

建設&インフラ用ロボット・メカトロニクス（1／2）◇ Construction & Infrastructure Maintenance Robotics and Mechatronics (1/2)

1A1-A02：「傾斜地形での掘削距離と深さの変更による目標量自律掘削」

○（学）安部川陽多、高田敦、岡田昌史（東京科学大学）

1A1-A03：「磁性体曲壁面移動が可能な多連結移動ロボット MagSnake-3 の開発」

○（学）品川敦哉、チン・チンウエン、田中基康（電気通信大学）

1A1-A04：「遠隔操作油圧ショベル操作時の通信遅延とオペレータの自己主体感・有効視野の関係に関する研究」

森川夏未、○（正）永井政樹（広島大学）、伊藤卓、佐伯誠司、山崎洋一郎（コベルコ建機株式会社）、栗田雄一（広島大学）

1A1-A05：「研削装置の開発と自動化に向けた学習データの検討」

力の周波数解析を用いた切込み量の影響分析

○（学）坂入省吾、玉田遍、奥井学（中央大学）

1A1-A06：「土工現場用 CPS プラットフォーム ROS2-TMS for Construction の開発」

第7報 バックホウ・クローラダンプと複数 3D LiDAR による土砂の掘削・積載・運搬・放土作業の自動化

○（協）笠原侑一郎、高野智也、秋成光太、佐野紀子（九州大学）、八條貴誉、木村駿介、宮下裕貴、深瀬勇太郎、横島喬（清水建設）、阿部太郎、山内元貴、遠藤大輔、橋本毅（土木研究所）、永谷圭司（筑波大学）、倉爪亮（九州大学）

1A1-A07：「土質変化に対応した油圧ショベルのリアルタイム最適掘削軌道手法の提案」

○（学）安田凌、栗山和也、吉田侑史、石川将人（大阪大学）

1A1-A08：「群ロボットを用いた竣工前建築物の照度測定システムの開発」

第三報 Zenoh による通信安定性の向上と6台の照度測定ロボットによる計測実験

○（学）兵頭侑樹、松本耕平（九州大学）、酒見和幸、古野純二、池田義明（九電工）、倉爪亮（九州大学）

1A1-A09：「大域的安定アトラクタの軌道補間に基づく連続領域の半自律掘削」

○（学）李熙参、高田敦、岡田昌史（東京科学大学）

1A1-A10：「造形物上を自走するスクリー型モルタル敷き均し積層ロボットの開発」

○（学）藤田翔平、江川諒、奈良貴明、小島匠太郎、岡田佳都、田崎悠斗、西脇智哉、田所諭、大野和則（東北大学）

1A1-A11：「トラス空間を含む多次元多重らせんアトラクタによる半自律掘削」

○（学）任葉強、高田敦、岡田昌史（東京科学大学）

1A1-A12：「建設機械におけるシリンダ間圧力補償機構付油圧システムの動特性解析」

○（学）田中航平、吉田侑史、川村公一（大阪大学）、石井朗、若林康郎（コマツ）、石川将人（大阪大学）

1A1-B01：「ホイールローダによる大塊掬い取り時のバケット反力と受働土圧の関係」

○（学）岩上大也、東野風咲、大隅久（中央大学）

1A1-B02：「エアシリンダ兼用支柱を有するパンタグラフバランス「KUROKO Crane Balancer」の実用化検討」

○（正）西田莉那、塚原一裕、小島拓己、広瀬茂男（白山工業株式会社 極限環境ロボット研究所）

1A1-B03：「橋梁点検移動ロボットの車輪径伸縮機構の開発」

○（学）喜多智規、山口友之（筑波大学）

1A1-B04：「地形変化を考慮した切土盛土工事計画における仮設道路と運搬経路の最適化」

○（学）窪田瞭、谷島諒丞、ルイ笠原 純ユネス（東京大学）、永谷圭司（筑波大学）、安琪、山下淳（東京大学）

1A1-B05：「土木施工現場の状況把握のためのセンサポッド実証機の開発」

第3報 杭型センサポッドの改良と性能検証

○（学）高野智也、前田龍一、松本耕平、中嶋一斗、倉爪亮（九州大学）

1A1-B06：「メンテナンス作業を支援するブロー式壁面走行ロボットの開発」

○（学）大西渡、米田完（千葉工業大学）、蔵重勲（電力中央研究所）、清良平（計測技術サービス）

1A1-B07：「油圧ショベルによる掘削時の反力に基づいた土砂状態の推定」

○（学）中原大貴、高森大樹、小林祐一、早川智洋（静岡大学）、原孝介、白井道太郎（住友重機械工業株式会社）

1A1-B08：「遠隔操縦建設ロボットの身体化に適する視覚カメラとマニピュレータの動作倍率の検討」

○（学）梶原啓吾、池田貴公、上木諭、山田宏尚（岐阜大学）

1A1-B09：「外界センサと関節角度センサを用いた油圧ショベルの手先位置・姿勢の推定」

○（学）山本航暉、菊植亮（広島大学）

1A1-B10：「建設機械の油圧シリンダ系に対する外力を考慮した二自由度制御」

○（学）梅本颯太、大須賀公一、杉江俊治（大阪大学）、石井朗、若林康朗（コマツ）、石川将人（大阪大学）

1A1-B11：「迅速な狭隘空間探査を可能にする受動変形型細径スカラロボット」

第3報：探査ロボットシステムの開発と探査性能検証実験

渡邊悠人（東北大学）、○（正）渡辺将広、中村紘、多田隈建二郎（大阪大学）、田所諭（東北大学）

1A1-B12 : 「土工現場用 CPS プラットフォーム ROS2-TMS for Construction の開発」

- 第 8 報 没入感 VR インターフェース OperaSimVR を用いた Previewed Reality 実験 -

○ (学) 秋成光太、笠原侑一郎、高野智也、佐野紀子、松本耕平 (九州大学)、山内元貴、遠藤大輔、阿部太郎、橋本毅 (土木研究所)、永谷圭司 (筑波大学)、倉爪亮 (九州大学)

製造のロボット化◇ Production, Handling, Assembly, Planning, Safety

1A1-M01: 「GNN-Based Surrogate Model for Disassembly Manipulation Feasibility Evaluation from Semantic Graph Network」

○ (学) Mahfudz Maskur, Takuya Kiyokawa, Kensuke Harada (The University of Osaka), Tomoki Ishikura, Naoya Miyaji, Genichiro Matsuda (Panasonic Holdings Corporation)

1A1-M02: 「掬い込みバイディングハンドによる粘着質な食品の把持」

○ (学) 内谷集、平井慎一 (立命館大学)

1A1-M03: 「立体縫製システムを実現する布ハンドリング機構」

布駆動ホイールによる自動化システム実装

○ (正) 清水翔也 (東北大学)、阿部一樹、渡辺将広、多田隈建二郎 (大阪大学)、小菅一弘 (香港大学)

1A1-M04: 「SARNN を用いた深層学習によるロボットアームの配索動作の自動修正の実現」

○ (学) 趙浩宇、船橋賢、楊斯程、三宅太文、王語詩 (早稲田大学)、簡培峻、横田平志、月田裕樹 (矢崎総業)、松本治、尾形哲也、菅野重樹 (早稲田大学)

1A1-M05: 「複数ボスの凝集性に応じたロボット塗装制御戦略」

○ (学) 大塚悠太郎、田中元一郎、城後賢 (早稲田大学)、丸橋瑛大 (小松製作所)、岩田浩康 (早稲田大学)

1A1-M06: 「Efficient Robot Module Assembly through Parts Recognition using Deep Learning and Easy-Assembly Mechanism」

○ (学) Xingyan Cheng, Shuangyu Wang, Junichiro Shiomi, Yuki Asano (The University of Tokyo)

1A1-M07: 「超解像を用いた深層学習による微細ねじ検出の高精度化とロボットでのピッキング」

○ (学) 田中浩隆、鈴木昌人、高橋智一、青柳誠司 (関西大学)、須戸文夫、頼光敏幸 (二九精密機械工業)

1A1-M08: 「各部品のワークフロー制約および動作コストを考慮した組立順序計画」

○ (学) 永井陽斗、万偉偉 (大阪大学)、末元大樹、正岡孝一 (川崎重工)、原田研介 (大阪大学)

1A1-M09: 「ギヤモータ組立作業の自動化」

画像処理と深層学習による通しボルト検出及び把持・挿入

○ (学) 上田悠稀、山田貴孝 (岐阜大学)、林俊樹、青野翔大 (椿本チエイン株式会社)

1A1-M10: 「矩形検出を活用した部品検出・把持の自動化とオートエンコーダによる細孔内部の表面異常検知」

○ (学) 中村康介、山田貴孝 (岐阜大学)、鈴木一行 (ナブテスコ株式会社)

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

1A1-E01：「フィールド調査に活用可能な差動モジュールを利用した索状ロボットの開発」

○（学）小林優作、芦澤怜史（名城大学）

1A1-E02：「科学技術教育における教材としての超小型電動車の開発」

○（正）林丈晴（山梨大学）、高橋良彦（神奈川工科大学）

1A1-E03：「セルロースバルク材料の切削条件の最適化とロボット応用」

○（学）安田隼人、浅野悠紀、大長一帆、李禮林、塩見淳一郎（東京大学）

1A1-E04：「身体・環境間の相互要素交換メカニズム」

楊舒博（大阪大学）、栢分峻汰郎（東北大学）、ガリボン・ジョゼフィーヌ（山形大学）、恩田一生、阿部一樹、渡辺将広、○（正）多田隈建二郎（大阪大学）

1A1-E05：「燃料電池とリチウムバッテリー給電型小型4輪モビリティのエネルギー変換効率の評価」

○（協）荒井大地、菅原陸、福島 E. 文彦（東京工科大学）、小林祐介（東京都立産業技術研究センター）、一柳健（株式会社菊池製作所）、坂下和広（k3garage）、長谷部敬太（Hundredths 株式会社）

1A1-E06：「効率運転を考慮した多重差動機構を用いたマニピュレータの研究開発」

○（学）梶山 ビートル、芦澤怜史（名城大学）

科学技術の社会実装指向研究開発◇

Research and Development of Science and Technology through Social Implementation Oriented Approach

1A1-C01：「RFA 規格に基づくロボット・建物設備連携と標準化の推進」

ロボットのためのインフラ構築に向けて

○（協）鍋島厚太（株式会社 Octa Robotics）

1A1-C02：「自律移動ロボットの技術を活用した小型 EV による自動運転教材の開発とその社会実装」

○（正）藤原康宣、乙茂内悠希、菅原悠希、若嶋振一郎（一関工業高等専門学校）、佐藤正由（村上商会）

1A1-C03：「ロボットティーチングのための単眼カメラによるモーションキャプチャシステムの開発」

○（学）上田宗生、富永歩（北九州工業高等専門学校）

1A1-C04：「ロボットと共に創る社会：小型自律移動ロボット開発教育の深化」

○（正）青木悠祐、大沼巧、香川真人、小谷進、牛丸真司、鈴木静男（沼津工業高等専門学校）

1A1-C05：「ANgeL：健康長寿生活のための自律走行搬送ロボットの開発」

○（正）青木悠祐、畠山佑紀、池ノ谷晴行、柴田光咲（沼津工業高等専門学校）、高橋英二、後藤毅（アプト・マシナリー）、植田勝智（ファルマバレーセンター）、川端貢（アプト・マシナリー）

1A1-C06：「Multimedia Source Integration Using Specialized LLMs for News Generation」

○（学）Ahmed Youssef, Ranulfo Bezerra, Tsige Tadesse Alemayoh, Syotaro Kojima, Kazunori Ohno (Tohoku Univ.)

1A1-C07：「スマート農業におけるロボット間の協調動作に関する研究」

○（協）松尾貴之、安村勇輝、久末晃平、青木海人、鶴崎佑弥、榎希、窪田健司（北九州工業高等専門学校）

1A1-C08：「LLM/VLM を用いた産業用ロボットの動作指示システムの提案」

川村貞夫（立命館大学 / 株式会社チトセロボティクス）、○（正）西田亮介（株式会社チトセロボティクス）、加古川篤、清水悠太、島田伸敬（立命館大学）

1A1-C09：「補償光学シミュレータを用いた制御系設計」

○（学）藤田直希、入部正継（大阪電気通信大学）

1A1-C10：「RFA 共有マーカーの配色が検出率に及ぼす影響」

○（学）増元智己、齋藤巧、畑中健汰、白山太一、吹田和嗣（大同大学）、二渡寿樹、鍋島厚太（Octa Robotics）

1A1-C11：「低自由度または冗長多自由度アームを移動ロボット上に搭載した試作用システムの展開」

○（正）多羅尾進（国立東京工業高等専門学校）、藤原康宣（一関工業高等専門学校）、津田尚明（和歌山工業高等専門学校）、富沢哲雄（国立東京工業高等専門学校）

1A1-C12：「社会実装を見据えた制御教育のための MATLAB/Simulink 活用とアジャイルプロトタイプリング」

北九州高専の制御教育カリキュラムと安価で開発する回転型倒立振り子

○（正）古野誠治（北九州工業高等専門学校）、久野翔太郎、川田昌克（北九州工業高等専門学校 / 北九州工業高等専門学校）

1A1-D08：「ロボット安全に基づいた量子機能安全三方針」

○（協）藤原清司（産業技術総合研究所）

1A1-D09：「LRT と小型自律移動ロボットを連携させた中距離物流搬送実現へ向けた実証試験」

実証試験の全体内容とそこから得られた課題

○（正）田畑研太、ミヤグスク・レナート、川内涼輔、矢田椋大、佐伯一晟（宇都宮大学）、高橋庸平、柿木泰成、福嶋章哲（REACT 株式会社）、尾崎功一（宇都宮大学）

1A1-D10：「プラント点検ドローン運航ガイドマップの開発」

○（正）木村哲也、加藤知一、眞砂英樹（長岡技術科学大学）、五十嵐広希（東京大学）

1A1-D11：「屋根雪下ろしロボットに向けた 8メートル級長尺コンベックス伸縮機構」

○（学）小林賢矢、舟波美音、黒木恭兵、落合颯太、古川大介（秋田県立大学）、弘中剛史、荒川拓也（カヤバ株式会社）、齋藤敬（秋田県立大学）

1A1-D12：「インホイールモータを適用した独立操舵・駆動ユニットの試作と全方位移動機構の構成」

○（協）今泉天翔、多羅尾進、富沢哲雄（国立東京工業高等専門学校）

原子力施設廃止措置のためのロボティクス・メカトロニクス◇ Robotics and Mechatronics for Nuclear Decommissioning

1A1-N01：「平面上およびパイプ内を移動可能な軸直接駆動駆動機構を用いた移動ロボットの開発」

並進動作の安定性向上

○（正）白井達也、相崎桜士、羽田章人（鈴鹿工業高等専門学校）

1A1-N02：「Rail Spider：福島第一原発における圧力容器内部の燃料デブリ試料採取のための吊下式多腕型軌道構造体」

軌道アーム上を移動する複数ロボットが協調し動作するシステムの概念設計

○（学）陳博源、長谷川寛人、横村亮太、福井類（東京大学）

1A1-N03：「Proposal for LIBRA-II」

A Quasi-statically Balanced Robot with an Elastic Telescopic Arm

○（学）Christian Brice, Yuji Fujitsuka, Hideharu Takahashi, Hiroshige Kikura, Gen Endo (Inst. of Science Tokyo)

1A1-N04：「原子炉内作業基盤としての軌道構造体上における無線通信に関する研究」

○（正）川端邦明、八代大、今測貴志（日本原子力研究開発機構）、横村亮太、陳博源、福井類（東京大学）

1A1-N05：「弾性テレスコピックアームを搭載した拡張型 Super Dragon における伸展・収縮動作の実現」

○（学）長谷川航希、藤塚祐二、遠藤玄（東京科学大学）

1A1-N06：「深層学習による画像マッチングに基づく写真測量の有効性検証」

○（正）中村啓太（札幌大学）、野口季亜、渡部有隆（会津大学）、今測貴志、羽成敏秀、川端邦明（日本原子力研究開発機構）

1A1-N07：「低融点合金を用いた巻取型高剛性長尺アーム - 関節構造の改良およびアーム軽量化、巻き取りシステムの具現化 -」

○（協）横田開、高橋隆行（福島大学）

1A1-N08：「PCV 内部調査におけるペネトレーション近郊踏破用ロボットの開発」

第9回廃炉創造ロボコン出場ロボットの製作

○（協）保江龍聖、齊藤勇太、千葉仁湖、金子慎一郎（富山高等専門学校）

1A1-N09：「廃炉作業における原子炉内環境モデリング」

画像品質が復元精度に与える影響評価

○（正）羽成敏秀、今測貴志、川端邦明（日本原子力研究開発機構）

1A1-N10：「PCV 内取得動画像に対するシーン分割による構造物の立体復元」

○（協）今測貴志、羽成敏秀、川端邦明（日本原子力研究開発機構）

狭隘環境ロボティクス◇ Narrow Environment Robotics

1A1-F01：「床下点検のためのヘビ型ロボットの開発」

○（学）中田隆雅、青木敦郎、土居隆宏（金沢工業大学）

1A1-F02：「超長尺探査ロボット「龍宮の遣い」の開発」

身体長と剛性変化が移動性能へ与える影響の検証

○（学）長井友希、片山貴仁、伊東和輝（大阪大学）、浪花啓右（北海道科学大学）、角田祐輔（兵庫県立大学）、大須賀公一（大阪大学）

1A1-F03：「摩擦異方性を有するヘビ型ロボットの外装の試作と評価」

○（学）萩原啓太、下岡綜、亀川哲志（岡山大学）

1A1-F04：「人体荷重下の移動を目指した柔軟シート状アクチュエータ」

- 第5報：速度向上を目指した動作パターンの考察 -

○（学）吉田仁晴、塚越秀行（東京科学大学）、嶋辰也（日本ゼオン）

1A1-F05：「小型で安価な内界センサのみで3~4inの内径の配管経路図を作成可能なV字型管内移動ロボットの開発」

○（学）杉崎雄磨、加古川篤（立命館大学）

1A1-F06：「管内堆積物を通過できる空圧推進式管内カメラ「風神Flex」の開発」

○（正）木村直人、加藤智哉、加藤雅基、広瀬茂男（HERO 研）

1A1-G01：「大口径配管内の検査・清掃のための円周状にブラシを有する軽量ミミズ型移動ロボットの提案」

○（学）廣本果南、伊藤文臣、中村太郎（中央大学）

1A1-G02：「長距離・細管内移動のためのシャクトリ型前部とミミズ型後部を有する複合駆動ロボット」

負荷推定と動作切り替え検証

○（正）伊藤文臣、大熊琉聖、中村太郎（中央大学）

資源循環ロボティクス◇ Resource Circulation Robotics

1A1-D01：「アフォーダンス提示による嵌合部品分解の効率的な実演教示」

○（学）佐向元、清川拓哉、原田研介（大阪大学）、石倉智貴、宮地直也、松田源一郎（パナソニックホールディングス株式会社）

1A1-D02：「廃小型家電自立選別システムにおけるLIB製品自動仕分けシステムの開発」

○（学）京免拓磨、小林宏、林隆三、橋本卓弥（東京理科大学）

1A1-D03：「蠕動運動型混合装置を利用したメタン発酵手法の確立」

高固形分濃度の攪拌性能の検証

○（学）植木銀河、丹野喬瑛、西濱里英（中央大学）、大西章博（東京農業大学）、中村太郎（中央大学）

1A1-D04：「小型廃家電ヤードにおけるランドマークを用いた自己位置推定」

○（学）大井一輝、小林宏、林隆三、橋本卓弥、山岸黎大（東京理科大学）

1A1-D05：「配線切断の自動化のための配線認識と切断位置検出」

○（学）松下璃衣菜、田中健聖、荒井翔悟（東京理科大学）、松田源一郎、宮地直也、石倉智貴（パナソニックホールディングス）

1A1-D06：「拡散モデルによる内部部品抽出器の複雑形状製品モデルへの適用」

○（協）権裕煥、鉢峰拓海、郭政佑、松原崇充（奈良先端科学技術大学院大学）

1A1-D07：「家電自動解体システムにおける配線切断」

○（学）佐藤太亮、田中健聖、荒井翔悟（東京理科大学）、松田源一郎、宮地直也、石倉智貴（パナソニックホールディングス株式会社）

セキュリティロボティクス◇Security Robotics

1A1-S06：「車載用座席の衝撃緩衝機構に関する研究」

磁力式座席の衝撃緩衝評価

○（学）武井明俊、藤原浩幸、姫田和輝（防衛大学校）

1A1-S07：「ボディチェックにおける検査済領域のリアルタイム可視化システム」

○（協）北原理匡、辻田哲平（防衛大学校）、安孫子聡子（芝浦工業大学）、佐藤大祐（東京都市大学）

1A1-S08：「ミリ波レーダ搭載 AGV による非接触所持品検査のための 信号強度分布に基づいた金属物の検出」

○（協）内田祐貴、辻田哲平（防衛大学校）、安孫子聡子（芝浦工業大学）、佐藤大祐（東京都市大学）

1A1-S09：「ロボティクス・メカトロニクス部門セキュリティロボティクス研究会の設置について」

○（正）辻田哲平（防衛大学校）、桐林星河（SEQSENSE 株式会社）、江間有沙、浅間一（東京大学）

1A1-S10：「不整地環境における探索報酬を取り入れた強化学習による局所的経路生成」

○（正）江藤亮輔、田口布識、山川淳也（防衛大学校）

1A1-S11：「カメラ画像によるセキュリティスクリーニングのための UAV 飛行軌道の検討」

○（学）長谷川真恵、辻田哲平（防衛大学校）、佐藤大祐（東京都市大学）、安孫子聡子（芝浦工業大学）

1A1-S12：「OSS を利用するロボットの悪用を防止可能な開発フレームワークのための GIST 特徴量と k 近傍法によるセンサライブラリの判別」

樺井友哉、○（正）佐藤大祐（東京都市大学）、安孫子聡子（芝浦工業大学）、辻田哲平（防衛大学校）

医療ロボティクス・メカトロニクス（1 / 3）◇ Medical Robotics and Mechatronics (1/3)

1A1-G09：「外耳道内圧計測による静脈圧推定手法の検討」

○（学）長谷川千尋、秋元俊成（東洋大学）

1A1-G10：「内視鏡外科手術と開腹手術の Dual 対応スコットラッセル型マニピュレータの提案」

○（学）赤塚俊将、河合俊和（大阪工業大学）、西川敦（大阪大学）、西澤祐吏（がん研東）、中村達雄（京都大学）

1A1-G11：「Enhancing Task Precision Through Adaptive Kinematic Constraints and Vision-Based Feedback.」

○（学）Hung-Ching Lin, Saul Alexis Heredia Perez, Kanako Harada (The University of Tokyo)

1A1-G12：「スリット上でのジャミング解消機能を備えたばら積み採血管起立・整列機構の開発」

○（正）森翔太郎、柴田亨（日立製作所）、船津輝宣、富山智子（日立ハイテク）、伊藤弘康（藤田医科大学）

1A1-H01：「疑似指を用いたパルスオキシメーター基準信号の作成と MRI 流動ファントムへの応用」

○（正）細谷和範、山本遼（津山工業高等専門学校）、竹内一裕、久保英文、開智卓也（岡山医療センター）、美甘見真（津山工業高等専門学校）

1A1-H02：「協調用ロボットアームを用いた手術支援シミュレータの開発」

○（学）市原淳之介、シャルモー・アーサー、三浦智（東京科学大学）

1A1-H03：「気管支末梢への到達を目指した自走式カテーテル」

クランク状経路の推進方法

○（学）谷本宙矢、塚越秀行（東京科学大学）、三好嗣臣、高井雄二郎（東邦大学）

1A1-H04：「直動²差動機構を有した5自由度耳科内視鏡マニピュレータの提案」

○（学）高松道聡、河合俊和（大阪工業大学）、藤田岳、上原奈津美、山下俊彦（神戸大学）、鈴木寿（中央大学）、西川敦（大阪大学）

1A1-H05：「LSTMを用いた膜組織穿刺時の針のたわみ量推定手法に対する検討」

○（学）阿久津祐貴、小高一馬（帝京大学）、Shen Yit Axel Yap、福嶋勇太（帝京大学大学院）

1A1-H06：「2自由度湾曲機構とシャフト回転軸，マイクログリップを有する低侵襲微細手術支援用ロボティックデバイスの試作」

○（正）神野誠、野々山良介（国土館大学）、Iulian Iordachita（ジョンズホプキンス大学）

1A1-H07：「縫合針の針折れ時に鉗子周りに生じる力覚的特徴の解析」

○（学）村松飛日葵、常盤将生（帝京大学）、福嶋勇太（帝京大学大学院）

1A1-H08：「心筋バンド説に基づく細径人工筋肉による両心室再現」

○（正）石川雄大、難波江裕之、鈴木康一（東京科学大学）、織田禎二（島根大学 / 浜松医科大学）

1A1-H09：「ヒト外耳道を対象とした狭隘空間への器具挿入タスク自動化のための新しいセンサシステム」

○（学）奥村魁人（大阪大学）、厚海慶太（広島市立大学 / 大阪大学）、藤田岳、上原奈津美、山下俊彦（神戸大学）、松居和寛（大阪電気通信大学 / 大阪大学）、平井宏明、森佳樹（大阪大学）、西田亮介（チトセロボティクス）、川村貞夫（立命館大学 / チトセロボティクス）、西川敦（大阪大学）

1A1-H10：「DVT 予防のためのフィジカルケアを行うヘビ型ロボットの開発」

○（学）窪田芽生、山口友之（筑波大学）

1A1-H11：「Automatic blood Pressure Measurement (Hypertension) and Heart Rate (Stress)」

○（正）Alfayid Aziz, Tetsuyou Watanabe (Kanazawa Univ.)

1A1-H12：「人間と等倍の嚙下ロボットの開発」

○（学）田澤雄祐、小林宏、橋本卓弥（東京理科大学）

1A1-I09：「IVR 小型針穿刺デバイス支持用ベッドマウント型のパラレルリンクアームの提案」

○（正）松野隆幸、藤塚望、中澤海人、湯原駿介、戸田雄一郎、亀川哲志、松井裕輔、平木隆夫（岡山大学）

1A1-I10：「鉗子助手ロボットを制御する3自由度の手元操作デバイスの牽引評価モデル」

○（学）原田航太郎、河合俊和（大阪工業大学）、西川敦（大阪大学）、西澤裕史（がん研東）、中村達雄（京都大学）

1A1-I11：「視触診ロボットハンドの設計」

—低曲率面に対する触察動作及び加温・冷却が可能な双触指の提案—

○（学）今美咲、加藤史洋、竹田隼、岩田浩康（早稲田大学）

1A1-I12：「手術助手ロボット制御に向けた外科用エネルギーデバイスの YOLACT++ 認識」

○（学）下井裕介、河合俊和（大阪工業大学）、西川敦（大阪大学）、西澤裕史（がん研東）、中村達雄（京都大学）

福祉ロボティクス・メカトロニクス（1／3）◇ Welfare Robotics and Mechatronics (1/3)

1A1-E07：「慣性を用いた切り替え機構を有する無動力蹴り出し支援装具の開発」

○（学）中川まどか、阿部功（大分大学）、谷田惣亮（佛教大学）、菊池武士（大分大学）

1A1-E08：「不整地立位を支援する義足用靴底の開発」

○（学）下間球誠、菊池武士（大分大学）

1A1-E09：「高齢者の行動変化を促す充電できない不慣れたロボットの開発」

○（学）藤澤美結、菊池武士、田中健一郎（大分大学）

1A1-E10：「シミュレーションを用いた小型二足歩行ロボットのモデルによる歩行器の評価の検討」

○（学）稲垣瑛、板橋涼、井上淳（東京電機大学）

1A1-E11：「ハイブリッド力覚提示グローブの実時間応答のための制御系と機械的構造」

○（学）小野司、小柳健一、李豊羽、アルマスリ・アハメド、澤井圭、増田寛之（富山県立大学）

1A1-E12：「重度障がい者のための視線を利用した移動ロボットの操作 GUI の開発」

○（学）小澤勇斗、井田健斗、鹿貫悠多、中沢信明（群馬大学）

1A1-F07：「運動情報を活用した機械学習によるバーセルインデックス推定」

○（学）岩原栗太、栗田雄一、東有明、品川直子（広島大学）

1A1-F08：「理学療法士が行う運動手法に着目した下肢の関節可動域訓練装置の開発」

湯徳夏樹、○（学）藤堂真幸（大阪工業大学）、石井禎基（姫路獨協大学）、谷口浩成（大阪工業大学）

1A1-F09：「外骨格型腰部アシストスーツの軽量化と開発」

○（学）長澤響生、佐藤亮太、吉田智哉、小林宏、橋本卓弥（東京理科大学）

1A1-F10：「軽度下肢障がい者の起立・着座動作を補助する伸縮杖」

○（学）中野裕菜、矢木啓介、森善一（茨城大学）

1A1-F11：「片足損傷者のための車輪型歩行アシスト機」

○（学）宍戸優雅（茨城大学）、水野裕太（日立産業制御ソリューションズ）、米倉優佑（パナソニック）、矢木啓介、森善一（茨城大学）

1A1-F12：「骨盤が後傾した高齢者のための起立時の前傾を支援する腰当型装置の開発」

○（学）宮下功誠、武田洸晶、佐藤海二（豊橋技術科学大学）

1A1-G03：「起立時の重心移動を支援する可変接地点クラッチの支援効果検証」

○（学）浦田大誠、伊東椰皓、長谷川泰久（名古屋大学）、塚原淳（国立長寿医療研究センター）

1A1-G04：「パラレルメカニズムを用いた手首3自由度アシスト装置の開発」

○（学）原田大雅、川口敏文、井上健司（山形大学）

1A1-G05：「全方向移動ロボット技術を応用した移動支援装置の開発」

○（学）大槻勇翔、加藤航甫、藤木尊、杉浦康介（東京都立産業技術高等専門学校）

1A1-G06：「エアバッグによる身体への直感的なフィードバックを用いた姿勢サポートデバイス」

○（学）渡辺翔太、三上貞芳、田淵日奈子（公立はこだて未来大学）

1A1-G07：「多様な種別の判定に向けた浮腫測定デバイスの開発」

○（正）宮元大地、五十嵐洋（東京電機大学）

1A1-G08：「下腿回旋誘発インソールに搭載する回転機構の形状の違いによる性能への影響の考察」

○（学）川端勇樹、井上淳（東京電機大学）

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

1A1-I01: 「陸上ロボットと空中ドローンの異種複合型ロボットシステムの開発」

○ (学) 小野里郁彦 (産業技術総合研究所 / 筑波大学)、富田康治、神村明哉 (産業技術総合研究所)

1A1-I02: 「複数ロボットの分散処理によるフォーメーション制御手法」

実機実験による手法の基礎的検証

○ (学) 富永直陽、田所剛、松田匠未 (明治大学)

1A1-I03: 「UWB 測位デバイスの正四面体配置での測位における配置距離による相対位置推定の精度評価」

○ (学) 小島愛梨、山岸航平、鈴木剛 (東京電機大学)

1A1-I04: 「複数ロボットの作業空間における横転車両に対する救援戦略」

○ (正) 池田英俊、遠藤諒一、廣部光亮、會澤隆司、堀雅和、李虎奎 (新潟工科大学)

1A1-I05: 「複数ロボットの協調制御による人の混雑度の可視化に向けた検討」

○ (学) 山口敦史、萬礼応、大矢晃久 (筑波大学)

1A1-I06: 「ワイヤで懸垂された物体を制御する6自由度操作デバイスにおける力覚提示機能による操作性の検証」

○ (学) 遠藤航希、前戸文志、大隅久、濱崎峻資 (中央大学)

1A1-I07: 「群ロボットの拡散範囲を規制した移動制御」

○ (学) 栗生祐希、日高浩一 (東京電機大学)

1A1-I08: 「柔軟な部分を含む複数倒立振り子システムを対象とした高周波数領域遮断特性を有する階層化最適制御」

原進、○ (学) 中根丈太、倉崎佑志 (名古屋大学)

1A1-J07: 「複数の小型軽量協調移動ローバを用いた斜面横断走行時の横滑り抑制に関する研究」

○ (学) 亀川廉 (芝浦工業大学)、藤原大祐 (公立諏訪東京理科大学)、飯塚浩二郎 (芝浦工業大学)

1A1-J08: 「画像認識を用いた屋内ドローンの複数台同時衝突回避行動の考察」

○ (学) 今野大智、矢口勇一 (会津大学)

1A1-J09: 「全方位台車ロボット群の自律協調制御による大型物体の非固定支持運搬の実現」

○ (協) 北川昌樹、杉原惇一郎、菅啓一郎 (東京大学)、松本美起也 (トヨタ自動車株式会社)、長藤圭介、趙漢居 (東京大学)

1A1-J10: 「A Hierarchical Language Model Framework for Pick-Transport-Place with an Aerial-Ground Heterogeneous Robotic System」

○ (学) Haokun Liu, Zhaoqi Ma, Yunong Li, Moju Zhao (The University of Tokyo)

1A1-J11: 「照度変化にロバストな自律移動ロボットの認識手法」

露光時間の自動調整手法

○ (学) 佐久間遼、松田匠未 (明治大学)

1A1-J12: 「複数台ロボットのリアルタイム状態監視を可能にする柔軟なモニタリングサービスの提案」

○ (学) 大竹徹、大原賢一 (名城大学)

自律分散型ロボットシステム◇ Robotic Systems Based on Autonomous Decentralized Architecture

1A1-J01：「イモムシ群移動の原理検証機構の開発」

○（協）鈴木朱羅（東北大学）、浪花啓右（北海道科学大学）、石川将人（大阪大学）、石黒章夫（東北大学）

1A1-J02：「ROS に対応した分離体モジュラーヘビ型ロボットの試作」

○（学）喜多陽介、清水優椰、下岡綜、亀川哲志（岡山大学）

1A1-J03：「エネルギー制約を考慮した異種マルチエージェントによる常統的観測のための獲得情報量最大化経路計画」

○（協）小林星平、樋口丈浩（横浜国立大学）

1A1-J04：「自律分散制御を用いた蠕動運動型ミキシングポンプによる混合および搬送運動の生成」

○（学）丹野喬瑛、足立凌輔、伊藤文臣、花村朋樹、梅館拓也、中村太郎（中央大学）

1A1-J05：「自律分散移動体のための全方位移動機能を有する脚車輪型ユニット」

○（学）大下遼、宮原啓造（関西学院大学）

1A1-J06：「四脚動物に内在する全身自由度間の協調制御原理の構成論的理解に向けて」

高速走行時のウマが示す脚部・胴体部・頭頸部間協調運動の再現性に関する一考察

○（学）澤田悟空、金錫顕、前田慧史（東北大学）、服部祥英（東北大学 / JSPS）、鈴木朱羅、安井浩太郎、福原洸、石黒章夫（東北大学）

1A1-K01：「エネルギー効率を考慮したマルチエージェントの誘導」

○（学）柏木水輝、五十嵐洋（東京電機大学）

1A1-K02：「状況依存的に歩行と伸縮運動を発現可能なムカデ型ロボットの自律分散制御」

○（学）赤井大介、杉山悠聖、安井浩太郎、石黒章夫（東北大学）

1A1-K03：「ドローンと地上ロボットの協調による経路確保システムの提案」

○（学）佐々木智哉、加藤佑基、伊東和輝、末岡裕一郎（大阪大学）

1A1-K04：「Winfree モデル型制御による分散ロボットシステムの自己組織化」

○（学）西川航平、折金悠生、檀隼人、倉林大輔（東京科学大学）

1A1-K05：「空中合体変形ロボットと動的構造遷移を伴う空中タスクの実現」

多様な合体構成に対応可能なシステム構成法

○（協）杉原惇一朗、趙漢居、西尾卓純、岡田慧（東京大学）

1A1-K06：「パドル状の四肢を持つ遊泳ロボットのための自律分散制御則」

○（学）伊勢正、船木彪、村山志揮、福原洸、石黒章夫（東北大学）

1A1-K07：「結合振動子を用いた Particle Swarm Optimization の分散化」

○（学）横井花音、折金悠生、檀隼人、倉林大輔（東京科学大学）

1A1-K08：「作業適応型モジュラーロボットのための簡易脱着接合部と自己再構成動作の実現」

○（正）清川拓哉、東和樹、原田研介（大阪大学）

動作計画と制御の新展開（1 / 2）◇ New Control Theory and Motion Control (1/2)

1A1-K09：「感度に基づくデータの外れ値検定・除去とロボットのパラメータ同定への応用」

○（学）後藤駿樹、高田敦、岡田昌史（東京科学大学）

1A1-K10：「予測フィードフォワード制御に基づく波動歯車減速機の角度伝達誤差抑制法」

○（学）竹田康平、横倉勇希、大石潔（長岡技術科学大学）、中井徹志、ヒエン・チュン グエン（株式会社不二越）

1A1-K11：「角度伝達誤差補償のためのねじれトルク微分値を用いた瞬時外乱オブザーバ」

○（学）萩中康平、横倉勇希、大石潔（長岡技術科学大学）

1A1-K12：「搬送ロボットの位置決め誤差と運動学を考慮したステージとの連携による精度向上手法の開発」

○（正）上柿雅裕、高橋宗大（日立製作所）

1A1-L01：「人工蜂コロニーアルゴリズムによる連続時間ロバスト未知入力推定器の設計」

小川竜輝（秋田県立大学）、○（正）佐藤俊之（弘前大学）、齋藤直樹（秋田県立大学）、永瀬純也（龍谷大学）、嵯峨宣彦（関西学院大学）

1A1-L02：「ロボットマニピュレータの制約及びリグレッサ行列条件数の最適化に基づく同定軌道の生成」

○（学）竹内太陽、星野祐（公立諏訪東京理科大学）

1A1-L03：「渦場回転境界での重み付け調整による複数障害物の回避運動」

○（学）太田朋希、宮内光志郎、小林潤也、星幹大、清野拓真、大竹紘平（群馬大学）、高橋明弥、石井孝典（株式会社両毛システムズ）、中沢信明（群馬大学）

1A1-L04：「転がり移動ロボットのパンタグラフ式固定機構を用いた移動法の検討」

○（学）瀬角佳凜、瀬戸山康之（鹿児島工業高等専門学校）、林良太（岡山理科大学）、谷口康太郎（鹿児島工業高等専門学校）

1A1-L05：「伸縮する棒状ブラキーションロボットの自在移動のための振幅調整法」

○（協）大澤蒼人、水内郁夫（東京農工大学）

1A1-L06：「状態ベースの強化学習における可塑性回復手法の開発」

○（学）松本直也、増山岳人（名城大学）

1A1-L07：「非ホロミック車両の行動計画における凸形状間衝突回避制約の比較」

○（学）小島晴貴、本田康平、奥田裕之、鈴木達也（名古屋大学）

1A1-L08：「大規模言語モデルによる運転タスク計画に基づいたモデル予測制御器の自動生成と実行」

○（協）熱田和輝、本田康平、奥田裕之、鈴木達也（名古屋大学）

1A1-L09：「ロボットアームによるハンマリング作業時の関節動作に伴う撃力緩和の実験的検証」

○（学）上田遥斗、菊植亮（広島大学）

1A1-L10：「深層学習用データ収集ロボットに向けた実装容易なバイラテラル制御手法の基礎検討」

○（正）金井嘉毅、金澤亮、一藁秀行、菅原俊晴、水落麻里子、伊藤洋（日立製作所）

1A1-L11：「ダブルエンコーダ内蔵モータの内部モデル制御を用いた加速度制御の慣性変動下での評価」

○（学）岡野凌大、矢代大祐、弓場井一裕、駒田諭（三重大学）

1A1-L12：「減速機付きダブルモータの非線形弾性モデルを用いた負荷側角度制御」

○（学）中森秀、矢代大祐、弓場井一裕、駒田諭（三重大学）

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

1A1-P01: 「マルチロータ UAV の運動制御における重回帰を用いたデータ駆動型 PID チューニング」

○ (学) 狩野健斗、伊吹竜也 (明治大学)

1A1-P02: 「拡散モデルと ControlNet を利用した冗長自由度の追加学習」

○ (学) 最上太智、測野純平、池本周平 (九州工業大学)

1A1-P03: 「映像表示による AR マーカーを用いた自律飛行ナビゲーション手法」

○ (学) 鹿内伶音、岩館健司、鈴木育男 (北見工業大学)

1A1-P04: 「力覚提示と時系列情報を活用した模倣学習による物理接触を伴う双腕日常作業の自動化」

○ (協) 江崎愛那、清水俊彦、小澤正宜、Samuel Amar Julian、尾山匡浩、酒井昌彦、田原熙昂 (神戸市立工業高等専門学校)

1A1-P05: 「活性化拡散モデルを用いた知識選択型転移強化学習における知識ネットワーク調整法の開発」

○ (学) 竹下敏成、池田悟 (東京電機大学)、池勇勳 (北陸先端科学技術大学院大学)、藤井浩光 (千葉工業大学)、河野仁 (東京電機大学)

1A1-P06: 「知識選択型転移強化学習 SAP-net における並列計算および順序計算の知識選択性能比較」

○ (学) 三上凜、竹下敏成、池田悟 (東京電機大学)、池勇勳 (北陸先端科学技術大学院大学)、藤井浩光 (千葉工業大学)、河野仁 (東京電機大学)

1A1-P07: 「簡易脳波計を用いた SSVEP による BMI の基礎研究」

○ (学) 高島悠平、岩館健司、鈴木育男 (北見工業大学)

1A1-P08: 「知識選択型転移強化学習における環境情報の入力強度に応じた知識選択調整法」

○ (正) 池田悟、小林裕太、竹下敏成 (東京電機大学)、池勇勳 (北陸先端科学技術大学院大学)、藤井浩光 (千葉工業大学)、河野仁 (東京電機大学)

1A1-Q01: 「回転関節と直動関節を含むロボット設計の多目的ブラックボックス最適化」

○ (正) 河原塚健人、岡田慧、稲葉雅幸 (東京大学)

1A1-Q02: 「深層強化学習を用いた関節配置の異なる四脚歩行ロボットの歩行性能比較」

○ (学) 矢島哲太、高畑智之 (東京電機大学)

1A1-Q03: 「深層強化学習を用いた複数台のサービスロボットへのタスク割り当て手法の評価」

○ (協) 猪平栄一、迫さくら (九州工業大学)

1A1-Q04: 「深層強化学習を用いたバックホーによる効率的な土砂集積作業の自動制御手法の開発」

○ (学) 関輝喜 (東京電機大学)、筑紫彰太 (近畿大学)、河野仁 (東京電機大学)

1A1-Q05: 「スパイクニューラルネットワークを用いた聴覚系モデルの周波数変調特性の解析」

○ (学) 大野雷、岩館健司、鈴木育男 (北見工業大学)

1A1-Q06: 「潜在空間への物体操り動作軌道の埋め込みとベイズ最適化による実世界適応」

○ (学) 古巻鉄平、八木聡明 (京都大学)、山森聡 (国際電気通信基礎技術研究所)、森本淳 (京都大学 / 国際電気通信基礎技術研究所)

1A1-Q07: 「双線形 Koopman モデルによる多自由度ロボットのシステム同定とそれを用いたモデル予測制御」

○ (学) 山崎冬矢 (京都大学)、山森聡 (ATR)、八木聡明 (京都大学)、森本淳 (京都大学 / ATR)

1A1-Q08: 「異なる形状を持つロボットにおけるマルチタスク強化学習手法の検討」

○ (学) 絹谷龍樹 (京都大学 / 京都大学)

フルードパワーロボティクス◇ Fluid Power Robotics

1A1-O01：「二系統交流信号を利用した複数チャンネル流体駆動系のスリム化」

○（学）二橋利駆、塚越秀行（東京科学大学）

1A1-O02：「ロータリーピストン型水圧モータの開発及び性能測定」

○（正）鈴木健児（神奈川大学）

1A1-O03：「異なる粘度条件下における蠕動運動型ミキシングポンプとプロペラ型ミキサの混合評価」

○（学）桔梗谷健太郎、榎本優喜、西濱里英（中央大学）、内野昌孝、野村佳歩（東京農業大学）、中村太郎（中央大学）

1A1-O04：「空気圧人工筋肉を用いた中腰アシストデバイスのアシストパターンの検討」

○（正）齋藤直樹（秋田県立大学）、小林卓巳（岡山理科大学）、佐藤俊之（弘前大学）、嵯峨宣彦（関西学院大学）

1A1-O05：「複数関節を低自由度で制御できる水圧シナジー弁」

○（学）高橋尚史、東和樹、東森充（大阪大学）

1A1-O06：「高弾性率ワイヤの緊束による柔剛切替機構」

剛性のモデル化および実験的検証と評価

○（学）橋本篤徳、渡辺将広、恩田一生、阿部一樹、多田隈建二郎（大阪大学）

1A1-O07：「マッキベン型人工筋の拮抗駆動における急速排気弁の効果検証」

○（学）小濱英悟、八瀬快人、池田篤俊（近畿大学）

1A1-O08：「ワルシャワ型人工筋肉を用いたロボットアームのユニット化に関する研究」

○（学）五十嵐凜、瀬野航生、戸森央貴（山形大学）

1A1-O09：「汎用型空気圧ロータリアクチュエータによる高精度トルク制御と外乱トルク生成器としての応用」

○（学）大川瑞季、高岩昌弘（徳島大学）

1A1-O10：「機械学習による物体状態の推定を用いた把持制御システムの開発」

○（学）梶家龍、横田雅司（岡山理科大学）

触覚と力覚（1 / 3）◇ Tactile and Force Sensation (1/3)

1A1-S02：「毛並みの触感提示に向けたパイル長の長い毛並みの反力測定」

○（学）細井十楽（東京大学）、伴祐樹、割澤伸一（東京大学 / 東京大学）

1A1-S03：「環境温度が温度情報による材質識別に与える影響（第2報）」

○（学）濱口美月、溝口泉（電気通信大学）、Hsin-Ni Ho（九州大学）、梶本裕之（電気通信大学）

1A1-S04：「多点触覚デバイスとセンサーの運動-1」

センサーと A/D 変換部の実装

○（学）舒澤暉、鄭竣勻、太田原佑哉、和田溪汰、宮島瑞樹、曾根順治（東京工芸大学）

1A1-S05：「爪近傍と指先への電気刺激による多自由度力覚提示」

○（学）秋葉優馬、牛山奎悟、溝口泉、梶本裕之（電気通信大学）

1A1-T01：「ヘテロコア光ファイバセンサを用いた触覚デバイスの開発」

○（学）花嶋優作（創価大学大学院理工学研究科）、山崎大志（株式会社コアシステムジャパン）、崔龍雲（創価大学大学院理工学研究科）

1A1-T02：「Fabrication and Analysis of 3D printed Capacitive Force Sensor」

○（学）Kunal Desarda, Takeshi Takaki (Hiroshima Univ.)

1A1-T03：「上腕への圧迫力の変調提示による重量感覚への影響」

○（学）山口昂太（熊本大学 / 熊本大学）、嵯峨智（熊本大学）

1A1-T04：「電気触覚ディスプレイによる粘着感の提示（第二報）」

刺激タイミングおよび刺激面積変化の寄与に関する検討

○（学）坂本泰清、祖父江迪瑠、牛山奎吾、溝口泉、梶本裕之（電気通信大学）

1A1-T05：「音響放射圧による顎下部への非接触刺激と唾液分泌促進の研究」

非接触型唾液腺刺激の有効性検証

○（学）竹内怜、牧野泰才、篠田裕之（東京大学）

1A1-T06：「透磁率計測による環境非依存性近接センサの出力特性評価」

山崎立翔、佐竹祐紀、○（正）平井慎一（立命館大学）

1A1-T07：「微小面ひずみ検出のための面状走査型触覚センサ」

○（学）鈴木結以（筑波大学）、安藤潤人（立命館大学）、望山洋（筑波大学）

1A1-T08：「コーティング式2次元触覚センサの開発」

2次元センサにおける接触位置推定の実現

○（協）芦谷恵基、高橋隆行（福島大学）

1A1-T09：「プローブ先端形状と記録される触覚テクスチャ振動の関係」

○（協）戸塚圭亮、五十嵐洋（東京電機大学）

1A1-T10：「ハイトマップから3Dプリンタならびに金型で作成した3Dテクスチャの触感の検討」

○（学）中野裕一、東有明、品川直子（広島大学）、山本義政（株式会社ピクセルエー）、栗田雄一（広島大学）

1A1-T11：「サンプリングモアレフォースプレートを用いたリアルタイム三軸力計測システム」

○（学）野村旺雅、白鳥俊宏、小川愛実、高橋英俊（慶應大学）

1A1-T12：「空気噴出による力覚提示手法を用いたトルク提示の検討」

○（学）大原浩務、奥井学（中央大学）

マイクロロボット・インセクトスケールロボット◇ Microrobot & Insect scale robot

1A1-P09：「プロペラを用いた小型壁面移動ロボットの開発」

鈴木健司、○（学）関川陸斗（工学院大学）

1A1-P10：「尾翼を用いたはばたき飛翔ロボットの研究」

○（学）吉田虎之助、鈴木健司（工学院大学）

1A1-P11：「表面張力と摩擦力を利用した車輪型壁面移動ロボットの開発」

○（学）秋山直樹、鈴木健司（工学院大学）

1A1-P12：「軸状物送り出し装置の小型化に関する研究」

計測方法の検討

○（学）賈林峰、樋口勝、有賀幸則、中里裕一（日本工業大学）

1A1-Q10：「小型多脚壁面移動ロボットのための脚搭載吸着メカニズムの検討」

○（学）遠藤友人、水上雅人、花島直彦、藤平祥孝（室蘭工業大学大学院）

1A1-Q11：「BMI デバイスにより操作可能な心筋細胞駆動型マイクロロボットの開発」

○（学）宇田瑞基、久米亮徳、清水正宏（長浜バイオ大学）

1A1-Q12：「水中での誘起振動を利用した流速センサ」

○（学）佐藤佑哉、神田岳文、脇元修一、山口大介（岡山大学）、上田剛慈（ハイドロヴィーナス）

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

1A1-R01 : 「高出力・ハイスループットな細胞操作に向けたマイクロ流体デバイス統合型音響レンズ」

○ (学) 栗原壮汰、早川健 (中央大学)

1A1-R02 : 「振動誘起流れを用いた細胞スフェロイド作製における振動条件の影響」

○ (学) 谷畑寿宏、早川健 (中央大学)

1A1-R03 : 「振動誘起流れを用いた画像フィードバックによる微小物体の回転角度制御」

○ (学) 石黒初彦、早川健 (中央大学)

1A1-R04 : 「マイクロ流路内流れ強制停止による細胞変形能推定」

○ (協) 洞出光洋 (摂南大学)、村上修一 (大阪産業技術研究所)、畑成実 (摂南大学)、伊藤弘明 (千葉大学)

1A1-R05 : 「細胞核インジェクションのためのピペットの先端位置制御の検討」

○ (正) 梅谷智弘、大原貴夢 (甲南大学)、小嶋勝 (大阪大学)、洞出光洋 (摂南大学)、新井健生 (電気通信大学)

1A1-R06 : 「側壁駆動型蠕動マイクロポンプの吐出圧力強化」

○ (学) 田中悠太、高山俊男 (東京科学大学)

1A1-R07 : 「側壁駆動型マイクロ流体デバイスの統合」

○ (学) 林原蒼生、高山俊男 (東京科学大学)

1A1-R08 : 「マルチモーダルセンシングを用いた高精度電気生理学計測システム」

○ (正) 杉浦広峻、大谷一聡、Shuzhang Liang、天谷諭、新井史人 (東京大学)

1A1-R09 : 「サイズ調整可能な光制御剛性可変マイクログリッパ」

○ (学) 山口義勝、丸山央峰 (名古屋大学)

1A1-R10 : 「樹状マイクロ流路を用いた末端への局所的粒子輸送」

○ (正) 高山俊男、張本俊彦 (東京科学大学)

1A1-R11 : 「Design and evaluation of magnetically induced interlocking structure for skeletal muscle fiber fixation.」

○ (学) Feiyang Yu, Zhaoyu Wang, Dingliang Yu, Taisuke Masuda, Fumihito Arai (The University of Tokyo)

建設&インフラ用ロボット・メカトロニクス (2/2) ◇ Construction & Infrastructure Maintenance Robotics and Mechatronics (2/2)

1A2-A02: 「3次元における懸垂物を剛体とした二重振り子のシミュレーション」

○ (学) 小泉貴敏、小泉颯太、大隅久 (中央大学)

1A2-A03: 「ウェット塗膜における交流特性の塗布量依存性の検討」

○ (学) 天野慎之輔、吉田伊織、上善恒雄、鄭聖熹、小川勝史 (大阪電気通信大学)

1A2-A04: 「遠隔操作ショベルにおけるモーションシートによる傾斜情報フィードバックがオペレータの傾斜知覚精度と個人差に与える影響について」

上田達也、○ (正) 永井政樹 (広島大学)、伊藤卓、佐伯誠司、山崎洋一郎 (コベルコ建機株式会社)、栗田雄一 (広島大学)

1A2-A05: 「複数映像での高効率な遠隔作業に寄与する注意分配に関する研究」

認知可能領域と作業効率の関係の分析

○ (学) 伊藤悠翔、山下侑輝 (早稲田大学)、遠藤大輔、橋本毅、山内元貴、阿部太郎 (国立研究開発法人土木研究所)、岩田浩康 (早稲田大学)

1A2-A06: 「土工現場用 CPS プラットフォーム ROS2-TMS for Construction の開発」

第6報 自律施工技術基盤 OPERA との連携によるクローラダンプの制御

○ (協) 笠原侑一郎、高野智也、秋成光太 (九州大学)、阿部太郎、山内元貴、遠藤大輔、橋本毅 (土木研究所)、永谷圭司 (筑波大学)、倉爪亮 (九州大学)

1A2-A07: 「予圧関節により先端追従挿入が可能な受動変形型索状体」

物理シミュレーションによる壁沿い移動の運動解析

○ (学) 中村紘 (大阪大学)、渡邊悠人 (東北大学)、渡辺将広、多田隈建二郎 (大阪大学)、田所論 (東北大学)

1A2-A08: 「ニューマチックケーソンにおける作業ロボットのツール交換システム開発」

○ (学) 松本晴紀 (千葉工業大学)、岩崎晃久、松村将希、進藤匡浩、倉知禎直 (オリエンタル白石)、米田完 (千葉工業大学)

1A2-A09: 「消防隊員の水中探査装置操縦技量に影響を与える要因に関する研究」

○ (学) 高橋謙志郎、葛原裕斗、天野久徳、藤澤正一郎 (徳島文理大学)、衣笠哲也 (岡山理科大学)

1A2-A10: 「制約環境下におけるドローンの性能評価手法に関する研究・開発」

— (第2報) 自律検査システムを用いた検査能力の評価—

○ (学) 富山駿斗、大坪義一 (近畿大学)

1A2-A11: 「木造住宅2階床下狭小空間への利用を想定した多機能インスペクションロボットの開発」

○ (学) 葛谷季紀、川畑成之、多田豊、岡本浩行 (阿南工業高等専門学校)

1A2-B01: 「リンク間の運動情報を用いた油圧ショベル刃先位置推定の実機検証」

○ (学) 藤林真生、浦大介 (大阪大学)、内田陽介、新谷了 (コマツ)

1A2-B02: 「建設施工シミュレータの土砂モデルのパラメータ決定手法の提案と掘削地形の再現」

○ (学) 圓井雄太 (筑波大学)、松坂要佐、阿部太郎、遠藤大輔 (土木研究所)、坪内孝司、永谷圭司 (筑波大学)

1A2-B03: 「赤外線カメラと塗布樹脂を用いたコンクリート欠陥検査が可能な壁面移動ロボットの開発」

○ (正) 山内悠、下井信浩 (秋田県立大学)

1A2-B04: 「ロボットを用いた構造物の異常検知用画像収集の効率化に向けたモーションブラーのモデリング」

○ (協) 羽根田雅也、舟洞佑記、道木慎二 (名古屋大学)

1A2-B05: 「複数ジャイロ機構によるモーメント発生と効果的な吊荷の旋回制御に関する研究」

○ (学) 高橋礼、寺田百恵、井上文宏 (湘南工科大学)

1A2-B06: 「鉄塔上部に重量物を搬送する小型昇降ロボットの開発」

○ (学) 堀内翔太郎、木下紘希、川口舞子、野中祐太郎、江上正 (神奈川大学)

1A2-B07: 「路面切断機の操作支援システムの提案と評価」

○ (協) 小池昇平、吉見卓 (芝浦工業大学)、眞野敬英 (第一カッター興業株式会社)

1A2-B08: 「カメラ画像を用いた建設現場内の資機材検知・位置推定技術の開発 (第1報)」

○ (正) 浅田祐樹、中村聡 (東急建設株式会社)

1A2-B09: 「建機遠隔操作曲面スクリーンの投影キャリブレーション」

○ (正) 近藤大祐 (大阪大学)

1A2-B10: 「鉄道架線鉄柱内部点検用クローラ型昇降ロボットの開発」

鋼材押しつけ力制御による昇降安定化

○ (学) 青木春樹、小川勝史、上善恒雄、鄭聖熹 (大阪電気通信大学)

1A2-B11: 「被災状況把握ための立木取付型ソフトグリッパを用いた旋回カメラ」

○ (正) 馮雲皓、児玉大翔、井手徹 (東京科学大学)、杉浦恒、平松敏史、才木みゆき (ヤンマーホールディングス株式会社)、難波江裕之、鈴森康一 (東京科学大学)

1A2-B12：「不安定な橋梁作業現場におけるヒューマノイドロボットの膜厚検査動作シミュレーション」

小田島もも、○（協）小杉幸穂、千頭和直記、佐藤大祐（東京都市大学）、安孫子聡子（芝浦工業大学）、辻田哲平（防衛大学校）

宇宙ロボット◇Space Robotics

1A2-C01：「SMARTER ハンドレール：船内活動用小型推進ユニットの研究開発」

○（正）清水杜織、池田勇輝（宇宙航空研究開発機構）

1A2-C02：「宇宙デザイン学の体系化に向けた基礎研究」

微小重力環境下での自然物理学を適用するデザインアプローチ

○（協）中川志信（名古屋市立大学）

1A2-C03：「月惑星探査ローバの姿勢制御による段差乗り越え性能の改善」

○（学）福王悠星（総合研究大学院大学）、大槻真嗣（宇宙航空研究開発機構）

1A2-C04：「溶岩洞窟内の状態把握を目的とした跳躍型月縦穴探査機の検討」

○（学）岡由輝、谷口浩成（大阪工業大学）

1A2-C05：「振動を地盤に与えた際の地盤反力の変化と振動体の水平移動速度の関係性の調査」

多田恭章、○（正）渡邊智洋、小林航也（新潟大学）、飯塚浩二郎（芝浦工業大学）、平元和彦（新潟大学）

1A2-C06：「地形凹凸へのなじみ性とセルフロック機能を両立する鉤爪型グリッパーの開発」

○（学）小林輝、永岡健司（九州工業大学）

1A2-C07：「有人宇宙探査のための排泄物搬送手法」

—蠕動運動型搬送システムを用いた模擬便の連続搬送実験—

○（学）坪内美空、川野真生（中央大学）、山崎千秋（宇宙航空研究開発機構）、伊藤文臣、中村太郎（中央大学）

1A2-C08：「月面ロボットのための車輪駆動トルクに基づく地盤特性推定」

○（学）深田唯月、永岡健司（九州工業大学）

1A2-C09：「サンドフィッシュスキンの動きを模した月面探査用ロボットによる軟弱地盤移動に関する研究」

○（学）藤生翔太、溝口友海、飯塚浩二郎（芝浦工業大学）

1A2-C10：「月面地中探査のための中空丸棒による振動貫入に関する研究」

○（学）大依立、飯塚浩二郎（芝浦工業大学）

1A2-C11：「宇宙機のテザーベースド・ドッキングにおける伸展マストメカニズムの振動特性の評価」

○（学）佐野克典、原悠仁、辻田勝吉（鳥取大学）

1A2-C12：「惑星探査のための接地面積可変機構に関する研究」

○（学）森健輔、前田和樹（鳥取大学）

1A2-D03：「スクリュ車輪を搭載した4輪独立 Push Pull Locomotion 型ローバの軟弱斜面走行に関する研究」

○（学）奥田誠（芝浦工業大学）、藤原大佑（公立諏訪東京理科大学）、飯塚浩二郎（芝浦工業大学）

1A2-D04：「将来の月・惑星探査に向けた地上実証フィールドにおけるロボット遠隔制御通信システムの構築」

○（正）小川佳子、大竹真紀子、山田竜平、矢口勇一、出村裕英、鈴木崇正（会津大学）

1A2-D05：「深宇宙探査機ランデブ・ドッキングのための二つ爪型自動囲い込み式ドッキング機構の研究」

吉田英生、○（学）五十嵐岳、田中友怒、中西洋喜（東京科学大学）

1A2-D06：「スペースデブリ捕獲時の柔軟ネットの包み込みと巻き付きに関する動力学シミュレーション」

○（学）大山達也、森智哉、永岡健司（九州工業大学）

1A2-D07：「新型ドッキングシーケンス用磁場制御アクチュエータの開発」

○（学）原悠仁、辻田勝吉（鳥取大学）

1A2-D08：「宇宙環境下を模擬した宇宙エレベーター用クライマーの稼働実験と解析」

○（正）寺田百恵、井上文宏（湘南工科大学）、石川洋二、大本絵利（大林組）

1A2-D09：「レゴリス模擬環境における月面ローバの走行特性」

○（正）小南貴雅、中諒太郎、加古川篤（立命館大学）、坂本和敏（坂本サイエンティフィック・システムズ）、小林泰三（立命館大学）

1A2-D10：「懸架装置を搭載したホイールベース長が独自伸縮可能な月面探査ローバの不整地走行に関する研究」

○（学）藤川薫、飯塚浩二郎（芝浦工業大学）、藤原大佑（公立諏訪東京理科大学）

1A2-D11：「索道を利用したローバ搬送装置の試作」

○（学）伊藤慎、七條則人、江波那奈、羽田靖史（工学院大学）、村上誠弥、畑本浩伸、古川敦、北原成郎（株式会社熊谷組）

1A2-D12：「小型衛星の軌道上再生のためのモジュール取付サービスのロボティクス課題」

○（正）上野浩史、市川千秋、白井基文、白澤洋次（JAXA）

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

1A2-E07: 「強化学習を用いたバイオリン演奏ロボットの動作決定」

楽曲のテンポと報酬の与え方の変更による運弓動作の相違

○ (学) 堀米賢蔵、渋谷恒司 (龍谷大学)

1A2-E08: 「強化学習を用いたバイオリン演奏ロボットシステムの開発」

新しい報酬設定の検討

○ (学) 若代大河、渋谷恒司 (龍谷大学)

1A2-E09: 「筋骨格打楽器演奏ロボットにおけるダブルストローク動作のシミュレーションと実機比較」

○ (学) 美谷島司、奥井学 (中央大学)

1A2-E10: 「カッティングプロッタを用いた折り筋の自動付加に基づくロボット折り紙システム: かぶせ折りの実現」

○ (協) 栗原和大、前田雄介、杉澤翔馬 (横浜国立大学)

1A2-E11: 「ロボティクスモザイクアートシステムを用いた参加型アートの実現」

○ (学) 朴峻佑、藤井康之 (立命館大学)、チャン・ディン トゥアン (滋賀大学)、李周浩 (立命館大学)

1A2-E12: 「ロボット漫才の特性を活かしたユーモア生成のメカニズムの探究」

○ (学) 宮脇遼雅、鹿嶋雅之、西正満、福元伸也、渡邊陸 (鹿児島大学)

ロボティクス・メカトロニクスとデザイン思考の融合◇ Robotics, Mechatronics and Design Thinking

1A2-N01：「放射線散乱抑制形状の開発効率化の為に可視光線を用いた模擬実験」

○（学）竹内治主（法政大学）、田畑寛（関西大学）、佐田啓志郎（法政大学）、山口聡一郎（関西大学）、山田泰之（法政大学）

1A2-N02：「光弾性特性を用いて変色するソフトアクチュエータ」

非伸縮性フィルム素材を用いたソフトアクチュエータの検討

○（学）松田潮音、大塚瞭、山田泰之（法政大学）

1A2-N03：「デジタルファブリケーションを活用して一体成形できる装着型腰部空気圧アシスト装置」

○（学）小林大騎、中村香輝く、山田泰之（法政大学）

1A2-N04：「LP ガス容器運搬中の身体的負担軽減のためのサポート装具の提案」

容器固定のための突起を有した欠けた円盤形状の容器保持板の評価

○（学）伊藤誠矢、西濱里英、伊藤文臣、中村太郎（中央大学）

1A2-N05：「画像の見栄えに寄与する要素の検討及び検討結果を基にした自動撮影システムの作成」

高橋龍乃介、○（正）水内郁夫、森下克幸（東京農工大学）

医療ロボティクス・メカトロニクス（2／3）◇ Medical Robotics and Mechatronics (2/3)

1A2-I01：「センサフュージョンによる体動補償系のためのプローブ押し込み量と臓器位置安定化に関する検討」

○（学） 蔭山朱鷺、尾崎優太、山本凜久、青木悠祐（沼津工業高等専門学校）

1A2-I02：「人工心肺用オクルーダー装置におけるピストン高精度制御機構の設計開発」

○（学） 深山天空、森下武志（桐蔭横浜大学）

1A2-I03：「デジタルツインを活用したアダプティブな自律型ロボットドリリングシステムの研究」

○（学） 田中哲生、Saul Alexis Heredia Perez、原田香奈子（東京大学）

1A2-I04：「カメラを用いた非接触式前庭機能評価法に関する研究」

○（学） 泉上瑞、小峰魁斗、諸麥俊司（中央大学）

1A2-I05：「入院患者向け自律移動型点滴スタンドシステムの追跡精度の向上」

○（学） 中谷岳人（関西学院大学）

1A2-I06：「ネオ・フッキアン制約による実時間人体変形シミュレーターの開発」

○（正） 王旭、青木大地、朱タクチン、村上壮一（北海道大学）、下江隆司（和歌山県立医科大学）、妹尾拓、伊達宏昭、七戸俊明、安部崇重、金井理、近野敦（北海道大学）

1A2-I07：「超音波診断ロボットと深層学習を活用した肝腫瘍 RFA 治療効果判定作業の支援システム開発」

○（学） 笠置陸、小泉憲裕（電気通信大学）、沼田和司（横浜市立大学）

1A2-I08：「遠隔浮腫触診のためのウェアラブル力センサと深度カメラを用いた簡易硬さ判定手法の開発」

○（正） 海老名光希、後藤充裕、瀬下仁志（日本電信電話株式会社）

1A2-J01：「患者への負担軽減を目的とした尿道カテーテル自動挿入のための反転伸長アクチュエータ」

細管内におけるカテーテル牽引試験

○（学） 岸野浩太郎、伊藤文臣（中央大学）、山中弘行、古目谷暢（横浜市立大学）、中村太郎（中央大学）

1A2-J02：「体型差に対応可能な前背面同時聴取ロボットの開発」

低発揮力による抱擁動作を可能とする多層連成ギア / カム支持機構摺動抵抗低減化設計

○（学） 馬場隆太、小川拓真、梅野玲奈（早稲田大学）、葭仲潔、津村遼介（産業技術総合研究所）、岩田浩康（早稲田大学）

1A2-J03：「協調診断のための体表パラメータを考慮したなぞり走査制御系の構築」

○（学） 畠山佑紀、眞邊剛、國嶋悠悟、青木悠祐（沼津工業高等専門学校）

1A2-J04：「触覚と視覚刺激を用いた人の痛みを軽減する VR エージェントシステムの開発」

○（学） 佐野雄大、イム・ユチャン、田中文英（筑波大学）

1A2-J05：「深層強化学習を用いた心エコー検査ロボットのビジュアルサーボ戦略」

高身長における僧帽弁検出確信度分布に基づく報酬条件設計手法

○（学） 塚本荘馬、志田優樹、岩田浩康（早稲田大学）

1A2-J06：「着座式心エコー検査ロボットのビジュアルサーボ戦略」

解剖学的類似性が高い画像群を対象とした左室短軸像僧帽弁レベル描出手法

○（学） 周寧致、志田優樹、山内勇輝、岩田浩康（早稲田大学）

1A2-J07：「時系列情報を用いたスフェロイド融合過程の形態的解析ソフトウェアの開発」

○（学） 鹿子生有起（福岡工業大学 / 福岡工業大学）、張秀英（九州大学）、吉留大雅、下戸健（福岡工業大学）

1A2-J08：「3D Reconstruction of Robotic Surgery Environments Using Monocular Depth Estimation」

○（学） Yifan Wang, Saul Alexis Heredia Perez, Kanako Harada (The University of Tokyo)

1A2-J09：「前立腺端部を利用した MRI-TRUS 融合画像の自動化」

○（学） 遠藤暁友、小泉憲裕、武笠杏樹、唐木田楽（電気通信大学）、小路直（東海大学）

1A2-J10：「内視鏡下副鼻腔手術における手術工程別技量評価」

○（正） 山田海俊、鈴木正宣、宮路洗、海老名光希（北海道大学）、佐瀬一弥（東北学院大学）、辻田哲平（防衛大学校）、陳暁帥（弘前大学）、安部崇重（北海道大学）、小水内俊介（香川大学）、中丸裕爾、妹尾拓、本間明宏、近野敦（北海道大学）

1A2-J11：「応力センシング機能を搭載したハイドロゲル臓器モデルの構築」

○（正） 丸山央峰、湯崎遼真（名古屋大学）

福祉ロボティクス・メカトロニクス（2／3）◇ Welfare Robotics and Mechatronics (2/3)

1A2-K01：「ブレーキを用いた下肢用パワーリハビリテーション装置」

○（学）奥村一将、原口真（大阪工業大学）

1A2-K02：「足関節を有した松葉杖の開発」

○（学）塩谷智祐、原口真（大阪工業大学）

1A2-K03：「ディストラクション効果を用いた吃音者向け発話支援装置の開発と評価」

○（学）山本巧真、田中文英（筑波大学）

1A2-K04：「左右分離型トレッドミルを用いた歩行時転倒リスク評価手法」

ヒトの姿勢制御ダイナミクスの同定に基づく転倒リスク評価

○（学）毛利洋斗、弘山泰士、金田礼人、中島康貴、山本元司（九州大学）

1A2-K05：「仮眠支援ロボットのタッピング時における自由落下ハンドの提案」

○（協）古澤美典（筑波大学 / やさしいロボット研究所）、高辻克海（やさしいロボット研究所）

1A2-K06：「大腿義足歩行訓練のための股関節モーメントのリアルタイム計測と目標値の視覚提示」

○（学）山崎要、村林真衣、三谷拓也、迫田修治（香川大学）、井上恒（香川大学 / 産業技術総合研究所）

1A2-K07：「特別支援学校におけるロボット技術を活用した技術支援の取り組み」

第1報：電動モビリティとやじるしRoboの実践

○（正）若林勇太、能勢柱、岡本実穂、梅本健人、富田翠、佐藤大地（舞鶴工業高等専門学校）

1A2-K08：「介護ロボットの導入促進を目的としたシミュレーション環境の構築に関する研究」

○（学）渡辺大樹、董宗昊、平田泰久（東北大学）

1A2-K09：「着替えサポートのための裾・袖伸縮マニピュレータの開発」

メジャーを用いた伸縮機構の検討

○（学）新井希望、Mauricio Rodriguez、西村齊寛、渡辺哲陽（金沢大学）

1A2-K10：「人の落下を対象とするエネルギー蓄積型衝撃吸収床の開発」

○（正）岡田昌史、木原遼、高田敦（東京科学大学）

1A2-K11：「壁際でも利用可能なレール式座面スライド機構を用いた移乗機器の開発」

○（学）荒木洋輝（山陽小野田市立山口東京理科大学 / 山口大学大学院）、池田毅（山陽小野田市立山口東京理科大学）、田中良樹（北九州工業高等専門学校）、藤井文武（山口大学）

1A2-K12：「電極押し当て力の変動を考慮した皮膚インピーダンス測定法の提案と経穴の位置推定」

○（学）大平結斗、横田祥、松元明弘（東洋大学）、中後大輔（関西学院大学）、橋本洋志（東京都立産業技術大学院大学）

1A2-L07：「OpenPoseによる2次元骨格情報に基づく3次元姿勢評価の検討」

○（協）鴫大介、野中摂護（津山工業高等専門学校）、平野雅嗣（明石工業高等専門学校）、吉岡崇（香川工業高等専門学校）

1A2-L08：「高速ボリュメトリック画像解析に基づく人体の振動伝搬解析」

○（正）島崎航平、森当麻、王飛躍、石井抱（広島大学）

1A2-L09：「移動ロボット支持用全方向車輪キャストに関する研究」

○（学）齋藤嘉希、和田正義（東京理科大学）

1A2-L10：「空気圧ゴム人工筋肉を用いた駆動補助部を有する歩行リハビリ装置の機構設計」

○（学）佐竹佑生雅、伊倉健太、前澤燎佑、南後淳、戸森央貴（山形大学）

1A2-L11：「機械学習を用いたわずかな手指姿勢の認識による日常生活支援システムの開発」

○（学）後藤考兵、ラワンカル・アビジット（北見工業大学）、ラワンカル・アンキット（東北大学）

ロボットハンドの機構と把持戦略（1 / 2）◇ Robot Hand Mechanism and Grasping Strategy (1/2)

1A2-L02：「ハーネス配索の為の転動動作と引張動作が可能なハンドマニピュレータの開発と有効性評価」

○（学）坂本悠輔、山田龍之介、辻徳生（金沢大学）、清水貴裕、石川将太、尾崎智章（株式会社デンソー）、平光立拓、関啓明（金沢大学）

1A2-L03：「腱駆動ロボットハンドによるボトル開封タスクの実現」

○（学）田嶋真也、板倉悠、小林大輝、市川正己、大前進夢、松本裕貴、衣川潤（福島大学）

1A2-L04：「柔軟物の安定把持システムの構築」

○（学）塚本楓大、上原久輝、大隅久（中央大学）

1A2-L05：「ガウス過程陰関数曲面と近接覚センシングを活用した形状推定」

○（学）益野勇魚、鈴木陽介（金沢大学）

1A2-L06：「ジャミング転移を利用した吸着把持可能な5本指ハンドロボットの開発」

○（学）長谷川拓輝、米田完（千葉工業大学）

1A2-M01：「サイクロイド減速機の応力解析に基づく小型化設計」

○（学）小池光範、鈴木陽介（金沢大学）

1A2-M02：「反射光量・ToF ハイブリッド型近接覚センサを用いた反射率に依らない各指同時接触」

○（学）常盤俊介、有田輝（九州大学）、鈴木陽介（金沢大学）、中嶋一斗、田原健二（九州大学）

1A2-M03：「バッテリー分解システムのための巻取機能を有する2段ロボットグリッパの開発」

○（学）上野耕静、西村齊寛、楠涼太、渡辺哲陽（金沢大学）

1A2-M04：「特殊形状スィベルジョイントを有する4指油圧ロボットハンドの開発」

○（学）中島悠翔、壹岐勇河、菅野重樹（早稲田大学）、亀崎允啓（東大 / 早大）

1A2-M05：「リング自動収穫システムにおけるハンド機構の構成と挿入方向の決定」

○（学）渡辺健太郎、Romulo Chaves Silva、西尾卓純、深尾隆則（東京大学）

1A2-M06：「空圧式ソフトグリッパによる転がり経路可変性を用いた In-Hand マニピュレーション」

○（学）近藤俊介、水野海渡、柴田暁秀、東和樹、東森充（大阪大学）

1A2-M07：「モノレール状機構を用いた指配置可変グリッパ」

○（学）池田悠希、柴田暁秀、東和樹、東森充（大阪大学）

1A2-M08：「粉体エアレーションを用いた剛性可変ピンアレイ指の試作と動作検証」

○（正）藤平祥孝、花島直彦、水上雅人（室蘭工業大学）

1A2-M09：「粒子状食品の把持のためのモデリング」

○（学）飯味周聖、劉佳欣、王忠奎（立命館大学）

1A2-M10：「単一のUWB タグを用いた平面内位置・姿勢の同時推定」

○（学）岡山志臣、池本周平（九州工業大学）

1A2-M11：「落下リスクを評価可能な吸着グリッパ」

○（学）泉創、池本周平（九州工業大学）

1A2-M12：「並進慣性力を考慮した2指ハンドによる安定把持のための面接触モデル」

山崎聖平、○（正）相山康道（筑波大学）

動作計画と制御の新展開 (2 / 2) ◇ New Control Theory and Motion Control (2/2)

1A2-H01 : 「Dynamic parameter estimation of manipulators for a Universal control policy」

A Data-Driven Approach Using Joint-Specific Attention and Cross-Attention Mechanisms

○ (学) Mohammed Elseiagy Abdelaziz, Tsige Tadesse Alemayoh, Ranulfo Plutarco Bezerra, Kazunori Ohno (Tohoku Univ.)

1A2-H02 : 「深層予測学習とモデル予測制御の統合による学習模倣動作の高速安定化」

○ (協) 金澤亮、伊藤洋、山田弘幸 (日立製作所)

1A2-H03 : 「LLM を用いた Actor-Critic による行動木の対話的生成と改善」

○ (協) 岩本開渡、宮澤和貴、堀井隆斗 (大阪大学)

1A2-H04 : 「軸流式羽根車の角速度制御のための力センサ値とエンコーダ値を用いた弾性体モデルに基づくレファレンスガバナの風速変動下での評価」

○ (学) 西村仁志、矢代大祐、駒田諭、弓場井一裕 (三重大学)

1A2-H05 : 「加速度連続軌道を用いた液体輸送におけるスロッシング抑制手法」

○ (協) 岸海翔 (埼玉大学)、境野翔 (筑波大学)、辻俊明 (埼玉大学)

1A2-H06 : 「有限バリアリアップ関数を用いた非線形力学システムの出力制約付きロバスト制御」

○ (正) 渡辺桂吾 (岡山大学)、泉清高 (佐賀大学)、易示林 (南華大学)

1A2-H07 : 「関節速度とモーメントに着目した道具操作タスクのリスク評価指標の提案」

○ (協) 山田英寿 (中京大学)、比江嶋隆寛、秋月秀一、橋本学 (中京大学大学院)

1A2-H08 : 「ノンストップで指定方向からの物品把持をおこなう移動マニピュレータの動作計画」

○ (学) 角木創太、齋藤俊介 (信州大学)、竹下佳佑 (トヨタ自動車㈱)、山崎隆広 (トヨタ)、山崎公俊 (信州大学)

1A2-H09 : 「RNN による運動学補正を導入した四輪オムニホイール台車のモデル予測制御」

○ (学) 坪本桂青、山崎公俊 (信州大学)

1A2-H10 : 「AI によるロボット管制の検討」

橋本拓実、○ (正) 矢口勇一 (会津大学)

1A2-H11 : 「異なる記号状態間での Configuration 再利用に基づく高速な Task and Motion Planning」

○ (協) 福田健二、山北昌毅 (東京科学大学)、大山博之 (日本電気株式会社)

1A2-H12 : 「マルチレートサンプリングを用いた関節空間のバイラテラル制御」

○ (学) 春日悠希、辻俊明 (埼玉大学)

1A2-I09 : 「搬送ロボットの多目的最適化に基づく充電スケジューリング」

○ (正) 泉清高、毛利祐輔 (佐賀大学)

1A2-I10 : 「投擲ロボットの先スナッチを設計変数としたパワーに基づく運動最適化」

○ (協) 小川康輔、高田敦、岡田昌史 (東京科学大学)

1A2-I11 : 「修正目標軌道によるシリアルサーボの軌道追従制御」

○ (正) 星野祐 (公立諏訪東京理科大学)

1A2-I12 : 「柔軟マニピュレータの先端速度向上に向けた反射波活用制御」

○ (学) 松本麗央、志方鴻介、桂誠一郎 (慶應大学)

アクチュエータの機構と制御 (1 / 2) ◇ Mechanism and Control for Actuator (1/2)

1A2-F07: 「スプールの転がり特性に基づく特異点式ロック機構」

曲線生成アルゴリズムの提案と評価

○ (学) 栢分峻汰郎 (東北大学)、阿部一樹、渡辺将広、多田隈建二郎 (大阪大学)

1A2-F08: 「減速機一体型マルチモーターパワーユニットの実用化」

各モーター電流の計測

○ (学) 森壯太、中野蒼介 (鈴鹿工業高等専門学校専攻科)、白井達也 (鈴鹿工業高等専門学校)

1A2-F09: 「ロボットの精密制御を実現する手先位置計測のための受動計測リンク設計とセンサフュージョン」

○ (協) 佐藤杜斗、高田敦、岡田昌史 (東京科学大学)

1A2-F10: 「空気圧ゴム人工筋に用いる分割形状記憶ポリマーシートの固定方法の検討」

○ (学) 赤崎拓郎、高嶋一登 (九州工業大学)、永石順也、長弘基 (北九州市立大学)、則次俊郎 (美作大学)

1A2-F11: 「螺旋・伸縮動作を行う柔軟ソフトアクチュエータの形状センシング」

○ (学) 麻生泰吾、塚越秀行 (東京科学大学)

1A2-F12: 「液体金属を用いた形状記憶合金 (SMA) アクチュエータの独立冷却機構の開発」

○ (学) 北村裕太、小川貴博、植野聡志、瀧脇大海 (横浜国立大学)

1A2-G01: 「6 自由度制御型磁気浮上ステージ」

ステージの設計・製作

○ (学) 秋山真範、張暁友 (日本工業大学)

1A2-G02: 「準ゼロ剛性を有する振動制御用電磁アクチュエータ」

アクチュエータの設計

○ (学) 寺門偉音、張暁友 (日本工業大学)

1A2-G03: 「複雑な多自由度腱駆動メカニズムのための機械的マルチプレクサの開発」

○ (学) 白川滉人、池本周平 (九州工業大学)

1A2-G04: 「長繊維と短繊維を複合した屈曲型空気圧アクチュエータの開発」

— 拘束サイズとその弾性率が屈曲率に与える影響 —

○ (協) 逸見祐介、尾崎利樹 (三ツ星ベルト株式会社)、伊津野武史、伊藤文臣、中村太郎 (中央大学)

1A2-G05: 「ジメチルエーテルの燃焼により駆動する人工筋肉のモデリングとスケール効果の検証」

○ (学) 鶴見光哉、森謙吾、澤橋龍之介、奥井学 (中央大学)

1A2-G06: 「永久磁石エラストマーを用いたソフト電磁アクチュエータの提案とはりの加振試験による実証」

○ (学) 篠塚耀芳、比留田稔樹、永井龍雲、高木賢太郎 (豊橋技術科学大学)

1A2-G07: 「形状記憶合金 (SMA) ワイヤの相変態・変態熱・比熱・力学モデルの提案と実験による妥当性の評価」

○ (学) 植野聡志、北村裕太、瀧脇大海 (横浜国立大学)

1A2-G08: 「シールレス化・エンコーダ内蔵化による高効率小型油圧ベーンアクチュエータの開発」

○ (学) 磯部清介、有川実利、菅野重樹 (早稲田大学)、亀崎允啓 (東大 / 早大)

1A2-G09: 「弁開閉時間幅を操作量とする空気圧人工筋制御法と関節のコンプライアンス調節」

○ (協) 新井那由多、水内郁夫、森下克幸 (東京農工大学)

1A2-G10: 「釣糸人工筋肉アクチュエータの個体 / 試行ごとのばらつきをあらわす確率分布」

○ (協) 井手尾壯介、有田輝、中嶋一斗、田原健二 (九州大学)

1A2-G11: 「曲線駆動を可能とする相補テンシヨナ機構」

— 機械式定ポテンシャルに基づくベルト駆動システム —

○ (学) 会田祥真、阿部一樹、恩田一生、渡辺将広、多田隈建二郎 (大阪大学)

1A2-G12: 「弾性を組み込んだ遊星減速機を用いた直列弾性アクチュエータユニット」

○ (協) 近岡倫太郎、水内郁夫 (東京農工大学)、日吉健太 (明電舎)

ロボットマニピュレーション (1 / 2) ◇ Robotic Manipulation (1/2)

1A2-D02 : 「ケーブル挙動の確率的予測のためのバネマスダンパ系を用いたモンテカルロシミュレーション」

○ (学) 山田龍之介、辻徳生 (金沢大学)、清水貴裕 (株式会社デンソー)、石川将太 (金沢大学 / 株式会社デンソー)、尾崎智章 (株式会社デンソー)、坂本悠輔、平光立拓、関啓明 (金沢大学)

1A2-E01 : 「PDDL に基づくタスク計画と工程抽出を活用した階層型模倣学習」

○ (学) 福田竜平、佐々木光、松原崇充 (奈良先端科学技術大学院大学)

1A2-E02 : 「基準マーカーを用いたマニピュレータの遠隔操作による高精度位置決め」

○ (協) 尾形邦裕、田中秀幸 (産業技術総合研究所)、鍋島厚太 (オクタロボティクス)

1A2-E03 : 「双腕ロボットによるゴミ袋のゴミ箱への取り付け動作」

○ (学) 嶺昂志、木村航平、工藤俊亮 (電気通信大学)

1A2-E04 : 「双腕ロボットによる衣服の裏返し作業」

秋谷真衣、○ (学) 嶺昂志、木村航平、工藤俊亮 (電気通信大学)

1A2-E05 : 「多重仮想ダイナミクスに基づく力制御における設定パラメータとカセンサの遅れに対する安定性の評価」

○ (学) 兼清幹大、有田輝、中嶋一斗、田原健二 (九州大学)

1A2-E06 : 「移動ロボットを用いた密集した大型物体への押し操作」

○ (学) 西村樹希、万偉偉、清川拓哉、原田研介 (大阪大学)

1A2-F01 : 「近接覚センサによる高速計測情報を利用した低速マニピュレータの運動計画」

○ (学) 是木海里、有田輝、中嶋一斗、田原健二 (九州大学)

1A2-F02 : 「正負の曲率に対して非対称な剛性を有する馴染みグリップ機構」

対象物形状への馴染み性を高めるメカニズムの原理創案と実機具現化

○ (学) 三井田陽和 (東北大学)、渡辺将広、阿部一樹、多田隈建二郎 (大阪大学)

1A2-F03 : 「深層学習を用いたラグランジアン回帰に基づく操作対象の動力学的特性モデリング」

単振り子と多段レバーの場合

○ (学) 三井悠生、森佳樹、島田伸敬 (立命館大学)

1A2-F04 : 「言語情報を活用したバイラテラル制御に基づく模倣学習」

○ (学) 小林拓史、小林聖人、Thanpimon Buamanee、浦西友樹 (大阪大学)

1A2-F05 : 「双腕ロボットによる複数本の紐の把持および紐を折って束ねる作業」

○ (学) 高井俊彦、木村航平、工藤俊亮 (電気通信大学)

1A2-F06 : 「柔軟ひも状物体の把持に向けた視触覚画像生成モデルの構築」

○ (学) 山田大夢 (大阪大学)、奥村亮 (パナソニック HD)、清川拓哉、藤本郁人、万偉偉 (大阪大学)、原田研介 (大阪大学 / 産業技術総合研究所)

創造的ロボット機構とその制御（1 / 2）◇ Creative Robot Mechanism and Its Control (1/2)

1A2-P01：「受動的な安定性のための上体軌道と脚機構の最適化による設計」

○（学）関佑莉亜、白藤翔平（関西大学）

1A2-P02：「手先方向に対し独立なコンプライアンスを瞬間的に実現するワイヤ駆動機構」

○（学）山根聡太、白藤翔平（関西大学）

1A2-P03：「全節共通駆動ワイヤと選択関節ロック解除機構を有する 伸展型多関節アーム” Moray Arm S” の提案」

○（学）塚本悠太、岡朋宏、広瀬茂男（HERO 研）

1A2-P04：「球面7節パラレル機構を用いた高速・高精度な手首機構の設計」

○（学）安藤優希、小巖哲史、樋口勝（日本工業大学）

1A2-P05：「同じ姿勢で動く複数の平行リンク連鎖から構成される空間機構の提案」

○（学）矢板橋飛馬、三ツ間蒼享、樋口勝（日本工業大学）

1A2-P06：「重力のみによる受動的枝渡りを可能とする2リンクロボットの質量パラメータの設計指針」

○（学）横山一磨、中西淳（名城大学）

1A2-Q01：「ワイヤ駆動空中移動ロボット CALVADOS の軌道計画とジャンプ動作の実現」

○（学）勇崎颯太、井上信多郎、鈴木天馬、河原塚健人、岡田慧（東京大学）

1A2-Q02：「連結差動リンク機構と空圧駆動式磁気吸着機構からなる廃炉作業ロボット用高可搬重量グリッパの開発」

○（正）木村直人、田中翔真、西田莉那、和田周賢、広瀬茂男（HERO 研）

1A2-Q03：「打撃の中心理論を応用した高速接触把持可能なグリッパの設計提案」

○（学）清水悠太、加古川篤（立命館大学）

1A2-Q04：「球面クラッチによるホロノミックな全方向回転機構」

○（正）渡辺将広、阿部一樹、多田隈建二郎（大阪大学）

1A2-Q05：「慣性主軸と関節軸の非平行性に基づく劣駆動型振動メカニズム」

○（学）末友裕人、宮崎悠人、東和樹、東森充（大阪大学）

1A2-Q06：「二重ねじ機構を用いたロック式ツウエイクラッチ」

偏心プレート付二重ねじ構造

○（学）舘川晃大、野田幸矢（福島工業高等専門学校）

1A2-Q07：「里山機材運搬車両のためのテザーを用いた操縦装置の開発」

操縦モード切替のためのねじ差動機構の開発

○（学）角掛優心、熊谷海人、野田幸矢（福島工業高等専門学校）

1A2-Q08：「ワイヤ干渉駆動機構を用いた滑り転がり関節の滑り量計測」

○（学）新川慧悟、姜銀来、横井浩史、東郷俊太（電気通信大学）

新素材ロボット設計◇New Material Robot Design

1A2-Q09：「繰り返し荷重に対する樹脂材支圧接合部の耐久性評価」

○（学）山本快、兼清真人、遠藤玄（東京科学大学）

1A2-Q10：「光学特性を用いて位相変化で変色する多段歯車減速機の開発」

○（学）岡戸洋輔、山田泰之（法政大学）

1A2-Q11：「ローラーウォーカーに関する研究」

第 18 報：推進方法切り替えのための足首機構の提案

○（学）伊藤春那、大久保暁史、大澤来実、難波江裕之、遠藤玄（東京科学大学）

1A2-R09：「産業応用に向けた 3D プリンタ製機構部品」

第 11 報：3D プリント樹脂材製垂直多関節ロボットマニピュレータの試作と消費電力測定

金井規聡、関口兼司、難波江裕之（東京科学大学）、高木健（広島大学）、武居直行（東京都立大学）、太田祐介（千葉工業大学）、○（正）遠藤玄（東京科学大学）

1A2-R10：「炭素繊維不織布強化樹脂を主要構造材とする 3 自由度マニピュレータ試作と消費電力比較」

関口兼司、難波江裕之（東京科学大学）、高木健（広島大学）、武居直行（東京都立大学）、太田祐介（千葉工業大学）、○（正）遠藤玄（東京科学大学）

1A2-R11：「形状記憶ポリマーを用いた可変摩擦機構の基礎検証」

摩擦特性と接触面積の関係

道村香河、○（学）太田光乃佑、釜道紀浩（東京電機大学）、高嶋一登（九州工業大学）

1A2-R12：「融着層温度・充填率の違いによる 3D プリント造形物の強度・剛性の変化」

○（学）松下倫太郎、太田祐介（千葉工業大学）

触覚と力覚（2／3）◇ Tactile and Force Sensation (2/3)

1A2-R01：「Wavelet 特徴量を用いた時空間周波数解析によるエコー動画からの胎動検出」

○（学）的場遙佳、日下聖（北海道大学）、島谷康司（県立広島大学）、田中孝之（北海道大学）

1A2-R02：「空気圧を用いて感度と柔軟性を調整可能な永久磁石エラストマー触覚センサの開発」

○（正）王語詩、あぶやんかるでべしゅ（早稲田大学）、岩本悠宏（名古屋工業大学）、菅野重樹（早稲田大学）、亀崎允啓（東京大学）

1A2-R03：「Thermal Grill 錯覚を活用した侵害性温度感提示手法の検討」

○（学）福谷海斗、嵯峨智（熊本大学）

1A2-R04：「歪みゲージを用いたボルト型力覚センサの開発」

キャリブレーション手法と配線方式の改良

○（学）林田拓実（九州大学）、河村晃宏（九州大学/JISS）、相原伸平（JISS）、倉爪亮（九州大学）

1A2-R05：「ソフトアクチュエータの力覚特性の評価を目的とした非接触シーソ型力センサ」

○（学）佐藤颯哉、保木口成寅、石上玄也、浅井誠、高橋英俊（慶應大学）

1A2-R06：「複数のカメラとプリズムを用いたサンプリングモアレ法型六軸フォースプレート」

○（学）川又舞、野村旺雅、中原行健、白鳥俊宏、高橋英俊（慶應大学）

1A2-R07：「静電気力触覚ディスプレイにおける手指移動速度に応じた刺激提示手法の提案」

○（学）小柳紫、嵯峨智（熊本大学）

1A2-R08：「MR 流体ブレーキを用いた外骨格型下肢力覚提示装置による低・高粘度流体中の歩行感覚の提示」

—視覚・力覚刺激の違いが主観および筋電位に与える影響—

○（学）杉野智孝、清水大雅、澤橋龍之介、西濱里英、中村太郎（中央大学）

1A2-S02：「サーマルグリル錯覚を生じさせる小型デバイスの開発」

○（学）小寺司馬、池田篤俊（近畿大学）

1A2-S03：「モーメント特徴量を用いた分布触覚センサデータの効率的な表現手法」

○（協）矢田頌理（東京理科大学）、神永拓（産業技術総合研究所）、吉田英一（東京理科大学）

1A2-S04：「Visual Enhancement of Haptic Force Perception Caused by Focused Ultrasound Stimulation」

○（学）Chuyao Zhang (The University of Tokyo), Tao Morisaki, Yusuke Ujitoko, Takahiro Kawabe (NTT Communication Science Laboratories), Yasutoshi Makino, Hiroyuki Shinoda (The University of Tokyo)

1A2-S05：「触覚情報に基づくリザーコンピューティングモデルを用いた強化学習による柔軟なシート状物体のめくり制御」

○（学）坪倉奏太（京都大学）、武貞一樹（立命館大学）

1A2-S06：「データ駆動圧力分布推定に基づく剛体平面押し込み時の触覚再現」

○（学）小野寺玲偉、佐瀬一弥（東北学院大学）、永野光（京都工芸繊維大学）、昆陽雅司（東北大学）

1A2-S07：「水生生物に触れる体験の創出に向けた触感提示デバイスの試作」

○（学）仮屋菜々、池田篤俊（近畿大学）

1A2-S08：「マーカ変位型触覚画像センサの広ダイナミックレンジ化」

○（学）安武凜太郎、下ノ村和弘（立命館大学）

ロボットビジョン◇ Robot Vision

1A2-S10: 「視覚強化学習における画像予測モデルを導入した顕著性誘導 Q ネットワーク」

○ (学) 加藤誉基、川出拓誠、山内悠嗣 (中部大学)

1A2-S11: 「ロボットハンド指先の近接覚センサを光源として用いた照度差ステレオによる物体の位置・形状推定」

○ (学) 伊藤崇良、鈴木陽介 (金沢大学)

1A2-S12: 「引き出し内における物体操作を用いたセグメンテーションに関する研究」

○ (協) 植木雅晴、森下克幸、水内郁夫 (東京農工大学)

1A2-T01: 「食肉処理ロボットシステムにおける認識技術の開発」

第3報: 深層学習によるカット位置決定システムの開発

○ (正) 栗山寛子、野明智也、平山潤太 (前川製作所)、山下智輝 (前川製作所/千葉大学)、日野和陸 (前川製作所)

1A2-T02: 「超高速パンチルトカメラによるマルチスレッド視線推定」

○ (学) 神代泰誠、王飛躍、島崎航平、石井抱 (広島大学)

1A2-T03: 「平面型視覚マーカの製造精度が計測精度に与える影響の検証」

および精密手指動作と指先の接触力を同時計測するセンサグローブの開発

○ (協) 田中秀幸、尾形邦裕、篠崎真良、宮田なつき (産業技術総合研究所)

1A2-T04: 「異なる時間で撮影した高速ビデオ画像を用いた三次元振動モード解析」

○ (学) 松浦隆晟、王飛躍、島崎航平、石井抱 (広島大学)

1A2-T05: 「漏れ全反射の再伝播を用いたタッチデバイス」

○ (学) 北田鼓太郎、ワッタナバリントン・ラッチャノン、竹村憲太郎 (東海大学)

1A2-T06: 「ワンポイントキャリブレーションが可能な Homography Normalization ベースの視線計測手法」

○ (学) 小森紅輝、竹村憲太郎 (東海大学)

1A2-T07: 「カメラ画像による水面領域検知方法の提案」

○ (正) 山上越史、井上雄紀 (大阪工業大学)

1A2-T08: 「方向符号特徴に基づく乳牛の採食量推定手法」

○ (学) 井口凌太郎、田中孝之、日下聖 (北海道大学)、松田朝陽 (佐世保工業高等専門学校)、迎田隆幸 (横浜国立大学)、石川志保、石川優理矢 (酪農学園大学)

1A2-T09: 「カメラ内蔵包み込みソフトハンドによる粒状食材把持における食材落下の検知」

○ (学) 池上誓哉、深田紘希、亀田笑加、森佳樹 (立命館大学)、柘岡久子、杉本千遥 ((株) ニッポン)、島田伸敬 (立命館大学)

1A2-T10: 「クライアントデバイスを活用した Web ベースの CNN 分散学習」

○ (学) 遠藤哲、小林裕之 (大阪工業大学)

1A2-T11: 「紙の形状トラッキングシステムに用いる物理モデルのパラメータ推定」

○ (学) 新崎広人、高橋聖奈、坂本隆成、並木明夫 (千葉大学)

1A2-T12: 「多眼視覚ハンドアームによる接近障害物回避を伴う物体追従制御」

○ (学) 日比野晃己、寺門宏規、並木明夫 (千葉大学)

MEMS とナノテクノロジー◇MEMS and Nanotechnology

1A2-N07 : 「New stents design with Auxetic Antichiral Pattern」

○ (学) Clement Chan (Keio Univ.), Frederic Gillot (Ecole Centrale de Lyon), Norihisa Miki (Keio Univ.)

1A2-N08 : 「MEMS 3 軸力センサを用いた歩行計測を閾値により補正可能な足圧中心計測」

○ (学) 武笠玲輝、土肥徹次 (中央大学)

1A2-N09 : 「血圧脈波計測デバイスの安定性向上のための角度調節可能な小型押し付け機構」

○ (学) 瀬越貴久、土肥徹次 (中央大学)

1A2-N10 : 「電流検出型表面プラズモン共鳴センサの並列構造の検討」

○ (学) 大室和志、宇梶尚弥、菅哲朗 (電気通信大学)

1A2-N11 : 「ワイヤレス土壤モニタリングのための生分解性中空等方性メタマテリアル」

○ (学) 鏡溝哲也、能任史也、佐藤悠太郎、村上靖宜 (電気通信大学)、尾上弘晃 (慶應大学)、菅哲朗 (電気通信大学)

1A2-N12 : 「ロバストな測定に向けたメタマテリアル完全吸収体を有する自然分解性ワイヤレス土壤尿素センサ」

○ (学) 田名網優、阪部拳 (慶應大学)、菅哲朗 (電気通信大学)、尾上弘晃 (慶應大学)

1A2-O01 : 「電流検出型表面プラズモン共鳴センサを用いた分光器の小型化検討」

○ (学) 山内貴弘、野口瑛矢、Abubakr Eslam、大下雅昭、菅哲朗 (電気通信大学)

1A2-O02 : 「ポジティブピエゾ抵抗型コンポジットを用いた高伸縮性イベントドリブンプラズマモニタの開発」

○ (正) 伊佐野雄司、ふれぶどるじむんふざや、加藤翔輝、おちるほやぐにゃむじやるがる、高野珠実、太田裕貴 (横浜国立大学)

1A2-O03 : 「ショウジョウバエの動的運動の力計測用二軸フォースプレートの製作」

○ (学) 大野望、高橋英俊 (慶應大学)

1A2-O04 : 「光遺伝学のための高速かつ高輝度なマイクロプロジェクションシステムと線虫への高速動的投影」

○ (学) 藤田透矢、江田篤志、水戸部真澄、奥寛雅 (群馬大学)

1A2-O05 : 「YOLO を用いた高速でロバストな物体検出によるリアルタイム線虫トラッキングシステムの開発」

○ (学) 木村陸希、水戸部真澄、奥寛雅 (群馬大学)

1A2-O06 : 「Deep Learning for Tracking and Detection of Euglena Gracilis in Microfluidic Devices Using YOLO Variants」

○ (学) Muhammad Ahtsham Iqbal, Ryoga Ono, Shunya Okamoto, Takayuki Shibata, Moeto Nagai (Toyohashi Univ. of Tech.)

1A2-O07 : 「多自由度変形可能な切り折り紙構造における変形の制御」

○ (学) 手塚拓夢、岩瀬英治 (早稲田大学)

1A2-O08 : 「4 相遅延検波を用いた超高速周波数変調式力センサ」

○ (正) 杉浦広峻、天谷諭、新井史人 (東京大学)

1A2-O09 : 「多軸化水晶振動子力センサの分力特性解析と評価」

○ (正) 杉浦広峻、天谷諭、新井史人 (東京大学)

1A2-O10 : 「スプリットリング共振器の電磁波応答による可食センサによる胃の蠕動運動センシング」

○ (学) 三浦嗣恩 (慶應大学)、菅哲朗 (電気通信大学)、尾上弘晃 (慶應大学)

1A2-O11 : 「生体筋肉を模倣した ATP 駆動のフィブリンゲル-アクチン混合ゲルアクチュエータ」

○ (学) 川澄琢朗 (慶應大学)、吉田光輝 (東京科学大学)、平塚祐一 (北陸先端科学技術大学院大学)、尾上弘晃 (慶應大学)

1A2-O12 : 「液体窒素凍結法を用いた DNA アプタマー駆動の分子認識ゲルビーズセンサ」

○ (学) 南百花、加藤智史、尾上弘晃 (慶應大学)

1A2-P07 : 「Deep Learning-Enhanced Single-Cell Screening: LCD-Based System for Targeted Encapsulation」

○ (学) Ammar Ghous, Rifat Hussain Chowdhury, Shunya Okamoto, Takayuki Shibata, Moeto Nagai (Toyohashi Univ. of Tech.)

1A2-P08 : 「Site-Specific Single-Cell Optoporation: An Object Detection-Assisted Approach」

○ (学) Muhammad Hamza, Aniket Mishra, Shunya Okamoto, Takayuki Shibata, Moeto Nagai (Toyohashi Univ. of Tech.)

1A2-P09 : 「Multiple-VAT LCD 3D Printer: Parallel Investigation of PEGDA Ink Composition for Microchannel Fabrication」

○ (学) Sadeef Jaffar, Aniket Mishra, Shunya Okamoto, Takayuki Shibata, Moeto Nagai (Toyohashi Univ. of Tech.)

1A2-P10 : 「近接距離と接触圧を同時測定可能な圧電 MEMS 超音波トランスデューサ (PMUT) の開発」

○ (学) 江見大樹、新井洸大、中村健祐、鈴木昌人、高橋智一、青柳誠司 (関西大学)、山根秀勝、村上修一 (大阪産業技術研究所)

1A2-P11 : 「高アスペクト比マイクロフィン構造の作製と視覚ベース滑り覚センサの開発」

○ (学) 日高真太郎、田中悠資、中条拓弥、鈴木昌人、高橋智一、青柳誠司 (関西大学)

1A2-P12 : 「マイクロカンチレバー型触覚センサと PLLA 圧電センサを集積化した複合検知によるマイクロ段差の識別」

○ (学) 水戸部龍介、安部隆、寒川雅之 (新潟大学)

協働ロボットとラボラトリーオートメーション◇ Collaborative robot and laboratory automation

1P1-C08：「画像解析による凝集性評価支援システムの開発と評価」

○ (学) 杉原弘祐、藤平祥孝、花島直彦 (室蘭工業大学)、矢澤伸弘、山本稔、杉本淳 (月島 JFE アクアソリューション株式会社)、田中勉 (月島ジェイテクノメンテサービス株式会社)

1P1-C09：「協働ロボットと魚眼ステレオを統合した安全監視システム」

○ (協) 高村悠真 (東京大学)、Moro Alessandro (東京大学 / ライテックス)、中島慎介 (東京大学)、村上弘樹、大井嘉敬、中井徹志 (株式会社不二越)、安琪、山下淳 (東京大学)

1P1-C10：「Pipetting Automation with Remote Pipette Manipulation and Learning based Tip Recognition」

○ (学) Shuangyu Wang, Xingyan Cheng, Junichiro Shiomi, Yuki Asano (The University of Tokyo)

1P1-C11：「作業者に心理的負担を与えない協働ロボットの動作生成のための基礎的検討」

○ (学) 大和田一志、今野輝 (福島大学)、亀崎允啓 (東京大学)、若林勇太 (舞鶴工業高等専門学校)、衣川潤 (福島大学)

1P1-C12：「熱反射塗膜作製の実験自動化と最適塗布条件探索」

○ (学) 安藤拓登、鎮目邦彦 (東京大学)、佐々木翔太 (日本ペイント・サーフケミカルズ (株))、川島裕司 (日本ペイント (株))、李禮林、塩見淳一郎 (東京大学)

1P1-D07：「熟練者の操作データを活用した機械学習による胚回転操作におけるインジェクタの吸引圧自動調整」

○ (学) 田中基貴 (名古屋大学)、杷野一輝、高須正規 (岐阜大学)、青山忠義 (名古屋大学)

1P1-D08：「植物の環境応答解析を促進する自動植物表現型解析システム RIPPS の開発」

○ (正) 藤田美紀 (理研)、張竣博、万偉偉 (大阪大学 / 理研)、田中信行、高橋恒一 (理研)、原田研介 (大阪大学)

1P1-D09：「材料塗布の自動分注マシンを用いた自律実験システムの構築」

○ (正) 浅野悠紀、鎮目邦彦、松村卓和、安藤拓登、李禮林、塩見淳一郎 (東京大学)

1P1-D10：「人-機械協調型4本マニピュレータシステムを用いた2本のインジェクションピペットの作業分担による核移植支援」

○ (学) 宮嶋一樹 (名古屋大学)、高須正規、杷野一輝 (岐阜大学)、青山忠義 (名古屋大学)

1P1-D11：「Leaf Sampling Using Robotic Manipulators」

○ (学) Jiarui Chang, Weiwei Wan (Osaka Univ./RIKEN), Kensuke Harada (Osaka Univ.), Nobuyuki Tanaka, Ryoichi Sato, Miki Fujita (RIKEN)

医療ロボティクス・メカトロニクス（3／3）◇ Medical Robotics and Mechatronics (3/3)

1P1-A02：「超音波画像を用いた肝静脈血管壁の不整の分類」

○（学）旭和哉、小泉憲裕（電気通信大学）、松本直樹（日本大学病院）、藤井樹（電気通信大学）、小川真広（日本大学病院）

1P1-A03：「大腸内視鏡 AI 診断における不確実性と説明可能性の統合」

○（学）田澤稜也、ラワンカル・アビジット（北見工業大学）、ラワンカル・アンキット（東北大学）

1P1-A04：「ソフトロボットを利用した腸換気システムの開発」

○（学）坂田北登、松井綾花、進士忠彦、高山俊男（東京科学大学）、藤井祐（名古屋大学）、米山鷹介、武部貴則（大阪大学）

1P1-A05：「超音波ロボットのための効率的な臓器探索手法の開発」

○（学）高橋昇汰、小泉憲裕、奥崎功大（電気通信大学）、菟仲潔、津村遼介（産業技術総合研究所）

1P1-A06：「内視鏡的粘膜下層剝離術における術者技術評価のための操作測定デバイス開発」

○（学）上田唯斗（東京理科大学）、富野琢朗、中條恵一郎（国立がん研究センター東病院）、中臺久和巨、山本征孝、竹村祐（東京理科大学）

1P1-A07：「球状歯車型空圧モータ」

○（学）森田希、部矢明、井上剛志（名古屋大学）

1P1-A08：「腹部大動脈の自動検出システム」

○（学）橋村綾、小泉憲裕、奥崎功大（電気通信大学）、津村遼介（産総研）

1P1-A09：「深部のがん検出に向けた軟性内視鏡の開発」

近赤外光を活用した透明材料の識別技術

○（学）覺田奈緒人、林聖也、高松利寛、竹村裕、山本征孝（東京理科大学）

1P1-A10：「全方向エッジ屈曲関節機構」

磁気バネによる全周端片曲げ可能ジョイントの原理創案・実機具現化

楊舒博（大阪大学）、栢分峻汰郎（東北大学）、恩田一生、阿部一樹、渡辺将広、○（正）多田隈建二郎（大阪大学）

1P1-A11：「顔面神経麻痺治療のための神経信号刺激および電極保護」

○（学）山賀雅史、三木龍平、三木則尚、大田能士（慶應大学）、佐久間恒（東京医科歯科大学）、鎌田将史、矢澤真樹（慶應大学）

1P1-B04：「Towards a metaverse for human-robot collaboration in biomedical applications」

○（正）Saul Alexis Heredia Perez, Hung-Ching Lin, Kanako Harada (The University of Tokyo)

1P1-B05：「冠動脈 X 線透視画像のテクスチャ特徴量を用いた血管外径推定」

○（学）中川文瑠、池田玲亜（東京理科大学）、高木健督（国立循環器病研究センター）、松村光章（Cardiovascular Research Foundation）、朔啓太（国立循環器病研究センター）、竹村裕（東京理科大学）

1P1-B06：「電動アシスト機構を用いた多節リンク式能動手指義手装着時の解析的及び実験的考察比較」

○（学）徳本夏樹（静岡理工科大学）、林伸太郎（株式会社 愛和義肢製作所）、野崎孝志（静岡理工科大学）

1P1-B07：「内視鏡を通信中継局とした体内無線通信システム」

○（正）武田健嗣、張居正、馬邦章（東京大学）、沢田浩和、浜真一、松田隆志、李可人（情報通信研究機構）、飯田忠、川嶋啓揮（名古屋大学）、松村武（情報通信研究機構）、藤澤彩乃、伊藤大知、新井史人（東京大学）

1P1-B08：「外傷処置の動作解析および表示システムの開発」

○（学）青木大地、村上壮一、藤田拓海（北海道大学）、下江隆司（和歌山県立医科大学）、金井理、伊達宏昭、妹尾拓、安部崇重、七戸俊明、近野敦（北海道大学）

1P1-B09：「内視鏡下での可視及び近赤外ハイパースペクトルイメージングに向けたライトガイド回転式光源の開発」

○（学）緒方誠浩、林聖也（東京理科大学）、高松利寛（産業技術総合研究所）、竹村裕（東京理科大学）

1P1-B10：「腋窩法による穿刺位置を検出する筋肉注射システムの開発」

○（正）佐川貢一、飛田篤、大竹真央、小渡亮介（弘前大学）

1P1-B11：「組織深部の神経分布の可視化に向けた近赤外ハイパースペクトルイメージング顕微鏡」

○（学）林聖也（東京理科大学）、高松利尋（産業技術総合研究所）、小林雅邦、炭山和毅、二口俊樹（東京慈恵会医科大学）、下島直樹（国立成育医療研究センター）、竹村裕（東京理科大学）

1P1-B12：「3D プリンタによる機械・電気・熱特性模擬ハイドロゲル臓器モデルの直接造形」

○（正）丸山央峰、Jinaho Du（名古屋大学）

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

1P1-F01：「光学式モーションキャプチャによる鎖骨直下の大胸筋起始部を対象とした皮膚変形計測」

○（学）服部元春、趙崇貴、大西謙吾（東京電機大学）

1P1-F02：「平衡感覚を刺激する振動の入眠促進効果の検討」

○（学）大塚凱、五十嵐洋（東京電機大学）

1P1-F03：「H-RECS コンセプトに基づく HSR ロボットによる 移動・移乗介助の実現」

○（学）山之口利羽、森口溪太郎、戸田真那斗、高橋智一、鈴木昌人、都築和代、前泰志、青柳誠司（関西大学）

1P1-F04：「H-RECS コンセプトに基づく HSR ロボットによる 食事介助の実現」

○（学）戸田真那斗、森口溪太郎、山之口利羽、鈴木昌人、高橋智一、都築和代、前泰志、青柳誠司（関西大学）

1P1-F05：「車椅子座席のスライドによる車椅子と自動車間の移乗支援機構」

○（学）萩原映生、高畑智之（東京電機大学）

1P1-F06：「ノンステップバスに適応する電動車椅子のための段差昇降機構の設計」

○（学）瀧上天遍、高畑智之（東京電機大学）

1P1-F07：「深度画像を用いた離床判定システムへの深層学習の適用」

○（正）佐藤雅紀、檀朝暉、出口光樹、山路学（長崎総合科学大学）、池田毅（山陽小野田市立山口東京理科大学）

1P1-F08：「空気圧人工筋の立ち上がり過程及び定常状態を対象とした力学特性の実験的モデリング」

○（学）佐々木光（東京理科大学 / 産業技術総合研究所）、山本征孝、竹村裕（東京理科大学）、多田充徳（産業技術総合研究所）

1P1-F09：「電動車いすユーザの日常生活を支援するリーダー／フォロワー式 アシストアームの開発」

○（学）牧島良幸、杉本良太、小川勝史、清水元太、鄭聖熹（大阪電気通信大学）

1P1-F10：「等身大ヒューマノイドによる人の介助手法に基づいた起き上がり介助動作の生成と評価」

○（学）新井良季、姫野智弥、小島邦夫、岡田慧（東京大学）

1P1-F11：「人型ダミー人形を用いた実験による立ち上がり支援装置の Assist-as-Needed 効果の評価」

○（学）宮武拓諄、Ming Jiang、Jian Zheng、菅原雄介（東京科学大学）、南後淳（山形大学）、武田行生（東京科学大学）

1P1-F12：「機械学習による日本語読唇システムの構築」

異なる年齢層を対象とした基礎データ収集

吉田多恵、○（正）今村孝（新潟大学）

1P1-G08：「電動車いすの形状維持段差乗り越えユニットの開発」

○（学）菅沼寛美、青木陸、江上正（神奈川大学）

1P1-G09：「移動巡回ロボットによるバイタル計測の自動化」

○（協）小林眞丈、須藤陸、磯野玄光、三枝亮（神奈川工科大学）

1P1-G10：「ソフト材適用による乗り心地向上を目指した立位型パーソナルモビリティの開発」

○（学）東丈斗、平田泰久（東北大学）

1P1-G11：「左右非対称な手先支持を用いた立ち上がり支援が下肢筋活動量に与える影響」

○（学）河野恵太、木口量夫、西川鋭（九州大学）

1P1-G12：「生活支援用コンベックス伸縮杖」

○（正）齋藤敬、黒木恭兵、舟波美音、古川大介（秋田県立大学）、荒川拓也、弘中剛史（カヤバ株式会社）

ヒューマノイド◇ Humanoid

1P1-G01:「文楽人形の構造適用でロボットが人との親和性を拡大するUXデザイン研究」

○ (協) 中川志信 (名古屋市立大学)

1P1-G02:「ヒューマノイドロボットによる起立介助のための被介助者の動作予測に基づいたリーチング手法の構築」

○ (学) 赤石拓海、三宅太文、王語詩、菅野重樹 (早稲田大学)

1P1-G03:「人間と衣服の状態推定に基づく密接着衣支援についての研究」

○ (学) 塚越巧真、三宅太文、尾形哲也、王語詩、赤石拓海、菅野重樹 (早稲田大学)

1P1-G04:「人型ロボットのための仰臥位から側臥位への体位変換動作軌道の生成」

○ (学) 松村実紗 (東京大学)、三宅太文 (早稲田大学)、崔佑赫 (東京大学)、菅野重樹 (早稲田大学)、中川桂一、小林英津子 (東京大学)

1P1-G05:「脚トルク制御と Centroidal Dynamics MPC に基づくヒューマノイドロボットの運動制御」

○ (正) 都留将人、土井将弘、辻本崇好 (トヨタ自動車)

1P1-G06:「2足歩行ヒューマノイドロボットの開発」

- 脚部の設計と製作 -

○ (学) 栃木優輝、中村智清、田中智康、峯下弘毅、林憲玉 (神奈川大学)

1P1-G07:「モータと空気圧人工筋肉を用いたハイブリッド駆動による単脚型跳躍ロボット」

ガイドレールなしでの跳躍

○ (学) 高桑凜空、伊津野武史、伊藤文臣 (中央大学)、土井将弘、近藤寛之 (トヨタ自動車)、中村太郎 (中央大学)

1P1-H01:「肩部に備えた車輪で転倒時の衝撃緩和を図る車輪移動変形型ヒューマノイド」

○ (学) 三浦智也、工藤俊亮、木村航平 (電気通信大学)

1P1-H02:「ハイブリッドリンク系の強化学習による競技用義足を含む適応的歩行の獲得」

○ (正) 嶋根裕太、山本江 (東京大学)

1P1-H03:「全身動力学モデル予測制御の可変自由度化」

○ (学) 神孝典、小林泰介 (国立情報学研究所 / 総合研究大学院大学)、土井将弘 (トヨタ自動車)

1P1-H04:「鉛直運動と重心まわりの角運動量変化を許容する二足歩行ロボットの低次元化モデルの検討」

○ (協) 大西祐輝 (千葉工業大学 / 東京科学大学)

1P1-H05:「ヒューマノイドロボットの強化学習を用いたタスク指向モータ性能導出法の提案」

○ (学) 相場裕斗、小川晴生、山崎雄介、野口諒人、林原靖男 (千葉工業大学)

1P1-H06:「接触可能性を用いた環境接触点探索とリンク表面接触点探索に基づくヒューマノイドの高速な全身接触動作計画」

○ (学) 平岡拓真、平岡直樹、小西将徳、小島邦生、岡田慧 (東京大学)

1P1-H07:「ヒューマノイド用モータ水冷ジャケットの設計と熱流体解析による評価」

○ (学) 小西将徳、平岡拓真、小島邦生、岡田慧 (東京大学)

1P1-H08:「コックピット型外骨格を用いたヒューマノイド全身遠隔操縦システムにおける足裏力覚に基づく体幹姿勢制御法」

○ (学) 吉岡滉起、姫野智弥、小島邦生、岡田慧 (東京大学)

1P1-H09:「二足歩行ロボットの歩行シミュレーションによる変形性膝関節症の内反モーメントの評価及び杖による低減効果の検証」

○ (学) 板橋涼、井上淳 (東京電機大学)

1P1-H10:「CMGで姿勢安定化される倒立振り子型ロボットの設計パラメータの最適化」

○ (学) 常賀莞人、長澤純人 (芝浦工業大学)

1P1-H11:「異種ヒューマノイドにおける歩行学習の実装に関する実践報告」

○ (協) 宮澤和貴、浅香智輝、バドマナバン・シッター、堀井隆斗 (大阪大学)

1P1-H12:「CRB-WCに基づく擬似逆行列を用いたボディレンチ分配によるヒューマノイドロボットのバランス動作シミュレーション」

千頭和直記、○ (協) 小杉幸穂、小田島もも、佐藤大祐 (東京都市大学)、安孫子聡子 (芝浦工業大学)、辻田哲平 (防衛大学校)

認知ロボティクス◇Cognitive Robotics

1P1-N01：「予測分散最小化による動的位相変化を伴う柔軟物体の把持動作生成」

○（学）河田璃子、伊藤洋、昼間彪吾、蔡賢博、尾形哲也、菅野重樹（早稲田大学）

1P1-N02：「自然言語で記述した知識情報を用いる人-ロボット協調動作の生成」

○（学）宇都宮悠輔（早稲田大学 / 産業技術総合研究所）、中條亨一、山野辺夏樹、堂前幸康（産業技術総合研究所）、尾形哲也（早稲田大学 / 産業技術総合研究所）

1P1-N03：「階層型深層予測学習モデルを用いた双腕協調動作の生成」

○（学）青木駿介、鹿田玄輝、伊藤洋、尾形哲也、菅野重樹（早稲田大学）

1P1-N04：「ベクトル量子化に基づく方策モデルを利用した深層能動的推論による実ロボット学習」

○（協）藤井健太郎、村田真悟（慶應大学）

1P1-N05：「把持物体のマルチモーダル素材認識」

○（学）長谷川怜央、大野楓如、北野敬祐、橋本卓弥（東京理科大学）

1P1-N06：「動作特性を分離可能な表現学習に基づく模倣学習」

○（協）大石涼雅（埼玉大学）、境野翔（筑波大学）、辻俊明（埼玉大学）

1P1-N07：「嚙下口腔期を模倣したペースト移送装置を用いた介護食レシピ提案システム」

○（学）鈴木凜、小川純（山形大学）

1P1-N08：「鼻腔を伴う咀嚼装置によるレトロネーザルアロマの識別法」

○（学）鈴木悠人、小川純、古川英光（山形大学）

1P1-N09：「多目的最適化とみなしたツァリス型世界モデルの学習」

○（正）小林泰介（国立情報学研究所 / 総合研究大学院大学）

1P1-N10：「拡散方策を統合した深層能動的推論フレームワークに基づく実環境の探索とナビゲーション」

○（学）横澤理子、藤井健太郎、野村優太、村田真悟（慶應大学）

1P1-N11：「レザバーコンピューティングを用いたむだ時間のあるロボットの制御と外乱に対する応答評価」

○（学）吉田侑馬、吉田瑞希、右田浩基、川節拓実、細田耕（京都大学）

1P1-N12：「模倣学習における行動予測のチャンクサイズの影響に関する OpenMANIPULATOR-X を用いた検証」

○（協）田中雄輝、櫻井駿一、志方鴻介、桂誠一郎（慶應大学）

1P1-O09：「視覚センサとイオンゲルセンサグローブのデータ相関を活用したハンドトラッキングとその性能評価」

○（協）徳永和輝、尾寄瑠、上堀内優輝、高杉颯汰、川節拓実、細田耕（京都大学）

1P1-O10：「ロボットハンド制御のためのイオンゲルセンサとビジョンセンサの融合による手の状態推定」

○（学）高杉颯汰、尾寄瑠、川節拓実、細田耕（京都大学）

1P1-O11：「潜在計画を用いた拡散方策によるロボットの物体操作学習」

○（学）青木悠、村田真悟（慶應大学）

1P1-O12：「深層予測学習を用いたロボット動作学習時間短縮に向けた複数モデル比較」

○（学）相崎健吾、岡本清正、吉川将生（早稲田大学）、中條亨一（早稲田大学 / 産業技術総合研究所）、伊藤洋（早稲田大学）、尾形哲也（早稲田大学 / 産業技術総合研究所）

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-

1P1-Q01：「睡眠環境安全のための画像を用いた乳幼児の睡眠移動の理解」

○（学）稲垣賢、佐野直樹（東京科学大学）、大野美喜子（産業技術総合研究所）、山中龍宏（セーフキッズジャパン）、橋本優生、西田佳史（東京科学大学）

1P1-Q02：「生活状況に埋め込み可能なデザインの支援」

生活環境と乳幼児行動に個別化した事故リスクの可視化技術

○（学）能崎直紀、川辺有哉、佐々木駿輔（東京科学大学）、山中龍宏（セーフキッズジャパン）、西田佳史（東京科学大学）

1P1-Q03：「3軸カインソールセンサを用いた地面性質判別と地面性質によらない個人認識」

○（学）松山隼大、川筋拓実、細田耕（京都大学）

1P1-Q04：「ヒューマノイドロボットの動作生成のための手先押し力を使った階段昇り動作の姿勢や逆動力学解析」

○（協）釣部修平、築地原里樹、高橋泰岳（福井大学）、垣内洋平（豊橋技術科学大学）、川角祐一郎、長嶋功一（川田テクノロジーズ（株））

1P1-Q05：「子供はロボットの意図をどう推定するか？」

ロボットの矛盾動作における児童を対象とした調査

○（学）楊立衡、瀬島吉裕（関西大学）

1P1-Q06：「深層強化学習によるオカダングムシの実身体特性を考慮した多脚步容モデルの検討」

○（協）荒木稜雅、中島啓佑、永谷直久（京都産業大学）

1P1-Q07：「閉所への移動を考慮した LRF を用いた人の位置と向き情報を利用したロボットの移動手法の提案」

○（学）木南有貴、廣井富、宮脇健三郎（大阪工業大学）、伊藤彰則（東北大学）

1P1-Q08：「道案内ロボットのための LRF を用いた障害物回避手法の提案」

○（学）玉川陽、廣井富、宮脇健三郎（大阪工業大学）、伊藤彰則（東北大学）

1P1-Q09：「三次元骨格解析に基づく盲導犬基礎訓練の評価と活用」

内田泰成、王安晟（東京大学）、田中真司（日本盲導犬協会）、○（協）牧野泰才、篠田裕之（東京大学）

1P1-Q10：「ロボットハンドによる歩行動作の生成」

○（正）佐々木智也（東京理科大学 / 東京大学）、下林秀輝（東京大学）、Marwan Hamze（東京理科大学）、稲見昌彦（東京大学）、吉田英一（東京理科大学）

1P1-Q11：「仮想空間で多方向に移動する人型ロボットの上下揺動が観察者による停止判断に与える影響」

天野雅仁（電気通信大学）、○（正）中島瑞（東京電機大学）、仲田佳弘（電気通信大学）

1P1-Q12：「表面筋電位を用いた5指の指先力の独立推定と再現」

○（協）袖長大基、桂誠一郎（慶應大学）

バイオロボティクスー生物・生体とロボットの融合ー◇ Bio-Robotics

1P1-K01：「テッポウエビの筋骨格系とその流体運動を規範としたキャビテーションビーム生成機構の試作と初期評価」

○（学）原沢みなみ、伊藤文臣、石井慶子（中央大学）、加賀谷勝史（北見工業大学）、中村太郎（中央大学）

1P1-K02：「テンセグリティ構造により筋骨格系を模した柔軟な体を有する動物型ロボット」

○（学）石崎恵一、三上貞芳（はこだて未来大学）

1P1-K03：「脚と体幹への電気刺激によるカエルサイボグの開発」

○（学）水小瀬京、笠井敬了、清水正宏、河原豪、大村真弘（長浜バイオ大学）

1P1-K04：「小型軽量のイヌ用首輪型給餌器の開発」

○（学）福澤快、あれまようついで、大園卓幹、小島匠太郎、べぜははぬふお（東北大学）、永澤美保、菊水健史（麻布大学）、田所諭、大野和則（東北大学）

1P1-K05：「昆虫サイボグの神経信号取得に向けた2次元・3次元神経マップの構築」

○（学）山本康太郎、チャドリーモハメドマッサム・リファット、ゼン・シャンリー（大阪大学）、青沼仁志（神戸大学）、田中諒、森島圭祐（大阪大学）

1P1-K06：「昆虫サイボグを用いた生物の行動における自由と拘束に潜む制御則の解明」

○（学）鈴木靖二、モハメド・アリアント、山本康太郎、森島圭祐（大阪大学）

1P1-K07：「植物ロボットによる動作とユーザーの感情想起の関係」

○（学）森山拓海、小澤正宜、清水俊彦、Julien Amar、酒井昌彦、尾山匡浩、田原熙昂、一色潤、早稲田一嘉（神戸市立工業高等専門学校）

1P1-K08：「PFC制御を用いた上肢リハビリテーション機器のコンプライアンス制御」

○（学）藤瀬理、嵯峨宣彦（関西学院大学）、佐藤俊之（弘前大学）、永瀬純也（龍谷大学）、嵯峨拓真（滋賀県立大学）

1P1-K09：「リンク機構を用いたリハビリ患者のためのアクチュエータレス起立支援デバイス」

○（学）谷文太、嵯峨宣彦、中村健介（関西学院大学）、斎藤直樹（秋田県立大学）、永瀬純也（龍谷大学）、嵯峨拓真（滋賀県立大学）

1P1-K10：「少数電極脳波から運動意図を検出および分類する機械学習手法の検討」

○（正）嵯峨拓真、高橋陽人、橋本宣慶、奥村進（滋賀県立大学）

1P1-L07：「強制歩行回転籠を用いたシングルカメラでのマウスの三次元歩行解析」

○（学）石黒隼人、及川陽喜、前川紗里奈、山本征孝、萩原明、竹村裕（東京理科大学）

1P1-L08：「末梢神経電極を用いた電気刺激時の筋疲労低減を目的としたN-let刺激」

○（学）渡瀬耕平、竹内大、佐伯総太、西川恵一郎、平田仁、長谷川泰久（名古屋大学）

1P1-L09：「板バネで構成された胴体を持つ四脚歩行ロボットのエネルギー解析」

○（協）池田昌弘、根本天徳（近畿大学）

1P1-L10：「生物模倣による跳躍運動性能の向上を目指した先細弾性しっぽの設計」

○（協）池田昌弘、佐藤柊歌（近畿大学）

1P1-I02: 「圧力計測が可能な手部を搭載した新型水泳ヒューマノイドロボットの設計」

○ (正) 大部徹郎、梁取大貴、池田峻輔、中島求 (東京科学大学)

1P1-I03: 「人工筋による負荷を用いた筋力トレーニング機器の開発」

○ (学) 河辺旺佳、栗田雄一 (広島大学)

1P1-I04: 「水泳ヒューマノイドロボットのクロール泳におけるローリングの安定化」

○ (学) 池田峻輔、梁取大貴、大部徹郎、中島求 (東京科学大学)

1P1-I05: 「ブラインドサッカー競技者の選択的聴取能力の研究」

動的雑音が音源定位へ与える影響の分析

○ (学) 落合祐太、辻歩 (早稲田大学)、相原伸平 (国立スポーツ科学センター)、岩田浩康 (早稲田大学)

1P1-I06: 「新型水泳ヒューマノイドロボットにおける胴体上部の開発」

○ (学) 梁取大貴、大部徹郎、中島求 (東京科学大学)

1P1-I07: 「e-sports サッカーをテストベッドとした選手の生理的・心理的反応の相関関係の導出」

○ (正) 富永萌子、小宮天志、木田優太 (西日本工業大学)

1P1-I08: 「荷物運搬用台車の衝突時の腕姿勢と衝撃力の解析」

○ (学) 久保皓也、濱崎峻資、大隅久 (中央大学)

1P1-I09: 「立体音響を用いた運動支援システムの開発 - 音源に対する聴取者の認識精度の評価 -」

○ (学) 菊池一生、栗田雄一 (広島大学)

1P1-I10: 「サッカーのアウトサイドパスにおける下肢関節戦略」

人間の戦略と最適化された戦略の比較

○ (学) 山本雄大 (東京農工大学)、こざつくびくた (チェコ工科大学)、水内郁夫 (東京農工大学)

1P1-I11: 「カーリングスキップロボットのストーン検出に関する研究」

第二報: 単眼カメラによるストーン中心位置検出手法の改良と撮影条件の緩和

○ (学) 熊本涼介 (信州大学)、Phi Trinh Quang ((株)ユウワ)、曾根忠瑛、河村隆 (信州大学)

1P1-I12: 「脚ロボットによるサッカーのトラップ動作の再現」

○ (学) 伊能秀明 (広尾学園)、家村長意、黒木優作、桂誠一郎 (慶應大学)

1P1-J01: 「高齢者の運動における大規模言語モデルを利用した応援による心理的効果」

○ (学) 岡本和花、池田篤俊 (近畿大学)

1P1-J02: 「ハイブリッドリンク系によるスティックの柔軟変形を考慮したアイスホッケーの運動解析」

○ (学) 菊竹潤、嶋根裕太、櫻井彬光、山本江 (東京大学)

1P1-J03: 「音響信号を利用した卓球ラケットの打球位置検出手法の検討と基礎実験」

○ (正) 入江清 (千葉工業大学)、佐藤勉 (つくば卓球技術研究会)、高石慎也 (東北大学)、河本浩明 (筑波大学)、佐々木洋子 (産業技術総合研究所)、萬礼応 (筑波大学)

1P1-J04: 「腱駆動脚ロボットを用いたサッカートラップ動作実現のための力積制御」

○ (協) 黒木優作 (慶應大学)、伊能秀明 (広尾学園)、家村長意、桂誠一郎 (慶應大学)

1P1-J05: 「投擲物の重さや身体のパラメータに応じた投擲フォーム戦略の研究」

伊藤浩平、森下克幸、○ (正) 水内郁夫 (東京農工大学)

1P1-J06: 「卓球スイング教示に向けた仮想筋肉接続法に基づく肘関節角度誘導精度を向上する布型ロボティクススーツの筋配向設計」

○ (学) 金森翔大、横江健太、舟洞佑記、青山忠義 (名古屋大学)

1P1-J07: 「多機能デバイスによる滑走中のリアルタイム測定システムの構築」

○ (学) 松永夏磨、青木岳史 (千葉工業大学)

1P1-J08: 「陸上指導を受ける小学校高学年男子児童の疾走能力のトレーニング効果」

平衡点可操作性による新しい尺度からの解釈

武市明日海、○ (協) 平井宏明、黒木蓮、古堅功将、橋本大輝 (大阪大学)、Eric Christofori (フランクフルト応用科学大)、Will Bricca (カリフォルニア大サンタバーバラ校)、久賀紘和、井出陽 (大阪大学)、松居和寛 (大阪電気通信大学 / 大阪大学)、西川敦 (大阪大学)、Hermano Igo Krebs (マサチューセッツ工科大学)

1P1-J09: 「蹴球動作の熟練技能」

インパクト直前 150ms の運動制御

黒木蓮、○ (協) 平井宏明、武市明日海、古堅功将、橋本大輝 (大阪大学)、Eric Christofori (フランクフルト応用科学大学)、Will Bricca (カリフォルニア大学サンタバーバラ校)、久賀紘和、井出陽 (大阪大学)、松居和寛 (大阪電気通信大学 / 大阪大学)、西川敦、高畑裕美、中田研 (大阪大学)、Hermano Igo Krebs (マサチューセッツ工科大学)

1P1-J10：「ジャイロ成分を有する回転を生成可能なピッチングロボットアーム」

○（学）藤原大徳、木口量夫、西川鋭（九州大学）

1P1-J11：「人工筋肉を用いた大車輪運動支援スーツの強化学習による制御実験」

○（正）馮雲皓、井手徹（東京科学大学）、大野信吾（㈱ブリヂストン）、難波江裕之、鈴木康一（東京科学大学）

1P1-J12：「不良な動作に着目した VR 投球動作訓練システム」

○（正）坂口正道、岩科昇吾（名古屋工業大学）

ロボットハンドの機構と把持戦略（2／2）◇ Robot Hand Mechanism and Grasping Strategy (2/2)

1P1-L02：「多指ハンドで把持された物体の環境接触位置推定における精度検証」

○（学）長澤颯人、有田輝、中嶋一斗、田原健二（九州大学）

1P1-L03：「複数近接覚センサを用いた自己身体まで含む環境計測による形状柔軟多指ハンドの状態推定」

○（学）森田雅人、岩尾健吾、有田輝、中嶋一斗、田原健二（九州大学）

1P1-L04：「電磁クラッチを用いた単一モータ駆動の多指ロボットハンド」

○（学）池ヶ谷悠太、犬飼翔天、水戸部和久（山形大学）

1P1-L05：「バルーンピンアレイグリッパ機構」

球状把持対象表面における把持圧分布の可視化

○（正）釧持優人（東北大学）、阿部一樹、渡辺将広、多田隈建二郎（大阪大学）

1P1-M01：「指先にベアリングを有する接触駆動グリッパの実験的評価」

杉本愛斗、佐竹祐紀、○（正）平井慎一（立命館大学）

1P1-M02：「1次元ジャミング転移機構を用いた多関節ロボットハンドの試作」

○（正）山野光裕、小林巧弥（滋賀県立大学）

1P1-M03：「ベルト-プーリシステム搭載グリッパを用いた Blind Grasp のための接触位置推定」

○（協）市倉ひなの、東森充（大阪大学）

1P1-M04：「接触過程の動学的挙動の推定を目的とした近接覚・触覚統合型センサ」

○（正）鈴木陽介（金沢大学）

1P1-M05：「圧力分布制御とねじりを利用したソフトロボットハンドによるインハンドマニピュレーション」

二層構造のグリッパを用いた軸回りの回転制御

○（学）和田周也、アマル・ジュリアンサミュエル、小澤正宜、酒井昌彦、尾山匡浩、田原熙昂（神戸市立工業高等専門学校）、池本周平（九州工業大学）、清水俊彦（神戸市立工業高等専門学校）

1P1-M06：「物体の配置状況に応じた gCasp と Inverse Reachability Map に基づく移動マニピュレータの最適把持戦略」

○（学）柳澤勇希、関山浩介（名城大学）

1P1-M07：「受動的な拇指球を持つ電動義手の開発」

○（学）吉岡紘平、青谷拓海、小澤隆太（明治大学）

1P1-M08：「アイリスハンドを搭載した垂直多関節マニピュレータの描画制御」

○（学）吉原賢人、田村裕和、野中祐太郎、江上正（神奈川大学）

1P1-M09：「把持動作により姿勢決めができる食品把持用ロボットグリッパの開発」

○（学）佐藤皓大、森翔太、西村育寛（金沢大学）、松下拓哉、吾郷友亮、小山公春、下坂和花菜（ニチレイフーズ）、渡辺哲陽（金沢大学）

1P1-M10：「多段ラック・ピニオンを用いた大ストロークのコンパクトな二指並行グリッパ」

張竣博、○（正）万偉偉、袁欣怡、原田研介（大阪大学）

1P1-M11：「ワイヤ駆動ハンドを用いた伸縮マニピュレータの開発」

○（学）黄鈞韜（神奈川大学）

1P1-M12：「カムを用いた強力把持装置のための機械学習を用いた接触音による剛性予測モデルの設計」

○（学）武井楓馬、高山俊男（東京科学大学）

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

1P1-R01: 「二重金属テープを用いた小型長ストロークアクチュエータの動力損失低減に関する検討」

○ (学) 齊藤虎希、藤平祥孝、花島直彦、水上雅人 (室蘭工業大学)

1P1-R02: 「直動往復運動を実現する同軸 ER 流体クラッチの伝達トルク推定」

○ (協) 黄守仁、石川正俊 (東京理科大学)

1P1-R03: 「フレキシブルリニアブレーキを用いたパワーアシストウェアの開発」

渡邊匠海、佐々木大輔、○ (学) 土田唯人 (香川大学)、門脇惇 (香川工業高等専門学校)、八瀬快人 (近畿大学)

1P1-R04: 「形状可変性を有する鎖状モータの開発とヒューマノイドへの適用」

○ (協) 多田皓海、平井仁、平岡拓真、小西将徳、姫野智弥、小島邦生、岡田慧 (東京大学)

1P1-R05: 「膨張率の大きい風船を用いた水中深度制御に関する一考察」

○ (正) 沖俊任 (福山大学)

1P1-R06: 「Improvement of Transient Response for Standard Linear Actuators Capable of Nanometer Precision Positioning in Steady-State」

○ (協) Wen Chiang Lim, Masahiro Takaiwa (Tokushima Univ.)

1P1-R07: 「超音波振動子と対向子を用いたポンプの液体への適用」

～第3報 対向子予圧の検討～

石田慎義、長谷川圭介、石野裕二、水野毅、○ (正) 高崎正也 (埼玉大学)

1P1-R08: 「センサ複合2ユニット湾曲ソフトメカニズムの湾曲量推定」

○ (学) 井上英己、渡部紘平、脇元修一、神田岳文、山口大介 (岡山大学)

1P1-R09: 「螺旋状エアシリンダ型人工筋肉の理論出力と実験値」

○ (学) 水谷冠太、平光立拓、関啓明、辻徳生 (金沢大学)

1P1-R10: 「高分子と磁性体による粘弾性力を利用した逆可動関節モジュール」

○ (学) 春名一希、有田輝、中嶋一斗、田原健二 (九州大学)

1P1-R11: 「柔軟リンクを用いた遠心アクチュエータの開発とモデル化」

○ (学) 梶村涼太、八瀬快人 (近畿大学)、佐々木大輔 (香川大学)

1P1-R12: 「圧電アクチュエータを用いた両側駆動をコンパクトに実現する変位拡大機構の開発」

梅田優哉、池山貴大、浜畑貴之、○ (正) 舛屋賢 (宮崎大学)

1P1-S07: 「内視鏡搭載型生体内 CA 搬送デバイスにおける双方向間欠駆動ノックカム機構の設計と評価」

○ (学) 井坂晴樹、丸山央峰 (名古屋大学)

1P1-S08: 「人工筋膜によるマッキベン人工筋の損傷許容性向上」

○ (正) 増田容一 (大阪大学)、難波江裕之、鈴木康一 (東京科学大学)

1P1-S09: 「冷却機構がモータの効率に及ぼす影響の評価手法の提案」

○ (学) 中尾文哉、三宅章太 (早稲田大学)、長濱峻介 (早稲田大学 / 京都先端科学大学)、菅野重樹 (早稲田大学)

1P1-S10: 「デュアルプロードライブを用いた空圧フィルム人工筋肉の駆動と特性評価」

○ (正) 山口大介、埴原高陽、脇元修一、神田岳文 (岡山大学)

1P1-S11: 「遊星歯車機構を用いたステアリングシステムの提案」

○ (協) 野中撰護、松永成海、石井智也 (津山工業高等専門学校)

ロボットマニピュレーション (2 / 2) ◇ Robotic Manipulation (2/2)

1P1-B01 : 「鉤を備えた指に紐を巻き付けて結ぶスキルの構築」

○ (学) 岩瀬智宏、高井俊彦、木村航平、工藤俊亮 (電気通信大学)

1P1-B02 : 「遠隔操作ロボットの触覚フィードバックのための固有振動特性に基づく梁構造を有する振動センサマウントの設計」

○ (協) 山脇怜真、昆陽雅司 (東北大学)、金岡克弥 ((株) 人機一体)

1P1-B03 : 「模倣学習による複数物体のまとめ動作と同時把持戦略の獲得」

○ (学) 米丸嵩宏、万偉偉 (大阪大学)、原田研介 (大阪大学 / 産業技術総合研究所)

1P1-C01 : 「能動知覚にもとづく視覚と触覚を統合した袋の開口中心位置推定」

○ (学) 高森大樹、小林祐一、早川智洋 (静岡大学)、原孝介、白井道太郎 (住友重機械工業株式会社)

1P1-C02 : 「動的環境における未知の複雑形状物体を対象とした高速把持システム」

大倉秀斗 (北海道大学)、早川智彦 (東京理科大学)、○ (正) 妹尾拓、近野敦 (北海道大学)

1P1-C03 : 「高周波振動再現に基づく触覚フィードバックがリーダー・フォロワ型遠隔操作ロボットの触感に与える影響の評価」

○ (学) 嶋村健、山脇怜真、昆陽雅司 (東北大学)

1P1-C04 : 「無段変速機構を持つ回転関節モジュールにおける環境接触前後の変速制御」

○ (学) 古賀祐矢、有田輝、中嶋一斗、田原健二 (九州大学)

1P1-C05 : 「時系列拘束条件を利用した転移学習手法 [Real Robo-Free Shot Learning]」

○ (学) 田中祐里奈、守屋洗希、荒井翔悟 (東京理科大学)

1P1-C06 : 「画像生成を利用したビジュアルサーボ手法 "Imagination-based Visual Servoing (IViS)"」

○ (学) 守屋洗希、田中祐里奈、荒井翔悟 (東京理科大学)

1P1-D02 : 「引き出しの取り出しおよび格納ロボットシステムの提案」

○ (学) 長谷川允哉、荒井翔悟 (東京理科大学)

1P1-D03 : 「GAIL を利用した紙折り軌道生成」

○ (学) 坂本隆成、高橋聖奈、新崎広人、並木明夫 (千葉大学)

1P1-D04 : 「物体の姿勢の不確かさを低減させる双腕ロボットの持ち替え計画」

○ (学) 長浜隆太、万偉偉、原田研介 (大阪大学)

1P1-D05 : 「単眼カメラによる多様な光学特性を持つ物体ハンドリングのためのハンドアイロボットシステムの撮影位置姿勢計算法」

○ (学) ケニス銀河、荒井翔悟 (東京理科大学)

創造的ロボット機構とその制御（2／2）◇ Creative Robot Mechanism and Its Control (2/2)

1P1-D12：「バックドライブ抵抗を増大させる揺動型カム機構の開発」

○（正）鈴木克彰（熊本県産業技術センター）、木村憲二（松江工業高等専門学校）

1P1-E01：「光学特性を用いた意匠変化する歩行機構の開発」

○（学）岡戸洋輔、山田泰之（法政大学）

1P1-E02：「ワイヤ遠隔駆動機構と可変剛性伸縮機構を有する細径移動作業ロボットの設計開発」

○（学）服部高拓、河原塚健人、鈴木天馬、勇崎颯太、米田慶太、岡田慧（東京大学）

1P1-E03：「強化学習における sim2real に向けたパラレルワイヤ駆動一本脚跳躍ロボット RAMIEL2 の設計」

○（正）鈴木天馬、河原塚健人、岡田慧（東京大学）

1P1-E04：「網状索道ロボットのための索道ケーブル自動結束装置」

コンストラクターノット自動結束装置

小椋夏輝、○（正）衣川潤（福島大学）、遠藤央（東京科学大学）、石井裕之（早稲田大学）、菅原雄介（東京科学大学）

1P1-E05：「交換可能なエンドエフェクタのためのコンパクトなロック-スピン機構を備えた適応型二肢トランスフォームロボットの設計開発」

○（協）平井仁、平岡拓真、小西将徳、多田皓海、小島邦生、岡田慧（東京大学）

1P1-E06：「多孔性と伸縮性を有するテープ貼付エンドエフェクタの開発」

○（学）平本詩織、武居直行（東京都立大学）、藤本英雄（東京都立大学 / 名古屋工業大学 / 藤本技術総研）

1P1-E07：「バックドライブ可能なアクチュエータを用いた粘体・粉体運搬用シャベル型エンドエフェクタの開発」

○（学）伊勢千真、加古川篤、清水悠太、川村貞夫（立命館大学）

1P1-E08：「コンコイダル近似平行運動機構を用いた定把持力グリッパの研究」

竹内愛花、○（正）松野孝博（近畿大学）

1P1-E09：「3D プリンタで製作可能なねじこみ式機電一体脱着機構の実現と応用」

○（協）真壁佑、山口直也、矢野倉伊織、岡田慧（東京大学）

1P1-E10：「過剰なアンダーカットによる結合性ラック&ピニオン」

○（正）阿部一樹、多田隈建二郎（大阪大学）

1P1-E11：「脱着把持兼用機構により単体・合体状態で物体把持が可能な多関節モジュラーロボットの開発」

○（学）森田壮祐、松尾健登、真壁佑、矢野倉伊織、小島邦生、岡田慧（東京大学）

1P1-E12：「単動力で動作する多自由度マニピュレータ機構」

○（正）入部正継、宮城夏樹（大阪電気通信大学）

触覚と力覚（3／3）◇ Tactile and Force Sensation (3/3)

1P1-S02：「カメラベース触覚センサーにおける指の爪と骨の構造の力学的および光学的評価」

○（学）友水豪志、Anh Van Ho（北陸先端科学技術大学院大学）

1P1-S03：「触覚機能を有する万能真空吸着グリッパにおける姿勢補償」

○（学）原田航希、小澤正宜、酒井昌彦、尾山匡浩、田原熙昂、Julien Samuel Amar（神戸市立工業高等専門学校）、池本周平（九州工業大学）、清水俊彦（神戸市立工業高等専門学校）

1P1-S04：「高周波振動によるしびれを低減する振動フィードバック手法の検討」

○（学）赤井峻真、昆陽雅司（東北大学）

1P1-S05：「VRデバイスでの知覚インテンシティを用いた高臨場感振動生成法の提案」

-- 第3報：低周波代理刺激と高周波振動の相互作用による体感への影響の検証 --

○（学）五十嵐大登、昆陽雅司（東北大学）

1P1-T01：「CNT/PDMS 複合材料を用いたひずみ抵抗センサが内蔵されたロボット用小型吸着パッドの開発」

○（学）表木大翔、洪揚、川西悠翔、鈴木昌人、高橋智一、青柳誠司（関西大学）

1P1-T02：「連続分布型非整数階微分 VC の解析手法の基礎検討」

○（協）渡邊拳斗、川井昌之（福井大学）

1P1-T03：「爪からの加振による指腹部触覚センシング（第3報）」

エッジ方向と押下力の同時推定

○（学）今笙羽、牛山奎悟、溝口泉、梶本裕之（電気通信大学）

1P1-T04：「触覚による金属の加工面性状の評価に関する基礎的研究」

幾何学的形状の金属板を用いた触覚応答特性の一考察

○（正）大根田浩久、國武靖大（小山工業高等専門学校）、渡邊信一、尾崎功一（宇都宮大学）

1P1-T05：「複数周波数の重量提示による空中超音波触覚刺激知覚強度向上」

○（学）横田恵、鈴木颯、牧野泰才、篠田裕之（東京大学）

1P1-T06：「微小吸盤アレイを用いた視覚ベース接触力分布センサの開発」

○（学）横畑和希、金澤祐真、松村幸哉、大平聖（関西大学）、白鳥俊宏（慶應大学）、鈴木昌人、高橋智一、青柳誠司（関西大学）

1P1-T07：「振動触覚刺激における振幅変化知覚に関与するパラメータの検討」

○（正）久原拓巳、湯川光（名古屋工業大学）、田中由浩（名古屋工業大学 / InaRIS）

1P1-T08：「フレキシブル印刷型センサのグリッパー把持制御システム応用」

○（正）竹田泰典、王藝飛、関根智仁、吉田綾子、時任静士、熊木大介（山形大学）

1P1-T09：「短時間空中超音波触覚刺激の知覚強度強化における有効な音源選択基準の調査」

○（学）徳永大翔、岩淵颯太、鈴木颯、神垣貴晶、牧野泰才、篠田裕之（東京大学）

1P1-T10：「シートの面付け構成法と部品実装データ自動加工による汎用高密度触覚シートの大規模化」

○（正）長谷川峻、矢野倉伊織、中根葵、山口直也、岡田慧（東京大学）

1P1-T11：「柔軟な外骨格型デバイスと深層学習を用いた指先圧力分布の能動センシング」

中田尚希（名古屋工業大学）、○（正）田中由浩（名古屋工業大学 / 稲盛科学研究機構）

1P1-T12：「集束空中超音波による可聴音源位置の提示」

○（学）板東大雅、岩淵颯太、鈴木颯、牧野泰才、篠田裕之（東京大学）

ハプティックインタフェース◇ Haptic Interface

1P1-O02 : 「Haptic Teleoperation of UAVs Using Control Barrier Functions in a Unity ROS Environment」

○ (学) Kaiyuan Wang, Wenbin Liu, Mikhail Svinin, Igor Goncharenko (Ritsumeikan Univ.)

1P1-O03 : 「手首の振動誘発性運動錯覚を飛躍的に向上させる手先変位生成装置の開発」

○ (正) 本田功輝、和泉駿志、福井類 (東京大学)

1P1-O04 : 「電気刺激装置における電極配置の最適設計および複数指への皮膚感覚提示」

○ (学) 祖父江迪瑠、溝口泉、梶本裕之 (電気通信大学)

1P1-O05 : 「感情を振動で表現するコミュニケーションロボットとの対話体験ワークショップ」

○ (学) 小西佑紀、近藤一希、白松俊、佐久間拓人、加藤昇平 (名古屋工業大学)、田中由浩 (名古屋工業大学 / 稲盛科学研究機構)

1P1-O06 : 「回転モーメントを用いた力覚フィードバック装置の力の向きの検証」

○ (学) 関口音夢 (関東学院大学 / 関東学院大学)、平澤一樹 (関東学院大学)

1P1-O07 : 「バイラテラル制御における触覚情報のデフォルメ」

○ (協) 渡辺琉斗、大石涼雅 (埼玉大学)、境野翔 (筑波大学)、辻俊明 (埼玉大学)

1P1-O08 : 「LRA を指先全面に高密度配置したウェアラブル触覚ディスプレイの提案」

○ (学) 藤亘輝、秋葉優馬、牛山奎悟、溝口泉、梶本裕之 (電気通信大学)

1P1-P01 : 「群ロボットをバイラテラル操縦するシステムの構築と崩れやすい物体の操作」

○ (協) 岡田颯太、水内郁夫 (東京農工大学)

1P1-P02 : 「呼吸音をリアルタイムで振動刺激へ変換するバイオフィードバックシステム：呼吸への意識向上とリラクゼーション効果の検討」

○ (学) 倉嶋太郎、山中聡大、伴祐樹、割澤伸一 (東京大学)

1P1-P03 : 「ウェアラブル触力覚提示装置を用いた Presence Hallucination に関する研究」

○ (学) 秦幸輝、Selim Habiby Alaoui、三木将仁、原正之 (埼玉大学)

1P1-P04 : 「力触覚操作が Self-Tickling に及ぼす影響に関する研究」

○ (学) 細谷星輝、Selim Habiby Alaoui、三木将仁、原正之 (埼玉大学)

1P1-P05 : 「ドリル角速度 / ドリル切削深さ / ワーク質量密度とその変化率に基づくドリリングのハプティックレンダリング」

○ (学) 下永耕平、矢代大祐、弓場井一裕、駒田諭 (三重大学)

1P1-P06 : 「力覚と振動触覚を組み合わせたマルチモーダルな力覚提示—物体との接触感に与える影響—」

○ (学) 早見夏樹、澤橋龍之介、西濱里英、奥井学 (中央大学)、葭田貴子 (東京科学大学)、中村太郎 (中央大学)

1P1-P07 : 「音圧振幅変調を用いた振動触覚提示」

○ (学) 馬場敦也、石塚裕己 (大阪大学)、平木剛史 (クラスター株式会社)、坂上友介、大城理 (大阪大学)

1P1-P08 : 「スピーカーを用いた空気圧振動触覚ディスプレイ」

○ (学) 井原慧太郎、石塚裕己 (大阪大学)、平木剛史 (クラスター株式会社)、坂上友介、大城理 (大阪大学)

1P1-P09 : 「水生生物の触覚提示に向けた振動とテクスチャの組み合わせの基礎的検討」

○ (学) 森田瑞生、池田篤俊 (近畿大学)

1P1-P10 : 「指先への力覚提示による筆記動作熟達に向けた把持力と筆記位置の関係」

○ (学) 梁瀬琉真、五十嵐洋 (東京電機大学)

1P1-P11 : 「磁気応答性流体封入チューブを用いた力覚インタフェースの開発」

○ (学) 斎藤陽太、小林裕之 (大阪工業大学)