測位手法の構築」
○塩澤駿一、鈴木太郎、天野嘉春（早大）、甘利治雄、南雲俊喜（東京電力）

2A1-18b6：「深度顔画像を用いた EigenPhases 法による個人識別に関する研究」
○横山葵、小林裕之（大阪工大）

2A1-18b7：「相互部分空間法による歩行速度の変化に頑強な個人認証」
○掛下真舟、岩下友美（九大）、坂野鋭（NTT データ）、倉爪亮（九大）

2A1-19a1：「未知混合比の加法合成画像の追跡」
○後藤皓史、鏡慎吾、橋本浩一（東北大）

2A1-19a3：「視覚障害者のためのエスカレータの位置および昇降方向検出手法の基礎検討」
○坂上智紀、淵田正隆、中村明生（東京電機大）

2A1-19a4：「形状特徴の少ない工業部品の３次元点群全周モデル作成」
○寺島由杜、荒井翔悟、橋本浩一（東北大）

2A1-19a5：「Fuzzy c-means 法を利用した物体概念の生成と物体認識への応用」
細井勇揮、○秋本翔平、高橋智一、鈴木昌人、新井泰彦、青柳誠司（関西大）

2A1-19a6：「高速ビジョンを用いたドローントラッキング」
姜明俊、○青山忠義、高木健、石井抱（広島大）

2A1-19a7：「ヒト検出と顔認識を利用したパーティクルフィルタによる複数人物追跡システム」
○泉清高、浦田耕裕、辻村健（佐賀大）

2A1-19b1：「高速ミラー追跡機能を用いた長尺ポール型撮影システム」
○津田和貴、青山忠義、高木健、石井抱（広島大）

2A1-19b2：「異なる露光時間で撮影された画像の輝度値に対する色相と彩度の遷移を用いた色抽出法」
つくばチャレンジにおける探索対象衣服の識別に関する検討
○土方優明、赤井直紀、柿木泰成、尾崎功一（宇都宮大）

2A1-19b3：「1024 × 1024 画像を 12500fps で実時間処理するスーパー高速ビジョンプラットフォームの開発」
○島崎航平、顧慶毅、陳軍、青山忠義、高木健、石井抱（広島大）、田村浩一、田嶋健司（株式会社フォトロン）

2A1-19b4：「視覚サーボを利用した移動物体の高速三次元計測」
○嶋田圭太郎、並木明夫（千葉大）、石井抱（広島大）

2A1-19b5：「3 枚の回転鏡を用いた高速かつ広範囲な視線制御機構用ミラーの開発」
○飯田和久、奥寛雅（群馬大）

2A1-19b6：「カメラを回転させた時の特徴点軌跡を用いた魚眼カメラの内部パラメータ推定手法の実機実験による検証」
田中祐輝、○菱木暁彦、増山岳人、梅田和昇（中央大）

2A1-19b7：「ビンピッキングのためのランダムフォレストによるバラ積み部品の 3 次元位置姿勢推定」
○福地伸晃、荒井翔悟、橋本浩一（東北大）

2A1-20a1：「高・低 2 視点映像に基づく遮蔽領域の自動検出と探索に関する研究」
○傍田啓介、鹿嶋雅之、佐藤公則、渡邊睦（鹿児島大）

2A1-20a2：「ランドマークの事前情報を活用した環境画像のサリエンシー検出」
ソフトマージン SVM によるランドマーク認識
○望月隆吾、石井和男（九工大）

2A1-20a3：「RGB-D 画像からの把持パタン想起に基づくハンドアームによる物体把持」
○矢野将基、福原宏弥、松尾直志、島田伸敬（立命館大）

2A1-20a4：「高速マルチスレッドアクティブビジョンを用いた実時間振動分布計測」
○李良、青山忠義、高木健、石井抱（広島大）、梅本千佳子（計測リサーチコンサルタント）、松田浩（長崎大）

2A1-20a5：「人支援ロボットの受け渡し動作のための手認識システムの開発」
～ランダムフォレスト機械学習の適用及び手形状認識の検討～
○郎詩萌、カニエテルイス、高橋隆行（福島大）

2A1-20a6：「シーリング剤検出のための光源色の検討」
○眞田篤、清水龍希、高良春行、本田詔聖（西日本工業大学）

福祉ロボティクス・メカトロニクス（3）◇ Welfare Robotics and Mechatronics (3)

2A2-01b1：「ブレーキを導入した健側補助・両手動作・鏡面対称型上肢リハビリ訓練システム PLEMO の研究」
○古荘純次（大阪電通大）、早川潔、古田和久、三野智貴、遠藤宏明（大阪府高専）、筒井信介、新井宇宙（福井工大）

2A2-01b2：「片麻痺障がい者のための車輪型歩行アシスト機」
○森善一、小松瑛莉（茨城大）、山島信幸（三菱電機）、望月駿（プログレス・テクノロジーズ）

2A2-01b3：「複数の容器の運搬を想定した液体入り容器の運搬軌道計画」
石橋昇吉、杉内肇（横国大）、関根章裕（東大）、○米島潤（横国大）

2A2-01b4：「アクティブ歩行器によるパワーアシストシステムのための歩行センシングに関する研究」
○堀山智弘、和田正義（東農工大）

2A2-01b5：「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（前工大）、村田吉孝（伊工）

2A2-01b6：「パワーアシストシステムを実現するための主成分分析を用いた脳波から肩関節の筋電位の推定」
○梁宏博、朱赤、吉岡将孝、上田直哉、田野（前工大）

リハビリテーションロボティクス・メカトロニクス（1）◇ Rehabilitation Robotics and Mechatronics (1)

2A2-02a1：「非侵襲手指関節可動域半自動検査デバイスにおける療法士の負担軽減のための改良」
○チャンディンファプ、森田大輝、森田良文、佐藤徳孝（名工大）、竹河誠（合同会社エバーファイン）

2A2-02a2：「上肢リハビリテーションのためのワイヤ駆動型肘関節屈伸装置の開発」
○王正宇、中谷真太朗、荒木望、小西康夫（兵庫県立大）、満渕邦彦（東大）

2A2-02a3：「回転機構付き胸部支持パッドを有する歩行車の歩行促進効果の評価」
○黄健、小谷内範穂（近畿大）

2A2-02a4：「筋隆起形状変化に基づく手関節角度推定に対する角度変化幅の影響」
○加藤陽、松本侑也、小林洋、菅野重樹、藤江正克（早大）

2A2-02a5：「下肢トレーニング装置における位置制御と力制御の比較」
○関野耕平、伊藤翔太、尾形邦裕、辻俊明（埼玉大）

2A2-02a6：「小型移動ロボットを複数台用いた上肢リハビリトレーニング支援システム」
○丸矢博斗、西出圭佑、打田正樹（鈴鹿高専）

2A2-02a7：「湾曲型空圧アクチュエータを用いた手指伸展支援装置の開発」
○宮川豊美（愛知工科大）

2A2-02b1：「臨床材料評価シミュレータを用いた指屈筋腱縫合術における縫合強度の評価」
○宮地頼太、宮本知佳、下戸健（福岡工大）、石川篤、日垣秀彦（九産大）、見明豪、小薗直哉、岡田貴充（九大）

2A2-02b2：「ハンドエグゾスケルトン装置の患者個人に適合した設計・生産プロセスの検討」
○金澤昌範、木口量夫、荒田純平（九大）

2A2-02b3：「スイープ周波数の振動付与による健常者の重心動揺に関する考察」
○五十嵐知真、山田彩加、森田良文（名工大）、山﨑一德（藤田保健大）、伊藤忠（愛知県三河青い鳥医療療育センター）、酒井義人（国立長寿医療研究センター）

2A2-02b4：「方向転換機能を有する片麻痺患者用歩行器の開発」
顔向き推定をもとにしたヒューマン・インタフェースの検討
○佐久間達也、清水俊彦、宮本猛（神戸市立高専）

2A2-02b5：「機能的電気刺激を用いた複数指の協調動作のための刺激法」
- 母指・示指・中指の動作の検討 -
○佐々木久幸、高橋隆行（福島大）

2A2-02b6：「視覚，触覚および聴覚フィードバックにより運動主体感を生成する手指運動リハビリテーションシステムの開発」
○坂口正道、西和田昌恭、蓑輪洋一（名工大）

2A2-02b7：「杖型歩行支援ロボットのための重心位置推定手法」
○山田健斗、大原賢一、市川明彦、福田敏男（名城大）

2A2-03a1：「指の随意運動を対象とした作業療法リハビリを支援する簡便な家庭向けデバイス」
○山本一希、古館裕大（未来大）、千葉馨（函館市医師会病院）、石田裕二（北海道文教大）、三上貞芳（未来大）

2A2-03a2：「ロコモティブシンドローム対策のための簡易な歩行診断システムの開発」
○芝田京子、井上喜雄、岡本大輝（高知工大）

2A2-03a3：「距離画像データを用いた手の関節可動域測定システム」
○森戸一弥、尾形邦裕、辻俊明（埼玉大）

2A2-03a4：「階段昇段可能な大腿義足用の機械式膝継手における膝折れ防止機構」
○杉本達也、井上恒（香川大）、和田隆広（立命館大）、パリプンノチャイアナンヤー、田中丈博（香川大）

2A2-03a5：「踏み出し動作を支援する空気圧システムを搭載した障がい児用歩行器の開発」
堀琢磨、○西岡靖貴、安田寿彦、山野光裕（滋賀県立大）

2A2-03a6：「ロボティックウェアを用いた上肢リハビリ訓練の効果」
○丹羽花子、小林亮太、池田直史、橋本稔（信州大）

2A2-03a7：「理学療法士のトレーニングのためのハプティック AR 技術を用いたエンドフィール提示装置」
○池田篤俊、原田孝（近畿大）、河村廣幸（森ノ宮医療大）、福田寛二（近畿大）

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

2A2-03b1：「惣菜を円錐状に盛付可能な２自由度多指グリッパの開発」
○遠藤玄、大友暢寛（東工大）

2A2-03b2：「ロボットハンドへの搭載を目的とした TOF 型近接覚センサの基礎特性に関する研究」
○一村リサ（電通大）、鈴木陽介（金沢大）、明愛国、下条誠（電通大）

2A2-03b3：「平行グリッパを有する双腕ロボットアームを用いた物体の把持方法の研究」
佐川雅彦、○河合和理、高橋智一、鈴木昌人、新井泰彦、青柳誠司（関西大）

2A2-03b4：「対立把持可能な筋電義手」
毛利哲也、川﨑晴久、○高橋一貴（岐阜大）

2A2-03b5：「近接覚センサを搭載したマニピュレータによる遠隔操作方式の研究」
近接覚センサ出力に基づく電気刺激方式による触覚呈示手法の検証
佐々井亮太、○石関峻一、梶本裕之、明愛国、下条誠（電通大）

2A2-03b6：「多指ロボットハンドによる折り紙動作のためのスプライン関数を用いた軌道生成」
○佐藤大輔、美濃輪瞭、並木明夫（千葉大）

2A2-03b7：「産業用ロボットの 3 次元把持姿勢導出のための人工ポテンシャル法」
伊藤彰人、辻内伸好、○薩摩啓太（同志社大）

2A2-04a1：「把持形態の切替を行う弾性要素拮抗型劣駆動ロボットフィンガの提案」
○小笠原慶亮、齋藤直樹、佐藤俊之（秋田県立大）

2A2-04a2：「ロボットハンド遠隔操作のための AR による物体提示システムの構築」
○伊藤正人、小林太、中本裕之、小島史男（神戸大）

2A2-04a3：「粘弾性関節の振動中心可変効果を活用した指リンク系姿勢制御」
○森智史、東森充（大阪大）

2A2-04a4：「空気圧人工筋駆動ロボットハンドによる把持物体の位置・姿勢制御」
オブジェクトレベル制御を用いての空気圧ロボットハンドの物体把持・操りシステムの提案
○伊藤彰人、辻内伸好、菅森義人（同志社大）

2A2-04a5：「線形補間制御を用いた柔軟肉による操り動作の実現」
○船橋賢、戸村摩美、Keung Or、Alexander Schmitz、菅野重樹（早大）

2A2-04a6：「ユニバーサル多指ハンド：ジャミング効果を利用したソフトグリッパ」
侯涛剛（筑波大 / 北京航空航天大）、○相山康道（筑波大）

2A2-04a7：「高収納効率と広い把持範囲を持つワイヤ駆動型把持機構の検討」
○多賀啓介、中西洋喜、小田光茂（東工大）

2A2-04b1：「空圧屈曲関節を備えた形状ならい動作切り換え型吸着把持機構の研究」
○田中淳也（(株) 東芝）

2A2-04b2：「非伸縮分岐腱により把持形態が適応的に変化する 3 指ロボットハンドの開発」
○柳沢和哉（大阪大）、白藤翔平（東大）、池本周平、細田耕（大阪大）

2A2-04b3：「ヒトの指の構造を模した高把持力ロボットハンドの開発」
○由良和也、池本周平、細田耕（大阪大）

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

2A2-04b4：「空気圧人工筋を用いた無限回転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）

2A2-04b5：「衝撃吸収機構を内蔵した偏心揺動型減速機の開発」
○牧角知祥、川崎文寛、林原靖男（千葉工大）

2A2-04b6：「積載荷重に関するアクティブサスペンションの有効性に関する検証」
マイクロプロセッサへの実装を考慮した制御理論の実用化に関する研究
○井上稔、青木立（都立産技高専）

2A2-05a1：「繰返し制御と非円形歯車を用いた低脈動チューブポンプの開発」
○加藤健一（松江高専）、梶井伸之介（九大）

2A2-05a2：「プレートの捻りモードを用いた移動機構に関する研究」
動作解析による挙動メカニズムの解明
○岩田和大、辻善夫、真田明（岡山工技セ）

2A2-05a3：「人型上肢筋骨格ロボット HUMA を用いた外力に対する応答性調整の検討」
アクチュエータネットワークの経路切替えによるエンドエフェクタの外力に対する応答性調整
○橋詰拓馬、浦井健次、仲田佳弘、中村泰、石黒浩（大阪大）

2A2-05a4：「回転直動超音波モータの出力軸に関する研究」
○金田礼人、真下智昭、寺嶋一彦（豊橋技大）

2A2-05a6：「クラウン減速機の精度向上のための歯形の設計」
歯形の逃げの設計とロータ歯車の 1 重化の提案
○佐々木裕之（鶴岡高専）、伏見雅英（株式会社ミューラボ）、成田良一（富士通アイソテック）、関実（株式会社ミューラボ）、高橋隆行（福島大）

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

2A2-06b1：「外乱オブザーバによる全方向移動ロボットのスリップ評価」
○西田幸司、五十嵐洋（東京電機大）

2A2-06b2：「電動カートによる対象物の移動方向推定を用いた追従走行」
○田松孝慈、戸田雄一郎、久保田直行（首都大）

2A2-06b3：「局所カラーヒストグラムに基づく路面推定と移動制御に関する研究」
○田村泰人、孟特、林憲玉（神奈川大）

2A2-06b4：「小型移動ロボットの切り掛け車輪形状に関する検討」
田中克明、○横山裕也、石井裕之、遠藤大輝（早大）、石青（北京理工大）、岡林誠士（文化学園大）、菅原雄介（東工大）、高西淳夫（早大）

2A2-06b5：「ロバストな操縦支援制御によるスキッドステア型福祉車両の走行性能の改善」
宮本洋孝、○田中友樹、岡島寛、松永信智（熊本大）

2A2-06b6：「サスペンション搭載双輪新型アクティブキャスタ (ACRO-DD) の操舵検出と制御に関する研究」
○那須翔太、斎藤豪人、和田正義（東農工大）

2A2-06b7：「四輪型車両における溝への進入角度を考慮した経路生成形レギュレータ」
○平岡圭介、花島直彦、吉田英樹（室蘭工大）

2A2-07a1：「フライングディスク型不整地移動ロボットの開発」
片野坂裕太、○青木岳史（千葉工大）

2A2-07a2：「時空間 RRT を使用した超小型 EV の障害物回避経路の生成」
○本田光一、野尻紘聖（熊本高専）

2A2-07a3：「シミュレータ Gazebo で利用可能な環境モデルのセンサデータからの自動生成」
○満留諒介、伊達央、大矢晃久、坪内孝司、重松康祐、鈴木与海（筑波大）

2A2-07a4：「2 個のホイール駆動による球体の運動制御」
○木村憲二、石井和男（九工大）

2A2-07a5：「2 球体を用いた移動ロボットの開発」
球体駆動と動力学の MATLAB シミュレーション
○鈴木康史、南方英明（千葉工大）

2A2-07a6：「既存車両の改造による半水中対応の水陸両用重搬送車両の開発」
○鈴木章太郎、三浦雄一、砂川拓哉、木原康之、上野光、村上弘記（㈱ IHI）、早瀬幸知（㈱大本組）

2A2-07a7：「初めて訪れる場所における幾何学的に正確な経路情報に基づく移動ロボットのナビゲーション」
○鈴木与海、伊達央、坪内孝司、大矢晃久、重松康祐、満留諒介（筑波大）

2A2-07b1：「車輪倒立型移動体の転倒防止モジュールの開発」
○濱中崇文、高原郷司、中園大志、鄭聖熹（大阪電通大）

2A2-07b2：「経路生成形レギュレータによる四輪型車両の Bezier 曲線経路追従」
○蔡思祺、花島直彦（室蘭工大）

特殊移動ロボット（1）◇ Mobile Robot with Special Mechanism (1)

2A2-07b3：「継続放水可能な無人消火飛行体の提案」
○山田泰之、中村太郎（中央大）

2A2-07b4：「電磁クラッチを用いた 1 脚ロボットの連続跳躍」
○周防典幸、前田新太郎、堤一義（龍谷大）

2A2-07b5：「外部支持シャフトを有するオフセット球状全方向車輪機構」
○多田隈建二郎、嵜山勢士、高根英里（東北大）、多田隈理一郎（山形大）、小島匠太郎、昆陽雅司、田所諭（東北大）

2A2-07b6：「双リング式全方向車輪機構」
○多田隈建二郎、高根英里（東北大）、多田隈理一郎（山形大）、昆陽雅司、田所諭（東北大）

2A2-07b7：「Development of a novel omnidirectional wheel for differential drive mobile robots」
Basic kinematic modeling and prototype development
*Luis Canete, Takayuki Takahashi(Fukushima Univ.)

2A2-08a1：「新型クランク車輪機構 Eccentric Crank Rover の開発」
○古村博隆、遠藤玄、鈴森康一（東工大）

2A2-08a2：「ケーブル牽引を補助する Crank Tether Thruster の開発」
○古村博隆（東工大）、広瀬茂男、山田浩也（(株）ハイボット）、遠藤玄、鈴森康一（東工大）

2A2-08a3：「ブラキエーションロボットの開発と運動生成（第 1 報）」
ー把持機構に電磁石を用いた動作手法ー
○山川雄司、古山佳和、石川正俊（東大）

2A2-08a4：「ブラキエーションロボットの開発と運動生成（第 2 報）」
ー把持機構にフックを用いた動作手法ー
○山川雄司、安宅佑樹、石川正俊（東大）

2A2-08a5：「面状全方向クローラにおける動力伝達機構の実験的検討」
○高根英里、多田隈建二郎、山本知生、昆陽雅司、田所諭（東北大）

2A2-08a6：「三脚揺動歩行機における陰陽制御メカニズムの考察」
安谷尚人、○石川将人、大須賀公一（大阪大）、大脇大、石黒章夫（東北大）

2A2-08a7：「Planar Locomotion Control of Nonholonomic Aerial Robot with Three Fins」
*Kenji Baptist, Masato Ishikawa(Osaka Univ.)

建設＆インフラ用ロボット・メカトロニクス（１）◇Construction & Infrastructure Maintenance Robotics and Mechatronics (1)

2A2-08b1：「手先位置頻度マップを用いた作業傾向の分析と操作技能の推定」
亀崎允啓、○峰田健司、橋本諭、岩田浩康、菅野重樹（早大）

2A2-08b2：「多重チューブ推進機構のための自励式空圧流路切り替え装置」
○高山俊男、角悠介（東工大）

2A2-08b3：「天井ふところ内を対象とする目視検査システムの提案」
○仁田佳宏（足利工業大学）、稲井慎介（戸田建設）、渡壁守正（広島工大）、石田正美（石田設計）

2A2-08b4：「建築現場用 AGV に関する検討」
○仁田佳宏（足利工業大学）、三輪明宏、鈴木信也、稲井慎介（戸田建設）

2A2-08b5：「油圧ショベルの効率化に向けた掘削過程のモデル化」
オペレータの経験的手法に基づく掘削方法
○石川将人、芦田崇将、原口泰斗（大阪大）、小河哲、草場泰介（コマツ）

2A2-08b6：「建機遠隔操縦に向けた車載カメラの防振性能の評価」
佐藤亮介、○本多亮介、石川将人（大阪大）、久禮一樹、野田隆司（コマツ）

2A2-08b7：「押出成形によるらせん型多重チューブ推進機構」
○竹島啓純、高山俊男（東工大）、十々木一仁（株式会社ニシヤマ）、山田吉郎（株式会社カツロン）

2A2-09a1：「画像処理を用いて添接部を走行する橋梁検査ロボットの開発」
○伊藤誠志、今城直人、高田洋吾（大阪市立大）

2A2-09a2：「距離画像に基づくひび割れ点検装置のコンセプト検証」
○井上大輔、上野隆雄、中村聡（東急建設）

2A2-09a3：「災害時でも使用できる建物外壁の検査ロボットシステムと劣化診断方法」
第１報，検査システムの概要と押付方式による拠点ロボット
○井上文宏、奥野稜恭、田結聖、北洞貴也、西田英一（湘南工大）

2A2-09a4：「歩行者の心理的反応をフィードバックする仮想自歩道シミュレータの開発」
○岡本翔太、武末線（福岡工大）、松本慎平（広島工大）、小田部貴子、徳安達士（福岡工大）、田中孝典（大分高専）

2A2-09a5：「橋梁調査・点検ロボットによる橋梁下面撮像・再構成システムの構築」
○吉村大地、大山拓真、田中優斗、青木悠祐（沼津高専）

2A2-09a6：「コンクリートの響きを考慮した劣駆動型打音装置の制御手法」
○高橋悠輔、中村聡、柳原好孝（東急建設株式会社 技術研究所）、小川安一、佐藤友哉（株式会社小川優機製作所）

2A2-09a7：「地下高気圧狭隘空間における堀削重機の自動運転システムに関する研究」
1/10 実機による再現実験及び最適制御
○根岸直人、菊池耕生（千葉工大）、近藤俊宏、小陽哲也、亀井聡、早川佳吾（オリエンタル白石㈱）、柳澤万央（アイリスオーヤマ㈱）

2A2-09b1：「災害時でも使用できる建物外壁の検査ロボットシステムと劣化診断方法」
第２報ブロアの負圧吸着による壁面移動での摩擦力低減法
○山田拓弥、北洞貴也、井上文宏、西田英一（湘南工大）

2A2-09b2：「不整地運搬車の電子制御化と操作性の調整」
○渋川文哉（ＩＨＩ）、石山賢治（ＩＨＩ建機）

2A2-09b3：「遠隔操縦油圧ショベルのための機体 ZMP の予測に基づく操作入力の自動調整による転倒防止制御」
○重松康祐、坪内孝司、皿田滋（筑波大）

2A2-09b4：「4 ワイヤ支持型橋梁点検ロボットシステム BRIDGEVIEW の開発」
基本構成の提案と第一次モデルの試作
○小松洋音、塚越秀行、楊暘（東工大）、石田辰英（建設技研）、Michele Guarnieri、Paulo Debenest、広瀬茂男（ハイボット）

2A2-09b5：「飛行体を保護する受動回転球殻の空撮画像への写り込みの認識と除去による被写体明瞭化」
○石井拓麻、岡田佳都、大野和則、田所諭（東北大）

2A2-09b6：「構造物の打音診断の自動化の研究」
○石井裕基、西田信一郎（鳥取大）

2A2-09b7：「マイクロ波非破壊検査によるコンクリート内空隙検出」
○川瀧翔太郎、田中孝之（北大）、土井暁、内田茂（大林組）、フェンマリア（Columbia University）

2A2-10a1：「ワイヤで吊り下げる外壁打診機械の振り子運動制御システムの検討」
○相羽衛（鹿児島大）、林良太（岡山理科大学）、余永、塩谷晋一、黒川善幸、吉田秀樹、鹿嶋雅之（鹿児島大）

2A2-10a2：「建設機械の遠隔操作における手動運転と自動運転の融合」
○谷本貴頌、篠原啓、倉鋪圭太、近藤大祐、中村晋也、吉灘裕（大阪大）

2A2-10a3：「コンクリート構造物の損傷箇所記録ロボットシステムの開発」
○中田豊嘉、笹木亮、舩戸昌宏（富山大）、可部谷弘彦、寺口巨生（佐藤鉄工株式会社）、神代充（富山大）

2A2-10a4：「コンクリート構造物における画像を用いた亀裂の検出及び計測方法の構築」
○長田直之、笹木亮、神代充（富山大）

2A2-10a5：「道路点検に向けた路面地図の距離画像センサによる作製に関する研究」
○陳祐樹（東理大）、小木津武樹（群馬大）、竹村裕、溝口博（東理大）

2A2-10a6：「電制化された建設機械向けの導入が容易で操作方法を切り替えられる遠隔操縦システム」
○渡辺将旭、前田宗彦（IHI）、早瀬幸知（大本組）

バイオロボティクス◇ Biorobotics

2A2-11b1：「薄膜化による PVC ゲルアクチュエータの低電圧駆動」
MEMS 電極とメッシュ電極の比較
○横塚里奈、橋本稔（信州大）

2A2-11b2：「電界重合法による MCF ゴムセンサの電気特性」
○島田邦雄（福島大）、嵯峨宣彦（関西学院大）

2A2-11b3：「心筋細胞間の物理的な相互作用を活用したバイオロボットの開発」
○井上尚紀、前川幸輝、清水正宏（大阪大）、磯部仁博、佐久太郎（株式会社アトリー）、細田耕（大阪大）

2A2-11b4：「空気圧人工筋肉を用いた粉末搬送用蠕動運動型コンベアの開発」
○吉浜舜、高野傑（中央大）、加藤弘一（株式会社リコー）、山田泰之、中村太郎（中央大）

2A2-11b5：「空気圧アクチュエータを用いたジャンピングロボットの開発」
○山本湧也、西晴義（神奈川大）、鳥居裕介（富士ゼロックス株式会社）、高西淳夫（早大）、林憲玉（神奈川大）

2A2-11b6：「25A ガス管検査用ロボットに用いる軸方向伸長型ユニットの開発」
○山﨑翔太、谷瀬友基、山田泰之、中村太郎（中央大）

2A2-12a1：「複雑な管路を考慮した圧送管検査用 蠕動運動型ロボットの開発」
○石川龍太郎、冨田健、山田泰之、中村太郎（中央大）

2A2-12a2：「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」
柔軟な背骨機構の開発
○川崎涼裕、佐藤隆紀、風間英気、明愛国、下条誠（電通大）

2A2-12a3：「機械的相互作用における心筋振動子の相互引き込み現象の解析」
○前川幸輝、井上尚紀、清水正宏（大阪大）、磯部仁博、佐久太郎（アトリー）、細田耕（大阪大）

2A2-12a4：「蠕動運動ロボットの体節の膨張を考慮したモデリングと運動解析」
○増渕維摩（埼玉県産業技術総合センター）、釜道紀浩（東京電機大）

2A2-12a5：「ダクト内清掃用蠕動運動型ロボットの開発」
○谷瀬友基、山崎翔太、山田泰之、中村太郎（中央大）

2A2-12a6：「空気圧人工筋肉と MR ブレーキを用いた跳躍ロボットによる着地を考慮した垂直跳躍実験」
○長山尭拓、石原ひかる、戸森央貴、山田泰之、中村太郎（中央大）

2A2-12b1：「ロボティックウェア curara による脊髄小脳変性症患者のための歩行支援」
所宏美、○塚原淳、吉田邦広、松嶋聡、中村勝哉、橋本稔（信州大）

2A2-12b2：「蠕動運動型ロボットの運動制御」
PSO アルゴリズムを用いた質量分布の最適化
○片岡太一、釜道紀浩（東京電機大）

2A2-12b3：「コラーゲンシートを用いた培養筋芽細胞の配向性評価」
○鈴木彩、橋本稔、木村建（信州大）

デジタルヒューマン◇ Digital Human

2A2-13a1：「リアルタイム歩行計測システムを用いた振動介入による歩行変容評価」
○佐野将人（東理大）、村井昭彦、杉浦裕太、遠藤維（産総研）、竹村裕（東理大）、多田充徳（産総研）

2A2-13a2：「フルボディインタラクションを用いた子供の協調性向上のための協同ゲーム」
○酒井嗣之介、玉木晴也、太田耀介、竹村裕（東理大）、江草遼平（神戸大 / 日本学術振興会特別研究員）、山口悦司、稲垣成哲（神戸大）、楠房子（多摩美大）、生田目美紀（筑波技大）、杉本雅則（北大）、溝口博（東理大）

2A2-13a3：「人・機械接触事故防止に向けた姿勢・顔方向測定に基づく危険性判別に関する研究」
○太田耀介、玉木晴也、酒井嗣之介、竹村裕、溝口博（東理大）

2A2-13a4：「変形性足関節症患者の 3 次元後足部骨形状の統計的解析」
○坪拓志（東理大）、黒川紘章（奈良医科大）、小杉真一（奈良県立西和医療センター）、田中康仁（奈良医科大）、溝口博（東理大）、多田充徳（産総研）、竹村裕（東理大）

2A2-13a5：「高齢者の生活状況とコミュニティとに適合した社会参加支援システムの開発」
○白土義久（東理大）、北村光司、西田佳史、大野美喜子（産総研）、溝口博（東理大）

2A2-13a6：「寸法拘束を用いた手の表皮・骨格形状の個別化」
○野原隆樹（東理大）、遠藤維、村井昭彦（産総研）、竹村裕（東理大）、多田充徳（産総研）

2A2-13b6：「能動的な絵画鑑賞に向けた絵画鑑賞支援システムに関する研究」
○玉木晴也、酒井嗣之介、吉田龍一、太田耀介、竹村裕、溝口博（東理大）、楠房子（多摩美大）、江草遼平、稲垣成哲、山口悦司（神戸大）、杉本雅則（北大）、生田目美紀（筑波技大）

2A2-13b7：「高齢者見守りのための手すりセンサの開発および実生活環境における検証」
○高橋雄佑（東理大 / 産総研）、北村光司、西田佳史（産総研）、溝口博（東理大 / 産総研）

ウェアラブルロボティクス（３）◇ Wearable Robotics (3)

2A2-13b1：「空気圧人工筋肉と磁気粘性流体を用いた可変粘弾性特性とクラッチを有する外骨格型アシストスーツの開発」
第 1 報 : 膝関節向け試作機による提案手法の有効性検証
○奥井学、飯川伸吾、山田泰之、中村太郎（中央大）、岸本將裕（ナブテスコ株式会社）

2A2-13b2：「血栓予防のために足指・足関節の双方に運動を促す改良型モーション・ソックス」
○滝澤健太、塚越秀行（東工大）

2A2-13b3：「内骨格型アシストスーツのパッシブな補助力を利用した補助効果検証」
○猪瀬洸樹、毛利駿、山田泰之、中村太郎（中央大）、横山和也、菊谷功（ナブテスコ）

2A2-13b4：「下肢パワーアシストロボットにおける認知アシストの仮想壁特性に関する研究」
○洞貴弘、荒田純平、木口量夫（九大）

2A2-13b5：「面状圧力センサを搭載した多関節装着型ロボットによる体幹部アシストの実現」
接触面の圧力分布情報フィードバック制御
○内山直哉、舟洞佑記、道木慎二（名大）、道木加絵（愛知工業大）

2A2-14a1：「外骨格型アシストスーツにおけるバックドライバビリティ性を考慮した人が許容できる抵抗トルクの検証」
○飯川伸吾、奥井学、山田泰之、中村太郎（中央大）

2A2-14a2：「Squat Lifting を考慮に入れた空気圧人工筋肉を用いた膝部補助用パワーアシストスーツの開発」
○毛利駿、猪瀬洸樹、山田泰之、中村太郎（中央大）、横山和也、菊谷功（ナブテスコ）

2A2-14a3：「スチュワートプラットフォーム機構を用いた短下肢装具の開発」
可動域拡大に向けたアクチュエータ設置位置の検討
○野村健太、米澤輝、竹村裕、溝口博（東理大）

2A2-14a4：「ZMP 理論に基づくハンドフリー・ステッキのプロトタイプ開発」
稲尾祐紀、野田啓太、○田中良幸（長崎大）

2A2-14a5：「Raspberry Pi を用いた上肢動作推定に関する研究」
岩谷英樹、○林喜章（佐賀大）

2A2-14a6：「電動パワーアシストスーツの小型化と駆動制御に関する研究」
金澤公俊（日立産業制御ソリューションズ）、○和田正義（東農工大）、一柳健（㈱菊池製作所）

人間機械協調（３）◇ Cooperation between Human and Machine (3)

2A2-14b1：「人力ロボティクスの研究」
第８報　回生クラッチを用いた人力関節駆動機構の試作
○菊井健介、菅原雄介、松浦大輔、武田行生（東工大）、遠藤央（日大）、岡本淳（女子医大）

2A2-14b3：「立体高次局所自己相関（CHLAC）特徴量を用いた線形判別法による調理動作の識別に関する基礎研究」
○久保田隼、朱赤（前橋工科大学）

2A2-14b4：「ドラム演奏訓練を支援するロボットの実現に向けた LED によるタイミング呈示システムの開発評価」
○玉木陽介、猪平栄一（九工大）

2A2-14b5：「足こぎ車椅子の追体験型走行シミュレータ」
近藤宗輝、○衣川潤、小菅一弘（東北大）

2A2-14b6：「Auxiliary Particle Filter を用いた目線による車椅子動作の決定」
○古屋佐和子、渡辺哲陽（金沢大）、Essameddin Badreddin、Alexander Alexopoulos（ハイデルベルク大学）

2A2-15a1：「背部偏荷重を考慮したパワーアシストスーツの歩行制御の研究」
○香西貴司、川井昌之（福井大）

2A2-15a3：「モーションセンサによる装着者の前腕の運動推定を用いたパワーアシスト制御」
○佐橋克弥、野村慎之介、高橋泰岳、谷合由章、川井昌之（福井大）

2A2-15a4：「簡易脳波測定器を用いた移動ロボットの制御に関する研究」
○市川裕太、山中慶悟、渋谷恒司（龍谷大）

2A2-15a5：「ロボット遠隔操作支援のためのステレオ画像処理を用いる立体映像提示システムの構築」
○小西裕一、坪内孝司、大矢晃久（筑波大）

2A2-15a6：「受動関節を利用した並進３自由度スキルアシストアームの開発」
○小塚裕明、滝澤健太、山際博之、水上卓也、立矢宏（金沢大）

2A2-15a7：「協調作業におけるチームワークの定量的解析」
気づかい推定による作業者同士の相性評価
○新居駿也、五十嵐洋（東京電機大）

宇宙ロボット◇ Space Robotics

2A2-16b1：「ホイールベース可変機構を搭載した軟弱地盤移動用ローバに関する研究」
○飯塚浩二郎、小山創、北島一輝、藤原大佑、河村隆、鈴木智（信州大）

2A2-16b2：「複数地点でのスカイラインマッチングを用いた 惑星探査ローバ位置推定の高精度化」
○鈴木太郎、明比建、天野嘉春（早大）

2A2-16b3：「A Study on Astronautical Lightweight Robot Arm by Using Composite Material and Hybrid Structure」
*Daiki Ito, Toru Watanabe, Kazuhiro Yokota, Akiro Taniuchi(Nihon Univ.)

2A2-16b4：「Proposal of tiny rover payloads for the recent solar system exploration missions」
*Tetsuo Yoshimitsu, Masatsugu Otsuki(ISAS)

2A2-16b5：「宇宙用磁気吸着式エンドエフェクタの基礎検討と試作」
○安部拓洋（東工大）、中西洋喜、小田光茂（東京工業大学）

2A2-16b6：「遠隔誘導時の走行軌道評価におけるリスク曲線遷移比較のための動的計画法による環境情報変化への対応」
國井康晴、○宮本衛（中央大）

2A2-16b7：「小型ホッピングローバのための照度を用いた太陽方向及び姿勢推定法の検討」
國井康晴、○牛島正隆（中央大）、吉光徹雄、大槻真嗣（JAXA/ISAS）

2A2-17a1：「小惑星探査ロボットのための繊毛推進機構の繊毛の傾きと長さを考慮した運動解析」
○金子利康、渡辺和輝、永岡健司、吉田和哉（東北大）

2A2-17a2：「たわみ性車輪の開発と軟弱地盤上における走行特性解析」
剛体車輪との比較
○秋間翔太郎、石上玄也（慶大）

2A2-17a3：「非協力衛星捕獲機構に用いるコンベックスバネの動力学特性における研究」
○小沢尭也、中西洋喜、小田光茂（東工大）

2A2-17a4：「宇宙エレベーター実験用昇降機のための CMG ユニットの開発」
○小林聡介、大場雄斗、梅本和希、江上正（神奈川大）

2A2-17a5：「微小重力下におけるテザーの巻取り制御」
○植松優、竹原昭一郎、宮地航（上智大）

2A2-17a6：「粒子フィルタと最小平均二乗誤差法による軌道上浮遊物体の姿勢推定法の実験的検証」
○植田聖、安孫子聡子（芝浦工大）

2A2-17b1：「宇宙デブリ捕獲用ロボットアームの研究」
○西田信一郎、織田優作（鳥取大）、大塚聡子（NEC）、廣田賢治、渡辺順一郎（TECS）

2A2-17b2：「宇宙エレベーター用クライマーにおける駆動 ローラの設計と機構解析」
石崎一樹、クォンスンス、井上文宏（湘南工大）、○大本絵利、石川洋二（大林組）

2A2-17b3：「無反動制御によるロボットアーム手先カメラを用いた点検作業について」
曽根大樹、田本健悟、佐藤大祐、○金宮好和（都市大）

2A2-17b4：「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、山下桂子、田中敬也、川角酵汰、加賀翔大郎、田宮直（愛知工科大）

2A2-17b5：「放物運動拘束を利用した単眼視ビジュアルオドメトリに関する検討」
○大津恭平（東大）、前田孝雄（名大）、大槻真嗣、久保田孝（ISAS/JAXA）

2A2-17b7：「軟弱地盤を走行するグラウサ車輪における車輪幅方向の影響を考慮した応力分布計測」
○沢田一将、比嘉翔弥、永岡健司、吉田和哉（東北大）

2A2-18a1：「蠕動運動型月面掘削ロボットにおける屈曲掘削手法の提案」
○中武豊晴、金野将志、山田泰之、中村太郎（中央大）、久保田孝（JAXA）

2A2-18a3：「二次元重心位置制御が可能な車輪型ローバの不整地での走行性能の検討」
○長塩拓馬、岡宏一、田中耕治（高知工大）

2A2-18a4：「惑星探査ローバのための赤外線カメラを用いた地形傾斜推定に関する検討」
○渡邉哲志（中央大）、大津恭平（東大）、大槻真嗣、久保田孝（ISAS/JAXA）、増山岳人、梅田和昇（中央大）

2A2-18a5：「微小重力環境での回転を含む浮遊物体に対する二点接触エンドエフェクタの提案」
○馬込仁総（東理大）、鵜山尚大（清水建設）、鳴海智博、木村真一（東理大）

2A2-18a6：「エネルギー直動回転変換機構を用いた月惑星着陸機構の基礎研究」
1次元実験システムによる検討
前田孝雄、○尾崎岳、原進（名大）

2A2-18a7：「RFT に基づく履帯走行現象のテラメカニクス解析」
○鈴木裕敬、尾崎伸吾（横国大）、山本大樹、久禮一樹、野田隆司（コマツ）

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

2A2-18b1：「多量のシアノバクテリアの一括分裂抑制マイクロ流体デバイス」
○石田忠、近藤晃弘（東工大）、高谷信之、小俣達男、小俣透（名大）

2A2-18b2：「受動バルブを用いたスラグ液滴の自動格納マイクロ流体デバイス」
○石田忠、David Mclaughlin、小俣透（東工大）

2A2-18b3：「シリコンチューブの壁面振動を利用した高粘度流体用連続流式撹拌装置の基礎的検討」
○谷口浩成、柳井克哉（津山高専）

2A2-18b4：「次世代医療に向けた弁付ハイブリッドフラクタルステントの研究」
CFD による脳動脈瘤内の血流シミュレーション
○下垣外浩平、大原賢一、市川明彦、福田敏男（名城大）

2A2-18b5：「微小流体デバイスと半導体イオンセンサによる高精度 pH 測定法の開発」
信國真史、佐々木優太、○山田章（愛知工業大）

2A2-18b6：「がん細胞特異的結合ペプチドスクリーニングのためのマイクロ流体デバイス」
○神永真帆、石田忠、門之園哲也、近藤科江、小俣透（東工大）

2A2-18b7：「単一ラン藻の機械的特徴量計測のためのオンチップ力センサ」
○常頓、佐久間臣耶、長谷川貴之（名大）、魚住信之（東北大）、新井史人（名大）

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

2A2-19a1：「Surprising Microbeads Focusing in a Microchannel」
Automatic Alignment of Microbeads into Lines
*Chia-Hung Dylan Tsai, Manh Hao Phan, Kouji Mizoue, Makoto Kaneko(Osaka Univ.)

2A2-19a3：「On-Chip マイクロ流路開ループ伝達特性の実験的解明」
○寺村薫、Chia-Hung Dylan Tsai、金子真（大阪大）

2A2-19a4：「単一細胞の大変形圧縮モデルを用いたオンチップ弾性特性計測」
○杉浦広峻、佐久間臣耶（名大）、金子真（大阪大）、新井史人（名大）

2A2-19a5：「RICM による Cell Pinball 接触面の観察」
○村上遼、Chia-Hung Dylan Tsai、金子真（大阪大）、山本暁久、田中求（京大）、佐久間臣耶、新井史人（名大）

2A2-19a6：「局所的熱融解による生体親和性ゲルの選択的チャネルパターニング」
○大矢智之（名城大）、竹内大（名大）、大原賢一、市川明彦（名城大）、中島正博、長谷川泰久（名大）、福田敏男（名城大）

2A2-19b1：「並列型赤血球変形能抽出フィルターチップ」
○田中淳一、Chia-Hung Dylan Tsai、金子真、谷口達典、大谷朋仁、坂田泰史（大阪大）

2A2-19b2：「再生医療用細胞構造体のための自動スフェロイド培養装置の開発」
○藤川眞麗惠、早田孝明、下戸健（福岡工大）、秋枝静香、宮崎雄大（株式会社サイフューズ）、中山功一（佐賀大）、石川篤、日垣秀彦（九産大）

2A2-19b3：「磁気トロイダルカプセルによる自己組織的 3 次元構造体の組み立て」
○服部守（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）

2A2-19b4：「微細作業支援自動ステージを用いた細胞操作」
○小嶋勝、山本幸太朗、神山和人、洞出光洋、前泰志、新井健生（大阪大）

2A2-19b5：「その場灌流培養可能な多層管状構造の構築用デバイスの開発」
○木原楽士、小嶋勝、洞出光洋、神山和人、境慎司、前泰志、新井健生（大阪大）

2A2-19b6：「多数細胞への機械刺激負荷を実現するマイクロ流路の開発」
○戸谷匡宏、小嶋勝、洞出光洋、神山和人、前泰志、新井健生（大阪大）

2A2-19b7：「小型マイクロハンドシステムを用いた微小力計測」
○田中泰誠、小嶋勝、神山和人、洞出光洋、福岡創、前泰志、新井健生（大阪大）

時空間バイオインテグリティ◇ Spatio-Temporal Bio-Integirity

2A2-20a1：「Cell Exercise における細胞挙動」
○東野展也、金子真（大阪大）、横山詩子、石川義弘（横浜市立大）

2A2-20a2：「経時変化する細胞凝集体の硬さ指標評価」
○伊藤啓太郎、佐久間臣耶（名大）、木村昌樹、武部貴則（横浜市立大）、金子真（大阪大）、新井史人（名大）

2A2-20a3：「Bionic Synthesizer による高弾性血管の誘導」
○益田泰輔、浮亀光弘（名大）、松崎典弥、明石満（大阪大）、横山詩子（横浜市立大）、新井史人（名大）

2A2-20a4：「時空間的に統合された培養環境状態の実現課題」
○新井史人（名大）、金子真（大阪大）、鈴木治（東北大）

2A2-20a5：「隔離培養された異細胞群の仕切り除去時の挙動」
○谷口司、金子真（大阪大）、横山詩子（横浜市立大）

リハビリテーションロボティクス・メカトロニクス（2）◇ Rehabilitation Robotics and Mechatronics (2)

2P1-01b1：「竹馬動作を再現した動的身体バランス制御能力評価訓練デバイス」
馬場隆裕、○桑原滉平、堤一義（龍谷大）

2P1-01b2：「身体バランス制御能力評価訓練デバイスにおけるステップ高さの訓練効果への影響」
○桑原滉平、馬場隆裕、堤一義（龍谷大）

2P1-01b3：「鏡治療法を起点とした画像処理リハビリテーション装置の開発」
○大島徹、小柳健一（富山県立大）、影近謙治（金沢医大病院）、増田寛之、本吉達郎（富山県立大）

2P1-01b4：「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 (3)」
スケルトン型電動義手の把持形状の評価
○中村秀正（大阪産業大学）、本田雄一郎（兵庫リハ・ロボリハ）、入江満（大阪産業大学）、陳隆明（兵庫リハ・ロボリハ）

2P1-01b5：「平行リンク機構を用いた受動型手指リハビリテーション装置の研究」
○中尾充希、永瀬純也（龍谷大）

2P1-01b6：「歩行時の背屈・外反動作を独立に支援可能な下腿フィッティング型足関節支援 RT の提案」
○田中元基、福嶋勇太、安田和弘、保科智啓、鈴木慈（早大）、大橋洋輝（東京慈恵会医科大）、岩田浩康（早大）

2P1-01b7：「健常者の歩行分析に基づく大腿義足用膝継手の回転中心位置の設計」
○田中丈博、井上恒（香川大）、和田隆広（立命館大）、小林吉之（産総研）

2P1-02a1：「機能的電気刺激を用いた筋電位駆動型ヒューマンヒューマンインタフェース」
運動学習支援を目的とした電気刺激の知覚特性
○島圭介、横山和樹（横国大）、島谷康司（県立広島大）

2P1-02a2：「ばね要素を複合的に用いた柔軟な手首機構を有する前腕部運動支援装置の開発」
柔軟要素による動作支援機構開発に関する報告
○日隈友仁、金澤昌範、木口量夫、荒田純平（九大）

2P1-02a3：「同伴型杖ロボットの協調移動アルゴリズム」
○板寺駿輝、長谷川泰久（名大）、福田敏男（名城大）、谷本正智、近藤和泉（国立長寿医療研究センター）

2P1-02a4：「クラス偏 KL 情報量を利用した相互学習型筋電義手訓練システム」
○富澤太、芝軒太郎（茨城大）、陳隆明（兵庫リハ）、辻敏夫（広島大）

2P1-02a5：「膝蓋骨を組み込んだ膝関節のアンドロイドモデルの開発」
○武井翔、山内大地、森田良文、佐藤徳孝（名工大）

2P1-02a6：「UR-System2 号機による脳卒中片麻痺患者の肘伸展運動の促通効果の検証」
○服部仁美、武市崚佑、戸谷徳宏、森田良文（名工大）、田邉浩文（湘南医療大）、高木芳明、長谷川憲夫（三洋機工）

2P1-02a7：「脳卒中片麻痺患者の自主起立トレーニングのための支援ロボット」
起立トレーニングにおける療法士の誘導動作の解析
○北村瑞紀、韓琳、山路崇仁、兼子峻弥、森田良文（名工大）、田邉浩文（湘南医療大学）、小林幸雄、大工裕之（名南機械製作所）

2P1-02b1：「関節リハビリテーションを目的とした装着型パラレルリンク式訓練装置の開発」
相関係数を用いた定量的評価
○北野雄大（山梨大）、寺島心輝、横田和隆（宇都宮大）

2P1-02b2：「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 3 報：漕ぎ易さを考慮したペダル踏力の制御と下肢切断患者への応用
○鈴木大寛、青木岳史（千葉工大）

2P1-02b3：「触覚バイオフィードバックに基づく歩行リハビリ支援システム」
―第 11 報：知覚共感ウェアによる片麻痺者への歩行介入―
○齋地健太、安田和弘（早大）、北地雄、貝吹奈緒美、原島宏明（総合東京病院）、岩田浩康（早大）

看護とメカトロニクス◇ Nursing and Mechatronics

2P1-02b4：「Virtual ultrasonic probe system to support peripheral intravenous catheter site selection」
*Shuhei Noyori, Gojiro Nakagami, Hiroshi Noguchi, Taketoshi Mori, Hiromi Sanada(Univ. of Tokyo)

2P1-02b5：「自立支援ロボットを用いた起立動作の考察」
○王天一、丁憙勇、大野宇史、渡辺宗一郎、木戸倫子、山田憲嗣、大野優子（大阪大）、岡崎安直、寺島正之、志方宣之（パナソニック）

2P1-02b6：「3 軸力センサを用いた眼鏡装着型血圧脈波計測デバイス」
○古賀裕也、土肥徹次（中央大）

2P1-02b7：「5 軸調節機構を持つ血圧脈波計測デバイス」
○佐藤洋稀、土肥徹次（中央大）

2P1-03a6：「腰部に対する肩角度の変化量に基づく歩行バランス評価」
○前田宏行、渡辺哲陽（金沢大）

2P1-03a7：「線形判別分析法（LDA）による重量物持ち上げ姿勢の異常検知 システムに関する検討」
○渡辺宗一郎（鴻池運輸㈱ / 大阪大学）、丁憙勇（大阪大）、鳥飼一男、林雅信（鴻池運輸㈱）、山田憲嗣、大野ゆう子（大阪大）

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

2P1-03a1：「移動ロボットの遠隔操作時における座標系の組合せと操作性との関係性の分析」
○安田福啓、荻谷浩史、瀬沼隆遠、松日楽信人（芝浦工大）

2P1-03a2：「中小企業への技術支援を通じたロボット関連技術のビジネス化に向けた機会の創出」
○伊東圭昌（神奈川県産業技術センター）、安田誠（相模原市産業振興財団）、塩川克久（川崎市産業振興財団）、今福健一（かわさき・神奈川ロボットビジネス協議会）、山崎徹（神奈川大）

2P1-03a3：「視覚障害者のための方向定位付き LED 発光ブロックの実証実験」
○永濱秀明、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、竹内聖人、荻野弘（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）

2P1-03a4：「視覚障害者誘導用ブロックの方向定位性能の定量的評価」
○石橋樹、藤澤正一郎、佐藤克也、伊藤伸一（徳島大）

2P1-03a5：「通信型アクティブマーカによる屋内ナビゲーション」
○浅川貴史（大島商船高専）

ロボットマニピュレーション（1）◇ Robotic Manipulation (1)

2P1-03b1：「非平行型能動・受動ハイブリッド関節を用いた1アクチュエータ3自由度マニピュレーション」
○坂下僚平、夏原裕也、東森充（大阪大）

2P1-03b2：「全腕マニピュレーションのための繰り返し学習制御系の設計指針」
○山脇輔、春田章吾、八島真人（防衛大）

2P1-03b3：「双腕ロボットによる紐状物体の引掛け配線作業の実現」
○小石原洋介、山崎公俊（信州大）

2P1-03b4：「滑りやすい円筒形対象を持ち上げ把持できるロボットグリッパの設計方法」
○清遠修平、高木健、青山忠義、石井抱（広島大）

2P1-03b5：「モデル予測制御による環境との接触を考慮したロボットの最適動作計画」
○清水康平、沓澤京、辻俊明（埼玉大）

2P1-03b6：「関節速度サーボドライバを用いたインピーダンス制御系の設計」
○清水昌幸（静岡大）

2P1-03b7：「マイクログリッパ内蔵流体指による把持評価」
○西村斉寛、藤平祥孝、渡辺哲陽（金沢大）

2P1-04a1：「ハンドヘルド型磁気駆動マイクロマニピュレータの開発」
○石向大輔（電通大）、Boksuwan Sungwan（モンクット王工科大学ラートクラバン校）、青山尚之（電通大）

2P1-04a3：「高速ビジュアルフィードバックを用いた高速ロボットハンドによるねじ回し戦略」
○塚本勇介、山川雄司、妹尾拓、石川正俊（東大）

2P1-04a4：「ひもの形状操作を目的としたロボットマニピュレーション」
結び目理論に基づくロボットの動作計画と軌道生成法の提案
○渡部知俊、白川智也、向井啓祐、松野隆幸、矢納陽、見浪護（岡山大）

2P1-04a5：「姿勢遷移途中のリリース動作を許容した平行グリッパによる対象部品の置き直し動作に関する研究」
土橋宏規、○川井颯人（立命館大）

2P1-04a6：「多関節ロボットアームの弾塑性変形制御」
○妹尾拓、陣内岳、村上健一、石川正俊（東大）

アクチュエータの機構と制御（３）◇ Mechanism and Control for Actuator (3)

2P1-04b1：「ECF マイクロ液圧源を内蔵した偏心チューブ形マイクロハンドに関する研究」
○嵯峨由彬、金俊完、横田眞一（東工大）、枝村一弥（(有）新技術マネイジメント）

2P1-04b2：「糸状センサを内蔵した空圧駆動スマート人工筋の製作と基礎特性」
○脇元修一、三隅潤平、新木遼平、後藤桂輔（岡山大）

2P1-04b3：「超音波モータを用いたマイクロリンク機構の開発」
○三好健太、真下智昭、寺嶋一彦（豊橋技大）

2P1-04b4：「極低温環境下で駆動可能なフィルモティクス用簡易配管方法の検討」
○山口大介、花木樹也、上村崚太郎、石野裕二、原正之、高崎正也、水野毅（埼玉大）

2P1-04b5：「ねじり振動子共振駆動型極低温用超音波モータ」
第２報　駆動波形の検討
○山田大貴、神田岳文、黒田雅貴、中薗正浩（岡山大）

2P1-04b6：「形状適応機能を呈する柔軟シート状流体圧アクチュエータ」
○山本泰広、塚越秀行（東工大）

2P1-04b7：「単線入力で蠕動運動を生成する柔軟線状アクチュエータの提案」
○寺島光一、塚越秀行（東工大）

2P1-05a1：「小径丸ベルトによる平行二重捩りアクチュエータ」
○植田尊大、井上貴浩（岡山県大）

2P1-05a2：「ワイヤー駆動を利用した螺旋状巻き付きインフレータブルグリッパの提案」
○川野良輔、西岡靖貴、安田寿彦、山野光裕（滋賀県立大）

2P1-05a3：「UV 硬化性材料を用いた積層形 DE アクチュエータの提案」
○浅井健太、嚴祥仁、吉田和弘（東工大）

2P1-05a4：「繊維状形状記憶ポリマーを複合した空気圧ラバーアクチュエータの試作」
○前田慧、脇元修一（岡山大）

2P1-05a5：「ツリガネムシと可動機械を用いた超並列マイクロ環境応答機構の開発」
○中水泰輝、服部悠太、永井萌土、柴田隆行（豊橋技大）

2P1-05a6：「減速機一体型小型マルチモーターパワーユニットの開発」
○内田大介（鈴鹿高専専攻科）、太田恭平（名大）、白井達也（鈴鹿高専）

2P1-05a7：「高周波交流信号を用いた誘電エラストマアクチュエータのセルフセンシング」
○日比柾宏、山本晃生（東大）、馬場一将、竹内宏充（豊田合成）

特殊移動ロボット（２）◇ Mobile Robot with Special Mechanism (2)

2P1-06b1：「楕円体型転がりロボットの運動解析」
藤原聖矢、平野哲郎、○古瀬裕介、石川将人（大阪大）

2P1-06b2：「転がり運動の動力学解析のための２自由度質量駆動ユニットの開発」
○古瀬裕介、藤原聖矢、平野哲郎、石川将人（大阪大）

2P1-06b3：「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 第二報」
○工藤大輝、丹研斗、鎌田裕也、橋本孝博、福永哲宏、秋山幸宏、今野直人、森貴亮、伊藤直人、齋藤敬（秋田県立大）

2P1-06b4：「小径管に対応した空気圧駆動式イモムシ型ロボット」
管保持機構に用いた吸着ブレーキの設計法
○妻鳥達、大野学（都立産技高専）

2P1-06b5：「2 自由度振動系を利用した低衝撃高速階段昇降に関する研究」
運動方程式を利用したソフトランディングのためのパラメータの解析
○三浦雅史、柴田恭佑、山村純平、建川友宏、菊池耕生（千葉工大）

2P1-06b6：「RealSense を用いた小型人型壁登りロボットのロボット操作システムの開発」
○小林洋介（横国大）、菅原直樹（日産自動車）、米島潤、杉内肇（横国大）

2P1-06b7：「ゲインシフトによるヘビ型ロボットの U 字曲管外周に沿った移動の実現」
○松田絵梨子、亀川哲志（岡山大）、田中勝（住友重機械）、五福明夫（岡山大）

2P1-07a1：「T 字分岐配管に適用可能な２点接触型配管内移動ロボットの提案」
○仁平直也、森田寿郎（慶大）

2P1-07a2：「クアッドロータ推進車輪型移動ロボットにおけるピッチ角と並進移動速度制御」
○西田真也、奥川雅之（愛知工業大学）

2P1-07a4：「小型二足ロボットによるスケート運動の実現」
スケート運動時の機体の安定性向上
杉内肇（横国大）、津崎元教（三菱電機）、○中垣寿泰、平野達也（横国大）

2P1-07a5：「複数の振動アクチュエータの位相制御による移動機構の開発」
○辻香南、櫛橋康博（日工大）

2P1-07a6：「局所振動を用いた多リンクヘビ型砂上移動ロボットの開発」
○宮崎洋人、石川将人（大阪大）

受動歩行ロボット◇ Passive Walking Robot

2P1-07b1：「一脚型受動走行機構の実験的研究」
○永瀬純也、瀧本健太（龍谷大）

2P1-07b2：「受動歩行由来の脚式歩行器」
○佐野明人（名工大）、鈴木捷也（NSP KS）

2P1-07b3：「非直線状の脚フレームをもつコンパス型２脚ロボットの受動歩行解析」
浅野文彦、○菊地保公（北陸先端大）

2P1-07b5：「最も簡単な歩行支援機の開発」
○池俣吉人、中山世捷、三國徹（帝京大）、佐野明人（名工大）

2P1-07b6：「ヒト走行の数理モデル」
○池俣吉人、高橋昌熙、永田修登（帝京大）、佐野明人（名工大）

2P1-07b7：「重心位置変化による受動的動歩行ロボットの歩幅の制御」
○浦大介、大須賀公一、杉本靖博、末岡裕一郎（大阪大）

2P1-08a1：「ゴムの非対称配置による足首機構のプロトタイプ設計と性能改善」
○花澤雄太（九工大）、浅野文彦（北陸先端大）

2P1-08a2：「自由度凍結の解除とワイヤ拘束によるヒトに近い走行」
○錦見祥平、纐纈修平（名工大）、池俣吉人（帝京大）、佐野明人（名工大）

2P1-08a3：「自由度凍結の解除と弾性体によるヒトに近い３次元受動歩行」
○小川尊寛、伊勢佳祐（名工大）、池俣吉人（帝京大）、佐野明人（名工大）

2P1-08a4：「摺動と揺動を利用した移動ロボットの運動解析と実機開発」
浅野文彦、○清野大樹（北陸先端大）、徳田功（立命館大）、原田祐志（広島大）

2P1-08a5：「二球連結型準受動揺動歩行ロボットの解析と検証実験」
○倉谷僚一、石川将人、杉本靖博、大須賀公一（大阪大）

2P1-08a6：「劣駆動リムレスホイールの陥穽踏破能力の解析を目的としたモデリングと歩行制御」
浅野文彦、○中村亮介、呉銘陽、清野大樹、鄭彦秋（北陸先端大）

製造のロボット化◇ Robotics in Production

2P1-08b1：「Human-based Strategy for the Assembly of Elastic Objects by a Dual Arm Robot」
*Ixchel Ramirez, Kensuke Harada, Eiichi Yoshida(AIST)

2P1-08b2：「仮想重力機構を用いた操作補助効果の検証」
○山田泰之、中村太郎（中央大）

2P1-08b3：「ウォームとウォームホイールとの嵌合と探索について」
○音田弘、山野辺夏樹、植芝俊夫、原田研介（産総研）

2P1-08b4：「タスクモデルに基づく教示データの再利用と共有のためのフレームワーク」
○花井亮、原田研介（産総研）

2P1-08b5：「カムシャフト組み立て工程の自動化に用いる先端効果器の試作」
○岩崎圭太、多羅尾進（東京高専）、東秀史（日本ピストンリング）

2P1-08b6：「鍛造製歯車部品の外観検査自動化に関する研究」
○吉田利博、星野雄彦、中沢信明、松井利一（群馬大）

2P1-08b7：「傾斜した底面を持つシェル形状の同期絞りスピニングに関する研究」
○金澤樹（筑波大）、荒井裕彦（産総研）

2P1-09a1：「バンパ組付作業支援ロボット B-PaDY」
第 4 報 : 画像処理を用いた把持計画
○小灘一矢、金澤亮、衣川潤、小菅一弘（東北大）

2P1-09a2：「対象物の初期位置姿勢誤差と把持位置が作業の成否に及ぼす影響」
○須山晃、相山康道（筑波大）

2P1-09a3：「ダイカスト部品の製造自動化に向けたロボット指の形状設計」
○石川卓（茨城工技セ）、原田研介、永田和之（産総研）

2P1-09a4：「掌にカメラを装着した 4 指 12 自由度ハンドによるボルトおよび治具の組立の研究」
○二村芳宏、橋本保聡、山田貴孝、山本秀彦（岐阜大）

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

2P1-09b1：「電力供給型無段変速機構と測定システムの開発」
高橋拓也、○湯川俊浩、武田洋一、加賀亨、大島修三（岩手大）

2P1-09b2：「超小型電気自動車競技会 pico-EV・エコチャレンジ 2016 開催報告」
○林丈晴（東京高専）、原圭吾（職業大）、武村泰範（西日本工業大）、高橋良彦（神奈川工大）

2P1-09b3：「立位乗車式買い物用電動車の開発」
○林丈晴（東京高専）、高橋良彦（神奈川工大）、多羅尾進、津野貴哉、吉村俊昭、田宮完悟（東京高専）

2P1-09b4：「CFRP 製スプロケットの買い物用小型電動車への適用」
○林丈晴、木村南、田宮完悟（東京高専）、高橋良彦（神奈川工大）

2P1-09b5：「竹・強化段ボール・紙管を用いた Personal Green Mobility: PGM の一提言」
○宇田和史（神奈川工大）、亀井延明（明星大）

2P1-09b6：「植物油で走行するシリーズハイブリッド電気自動車におけるエンジン内部状況観察」
○須藤歩、甲斐公太朗、高橋良彦（神奈川工大）

2P1-09b7：「自走式 3 次元森林計測ロボットシステムの開発」
○石井裕之、田中克明（早大）、菅原雄介（東工大）、望月寿彦、塩沢恵子、佐々木浩二（アドイン研）、緒方裕子、大河内博、高西淳夫（早大）

建設＆インフラ用ロボット・メカトロニクス（２）◇Construction & Infrastructure Maintenance Robotics and Mechatronics (2)

2P1-10a1：「打音検査における変状検出のための時間周波数パターン抽出」
○藤井浩光、山下淳、淺間一（東大）

2P1-10a2：「登はん型壁面検査装置のための減圧式吸着盤の吸着信頼性の向上」
○徳臣佐衣子、森和也、水流園悠（熊本大）、矢野恕雅（RSG）

2P1-10a3：「マーカを用いた全方位カメラの姿勢位置計測方法の検討」
○畑山直哉、笹木亮、舩戸昌宏、神代充（富山大）

2P1-10a4：「計測機器の特性を考慮したインフラ設備外観点検システムのための無人飛行体の軌道計画」
○麻晃太朗、舟洞佑記、道木慎二（名大）、道木加絵（愛工大）

2P1-10a5：「マルチコプタ機構を用いた三次元平面移動検査ロボットの試作」
名久井涼、○山口友之（筑波大）

2P1-10a6：「トネンル検査用可変形状フレームの機構と形状解析」
○クォンスンス、井上文宏（湘南工大）、中村聡、柳原好孝（東急建設）

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 -Embodiment and Motility of Robots-

2P1-11b1：「拡張現実感を用いた恐怖感低減手法に関する検討」
○廣井富、前田彰大、田中佑季（大阪工大）、伊藤彰則（東北大）

2P1-11b2：「移動ロボット接近時における動作予告を用いた恐怖感低減に関する検討」
○廣井富、前田彰大、田中佑季（大阪工大）、松丸隆文（早大）、伊藤彰則（東北大）

2P1-11b3：「EMG 信号とロボットハンド操作のダイレクトマッピング」
中村恭之、○シェライスミカエル（和歌山大）

2P1-11b4：「音声駆動型身体的インタラクションロボット KAME の開発」
○岸本祐典、渡辺富夫、石井裕（岡山県大）

2P1-11b5：「笑い表現による共感を誘発する瞳孔反応システムの開発」
○江川翔一、瀬島吉裕、岡本大地、佐藤洋一郎、渡辺富夫（岡山県大）

2P1-11b6：「フリック指示を用いたクワッドローターヘリの操作」
○山本智規、柴田論、森田司（愛媛大）

2P1-11b7：「古典舞踊を規範とした感情を表現する動作要素抽出の試み」
今林亘、○上田悦子（大阪工大）

2P1-12a1：「圧覚提示を用いた書道独学練習システムの開発」
○森川亜美、嶋田胡太郎、津田尚明（和歌山高専）、野村由司彦、加藤典彦（三重大）

2P1-12a2：「Pupiloid: 情動表現のための瞳孔反応ロボットの開発」
○瀬島吉裕、江川翔一、岡本大地、佐藤洋一郎、渡辺富夫（岡山県大）

2P1-12a3：「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 2 報）」
毛筆の位置情報からの軌跡生成方法の提案
成田昌史、○松丸隆文（早大）

2P1-12a4：「観客視点を考慮した古典舞踊動作における手先軌道の解析」
○中村匠、飯田賢一（奈良高専）、竹村憲太郎（東海大）、小枝正直（大阪電通大）、中村恭之（和歌山大）、上田悦子（大阪工大）

2P1-12a5：「人を元気にするロボティクスガジェットの開発 - うさぎロボット -」
○明渡肇、橋本秀紀、中村壮亮（中央大）

脳・神経・認知ロボティクス◇ Neurorobotics & Cognitive Robotics

2P1-12a6：「生物規範型情報処理構造のロボット歩行制御に与える機能の実験的検証」
○岡島正太郎（名大 / 理研）、下田真吾（理研）、長谷川泰久（名大）

2P1-12a7：「高次脳機能解明を目指したマイクロデバイスに関する研究」
宮崎衛、○上杉薫、森島圭祐（大阪大）

2P1-12b1：「ディープニューラルネットワークとリカレントニューラルネットワークによる把持位置を考慮した道具使用モデル」
○金杞泰、高橋城志、Hadi Tjandra、尾形哲也、菅野重樹（早大）

2P1-12b2：「SSVEP を用いたブレイン・ロボット・インタフェース」
原知義、○三浦純、大石修士、新海崇紘、南哲人、中内茂樹（豊橋技大）

2P1-12b3：「生体情報制御による動物模擬ロボットプラットフォーム」
○今野直人、工藤大輝（秋田県立大）、深山理、平野健、満渕邦彦（東大）、齋藤敬（秋田県立大）

2P1-12b4：「道具機能表現を分類するための道具身体化モデルの転移学習」
○山田浩貴、下栗逸爾（早大）、高橋城志（早大 /JSPS）、Hadi Tjandra、菅野重樹、尾形哲也（早大）

2P1-12b5：「簡易脳波計を用いた脚運動に関する運動意図の抽出」
○中原廷雄、松尾芳樹、上野祐樹（東京工科大）

2P1-12b6：「MRI 対応空気圧ウェアラブルアクチュエータの開発」
○田中翔太、難波江裕之、鈴森康一、葭田貴子（東工大）

2P1-12b7：「CNN による二次元物体画像から実ロボットでの把持動作生成」
○鈴木彼方、新古眞純、陽品駒（早大）、高橋城志（早大 /JSPS）、菅野重樹、尾形哲也（早大）

フレキシブル／ソフトロボティクス◇ Flexible/Soft Robotics

2P1-13b1：「Snake-Like Robot with Continuously Deformable BodyDriven by Thin McKibben Muscles」
*Ahmad Athif Mohd Faudzi(Tokyo Tech/Universiti Teknologi Malaysia), Koichi Suzumori, Satoshi Kitano(Tokyo Tech)

2P1-13b2：「磁気粘性流体ダンパのためのトロイダル型ピストンヘッドの開発」
亀崎允啓、○何山、アギーレドミンゲスゴンサロ、フレンチモルガン、菅野重樹（早大）

2P1-13b3：「トルクセンサのための変形ガイド付き板ばね」
○竹島啓純、北野智士（Sony CSL/ 東工大）、田原哲雄、遠藤謙（Sony CSL/Xiborg）

2P1-13b4：「多繊維構造人工筋における筋繊維間干渉のモデリング」
○車谷駿一、鈴森康一、難波江裕之（東工大）、脇元修一（岡山大）

2P1-13b5：「自立型空圧 3 腕ソフトロボットの試作」
北守隆旺、○和田晃、難波江裕之、鈴森康一（東工大）

2P1-13b6：「球殻の座屈現象を利用した跳躍および投擲が可能なソフトメカニズム」
北守隆旺、○和田晃、難波江裕之、鈴森康一（東工大）

2P1-13b7：「ゴム皮膚層に 3 本のワイヤ駆動機構を内蔵する空間型連続体マニピュレータ」
○蕭凱文、望山洋（筑波大）

2P1-14a1：「ポリウレタン小径丸ベルトを用いた Twist-drive 機構に基づく手先接触力追従制御」
○宮田龍一（岡山県大院）、井上貴浩（岡山県大）

2P1-14a2：「軽量柔軟インフレータブルロボットアームの高出力化のための構造の改良」
○金慧鍾、高市翔太、菅野勇希、堀池幸佑（立命館大）、西岡靖貴（滋賀県立大）、河村晃宏（九大）、川村貞夫（立命館大）

2P1-14a3：「Universal Vacuum Gripper の形状および材質に関する性能評価」
○池田優、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）

2P1-14a4：「SMA ワイヤを用いたソフトチューブユニットの開発」
○田島悠介、原田宏幸、松島脩平（北大）

2P1-14a5：「ファジィ制御を用いた複数の空気噴流による平面上複数物体の非接触操作」
○土橋直晃、岩城敏、松下翼（広島市大）

2P1-14a7：「ワイヤーフレーム伸縮変形要素の開発およびポータブルロボットの試作」
○武井裕貴、武居直行（首都大）

2P1-14b1：「水力学的骨格を利用した繊毛アクチュエータ駆動型柔軟移動ロボット」
○木村仁、有田圭佑、片岡木太郎、伊能教夫（東工大）

ワイヤ駆動系の機構と制御◇ Mechanism and Control for Wire Actuation System

2P1-14b4：「バンドルドワイヤドライブの提案」
ワイヤの捻り摺動を許容する中継機構
○中村吉秀、遠藤玄、鈴森康一、堀米篤史（東工大）

2P1-14b5：「6 自由度 8 ケーブル駆動パラレルロボットの開発」
○牧野達（近畿大院）、原田孝（近畿大）

2P1-14b6：「コイルばねを用いた多関節骨格構造を有する柔軟外装付腱駆動指機構」
○廣瀬俊典、片山健、上月豊隆、岡田慧、稲葉雅幸（東大）

2P1-14b7：「Proposal of an Algorithm to generate optimal trajectory for a multistage tensegric robot arm」
*Yuma Oba, Ekihou Rai, Toru Watanabe(Nihon Univ.)

2P1-15a1：「放射性物質除去を目的とした池沼底質吸引除去システム」
複数ワイヤ懸架による吸引ヘッドの位置決め可否判定に基づいたワイヤ固定位置の決定
○遠藤央、相樂森（日大）、菅原雄介（東工大）、柿崎隆夫（日大）

2P1-15a2：「ワイヤ駆動を用いた三つ編み屈曲管内推進機構」
○竹島啓純、高山俊男（東工大）

2P1-15a3：「プロペラによる自重補償を行うワイヤ駆動型超軽量冗長多関節アームの提案」
○遠藤玄（東工大）、萩原哲夫（（株）横浜ケイエイチ技研）

2P1-15a4：「単一バルブ操作のみで跳躍動作を実現する空気圧駆動筋骨格ロボット」
恒岡佑哉、○水内郁夫（東農工大）

2P1-15a5：「超長尺ワイヤ駆動型多関節アームの開発」
干渉ワイヤ駆動機構と自重補償機構による駆動方式の提案
○堀米篤史、遠藤玄、鈴森康一（東工大）

2P1-15a6：「巻きつけ把持を行う劣駆動多関節シリアルリンク型ロボットハンドの開発」
○堀米篤史、北野智士（東工大）

2P1-15a7：「展開・転がり可能な張力構造物のためのアクチュエータ配置の検討」
○増田容一、長瀬賢二（和歌山大）

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

2P1-16b1：「アクティブラーニングとロボット教育」
○二井見博文（産業技術短大）

2P1-16b2：「理想的な力学モデルを表現する制御工学の学習教材」
○入部正継、嘉戸寛、藤野和彦（大阪電通大）、佐倉俊佑、中川範晃、中川友紀子（アールティ）、衣笠哲也（岡理大）、徳田献一（和歌山大）

2P1-16b3：「メカトロニクス教育のためのプロジェクト型学習に関する研究」
○飯塚浩二郎、河村隆、鈴木智（信州大）

2P1-16b4：「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」
芝浦工大電気工学科「製作実験１」における留学生への対応とその評価
○安藤吉伸、吉見卓、水川真、春日智惠、大島智也、大前有也、岡島佑大、栗原直也、小林永二、佐藤雅一、村上卓司、山崎彰太、Hung Pham Ngoc（芝浦工大）

2P1-16b5：「STEM 教育の考えに基づいた教育教材の開発」
○吉武柚希、坂本拓之、下戸健（福岡工大）

2P1-16b6：「3D プリンタを活用した小型玉乗りロボットの開発」
○熊谷正朗（東北学院大）

2P1-17a1：「被教育者の創意工夫を育くむことが可能な工学教育用水中ロボット教材開発の取り組み」
○山縣広和、森田寿郎（慶大）

2P1-17a2：「模擬人工衛星（CANSAT）の制作を通したマイクロコントローラ教育支援」
環境データおよび他の物体の動きに連動させたフィジカルコンピューティングの世界の体験学習支援
松田圭司（松山大学）、○佐々木隆志（愛媛大）、佐伯淳（河原電子ビジネス専門学校）、岡智美、山中文夏（済美高等学校）

2P1-17a3：「実機・シミュレーション間及び教室内外でシームレスなロボットプログラミング実験環境の構築」
○松尾直志、島田伸敬（立命館大）

2P1-17a4：「DAC を付加した Arduino と Matlab を用いた自動調整計測システム教材の開発」
○森貴彦（湘南工大）、渡邉尚彦（岐阜高専）、新垣徳和、河東田秀俊、熊谷倫大、立川拓弥（湘南工大）

2P1-17a5：「プロジェクションマッピングを用いたロボット機構学用教材の開発」
○水村翔、櫛橋康博（日工大）

2P1-17a6：「電子工作キットで学ぶ超音波の力学的作用」
○星貴之（名工大）

2P1-17a7：「小型自律移動ロボット開発を通じた巡回警備競技会の実践」
○青木悠祐、牛丸真司、大林千尋、小谷進、鈴木静男（沼津高専）

2P1-17b1：「Raspberry Pi2 と Arduino による教育用ロボットのための制御プラットフォーム」
入部正継、○中村祐一（大阪電通大）

2P1-17b2：「PLC 機器を用いた磁気浮上制御の教材開発」
機械・電気系の応答に着目した制御設計
小林義光（岐阜高専）、○奥村亮太（名大）、中村善洋（CKD 株式会社）、三谷祐一朗（沼津高専）

2P1-17b3：「能動的な学習体験を引き出すカード型プログラミングギミック」
○鉄村直樹、本吉達郎、小柳健一、増田寛之、大島徹（富山県立大）、川上浩司（京大）

2P1-17b4：「直感的動作命令から構成的に学ぶロボットを用いた計測制御教材の開発」
○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）

2P1-17b5：「教材を目的にしたサービスロボットの開発」
○藪厚生、廣田佑馬、安田晃也、中島洸司、金田忠裕（大阪府高専）

機能性界面◇ Functional Interface

2P1-18b1：「液中プラズマと気泡圧壊による高アスペクト比加工への研究」
○笹川勇輝、荒川佑太（芝浦工大）、山西陽子（芝浦工大 /JST さきがけ）

2P1-18b2：「電界誘起気泡圧壊による皮膚への低侵襲インジェクション技術へ向けた基礎研究」
○市川啓太、濱野洋平、前田真吾（芝浦工大）、山西陽子（芝浦工大 /JST さきがけ）

2P1-18b3：「水素気泡法による発生時マイクロバブル挙動の高速度顕微観測」
○松浦宏治（岡山大）、高橋和基、山西陽子（芝浦工大）、柳瀬眞一郎（岡山大）

2P1-18b4：「水晶発振回路を用いたエネルギーキャリアの非接触濃度モニタリング技術の開発」
○清水健司、寒川雅之、安部隆（新潟大）

2P1-18b5：「電界誘起気泡による低侵襲胚操作の研究」
○板橋壮平、嶋村恭敏（芝浦工大）、赤木悟史（畜草研）、前田真吾（芝浦工大）、山西陽子（JST さきがけ）

バイオマニピュレーション◇ Bio Manipulation

2P1-19a1：「遊走能が亢進したがん細胞の選択剥離マイクロ流路デバイス」
○石田忠、島本拓弥、口丸高弘、近藤科江、小俣透（東工大）

2P1-19a2：「先端折返し円形断面バルーン機構による柔軟シート貼付け実験」
○多田隈建二郎（東北大）、田中信行（理研）、原口裕次、清水達也、大和雅之、岡野光夫（東京女子医大）

2P1-19a3：「生体―機械インターフェースモデルの作製」
○園田渉、上杉薫、森島圭祐（大阪大）

2P1-19a4：「螺旋状微生物を用いたマイクロ構造体のアセンブリに関する研究」
○沖野友樹、庄司観、森島圭祐（大阪大）

2P1-19a5：「レーザアシストを用いたナノセンサの高速細胞インジェクション」
Jing Zhong、○丸山央峰、益田泰輔、新井史人（名大）

2P1-19a6：「筋細胞を用いたファイバーアクチュエータの生成手法」
○岩本佑太、大原賢一（名城大）、竹内大（名大）、市川明彦、福田敏男（名城大）

2P1-19a7：「細胞内刺激を目指した磁気駆動型ナノマシンに関する研究」
○小川幸太、森島圭祐（大阪大）

2P1-19b2：「集積型マイクロバキュームチャックシステムを用いた 3 次元組織の機械的特性測定」
○上杉薫、福本健、島史明、明石満、森島圭祐（大阪大）

2P1-19b3：「機械刺激による末梢神経細胞の神経突起の促進」
○石橋雄弥、上杉薫、森島圭祐（大阪大）

2P1-19b4：「ツールフィーデイングシステムによるナノマニピュレーションの効率化」
永尾圭、○中島正博、竹内大、長谷川泰久（名大）、福田敏男（名城大）

2P1-19b5：「オプトケモメカニカル変換による分子モーターの大規模自己組織力学場形成」
力学特性評価とバイオアクチュエータ機構の動作実験
○平井皓基（大阪大）、平塚祐一（北陸先端大）、上杉薫、森島圭祐（大阪大）

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

2P1-20a1：「マイクロオブジェクトケージングのためのマイクロロボットの軌道計画と制御」
○高橋昇（千葉工大）、アリフラーマン、チェンジュリアン、オオタアアロン（ハワイ大学）、王志東（千葉工大）

2P1-20a2：「自励振動ゲルを用いた mm，mg オーダアクチュエータの開発」
凹凸面付与による屈曲動作の実現
○庄司大介、齋木真実、菊池耕生（千葉工大）、原雄介（産総研）

2P1-20a3：「ロボットハンドによる微小物体把持のためのマイクロ吸引制御アレイ」
○西田知司、尾上弘晃（慶大）

2P1-20a4：「脳卒中患者の手指の後遺症に対する小型リハビリテーション機器の研究」
○青木耕平、高橋達也、中里裕一（日工大）

2P1-20a5：「傾斜動作が可能なマイクロ空気圧アクチュエータの試作」
○帯包大輔、安本智、高橋智一、鈴木昌人、青柳誠司（関西大）

2P1-20a6：「輪郭ボケ幅距離推定を適用した液体中での微小物体に対する機械的アプローチによる把持解放」
○阿部有貴、小笠原亮大、尾崎功一（宇都宮大）

ネットワークロボティクス◇ Network Robotics

2P2-01b1：「離散事象ネットによるタスク間同期通信を用いたネットワーク型分散ロボットシステムの制御プログラム設計」
○安田元一（長崎総合科学大）

2P2-01b2：「移動ロボットの遠隔操作を考慮した移動型中継端末によるスループット維持・管理手法の検討」
○市川雄太、澤井圭、鞠鵬、鈴木剛（東京電機大）

2P2-01b3：「ロボットの遭難を防ぐための電波伝搬シミュレーションにおける環境構成材料の影響」
○金山浩士、羽田靖史（工学院大）

2P2-01b4：「簡素な電波状況推定を用いたロボット周辺の電波状況の提示」
青柳竜馬、○金山浩士、金聖熙、羽田靖史（工学院大）

2P2-01b5：「漏洩同軸ケーブルを用いた階段環境における通信」
○長沢翼、羽田靖史（工学院大）

空間知◇ Integrating Ambient Intelligence

2P2-02a1：「スマートウォッチ端末と電力センサを用いた複数居住者屋内行動認識」

人の動き・室内位置情報と電力情報を用いた日常行動認識の枠組みの構築とその性能評価

○下坂正倫（東工大）、渡辺康平、税所修、秋元啓、小西達也、築地毅（東大）

2P2-02a2：「服薬指導を支援するインテリジェント・コップの提案」

○長田拓也（筑波大）、鈴木拓央（愛知県立大）、中内靖（筑波大）

2P2-02a3：「Smart Variable Space のための新ベッドモジュールの提案」

○渡邉大輝、和田一義、中川紘一、落合遼太郎、橋本美芽（首都大）、鈴木敏彦（工学院大）

2P2-02a4：「マイクロコントローラを用いた搭乗型インタフェースの簡便な動特性計測」

○林大貴、梅谷智弘、才脇直樹（甲南大）

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

2P2-02a5：「Studuino 活用のための RT コンポーネント群 StarTno の開発」
○二井見博文（産業技術短大）

2P2-02b1：「OpenRTM-aist-1.2 の新機能」
○安藤慶昭（産総研）

2P2-02b2：「ロボットミドルウェアのダイナミックワイヤリングを利用したホットスタンバイアー キテクチャの提案」
○安里太緒（早大）、ビグスジェフ、安藤慶昭、原功（産総研）、菅佑樹、尾形哲也（早大）

2P2-02b3：「OpenRTM-aist を用いたドローン制御スキームの作成」
○間宮隆瑛、矢口勇一、成瀬継太郎、新田喜章（会津大）

2P2-02b4：「ロボットミドルウェア学習のためのビジュアルプログラミングツールの開発」
○西村優美、菅佑樹、尾形哲也（早大）

2P2-02b6：「多足型自動草刈りロボットの開発」
Choreonoid を用いた草刈りロボットの動力学シミュレーション
○屋敷昌也、池田真基、土井智晴、古田和久（大阪府高専）

2P2-02b7：「Formally specifying the RT-Component framework standard's port connection process」
*Geoffrey Biggs, Noriaki Ando(AIST)

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)

2P2-03a1：「VR を用いた前腕における寸法感覚更新の個人差に関する基礎研究」
○加藤拓光、佐藤謙太、中村壮亮、橋本秀紀（中央大）

2P2-03a2：「容量結合型電極を用いた心電計の試作と評価」
○黒澤光希、竹澤直剛（中央大）、安士光男（パイオニア）、中村哲夫、中村壮亮、橋本秀紀（中央大）

2P2-03a3：「モバイル機器電力管理のための無線送電機能搭載ロボットにおける無線送電部の開発」
○秋保敬太、柿沼克考、中村壮亮、橋本秀紀（中央大）

2P2-03a4：「情報構造化環境におけるスマートグラスと Faster R-CNN を用いた日常物品登録システムの開発」
○中嶋一斗、岩下友美、高嶺朝理、倉爪亮（九大）

2P2-03a5：「空間知能化された環境におけるロボット連携システムの開発」
環境センサを利用した写真撮影ロボットの動作生成
○藤本一真、松日楽信人、遠藤太貴、佐々木毅（芝浦工大）

動作計画と制御の新展開◇ New Control Theory and Motion Control

2P2-04a2：「弾性要素を有する多リンクロボットにおける先端リンクの瞬間的な高運動エネルギ状態の創出」
平面２リンクロボットでの運動パターン生成
○朝岡忠、水内郁夫（東農工大）

2P2-04a3：「2 値画像投影による移動ロボットの位置制御実験」
○伊藤涼介、南裕樹、田中大介、杉本謙二（奈良先端大）

2P2-04a4：「状態制約・入力制約を有する 6 自由度ロボットアームの連続時間動作計画アルゴリズム開発」
○宇土敬祐、高野岳、大林真人（株式会社デンソーアイティーラボラトリ）

2P2-04a5：「五軸ロボットアームを用いた任意平面に運動を拘束するダイレクトティーチング法」
伊藤彰人、辻内伸好、○菊池駿介、中家祐二（同志社大）、中村陽一郎（SQUSE）

2P2-04a6：「投球ロボットのボール飛距離を最大化する関節自由度数と運動の設計」
○宮嵜哲郎、眞田一志（横国大）

2P2-04a7：「倒立振子のブラインドバランス制御」
○原昭洋、エンリケズギエルモ（早大）、ヤップフェイ イー（LP-RESERCH Inc.）、橋本周司（早大）

2P2-04b1：「剛体リンク系の汎用的な最適軌道計画アルゴリズム」
２自由度マニピュレータへの適用
○古賀智久、岩村誠人（福岡大）

2P2-04b2：「トルクセンサレス手先力推定法」
○佐藤克樹、井上貴浩（岡山県大）

2P2-04b3：「作業空間における適応制御を用いたむだ時間のあるバイラテラル制御系の設計」
○山本優、矢代大祐（三重大）

2P2-04b4：「降下法による時変肘付き位置最適化制御」
○時末直、李想、見浪護、松野隆幸、矢納陽（岡山大）

2P2-04b5：「周期入力を用いた平面２ﾘﾝｸﾄﾙｸﾕﾆｯﾄﾏﾆﾋﾟｭﾚｰﾀの姿勢制御」
○瀬戸山康之（鹿児島大）、林良太（岡山理科大学）、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）

2P2-04b6：「無限ホライズンモデル予測制御の計算負荷評価」
○大森達哉、佐藤俊之、齋藤直樹（秋田県立大）、嵯峨宣彦（関西学院大）、永瀬純也（龍谷大）

2P2-04b7：「冗長マニピュレータの手先位置と腕姿勢の同時計画」
- 関節角速度を考慮した先読み探索の検討 -
道木加絵、○服部貴志（愛知工業大学）、道木慎二、舟洞佑記（名大）、鳥井昭宏、元谷卓（愛知工業大学）

ロボットマニピュレーション（２）◇ Robotic Manipulation (2)

2P2-05a1：「Pulling a fire hose by a humanoid robot while walking」
*Ixchel Ramirez(AIST), Maximilien Naveau, Olivier Stasse, Jean-Paul Laumond(CNRS-LAAS), Kensuke Harada, Eiichi Yoshida(AIST)

2P2-05a2：「A Simplified Design of link mechanism for Robotic Hands which can form both power and precision grasps」
*Weifeng Wu, Takumi Oku, Yoshinori Fujihira, Tetsuyou Watanabe(Kanazawa Univ.)

2P2-05a3：「半球型柔軟指の指先力減衰特性」
○井上貴浩（岡山県大）、濱野祐哉（日星電気株式会社）、平井慎一（立命館大）

2P2-05a4：「指の着脱可能なロボットハンド」
○永田和之、原田研介（産総研）

2P2-05a5：「ハンドアームロボットによる動力学を考慮したボールジャグリング動作」
○岡朋暉、小島史也、並木明夫（千葉大）

2P2-05a6：「ロボットによるバラ積みビンピッキングのためのハンドアイシステム」
○原田研介、万偉偉（産総研）、辻徳生（九大）、菊地宏平（トヨタ自動車）、永田和之、音田弘（産総研）

2P2-05a7：「多軸直動マニピュレーターを用いた自動縫合機構の開発」
○高橋宏文、青山尚之、入江優花（電通大）

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

2P2-07a1：「後続車との衝突を回避する自動停車のための判定手法の検討」
○松山昂平、大野和則（東北大）、鈴木高宏（東北大学未来科学技術共同研究センター）、田所諭（東北大）

2P2-07a2：「車外の人の指示に従い自動駐車する車両の挙動シミュレーションに関する研究」
○阿部裕太（東理大）、小木津武樹（群馬大）、竹村裕、溝口博（東理大）

2P2-07a3：「変速機を備えた電気自動車の回生制動に関する基礎的研究」
○井野邉修一、和田正義（東農工大）

2P2-07a4：「超小型電気自動車における運転支援のためのロボット制御」
○岡島恵一、増田寛之、大島徹、小柳健一、本吉達郎（富山県立大）、高山英一（株式会社高山自動車）

2P2-07a5：「4 台のカメラを用いた実時間全周俯瞰画像の生成」
○近田悠太郎、大石修士、三浦純（豊橋技大）

2P2-07a6：「ステアリング操舵における反力知覚特性と左右手先力の解析評価」
○古賀勇雅、岡野任記、田邊周平、田中良幸（長崎大）

2P2-07a7：「車載ステレオカメラを用いた歩行者の危険性判別に関する研究」
○山本真緒（東理大）、小木津武樹（群馬大）、竹村裕、溝口博（東理大）

2P2-07b1：「大きな横滑りを伴う自動車の挙動解析と運動制御に関する研究」
○松元洸樹、和田正義（東農工大）

2P2-07b2：「変速時の駆動力抜けを考慮したドライブロボットによる MT 車のモード走行試験」
○水谷直人、石田祐也、松井博和、矢野賢一（三重大）、高橋利道（(株）明電舎）

2P2-07b3：「Haptic Shared Control による後退駐車支援の技量向上効果の解析」
○多田伸太郎、園田耕平、和田隆広（立命館大）

2P2-07b4：「LIDAR- カメラ統合による歩行者・自転車検出」
波平勇気、三浦純、○大石修士（豊橋技大）

2P2-07b5：「カーロボティクスのためのロボット用ミドルウェア導入に関する研究」
○堀佑大朗、陳祐樹（東理大）、小木津武樹（群馬大）、竹村裕、溝口博（東理大）

2P2-07b6：「プラグアンドプレイによる CAN 接続のための動的 ID 割当て」
○六本木和也、新井義和（岩手県立大）、杉沢さつき（アイシン・コムクルーズ）、今井信太郎、猪股俊光（岩手県立大）

2P2-07b7：「一周波 RTK-GNSS と慣性センサの複合による高精度車両位置推定」
○髙橋佑允、鈴木太郎、天野嘉春（早大）

作業をするロボット◇ Robots for Works

2P2-08b1：「水産加工物搬送作業省力化装置の開発」
○三好扶、中村太秋（岩手大）

2P2-08b3：「多足型自動草刈りロボットの開発」
伊東電機（株）製品を用いた草刈りロボットの運動解析
○池田真基、屋敷昌也、土井智晴、古田和久（大阪府高専）

2P2-08b4：「高精度立体カム機構を用いた平行開閉型チャックの開発」
- カム面の設計及び 基礎的評価 -
○安西香保里（日特エンジニアリング（株））、高橋隆行（福島大）

2P2-08b6：「RRT による物体との動力学的な拘束を考慮した物体操作の軌道生成アルゴリズム」
○岡本哲学、沓澤京、辻俊明（埼玉大）

2P2-08b7：「配電作業用ロボットにおける工具箱上のボルトの把持」
○加藤由希子、小池元輝、倉部紘一、神野晃治、山下恭平、辰野恭市（名城大）

2P2-09a1：「空間掃引を用いたロボット教示のための Augmented Reality 利用」
○皿井泰光、中川義教、前田雄介（横国大）

2P2-09a2：「配電作業用ロボットにおける HRI(Human Robot Interface) の改良」
ジョイスティック、マスターアームを利用したカメラとアーム、ビークルの同時操作
○山下恭平、加藤由希子、倉部紘一、小池元輝、神野晃治、鬼頭一将、辰野恭市（名城大）

2P2-09a3：「飛行機の点検を目的とした全方向壁面移動ロボットの吸着方法の提案」
○山口智大、呉哲英、山田泰之、中村太郎（中央大）

2P2-09a4：「洗濯物畳みロボットのためのインテリジェントワークベンチの開発」
たわみ解消制御の実験検証
○市川聖弥、五十嵐洋（東京電機大）

2P2-09a5：「鉱山作業におけるホイールローダのための掬い取り点と積み下ろし点の決定」
○竹囲年延（弘前大）、星翼（成蹊大）

2P2-09a6：「治具・教示の不要な接着剤塗布装置システムの開発およびその評価」
○尾田直樹、武居直行、岩渕健太（首都大）、牧野力也、尾藤裕之、市原政成（トヨタ）

2P2-09a7：「GPGPU を用いたビューベースト教示再生」
○米岡裕矢、長谷川文美、前田雄介（横国大）

2P2-09b1：「高伸縮比マニピュレータ機構を用いた屋根の雪下ろしシステムの開発」
○齋藤敬、鎌田裕也、工藤大輝、榊原智之、中村空広、丹研斗（秋田県立大）

生産システム・生産機器メカトロニクス◇ Manufacturing System and Manufacturing Machinery Mechatronics

2P2-09b5：「全方向移動マテリアルハンドリングロボットの試作」
運動学解析と全方向位置姿勢制御
佐藤輝一、○多羅尾進（東京高専）、中島俊英（株式会社ハイメックス）

2P2-09b6：「バラ積みピッキングのための部品認識手法の基礎検討」
○片山智之、村上雅規、伊藤友孝（静岡大）

2P2-09b7：「天井クレーンにおける障害物衝突回避のための動的操作制限を実現する操作支援システム」
○原侑輝、野田善之（山梨大）

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

2P2-11b1：「筋骨格ロボット顎関節の試作研究」
○車谷駿一、森田隆介、鈴森康一、難波江裕之（東工大）

2P2-11b2：「脚の二関節筋を機構要素とした平行リンク機構による運動制御」
○大島徹（富山県立大）、藤川智彦（大阪電通大）、本吉達郎、小柳健一、増田寛之（富山県立大）

2P2-11b3：「表面筋電位を用いたヒト骨格筋モデルに基づくリアルタイム制御」
○伊藤明、森河俊成、田村陽次郎（鈴鹿高専）

2P2-11b4：「直立二脚歩行モデルにおける柔軟体幹の捻りと腕振りの効果」
古川智章、○奥大樹、田熊隆史、加瀬渡（大阪工大）

2P2-11b5：「生体の神経回路を模した空気圧人工筋制御システムの開発」
○河上貴彦、進寛史、山西賢、池本周平、細田耕（大阪大）

2P2-11b6：「筋活動度推定に基づく主観的な力知覚量推定手法」
○岸下優介、辻敏夫、栗田雄一（広島大）

2P2-11b7：「嚥下機能評価のための筋骨格モデルの開発」
○橋本卓弥、村越温子（電通大）、菊地貴博、道脇幸博（武蔵野日赤）、小池卓二（電通大）

2P2-12a1：「筋内力を利用した位置制御手法の提案と実験的検証」
○佐藤正昂、田原健二（九大）、木野仁（福岡工大）

2P2-12a2：「リンク上に可変剛性機構を有する腱駆動ロボットの剛性評価」
○松谷祐希（熊本高専）、田原健二（九大）、木野仁、越智裕章（福岡工大）

2P2-12a3：「細径マッキベン人工筋を用いた筋骨格ロボットの歩行動作実現」
○森田隆介、鈴森康一、車谷駿一（東工大）

2P2-12a4：「手部筋骨格モデルの構築と物体把握時の力学的負担の推定」
○浅見優紀（慶大）、遠藤維、村井昭彦、多田充徳（産総研）、荻原直道（慶大）

2P2-12a5：「筋活動度，筋力，ならびに外力に応答する 人の手先コンプライアンス楕円体の特性比較」
○村田拓也、辻敏夫、栗田雄一（広島大）

2P2-12a7：「筋骨格シミュレーションを用いた高齢者の歩行動作の解析」
○大井賢、嵯峨宣彦（関西学院大）

2P2-12b1：「重力補償付き PD 制御による上肢到達運動補助のためのシミュレーション」
○谷合由章、浪花智英、高橋泰岳、川井昌之（福井大）

2P2-12b2：「歩行アシストロボットの筋骨格シミュレータを用いたアシスト性評価」
○中谷和弘（神戸大）、深尾隆則、長野明紀（立命館大）、横小路泰義（神戸大）、藤本弘道（アクティブリンク）

2P2-12b3：「筋骨格モデルを用いたセミアクティブ筋力トレーニングスーツの変動負荷設計」
○中野直樹、田中孝之（北大）、野村英史、神山慶人、渡部靖之（有人宇宙システム）

2P2-12b4：「四脚ロボットの不整地踏破における生物規範型体幹構造の効果」
○田熊隆史、福井恭斗、瀬底友貴、杉山真貴、加瀬渡（大阪工大）

2P2-12b5：「仮想ばね・ダンパによる接触力推定を用いたパワーアシストスーツ装着時の筋活動量シミュレーション」
○平木佑典、竹澤孝裕、川井昌之、谷合由章（福井大）

2P2-12b6：「指の正確な関節構造に基づく筋骨格モデルによる日常動作での筋長変化の評価」
○友近圭汰、横小路泰義（神戸大）

パラレルロボット・メカニズム◇ Parallel Robot/Mechanisms and its Control

2P2-13b1：「大作業領域を有する力覚提示装置用 3-USR 形パラレルメカニズムの開発」
○小林亮介、菅原陸、樋口勝（日工大）

2P2-13b2：「3-UU パラレルメカニズムのバックラッシュ低減化」
下口紘輝、○杉原知道（大阪大）

2P2-13b3：「差動ネジ対偶と差動ベルト駆動を用いた XYZ θ パラレルロボットの提案」
○原田孝、牧野達（近畿大）

2P2-13b4：「McKibben 型アクチュエータを用いたパラレル機構の制御系構築とその評価」
○佐藤秀太、髙木基樹、三好扶（岩手大）

2P2-13b5：「球対偶の摩擦を考慮したパラレルロボットの動力学解析」
○大野真澄、松浦大輔、菅原雄介、武田行生（東工大）

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

2P2-14a1：「Development of visual display with anti-vibration system for camera on MIT Cheetah robot」
*Il-Hwan Kim, Yoojin Oh, Jea-Hwan Bong, Shinsuk Park(Korea Univ.)

2P2-14a2：「Implementation of Integrating a Scan-matching based SLAM into a Snake-like Robot under Robot Operating System」
*Yang Tian, Takahiro Matsuno, Shugen Ma(Ritsumeikan Univ.)

2P2-14a3：「ロール回転可能なヘビ型配管内検査ロボットの防水防塵設計」
○加古川篤、馬書根（立命館大）

2P2-14a4：「管内形状に基づく配管内検査ロボットの自律曲管走破システム」
○山上大樹、加古川篤、田陽、小紫由基、馬書根（立命館大）

2P2-14a5：「影画像情報に基づく配管検査ロボットのエルボー管内自動走行システム」
○小紫由基、加古川篤、馬書根（立命館大）

2P2-14a6：「ヘビ型ロボット用防塵防水関節の設計」
○松本久宗、Reyes Fabian、馬書根（立命館大）

2P2-14a7：「乾燥砂でのラグ耕鋤におけるラグ作用力と砂地の隆起体積の関係の定量的検討」
○大塚貴丈、孫翊、馬書根（立命館大）

機能性材料と応用の新展開◇ Advancement of Functional Materials and Applications

2P2-14b1：「永久磁石を用いた MR 流体耐久試験装置の開発と評価」
○阿部功、菊池武士（大分大）、野間淳一、上嶋優矢（栗本鐵工所）

2P2-14b2：「片側パターン電極の ER ゲル特性に対する平面度向上の影響」
○三山圭太、小柳健一（富山県立大）、柿沼康弘（慶大）、安齋秀伸、桜井宏治（藤倉化成）、本吉達郎、増田寛之、大島徹（富山県立大）

2P2-14b3：「形状記憶ゲル製多指型ロボットハンドを有する双腕ロボットシステムの開発」
市田尚也、○西村健汰、千代恭兵、山野光裕、安田寿彦、西岡靖貴（滋賀県立大）、宮瑾、古川英光、熊谷充彦、多田隈理一郎（山形大）

2P2-14b4：「イオン導電性高分子金属接合体センサの出力応答性に対する入力状態の影響」
○石原大地、菊地邦友、森岡大地（和歌山大）

2P2-14b6：「フレキシブル電極を用いたシート状 PVC ゲルアクチュエータの創製」
○李毅、鈴木彩、橋本稔（信州大）

2P2-14b7：「拮抗型ナイロン繊維アクチュエータの変位制御」
○鈴木元哉、釜道紀浩（東京電機大）

ロボカップ・ロボットコンテスト◇ RoboCup and Robot Contest

2P2-17a1：「等身大人型ロボットプラットフォームを用いた農作業支援への取り組み」
～トマトロボット競技会への参加を通して～
○長濱虎太郎、笹渕一宏、矢口裕明、稲葉雅幸（東大）

2P2-17a2：「等身大人型ロボットの農作業タスクプログラミングと収穫競技会を通した知能ロボットソフトウェア教育」
○長濱虎太郎、笹渕一宏、矢口裕明、稲葉雅幸（東大）

2P2-17a3：「ロボットコンテストを通じた人材育成」
かわさきロボット競技大会２０年のあゆみとこれから
○塩川克久（公益財団法人川崎市産業振興財団）、今福健一（かわさき･神奈川ロボットビジネス協議会）、伊東圭昌（神奈川県産業技術センター）、山崎徹（神奈川大）

2P2-17a4：「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３報　レシーブ地点選択アルゴリズムの開発
○嶋田凌太、桑田将史、石倉万希斗、筑紫彰太、園田隆、石井和男（九工大）

2P2-17a5：「歩行パターンによるヒューマノイドロボットの脚モータ負荷分散の研究」
第一報　非対称歩行パターンによる左右脚負荷分散の提案
畠山尚亮、○山本龍、高橋廣行、林原靖男（千葉工大）

2P2-17a6：「駆動輪の荷重変動を考慮した障害物回避行動」
石倉万希斗、○渡辺周太、桑田将史、石井和男（九工大）

2P2-17a7：「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」
第二報：ボールドリブル時におけるボール操作の制御及び実機での検証
○筑紫彰太、石井和男、園田隆（九工大）

2P2-17b1：「ロボコンプロデュース 2015」
○田中孝之（北大）、河村隆（信州大）、大竹博（九工大）、村上弘記（IHI）

2P2-17b3：「第二回トマトロボット競技会の開催報告」
ジュニア部門大会報告
○武村泰範（西日本工業大学）、園田隆、石井和男、浦環（九工大）

2P2-17b4：「ロボカップ用ヒューマノイド Accelite2015 の開発」
○林原靖男、南方英明、入江清、安藤雅幸、山本龍（千葉工大）、坂本元（はじめ研究所）

ＭＥＭＳとナノテクノロジー◇ MEMS and Nano-Technology

2P2-19b1：「青色半導体レーザーを用いた内部硬化型マイクロ光造形法の開発とナノインプリントへの応用」
○永瀬史憲、谷口周平（横国大）、三田正弘（協同インターナショナル）、丸尾昭二（横国大）

2P2-19b2：「レーザー誘起マイクロバブルによるマイクロマシンの駆動と制御」
○久保田将、伊原諒太朗、丸尾昭二（横国大）

2P2-19b3：「カーボンナノチューブ繊維の生体医療高感度力センシングへの応用に関する研究」
○宮川彰平、上杉薫、森島圭祐（大阪大）

2P2-19b4：「細胞集団を改変可能なナノインプリント技術による光化学細胞膜穿孔体の高機能化」
○橋本孝博、猪股慧、福永哲宏、森貴亮、齋藤敬（秋田県立大）

2P2-19b5：「体動による慣性力の影響を低減可能な血圧脈波計測デバイス」
○工藤耕太、土肥徹次（中央大）

2P2-20a1：「細胞周囲の局所温度制御のためのオンチップマイクロヒータ・センサの基礎研究」
○佐藤匡、前田真吾、山西陽子（芝浦工大）

2P2-20a2：「空間光変調技術を用いた超高速マルチスケール３D 光造形システムの開発」
○松本友香、横山滉介、志田健太朗、前川卓、丸尾昭二（横国大）

2P2-20a3：「低ノイズな MRI 画像計測のための二重巻きマイクロコイル」
○深堀俊、土肥徹次（中央大）

2P2-20a4：「高分子超薄膜上配線と電子素子の直接接合による電気的接続の評価」
○菅野純貴（早大）、藤枝俊宣（早大 /JST さきがけ）、武岡真司、岩田浩康、岩瀬英治（早大）

2P2-20a5：「伸縮バルーンアクチュエータの出力変換効率の向上」
○辻村祐樹、松田悠生、小西聡（立命館大）

2P2-20a6：「qRT-PCR 化学 IC チップによる疾患早期発見用デバイスの構築」
(第２報) ナノリットルサンプルによる複数同時検出の実証
○木村雄亮、池内真志、生田幸士（東大）