

## ROBOMECH2016 産学連携企画 発表プログラム

[1]日時：2016年 6月8日（水）

[2]場所：横浜市開港記念会館 1F 1号室

[3]プログラム：

ポスター 奇数番号： 11:00~12:30

偶数番号： 13:30~15:00

ポスター 番号	発表者	ご所属	発表タイトル
1	永原 明	株式会社 ブイエムシー	ロボットシミュレーションソフト に活用される物理エンジン「AgX Dynamics」の紹介
2	横井一仁	国立研究開発法人産業 技術総合研究所 情報・人間工学領域 知能システム研究部門	国立研究開発法人産業技術総合研 究所 情報・人間工学領域 知能シ ステム研究部門
3	田所諭, 内園豊仁	国立研究開発法人科学 技術振興機構 (JST)	革新的研究開発推進プログラム (ImPACT)
4	田所諭, 内園豊仁	国立研究開発法人科学 技術振興機構 (JST)	ImPACT タフ・ロボティクス・チャ レンジ (ImPACT-TRC)
5	高西淳夫	早稲田大学	ImPACT-TRC 脚ロボット分科会 -精密かつ力強い作業が可能で高 い移動能力を持つ脚ロボット-
6	田所諭	東北大学	ImPACT-TRC 索状ロボット (細径) 分科会 -瓦礫内や入り組んだ構造内をす みずみまで調査・マッピング-
7	松野文俊	京都大学 工学研究科機 械理工学専攻	ImPACT-TRC 索状ロボット (太径) 分科会
8	野波健蔵	千葉大学	ImPACT-TRC 飛行ロボット分科会
9	大野和則	東北大学	ImPACT-TRC 動物サイボーグ分科会 -人と動物とロボット技術を融合 した新しい被災者探査-
10	吉灘裕	大阪大学	ImPACT-TRC 複合ロボット分科会 -建設機械技術をベースとする災害 対応複合ロボットの実現-

1 1	鈴森康一	東京工業大学	ImpACT-TRC 油圧タフロボティクス研究会 —「強さ」と「優しさ」を併せ持つ油圧ロボットを目指して—
1 2	金広文男	産業技術総合研究所	ImpACT-TRC シミュレータ研究会 —シミュレーションによるロボット開発の低コスト化と高効率化—
1 3	高森年、木村哲也	国際レスキューシステム研究機構、長岡技術科学大学	ImpACT-TRC フィールド評価・安全委員会
1 4	上野 隆雄	東急建設株式会社 技術研究所 メカトログループ	私たちと実フィールドで活躍する建設ロボットを創りませんか？
1 5	中村 聡	東急建設	トンネル全断面点検・診断システム
1 6	石田博之、 深川真輝	神奈川県産業技術センター 電子技術部 電子制御チーム	ロボットの動作検証における高速 度カメラの利用
1 7	齋藤 敬	秋田県立大学 人工生体機構研究室	動物的な運動が可能な簡易脚リンクロボットと高伸縮比マニピュレータ機構
1 8	長谷川晶一、三武裕玄、佐藤大貴	東京工業大学	遊星ローラ駆動型内接式遊星歯車減速装置
1 9	山本 和良	PTC University アカデミック プログラム	ロボット開発の為に IoT アカデミックプログラムのご紹介
2 0	鈴森康一	株式会社 s-muscle, 東京工業大学	細く、しなやかな人工筋肉—福祉介護パワースーツ、人型ロボット用キーデバイス—
2 1	塚越秀行	東京工業大学	飛行マニピュレータ —ドア開け動作を目指して—
2 2	吉木均, 高山智大, 只野耕太郎	東京工業大学	水蒸気噴流を用いた生体凝固止血デバイス
2 3	竹島啓純, 高山俊男	東京工業大学	多重チューブ管内推進装置
2 4	金崎和馬, 小俣透、高山俊男	東京工業大学	低侵襲手術のための機器・ロボット
2 5	野田幸矢, 小俣透、高山俊男	東京工業大学	省エネルギー高性能ロボットハンド

26	塚越秀行	東京工業大学	タコの吸盤を参考とした臓器を吸着把持するソフトフィンガー
27	塚越秀行	東京工業大学	血栓予防を視野に入れたモーション・ソックス
28	塚越秀行	東京工業大学	スライド式柔軟流体アクチュエータ： $\Lambda$ -drive(ラムダドライブ)
29	塚越秀行	東京工業大学	Twin-tube 式配管探索ロボット
30	小谷内範穂、黄健、柴田瑞穂	近畿大学 工学部ロボティクス学科	近畿大学次世代基盤技術研究所先端ロボット工学センターにおける産学連携

[4]会場のレイアウト：

