

農業用ロボット・メカトロニクス（1／2）◇ Robotics and Mechatronics in Agriculture (1/2)

1A1-J01：「リンゴの葉摘み自動化に向けた吸引切断型ハンドとロボットシステムの開発」

○（学）小山田匠吾、西尾卓純、深尾隆則（東京大学）

1A1-J02：「径可変固定機構を備えたトラクタ用後付けステアリング自動操縦装置の開発」

○（学）大部慎之佑、李沛讓（前橋工科大学）

1A1-J03：「Robust Grape Quality Prediction under Variable Illumination for Robotic Harvesting」

○（学）Guodong Xiu, Ikuo Mizuuchi (Tokyo Univ. of Agriculture and Tech.)

1A1-J04：「株元検出を用いた農業ロボットの自己位置推定手法の開発」

○（正）大谷奏太、森岡功丞、岡宏一（高知工科大学）

1A1-J05：「芝生内選択的除草ロボットにおける二段階認識を用いた除草精度向上」

○（学）柿本隼希、富田耕平、石川竜之介、釜道紀浩、中村明生（東京電機大学）

1A1-J07：「拡散モデルを用いた軟弱野菜認識のためデータセット生成」

○（協）増沢広朗、三浦純（豊橋技術科学大学）

1A1-J08：「異種ドローンの画像重ね合わせを用いた大豆圃場の外来アサガオのデータセット作成と領域推定」

○（協）持田琉斗、築地原里樹、高橋泰岳（福井大学）

1A1-J09：「クローラのグラウザ形状変化に対する草刈システムの走行状態の検証」

○（学）エンゲルバート・ロスウェル（芝浦工業大学）、岩野優樹（福井工業大学）、飯塚浩二郎（芝浦工業大学）

1A1-J10：「横滑り抑制用アウトリガーアーム・履帯ユニットを搭載したフレール型草刈りロボットの斜面横断性能に関する研究」

村田峻一、○（正）飯塚浩二郎、田邊ヒロコ、谷口琉、原田優哉、張学龍（芝浦工業大学）、藤原大佑（公立諏訪東京理科大学）、牛越弘彰（牛越製作所）、岩野優樹（桃山学院大学）

1A1-J11：「果実損傷を抑制するトマト収穫用織りグリッパ機構の試作」

○（学）内藤千結、徳野陽也、谷口浩成、野田哲男（大阪工業大学）

1A1-J12：「ロボットアームを用いたブドウ収穫機構の開発」

○（学）鈴木裕真、矢崎幸明、レオ・チャーシャン、西崎博光、ディア・ムーン、ブアヤイ・プラウィット、茅暁陽（山梨大学）

1A1-K01：「ブドウ栽培ロボットのためのカメラとLiDARを用いた環境認識」

○（学）堀川萌樹、鈴木裕真、レオ・チャーシャン、西崎博光、茅暁陽（山梨大学）

1A1-K02：「収穫ロボットのためのマルチモーダルLLMを用いたシャインマスカットの品質予測」

○（協）レオ・チャーシャン、島津亮輔、矢島英明、西崎博光、茅暁陽（山梨大学）

1A1-K03：「Feasibility Study of Multimodal Sweet Corn Yield Forecasting Using NDVI, Soil, and Weather Data」

○（学）Ahmad Aizad Bin Azam, Yusuke Iuchi, Takuma Shoji, Yuki Semba, Takanori Emaru (Hokkaido Univ.)

1A1-K04：「Pipeline for Scalable Synthetic Crop Generation using L-systems」

Toward Structurally Grounded Synthetic Data for Agricultural Robotics

○（協）Zander Polson, Yasuo Hayashibara, Ryuichi Ueda (Chiba Inst. of Tech.)

1A1-K06：「ガイドワイヤを用いた果梗部切断型トマト収穫ハンドの開発」

ダイヴィエット・チャン、○（正）池田毅、田中良樹（山陽小野田市立山口東京理科大学）、佐藤雅紀（長崎総合科学大学）

1A1-K07：「トマト脇芽かき作業用エンドエフェクタに関する基礎検討」

○（学）山本快、高橋秀治（東京科学大学）

1A1-K08：「ピーマン収穫エンドエフェクタの開発」

－ 実圃場実験に基づくフック形状エンドエフェクタの設計と改良 －

○（学）筒井健翔、池田晃輝（千葉工業大学）、杉浦恒（ヤンマーホールディングス）、林原靖男（千葉工業大学）

1A1-K09：「小型球体除草ロボットの外装突起形状別による雑草種の掻き出し効果とセンサ情報による姿勢解析」

○（協）曾利仁、井上浩行（津山工業高等専門学校）、安藤泰宏、松永隆太郎、戸田孝政（IKOMA ロボテック）

1A1-K10：「収穫ロボットのための力を考慮したピーマンの枝葉のかき分け動作の検討」

第3報 制御則のロボットアームへの適用と圃場検証

○（学）堀口雅史、筒井健翔、野村駿斗（千葉工業大学）、杉浦恒（ヤンマーホールディングス）、林原靖男（千葉工業大学）

1A1-K11：「選択的収穫ロボット用エンドエフェクタの開発」

第2報 果柄アプローチ型エンドエフェクタ形状導出手法の検討

○（学）池田晃輝、筒井健翔、花岡凜（千葉工業大学）、杉浦恒（ヤンマーホールディングス）、林原靖男（千葉工業大学）

1A1-K12：「能動視覚による悪視点収集と半自動アノテーションによるピーマン検出データ拡張」

○（学）江間亮太、望月悠矢（千葉工業大学）、杉浦恒（ヤンマーホールディングス）、林原靖男（千葉工業大学）

交通・物流のロボティクスとITS（1／2）◇Robotics in Transportation and Logistics & ITS (1/2)

1A1-N01：「平日からハロウィンの夜間のデータへの マルチスケール歩行者流モデルのファインチューニング」

○（協）櫻井彬光、山本江（東京大学）

1A1-N02：「深層学習による自己位置推定における移動物体のノイズ低減手法」

○（学）川原健吾、菅沼直樹、米陀佳祐、福田有輝也、針屋慶吾、ト允洙（金沢大学）

1A1-N03：「点群の蓄積画像を活用した4Dイメージレーダによる低速移動物体の検出」

○（学）加藤拓海、菅沼直樹、米陀佳祐、福田有輝也、針屋慶吾、ト允洙（金沢大学）

1A1-N04：「路車協調センシングを用いた対向車の確率的長期予測に基づく右折意思決定支援」

○（学）石附悠、奥田裕之（名古屋大学）、山口拓真、伴和徳（トヨタテクニカルディベロップメント）、豊田平司郎（トヨタ自動車）、鈴木達也（名古屋大学）

1A1-N05：「電動車椅子の減速度に注目した運転行動の認知に関する研究」

○（学）北川颯人（名城大学）、目黒淳一（名城大）

1A1-O01：「電動キックボードの歩道走行における速度超過検知のための走行場所判定手法」

○（学）松村幸哉、坪本颯史、中川智皓、新谷篤彦（大阪公立大学）

1A1-O02：「シミュレーションデータ活用によるインフラ向けLiDARを用いた3D物体検出」

○（正）針屋慶吾、二階堂大陸、ト允洙、福田有輝也、米陀佳祐、菅沼直樹（金沢大学）

1A1-O03：「歩行者との相互作用を考慮した自動運転経路計画手法の提案と基礎検証」

○（学）峯陽楽、楊波（九州工業大学）

1A1-O04：「複数のモビリティのリスク地点への同時接近を抑制する速度調停アルゴリズムの初期検討」

○（学）永野陽久、須藤英公、伊藤太久磨（東京大学）

1A1-O05：「歩車混在狭路における自動運転車両の経路生成に関する研究」

○（協）有吉希生、竹田駿真、藤波洋平、ラクシンチャランサク・ボンサトーン（東京農工大学）

1A1-P03：「ステレオカメラを用いたタグポート自動化の基礎的研究」

○（協）柏木秀仁、湊楽、岡崎忠胤（東京海洋大学）

1A1-P04：「深層学習モデルの中間特徴量に基づく潜在リスク走行環境クラスタリング手法の初期検討」

○（学）田卷翔一、堀恵大、伊藤太久磨（東京大学）

1A1-P05：「市街地道路の運転支援のための死角検知手法に関する研究」

○（協）山本智史、ラクシンチャランサク・ボンサトーン（東京農工大学）

水中ロボット・メカトロニクス（1／2）◇ Underwater Robot and Mechatronics (1/2)

1A1-N06：「Retinex 理論を用いた深海底画像の照明光補正システムの開発」

○（学）清水優太、安鍾賢（広島工業大学）

1A1-N07：「クラゲ駆除ロボットのための画像検出システムの開発」

○（学）伊藤翔、安鍾賢（広島工業大学）

1A1-N08：「空圧駆動クラゲ型ロボットが生成する誘起流を利用した水中ごみ回収機構の実験的研究」

マーナギットシリスツテイ・ブン、○（正）細谷和範（津山工業高等専門学校）

1A1-N09：「土木作業支援を目的とした USV の基礎実験」

第2報 シングルビーム音響装置を用いた水底地形の可視化実験

○（学）井下田智紀、北裏英大、松下紘資、園田隆、武村泰範（西日本工業大学）

1A1-N10：「水中ドローンのための遅延観測に対応した軽量 IMU デッドレコニング」

○（学）野口史遠、高木太郎、花田研太（舞鶴工業高等専門学校）

1A1-N11：「モデル誤差抑制補償器を付加した浮遊型3リンク双腕水中ロボットの分解加速度制御」

FRIT を用いたパラメータ調整

○（学）柿原尚弥、花澤雄太、相良慎一（九州工業大学）、武村史朗（沖縄工業高等専門学校）

1A1-N12：「最大厚さ位置が NACA0030 翼型の流体特性に与える影響」

石井和男、○（学）董張弛（九州工業大学）

1A1-O06：「スラスタとソフト傘構造を組み合わせたクラゲ型水中ソフトロボットの試作と動作実験」

藤原吉章、○（学）吉本伊吹、谷口浩成（大阪工業大学）

1A1-O07：「Development of an ArUco Marker-based Localization System for an Underwater Glider Robot」

Evaluation of localization performance for feedback control implementation

○（学）Jun Niel Paquibot (Univ. of San Carlos), Ayumu Sakuma, Takahashi Takayuki (Fukushima Univ.), Luis Canete (Univ. of San Carlos)

1A1-O08：「固定翼空中投下型 AUV の着水衝撃最小化のためのシミュレーション」

○（学）横畑大樹、巻俊宏（東京大学）

1A1-O09：「Fishing Net Removal in Underwater Images Using a Learning-Based LaMa Framework for Improved Object Detection」

○（学）Tian Hu, Zongru Li, Kazuo Ishii, Abdullah Alraee, Raji Alahmad, Dominic Solpico (Kyushu Inst. of Tech.)

1A1-O10：「Underwater Object Detection Based on Optical-Flow Temporal Analysis」

○（学）Zongru Li, Tian Hu, Abdullah Alraee, Raji Alahmad, Dominic Solpico, Kazuo Ishii (Kyushu Inst. of Tech.)

1A1-O11：「ホバリング型 AUV 制御系のモデルベース手法による設計と検証」

○（学）浦上航輝、石立和樹、市河燦士朗、松本貫汰、盛永明啓、内堀洋（長崎大学）

1A1-P07：「小型 ROV で測深したリュツォ・ホルム沿岸域の氷下地形に対する一考察」

○（学）金子航大、山縣広和（日本工業大学）、石輪健樹（国立極地研究所）、柴田大輔（神奈川工科大学）、梶田展人（弘前大学）、菅沼悠介（国立極地研究所）、巻俊宏（東京大学）

1A1-P08：「ラッピングを規範としたべん毛型ロボットの遊泳シミュレーション」

○（正）伊藤文臣、柁澤岳志、石井慶子、中村太郎（中央大学）

1A1-P09：「高振動数駆動に向けた BLDC モータとワイヤークランク機構を用いた魚型ロボット遊泳機構の試作」

○（正）中西大輔、鳥飼杷玖（松江工業高等専門学校）、坂本航、増田容一（大阪大学）、浪花啓右（北海道科学大学）、杉本靖博（大阪大学）

1A1-P10：「湖沼調査用水中ロボット開発のための水槽実験における水中実運動の計測」

ArUco マーカを用いた自己位置推定

○（協）佐久間歩夢（福島大学）、Jun Paquibot, Luis Canete（サン・カルロス大学）、高橋隆行（福島大学）

1A1-P11：「湖沼調査用水中ロボットのためのペローズを用いた浮力調整器の開発」

小型で軽量の機体の設計と試作

○（協）藤原瑞穂、高橋隆行（福島大学）

宇宙ロボット（1／2）◇ Space Robotics (1/2)

1A1-L01：「小型プローブの衝撃応答に基づく地盤特性推定」

衝突速度依存性の実験による評価

○（協）瀬戸晴登（総合研究大学院大学）、大槻真嗣（宇宙航空開発研究機構）

1A1-L02：「差動クランク車輪機構を用いたロッカーボギー型惑星ローバの省アクチュエータ設計」

○（正）木村直人、平川颯真（HERO 研）

1A1-L03：「軌道上サービスのためのエンドエフェクタの検討」

○（正）西田信一郎（(株) アストロスケール）、岩井隆、五十嵐和幸（株式会社アストロスケール）、永塚正樹、草島健人（THK 株式会社）

1A1-L04：「月面縦穴探査機の自由落下着地を想定した受動型衝撃吸収構造の基礎的検討」

○（学）田島享延、谷口浩成（大阪工業大学）

1A1-L05：「軌道上推葉補給実験を実現するための相対位置・姿勢計測」

○（協）西田竣、西田信一郎、高久雄一、木村真一（東京理科大学）

1A1-L07：「照度変化にロバストな階調削減を用いた量み込みニューラルネットワークによる人工衛星の相対姿勢推定」

○（協）庄司凱、西田信一郎、高久雄一、木村真一（東京理科大学）

1A1-L08：「小惑星表面探査機のための民生深度カメラ搭載設計と耐久性評価」

○（協）鷺尾優作（千葉工業大学）、中山大輔（千葉工業大学／九州工業大学）、石橋高、石丸亮、小林正規、千秋博紀、原田徹郎、山田学、上田隆一、荒井朋子（千葉工業大学）

1A1-L09：「自己構造を利用した2輪ローバ群の提案と軟弱地盤での走行性能の検証」

○（学）横山晴紀、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）

1A1-L10：「地盤に振動を与えた際の地盤変化現象に関する実験および DEM 解析の比較」

○（正）渡邊智洋（新潟大学）、渡邊大、飯塚浩二郎（芝浦工業大学）

1A1-L11：「スタビライザの地盤接地時の抵抗を利用したスクリュ車輪型月面探査二輪ローバの軟弱急斜面上での旋回性に関する研究」

○（学）毛塚雅人（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-L12：「振り子に取り付けられた柔軟なプレートによる粉粒体の掃引噴出ダイナミクス」

○（学）越智友都（大阪大学）、明田卓巳、藤原慎一（名古屋大学）、桂木洋光（大阪大学）

1A1-M01：「不整地における2輪ローバの時系列情報を用いた深層強化学習による制御則獲得」

○（学）片山侑輝、前田孝雄（東京農工大学）

1A1-M02：「小型探査ロボットのための走行モデルからの逸脱に基づく衝突検知手法に関する検討」

○（学）三上朝生、鈴木大和、坂本康輔、國井康晴（中央大学）

1A1-M03：「自走式ジッパー機構を用いた螺旋分割型展開式バッフルの開発と試作」

山口和真（中央大学）、河原創（宇宙航空開発研究機構）、○（正）奥井学（中央大学）

1A1-M04：「脚型惑星探査機の接地面可変機構の性能評価」

○（学）森健輔、前田和樹、辻田勝吉（鳥取大学）

1A1-M06：「低帯域高遅延での遠隔操作を支援する円形通行可能マップの構築」

○（学）村上快、玉田紗楽、矢口勇一（会津大学）

1A1-M07：「ステレオ画像を用いた非協力宇宙機の形状復元および運動推定手法の開発」

○（学）森藤颯太、大澤俊喜、辻田勝吉（鳥取大学）

1A1-M08：「有人宇宙探査のための蠕動運動型排泄物搬送システムにおける臭気搬送性能の評価」

○（学）三木帆乃果、坪内美空、伊藤文臣、西濱里英（中央大学）、山崎千秋（宇宙航空開発研究機構）、中村太郎（中央大学）

1A1-M09：「拡張テラメカニクスモデルを用いた探査ローバの不整地走行解析」

○（学）山田昂星、清水麻衣、尾崎伸吾（横浜国立大学）

1A1-M10：「軟弱地盤上の車輪走行解析への Resistive Force Theory の応用について」

○（学）津島大和（横浜国立大学）、土谷慶、今誓志（ブリヂストン）、尾崎伸吾（横浜国立大学）

1A1-M11：「小型宇宙機用のハードウェアシミュレータを用いた軌道上物体の運動推定手法の評価」

○（学）大澤俊喜、森藤颯太、辻田勝吉（鳥取大学）

人間機械協調（1 / 2）◇ Cooperation between Human and Machine (1/2)

1A1-F07：「模倣学習と残差方策学習からなる二段階強化学習による 人間ロボット協調型長尺柔軟物動的操作」

○（学）川脇優輝、山川雄司（東京大学）

1A1-F08：「手動操作と撃力発生機構を融合した締め付け工具の開発」

○（学）大塚暲、山田泰之（法政大学）

1A1-F09：「人とロボットの共同運搬作業における力覚情報に基づく移動意図検知手法の提案」

○（学）田中優南、濱崎峻資、大隅久（中央大学）

1A1-F10：「全方向移動車輪を受動輪として利用した場合の操作特性の実験的検証」

○（学）小林大騎、新田優里、前澤海人、山田泰之（法政大学）

1A1-F11：「安全な人口ロボット協調作業の実現に向けた自然言語による説明性を有する模倣学習」

○（協）梅崎功宇、清水俊彦、小澤正宜、Amar Samuel Julian、尾山匡浩、酒井昌彦、片山大悟、田原熙昂（神戸市立工業高等専門学校）

1A1-F12：「触覚情報に基づく軌道補正および滑り把持制御により紙の折り目形成可能な操作インターフェース」

○（学）譽田泰孝、山下裕生、長谷川泰久（名古屋大学）

1A1-G06：「画像認識と深層強化学習に基づく歩行者流に順応する移動ロボット自律走行モデルの獲得」

○（学）清崎大地、森岡一幸（明治大学）

1A1-G07：「回転ステージのパワーアシスト制御に関する研究」

○（学）高木優太郎、和田正義（東京理科大学）

1A1-G08：「移動ロボットとすれ違う歩行者の脚部運動特徴に基づく主観的歩きやすさの解析」

○（学）田脇結花（広島市立大学）、篠澤一彦（大阪教育大学）、池田徹志（広島市立大学）

1A1-G09：「性格特性に着目した口論場面における感情変化のモデル化」

○（学）東中一真、三木則尚（慶應大学）

1A1-G10：「人協調荷物搬送のための倒立二輪ビークルのパワーアシスト制御」

○（正）大平峻、橋本秀紀（中央大学）

1A1-G11：「牽引型パワーアシスト装置の操作性改善」

○（学）室山裕哉、上木諭、池田貴公、山田宏尚（岐阜大学）

1A1-G12：「協調運転行動の分析に基づく快適なブレーキ支援の設計」

○（学）田中遼汰、池田徹志（広島市立大学）、内海章（ATR）、加藤弓子（聖マリアンナ医科大）、長澤勇、中西祥一郎（SUBARU）

福祉ロボティクス・メカトロニクス（1／2）◇ Welfare Robotics and Mechatronics (1/2)

1A1-D01：「シミュレーションを用いた可変径車輪における最適なばね定数の検証」

○（学）岡田虎哲、井上淳（東京電機大学）

1A1-D02：「車いす取り付け型腕動作補助ロボットの開発」

○（協）北見桜穂里、米田完（千葉工業大学）

1A1-D03：「荷重応答期推定に基づく前顔面足関節角度計測用スマートデバイス」

○（学）根岸陽菜、宮本和樹、伊丹琢（明治大学）、Sebastien Ibarboure（株式会社メディアロボテック）

1A1-D04：「不便益ロボット SPRO のためのクラウドファンディングの実施経験」

○（学）藤澤美結（大分大学大学院）、菊池武士（大分大学）

1A1-D06：「A Soft Tangible Interface for Non-Verbal Pediatric Pain Assessment」

○（学）Siya Deshpande, Modar Hassan, Kenji Suzuki (Univ. of Tsukuba)

1A1-D07：「回転可能な支持パッドを有する歩行車の駆動式車輪の開発」

○（協）今川智貴、黄健（近畿大学）

1A1-D08：「ヒューマノイド AIREC への人間の橈骨部脈拍センシング機能拡張」

人間様触診動作を実現する 3 軸触覚センサアレイの実装

○（学）アルメイリ・リーム、王語詩、プラドノ・ティト、三宅太文、田中りえ、大谷卓輝、菅野重樹（早稲田大学）

1A1-D09：「単軸加速度を用いた健常歩行における下肢関節モーメント推定法の確立」

○（学）廣田湧飛、芝田京子（高知工科大学）

1A1-D10：「異種材料一体造形による動力義手指の設計と性能評価」

○（学）松浦悠真、谷口浩成（大阪工業大学）、脇元修一（岡山大学）、森永浩介（近畿大学）

1A1-D11：「介助用車いすの自律走行化に関する研究」

DD モータと連結機構の改良による利便性の向上と 3D LiDAR の実装

○（学）百鬼大翔、飛田和輝（静岡理工科大学）

1A1-D12：「LLM により生成した介護現場の事故リスクシナリオに基づく介護ロボット用シミュレーション環境の自動構築」

○（学）渡辺大樹、董宗昊、平田泰久（東北大学）

1A1-E01：「椅子への変形可能な軽度下肢障がい者用伸縮杖の開発」

○（学）澤原智哉、森善一（茨城大学）

1A1-E02：「極細径ピエゾワイヤセンサを用いた装着位置・配向ずれに頑健な電動義手制御システムの構築」

○（学）宮澤彰、井上淳（東京電機大学）

1A1-E03：「姿勢安定性と操作性を両立するボウリング用車いすの開発」

中村尚彦、○（学）竹田花月、濱克己（函館工業高等専門学校）

1A1-E04：「無動力ユニバーサル非常階段装置の開発」

○（学）康雨濃、小林宏（東京理科大学）

1A1-E05：「マッスルスーツの産後ケアへの適応」

○（学）吉田智哉、橋村怜音、小林宏（東京理科大学）

1A1-E06：「筋振動を用いた階層型 SVM による電動義手の手首・指複合動作分類手法の検討」

○（学）田中大地、渡邊泰地、井上淳（東京電機大学）

1A1-E07：「フォトリフレクタアレイによるオトガイ唇溝を介した口腔外型舌運動計測に基づく方向入力インタフェース」

○（学）大内萌々華、趙崇貴（東京電機大学）、河島則天（国立障害者リハビリテーションセンター研究所）、大西謙吾（東京電機大学）

1A1-E08：「回転機構を搭載した下腿回旋誘発スリッパの性能評価」

○（学）川端勇樹、井上淳（東京電機大学）

1A1-E09：「装着者の肩部および足部の動作計測による多自由度電動肩義手の制御」

○（学）高田燎、木暮祥吾、姜銀来、横井浩史、東郷俊太（電気通信大学）

1A1-E10：「小児用肩義手のためのワイヤ干渉駆動ロボットアームの開発」

○（学）佐藤裕騎、趙俊傑、姜銀来、横井浩史、東郷俊太（電気通信大学）

1A1-E11：「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」

重力補償機構を用いた多自由度フォロワーアームの設計手法

○（学）牧島良幸、鄭聖熹、上善恒雄、小川勝史（大阪電気通信大学）

1A1-E12：「四脚車輪型盲導犬ロボットによる不整地・段差踏破の実現」

○（協）峯下弘毅、池野彰真、林憲玉（神奈川大学）

リハビリテーションロボティクス・メカトロニクス (1 / 2) ◇

Rehabilitation Robotics and Mechatronics (1/2)

1A1-R01 : 「立位姿勢における足関節インピーダンスの解析」

○ (学) 鈴木悠真、矢木啓介 (茨城大学)

1A1-R02 : 「超伸長型アクチュエータを用いたソフトロボティックな CPM 装置の開発」

装置の提案と初期検討

○ (学) 入江亜里沙、小林晃大、西濱里英、中村太郎 (中央大学)

1A1-R03 : 「Virtual self-touch を用いた足部伸長アバターへの身体化が障害物跨ぎ動作に及ぼす運動学的影響」

○ (学) 藤井琉羽 (大阪大学)、松居和寛 (大阪電気通信大学 / 大阪大学)、岡田耕太郎、児島凌馬 (大阪大学)、厚海慶太 (広島市立大学 / 大阪大学)、森佳樹、平井宏明、西川敦 (大阪大学)

1A1-R04 : 「姿勢評価に基づく起立支援時の安定性の評価」

○ (学) 佐久間彬史、伊東椰皓、長谷川泰久 (名古屋大学)

1A1-R05 : 「筋電図駆動アバター (Physio-avatar EB) 適応後の運動パフォーマンスの検討」

レジスタンストレーニングとの比較

○ (学) 児島凌馬 (大阪大学)、松居和寛 (大阪電気通信大学 / 大阪大学)、岡田耕太郎、藤井琉羽 (大阪大学)、厚海慶太 (広島市立大学 / 大阪大学)、平井宏明、森佳樹、西川敦 (大阪大学)

1A1-R06 : 「An Outdoor Visuo-Haptic Gait Training System based on Mixed Reality for Real-Time Step Guidance and Balance Improvement」

○ (学) Tianyu Lu, Xinzhe Yu, Chang-Wen Wang, Shenghao Yin (Waseda Univ.), Keisuke Osawa (Kyushu Univ.), Eiichiro Tanaka (Waseda Univ.)

1A1-R07 : 「筋シナジー解析に基づく手の動作に対応した sEMG 特徴の変容に寄与する前腕姿勢の選定」

○ (学) 平野竜乃介、趙崇貴、大西謙吾 (東京電機大学)

1A1-S01 : 「筋拮抗対への電気刺激による剛性感共有：臨床療法士による評価実験」

○ (学) 藤井義織、鈴木康裕、ハサン・モダル、鈴木健嗣 (筑波大学)

1A1-S02 : 「Reduction of Functional Electrical Stimulation-Induced Discomfort by Evaluating Envelope Signal Parameters」

Initial investigation on envelope amplitude, ramp up, and coast

○ (学) Danica Marie Dumalagan, Luis Canete (Univ. of San Carlos)

1A1-S03 : 「腰部に装着した単一慣性センサとディープラーニングを用いた人間の下肢関節角度の推定：多様な歩行動作への検証実験」

○ (学) 矢部雅人、豊島光陽、李在勲 (愛媛大学)

1A1-S04 : 「An Intelligent Sit-to-Stand Motion Prediction System via Bio-mechanically Constrained Reinforcement Learning for a Wearable Training Device」

○ (学) Yifan Li, Shenghao Yin, Jun Zhou (Waseda Univ.), Keisuke Osawa (Kyushu Univ.), Eiichiro Tanaka (Waseda Univ.)

1A1-S05 : 「Investigation of Forearm Electrode Matrix Locations in Functional Electrical Stimulation for Finger Extension」

○ (学) Andre Kimberly Trish D'Silva, Luis Canete (Univ. of San Carlos)

1A1-S06 : 「脳卒中片麻痺患者の歩行練習における理学療法士の有効な徒手介助技術の評価に向けた解析」

IMU と単一カメラを用いた動作計測による検討

○ (学) 笠原蒼生 (東京理科大学)、中谷知生 (宝塚リハビリテーション病院)、朝長蓮太、竹村裕 (東京理科大学)、山本征孝 (東京農工大学)

1A1-S07 : 「座位・立位可能な足こぎ車いすの改良」

○ (学) 小関翔真、橋本卓弥、小林宏 (東京理科大学)

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

1A1-A06：「モータ側位置情報のみを用いた3慣性共振系ロボットのトルク制御」

○（学）小坂幸希、横倉勇希、大石潔（長岡技術科学大学）、細川哲夫、五十嵐和幸（株式会社ダイワメカニクス）

1A1-A07：「遠隔操作ロボットに対する安全保証を考慮したリアルタイムシステム」

専用 CPU コア割り当てとスレッド優先度制御による Windows 上のソフトリアルタイム制御

○（協）榎本光陽、中村文一（東京理科大学）

1A1-A08：「ロボットの動作データのオフライン編集ソフトウェア」

○（学）江崎愛那、榎屋望、境野翔（筑波大学）

1A1-A09：「QDD モータを用いたオープンソース・双腕ロボット OpenArm でのパラメータ同定の試行とバイラテラル制御に基づく繰り返し動作」

○（正）榎屋望、境野翔（筑波大学）

1A1-A10：「外乱オブザーバを用いた制御系のデータ駆動型パラメータ調整」

○（学）井上諒、稲見洸紀、大明準治、境野翔（筑波大学）

1A1-A11：「力覚センサ非搭載ロボットアームを用いた物体の物理パラメータ推定および出力最適化」

○（正）岡田征剛、高橋昂平、松村成宗（NTT 株式会社 人間情報研究所）

1A1-A12：「確率的パラメータ同定を用いたロボットの周期運動における時不変フィードバック制御系設計」

○（学）後藤駿樹、高田敦、岡田昌史（東京科学大学）

1A1-B07：「経路点誘導による非直線的フック軌道学習を用いた等身大双腕ロボットのブラキエーション」

○（学）岩田歩、河原塚健人、米田慶太、服部高拓、岡田慧（東京大学）

1A1-B08：「旋回クレーンにおける搬送物のトルクユニットを用いた振動制御の一考察」

○（学）浅野将寛、林良太、吉田浩治（岡山理科大学）

1A1-B09：「位置対称型バイラテラル制御に基づく模倣学習における低剛性自律動作の実現」

○（学）小島拓巳、沓澤京（埼玉大学）

1A1-B10：「歩行者の行動誘導をうながす AMR の視線提示方法の提案」

VR 環境を用いた視線提示タイミングの影響評価

○（学）大塚康平、二宮由樹、奥田裕之、松林翔太、三輪和久、鈴木達也（名古屋大学）

1A1-B11：「複雑な荷揺れ非線形性を克服する旋回クレーンの深層強化学習制御」

久保志穂、○（正）阿部晶（旭川工業高等専門学校）

1A1-C07：「大規模言語モデルによる学習条件の自動設計・学習結果に基づく反復改善手法」

○（正）武田悠佑、迫水と和仁（沖電気工業株式会社）

1A1-C08：「ダブルエンコーダ内蔵型ボールねじ駆動システムの負荷側位置制御のための機械部品間の相互作用力モデルに基づくシグモイド制御器の設計」

○（協）若林稜真、矢代大祐、弓場井一裕、駒田諭（三重大学）

1A1-C09：「深層予測学習における位置と力の予測値を用いた精密接触タスク実行手法の基礎検討と評価」

○（正）上柿雅裕、金澤亮、高橋宗大（日立製作所）

1A1-C10：「動作量配分を考慮した軌道計画に基づく移動マニピュレータ操作支援システム」

○（学）北村直己、田崎勇一、横小路泰義（神戸大学）

1A1-C11：「加速度センサと位置センサを用いたむだ時間を含む MISO フィルタによるプロペラ駆動系システムの加速度制御器の設計」

○（協）加藤優作、矢代大祐、弓場井一裕、駒田諭（三重大学）

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

1A1-F01 : 「磁束変調型磁気変速機を用いた磁気柔軟アクチュエータの基礎検証」

○ (協) 山本泰三、水野博之 (住友重機械工業株式会社)

1A1-F02 : 「ガウス過程回帰モデルを用いたナイロン糸人工筋肉アクチュエータの収縮力推定」

○ (学) 井手尾壮介、有田輝、中嶋一斗、田原健二 (九州大学)

1A1-F03 : 「光弾性特性を利用した変色機能を有する空気圧人工筋肉」

○ (学) 松田潮音、柘植怜、山田泰之 (法政大学)

1A1-F04 : 「フィルム式ソフトアクチュエータの性能向上のための内部応力の可視化手法」

○ (学) 日並太一、山田泰之 (法政大学)

1A1-F05 : 「センサフュージョンに基づくロボットの手先精密制御の実験検証」

○ (正) 高田敦、佐藤杜斗、岡田昌史 (東京科学大学)

1A1-G01 : 「水圧を駆動源としたポリイミドフィルム製アクチュエータの基礎検討」

○ (学) 山本愛弥、山口大介、脇元修一、神田岳文 (岡山大学)

1A1-G02 : 「関節運動と接触圧保持機能を備えた骨格一体型・人工筋関節駆動ユニット」

○ (学) 石川晃、伊藤聖視、梶川伸哉 (東北学院大学)

1A1-G03 : 「モジュール化のための球面超音波モータの開発」

○ (学) 奥村拓末、出原俊介、芝軒太郎 (岡山大学)、浦久保孝光 (神戸大学)、真下智昭 (岡山大学)

1A1-G04 : 「チューブおよびメッシュの設計パラメータに着目した McKibben 型空圧筋の性能評価」

○ (学) 大野泰世 (北海道科学大学)、増田容一、杉本靖博 (大阪大学)、中西大輔 (松江工業高等専門学校)、浪花啓右 (北海道科学大学)

1A1-H01 : 「腱駆動ロボット適用を目指した層状ジャミング構造の剛性・滑り特性の解析」

○ (学) 相内謙伸、前澤哉汰、梶川伸哉 (東北学院大学)

1A1-H02 : 「空電ハイブリッドアクチュエータによる空気圧可変剛性の高精度化」

○ (正) 下山拓真 (電気通信大学 / 国際電気通信基礎技術研究所)、山本龍之介 (電気通信大学)、野田智之 (国際電気通信基礎技術研究所 / 電気通信大学)、仲田佳弘 (電気通信大学)

1A1-H03 : 「遊星歯車減速機を用いたモータギアヘッド内蔵型外力推定手法の基礎検討」

○ (学) 勝倉大遥、和田正義 (東京理科大学)

1A1-H04 : 「Screw Cylinder: 位置制御可能な空圧アクチュエータの提案と試作実験」

○ (学) 長谷川航希、岡本裕、岡朋宏、広瀬茂男 (HERO 研)

1A1-H05 : 「磁気式球状全方向車輪メカニズム」

Wasuthorn Ausrivong (大阪大学)、田所諭、小熊一矢、岡田佳都、大野和則 (東北大学)、三宅章太、阿部一樹、渡辺将広、○ (正) 多田隈建二郎 (大阪大学)

1A1-I01 : 「反復最小二乗法による入力側に不感帯とバックラッシュを含む系の同時推定」

○ (学) 奥田旺門、永井駿馬、小坂学 (近畿大学)

1A1-I02 : 「大出力ロボットの高速駆動に向けた扁平 BLDC モータ用高電圧 GaN FET モータドライバ LunaDrive の開発」

○ (正) 勇崎颯太、鈴木天馬、多田皓海、小西将徳、河原塚健人、岡田慧 (東京大学)

1A1-I03 : 「CMG を搭載した倒立振り子型ロボットの姿勢安定化とシステム構築」

○ (学) 由井優作、長澤純人 (芝浦工業大学)

1A1-I04 : 「流体シートトランジスタによる論理回路と接触刺激の応答機能を有する移動体への応用」

○ (正) 折金悠生、張広也、小方悠菜、塚越秀行 (東京科学大学)

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

1A1-T02 : 「MEVION: 力強く高速な物体操作のためのオープンソースデータ収集システム」

○ (正) 河原塚健人、大日方慶樹、石田寛和、呉知勳、鈴木天馬、井上信多郎、米田慶太、岩田歩、岡田慧 (東京大学)

1A1-T03 : 「A Hybrid Force-Motion Control Framework for Human-Like Affective Touch Using a Brush-Equipped Robot Arm」

○ (学) Rui Zhang, Koki Honda, Rui Fukui (The University of Tokyo)

1A1-T04 : 「身体抽象化による対照学習を用いた人動画からのロボット動作生成」

シミュレーション結果の報告

○ (正) 米山龍太、有賀唯貴、高橋昂平、松村成宗 (NTT 株式会社 人間情報研究所)

1A1-T05 : 「双腕ロボットによる粘着性を有する爪状指先を使用したジッパー付きビニール袋の開封動作」

○ (学) 嶺昂志、木村航平、工藤俊亮 (電気通信大学)

1A1-T06 : 「イメージモーメントを用いた鍵の姿勢推定およびロボットアームによる把持制御」

○ (学) 畠山尊皓、青谷拓海、小澤隆太 (明治大学)

1A1-T07 : 「視覚・触力覚情報を活用した水中バイラテラル制御に基づく模倣学習」

○ (学) 角折岳 (大阪大学)、小林聖人 (大阪大学 / 神戸大学)、浦西友樹 (大阪大学)

1A1-U02 : 「VLM と FOON を用いた紐結びの長期作業計画」

○ (学) 藤本郁人 (大阪大学)、奥村亮 (パナソニック コネクト株式会社)、西澤克彦 (パナソニックホールディングス)、清川拓哉、万偉偉、原田研介 (大阪大学)

1A1-U03 : 「フライドポテト盛り付けのためのロボットアームを用いた機械学習に基づく本数指定ピックアップに関する研究」

大島優生、○ (学) 上田蒼馬、木村航平、工藤俊亮 (電気通信大学)

1A1-U04 : 「マルチスケール特徴マップを利用した目標想起型ビジュアルサーボ」

○ (学) 畠山大樹、荒井翔悟 (東京理科大学)

1A1-U05 : 「深度計測に基づく AI を用いた重量未知物体の自動把持システム」

○ (学) 長尾匠真、眞柄幸弘、武井冬馬、竹ヶ原理人、妹尾拓、近野敦 (北海道大学)

1A1-U06 : 「A Hybrid Impedance-Admittance Controller for Surface Sliding Task by Using Multi-Link Aerial Robot」

○ (学) Zicheng Luo, Jinjie Li, Yicheng Chen, Zicen Xiong, Maolin Lei, Moju Zhao (The University of Tokyo)

1A1-U07 : 「爪付き指を備えたロボットアームによるミカンの内部挿入型皮むき動作」

○ (学) 上田蒼馬、木村航平、工藤俊亮 (電気通信大学)

1A1-V02 : 「双腕ロボットによる対象物の角を利用した 強固な紐縛り操作」

○ (学) 伊藤大翔、工藤俊亮、木村航平 (電気通信大学)

1A1-V03 : 「多軸マニピュレータのための作業空間における関節トルク制限付き位置・姿勢制御器と遠隔操作への応用」

○ (学) 土田陵雅、菊植亮 (広島大学)

1A1-V04 : 「逆可到達性マップと環境占有情報に基づく移動マニピュレータの衝突回避を伴う把持計画」

○ (学) 安江遼馬、関山浩介 (名城大学)

1A1-V05 : 「無段変速回転モジュールにおける仮想ダイナミクス干渉項を利用した運動協調制御」

○ (学) 古賀祐矢、有田輝、中嶋一斗、田原健二 (九州大学)

1A1-V06 : 「ロボットアームによるけん玉「ふりけん」実現に向けた要求運動性能を緩和する軌道生成」

○ (学) 山中翔馬、山川雄司 (東京大学)

1A1-V07 : 「相補的な検出特性を活かすマルチレート近接覚センサデバイスの開発」

○ (学) 森陸、有田輝、中嶋一斗、田原健二 (九州大学)

作業移動ロボット（1 / 2）◇ Mobile Manipulation Robot (1/2)

1A1-H07：「パレット搬送作業を目的としたハンドリフト型移動ロボットの開発」

○（協）藤原龍一、中野好将、矢野賢一（三重大学）、清水理紗子、中西潤也（サンヨー技研工業株式会社）

1A1-H08：「Impedance Control by Velocity PID Controller: Compliant Interaction in Mobile Platforms」

○（協）Md Fahad Sahed, Katsuyuki Morishita, Ikuo Mizuuchi (Tokyo Univ. of Agriculture and Tech.)

1A1-H09：「倒伏者姿勢に適應するリーチリフト式救助ロボットの開発」

○（学）内田寛人、桑原央明（芝浦工業大学）

1A1-H10：「沼津御用邸に隣接した島郷海岸に大量に漂流する堆積物の自動回収ローバの提案」

○（正）水上憲明（東京国際工科専門職大学）、勝又健心（芝浦工業大学）、下田真吾、鈴木秀紀（名古屋大学）、飯塚浩二郎（芝浦工業大学）

1A1-H11：「小型精密自走ロボットに搭載可能な M1 微細ねじ締め機構の開発」

小山充記、○（学）磯崎蓮、Irene Francoise Agnobarria Diatta、瀧脇大海（横浜国立大学）

1A1-H12：「遊星歯車機構を用いた手動推進式実環境ダクト内清掃装置の開発」

○（学）岡本拓実、小野裕貴、伊藤文臣、中村太郎（中央大学）

1A1-I06：「LiDAR とカメラを用いたサービスロボットの自律移動制御」

○（学）沓名裕亮、伊藤大翔、鈴木勇人、内田敬久（愛知工業大学）

1A1-I07：「超信地旋回可能な球体外殻を有する移動ロボットの開発」

○（学）大竹花蓮、米田完（千葉工業大学）

1A1-I08：「積雪分布を考慮した自律除雪ロボットの行動計画手法の構築」

○（協）岡大博、禹ハンウル（工学院大学）、池勇勳（北陸先端科学技術大学院大学）、筑紫彰太（近畿大学）

1A1-I09：「物体操作・物体輸送・移動支援に兼用可能な超冗長テイルを有する搭乗型モバイルマニピュレータの開発」

○（学）石川凌大、村上恵太郎、小西将徳、平井仁、平岡拓真、有村東真、小島邦生、岡田慧（東京大学）

1A1-I10：「基盤モデルによる単眼画像深度推定と画像領域分割を用いた屋外自律移動ロボットの誘導」

第2報 シミュレーションによる性能評価および草刈りロボットによる実証

○（学）佐藤康晴、松本耕平、倉爪亮（九州大学）

1A1-I11：「伸縮脚機構を用いた外殻型移動ロボットの開発」

○（学）佐藤令崇、米田完（千葉工業大学）

1A1-I12：「アクティブキャスタによりホロノミック全方向移動可能な重量物搬送台車「人機カート」の開発」

○（協）榊原康平、野村方哉、金岡克弥（人機一体）

MEMS とナノテクノロジー (1 / 2) ◇ MEMS and Nanotechnology (1/2)

1A1-A01 : 「レーザー直接描画システムを用いたオンチップゲルアクチュエータの高集積化」

○ (学) ト部伊織、篠崎優希、和田紘樹 (中央大学)、横山義之 (富山県産業技術研究開発センター)、早川健 (中央大学)

1A1-A02 : 「強風耐性を有する霧収集装置のための切り紙構造の形状設計」

○ (学) 手塚拓夢、岩瀬英治 (早稲田大学)

1A1-A03 : 「MEMS カンチレバー型差圧センサ素子を用いた波高・風速センサ」

○ (学) 小枝華子、岸本卓大、嶋田恭大、安藤竜生、高橋英俊 (慶應大学)

1A1-A04 : 「オンチップパターンレーザとサンプリングモアレ法を組み合わせた光でこ方式カンチレバーのノイズレベルと感度の検討」

○ (学) 佐藤颯哉、白鳥俊宏 (慶應大学)、廣瀬和義、公文広樹、亀井宏記、本間秀 (浜松ホトニクス株式会社)、高橋英俊 (慶應大学)

1A1-A05 : 「捕獲部低背化マイクロ流路を用いた単一細胞プリンティングノズルの開発」

○ (学) 安部心源、長谷川篤哉、川名絃太、鈴木真心、久保壮太、岡本俊哉、柴田隆行、永井萌土 (豊橋技術科学大学)

1A1-B01 : 「ファイバレーザ加工一括によるピエゾ抵抗素子一体型ロードセルの製作」

○ (学) 大野樹、佐藤颯哉、福田将広、中島利八郎、高橋英俊 (慶應大学)

1A1-B02 : 「YOLO での線虫トラッキングにおける必要フレームレートの検討」

○ (学) 木村陸希、奥寛雅 (群馬大学)

1A1-B03 : 「光遺伝学のためのトラッキング統合型高速マイクロプロジェクションシステムの検討」

○ (学) 藤田透矢、木村陸希、江田篤志、奥寛雅 (群馬大学)

1A1-B04 : 「光遺伝学による神経活動操作に向けた高速蛍光フィードバックシステムの開発」

○ (学) 江田篤志、藤田透矢、奥寛雅 (群馬大学)

1A1-B05 : 「薄膜成膜技術によるステントリトリーバの製作プロセスの開発」

チャン・クレモン、○ (学) 増田成、大田能士、三木則尚 (慶應大学)

1A1-C01 : 「3D プリンタと MEMS 加工を用いたマイクロ遊星減速機の開発・評価」

○ (学) 越智隆雅、出原俊介、カリル・モハメッド (岡山大学)、寺尾京平 (香川大学)、真下智昭 (岡山大学)

1A1-C02 : 「電流検出型表面プラズモン共鳴センサにおける屈折率分解能の向上の検討」

○ (学) 西尾水希、大室和志、菅哲朗 (電気通信大学)

1A1-C03 : 「電解エッチング法による段差付モリブデン製ダイアフラムの作製と MEMS 圧力センサ応用」

○ (正) 高野雄太、寒川雅之、安部隆 (新潟大学)

1A1-C04 : 「Auxetic-Enabled 3D-to-2D Transformation for Thick-Film Nitinol Stents Manufacturing」

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

1A1-C05 : 「共生・非共生細菌の運動比較と共生過程の観察のための宿主器官を模倣したマイクロ流路の構築」

○ (正) 島田佳季 (電気通信大学)、小倉尚樹 (東京農工大学)、吉岡青葉、上村直輝 (電気通信大学)、下地博之 (琉球大学)、中根大介、菅哲朗 (電気通信大学)

バイオマニピュレーション◇ Bio Manipulation

1A1-W01:「振動誘起流れを用いた微小物体の高精度な回転角度制御」

○ (学) 石黒初彦、早川健 (中央大学)

1A1-W02:「生体分子モーターで駆動するソフトロボットへの応用に向けたメカニカルメタマテリアルの試作」

制御に向けた機械式計算要素

○ (学) 岡田明悠夢、柴澤颯良 (岐阜大学)、平塚祐一 (北陸先端科学技術大学院大学)、森島圭祐 (大阪大学)、新田高洋 (岐阜大学)

1A1-W03:「生体分子モーターで駆動するソフトロボットへの応用に向けたメカニカルメタマテリアルの試作」

多様な動作の実現に向けた機械要素

○ (学) 柴澤颯良、岡田明悠夢 (岐阜大学)、平塚祐一 (北陸先端科学技術大学院大学)、森島圭祐 (大阪大学)、新田高洋 (岐阜大学)

1A1-W04:「生体材料で構成された骨格と人工筋肉によるソフトロボットの開発」

○ (学) 北郷拓己 (北陸先端科学技術大学院大学)、新田高洋 (岐阜大学)、森島圭祐 (大阪大学)、平塚祐一 (北陸先端科学技術大学院大学)

1A1-W05:「電極一体型腱構造を有する骨格筋バイオアクチュエータの構築」

○ (学) 水野陽貴、後藤伊心、金恩恵、竹内大、長谷川泰久 (名古屋大学)

1A1-W06:「遠心細胞分取の精度向上に向けた細胞接着条件の検討」

○ (正) 大竹真央 (弘前大学)、阿部岳晃 (大阪大学)、浮田芳昭 (兵庫県立大学)、佐川貢一 (弘前大学)、三好洋美 (東京都立大学)

1A1-W07:「振動誘起流れを用いた細胞スフェロイド作製における流れ場と形成特性の評価」

○ (学) 谷畑寿宏、早川健 (中央大学)

1A1-X01:「生体分子モーター駆動人工筋肉の光制御を目指した金ナノ粒子によるスイッチの開発」

作製方法の簡略化と効率化

○ (学) 臼井大貴、堀兼誠 (岐阜大学)、森島圭祐 (大阪大学)、平塚祐一 (北陸先端科学技術大学院大学)、新田高洋 (岐阜大学)

1A1-X02:「生体分子モーター・細胞骨格系の観察のための Python による顕微鏡システム自動制御」

○ (学) 辻智貴 (岐阜大学)、平塚祐一 (北陸先端科学技術大学院大学)、新田高洋 (岐阜大学)

1A1-X03:「生体分子モーターによる人工筋肉で駆動するソフトロボット設計に向けたシミュレーションパッケージの作成」

○ (学) 森浦悠斗 (岐阜大学)、平塚祐一 (北陸先端科学技術大学院大学)、森島圭祐 (大阪大学)、新田高洋 (岐阜大学)

1A1-X04:「回転 / 並進圧電インパクト駆動機構を用いた疾患標的組織分取デバイス」

○ (正) 杉浦広峻、國井大輝、天谷諭 (東京大学)、河村峻太郎 (東京科学大学)、武部貴則 (東京科学大学 / 大阪大学)、新井史人 (東京大学)

1A1-X05:「回折格子統合型 AR マーカを用いた顕微鏡下でのマニピュレータ先端制御」

○ (学) 佐藤春樹、杉浦広峻、天谷諭、Shuzhang Liang、新井史人 (東京大学)

1A1-X06:「力覚提示を伴う顕微授精遠隔操作における可変ウィンドウ Savitzky-Golay フィルタを用いた遅延補償と安定化」

○ (学) 朴正根、横江健太、青山忠義 (名古屋大学)

1A1-X07:「衝撃型攪拌機の打撃力計測、及び作製したエマルションの粒子径評価」

○ (正) 上杉薫、小田陸人 (立命館大学)

1A1-Y02:「ピペット吸引模倣マイクロ流路によるソフト微粒子機械的特性評価における粒子径の影響」

○ (正) 上杉薫、中谷荘志 (立命館大学)

1A1-Y03:「毛管力と光照射 ATP 駆動型分子人工筋肉を動力源とする微粒子操作」

吉村日菜子、○ (正) 王穎哲、Chao-Shin Hsu (大阪大学)、新田高洋 (岐阜大学)、平塚祐一 (北陸先端科学技術大学院大学)、森島圭祐 (大阪大学)

1A1-Y04:「光照射型 ATP 駆動分子人工筋肉を動力源とするチューブ型流体駆動デバイスの創成」

中西智哉、○ (正) 王穎哲、Chao-Shin Hsu (大阪大学)、新田高洋 (岐阜大学)、平塚祐一 (北陸先端科学技術大学院大学)、森島圭祐 (大阪大学)

1A1-Y05:「根の機械刺激受容メカニズム解明に向けた根冠への音響刺激法の提案」

○ (学) 小川公暉、森島圭祐、王穎哲 (大阪大学)

1A1-Y06:「磁性ナノ粒子とハイドロゲルをその場集積化した線虫サイボーグの創成」

○ (学) 鐘小文、王穎哲、森島圭祐 (大阪大学)

1A1-Y07:「画像計測を用いた細胞核インジェクションツールの自動制御」

○ (学) 吉川太郎、梅谷智弘 (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)

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

1A1-Q01：「マイクロ流路内での微小構造体集積化および液体混合試験への応用」

○（学） 井下和紀、洞出光洋（摂南大学）

1A1-Q02：「細胞培養に向けたマルチウェルソフトアクチュエータの開発」

○（学） 河前遼太、倉科佑太（東京農工大学）

1A1-Q03：「細胞の特性計測のための微細加工・操作を組み合わせたプラットフォームの開発」

○（正） 小嶋勝（名城大学）、洞出光洋（摂南大学）

1A1-Q04：「生体模擬モデルの三次元管状構造作製に向けた犠牲材料の溶解時間制御」

○（学） 池田明寿、和田紘樹、早川健（中央大学）

1A1-Q05：「コラーゲンゲルの硬さ制御による免疫細胞の遊走評価」

○（学） 石黒拓海、余雪萍（中央大学）、四元聡志（東京薬科大学）、白崎善隆（東京大学）、早川健（中央大学）

1A1-Q06：「非矩形波刺激によるラット迷走神経刺激の興奮伝導方向選択性向上」

○（学） 柴田瑠偉、竹内大、佐伯聡太、平田仁、長谷川泰久（名古屋大学）

農業用ロボット・メカトロニクス（2／2）◇ Robotics and Mechatronics in Agriculture (2/2)

1A2-J01：「ジャミング転移による触覚・可変剛性を有するトマト収穫ロボット」

人の把持戦略に基づく果実もぎ取りの実現

○（学）牧嶋蓮斗、小澤正宜、Amar Julien Samuel、酒井昌彦、尾山匡浩、田原熙昂、片山大悟（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）

1A2-J02：「温室内外全体を移動しながらミニトマトを収穫する収穫ロボットの開発」

—有機ミニトマト農場の全体収穫を目指して—

○（協）森裕紀（株式会社トクイテン / 早稲田大学）、野々山昭太、前原圭祐、西川隆介、奥野福実夫、菊池航平（株式会社トクイテン）、菅佑樹（早稲田大学 / Sugar Sweet Robotics）

1A2-J03：「4球輪型水田用除草ロボットの試作」

○（正）井上浩行、曾利仁（津山工業高等専門学校）、杉本大志（苫小牧工業高等専門学校）

1A2-J04：「植生指数を空間注意機構に用いた環境依存性を低減した作物検出」

○（正）井内悠介、江丸貴紀（北海道大学）

1A2-J05：「畝上凹凸形状の連結照合に基づく畝跨ぎ型移動ロボットの移動量推定」

○（協）鎌田悠社、澤井圭、小柳健一、増田寛之、李豊羽、アルマスリ・アハメド（富山県立大学）

1A2-J07：「水田用除草ロボットに搭載する振動型攪拌機構の試作」

○（学）真木裕菜、澤田泰良、井上浩行、曾利仁（津山工業高等専門学校）、杉本大志（苫小牧工業高等専門学校）

1A2-J08：「硬肉モモの機械収穫に向けた収穫動作・把持動作の損傷評価」

○（正）山田哲資、根岸美智也、徳田献一、太田智彦（農業・食品産業技術総合研究機構）

1A2-J09：「自律走行草刈機のための3D LiDARを用いた傾斜を含む農地環境における走行可能領域地図生成」

○（学）石橋賢（筑波大学）、米澤誠仁、鈴木廉（Workauto株式会社）、大矢晃久、萬礼応（筑波大学）

1A2-J10：「物体検出に基づくVRインターフェースを用いたトマト収穫ロボットの遠隔操作」

○（学）後地拓真、藤永拓矢（大阪公立大学）

1A2-J11：「果樹園通路環境における単眼カメラによるゼロショット経路追従」

○（学）白幡大和、田陽（信州大学）

1A2-J12：「悪路路面を考慮した除草作業ロボットの横滑り抑制制御システムの開発」

○（学）梶家龍、林倅平（岡山理科大学大学院）、横田雅司（岡山理科大学）

1A2-K01：「除草作業ロボットの負荷力推定および制御システムの開発」

○（学）松本龍馬、林倅平（岡山理科大学大学院）、横田雅司（岡山理科大学）

1A2-K02：「大規模施設栽培における葉かき用エンドエフェクタの開発」

○（学）藤本和哉、佐藤光、石井和男（九州工業大学）

1A2-K03：「平棚式オウトウ園地における点群からの樹体および支柱の抽出」

○（学）五十嵐凜、妻木勇一（山形大学）

1A2-K04：「遠隔介入可能な半自動収穫支援を目指したロボットシステムに関する基礎研究」

○（学）プトリ・タリータ、高橋秀治（東京科学大学）

1A2-K06：「選択更新型の多解像度ボクセルマップの導入とそれに基づく効率的な視点計画の提案」

- 植物体の芽のオンライン探索を目的として -

○（学）寺井善幸（地方独立行政法人大阪府立環境農林水産総合研究所）、安川真輔（九州工業大学）

1A2-K07：「聴覚刺激による野生動物の行動制御を目的としたドローンプロペラの騒音設計」

○（正）菊池隼、野田龍介（東京工科大学）

1A2-K08：「土壌硬度計測用自律移動ロボットの開発」

○（正）秋元俊成（東洋大学）、齋藤稔、諏佐友哉（大起理化学工業株式会社）

1A2-K09：「模倣学習による農業ロボットの収穫動作獲得に関する研究」

植田達哉、○（正）藤永拓矢（大阪公立大学）

1A2-K10：「連続的な進行波の生成が可能な駆動機構を持つエイロボットの開発」

○（学）落合亮輔、青木岳史（千葉工業大学）

1A2-K11：「急斜面作業用自動草刈りロボットの横滑り抑制を実現させるためのクローラ・ロール回転機能の提案」

○（学）田邊ヒロコ、原田悠哉、藤原大佑（芝浦工業大学）、渡邊智洋（公立諏訪東京理科大学）、岩野優樹（新潟大学）、牛越弘彰（桃山学院大学）、飯塚浩二郎（牛越製作所）

1A2-K12：「花修景における株間・条間自動除草ロボットの開発」

○（学）川村望、能勢竜矢、中村葵、門倉拓弥、萩野修平、釜道紀浩、中村明生（東京電機大学）

エコ・グリーンメカトロニクス◇Eco Green Mechatronics

1A2-V04 : 「廃棄物焼却施設向けボイラー検査ロボットの機械的改良と実証」

○ (正) 長谷川尚哉 (和歌山工業高等専門学校)、寺下慎、一ノ瀬颯人、西海壮、徳田邦洋 (川崎重工)

1A2-V05 : 「廃棄物焼却施設向けろ布洗浄ロボットの開発と位置決め実験」

○ (正) 長谷川尚哉 (和歌山工業高等専門学校)

1A2-V06 : 「音の掃除機」の実現に向けたグローバル制御手法の提案」

○ (学) 田中克宗、久野翔太郎 (北九州工業高等専門学校)、岩本宏之 (成蹊大学)

1A2-V07 : 「PVDF フィルムと適応信号処理による平板の振動エネルギー最小化」

○ (学) 松田大毅、久野翔太郎 (北九州工業高等専門学校)、岩本宏之 (成蹊大学)

1A2-V08 : 「振動学モデルを用いた熱音響冷凍機の性能予測」

○ (学) 小田琉斗、久野翔太郎 (北九州工業高等専門学校)、岩本宏之 (成蹊大学)、石川諭 (九州大学)

1A2-W04 : 「適応信号処理による波動トラッピング制御システムの実証」

○ (学) 林山遙翔、久野翔太郎 (北九州工業高等専門学校)、岩本宏之 (成蹊大学)、石川諭 (九州大学)

1A2-W05 : 「フィールド探索に活用可能な低反力かつ三次元凹凸を有する物体の吸着に関する提案」

○ (正) 高柳一樹 (名古屋国際工科専門職大学)、芦澤怜史 (名城大学)

1A2-W06 : 「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」

アクチュエータ動力の集中と分散の検討

○ (学) 梶山ビートル、芦澤怜史 (名城大学)

1A2-W07 : 「フィールド調査に活用するための索状ロボットの開発」

差動モジュールの高トルク高強度化

○ (学) 吉武凌汰、芦澤怜史 (名城大学)

1A2-W08 : 「アクチュエータの有効活用を考慮したパラレルリンク移動ロボットの研究開発」

- システム設計と実現可能性の検討 -

○ (学) 坂口航大、芦澤怜史 (名城大学)

交通・物流のロボティクスとITS（2／2）◇Robotics in Transportation and Logistics & ITS (2/2)

1A2-N01：「ニューラルネットワークを用いた自動運転車両の交差点挙動解析と信号有無の交通流への影響比較」

○（学）山下智也、松野隆幸、戸田雄一郎（岡山大学）

1A2-N02：「LiDARを用いたDual Field Predictionによる統合的3次元物体検出と行動予測」

○（正）ト允洙、篠田巴玖、針屋慶吾、福田有輝也、米陀佳祐、菅沼直樹（金沢大学）

1A2-N03：「運転不安の低減への情動適応サブミナル操作アシストの提案」

○（学）三山誓也、佐々木元気、五十嵐洋（東京電機大学）

1A2-N04：「三次元軌道情報を活用したGNSS/IMUによる位置推定の高精度化」

○（学）内藤縁、田中冠成、目黒淳一（名城大学）

1A2-N05：「変化地物の影響除去によるLiDARスキャンマッチングのロバスト化に関する研究」

○（学）山田翔太、金森優次郎（名城大学）、二宮芳樹（名古屋大学）、目黒淳一（名城大学）

1A2-O01：「ドライビングシミュレータ走行データに基づく自転車回避場面での車両運転時の特性評価」

○（学）三岩功季（三重大学）、堤成可（香川大学）、山口晃輝、増田雄大、早川聡一郎、池浦良淳（三重大学）

1A2-O02：「生活道路での疎で不確実な時空間情報を統合するモビリティ情報基盤のプロトタイプ開発」

○（学）須藤英公、渡辺航太、伊藤太久磨（東京大学）

1A2-O03：「モビリティ情報基盤とスマートフォンの連携に基づく出会い頭事故防止システムの初期検討」

○（学）堀恵大、須藤英公、渡辺航太、鈴木健斗、伊藤太久磨（東京大学）

1A2-O04：「車載ネットワークへの出力系デバイスのプラグアンドプレイ接続」

吉田龍人、○（正）新井義和（岩手県立大学）、福原和哉（アイシン・ソフトウェア）

1A2-P03：「後方車両との相互作用を考慮したサイクリストの追い越し行動モデル」

○（学）小栗漱也（名古屋大学）、脇坂龍（TTDC）、奥田裕之（名古屋大学）、山口拓真、伴和徳（TTDC）、鈴木達也（名古屋大学）

1A2-P04：「屋外用自律走行ロボットの地図作成効率化技術」

走行可能領域の自動判定による地図生成・更新と作業フロー改善

○（正）中村佳雅（東京都立産業技術研究センター）、戸田雄一郎（岡山大学）

1A2-P05：「出版物流倉庫のためのモバイルマニピュレータによる書籍出庫自動化システムの構築」

○（学）嶋崎翔太、三輪隼也、伊藤紘成、金子凌星、荒井翔悟（東京理科大学）

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

1A2-N06：「自律型水中ロボット (AUV) による流れ環境における海底設置物の把持制御手法」

○（学）坂井基起、千歳和、茂木優一、巻俊宏（東京大学）

1A2-N07：「サイドスキャンソナーによるブルーカーボンの識別に向けた基礎データの取得」

○（学）岡本莉空、小澤正宜、清水俊彦、片山大悟、Julien Amar、酒井昌彦、尾山匡浩、田原熙昂（神戸市立工業高等専門学校）

1A2-N08：「自律移動可能な波浪観測用ブイの運用に向けた MQTT ベース情報伝送システム」

○（学）篠塚涼平、高橋凜生、藤川太郎（東京電機大学）

1A2-N09：「双腕ロボットアームを用いた ROV の水中移動法提案」

○（学）石坂孝一、小澤正宜、清水俊彦、アマル・ジュリアン、酒井昌彦、片山大悟、尾山匡浩、田原熙昂（神戸市立工業高等専門学校）

1A2-N10：「ブルーカーボンの音響識別に関する基礎データ」

解析及びシミュレーション

○（学）濱田昂汰、小澤正宜、清水俊彦、片山大悟、酒井昌彦、尾山匡浩、田原熙昂、AmarJulian（神戸市立工業高等専門学校）

1A2-N11：「深度 773m を記録したマッコウクジラ用水風船内蔵型吸着ロガー」

○（学）中居友恵、野崎将太郎、浅田麟太郎、山之下海里、五十嵐凜、伊藤雅人、榎折莞多、妻木勇一（山形大学）、辻井浩希（OWA）、岡本亮介（地域資源ラボ）、青木かがり（帝京科学大学）

1A2-O06：「マッコウクジラ用ローバーのための斜歩行機構」

○（学）榎折莞多、浅田麟太郎、五十嵐凜、佐藤匠真、妻木勇一（山形大学）

1A2-O07：「Close-range formation control of multiple AUV with visual servoing」

○（学）Qi Ming Yew, Toshihiro Maki (The University of Tokyo)

1A2-O08：「教育用水中ロボット CHVIS を用いた循環型学習プログラムの実践」

○（正）小澤正宜、栗田聖也、清水俊彦、片山大悟、Julien Amar、酒井昌彦、尾山匡浩、田原熙昂、東義隆（神戸市立工業高等専門学校）

1A2-O09：「デジタルツイン構築に向けた水中ロボット用シミュレーション環境の開発」

○（協）升田翔雲、石井和男（九州工業大学）

1A2-O10：「水中駆動トーラス型浮力調整機構」

○（学）池田信吏、三宅章太、阿部一樹、渡辺将広、多田隈建二郎（大阪大学）

1A2-O11：「Development of a Quad Buoyancy Controller Equipped Underwater Glider」

-System Design and Initial Gliding Test-

○（正）Luis Canete, Jun Niel Paquibot (Univ. of San Carlos), Takayuki Takahashi (Fukushima Univ.)

1A2-P07：「水上ロボットを用いた水中ロボット運用を目的とした テザー張力計測の基礎検証」

○（学）白濱真人、藤永拓矢（大阪公立大学）

1A2-P08：「相互音響測位による AUV の自己位置推定手法」

中層航行時の評価

○（協）下野宗司（東京大学）、山縣広和（日本工業大学）、竹本健人、巻俊宏（東京大学）

1A2-P09：「液体循環型水中トレッドミルと PIV システムの統合開発」

○（学）大橋昌吾、市原靖之、久保貴（名城大学）、新竹純（電気通信大学）、池本有助（名城大学）

1A2-P10：「深層学習によるサンゴ生息領域識別と空間的構造に基づくサンゴ探索システムの検討」

○（学）谷合真歩、山岸航平、鈴木剛（東京電機大学）

1A2-P11：「複数水中ロボットの遊泳における水流渦が消費電力に与える影響評価」

○（学）市原靖之、大橋昌吾（名城大学）、新竹純（電気通信大学）、池本有助（名城大学）

宇宙ロボット（2／2）◇Space Robotics (2/2)

1A2-L01：「多脚型フリークライミングロボットのための多関節型アンカリングハンドの開発」

○（学）大宅未輝人、川越響気、三宅義之、永岡健司（九州工業大学）

1A2-L02：「宇宙デブリの接触維持に向けたターゲットの運動量に基づく回転型 MR ダンパの抵抗力制御」

○（学）本間洋平太、羅靖涛（芝浦工業大学）、辻田哲平（防衛大学校）、安孫子聡子（芝浦工業大学）

1A2-L03：「月地中サンプリングのためのドリル式サンプリング機構の提案」

○（学）伊達正太郎、大依立、飯塚浩二郎（芝浦工業大学）

1A2-L04：「宇宙エレベーター用テザーの補強方法と補強クライマーの開発」

○（正）高橋礼、高橋礼、寺田百恵、加藤和弥、大野英隆（湘南工科大学）、淵田安浩、石川洋二（大林組）

1A2-L06：「月惑星探査における4輪駆動ローバの段差乗り越え性能の改善」

姿勢制御を考慮した数値シミュレーションによる評価

○（学）福王悠星（総合研究大学院大学）、大槻真嗣（宇宙航空開発研究機構）

1A2-L07：「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」

第2報、真空中における駆動ローラの温度解析

○（正）寺田百恵、井上礼文宏、加藤和弥（湘南工科大学）、新述隆太、淵田安浩、石川洋二（大林組）

1A2-L08：「軟弱急斜地盤での前・後車輪軸間距離の能動的伸縮機構を搭載した月面探査ローバの滑落抑制旋回手法の提案」

○（学）岩森健太朗、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-L09：「スラスト機構およびマニピュレータを搭載した軌道上ダイナミクス模擬を実現する二次元空気浮上ロボットの設計」

○（学）飯塚健太、片男浪輝大、内田亮慈、竹花佳祐、古田雄大、齊藤拓実、栞原聡文（東北大学）

1A2-L10：「Unsupervised Terrain Clustering in a Lunar Analog Environment Using RGB-D Data」

○（正）Shahid Ansari, Shamistan Karimov, Shreya Santra, Kazuya Yoshida (Tohoku Univ.)

1A2-L11：「運用手順と資源制約を同時に考慮した宇宙往還機運用計画の形式的検証」

宇宙物流における Generalized Multi-Commodity Network Flow の検証的拡張

○（正）山隅允裕（三菱電機 / ジョージア工科大学）、方弘毅（ジョージア工科大学）

1A2-L12：「光弾性境界法を用いた車輪地盤走行系解析のための機械学習に基づく境界応力推定」

○（学）平良優貴、永岡健司（九州工業大学）

1A2-M01：「不定形物体に適応する三次元螺旋なじみグリッパーの開発」

○（学）足立一真、永岡健司（九州工業大学）

1A2-M02：「グラウサ車輪による軟弱斜面走行における砂流動場の動的モード分解」

走行時砂流動の時空間構造解析

○（学）小野友久、永岡健司（九州工業大学）

1A2-M03：「ねじり巻取り可能な高収納率・高剛性伸展メカニズム」

村松蒼汰、渡辺将広、○（学）Zahra Golsorkhi、阿部一樹、三宅章太、多田隈建二郎（大阪大学）

1A2-M04：「高強度化学繊維によるワイヤ駆動のための基礎的検討」

第17報：月面利用のための短波長紫外線と繰り返し曲げによる強度低下の測定

○（学）坂口遼太、遠藤玄、有賀嵩紘（東京科学大学）

1A2-M05：「マイクロスパイン車輪とばねによる把持力を利用した岩石上での走破性向上」

○（学）平川健三郎、赤須亮太、牧野莉央、前田孝雄（東京農工大学）

1A2-M07：「遠隔マニピュレーションのための投擲ロボットシステムの開発」

○（学）巖津公祐、永岡健司（九州工業大学）

1A2-M08：「インフレーターブルドッキング機構のスケールアップ実証」

○（協）内藤開（東京理科大学）、小嶋淳、鶴山尚大（清水建設株式会社）、谷脇孝一（太陽工業株式会社）、高久雄一、木村真一（東京理科大学）

1A2-M09：「探査ロボットの遮蔽に起因する UWB 測位誤差低減に向けた位置算出手法に関する検討」

○（学）阿河大樹、鈴木大和、坂本康輔、國井康晴（中央大学）

1A2-M10：「2輪型月面探査ローバのための砂のせん断破壊を利用した横 PPL 移動機能による軟弱斜面横断時の横滑り抑制手法の提案」

○（学）ヨウ・タクセツ、亀川廉、飯塚浩二郎（芝浦工業大学）

1A2-M11：「超小型衛星のための低速度放出機構の研究」

○（学）新田隼大、高橋健一郎、山田直優、荒井湧介、渡邊奎、中条俊大、中西洋喜（東京科学大学）

1A2-M12：「膜面型宇宙構造物上を移動するロボット機構における面内方向動作についての研究」

○（学）磯崎絢太郎、伸鉢貴臣、中西洋喜（東京科学大学）

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

1A2-F07：「搭乗型機械操作の操作性と眼球運動の関係」

○（学）永岡日向、和田隆広（奈良先端科学技術大学院大学）

1A2-F08：「位置と深さを連続的に調整可能な人・機械協調型半自律掘削制御系の設計」

○（正）岡田昌史、Yeqiang Ren、高田敦（東京科学大学）

1A2-F09：「無電源環境で使える重量物支持引き上げ装置の開発」

○（協）福田靖、岡本裕、広瀬茂男（白山工業株式会社）

1A2-F10：「没入型遠隔操作ロボットにおける映像の左右反転や身体性が Bring-me タスクのしやすさに与える影響」

小野桂市、○（正）湯口彰重、松本吉央（東京理科大学）

1A2-F11：「人機協調を考慮した VLM を用いたロボットの物体整列行動生成」

○（学）苑原駿希、藤井康之（立命館大学）、森佳樹（大阪大学）、島田伸敬（立命館大学）

1A2-F12：「Inverse Reachability Map を用いたベース再配置による MR 操作の半自律制御」

○（学）東大誠、関山浩介（名城大学）

1A2-G06：「移動ロボットに対する人の安心領域のアプローチ方向依存性」

○（学）森田樹、Artha Ivonita Simbolon、渡辺哲陽（金沢大学）

1A2-G07：「パーソナルスペースを考慮した歩行者とのすれ違い回避法」

○（学）久保侑生、日高浩一（東京電機大学）

1A2-G08：「ROS 2 と Unity を用いた VR 遠隔操作用低遅延ステレオ映像ストリーミングシステムの実装と評価」

○（協）中西淳（名城大学）

1A2-G09：「ヒト同士の協調作業におけるパフォーマンス向上のための直接介入手法の検討」

○（正）佐々木元気、五十嵐洋（東京電機大学）

1A2-G10：「意図物体の推定に基づく机上物体渡し」

○（学）島晟介、ラサミー・ポチャラ、都築和代、青柳誠司、前泰志（関西大学）

1A2-G11：「融合割合の変化が身体融合ロボットアバター操作時の動作に与える影響」

○（学）宇野稜介、浪川靖子、田中由浩（名古屋工業大学）

1A2-G12：「協調操作エージェントのための LLM とファジィシステムの階層型アーキテクチャの予備検証」

○（学）西村匠生、湯川光、田中由浩（名古屋工業大学）

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

1A2-D01：「片手荷物保持歩行における安定化戦略の変化と筋活動メカニズムの解析」

○（協）後藤正太郎、久保大地、松永夏己（九州大学）、金田礼人（電気通信大学）、山本元司、中島康貴（九州大学）

1A2-D02：「視覚障害者の安全な直線歩行を支援するスマートフォン用アプリケーション」

○（協）河田遠乃（神戸市立工業高等専門学校）、和田浩一、仲泊聡（公益社団法人 NEXT VISION）、清水俊彦、小澤正宜、Samuel Amar Julian、尾山匡浩、酒井昌彦、田原熙昂、片山大悟（神戸市立工業高等専門学校）

1A2-D03：「加速歩行におけるトレッドミル制御方式の比較」

—Fixed-Speed Control と Self-Paced Control の運動学・運動力学解析—

○（学）神田龍一郎、大石裕斗、松永夏己（九州大学）、亀崎允啓（東京大学）、金田礼人（電気通信大学）、山本元司、中島康貴（九州大学）

1A2-D04：「荷重感応型ロック関節を用いた Hands-free Crutch の台上試験装置の開発」

○（学）松澤悠、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-D06：「車椅子ユーザーの日常活動量推定手法の検討」

○（協）高嶋淳（国立障害者リハビリテーションセンター）、倉林大輔（東京科学大学）、眞田一志（横浜国立大学）、白銀暁（国立障害者リハビリテーションセンター）、緒方徹（東京大学）

1A2-D07：「STEF 検査を用いた口腔内コントローラによる電動義手の操作性の検証」

○（学）中西悠貴、坂口由宇太、伊東明俊（東京電機大学）

1A2-D08：「爪付き指先センサ他複数センサを装着した高機能・多機能化電動義手の開発」

○（正）伊東明俊、中山太陽（東京電機大学）

1A2-D09：「搭乗状態を模擬した実積載下での可変径車輪を搭載した五輪車椅子による昇段動作と躍度を用いた評価」

○（学）江藤輝、井上淳（東京電機大学）

1A2-D10：「指をすり合わせる義手」

ワイヤー駆動を用いた母指モデル実装 第2報

○（学）浦野遙、野田哲男（大阪工業大学）

1A2-D11：「大腿部における立ち上がり動作補助を目的とした振動刺激装置の試案」

○（学）光國翔哉、土谷圭央（香川大学）

1A2-D12：「複数歩行者環境における LSTM を用いた PV の走行意図方向予測モデルの構築」

○（学）吉川凌平、城ヶ峰崇生、松永信智（熊本大学）

1A2-E01：「着衣支援機能付きハンガーの開発」

第二報：操作力評価及び着衣動作検証

○（学）新井希望、西村齊寛、渡辺哲陽（金沢大学）

1A2-E02：「新規な構造の円板型 ER 流体ブレーキにおけるトルク評価」

○（学）上野北翔、小柳健一（富山県立大学）、菊池武士（大分大学）、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）

1A2-E03：「反復把持動作中の表面筋電信号を用いた握力低下特性の基礎検討」

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

1A2-E04：「意図推定手法を用いた触診技術を対象とした可搬式リーダーフォロワ型ロボットシステムの開発」

○（正）呂子航、伊藤一路、小柳健一、増田寛之、李豊羽、アルマスリ・アハメド、澤井圭（富山県立大学）

1A2-E05：「個人差を考慮した筋電義手制御システム」

動作閾値が使用者の操作感に与える影響

○（学）松田孝太郎、出川奏楽、池田圭吾（北海道科学大学）、小川和輝（愛知工科大学）、遠藤文人（福岡工業大学）、加藤太郎（東京工科大学）、加藤英晃、成田正敬（東海大学）、内野大悟（沼津工業高等専門学校）

1A2-E07：「ウェアラブルセンサに基づくロボット制御システムの開発」

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

1A2-E08：「音声情報に基づくリアルタイム視覚提示を用いた口腔衛生指導支援システムの初期構築と歯科医師による模擬指導評価」

○（学）小松明衣、今村孝、佐藤拓実、中村由紀（新潟大学）

1A2-E09：「クラウド型 MCI スクリーニングシステムにおける 2 段階判別アルゴリズムの性能向上」

○（学）大津壮吾、森田良文（名古屋工業大学）、戸嶋和也（名古屋工業大学 / 偕行会リハビリテーション病院）

1A2-E10：「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およびその制御方法」

○（正）原口真、奥村一将（大阪工業大学）

1A2-E11：「視覚支援学校におけるプログラミング教育システムの改良」

エラーへの気づきを促す支援手法の提案

○（協）菅原研、沼倉颯大、屋代桜都葉、松本章代（東北学院大学）

1A2-E12：「遠隔触診を支援する全方位映像を用いた動作指示システムの構築」

○（学）梶尾俊介、湯川光（名古屋工業大学）、齊藤貴文（令和健康科学大学）、田中由浩（名古屋工業大学）

リハビリテーションロボティクス・メカトロニクス (2 / 2) ◇ Rehabilitation Robotics and Mechatronics (2/2)

1A2-R01:「膝関節伸展終末域におけるスクリュホームムーブメントを支援するソフトアシストスーツ」

○ (学) 村田和樹、長谷川泰久、竹内大 (名古屋大学)、塚原淳 (国立長寿医療研究センター)

1A2-R02:「単一慣性センサ関節角度推定における入力平均値除去の有効性評価」

○ (学) 豊島光陽、李在勲 (愛媛大学)

1A2-R03:「仮想ライトタッチを用いた静的 / 動的バランス能力の同時評価システム」

○ (学) 緑川育人、三上隼人、王天一、島圭介 (横浜国立大学)、島谷康司 (県立広島大学)

1A2-R04:「IoT 歩行車と人デジタルモデルによる歩行評価に関する基礎的検討」

○ (学) 中村篤哉 (大阪電気通信大学)、青山宏樹 (藍野大学)、鄭聖熹、小川勝史 (大阪電気通信大学)

1A2-R05:「身体的リハビリテーションアセスメントのための角度調整可能な装着型足関節トルク測定装置の開発」

○ (学) 王霞冰、趙曉宇、高尾悠真 (東海大学)、谷岡龍一、中川敬汰 (広島都市学園大学)、谷岡哲也 (徳島大学)、劉曉俊、甲斐義弘 (東海大学)

1A2-R06:「ヒラメ筋・腓腹筋の表面筋電位、足関節角度・角速度を用いた非等尺性収縮時の底屈トルクの推定」

○ (協) 尾崎壮、矢代大祐、弓場井一裕、駒田諭 (三重大学)

1A2-R07:「ソフトアクチュエーションによる前腕回内回外用リハビリテーションデバイスの検討」

○ (学) 福田響喜、森俊介、下岡綜 (岡山大学)、濱田全紀、岡佳純 (岡山大学病院)、亀川哲志 (岡山大学)

1A2-S01:「マッスルスーツを用いた歩行改善効果の評価」

○ (学) 橋村玲音、小林宏 (東京理科大学)

1A2-S02:「片側足関節蹴り出し補助における時間的整合性と歩行力学・生体応答」

サドル支持型部分体重免荷トレッドミル歩行における足関節ロボット介入

○ (学) 山村沙瑛、平井宏明、寺田怜平、井出陽、久賀紘和 (大阪大学)、古川啓介 (大阪大学 / 星ヶ丘医療センター)、古堅功将、山口大翔、森佳樹 (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 / 大阪大学)

1A2-S03:「筋電義手操作訓練を支援する仮想トレーニング環境の試作」

○ (学) 上川洪幸、林喜章 (佐賀大学)

1A2-S04:「理学療法士の手技に着目した足関節用リハビリテーション機器に関する研究」

○ (学) 陳萌、赤熊超瑠、下岡綜 (岡山大学)、濱田全紀、塩見駿 (岡山大学病院)、上原健敬 (岡山医療センター)、亀川哲志 (岡山大学)

1A2-S05:「モーションキャプチャを用いた動作解析による脊柱側弯症評価」

○ (正) 内山瑛美子、市毛佑弥、加藤壮、ヘルナンデス・ヴィンセント、ベンチャー・ジェンチャン (東京大学)

1A2-S06:「VRを用いた上半身のリハビリテーションにおける動的難易度調整の実装と評価」

○ (学) 前田陽祐、ヘルナンデス・ヴィンセント、内山瑛美子、ベンチャー・ジェンチャン (東京大学)

1A2-S07:「筋収縮モデルと筋骨格モデルを用いた機能的電気刺激のモデルベース制御」

○ (正) 土方亘、李景陽、萩原志皇 (東京科学大学)

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

1A2-A06 : 「投擲精度向上を目的とした着地点の誤差感度に基づく任意最適運動設計」

○ (正) 岡田昌史、小川康輔、高田敦 (東京科学大学)

1A2-A07 : 「人の受容性と行動特性を考慮したロボットの効率的なエレベータ降車計画」

○ (正) 奥田裕之、林凌生 (名古屋大学)、富永健太 (三菱電機)、鈴木達也 (名古屋大学)

1A2-A08 : 「冗長マニピュレータを用いた動的障害物に対するリアルタイム回避制御」

○ (学) 詫間雄介、伊藤彰人、辻内伸好、間宮龍之介 (同志社大学)

1A2-A09 : 「軌道最適化の双対変数に基づく集団歩行における AMR の歩行者誘導戦略の提案」

○ (学) 加田愛貴、本田康平、奥田裕之、鈴木達也 (名古屋大学)

1A2-A10 : 「セーフ強化学習による COLREGs 準拠の船舶衝突回避」

○ (協) 山中直人、小林泰介 (国立情報学研究所 / 総合研究大学院大学)

1A2-A11 : 「吊り荷の巻き上げ・巻き下げを考慮したクレーンの非最適化モデル予測制御」

○ (協) 蘇田卓流、梶原秀一 (室蘭工業大学)

1A2-A12 : 「接地点追従型 6 脚ロボットにおける 3 軸力センサを用いた局所制御」

○ (学) 石上昇汰 (名古屋大学)、稲垣伸吉 (南山大学)、加藤亮太、小林立樹 (新明工業 (株))、鈴木達也 (名古屋大学)

1A2-B07 : 「Learning of Residual Dynamics in Data-Driven MPC for Omnidirectional Aerial Robots」

○ (学) Johannes Kuebel, Jinjie Li, Moju Zhao (The University of Tokyo)

1A2-B08 : 「把持物体を考慮したトルクセンサレスコンプライアンス制御の基礎検討」

○ (学) 内藤敬弘、永野健太、和田正義 (東京理科大学)

1A2-B09 : 「連続空間における複数 AMR の経路と施設レイアウトの同時最適化」

○ (学) 野村透生、奥田裕之、鈴木達也 (名古屋大学)

1A2-B10 : 「跳躍姿勢と把持動作の深層強化学習に基づく能動的接触に向けた飛びつきロボットの開発」

○ (学) 石原拓樹、イム・ユチャン、田中文英 (筑波大学)

1A2-B11 : 「物理パラメータの周期変化による 2 点吊り振子の制振制御」

○ (協) 西川航誠、梶原秀一 (室蘭工業大学)

1A2-C06 : 「安全な接触動作のための視覚・力覚情報に基づく制御」

○ (協) 錦健志、桂誠一郎 (慶應大学)

1A2-C07 : 「タスク動作計画における幾何述語の解析的表現とデータ駆動型暗黙表現の統合」

○ (協) 福田健二、山北昌毅 (東京科学大学)、若山永哉 (NEC)

1A2-C08 : 「冗長自由度ロボットのシステムにおける暗黙的な零空間多様体の生成」

○ (正) 石垣泰暉 (東京理科大学)、Vidal-Calleja Teresa (シドニー工科大学)、鮎澤光 (産業技術総合研究所)、吉田英一 (東京理科大学)

1A2-C09 : 「参照値の予見的埋込みによる空気圧駆動上半身ヒューマノイドロボットの遅れ補償データ駆動制御」

○ (協) 熱田洋史、石原尚 (大阪大学)、浅田稔 (大阪大学 / 大阪国際工科専門職大学 / 中部大学)

1A2-C10 : 「マニピュレータへの動作教示作業簡略化のための経路生成方法の実機検証」

○ (学) 山本和輝、笠原佑太、小林祐一、早川智洋 (静岡大学)、竹下啓嗣、和田侑也、中村陽一郎 (芝浦機械株式会社)

1A2-C11 : 「残差型モデル予測経路積分制御の性能改善に向けた検討」

○ (学) 河野有希、権裕煥、三好誠司 (関西大学)

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

1A2-F01 : 「MR 流体吸盤の吸着特性に関する基礎的考察」

○ (学) 竹内聡志、塚越秀行、折金悠生 (東京科学大学)、中野政身 (Smart TECH Lab)

1A2-F02 : 「流体シートトランジスタの性能改善を目指した設計方法」

○ (学) 小方悠菜、折金悠生、張広也、塚越秀行 (東京科学大学)

1A2-F03 : 「2K-H 型差動原理に基づく大中空・高剛性「連星減速機構」の提案と原理検証」

—樹脂および金属試作による機構学的成立性の実証—

○ (正) 川上隆之、金岡克弥 (人機一体)

1A2-F04 : 「楕円体を用いた確動駆動式ホロノミック全方向回転機構」

○ (正) 渡辺将広、多田隈建二郎 (大阪大学)

1A2-F05 : 「磁束推定値の補正にホール IC と Look-Up Table を用いた直接トルク制御による永久磁石同期モータの負荷トルク推定」

○ (協) 下谷啓介、矢代大祐、弓場井一裕、駒田諭 (三重大学)

1A2-G01 : 「粘弾性体を用いた逆可動関節モジュールの位置制御」

○ (学) 春名一希、有田輝、中嶋一斗、田原健二 (九州大学)

1A2-G02 : 「位置姿勢同期型自重補償機構」

○ (学) 栢分峻汰郎 (東北大学)、多田隈建二郎 (大阪大学)

1A2-G03 : 「バネの特性変化を許容した自重補償アームの設計」

○ (学) 神戸祐帆、滝田謙介、樋口勝 (日本工業大学)

1A2-G04 : 「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およびモーター特性の測定

○ (正) 白井達也、鈴木龍之介 (鈴鹿工業高等専門学校)

1A2-H02 : 「バルブの圧力応答遅れ補償と動摩擦補償を適用した一体構造空電ハイブリッドアクチュエータの機械的透明性評価」 高速・急変外乱下での検証

○ (学) 山本龍之介、牧雄大、下山拓真 (電気通信大学)、野田智之 (国際電気通信基礎技術研究所)、仲田佳弘 (電気通信大学)

1A2-H03 : 「柔軟な遠心アクチュエータの高出力化に向けた基礎的研究」

○ (学) 梶村涼太、八瀬快人 (近畿大学)、佐々木大輔 (香川大学)

1A2-H04 : 「磁気カップリングを用いたシールレス空気圧シリンダにおける磁石配置の検討」

○ (学) 中野雄斗、吉田龍史、木口量夫、西川鋭 (九州大学)

1A2-H05 : 「一対の人工筋と開発した MR ブレーキを用いた 2 軸軌道追従制御」

○ (正) 南山靖博、内川陽彩、杠蒼太、小田日樹、國武怜音 (久留米工業高等専門学校)、清田高德 (北九州市立大学)

1A2-I01 : 「電磁駆動型遠心式人工筋肉のセンサレス収縮力制御に向けた基礎的検討」

○ (学) 増田隼士、八瀬快人 (近畿大学)、佐々木大輔 (香川大学)

1A2-I02 : 「3 コイル球面モータの姿勢制御」

○ (学) 羽田和陸、部矢明 (名古屋大学)、須江猛、笠原吾吾 (ニデックインスツルメンツ)、小河原璃子、井上剛志 (名古屋大学)

1A2-I03 : 「筋骨格ロボットへの導入に適した McKibben 型人工筋肉の開発および特性評価」

○ (学) 三輪拓世、伊東和輝 (大阪大学)、後藤貴滉 (佐賀大学)、中西大輔 (松江工業高等専門学校)、浪花啓右 (北海道科学大学)、澤田賢治、杉本靖博 (大阪大学)

1A2-I04 : 「汎用型空気圧シリンダのナノメートルオーダー位置決めと可変剛性機能の応用」

○ (正) 高岩昌弘、Chiang Lim Wen (徳島大学)

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

1A2-T01 : 「土工作業の自動化に向けたバックホウの構造に則した動作表現と軌道生成」

○ (協) 滝澤優、浜本研一 (鹿島建設)

1A2-T02 : 「対象の設置姿勢を考慮した産業用ロボットの把持計画」

○ (学) リュウ・ヨウ、西田健 (北九州市立大学)

1A2-T03 : 「筋骨格ロボットの環境接触力制御における動的内力調整」

○ (学) 岩田智仁、有田輝、中嶋一斗、田原健二 (九州大学)

1A2-T04 : 「狭小空間で作業するリーダーフォロワーシステムにおける半球型近接覚センサを用いた接触回避操作補助の基礎検討」

○ (学) 田中連、有田輝、中嶋一斗、田原健二 (九州大学)

1A2-T05 : 「ヘタ除去作業に向けたミニトマトの姿勢整列システムの検討」

○ (学) 川崎陽、土橋宏規 (和歌山大学)

1A2-T06 : 「知覚変化行動を有するボトルネック状態への遷移システムを有する学習データ外に頑健な柔軟物操作」

○ (協) 大西悠士郎、涇澤諒、大村吉幸、國吉康夫 (東京大学)

1A2-T07 : 「積み重ねた食器の安定性を考慮した下膳のための食器の配置計画法の検討」

○ (学) 大植翔吾、土橋宏規 (和歌山大学)

1A2-U01 : 「Combining Virtual Frame Control with Reinforcement Learning for Stable In-grasp Manipulation」

○ (正) Ha Thang Long Doan, Hikaru Arita, Kazuto Nakashima, Kenji Tahara (Kyushu Univ.)

1A2-U02 : 「鉄鋼材料用非接触搬送システムの開発」

搬送が吸引式磁気浮上系に及ぼす影響

○ (協) 笹木裕斗、高木真理奈、遠藤文人 (福岡工業大学)、小川和輝 (愛知工科大学)、成田正敬、加藤英晃 (東海大学)

1A2-U03 : 「密集物体のピックングにおける人間の把持戦略の獲得」

○ (学) 米丸嵩宏、山下孔誠、万俣偉、原田研介 (大阪大学)

1A2-U04 : 「把持誤差に頑健なロボット制御モデル学習手法「Grasping-Error-Aware Minimization」」

○ (学) 田中祐里奈、荒井翔悟 (東京理科大学)

1A2-U05 : 「パラレルワイヤ型教示装置を用いたロボットの接触作業における位置と力のハイブリッド制御」

ワークへの力誤差低減手法の検証

○ (学) 宮崎健太朗、Quang Trung Chu、杉原智之、森田良文 (名古屋工業大学)、酒井昌夫 (あいち産業科学技術総合センター)

1A2-U06 : 「高速ロボットハンドの加振検査における高速カメラを用いたねじ緩み判別検討」

眞柄幸弘、○ (学) 飯田瑞紀、妹尾拓、近野敦 (北海道大学)

1A2-U07 : 「紐状柔軟体巻付き操作の運動解析に基づいた評価」

○ (学) 市毛迅、田畑研太、ミヤグスク・レナート、尾崎功一 (宇都宮大学)

1A2-U08 : 「双腕型ロボットによる物体の把持位置・姿勢の2段階推定を通じたリーチング」

○ (正) 星野智史、金子正弘 (宇都宮大学)

作業移動ロボット（2 / 2）◇ Mobile Manipulation Robot (2/2)

1A2-H07：「図書館における誤配架図書の検出・位置マッピングのための背ラベル読取ロボットシステムの構築」

○（学）日野綾瀬、高橋淳二（豊橋技術科学大学）、吉田武史（大阪国際工科専門職大学）、堀尾亮介（豊橋技術科学大学）

1A2-H08：「脚車輪を搭載した環境接続可能なワイヤ駆動ロボット WiXus による空間移動と物体操作」

○（正）井上信多郎、河原塚健人、鈴木天馬、勇崎颯太、岡田慧（東京大学）

1A2-H09：「スクレーパを搭載した磁気クローラ式壁面移動ロボットの開発」

○（学）中村龍也（千葉工業大学）、中原智法、高木雅浩（日本橋梁株式会社）、米田完（千葉工業大学）

1A2-H10：「仮想空間を用いた追従ロボットが人に与えるストレスの評価」

○（学）石井雄太、山川聡子（東洋大学）

1A2-H11：「Sim-to-Real Deployment of Learned Whole-Body Control for a Quadruped Manipulator」

○（学）Yanzhou Jin, Zhu Yaonan (The University of Tokyo), Hasegawa Yasuhisa (Nagoya Univ.), Iwasawa Yusuke, Matsuo Yutaka (The University of Tokyo)

1A2-H12：「農業散布テザードローンにおけるホース長リアルタイム制御システムの開発」

○（学）小川優和（香川大学）、スモルジック・マシュウ（香川大学 / コンピエーニュ工科大学）、ビンティパキルディン・アイシャナディラ、前山祥一（香川大学）

1A2-I06：「物流倉庫向け有線ドローンの AprilTag 自己位置推定と飛行制御統合基盤の構築」

○（学）平岡裕貴、前山祥一（香川大学）、嶋崎睦（SUS 株式会社）

1A2-I07：「Spherical Omnidirectional Drive Mechanism Based on Disk Friction」

Mechanical Tuning of Transmitted Torque in a Multi-Disk Friction-Drive

○（学）Zahra Golsorkhi, Masahiro Watanabe, Kenjiro Tadakuma (Osaka Univ.)

1A2-I08：「送りネジ機構を備えた登攀ロボットによるフェンス門扉の開門作業」

○（学）山口時寛、工藤俊介、木村航平（電気通信大学）

1A2-I09：「踏板・蹴込板・段鼻の清掃を行うマニピュレータを備えた小型階段清掃ロボット」

○（学）野辺息吹、工藤俊亮、木村航平（電気通信大学）

1A2-I10：「可変剛性触覚に基づく自律移動ロボット」

○（学）丸岡奏士郎、小澤正宜、Julien Samuel Amar、酒井昌彦、尾山匡浩、田原熙昂、片山大悟（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）

1A2-I11：「LiDAR 点群による屋外集荷物の姿勢推定と把持可能性の検証」

○（学）松島誠直、吉原瑞貴、波田野佑斗、辻本翔悟、石川貴一郎（日本工業大学）

パラレルロボット・メカニズム◇Parallel Robot/Mechanisms and its Control

1A2-X01:「パラレルワイヤ駆動システムを用いた多自由度免震装置の開発」

3DOF シミュレーションの構築と有用性の検証

太田士温、○(学) 加藤夕稀(中京大学)、梶田顕章(福岡工業大学)、木野仁(中京大学)

1A2-X02:「1自由度7関節閉ループ機構の駆動特異点を用いた剛性切り替えグリッパ」

○(正) 高田敦、岡田昌史(東京科学大学)

1A2-X03:「可変減速を有する噛み合わせ不要な波動減速機の検討」

○(学) 植村星陽、下岡綜、矢野智昭(岡山大学)、五福明夫(岡山県立大学)、笠島永吉(産業技術総合研究所)、亀川哲志(岡山大学)

1A2-X04:「吊り下げ式パラレルワイヤによるベース可動型ロボットアームの手先力制御に関する理論式検討」

○(協) 植木雅晴、森下克幸、水内郁夫(東京農工大学)

1A2-X05:「からくり無人搬送車におけるカムによる経路設計」

○(学) 西山晴晶、内田敬久(愛知工業大学)

1A2-X06:「球体歯車対と標準平歯車対におけるかみ合い長さの比較」

○(学) 加藤颯、田中淑晴(大同大学)、小谷明(豊田工業高等専門学校)

1A2-X07:「非接触動力伝達装置のパラメータ同定によるモデル化の検証」

超伝導磁石対での位置決め実現に向けたネオジム磁石対による予備検証

小林晟也、○(正) 田中淑晴(大同大学)、小谷明(豊田工業高等専門学校)、綿崎将大(広島商船高等専門学校)、山口康太(鳥羽商船高等専門学校)、原野智哉(阿南工業高等専門学校)

1A2-X08:「能動型オフセット付き端部両開口関節機構」

○(学) 前川宙穂、三宅章太、阿部一樹、渡辺将広、多田隈建二郎(大阪大学)

1A2-Y02:「柔剛一体パラレルマニピュレータの異方剛性を用いたタスク評価」

○(学) 下柳田皓貴、有田輝、中嶋一斗、田原健二(九州大学)

1A2-Y03:「エリアシング現象に着目した磁性減速機の減速メカニズムの解釈」

○(学) 森宥翔、田中淑晴、大嶋和彦(大同大学)

1A2-Y04:「デルタ型パラレルワイヤ駆動機構の運動伝達性の評価」

○(学) 福井悠斗、西澤佳音、樋口勝(日本工業大学)

1A2-Y05:「曲線駆動機構の設計・試作とパラレルメカニズムへの適用」

○(正) 吉井将、塩谷峻太、Ming Jiang(東京科学大学)、田中智也(リコー)、加藤弘一(東京科学大学)、Mathias Huesing、Burkhard Corves(アーヘン工科大学)、武田行生(東京科学大学)

1A2-Y06:「Articulated Moving Platform を有するデュアルパラレルロボットの運動学実装スキーム」

○(正) 原田孝(近畿大学)

1A2-Y07:「閉ループ方程式に基づくパラレルロボットの ヤコビ行列導出におけるループ合流点の特定法」

○(学) 清水響紀、原田孝、八瀬快人(近畿大学)

1A2-Y08:「定荷重ばねの出力に関する研究」

○(学) 高橋謙志郎、天野久徳、樋口峰夫、瀬尾文隆、藤澤正一郎(徳島文理大学)、林良太(岡山理科大学)

MEMS とナノテクノロジー (2 / 2) ◇ MEMS and Nanotechnology (2/2)

1A2-A01 : 「血圧脈波計測デバイスにおける皮膚伸展のための引張応力を発生可能な片端固定 Auxetic 構造」

○ (学) 高柳和弥、土肥徹次 (中央大学)

1A2-A02 : 「鞭毛型マイクロロボット遊泳時における形状評価と流体反力の解析」

○ (学) 丸田直樹、浜夏音、和田紘樹 (中央大学)、横山義之 (富山県産業技術研究開発センター)、早川健 (中央大学)

1A2-A03 : 「自己修復型金属配線における金属ナノ粒子トラップ過程のインピーダンス測定」

○ (学) 山田慎之成、南之園彩斗、岩瀬英治 (早稲田大学)

1A2-A04 : 「体位変化時の体位血圧反射を考慮した眼鏡型ウェアラブルデバイスの血圧較正手法」

○ (学) 阿部慶佑、土肥徹次 (中央大学)

1A2-A05 : 「4D プリンティングにおける切り欠き誘導型折り変形法の検討」

○ (学) 杉原大樹 (早稲田大学)、橋本道尚 (シンガポール工科大学)、岩瀬英治 (早稲田大学)

1A2-B01 : 「モータータンパク質アクトミオシンを用いたゲルアクチュエータの構築と駆動性能制御」

○ (学) 川澄琢朗 (慶應大学)、吉田光輝 (芝浦工業大学)、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-B02 : 「側壁駆動型マイクロポンプによる交差流路内の粒子挙動解析」

○ (学) 中山絢太、高山俊男 (東京科学大学)

1A2-B03 : 「チャンバ内壁面に傾斜を与えた側壁駆動型マイクロポンプ」

○ (学) 縦山勇貴、高山俊男 (東京科学大学)

1A2-B04 : 「ハイドロゲル被覆による可食センサ用 SRR の低共振周波数化手法」

○ (学) 佐藤倫行 (慶應大学)、菅哲朗 (電気通信大学)、尾上弘晃 (慶應大学)

1A2-B05 : 「モータータンパク質アクトミオシンを用いたアクチュエータファイバの構築」

○ (学) チョウ・カンセイ、川澄琢朗 (慶應大学)、平塚祐一 (北陸先端大)、尾上弘晃 (慶應大学)

1A2-C01 : 「Intensity-Modulated Dual-Functional Laser System for Automated Single-Cell Screening and Processing」

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

1A2-C02 : 「High-Fidelity LCD 3D Printing of Microfluidic Channels via Bayesian Optimization of Ink and Process Parameters」

○ (学) Sadeef Jaffar, Muhammad Aneeq Nazim Khatana, Okamoto Shunya, Takayuki Shibata, Moeto Nagai (Toyohashi Univ. of Tech.)

1A2-C03 : 「MEMS 光音響センサを実現するためのマイクロ熱光源の温度制御」

○ (学) 杉本怜陽、塚越拓哉 (富山県立大学)、下山勲 (東京大学)、野田堅太郎 (富山県立大学)

1A2-C04 : 「スプリットリング共振器のシールド構造による周辺誘電率変化の影響抑制」

○ (学) 網川滉大、能任史也、佐藤悠太郎、鐘溝哲也 (電気通信大学)、尾上弘晃 (慶應大学)、菅哲朗 (電気通信大学)

1A2-C05 : 「胃疾患センシングのための生体内ワイヤレス可食センサの生体組織透過計測」

○ (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)

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

1A2-Q01：「脚型壁面移動マイクロロボットの機構設計・移動制御に関する検討」

○（学）佐々木優太、遠藤友人、水上雅人、花島直彦、藤平祥孝（室蘭工業大学）

1A2-Q02：「生体適合性の高い内骨格を用いた温度応答性ハイドロゲルアクチュエータの開発」

○（学）上田茉莉奈、古橋玄多、上月晴菜（東京農工大学）、吉田光輝（芝浦工業大学）、矢菅浩規（産業技術総合研究所）、倉科佑太（東京農工大学）

1A2-Q03：「生体信号ロボットを動かす研究に向けたアプリケーションの開発」

○（学）宇田瑞基、河邑寿希椰、高橋海羽（長浜バイオ大学）、梅館拓也（信州大学）、清水正宏（長浜バイオ大学）

1A2-Q04：「起き上がり機能を有する歩行跳躍ロボットにおける跳躍力向上のための基本設計と評価」

○（協）江上潤、鈴木健司（工学院大学）

1A2-Q05：「ハチドリを規範としたはばたき飛翔ロボットの姿勢制御」

○（協）安藤萌菜美、鈴木健司（工学院大）

1A2-Q06：「音響流攪拌を利用したナノエマルジョン生成デバイス」

岡本健生、○（正）神田岳文、脇元修一、山口大介（岡山大学）

1A2-Q07：「大腸内視鏡検査の自動化についての研究」

力学的解析を行うための計測装置の作成

○（学）町田迭三、賈林峰、有賀幸則、中里裕一（日本工業大学）

生産システムのための機器とタスクデザイン◇

Robots for Works, Manufacturing System and Manufacturing Machinery Mechatronics

1P1-L06：「広域な可動範囲を有する空間移動マニピュレータの開発」

岩瀬裕亮、○（正）相山康道（筑波大学）

1P1-L07：「高速天井クレーン操作におけるシミュレータと実機訓練を組み合わせた効率的な技能トレーニング手法」

○（学）上原快晟、野田善之（山梨大学）、細田康二、星龍貴（キトー）

1P1-L08：「冷却スプレーによる結露現象を用いた熱間鍛造用離型剤被膜相似実験の試み」

○（正）藤本真也、曾和來斗、野村崇太、細谷和範（津山工業高等専門学校）

1P1-L09：「Digital-Twin-Based Assembly Planning for Semi-Rigid Objects Using Dual Manipulators and Point Cloud Data」

○（学）Kamogelo Teddy Theodore Moyo, Ankit A. Ravankar (Tohoku Univ.), Shota Morozumi (Seiko Epson Corporation), Yasuhisa Hirata (Tohoku Univ.)

1P1-L10：「設備状態符号化によるロボット - 設備協調フレームワークの提案とマシンテンディングへの応用」

○（協）関谷研人、若林耕平、石川慎一、井上智博、小山昌宏（日立ハイテク）

1P1-L11：「協働ロボットを用いた非定型研削作業のための定寸・定圧切り替え型エンドエフェクタの開発」

異なるエンドエフェクタ剛性による研削実験と加工特性の評価

○（協）下村海磨、坂入省吾（中央大学）、鈴木教和（神戸大学）、奥井学（中央大学）

1P1-L12：「密着生牡蠣の自動個体分離を目的とした姿勢推定とソフトセパレーターの開発」

○（学）宋金洋、張陽、王忠奎（立命館大学）

1P1-M06：「操作意図推定に基づいたサブタスク評価関数の動的調整による冗長マニピュレータ操作支援」

○（学）岩本裕太、横田和哉、三好孝典（長岡技術科学大学）

1P1-M07：「生産現場適応のための Action Chunking with Transformers の内部表現を用いる作業失敗検知システムの検討」

○（正）栗島直弘、久保田修司、玉井秀明（沖電気工業株式会社）

1P1-M08：「注湯のための液体落下予測位置の AR 表示を用いた遠隔操作支援」

○（学）加藤史也、三浦智（東京科学大学）

1P1-M09：「筐体・駆動系一体型卓上小型 CNC フライス盤の開発」

装置構成および安価な単一センサを用いた切削条件探索システムの実装と高効率切削の実現

○（学）岩崎創詞、滝田謙介、樋口勝（日本工業大学）

1P1-M10：「垂直多関節ロボットによる力覚提示を用いた溶接訓練シミュレータの開発」

○（学）廣田健人、野田善之、田中一真（山梨大学）

1P1-M11：「製品検査自動化に向けた倣い位置決め検査ロボットの開発」

○（正）網野梓、山本晃弘（日立製作所）、高橋友勝、海老原大輔（日立グローバルライフソリューションズ）

1P1-M12：「異常分離を考慮した損失最適化による組立工程の進捗推定」

○（学）鈴木涼平、正津隼光（中央大学）、Pathak Sarthak（芝浦工業大学）、梅田和昇（中央大学）

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

1P1-N06 : 「言語指示を用いた模倣学習による複数条件適応型ケーブルマニピュレーション」

○ (学) 趙浩宇、船橋賢、山田泰 (早稲田大学)、簡培峻、池田悠也 (矢崎総業)、尾形哲也、菅野重樹 (早稲田大学)

1P1-N07 : 「ギヤモータ組立作業の自動化」

深層学習を用いたロータ組み込み作業のリアルタイム状態判定

○ (学) 東條拓矢、山田貴孝 (岐阜大学)、林俊樹、青野翔大 (椿本チエイン)

1P1-N08 : 「2種類の操作アームを用いた柔軟なポロシャツ生地曲線の自動縫製」

○ (学) 目時慎太郎、原航平、上田稔、千田有一、種村昌也 (信州大学)

1P1-N09 : 「VLMを用いた作業用ハンドの自動設計」

○ (学) 石川智大 (阪大)、原田研介 (阪大/産総研)、Hideyo Vitor Isume、清川拓哉、万偉偉 (阪大)

1P1-N10 : 「複数ケーブル操りを目指した触覚付き多指ハンドによる模倣学習パイプラインの評価」

○ (正) 大森和崇、船橋賢、山田泰、王 Steven、趙浩宇 (早稲田大学)、簡培峻、池田悠也 (矢崎総業株式会社)、尾形哲也、菅野重樹 (早稲田大学)

1P1-N11 : 「両手作業解析に向けた上肢装着型カメラの構成検討と評価」

○ (正) 佐々木智也 (東京理科大学)、高橋龍乃輔 (東京高専)、大古善久 (産業技術総合研究所)、吉田英一 (東京理科大学)

1P1-N12 : 「キャッピングタスクロボットの動作安定化のための装着音の識別方法の検討」

○ (学) 下釜颯斗、永田寅臣、今村耀太 (山口東京理科大学)、藤沢清志 (三菱鉛筆株式会社)、渡辺桂吾 (岡山大学)

1P1-O06 : 「From 3D Scans to Buildable Structures:」

Sequential Discrete Part Assembly

○ (学) Sebastian Joya Paez (University of Tsukuba), Fumio Kanehiro (National Institute of Advanced Industrial Science and Technology (AIST))

1P1-O07 : 「深層学習を用いた部品検出と部品キットへの嵌め込み」

○ (学) チャン・ティエン ダット、山田貴孝 (岐阜大学)

1P1-O08 : 「VLMに基づく産業用ロボットの動作指示システムにおける埋め込みプロンプトとデータベースの役割」

○ (正) 西田亮介 (株式会社チトセロボティクス)、川村貞夫 (立命館大学/株式会社チトセロボティクス)、立花京、立花舞 (株式会社チトセロボティクス)

1P1-O09 : 「量子アニーリングを用いた複数台モバイルマニピュレータによる組立作業の最適化」

○ (学) 平岡恵太郎、荒井翔悟 (東京理科大学)

1P1-O10 : 「ソフトアクチュエータ製造用超音波溶着のための3軸自動溶着ステージの開発」

○ (学) 稲葉勇希、西村齊寛、渡辺哲陽 (金沢大学)

1P1-O11 : 「多関節ロボットを用いたはんだ付け作業の自動化」

外径0.3mm微小はんだボールのAI認識とビジュアル制御によるピックアップブレース

○ (学) 野崎皇汰郎、田中浩隆、鈴木昌人、高橋智一、青柳誠司 (関西大学)、須戸文夫、高盛恵 (二九精密機械工業株式会社)

1P1-O12 : 「ロボット分解におけるシステム再構成性が作業効率に及ぼす影響」

○ (正) 清川拓哉 (大阪大学)、石倉智貴、濱田真吾、松田源一郎 (パナソニックホールディングス株式会社)、原田研介 (大阪大学)

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

1P1-D06：「RTを活用した小型モビリティの自律化・自動化システムの開発とその社会実装」

○（学）菅原悠希、和賀遼、藤原康宣（一関工業高等専門学校）、佐藤正由（村上商会）

1P1-D07：「水中車輪型壁面移動ロボットの経路追従制御手法の考案」

流体動力学を考慮した数学モデルの構築とシミュレーション評価

○（学）向井優剛、久池井茂（北九州工業高等専門学校）

1P1-D08：「自己位置推定のための3D点群DNNによるレジストレーションシステムの実装」

○（学）原駿平、富永歩（北九州工業高等専門学校）

1P1-D09：「蠕動運動を用いた雪下ろしロボットの提案」

○（学）鈴木暁満、山口友之（筑波大学）

1P1-D10：「単眼カメラによる深層学習ベースな3Dモーションキャプチャシステム」

○（学）上田宗生、富永歩（北九州工業高等専門学校）

1P1-D11：「産業用ロボットに向けた入力制限型バイラテラル制御の基礎検討」

○（正）木村魁斗、金井嘉毅（日立製作所）

1P1-E07：「通信遅延に対する入力制限型バイラテラル制御の性能評価」

○（正）金井嘉毅、木村魁斗（日立製作所）

1P1-E08：「モノレール軌道桁点検ロボットにおけるガイドアーム偏角フィードバックによる差動制御」

○（正）富永歩、日高康展（北九州工業高等専門学校）

1P1-E09：「セキュリティロボティクス研究会の活動と自律型致死兵器システム(LAWS)に関する議論について」

令和7年度ロボティクス・メカトロニクス部門セキュリティロボティクス研究会活動報告

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

1P1-E10：「生成AIを活用した階段型LED映像システムの開発と社会実装」

○（正）眞田篤（西日本工業大学）

1P1-E11：「双腕冗長型協働ロボットの外部指令追従制御における冗長自由度の活用と到達可能領域の拡張」

○（協）乙幡陽太、武川浄迦、富沢哲雄、多羅尾進（国立東京工業高等専門学校）

1P1-E12：「未知環境を探索する移動ロボットの自律走行に関する研究」

○（学）三浦結希、多羅尾進、富沢哲雄（国立東京工業高等専門学校）

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

1P1-A01 : 「Force-Driven Robotic Hook Disassembly via Constraint-Aware Object-Centric Reinforcement Learning」

○ (学) Nadeen Elhadad, Takuya Kiyokawa, Kensuke Harada (The University of Osaka)

1P1-A02 : 「嫌気性を伴う蠕動運動型発酵システム構築のためのゴム膜透過ガスを用いたエアレーションシステムの提案」

○ (協) 植木銀河、丹野喬瑛、伊藤文臣 (中央大学)、大西章博 (東京農業大学)、奥井啓司、山村寛 (中央大学)、喜納琉日 (東京農業大学)、中村太郎 (中央大学)

1P1-A03 : 「廃小型家電選別機におけるランドマーク誘導型自律移動及び環境認識システム」

○ (学) 田澤雄祐、小林宏、林隆三、橋本卓弥、大井一輝 (東京理科大学)

1P1-A04 : 「廃小型家電自律選別システムにおける制御装置の開発」

○ (学) 藤田崇、橋本卓弥、林隆三、小林宏 (東京理科大学)

1P1-A05 : 「廃小型家電自律選別システムにおけるピックアップ機構の開発」

○ (学) 小泉晴太郎、小林宏、林隆三、橋本卓弥 (東京理科大学)

1P1-A06 : 「土ロボット」

土で構成するロボットの提案と試作機の動作検証

○ (学) 田中源大、永瀬純也 (龍谷大学)

1P1-A07 : 「小型廃家電を対象としたリアルタイム危険物識別」

○ (学) 堀口恵佑、橋本卓弥、北野敬祐、小林宏 (東京理科大学)

1P1-A08 : 「マニピュレータを用いた配線切断の自動化と家電リサイクル工場における実証試験」

○ (学) 松下璃衣菜、金岡李佳、佐藤太亮、荒井翔悟 (東京理科大学)、松田源一郎、濱田真吾、石倉智貴 (パナソニックホールディングス)

1P1-A09 : 「Pure Pursuit 法の拡張による自律搬送ロボットの巡回走行システム」

○ (正) 佐々木義史、林隆三、小林宏、橋本卓弥 (東京理科大学)

1P1-A10 : 「自動車の遠隔解体作業を支援するカメラ自律制御システムの開発」

○ (学) 長谷部匠、三浦智 (東京科学大学)、酒井麻光、大島脩斗 (株式会社デンソー)

1P1-A11 : 「大型全方向移動車両のオドメトリによる自己位置推定と実機検証」

○ (学) 萩原文太郎、中島健登、永野健太、和田正義 (東京理科大学)

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-F06: 「自動植物表現型システム RIPPS に搭載したロボットサンプリングシステムを用いた植物の代謝解析」

○ (正) 藤田美紀、佐藤諒一 (理化学研究所)、常家瑞、張竣博、万偉偉 (大阪大学 / 理化学研究所)、田中信行、高橋恒一 (理化学研究所)、原田研介 (大阪大学)、平井優美 (理化学研究所)

1P1-F07: 「粉体秤量工程のための薬さじ選択システムの提案」

○ (学) 和田幸樹、大橋仙太郎 (愛知工業大学)、山口祐貴 (産業技術総合研究所)、西山禎泰 (愛知工業大学 / 産業技術総合研究所)、内田敬久 (愛知工業大学)

1P1-F08: 「薬さじを用いた自動粉体秤量システムの評価」

大橋仙太郎、○ (学) 浅野景太、和田幸樹 (愛知工業大学)、山口祐貴 (産業技術総合研究所)、西山禎泰 (愛知工業大学 / 産業技術総合研究所)、内田敬久 (愛知工業大学)

1P1-F09: 「体細胞核移植の電気融合における GMM-LSTM を用いた卵子回転操作の自動化」

○ (学) 天野翔馬、横江健太 (名古屋大学)、梶野一輝、高須正規 (岐阜大学)、青山忠義 (名古屋大学)

1P1-F10: 「ロボットの自発的タスク生成の検証に向けた改良ベンチマークの提案」

○ (正) 金田太智、高橋昂平、松村成宗 (NTT 株式会社)

1P1-F11: 「ロボットを用いた自律的培地配合に向けた信頼性の高いピペットチップ装着手法の検討」

○ (学) 和田島良星、林泓慶、エレディア・ペレス・サウル・アレクシス、原田香奈子 (東京大学)

1P1-F12: 「マニピュレータを用いたユニット型化学実験自動化システム」

○ (学) 高橋広樹、稲川雅也、鄭慶新、渡邊賢、平田泰久 (東北大学)

1P1-G06: 「画像処理による光学顕微鏡観察工程の完全自動化」

○ (学) 橋本大二郎 (北陸先端科学技術大学院大学)、長藤圭介 (東京大学)、ウソク申 (産業技術総合研究所)、池勇勳 (北陸先端科学技術大学院大学)

1P1-G07: 「栽培漁業における IoT センサを用いたデータ解析技術」

○ (正) 三谷拓也、三宅理斗 (香川大学)、村上弘記 (IHI / 香川大学)、川端邦明 (日本原子力研究開発機構 / 香川大学)、末永慶寛、高橋悟 (香川大学)

1P1-G08: 「マルチタスク学習型 CNN-LSTM を用いた除核作業における吸引圧制御システム」

○ (学) 大島峻汰、横江健太、青山忠義 (名古屋大学)

1P1-G09: 「3D Oriented Bounding Box Estimation of Fixed Tabletop Labware for Scalable Labware Detection Framework」

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

1P1-G10: 「複合現実と仮想制約を用いた多腕ロボットの遠隔操作支援」

○ (学) 杉浦さくら、林泓慶、エレディア・サウル、原田香奈子 (東京大学)

1P1-G11: 「双腕ヒューマノイドを用いた熱機械分析装置自動化によるポリマー材料の自動測定」

○ (正) 浅野悠紀 (東京大学)、橋本光平 (ダイキン工業)、岡田慧、塩見淳一郎 (東京大学)

1P1-G12: 「クラニアルウインドウ法におけるマウス頭蓋骨切削除去のための切削完了検証触診行動」

○ (正) 長谷川峻、岡田慧 (東京大学)

看護とメカトロニクス◇Nursing and Mechatronics

1P1-N02：「AIの不穏行動によるバイトブロック脱着判断支援シミュレータ」

○（学）井上桃希、小川純（山形大学）

1P1-N03：「下肢浮腫触診における指圧力と押し込み量に基づく触診スキルの解析」

○（正）海老名光希、後藤充裕、福田匡人（NTT株式会社）、柳生田紀子、齋藤あや（新潟大学）、近藤重邦（NTT株式会社）、坂井さゆり（新潟大学）

1P1-N04：「臨床の場を想定したぬいぐるみ型ロボットによるバイタルサイン測定」

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

1P1-N05：「手すり把持動作における上肢関節角度推定のための複数 2D-LiDAR による上肢断面中心推定」

○（学）善本航平、吉本佳世、野口博史（大阪公立大学）

1P1-O01：「前腕血管 3 次元モデル構築のための ORB-SLAM3 と MonoGS を用いた超音波プローブの位置姿勢推定精度比較」

○（学）石濱宏樹、吉本佳世、野口博史（大阪公立大学）

1P1-O02：「超音波検査装置シミュレータの模擬プローブ位置推定のためのフォトランジスタアレイと LED 内蔵デバイスの開発」

○（学）織田貫太郎、吉本佳世、野口博史（大阪公立大学）

1P1-O03：「ピエゾ抵抗型カンチレバーを用いた浴槽埋め込み型心音センサの研究」

○（学）水野嘉胤、塚越拓哉、野田堅太郎（富山県立大学）、下山勲（東京大学）

1P1-O04：「在宅高齢者の見守りを目的とした室内環境の遠隔モニタリング」

LoRaWAN を利用した室内の二酸化炭素濃度分布計測

西田進一、○（正）中沢信明、奥浩之、山路稔、茂木和弘、白石洋一、船津賢人、小竹裕人、天谷賢児、齋藤貴之（群馬大学）、隈丸加奈子（順天堂大学）

ライフイベントとロボティクス◇ Robotics for Life Event

1P1-L02：「圧電センサを用いたヘッドセット型咀嚼検知デバイスの開発」

○（学）田中裕哉、小川純（山形大学）

1P1-L03：「ウェアラブルインソールセンサで観測される歩行の性差」

○（学）細谷実樹、川節拓実、細田耕（京都大学）

1P1-L04：「居場所づくりを担う教育施設におけるロボットを伴う支援補助の実践と参与観察による分析」

○（協）澤田智佳、矢野倉伊織、長谷川峻、真壁佑、岡田慧（東京大学）

1P1-L05：「手首リハビリへの適用を目的とした3自由度連続体ロボットの基礎検討」

木谷友哉、○（学）及川慧大、じゃんみんくう、武田行生（東京科学大学）

1P1-M01：「妊娠に伴う身体変化が行為可能性判断および自己身体意識に与える影響」

単一事例による縦断的評価

○（協）上西康平、内山瑛美子（東京大学）

1P1-M02：「ウェアラブルデバイスから取得された分娩時の母体の生体情報に対する分娩経過・様式の影響に関する検討」

○（正）内山瑛美子、米澤かおり（東京大学）、重見大介（日本医科大学）、藤森啓太（東都文京病院）

1P1-M03：「周産期夫婦のインタラクション解析に基づく家族オートポイエーシス推定に向けた検討」

○（協）中川聡（東京大学）、馬場絢子、岡田玖美子（奈良女子大学）、内山瑛美子、二瓶美里（東京大学）

1P1-M04：「RHA 駆動椅子型装置の Assist-as-Needed 立ち座り動作支援手法」

○（学）金承炫、鄭健、Ming Jiang、武田行生（東京科学大学）

空間知能化とアプリケーション◇ Intelligent Space and Applications

1P1-H06: 「Wi-Fi CSI を用いた寝室内の行動・姿勢推定システム」

岩谷遼太郎、大平峻、○ (正) 橋本秀紀 (中央大学)

1P1-H07: 「IMU を用いた無声発話における口形コードに基づく日本語の単語認識」

小越皆理、大平峻、○ (正) 橋本秀紀 (中央大学)

1P1-H08: 「通信障害物が多数配置された閉鎖空間内での UWB 測距を用いた簡易構築可能な指定経路走行システム」

○ (協) 中山柊也、澤井圭、小柳健一、増田寛之、李豊羽、アルマスリ・アハメド (富山県立大学)

1P1-H09: 「メアンダコイル上の小型移動ロボットの走行中無線給電における給電効率を考慮した探索的経路生成手法」

○ (正) 韓燦教、高橋亮、横田知之、川原圭博 (東京大学)

1P1-H10: 「酪農搾乳作業を対象とした工程制約を伴う協調的作業分担のためのアントコロニー最適化に基づく動的タスク割り当て」

○ (学) 田原陽太、中島祥太 (中央大学)、日下聖、田中孝之 (北海道大学)、新妻実保子 (中央大学)

1P1-H11: 「LLM を用いた自然言語問い合わせに基づく過去シーンからの物体検索」

○ (学) 石田隼也、藤井康之、島田伸敬 (立命館大学)

1P1-H12: 「画像に基づく散在物体の整列配置の学習と想起」

○ (学) 人見凌太、岡田祐弥、井上颯太、島田伸敬 (立命館大学)

1P1-I07: 「CNN による足音のスペクトログラム解析と屋内位置推定」

○ (学) 坂上智朗、小林裕之 (大阪工業大学)

1P1-I08: 「屋内環境における 3 次元 LiDAR を用いたスライス特徴量に基づく人物追跡の初期検討」

○ (学) 大野凌空、新妻実保子 (中央大学)

1P1-I09: 「一人称視点の観察に基づく物体操作方法想起モデルの学習と HMD への物体操作教示」

○ (学) 本庄郁弥、井上颯太、岡田祐弥、島田伸敬 (立命館大学)

1P1-I10: 「全天球カメラを用いた法線ベクトル推定による配電線マンホール内部のレイアウト推定」

○ (学) 宮武怜季、朝木直道 (中央大学)、Sarthak Pathak (芝浦工業大学)、梅田和昇 (中央大学)、安武和成 (株式会社 クラフティア)

1P1-I11: 「忘れ物防止のためのロボットアームを用いた移動ログ生成」

○ (学) 河合海翔、細田侑也、李周浩 (立命館大学)

1P1-I12: 「知的ストリートビューのための単眼 360 度カメラを用いたセマンティック 3D マッピング」

○ (学) 椎野丞ノ進、朝木直道 (中央大学)、Sarthak Pathak (芝浦工業大学)、安武和成、古野純二 (株式会社クラフティア)、梅田和昇 (中央大学)

実空間サービスシステム◇ Real Space Service System

1P1-X01 : 「浴槽清掃ロボット」

○ (協) 橋本智己 (埼玉工業大学)

1P1-X02 : 「視覚言語モデル (VLM) を利用したごみ回収ロボットシステムの開発」

○ (学) 三浦大輝、清水祐真、梅谷智弘 (甲南大学)

1P1-X03 : 「他ロボットと収集情報を共有するごみ収集移動ロボットの検討」

○ (学) 清水祐真、三浦大輝、梅谷智弘 (甲南大学)

1P1-X04 : 「ロボットアームによる運動学的制約を有する多軸可動物体のマニピュレーション」

○ (学) 加藤柊羽、荒井翔悟 (東京理科大学)

1P1-X05 : 「ダイレクトマニピュレーションと言語による実空間プロパティ操作に基づく宣言的なサービスロボットタスクの作成システム」

○ (協) 大日方慶樹、岡田慧 (東京大学)

1P1-X06 : 「Design of an Intelligent Human-Following Electric Wheelchair using Single-Camera RGB-D Perception」

Combining Visual Perception with SLAM-Based Global Planning for Continuous and Reliable Human-Following

○ (学) Phongphop Kongparlar (Kyushu Inst. of Tech.)

1P1-X07 : 「屋内交通のための局所座標系の連結と地図再構成に関する考察」

○ (正) 山隅允裕、朝比奈努 (三菱電機)

1P1-X08 : 「機能音提示に対する人の歩行行動の行動状態系列解析に基づく初期検討」

○ (学) 洲永康希、青木悠悟 (中央大学)、菊原康太、鈴木慎之介 (株式会社 IC)、戸井武司、新妻実保子 (中央大学)

1P1-Y01 : 「サービスロボットの遠隔操作レベルに応じたリスクアセスメント」

○ (学) 寺道彩穂、松野有希、大原賢一 (名城大学)、岡部康平 (労働安全衛生総合研究所)

1P1-Y02 : 「人の行動誘導を目的とした機能音の印象特性と行動意図の関係分析」

○ (学) 青木悠悟、洲永康希 (中央大学)、菊原康太、鈴木慎之介 (株式会社 IC)、戸井武司、新妻実保子 (中央大学)

1P1-Y03 : 「深層予測学習における注意分布の安定化によるロボット動作生成の改善」

○ (学) 水藤久憲、芝莉々花、大原賢一 (名城大学)

1P1-Y04 : 「病院 3D マップから構築したトポロジカルマップに基づく自律移動ナビゲーション」

○ (正) 戸田雄一郎、加藤幸長 (岡山大学)、中村佳雅 (東京都立産業技術研究センター)、長谷井嬢 (岡山大学)、勅使河原誠一、中畑多佳之 (日本精工株式会社)、松野隆幸 (岡山大学)

1P1-Y05 : 「音声対話ロボットのための音響シミュレーション環境の拡張」

○ (学) 河野玲奈、芦澤剛 (東京科学大学)、イエン・ベンジャミン (東京科学大学 / 理化学研究所)、公文誠 (熊本大学)、中臺一博 (東京科学大学)

1P1-Y06 : 「共通プロトコル RSNP と MQTT による相互補完的な遠隔操作ロボットシステムの開発」

○ (正) 松日楽信人 (東京大学 / 芝浦工業大学)、米田拓真、小林泰地 (芝浦工業大学)、Raynaldio Limarga、Mehdi Hellou (マンチェスター大学)、佐々木毅 (芝浦工業大学)、山下淳 (東京大学)

1P1-Y07 : 「多数台ロボット無線接続を見据えたローカル 5G の通信配分リソースの予備的調査」

○ (学) 諸角和奏、吉田耕司 (東京都立大学)、宮本信彦 (産業技術総合研究所)、和田一義 (東京都立大学)

1P1-Y08 : 「NetworkX を用いた SRDM クラスタリング安定化に関する研究」

○ (学) 辛祐希、和田一義、斉藤奈穂、関優志 (東京都立大学)、木見田康治 (東京大学)

生物・生体とロボットの融合◇ Bio-Robotics

1P1-B06：「プリテンション付伸長人工筋の新構造提案」

○ (正) 酒井隆太 (ミズノ株式会社)、鈴木康一 (福島国際研究教育機構)

1P1-B07：「脚と体幹の刺激の時間差によるカエルサイボーグの跳躍動作解析」

○ (学) 水小瀬京、笠井敬了、河原豪、大村真弘、清水正宏 (長浜バイオ大学)

1P1-B08：「テッポウエビのキャビテーション生成原理に基づく衝撃発生機構の基礎的評価」

○ (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-B09：「サイドワインディング推進を目的とした省自由度ヘビ型ロボットの開発」

超信地旋回を可能とする運動生成手法と検討

○ (学) 野崎陸仁、長野友亮、青木岳史 (千葉工業大学)

1P1-B10：「複数小型照射器への分割によるイヌ用誘導スーツの軽量化」

○ (学) 福澤快、Alemayoh Tsige Tadesse、千代窪美帆、小島匠太郎、Bezerra Ranulfo (東北大学)、大野和則、(麻布大学)、(東北大学)

1P1-B11：「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」

第2報：腱による脚の能動駆動の実現

○ (学) 石崎恵一、三上貞芳 (はこだて未来大学)

1P1-B12：「オンラインパラメータ同定を用いたバイオアクチュエータのモデルベース制御」

○ (正) 萩原志皇、土方亘 (東京科学大学)

1P1-C06：「バイオアクチュエータの収縮量のセルフセンシング」

○ (学) メグゼル・イテゲル、萩原志皇、土方亘 (東京科学大学)

1P1-C07：「FTM による運動意図検出と空気圧アクチュエータを用いた動作補助」

○ (学) 藤瀬理 (関西学院大学)、嵯峨拓真 (滋賀県立大学)、嵯峨宜彦 (関西学院大学)、佐藤俊之 (弘前大学)、齋藤直樹 (秋田県立大学)、橋本宣慶、奥村進 (滋賀県立大学)

1P1-C08：「公開データで学習した運動想起 EEG 分類モデルの簡易脳波計への適応」

教師なしドメイン適応と微調整の検討

○ (学) 腰越宰、竹村裕 (東京理科大学)

1P1-C09：「多孔質セラミックを用いた広帯域超音波センサーの開発とエコーロケーション応用」

○ (協) 長谷川勘太、布川貴康、室顯、浅田隆昭、高柳真司、飛龍志津子 (同志社大学)

1P1-C10：「アメンボを駆動源とした水面駆動型インセクトドローンの提案」

○ (学) リ・サン、溝口正悟、上杉薫 (立命館大学)

1P1-C11：「触角のダイナミクスに着目した昆虫サイボーグの行動制御則の提案」

○ (学) 松下知裕、チャドリーモハマドマッサム・リファット、山本康太郎、田中諒、鈴木靖二、森島圭祐 (大阪大学)

1P1-C12：「個体差に基づく昆虫サイボーグの刺激依存性低減と探索性能評価」

○ (学) 山本康太郎、鈴木雅士、チャドリーモハマドマッサム・リファット、松下知裕、鈴木靖二、田中諒、森島圭祐 (大阪大学)

身体能力の理解と拡張◇ Understanding and Augmentation of Human Physical Abilities

1P1-J01: 「筋電位と動作指標に基づく配電工事用アシスト用具の補助・軽減効果の定量評価」

○ (学) 倉田悠佑、井上淳 (東京電機大学)、遠藤丙午郎、佐野常世 (関電工)

1P1-J02: 「人間の運動機能を支援する足首能動駆動型4リンク機構の実現可能性評価」

○ (学) 高野琴詩、石川潤 (東京電機大学)

1P1-J03: 「身体運動と独立な冗長筋活動を用いたマニピュレータ操作インターフェイス」

○ (学) 銭傲、石川潤 (東京電機大学)

1P1-J04: 「空気圧人工筋を用いた起立動作補助ウェアの開発と検証」

○ (学) 本田悠真、栗田雄一 (広島大学)

1P1-J05: 「関節トルク及び筋活動量の減少率を用いたアシストスーツの負荷軽減効果の定量化」

○ (学) 近山陽太郎、井上淳 (東京電機大学)、遠藤丙午郎、佐野常世 (関電工)

1P1-J07: 「筋電操作型追加四肢の熟達フィードバックの検討」

○ (学) 長谷川智之、佐々木元気、五十嵐洋 (東京電機大学)

1P1-J08: 「人の重心の動的可操作性楕円体に基づくスマートロータのアクティブハンドル位置設計」

○ (学) 田中尚義、高田敦、岡田昌史 (東京科学大学)

1P1-J09: 「1/6重力環境における避難行動を想定した歩行解析」

身体を傾けて吊り状態で歩行する1/6重力歩行シミュレーターによる複数人歩行計測

○ (学) 名合大翔、佐々島暁、植松幸生、水野雅之、竹村裕 (東京理科大学)

1P1-J10: 「DME 燃焼人工筋肉を用いたピッチング装置のシミュレーションによる評価」

○ (学) 大庭朝陽、酒井達樹、森謙吾 (中央大学)、酒井隆太 (ミズノ株式会社)、奥井学 (中央大学)

1P1-J11: 「筋筋膜経線に沿った弾性補助による歩行効率改善の生体力学的機序」

機能性外腱網張力動態と下肢推進筋群活動の相関解析

○ (学) 井出陽、平井宏明 (大阪大学)、古川啓介 (大阪大学/星ヶ丘医療センター)、寺田怜平、山村沙瑛、久賀紘和、古堅巧将、山口大翔、森佳樹 (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/大阪大学)

1P1-J12: 「発声運動の計算モデルによる声質適応型音声提示による歌唱学習の促進」

○ (学) 平塚亮気、佐々木元気、五十嵐洋 (東京電機大学)

1P1-K01: 「機能的電気刺激におけるパルス波形と手関節トルクのモデリング」

○ (協) 岡田直之、桂誠一郎 (慶應大学)

1P1-K02: 「人工筋を用いた股関節振り上げ支援における制御パラメータ自動調整手法の検討」

○ (学) 見塩悠太 (東京理科大学)、山本征孝 (東京農工大学)、竹村裕 (東京理科大学)、多田充徳 (産業技術総合研究所)

1P1-K03: 「人工筋による股関節振り上げ支援が下肢筋活動および歩行運動に及ぼす影響の予測」

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

1P1-K04: 「干渉波電流に基づく上腕深部筋への重畳刺激による肘屈曲動作アシストの検討」

○ (学) 藤井駿多、竹中健祐、島圭介 (横浜国立大学)、島谷康司 (県立広島大学)

1P1-K06: 「追従性向上のための機能的電気刺激インタフェースの制御」

○ (協) 瀬戸口佳司、桂誠一郎 (慶應大学)

1P1-K07: 「立ち上がりにおける人らしい動きのための姿勢・力・柔らかさ制御」

○ (学) 野口大樹、高田敦、岡田昌史 (東京科学大学)

1P1-K08: 「スマートウォッチを用いたアクティブセンシング空間知覚支援システム」

○ (学) 石田壮太、ハサン・モダル、鈴木健嗣 (筑波大学)

1P1-K09: 「身体の筋骨格構造を模倣することによる身体性能理解に関する提案」

前腕部における筋シナジーの解明および足先柔軟性の理解

○ (協) 池田昌弘、永野優一、鮫島拓光 (近畿大学)、木賀田哲人 (東京農工大学)

1P1-K10: 「ヒト成人四足歩行における支持様式・接地シークエンスの違いが体幹運動・床反力に及ぼす影響」

○ (学) 藤原歩 (東京大学)、四津有人 (日本医科大学)、荻原直道 (東京大学)

1P1-K11: 「テキストに基づく運動合成による歩行データセット構築のためのファインチューニングを用いたドメイン適応に関する研究」

佐藤慎吾 (東京理科大学)、丸山翼 (産業技術総合研究所)、山本征孝 (東京農工大学)、竹村裕 (東京理科大学)、○ (正) 多田充徳 (産業技術総合研究所)

スポーツ工学とロボティクス・メカトロニクス◇Robotics and Mechatronics for Sports Engineering

1P1-F01：「カーリングデリバリロボットの回転付加機構に関する研究」

○（学）土田真也（信州大学）、石坂泰（信州大学／長野県工科短期大学校）、相原伸平（国立スポーツ科学センター）、河村隆（信州大学）

1P1-F02：「カーリング技能と氷面状態を評価可能なスマートシューズの開発」

ストーン投球フェーズにおける選手の足裏の荷重分布計測と速度推定

○（学）片桐諒祐（信州大学）、曾根忠瑛（神奈川大学／国立スポーツ科学センター）、河村隆（信州大学）、相原伸平（国立スポーツ科学センター）

1P1-F03：「水泳ヒューマノイドロボット SWUMANOID 2号機の基本性能」

○（学）梁取大貴、大部徹郎、池田峻輔、中島求（東京科学大学）

1P1-F04：「水泳ヒューマノイドロボットのクロール泳における方向制御」

○（学）永田大翔、中島求（東京科学大学）

1P1-F05：「ヒトの歩行における腰関節運動モデルと方向転換予測への応用」

堂免恵陸、○（正）公文誠、中妻啓（熊本大学）

1P1-G01：「逆動力学解析を用いた空手前蹴りの腰・下肢関節に着目した動作解析による威力・姿勢制御の評価」

○（協）増田賢太郎、築地原里樹、高橋泰岳（福井大学）

1P1-G02：「投球時の指先力計測に向けた複数圧力センサ内蔵型野球ボールの試作」

○（正）中西大輔（松江工業高等専門学校）

1P1-G03：「DreamerV3を用いた残差学習によるエアホッケーロボット制御」

○（学）陶山優希、福田龍之介、小栗爽楽、辻野友都、並木明夫（千葉大学）

1P1-G04：「エアホッケーロボットのためのrgbカメラに基づく3次元人体姿勢推定と動作予測」

○（学）辻野友都、福田龍之介、小栗爽楽、陶山優希、並木明夫（千葉大学）

1P1-H01：「皮膚の動きから関節角度を推定する手法の精度およびモデルパラメータが推定精度に与える影響の評価」

○（学）山本雄大（東京農工大学）、さらすとらこそばあ（チェコ工科大学）、森下克幸、水内郁夫（東京農工大学）

1P1-H02：「剣道素振り動作における"手の内"の動作計測と評価」

○（学）犬塚大翔、松田朝陽（佐世保工業高等専門学校）、土谷圭央（香川大学）

1P1-H03：「局所性ジストニアの解析のための筋骨格モデルの構築」

○（学）井本奈那、松本賢太、神谷和秀、伊東聡、杉澤康友（富山県立大学）

1P1-H04：「荷重計測による説明可能なスケートボードトレーニング」

○（学）河村倫輝、安藤潤人（立命館大学）、小松仁美（清泉大学）、野間春生（立命館大学）

1P1-H05：「ジメチルエーテル燃焼人工筋肉を用いたピッチング装置の試作と動作特性の実験的評価」

酒井達樹、○（学）大庭朝陽、森謙吾、奥井学（中央大学）、酒井隆太（ミズノ株式会社）

1P1-I01：「滑走中のスノーボードにおける状態検出と評価」

○（学）松永夏磨、青木岳史、鈴木太郎（千葉工業大学）

1P1-I02：「YOLOを用いた剣道動画における姿勢推定と竹刀検出」

○（協）尾山匡浩、吉本陽亮（神戸市立工業高等専門学校）

1P1-I03：「体幹運動連鎖を表現するバネ質点倒立振り子モデルに基づく慣性計測ユニットを用いたウェアラブル運動計測システム」

○（正）森啓（北海道大学）、村井昭彦、鮎澤光、加地智哉、今村由芽子（産業技術総合研究所）、日下聖、田中孝之（北海道大学）

1P1-I04：「外野手問題における視覚駆動型間欠制御モデルの構築と実証」

○（学）古堅功将、平井宏明、山口大翔、山田青輝、改發椋太、澤田翔、今津快斗、井出陽、山村沙瑛、森佳樹（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）、くれぶすはまのいご（マサチューセッツ工科大学／大阪大学）

1P1-I05：「動的なサッカーの練習環境を提供するドリブル練習ロボット BlockBot」

移動機構の設計

○（学）堀碧透、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）

フルードパワーロボティクス◇ Fluid Power Robotics

1P1-B01:「ロータリーピストン型水圧モータの開発及び回転性能向上」

○ (正) 鈴木健児 (神奈川大学)

1P1-B02:「長距離配管内移動を目指した Twin-tube 式移動体の開発」

- 第3報: 屈曲・分岐管での操作性の向上 -

○ (学) 石井陽樹、長津雄也、塚越秀行、折金悠生 (東京科学大学)

1P1-B03:「水圧駆動ハンドのための圧力勾配を活用したシナジー調整メカニズム」

○ (学) 鈴木巧馬、東和樹、東森充 (大阪大学)

1P1-B04:「パワーインフレータブルの可搬能力評価」

○ (正) 馮雲皓、鈴木康一、浦大介、井手徹 (福島国際研究教育機構)

1P1-B05:「足先を有する三関節二対四筋の脚モデルにおける自律的協調制御に関する研究」

○ (学) 多納輝、中西大輔 (松江工業高等専門学校)、後藤貴滉 (佐賀大学)、浪花啓右 (北海道科学大学)、杉本靖博 (大阪大学)

1P1-C01:「水圧 On/Off 弁ユニットを用いたシリンダの変位制御」

離散値入力型モデル予測制御の適用

○ (協) 高橋智紀、小林亘 (岡山理科大学)、宋羽浩 (無錫村田電子)

1P1-C02:「磁性流体と U 字管を用いたアクチュエータ製作に向けた基礎検討」

○ (学) 山本照英、鈴木聖弥、中西大輔 (松江工業高等専門学校)

1P1-C03:「多段圧縮機構を用いた小型・低消費コンプレッサの開発」

○ (正) 小林卓巳 (秋田県立大学)、赤木徹也 (岡山理科大学)、齋藤直樹 (秋田県立大学)

1P1-C04:「柔軟シート型形移動体の完全空気圧駆動に向けた三相インバータの開発」

○ (学) 張広也、折金悠生、塚越秀行 (東京科学大学)

1P1-C05:「10,000Pa・s 以上の超高粘度流体のための蠕動運動型長距離管搬送システム」

○ (学) 佐伯佳寛、伊藤文臣、西濱里英、中村太郎 (中央大学)

1P1-D01:「異なる周期の自動振動を実現する空気圧回路の構築」

○ (正) 後藤貴滉 (佐賀大学)、伊東和輝、増田容一 (大阪大学)、中西大輔 (松江工業高等専門学校)、浪花啓右 (北海道科学大学)、王瑞敏、松田吉隆、後藤聡、杉剛直 (佐賀大学)、杉本靖博 (大阪大学)

1P1-D02:「過酷環境での作業のためのパワーアバターの提案」

○ (正) 浦大介、井手徹、ヒョウ・ウンコウ、鈴木康一 (福島国際研究教育機構)

1P1-D03:「大型動物の助産支援器具を有した免荷型アシストスーツに関する研究」

○ (学) 清水拓斗、三木英資 (岡山理科大学大学院)、井上陽一、久枝啓一、横田雅司 (岡山理科大学)

1P1-D04:「空気圧サーボのコンポーネント配置が制御帯域に与える影響の調査」

○ (正) 吉田龍史、木口量夫、西川鋭 (九州大学)

1P1-D05:「軸方向伸展拘束型極小チューブ機構」

— 力・流体両伝達要素による駆動部最小構成化 —

池田信吏、三宅章太、阿部一樹、渡辺将広、○ (正) 多田隈建二郎、、、 (大阪大学)

1P1-E01:「急速排気機構の設計変更によるマッキベン型人工筋の応答性向上」

○ (学) 小寺司馬、小濱英悟、八瀬快人、池田篤俊 (近畿大学)

1P1-E02:「装着位置ずれを考慮した空気圧人工筋駆動型外骨格姿勢アシストデバイスの評価」

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

1P1-E03:「多様な湾曲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」

麻生泰吾、○ (正) 塚越秀行 (東京科学大学)

1P1-E04:「汎用型空気圧ロータリアクチュエータの高性能運動制御」

○ (協) 田中歩、高岩昌弘 (徳島大学)

リコンフィギュラブルロボット◇ Reconfigurable Robots

1P1-P04 : 「簡易脱着関節を有する脚型モジュラーロボットのための関節負荷低減と移動性能を両立する歩行生成」

○ (学) 千原健之介、清川拓哉、原田研介 (大阪大学)

1P1-P05 : 「Towards a design system for robots」

Automating the design to software workflow for ROS2

○ (学) Ting Hin Lo, Iori Yanokura, Tasuku Makabe, Kei Okada (The University of Tokyo)

1P1-P06 : 「外部駆動式脱着機構を備えた自己組み替え型マニピュレータの設計開発」

○ (協) 有村東真、小島邦生、平岡拓真、小西将徳、平井仁、多田皓海、石川凌大、岡田慧 (東京大学)

1P1-P07 : 「多指ロボットハンドにおける関節機能の自己構成法の提案」

○ (正) 東和樹、清川拓哉、東森充 (大阪大学)

1P1-P08 : 「一意な構造復元を実現する階層的バス接続型コンポーネントの設計法」

○ (協) 真壁佑、矢野倉伊織、岡田慧 (東京大学)

1P1-P09 : 「脚型モジュラーロボットの歩行の多目的最適化における哺乳類歩容に基づく探索制約の効果」

○ (正) 清川拓哉、設楽哲弥、千原健之介、原田研介 (大阪大学)

1P1-P10 : 「リコンフィギュラブルモジュラーロボットのための微分可能キネマティクスによる IMU ベース関節剛性同定」

○ (協) 矢野倉伊織、真壁佑、山口直也、佐藤裕弥、松尾健登、中根葵、岡田慧 (東京大学)

1P1-P11 : 「脚型モジュラーロボット単体間の自律結合手法の構築」

○ (学) 日置花、早川智洋、小林祐一 (静岡大学)

移動ロボットののためのセンシング◇ Sensing Systems for Mobile Robots

1P1-Q02: 「温度計測のためのイベントカメラを用いた蛍光寿命測定」

○ (協) 財部駿星、池勇勳 (北陸先端科学技術大学院大学)

1P1-Q03: 「ソフト障害物を対象とした衝突検出手法の改良」

発進 / 停止時における誤検出の低減

○ (協) 品川涼、亀山建太郎 (福井工業高等専門学校)

1P1-Q04: 「数学モデルの緻密化によるソフト障害物衝突検出精度の向上」

機体の姿勢変化および擬似観測の導入

○ (協) 明石光克、亀山建太郎 (福井工業高等専門学校)

1P1-Q05: 「小型フィールドロボット用ソフト障害物衝突検出器におけるロバスト性の検証」

衝突位置および角度の影響調査

○ (協) 石川翔月、亀山建太郎 (福井工業高等専門学校)

1P1-Q06: 「セマンティックセグメンテーションを用いた走行可能領域判定に基づく人追従ロボット」

○ (学) 青砥一真、田村雄介、平田泰久 (東北大学)

1P1-R02: 「二輪車両を用いた制御バリア関数に基づく安全な軌道追従制御の実証」

○ (学) 志賀優登、岩瀬将美 (東京電機大学)

1P1-R03: 「EdgeJamMa: エッジ特徴を用いた Joint Mamba による特徴マッチング」

○ (学) 河原壱樹、細田侑也、李周浩 (立命館大学)

1P1-R04: 「UGV による非接触所持品検査のためのミリ波レーダと深度カメラを用いた隠匿危険物の所持部位判定手法」

○ (協) 内田祐貴 (防衛大学校)、安孫子聡子 (芝浦工業大学)、辻田哲平 (防衛大学校)

1P1-R05: 「OpenPose の骨格推定を用いた動的障害物の回避対象決定に基づく移動ロボットの回避動作計画」

○ (学) 増渕千里、柴田健志、星野智史 (宇都宮大学)

1P1-R06: 「全方位カメラ画像における GAN を用いた積雪環境での走行可能領域の検出」

○ (学) 鶴田聖明、池勇勳 (北陸先端科学技術大学院大学)

1P1-R07: 「人流可視化のための深層学習による人属性判別とマッピング」

○ (学) 中里洸太、田畑研太、ミヤグスク・レナート、尾崎功一 (宇都宮大学)

1P1-S01: 「3次元色付き点群地図に基づく教師データ自動生成による歩道領域のセマンティックセグメンテーション」

○ (学) 矢作恒太、樽林紹、河本浩明、上原皓、大矢晃久、萬礼応 (筑波大学)

1P1-S02: 「ステレオイベントカメラによるライン特徴の対応付け」

○ (学) 久米桜華、池勇勳 (北陸先端科学技術大学院大学)

1P1-S03: 「背面画像の機械学習による歩容特徴量を用いた人物識別」

○ (学) 西海朝登、井上貴浩 (東京電機大学)

1P1-S04: 「移動ロボットにおける床面検出のための深層学習モデルの軽量化」

○ (学) 佐多優星、森岡一幸 (明治大学)

1P1-S05: 「アーチ構造を利用した多方向摩擦計測機構の設計と解析」

○ (学) 岡崎慶一郎、塚越拓哉、野田堅太郎 (富山県立大学)

1P1-S06: 「3D LiDAR 環境認識に基づく車輪占有領域を考慮した自律移動ロボットの経路計画」

○ (学) 江原弘希、萬礼応、大矢晃久 (筑波大学)

1P1-S07: 「画像認識を反映させた LiDAR 情報を用いた深層強化学習に基づく自律走行ロボットシステム」

○ (学) 福田航大、森岡一幸 (明治大学)

新素材ロボット設計◇New Material Robot Design

1P1-U02：「光弾性特性を利用した変色機能を有する面構造」

○（学）松田潮音、水町太紀、澤田祐志、山田泰之（法政大学）

1P1-U03：「光弾性による管路内圧の可視化」

○（学）大浦百絵、山田泰之（法政大学）

1P1-U04：「多関節ロボットに向けたばね・カム式重力補償機構の設計」

○（学）董心悦、武居直行（東京都立大学）

1P1-U05：「弾性テレスコピックアームに関する研究」

—第12報：傾斜伸縮時の可搬質量の実験的検討—

○（協）塚原一裕、有賀嵩紘、遠藤玄（東京科学大学）

1P1-U06：「力学的極性を磁場により調整な磁性体傾斜配向型高分子材料の開発」

引張変形に対する方向依存性と磁場応答の評価

○（学）福山敬太、劉俊傑、伊藤文臣、中村太郎（中央大学）

1P1-U07：「3次元光造形法によるシリコンゴムへの予応力付与と2次硬化条件の影響」

○（学）西村陸将、高橋智一、鈴木昌人、青柳誠司（関西大学）

1P1-V01：「溶融凝固現象と形状回復機構を統合した自律自己修復金属材料システム」

○（正）三宅章太（大阪大学／早稲田大学）、長濱峻介（京都先端科学大学）、菅野重樹（早稲田大学）、多田隈建二郎（大阪大学）

1P1-V02：「チタン酸カリウム繊維強化樹脂製3Dプリント部品のクリープ特性の評価」

○（正）塚本悠太（東京科学大学）、北島孝志、山下晴哉（大塚化学）、金井規聡、有賀嵩紘、遠藤玄（東京科学大学）

1P1-V03：「ジェルネイル用樹脂の塗布による剛性差を利用した空圧フィルムアクチュエータの提案」

○（学）岡部悠生、山口大介、脇元修一、神田岳文（岡山大学）

1P1-V04：「3Dプリント造形物の充填率や構造によるねじり剛性の変化」

○（学）大澤琢真、太田祐介（千葉工業大学）

1P1-V05：「Post-Processing Reinforcement for FDM Cellulose Acetate Using Remelting and Mortise-Tenon structure for Recyclable Modular Robot Design」

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

1P1-V06：「FDM 3Dプリント複合材料の振動特性に関する比較研究」

○（正）バオ・ユアンハオ、安部祐一、高木健（広島大学）

1P1-V07：「高強度P-DNゲルの自由形状造形を実現する浮力式3Dゲルプリンティング」

○（学）小松宙央、古川英光（山形大学）

1P1-V08：「ローラーウォーカーに関する研究」

第21報：足首可変機構の搭載と統合実験

伊藤春那、有賀嵩紘、○（正）遠藤玄（東京科学大学）

1P1-W01：「高強度化学繊維によるワイヤ駆動のための基礎的検討」

—第18報：導電性高強度化学繊維ロープの張力計測の評価—

○（学）西村拓真、有賀嵩紘、遠藤玄（東京科学大学）

1P1-W02：「Support & Seasoningを可能とするサポート材を用いた3Dフードプリンティング」

○（学）藤田生夢、古川英光（山形大学）

1P1-W03：「木粉含有フィラメントを用いた3Dプリント構造体の気化冷却機構」

○（学）吉田和生、古川英光（山形大学）

1P1-W04：「低融点合金の溶融凝固を活用した曲げ型自己修復機構」

—ユニバーサルジョイント型曲げ機構とその評価—

○（学）西尾仁徳、三宅章太、阿部一樹、渡辺将広、多田隈建二郎（大阪大学）

1P1-W05：「金属および樹脂を用いたトロコイド歯車減速機の強度設計指針の検討」

○（正）武居直行、佐竹宏紀（東京都立大学）

1P1-W06：「空気圧アクチュエータによる断面形状変更を利用して感度可変な力覚センサの改良」

○（学）森拓真、高嶋一登（九州工業大学）

1P1-W07：「チタン酸カリウム繊維強化材料を用いた3Dプリント造形物の強度・剛性」

○（学）松下倫太郎、太田祐介（千葉工業大学）

1P1-W08：「力センサを「一気に」印刷する3Dプリンタの開発」

第8報：溶着条件の定量的検証とロボットアプリケーションでの実証

○（正）西村齊寛、上野耕静、渡辺哲陽（金沢大学）

自然を相手にするロボット◇ Robotics for working in nature

2A1-V01: 「海氷下探査のための蠕動運動型海氷掘削ロボットの開発」

ー ロボットシステムの構築とサロマ湖における実地試験ー

○ (学) 青木悠悟、大垣諭史、鈴木陽介、澤橋龍之介、伊藤文臣 (中央大学)、吉田弘 (海洋研究開発機構)、中村太郎 (中央大学)

2A1-V02: 「回転2重らせん把持機構による枝伝い移動ロボット」

第1報: ロボットの構成と枝伝い移動シーケンスの検討

○ (学) 幸才琉紀、三上貞芳 (はこだて未来大学)、袴田翔 (函館工業高等専門学校)、鈴木昭二 (はこだて未来大学)

2A1-V03: 「小型バイナリー発電装置の開発」

○ (学) 米良和馬、木場淳史、小林宏 (東京理科大学)

2A1-V04: 「回転2重らせん把持機構による枝伝い移動ロボット」

第2報: 2重らせんによる枝の把持可能性の検証

○ (正) 袴田翔 (函館工業高等専門学校)、鈴木昭二、幸才琉紀、三上貞芳 (はこだて未来大学)

2A1-V05: 「管路の「予防清掃」を行う Kudamori の提案」

適用可能分野の調査と湯守作業への適用の検討

○ (学) 加藤智哉、西田莉那、岡朋宏、広瀬茂男 (HERO 研)

2A1-V06: 「Investigation of Voith Schneider Propeller Thrust Performance with Pitch Angle Variation using NACA 0012」

A Study on the Effect of Blade Pitch Angle on Thrust Generation

○ (正) Precious Julia Ablir, Luis Canete (Univ. of San Carlos)

2A1-W01: 「ハイブリッド式湿原移動ロボットの設計と試作」

押出機構の強度向上と軽量化

○ (学) 玉置新之助、花島直彦、藤平祥孝、水上雅人 (室蘭工業大学)

2A1-W02: 「蠕動運動型地中掘削ロボットにおける水平掘削の実現に向けた掘削機構の負荷特性評価」

○ (学) 鈴木陽介、大垣諭史、青木悠悟、澤橋龍之介、伊藤文臣、中村太郎 (中央大学)

2A1-W03: 「ループ型駆動体におけるトーションスナップ駆動の具現化」

○ (協) 津嶋励野、古江野々花 (山形大学)、多田隈建二郎 (大阪大学)、ガリボン・ジョゼフィーヌ (山形大学)

2A1-W04: 「RC サーボモータコネクタの防水処理技術に関する包括的調査と性能評価」

○ (協) 藤井康之 (立命館大学)、森佳樹 (大阪大学)、李周浩 (立命館大学)

2A1-W05: 「翼間スキー組込型 能動メカナムホイール」

圧密面形成による沈下抑制と軟弱地盤踏破

○ (正) 阿部一樹、多田隈建二郎 (大阪大学)

コミュニケーション・ロボット◇Communication Robot

2A1-B01:「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2報:生徒の意思を表出するロボットが現場で果たした役割

上ノ山晴喜、田中龍之介、光畑景太、平尾恵美(舞鶴工業高等専門学校)、衣川潤(福島大学)、○(正)若林勇太(舞鶴工業高等専門学校)

2A1-B02:「大規模言語モデルと複合現実による対話型鑑賞のためのファシリテータ養成システム」

第3報 対話機能の改良と直感的な操作の実現

○(学)福田涼太、倉爪亮(九州大学)

2A1-B03:「言語・非言語情報のズレを用いた感情理解支援ロボットの開発と評価」

○(学)高橋佳菜子、大川茂樹(千葉工業大学)

2A1-B04:「インタラクティブ二脚車輪ロボットのための走行可能性に基づくナビゲーション」

○(学)神山総一郎、大保武慶、久保田直行(東京都立大学)

2A1-B05:「ロボットを用いたオフィス環境状況分析に基づく快適性向上支援」

○(学)齊藤正悟、平田泰久(東北大学)

2A1-C01:「トライボエレクトリックナノジェネレータを用いたロボットのソーシャルタッチセンサ」

○(学)雨澤泰龍、竹村研治郎(慶應大学)

2A1-C02:「エフェクティビティを考慮した人間共存型ロボットマニピュレータの動作計画」

○(学)浦木晴仁、大保武憲、久保田直行(東京都立大学)

2A1-C03:「高齢者との心理的駆け引きによる散歩促進ロボット」

○(学)石塚勇輝、森善一(茨城大学)

2A1-C04:「直感的な音声指示に基づく移動型ロボットのピッキングシステムの構築」

○(学)牧田彬史、鍋内颯太、松永信智(熊本大学)

2A1-C05:「VLAによるヒューマノイドの会話陣形参加行動の獲得」

○(学)加藤崇、青木達哉、吉川雄一郎、堀井隆斗(大阪大学)

2A1-D01:「可動式プロジェクタを用いた動的な案内表示による誘導実験」

○(学)梅澤颯汰、山川聡子(東洋大学)

2A1-D02:「パーティクルフィルタを用いた会話履歴非依存型 RAG における潜在空間上の文脈維持」

○(学)前畑遥哉、西田健(北九州市立大学)

2A1-D03:「身体インタラクション検知を目的とした汎用高密度触覚シートのぬいぐるみロボットへの応用」

○(協)永田彩羽、長谷川峻、岡田慧(東京大学)

2A1-D04:「呼びかけに応じて接近するロボットの全身膨張による予備動作が人に与える心理的影響」

茂木泰生(電気通信大学)、齋藤真里(ソニー株式会社)、○(協)仲田佳弘(電気通信大学)

2A1-D05:「人間表情推定のためのアクションユニットを用いたシナジー表現に関する検討」

○(学)石川朝香、桂誠一郎、松田英子(慶應大学)

2A1-E01:「体内エージェントの腹部定位を実現するための体内頭部伝達関数の設計」

○(学)熊木拓也、田中文英(筑波大学)

2A1-E02:「コミュニケーションロボットとの対話における情動増強のための触覚振動提示」

○(学)松原涼太、小西佑紀、白松俊、加藤昇平、田中由浩(名古屋工業大学)

2A1-E03:「ハイタッチ動作を生成するための片腕ロボットの開発」

○(学)岡本恵太、太田俊介、山内仁、小枝正直(岡山県立大学)

2A1-E04:「仮想ロボットの首振り・膨張縮小が観察者の生物種推定に与える影響の調査」

○(正)戸塚圭亮、坂口正道(名古屋工業大学)

2A1-E05:「四足歩行ロボットにおける異なる年齢印象を持たせる歩行動作の設計と評価」

○(学)光島愛、Tri Tung Nguyen Nguyen、細田侑也、李周浩(立命館大学)

ウェアラブルロボティクス◇ Wearable Robotics

2A1-J01: 「コンプライアントメカニズムを用いた内視鏡操作時の左肘補助具」

○ (学) 佐田啓志郎、山田颯人 (法政大学)、堀寧、林香月 (名古屋市立大学)、榎原毅 (産業医科大学)、入江剛史 (東レ株式会社)、山田泰之 (法政大学)

2A1-J02: 「高補助力密度を目指した外骨格式パッシブ型腰部補助装置の開発」

○ (学) 前澤海人、山田泰之 (法政大学)

2A1-J03: 「エネルギー消費と安全性を考慮したメカニカルブレーキを有する肩関節アシストスーツの設計」

○ (学) 曲致遠、李彦龍、胡紳奇、甲斐義弘、劉曉俊 (東海大学)

2A1-J04: 「小型ドラム式メカニカルブレーキを搭載した無動力立位姿勢アシストスーツの開発」

スーツの改良

○ (学) 呂沐夏、渡邊圭樹、趙雨涵、劉曉俊、甲斐義弘 (東海大学)

2A1-J05: 「情動変化を知覚させるための介入方法の基礎検討」

○ (学) 相澤海瑛、薄井里緒菜、大和田一志、衣川潤 (福島大学)

2A1-J07: 「肩関節複合運動を加味した肩外骨格機構」

○ (学) 小川優司 (神奈川工科大学大学院)、兵頭和人 (神奈川工科大学)

2A1-J08: 「人間の跳躍高さを増大可能な直列駆動型跳躍力強化シューズの提案」

○ (学) 高桑凜空、伊津野武史、伊藤文臣 (中央大学)、前川慶多、日下聖、田中孝之 (北海道大学)、中村太郎 (中央大学)

2A1-J09: 「振動刺激を用いた運動錯覚が足首屈曲速度に与える影響」

○ (学) 広津壮太郎、井上淳 (東京電機大学)

2A1-J10: 「LSTMを用いた上肢運動推定における多点歪センサと前腕に装着したIMU併用の有効性と精度評価」

○ (正) 後藤大輔、今村由芽子、尾形邦裕、大島賢典、蔵田武志 (産業技術総合研究所)

2A1-J11: 「Design and Validation of an Entrainment-Based Hopf-CPG Walking Cycle Controller for an Ankle Assist Device」

○ (学) Donglin Wang, Shuo Yan, Huan Wang, Chang-Wen Wang (Waseda Univ.), Keisuke Osawa (Kyushu Univ.), Eiichiro Tanaka (Waseda Univ.)

2A1-J12: 「パラレルリンクと中空外皮フレームによる着用者内包型上半身ロボットスーツ設計」

○ (学) 湯田一成、小島邦生、矢野倉伊織、岡田慧 (東京大学)

2A1-K01: 「A Hybrid Inter-Limb Coordination Controller for a Lower-Limb Exoskeleton」

○ (学) Ruixuan Zhang, Chang-Wen Wang, Yuntian Wang, Tianyu Lu, Donglin Wang (Waseda Univ.), Keisuke Osawa (Kyushu Univ.), Eiichiro Tanaka (Waseda Univ.)

2A1-K02: 「下半身完全麻痺患者のための外骨格型歩行器の基礎検討」

○ (学) 清水元太、鄭聖熹 (大阪電気通信大学)

2A1-K03: 「Machine Learning-Based Analysis of fNIRS Signals for Drowsiness Detection in Motorcycle Helmets」

A Comparative Study with EEG

○ (学) John Roy Dalin, Luis Canete (Univ. of San Carlos)

2A1-K04: 「加速度および角速度信号を用いた指点球動作における文字判定システムの開発に向けて」

○ (学) 美藤千鶴、中臺久和巨、竹村裕 (東京理科大学)

2A1-K06: 「転がし動作に対する海中作業用アシストスーツの筋電位測定と呼気ガス分析による評価」

○ (学) 富田優介、小見山永丞、石井千春 (法政大学)

2A1-K07: 「OpenCap と AnyBody を用いた解析による肘関節用海中アシストスーツの評価」

○ (学) 古畑皓企、小林和句、石井千春 (法政大学)

2A1-K08: 「持ち運び動作に対する呼気ガス分析を用いた海中作業用アシストスーツの評価」

○ (学) 大川悠太、石井千春 (法政大学)

2A1-K09: 「振動刺激による運動錯覚における動作意図および視覚情報の影響」

○ (正) 森永さや香、西川鋭、木口量夫 (九州大学)

2A1-K10: 「布型ロボティクススーツの肘角度誘導精度向上のための非対称周期力触覚提示」

○ (学) 小嶋一輝、横江健太、青山忠義 (名古屋大学)

2A1-K11: 「顔周辺領域での動作に向けた柔軟・剛性ハイブリッド構造を有する首装着型ウェアラブルロボットの開発」

○ (正) 下林秀輝 (東京大学)、佐々木智也 (東京理科大学/東京大学)、廣瀬雅治 (東京大学)、堀江新 (東京大学/株式会社 commissure)、上田陽太、稲見昌彦 (東京大学)

2A1-K12: 「受動的歩行を目指した低コストアシストデバイス」

○ (学) 冨々礼、落合颯太、古川大介、齋藤敬 (秋田県立大学)

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

2A1-X01 : 「箏曲自動演奏システムの構築」

○ (学) 三枝巧武、宮原啓造 (関西学院大学)

2A1-X02 : 「筋骨格打楽器演奏ロボットを対象とした Sim-to-Real 転移による自律リズム追従システムの検証」

○ (学) 美谷島司、奥隆空、藤高洗汰、奥井学 (中央大学)

2A1-X03 : 「ピアノのタッチが音色に与える影響に関する研究」

—ストレート打鍵とスライド打鍵の比較—

○ (正) 永瀬純也、加藤志門、阿部愛美香 (龍谷大学)

2A1-X04 : 「ワイヤ駆動方式左ハンドによるバイオリン運指動作に向けて」

○ (学) 溝井彩人、渋谷恒司 (龍谷大学)

2A1-X05 : 「内部状態と出力が異なる人工的な性格を持つ対話システム " ティラノン " におけるユーザの行動変容」

○ (学) 阿部風咲、小川純 (山形大学)

2A1-X05 : 「強化学習を用いたバイオリン演奏ロボットの開発」

楽曲の変更による学習の可否

○ (学) 堀米賢蔵、渋谷恒司 (龍谷大学)

2A1-X06 : 「トランペット演奏ロボットの開発」

人工口唇部の製作と演奏音の周波数解析

○ (正) 渋谷恒司、久保優衣 (龍谷大学)

2A1-Y01 : 「VR 的当て体験型エンタテインメントシステムの開発」

VR および風車を用いたガム発射ロボット

○ (学) 安星奎、中村文一 (東京理科大学)

2A1-Y02 : 「ゲルクラゲ水槽と 1/f ゆらぎ映像の併置による癒し効果の創出」

○ (学) 石山陽貴、小川純 (山形大学)

2A1-Y03 : 「絵画の意味的領域と深度値に基づくロボティクスモザイクアートシステムの開発」

○ (学) 朴峻佑、細田侑也、李周浩 (立命館大学)

2A1-Y04 : 「アミューズメントを目的としたパンチ力増強機構の開発」

○ (学) 中川銀河、森善一 (茨城大学)

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

2A1-P06：「流体静力学的骨格を用いた衣服一体型腰部アシスト装置の研究」

○（学）財部真輝、山田泰之（法政大学）

2A1-P07：「金属粉含有樹脂3Dプリントを用いた放射線散乱低減突起構造」

○（学）小林大騎、竹内治主（法政大学）、土山直輝（関西大学）、服部かれん、鈴木海渡（法政大学）、山口聡一郎（関西大学）、山田泰之（法政大学）

2A1-P08：「舌癌モデル「べろたん」における表現技法」

～人工筋肉による振る舞いの付与～

○（学）岡本涼兵、石川恵生、小川純（山形大学）

2A1-P09：「視覚的注意を考慮したIDMによる自律移動体の行動提示システムの提案」

○（学）高下遂紀、浅川貴史（大島商船高等専門学校）

2A1-P10：「表面突起構造による放射線散乱低減効果の評価のための可視光を用いた実寸大模型実験」

○（学）竹内治主、小林大騎（法政大学）、土山直輝（関西大学）、鈴木海渡（法政大学）、山口聡一郎（関西大学）、山田泰之（法政大学）

2A1-P11：「Task-Oriented Optimization of Dual-Arm Robot Mounting Configurations」

○（学）Fei Suo, Zhu Yaonan, Jin Yanzhou, Yusuke Iwasawa, Yutaka Matsuo (The University of Tokyo)

2A1-P12：「自律移動ロボットの印象評価VRプラットフォーム開発」

○（協）鹿川湧生、松田英子、桂誠一郎（慶應大学）

ロボットフレンドリー環境の構築と利用◇Development and Utilization of Robot-Friendly Environments

2A1-Q01：「ロボットサービスインフラの国際標準化」

第2報

- （協）鍋島厚太（株式会社 Octa Robotics）

2A1-Q02：「ロボットフレンドリー環境の社会実装」

—知多半島総合医療センターでの事例—

- （協）石川和良、鍋島厚太、前川幸士（株式会社 Octa Robotics）

2A1-Q03：「GAによる施設レイアウト最適化の高速化に向けたレイアウト評価手法の提案」

- （学）望月洋彰、杉山俊一郎、奥田裕之、鈴木達也（名古屋大学）

2A1-Q04：「共有マーカを使用したロボットと手動ドア連携手法」

- （協）二渡寿樹、鍋島厚太（株式会社 Octa Robotics）

2A1-Q05：「共有マーカを用いた移動ロボットの自律地図生成に関する検討」

- （協）尾形邦裕、田中秀幸（産業技術総合研究所）、鍋島厚太（Octa Robotics）

2A1-Q06：「実用環境条件下における共有マーカ検出のための露光時間とゲイン値の探索方法」

- （協）中本子龍、吹田和嗣、石田敏彦、橋口宏衛（大同大学）、二渡寿樹、鍋島厚太（株式会社 Octa Robotics）

実環境知能システム（1／2）◇ Embodied AI Systems (1/2)

2A1-B06：「実環境リセットフリー強化学習による小型車両の高速自律走行制御」

○（協）本田康平（名古屋大学 / CyberAgent AI Lab）、細萱広高（名古屋大学）

2A1-B07：「双腕インフレータブルロボットによる接触と身体歪みを伴うタスク動作生成」

Action Chunking Transformer に基づくマルチモーダル深層予測学習モデルによる柔軟物操作

中川響、○（学）青木麻綾、グッバラ・ガンガーダラ ナガ サーイ、森裕紀、菅佑樹（早稲田大学）、ソン・ヨンア（法政大学）、佐藤宏樹（宮城大学）、新山龍馬（明治大学）、尾形哲也（早稲田大学）

2A1-B08：「人体・着用物間の状態推定に基づく VLM 駆動型着衣支援動作生成の研究」

○（学）田中りえ、三宅太文、塚越巧真、王語詩、尾形哲也、菅野重樹（早稲田大学）

2A1-B09：「自由エネルギー原理と表現学習に基づいた対象物へのリーチング」

○（学）本石尚暉、沓澤京（埼玉大学）

2A1-B10：「ヒューマノイドの自然な歩行動作と足音が歩行同期および対人印象に与える影響」

○（協）萩原基生、宮澤和貴、堀井隆斗、石黒浩（大阪大学）

2A1-B11：「人口ロボット協働のための残差安全模倣学習」

○（学）有福遼太郎、山之口智也、角川勇貴、金加喜、松原崇充（奈良先端科学技術大学院大学）

2A1-B12：「ウェアラブルフォースプレートによる足圧中心と三次元床反力ベクトル推定アルゴリズムの開発」

○（正）川端陸（名古屋大学 / 東京大学）、岡島正太郎（名古屋大学）、永野顕法、戸成大祐（積水化学工業株式会社）、牧元久樹（自治医科大学）、島津智一（埼玉精神神経センター）、安琪（東京大学）、下田真吾（名古屋大学）

2A1-C07：「言語指示に基づく深層能動的推論を用いた実ロボット制御」

○（学）太田晃平、藤井健太郎、村田真悟（慶應大学）

2A1-C08：「触覚とソフトフィンガーを用いた模倣学習による柔軟シートのマニピュレーション」

○（協）小森文雄、川節拓実、細田耕（京都大学）

2A1-C09：「センサグローブを用いた人間からロボットハンドへの行動転写」

○（学）馬淵陽向、川節拓実、細田耕（京都大学）

2A1-C10：「対称運動における筋活動・力学特性の非対称構造の検討」

○（協）山野遼平、川端陸、岡島正太郎、阿部友和、山内さつき（名古屋大学）、杉本靖博（大阪大学）、大須賀公一（大阪工業大学）、森島圭祐（大阪大学）、下田真吾（名古屋大学）

2A1-C11：「実世界蒸留」

制御学習と知覚学習の分離による頑健かつ効率的な画像ベースポリシーの実現

○（学）梶塚幸太郎（筑波大学 / 産業技術総合研究所）、室岡雅樹、金広文男（産業技術総合研究所）

2A1-C12：「哺乳類の嗅覚メカニズムの構成論的理解」

○（正）志垣俊介（国立情報学研究所 / 総合研究大学院大学）、眞部寛之（奈良県立医科大学）

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)

2A1-D06：「並列駆動柔軟グリップのアクチュエータ数冗長化による把持物体姿勢操作範囲の拡大」

○（学）酒井啓太郎、森佳樹（大阪大学）、厚海慶太（広島市立大学 / 大阪大学）、松居和寛（大阪電気通信大学 / 大阪大学）、平井宏明、西川敦（大阪大学）

2A1-D07：「指先カメラ設置角度可変グリップを用いた視覚・視触覚同時認識特性の評価」

○（学）蛭原恒、森佳樹（大阪大学）、厚海慶太（広島市立大学 / 大阪大学）、松居和寛（大阪電気通信大学 / 大阪大学）、平井宏明（大阪大学）、島田伸敬（立命館大学）、西川敦（大阪大学）

2A1-D08：「小型油圧駆動多指ロボットハンドのためのひずみゲージ式トルク計測ユニットの開発と制御評価」

○（学）壹岐勇河、中島悠翔、王語詩、菅野重樹（早稲田大学）、亀崎允啓（早稲田大学 / 東京大学）

2A1-D09：「Auxetic 構造を有するドーム型柔軟指の構造解析と力学応答評価」

○（学）池田龍矢、高橋智一、鈴木昌人、青柳誠司（関西大学）

2A1-D10：「手術器械把持用ジャミンググリップの耐久および把持力特性評価」

○（正）鈴木麻友、安達壮紀、和田成広、荒田済、中野匡（THK 株式会社産業機器統括本部リサーチセンター）、吉光喜太郎、正宗賢（東京女子医科大学先端生命医科学研究所先端工学外科学分野）、星出薫（THK 株式会社産業機器統括本部リサーチセンター）

2A1-D11：「Finray グリップの引張荷重容量の向上検討」

○（協）西井一敏、内藤浩貴（トヨタ自動車）

2A1-D12：「イオン液体を用いた並列流路を持つソフト触覚センサ」

○（学）古角萌華、川節拓実、細田耕（京都大学）

2A1-E07：「3 本指ロボットハンドによる把持の基本的条件の解析」

○（学）田中俊裕、塚本楓大、濱崎峻資、大隅久（中央大学）

2A1-E08：「粉体エアレーションを用いた剛性可変ピンアレイ指の把持安定性の検証」

○（学）吉野健介、藤平祥孝、花島直彦、水上雅人（室蘭工業大学）

2A1-E09：「微分近接覚センサの試作検討」

○（学）是木海里、有田輝、中嶋一斗、田原健二（九州大学）

2A1-E10：「ユニバーサルグリップによるインハンドマニピュレーション」

深層学習に基づく圧力分布制御

○（学）和田周也、小澤正宣、Amar Julien Samuel、酒井昌彦、尾山匡浩、田原熙昂、片山大悟（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）

2A1-E11：「接線方向移動を非接触検出する青色光反射型近接覚センサデバイスの開発」

○（学）寺崎稜央、有田輝、中嶋一斗、田原健二（九州大学）

2A1-E12：「1 次元ジャミング転移機構と腱駆動機構を組み合わせたロボット指の試作」

菅原遼、○（正）山野光裕、小林巧弥（滋賀県立大学）

脚移動ロボット（1 / 2）◇ Walking Robot (1/2)

2A1-L01：「2自由度リンク機構を用いた動作切り替え可能な脚機構の設計」

○（正）松本嘉彦（京都大学）、山崎慎太郎（早稲田大学）、井上康博（京都大学）

2A1-L02：「2足歩行ロボットのインパクト型慣性アシスト制御」

○（正）米田完（千葉工業大学）

2A1-L03：「傾斜を有する軟弱地盤の踏破に適した簡素な脚型ロボット」

○（学）松浦加奈、宮原啓造（関西学院大学）

2A1-L04：「パラレルワイヤ駆動一本脚跳躍ロボット LELIEL による高所飛び乗り動作の実現」

○（学）鈴木天馬、河原塚健人、岡田慧（東京大学）

2A1-L05：「二脚ロボットにおける積載物の傾き・滑り抑制のための積載部加速度を抑制する歩行速度を変えない軌道修正法」

○（学）菅野公景、森下克幸、水内郁夫（東京農工大学）

2A1-L07：「ワイヤ劣駆動ばね多関節背骨を有するネコ型四脚ロボットの設計開発」

○（学）小田潤、米田慶太、鈴木天馬、三木章寛、河原塚健人、岡田慧（東京大学）

2A1-L08：「Fast-Slow マルチモーダル階層制御による非固定支持地形での四脚ロボット歩行」

○（学）長塚一真（東京大学）、佐々木洋子（産業技術総合研究所）、中川聡、二瓶美里（東京大学）

2A1-L09：「機械的拘束で自重を支持するエネルギー効率の高い四脚ロボット」

単一脚を用いた歩行実験

○（正）外山淳也、伊達央（筑波大学）

2A1-L10：「成功率に基づく適応的補助力を活用した効率的なカリキュラム強化学習と四脚ロボットへの適用」

○（学）米田慶太、河原塚健人、岡田慧（東京大学）

2A1-L11：「哺乳類型関節をもつ4足ロボットのローラーウォーカーの開発」

○（学）貞井圭介、元昊鮑、安部祐一、高木健（広島大学）

2A1-L12：「哺乳類型の四足ロボット用の車輪・脚移動を両立する機構の開発」

○（正）バオ・ユアンハオ、貞井圭介、安部祐一、高木健（広島大学）

2A1-M01：「ネコの後2脚実験を模した1リンク脚歩行機の歩容生成・適応シミュレーション」

○（正）古殿幸大（舞鶴工業高等専門学校）

2A1-M02：「超長尺多脚ロボットの身体長および柔軟性の違いが運動特性に与える影響の評価」

○（学）長井友希、伊東和輝（大阪大学）、後藤貴滉（佐賀大学）、中西大輔（松江工業高等専門学校）、浪花啓右（北海道科学大学）、澤田賢治、杉本靖博（大阪大学）

2A1-M03：「内部自由度を有し磁気反発により形状を自己保持するリムレスホイール型受動歩行ロボット」

実験機の開発および歩行実験

○（学）雷寧、浅野文彦、瀬戸口大樹、森田光典、向宇軒（北陸先端科学技術大学院大学）

2A1-M04：「二足歩行ロボットのヒップストラテジーに基づくバランス維持制御」

○（学）和田佳周（広島大学）、鹿野貴裕、金岡克弥（株式会社 人機一体）、菊植亮（広島大学）

2A1-M05：「四足歩行ロボットのヒップストラテジーに基づく二脚バランス維持制御」

○（学）浅川佳輝、菊植亮（広島大学）

2A1-M06：「非線形モデル予測制御による2足ロボットの3次元準リミットサイクル歩行」

○（学）山崎鼓太郎、花澤雄太、相良慎一（九州工業大学）

2A1-M07：「NMPC 規範型歩行を学習したニューラルネットワーク制御器を搭載した実機開発」

○（学）佐喜眞李斗、上田康太、花澤雄太、相良慎一（九州工業大学）

2A1-M08：「劣駆動2足歩行ロボットのリミットサイクル歩行における初動制御」

○（学）亀田晟玖、花澤雄太、相良慎一（九州工業大学）

2A1-M09：「クラッチイナータを用いた2足歩行ロボット」

○（学）加島拓実、花澤雄太、相良慎一（九州工業大学）

2A1-M10：「爪の刺入による登攀可能な四脚クライミングロボットのための脚部構造の最適化」

○（協）森下克幸、水内郁夫（東京農工大学）

2A1-M11：「Isaac Lab を用いた深層強化学習によるアナトミートレイン構造を有する2足ロボットの歩行動作獲得」

○（学）加藤颯馬、八重樫一明、佐野明人（名古屋工業大学）

2A1-M12：「バッテリー駆動されたけんけんロボットの Sim2Real による連続跳躍の実現」

○（学）小林兼大、小島寛以、佐野明人（名古屋工業大学）

車輪型／クローラ型移動ロボット（1／2）◇ Tracked vehicle, Mobile robot, Wheeled robot (1/2)

2A1-A02：「支持領域を連続変形可能な脚構造を有する脚車輪ロボットの全方位移動に向けた関節・車輪軌道計画」

○（協）平井仁、平岡拓真、多田皓海、小島邦生、岡田慧（東京大学）

2A1-A03：「表面滑動分割3ローラーによる能動全方向移動球状車輪」

—第2報：実効半径向上による軸方向段差踏破性能向上—

○（正）佐野峻輔（北海道立総合研究機構／大阪大学）、三宅章太、阿部一樹、渡辺将広、多田隈建二郎（大阪大学）

2A1-A04：「重量物を搬送可能な段差踏破ロボットのための補助機構の開発」

○（学）稲葉健（千葉工業大学）、中原智法、高木雅浩（日本橋梁）、米田完（千葉工業大学）

2A1-A05：「強化学習を用いた災害対応クローラ型ロボットの運動制御」

○（学）安田遙希、小島匠太郎、軍司健太、Bezerra Ranulfo、奈良貴明、田所諭、大野和則（東北大学）

2A1-A06：「拘束条件下で三自由度の平面移動を可能とする単一の面状全方向クローラ機構」

○（正）古作和丸（無所属）、三宅章太、多田隈建二郎（大阪大学）

2A1-A07：「振動による小型・中型履帯摺動部の嵌合物排出機構の検討」

○（学）酒谷悠太、浪花啓右（北海道科学大学）

2A1-A08：「移動機構と掘削機能を切り替え可能な可変角度翼アルキメディアンスクリューによる除雪ロボット"THLER"の開発」

○（学）川村雄大（北海道科学大学）、大須賀公一（大阪工業大学）、浪花啓右（北海道科学大学）

2A1-A09：「自己復元機構を備えた2車輪型倒立振子の起き上がり制御系」

宮原啓造、○（学）片山皓仁（関西学院大学）

2A1-A10：「階段昇降台車のためのマップ生成法」

○（学）三浦孝介、山中健太、平野剛（近畿大学）

2A1-A11：「交差型ヘリカル歯車と内ヘリカル歯車による差動双輪操舵機構」

○（学）野中心之哉、米田完（千葉工業大学）

2A1-A12：「平地および不整地を安定牽引・押送可能な受動駆動テンセグリティ車輪機構」

後方からの押力条件下におけるテンセグリティ車輪の受動回転特性

○（正）隅田真一郎（函館工業高等専門学校）、村岡広海、佐藤好桂、三上貞芳（はこだて未来大学）

ライディングロボティクス◇Riding Robotics

2A1-T01：「アクティブキャスタ車いす電動化システムにおけるモータ減速比の操作性への影響に関する研究」

○（学）田中大悟、和田正義（東京理科大学）

2A1-T02：「アクティブキャスタ制御による電動車椅子の介助者側方追従走行に関する研究」

○（学）滝井梨理、和田正義（東京理科大学）

2A1-T03：「人・環境・通行容易性の認識に基づくパーソナルモビリティのレーン選択型屋外自律走行システムの開発」

○（学）並川あずみ、速見玲雄、林弘昭、菅野重樹（早稲田大学）、亀崎允啓（東京大学）

2A1-T04：「パーソナルモビリティの乗り心地改善を目的としたアクティブシートサスペンション」

実環境を想定した制振に関する基礎的検討

○（協）内原理久、遠藤文人（福岡工業大学）、池田圭吾（北海道科学大学）、内野大悟（沼津工業高等専門学校）、加藤太朗（東京工科大学）、加藤英晃、成田正敬（東海大学）

2A1-T05：「Subjective Evaluation of a Human-Powered Personal Mobility Capable of Longitudinal, Lateral, and Turning Movements」

Masaharu Komori, Takao Ueda, Hiroki Kato, ○（学）Zhongzheng Liang (Kyoto Univ.)

2A1-T06：「表面筋電位を用いた自動車運転操舵支援の基礎検討」

高筋力運転者における負荷推定精度の優位性に関する考察

○（正）内野大悟、青木悠祐（沼津工業高等専門学校）、小川和輝（愛知工科大学）、池田圭吾（北海道科学大学）、加藤太朗（東京工科大学）、遠藤文人（福岡工業大学）、劉曉俊、加藤英晃、成田正敬（東海大学）

2A1-T07：「不整地走行を考慮した次世代パーソナルモビリティの試作」

○（学）石畑慎之介、檀上蓮（岡山理科大学大学院）、横田雅司（岡山理科大学）

2A1-U01：「粘弾性材料を用いたシートサスペンションの制振設計」

座面振動の低減に関する基礎検討

○（学）松井大地（北海道科学大学）、内野大悟（沼津工業高等専門学校）、遠藤文人（福岡工業大学）、小川和輝（愛知工科大学）、加藤太朗（東京工科大学）、成田正敬、加藤英晃（東海大学）、池田圭吾（北海道科学大学）

2A1-U02：「パーソナルモビリティの乗り心地制御システム」

生体情報に基づく快適性の推定に関する基礎検討

○（学）山下善弘（北海道科学大学）、内野大悟（沼津工業高等専門学校）、遠藤文人（福岡工業大学）、小川和輝（愛知工科大学）、加藤太朗（東京工科大学）、成田正敬、加藤英晃（東海大学）、池田圭吾（北海道科学大学）

2A1-U03：「倉庫環境におけるモビリティ支援機器導入の効果に関する研究」

一多角的な就労可能性評価フレームワークの提案—

○（学）植田歴（東京大学）、城代志野（WHILL）、中川聡、佐藤颯真、家門慶人（東京大学）、根本清香（東京都立大学）、上村真理子、石居勉（日本通運）、二瓶美里（東京大学）

2A1-U04：「超小型モビリティ搭載用音響デバイスの開発」

超磁歪材料の違いが音響出力性能に及ぼす影響

○（正）加藤太朗、前川修人（東京工科大学）、内野大悟（沼津工業高等専門学校）、池田圭吾（北海道科学大学）、遠藤文人（福岡工業大学）、小川和輝（愛知工科大学）、成田正敬、加藤英晃（東海大学）、古井光明（東京工科大学）

2A1-U05：「水上パーソナルモビリティ New MINAMO の開発」

○（正）武居直行、横山晶（東京都立大学）、相野谷威雄（東京工科大学）、笠松慶子（東京都立大学）

2A1-U06：「インホイールモータを用いた乗り心地制御システム」

モータ出力指令が躍度に与える影響

○（学）出川奏楽（北海道科学大学）、内野大悟（沼津工業高等専門学校）、小川和輝（愛知工科大学）、遠藤文人（福岡工業大学）、加藤太朗（東京工科大学）、成田正敬、加藤英晃（東海大学）、池田圭吾（北海道科学大学）

2A1-U07：「クマ等対策に向けた機動力・防御力強化用複数形態可変モビリティ（第2報）」

○（学）組谷蒼、今林京介、冨々礼、小林賢矢、落合颯太、古川大介、齋藤敬（秋田県立大学）

ソフトロボット学／フレキシブルロボット学（1／3）◇ Soft Robotics/Flexible Robotics (1/3)

2A1-H01：「可変表面形状を実現する積層膜空圧ソフトアクチュエータとその構造・内圧設計」

○（協）水野海渡（大阪大学）、ラミレス・イクシエル（産業技術総合研究所）、東森充（大阪大学）

2A1-H02：「回転ループ紐機構（MLSL）を用いた柔軟マニピュレーションシステムの構築とループ形状の基礎実験による評価」

○（学）上木一、高橋寛人、木野仁（中京大学）

2A1-H03：「形状記憶合金とジャミング転移現象を用いたロボットハンドの構造変更」

○（学）江越孔貴、高嶋一登（九州工業大学）、西尾光也、長弘基（北九州市立大学）

2A1-H04：「非接触アクチュエータ素材の繊維化方法及び力学的評価」

○（学）郭超越、呂嘉傑、園田丈一郎、小俣誠二、森田康之（熊本大学）

2A1-H05：「腹足類の移動機構を模倣したリンク機構の拘束による行動制御」

○（学）稲川ジャン瑠海、小川純（山形大学）

2A1-H06：「パワーインフレータブルの提案」

○（正）鈴森康一、ヒョウ・ウンコウ、浦大介、井手徹（F-REI）

2A1-H07：「分割形状記憶複合材料シートを用いた空気圧ゴム人工筋を搭載したロボットハンドの開発」

○（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（岡山大学／名誉教授）

2A1-H08：「脳オルガノイドの活動計測システムとロボットアーム制御」

○（学）山田優輝、原野輝（長浜バイオ大学）、古澤和也（石川県立大学）、清水正宏（長浜バイオ大学）

2A1-H09：「切り紙構造ブラケットによる高圧ソフトアクチュエータの接続法」

○（学）石橋亨祐、山本江（東京大学）

2A1-H10：「紐巻き付け方式によるロボットハンドの把持判定」

○（学）新田悠貴、平光立拓、関啓明、辻徳生（金沢大学）

2A1-H11：「モーションキャプチャによるヒト型上半身インフレータブルロボットの遠隔操作」

○（学）椎葉温基、末吉康平、満奈緒、田岡航大、鈴木颯太、新山龍馬（明治大学）

2A1-H12：「伸縮チューブ機構を用いた探索ロボット」

○（学）若山祥太郎、魏依泓、上田智明、三ツ井雅翔、田中颯真、新山龍馬（明治大学）

2A1-I01：「Soft Inchworm Climbing Robot With Omnidirectional Bending Body Enabling Steering And Wall Transition」

○（学）Alessandro Baschiera, Kenjiro Takemura (Keio Univ.)

2A1-I02：「操舵可能な前輪駆動可食車」

～VEATLESのプロトタイプピング～

○（学）井桁幹人、小川純、古川英光（山形大学）

2A1-I03：「インフレータブル人型ロボットの变形および関節運動が印象形成に与える影響の評価」

○（学）沼尾駿哉、新山龍馬（明治大学）

2A1-I04：「3D プリント可能な可変弾性機素の剛性分布最適化」

○（学）北野佑典、河村隆、梅館拓也（信州大学）

2A1-I06：「HUMOFIT を用いた剛性が動的に可変な柔軟指の開発」

○（学）大澤波輝、河村隆、梅館拓也（信州大学）

2A1-I07：「気液相変化を用いた2本指ソフトハンドの非接触状態推定」

○（学）高野誠、金有炫、曾我部舞奈、宮寄哲郎、川嶋健嗣（東京大学）

2A1-I08：「空圧式形状適応指の安定動作条件の調査と二指グリップによる把持実証」

○（正）野尻晴太（石川県工業試験場）、福島涼太、西村齊寛（金沢大学）、多田隈建二郎（大阪大学）、渡辺哲陽（金沢大学）

2A1-I09：「関節の高密度化がヘビ型ロボットの障害物利用推進に与える影響の調査」

○（学）蓑毛響介（九州大学）、高橋亮（東京大学）、安井浩太郎（東北大学）、山本元司、中島康貴（九州大学）、金田礼人（電気通信大学）

2A1-I10：「完全気密なクローラベルトを持つ柔軟変形移動体の開発」

折り紙構造を用いた外皮の設計と3Dプリンターによる試作

○（学）五十嵐啓太、青木岳史（千葉工業大学）

2A1-I11：「導電糸を用いた接触動作を識別可能な布製タッチパネル」

○（正）佐竹祐紀、塩塚佑吏、平井慎一（立命館大学）

2A1-I12：「複数の変形モードを検出するためのフレキシブル平面光導波路センサ」

○（学）村田大介、竹村研治郎（慶應大学）

触覚と力覚（1／2）◇ Tactile and Force Sensation (1/2)

2A1-F01：「多点力触覚デバイスとセンサーの連動」

力覚フィードバックの検討

○（学）舒澤暉、鄭竣勻、宮島瑞樹、曾根順治（東京工芸大学）、本多健二、佐藤誠（(株) アラクノフォース）

2A1-F02：「多点検知が可能な磁気・自己容量複合近接覚・触覚センサの提案」

○（協）辻聡史（福岡大学）

2A1-F03：「小指の爪上刺激が示指の触覚感度に及ぼす影響」

○（学）遠藤拓斗、橋本悠希（筑波大学）

2A1-F04：「力触覚情報に基づく機械学習による素材認識手法」

○（協）大場讓、川合勇輔、大石潔、Juan Padron、大西公平（福島国際研究教育機構）

2A1-F05：「ルフィニ終末の形態とそれを模倣したセンサの検討」

第一報

○（協）仲谷正史（慶應義塾大学）

2A1-F06：「電気触覚ディスプレイによる凹み感および潰れ感の提示」

刺激面積変化およびその組み合わせ手法の検討

○（学）坂本泰清、溝口泉、梶本裕之（電気通信大学）

2A1-F07：「周期的力覚刺激による運動学習支援効果の統計的分析」

○（学）高田崇天、蜂須拓、Modar Hassan（筑波大学）

2A1-F08：「筆撫で刺激の快さを増進する快情動表出客体の提示環境の構築」

○（正）本田功輝、細井十楽、伴祐樹（東京大学）

2A1-F09：「機械振動刺激を用いた指先の電気刺激に対する不快度軽減」

○（学）小野田響、溝口泉、梶本裕之（電気通信大学）

2A1-F10：「大腿部後面への微弱振動印加による膝関節位置覚の強化」

○（学）佐伯峻志、橋本悠希（筑波大学）

2A1-F11：「DME 燃焼人工筋肉を用いた瞬発的力覚提示の提案と基礎的評価」

○（学）畠山壮太、檜垣大地、奥井学（中央大学）

2A1-F12：「蓄蛍光型力可視化ラインパターン付き柔軟シート機構」

○（学）波多野匠海、三宅章太、菊田直人、阿部一樹、渡辺将広、多田隈建二郎（大阪大学）

2A1-G01：「触感評価における基準提示並びに能動的な腕の挙動が先行刺激に及ぼす影響の検証」

○（学）家永悠太郎、東有明、品川直子、栗田雄一（広島大学）

2A1-G02：「力覚拡張振動を用いた振動体験のインタラクティブ化」

第2報 運動に応じた知覚インテンシティの変調による慣性の力覚拡張

○（学）五十嵐大登、高橋哲史、昆陽雅司（東北大学）

2A1-G03：「熱感応性ポリマーと静電駆動を用いた摩擦・硬さ同時提示手法と複合触覚の検証」

○（正）佐野竜雅、安部隆、寒川雅之（新潟大学）

2A1-G04：「なぞり動作に伴う指先の振動知覚評価」

○（学）日々野浩生、打田正樹（鈴鹿工業高等専門学校）

2A1-G05：「微小吸盤アレイを用いた視覚ベース触覚センサの開発」

3軸力分布の推定およびその精度評価

○（学）栗山幹太、金澤祐真、横畑和希、大平聖、田口智康（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）

2A1-G07：「接触力に応じた可変柔軟性を有する多孔質材料を用いた3軸磁気スポンジ触覚センサ」

○（正）王語詩、アブヤンカル・デベシュ（早稲田大学）、岩本悠宏（名古屋工業大学）、程正雪（上海交通大学）、趙若彤（東京大学）、菅野重樹（早稲田大学）、亀崎允啓（東京大学）

2A1-G08：「バーチャルペットとのインタラクションにおける振動触覚テクスチャと力覚提示の統合効果」

○（学）児玉剛輝、戸塚圭亮、坂口正道（名古屋工業大学）

2A1-G09：「可変疑似関節機構における導電粉体の触覚受容特性」

○（学）吉嶺日向子、小澤正宜、Julien Amar、酒井昌彦、尾山匡浩、田原熙昂、片山大悟（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）

2A1-G10：「触覚機能を有する万能真空吸着グリッパ」

導電性粉体と柔軟電極による圧力検知特性の高度化

○（学）八尾駿輝、小澤正宜、Amar Julien Samuel、酒井昌彦、尾山匡浩、田原熙昂、片山大悟（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）

2A1-G11：「VR 坂道歩行感覚を高める足裏空気袋による接地角度操作と足首圧迫」

○（学）岩崎勇人、満田隆（立命館大学）

2A1-G12：「振動波形の違いによる電気刺激と振動の融合感の変化」

○（学）譚雨祺、小野田響、溝口泉、梶本裕之（電気通信大学）

ロボットビジョン◇ Robot Vision

2A1-N02: 「組立作業における骨格推定とイベントカメラによる欠落フレームの補完」

○ (正) 一村リサ (株式会社リコー)、山川雄司 (東京大学)

2A1-N03: 「マルチ RGB-D カメラによるリアルタイム人間骨格推定」

○ (学) 井手俊太、村上健一、山川雄司 (東京大学)

2A1-N04: 「マイクロ球面超音波モータを使った小型ロボットアームの視覚制御」

○ (学) 中務億人、神門優光、出原俊介、芝軒太郎 (岡山大学)、浦久保孝光 (神戸大学)、真下智昭 (岡山大学)

2A1-N05: 「言語モデルで距離を測る: CLIP 内部表現の幾何学的回転による単眼深度推定」

視覚言語モデルは現実世界の "奥行き" を理解しているのか?

○ (正) 宮竜太郎、伏信一慶、川口達也 (東京科学大学)

2A1-N06: 「食器洗浄ロボットののための残飯の状態推定」

○ (学) 古川東吾、青谷拓海、小澤隆太 (明治大学)

2A1-N07: 「手の関節構造に基づくフォトリアルな変形可能 3D モデルの自動構築」

○ (学) 北田大喜 (東北大学)、千葉直也 (大阪大学)、橋本浩一 (東北大学)

2A1-N08: 「多方向照明の輝度差を利用した透明ゲル中の傷深さ推定アルゴリズムの構築」

○ (学) 長内翔、加藤洋一、岩田浩康 (早稲田大学)

2A1-N09: 「火花に基づく炭素鋼の自動認識システムの開発」

○ (学) 石雲昇、小林宏 (東京理科大学)

2A1-N10: 「Fast-PWP3D に基づく多時間スケールオクルージョンに頑健な高速 3 次元物体追跡」

○ (学) 崔成鎮、並木明夫、新崎広人 (千葉大学)

2A1-N11: 「材質分布を考慮したロボット把持判断のための物体検出・材質認識統合手法」

○ (学) 武田藍央、西田健 (北九州市立大学)

2A1-O02: 「RGB 領域と NIR 領域における顔画像のスタイル変換」

○ (正) グー・ユートン、奥寛雅 (群馬大学)

2A1-O03: 「画像生成 AI の online-distillation を用いたロボットによる環境操作」

○ (学) 朱俊傑、藤井康之 (立命館大学)、森佳樹 (大阪大学)、島田伸敬 (立命館大学)

2A1-O04: 「イベントカメラを用いた視触覚センサによる高速オプティカルフロー推定」

○ (学) 橋本爽颯、藤井康之 (立命館大学)、森佳樹 (大阪大学)、島田伸敬 (立命館大学)

2A1-O05: 「回折ノイズを含む撮影像の画像復元を前提とする DMD を用いたランダムアクセスビジョン」

○ (学) 尾村奏磨、グー・ユートン、奥寛雅 (群馬大学)

2A1-O06: 「藻場増殖礁周辺域の遮蔽物にロバストな魚類検出とその追跡手法」

小林大貴、○ (学) 栗元大輝、三谷拓也 (香川大学)、村上弘記 (IHI/ 香川大学)、川端邦明 (日本原子力研究開発機構 / 香川大学)、末永慶寛、高橋悟 (香川大学)

2A1-O07: 「複数視点 RGB 映像を用いた折り紙のオンライン 3 次元形状推定」

○ (学) 石橋佑将、新崎広人、並木明夫 (千葉大学)

2A1-O08: 「両眼 Homography Normalization によるキャリブレーションフリー視線計測手法」

○ (学) 小森紅輝、竹村憲太郎 (東海大学)

2A1-O09: 「視線計測のための偏光情報を用いたグリントフリーな角膜球中心推定法」

○ (学) 駒田大貴、竹村憲太郎 (東海大学)

2A1-O10: 「真空吸着グリッパのための点群からの把持点推定」

渡辺魁人 (九州工業大学)、○ (協) 尾山匡浩、藤本健司、清水俊彦、Julien Amar、小澤正宜、酒井昌彦、田原熙昂、片山大悟 (神戸市立工業高等専門学校)

2A1-O11: 「視覚基盤モデル DINO を利用した再同定を伴う複数人の継続追跡」

○ (学) 森山直記、ラサミー・ポチャラ、前泰志 (関西大学)

VR・ARとインタフェース（1／2）◇ Virtual/Augmented Reality and Interfaces (1/2)

2A1-R01：「二関節を操作可能な Physio avatar EB の開発と到達運動課題による評価」

○（学）梁川寛太（大阪大学）、松居和寛（大阪電気通信大学／大阪大学）、児島凌馬（大阪大学）、厚海慶太（広島市立大学／大阪大学）、森佳樹、平井宏明、西川敦（大阪大学）

2A1-R02：「仮想空間での呼吸駆動視点上下動体験による努力感操作手法の提案」

○（学）金井勇輝（大阪大学）、松居和寛（大阪電気通信大学／大阪大学）、明石諒佑、藤井琉羽（大阪大学）、厚海慶太（広島市立大学／大阪大学）、森佳樹、平井宏明、西川敦（大阪大学）、伊藤健一（奈良学園大学）

2A1-R03：「VR 操作システムにおける遅延時間を考慮した PI 制御系の振動抑制」

操作者の反応速度とシステム遅延の分離による評価

○（学）松井歩、中村文一（東京理科大学）

2A1-R04：「picoRing NFC: 中距離 NFC を用いた極低電力なワイヤレススマートリング」

○（学）山本英昂、高橋亮、川原圭博（東京大学）

2A1-R05：「VR 環境における身体性変化と視線・運動指標の関係分析」

○（学）原田遥輝、佐々木元気、五十嵐洋（東京電機大学）

2A1-R06：「紙吹雪を対象とした広範囲へのレーザーパターン投影手法の提案」

○（学）地徳涼音、奥寛雅（群馬大学）

2A1-R07：「HMD-Embedded Vibration Feedback for Finger Contact Sensation」

○（学）Nele Hugo, Yuma Akiba, Izumi Mizoguchi, Hiroyuki Kajimoto (The University of Electro-Communications)

2A1-S01：「VR 環境下におけるロボット切開のマルチモーダル深層強化学習」

○（正）エレディア・サウル、原田香奈子（東京大学）

2A1-S02：「仮想環境における瞳孔径に基づく不透明度変調を用いた視線誘導アシストの提案」

○（学）野澤侑司、佐々木元気、五十嵐洋（東京電機大学）

2A1-S03：「仮想現実における強化学習を用いた拡張身体に対する操作補助システムの有効性の検証」

○（学）宮本壮一郎、安藤光哉、増山岳人（名城大学）

2A1-S04：「HoverCanvas:100m 長距離動的投影を用いたドローンによる空中ディスプレイの検証」

○（学）山本真平、奥寛雅（群馬大学）

2A1-S05：「3D アバターと LLM コーチングエージェントを用いた拡張現実による仮想スキルトレーニング」

○（学）佐伯逸人（筑波大学）、Chunggi Lee（ハーバード大学）、鈴木康裕（筑波大学）、Hanspeter Pfister（ハーバード大学）、鈴木健嗣（筑波大学）

2A1-S06：「深層学習と動的投影手法を用いた遠隔ユーザーへの視覚的注意喚起方法の検討」

小堀生路、○（協）奥寛雅（群馬大学）

2A1-S07：「MP を使用した VR 体験における速度感が増加する映像条件の検討」

○（学）渡邊司穂、服部光稀、目黒淳一（名城大学）

飛行ロボット・メカトロニクス（1／3）◇ Aerial Robot and Mechatronics (1/3)

2A2-B06：「複数ロータの空力特性における天井壁効果」

○（協）徳永和輝、中西弘明（京都大学）

2A2-B07：「羽ばたき型ドローンの受動安定性に関する動力学モデル構築と実験的検証」

○（学）小野颯万、神永涼、小島公人、渡邊開、渡邊孝信（早稲田大学）

2A2-B08：「測距センサーを用いた羽ばたき型ドローンの高度制御技術の開発」

○（学）小島公人、神永涼、小野颯万、渡邊開、渡邊孝信（早稲田大学）

2A2-B09：「ブラシレス DC モータを用いた羽ばたき機構の開発」

○（学）渡邊開、小野颯万、佐藤優圭、神永涼、小島公人、渡邊孝信（早稲田大学）

2A2-B10：「非 GPS 環境における UAV の自律航行に関する研究」

○（学）井上昂、三輪昌史（徳島大学）

2A2-B11：「高耐風機構を備えた打音検査用小型車輪付きドローンの開発と実験検証」

○（学）黒田蒼人、杉浦慶祐、牛島達夫、山田学（名古屋工業大学）

2A2-B12：「Investigation on Frame Configuration of Four-Wing Flapping Robot」

○（学）Algeri Yopiandi, Kaspul Anuar, Yoshihiro Yamashita, Muhammad Labiyb Afakh, Hidaka Sato, Naoyuki Takesue (Tokyo Metropolitan Univ.)

2A2-C07：「壁面を走行する車輪付きマルチコプタの適応追従制御系の設計と実験実証」

○（学）勝又颯、杉浦慶祐、山田学（名古屋工業大学）

2A2-C08：「天井面を走行する車輪付きドローンの適応追従制御系の設計と実験実証」

○（学）高橋希輔、上田彪斗、山田学（名古屋工業大学）

2A2-C09：「森林内で樹木を巡回するドローンのための航続距離制約付き TSP ヒューリスティック飛行経路計画」

○（協）稗田睦生、下岡綜、亀川哲志（岡山大学）

2A2-C10：「可変ピッチプロペラ機構の製作と性能実験」

○（学）犬伏康介、李在勲（愛媛大学）

2A2-C11：「狭隘環境における小型 UAS の構造物近接時の飛行制御性能の評価法開発」

○（協）伊藤倫太郎、川端邦明、山田大地（日本原子力研究開発機構）

2A2-C12：「安全な空中受渡し作業に向けた多リンク飛行ロボットの蛇頭模倣グリッパ及び全身動作制御の開発」

○（学）塚崎馨士、陳奕丞、北川昌樹、飯田央明、王亦他、杉原惇一郎、金子輝太郎、趙漢居（東京大学）

空域利用の安全性を高める複数の小型無人機等の自律制御・分散制御技術及び検知技術◇ Autonomous and decentralised control and detection of UAV swarm for enhancing safety of airspace use

2A2-B01：「無人航空機交通管理の機能要求と性能記述の標準化の検討」

○（正）矢口勇一（会津大学 /JUTM）

2A2-B02：「UAV 検出用ミリ波帯イメージング技術とその基盤技術の検証」

○（協）菅野敦史（名古屋工業大学）、加島謙一（国際電気）、ニッ森俊一（電子航法研究所）、川西哲也（早稲田大学）

2A2-B03：「動物の注意機構に着想を得た 三次元多エージェント衝突回避モデル」

○（協）加納剛史、岩本真裕子、小林亮（公立はこだて未来大学）

2A2-B04：「コウモリの集団飛行時における予測駆け引きナビゲーションのデータ駆動解析」

○（学）加藤康介（はこだて未来大学）、矢尾遼太、飛龍志津子（同志社大学）、加納剛史、山田恭史（はこだて未来大学）

2A2-B05：「LoRa によるメッシュネットワークのための位置指向性付き Diffusion の検討」

○（学）山中樹、長沢勇希、矢口勇一（会津大学）

2A2-C01：「Attention Inertia Function に基づくシープドッグ型誘導制御による小型無人機群の狭窄部進入」

○（正）角田祐輔、海老健太、佐藤孝雄（兵庫県立大学）

2A2-C02：「相対位置推定に基づく UAV 群のフォーメーション制御」

○（学）森本皓斗、本仲君子（関西大学）

2A2-C03：「牽引物の相対位置・姿勢角推定を目的としたセンサ搭載牽引機構の開発」

○（学）鈴木楽士、矢田直輝、Arif Fahimey、関口和真、野中謙一郎（東京都市大学）

2A2-C04：「Line-of-Sight 誘導法を用いたドローン群のフォーメーションフライトに関する基礎的実機検証」

○（協）佐々木智哉、Simon Kah Seng Ng（大阪大学）、森本皓人、本仲君子（関西大学）、伊東和輝、末岡裕一郎（大阪大学）

2A2-C05：「風外乱下のクアッドロータに対する軌道データベースと風モデルに基づく非線形最適制御」

○（学）中田修史、丸田一郎、藤本健治（京都大学）

2A2-D01：「Echo state network を用いた小型回転翼無人航空機の自己位置推定に関する研究」

○（協）井上理哲人、富田康治、神村明哉（産業技術総合研究所）

2A2-D02：「大規模災害時における広域情報収集・広域搜索を対象としたドローン技術の研究」

運用構想（ConOps）及びプロファイルの開発

○（正）土屋武司（東京大学）

2A2-D03：「全周囲イベントカメラシステムによるドローン周辺の移動物体検知」

○（協）岩田健司（産業技術総合研究所）、石川葉介（産業技術総合研究所 / 筑波大学）、佐藤智実（産業技術総合研究所）、佐藤雄隆（産業技術総合研究所 / 筑波大学）

2A2-D04：「GNSS 遮蔽遷移環境におけるドローン測位のための外れ値検出手法の検討」

○（協）高野瀬碧輝、泉田真志、大河原拓、小出健司、大石修士、横塚将志、神村明哉（産業技術総合研究所）

2A2-D05：「未知・複雑環境における小型ドローンの軽量自律ナビゲーション」

輪郭拡張型 APF と LiDAR-IMU SLAM の統合による実機検証

○（協）泉田真志、高野瀬碧輝、富田康治、神村明哉（産業技術総合研究所）

2A2-E01：「多数の UAV による自律スウォーム飛行のための機体間通信アーキテクチャとその基本動作確認試験」

○（正）三浦龍、丸山正晃、松田隆志、越川三保、松村武（情報通信研究機構）、神村明哉（産業技術総合研究所）、土屋武司（東京大学）、曾谷英司（イームズロボティクス）、中津欣也（日立製作所）

2A2-E02：「Learning Vision-based End-to-End Control for Agile Drone Obstacle Avoidance」

○（学）Peshala Jayasekara, Hitoshi Arisumi, Akiya Kamimura (National Inst. of Advanced Industrial Science and Tech.)

2A2-E03：「統合環境情報基盤への風況データ提供方法の基礎検討」

ポート周辺に対応する環境情報基盤とのデータ連携による安定、高効率自動離発着技術

○（正）山川寛展、板東幹雄、明石大（日立製作所）

2A2-E04：「屋外飛行する群ドローン向け離発着ガイダンスシステムの基礎検討」

ポート周辺に対応する環境情報基盤とのデータ連携による 安定、高効率自動離発着技術（第一報）

○（正）伊藤貴廣、清水タク、伊多倉京士朗（日立製作所）

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

2A2-A06：「人工心臓自動制御システム構築に向けたローラーポンプ応答性調査」

○（学）深山天空、森下武志（桐蔭横浜大学）

2A2-A07：「入院患者向け自律移動型点滴スタンドの追跡精度の向上」

○（学）中谷岳人、宮原啓造（関西学院大学）

2A2-A08：「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）

2A2-A09：「複数波長を用いた非接触型動脈血酸素飽和度計測装置の開発」

○（学）加野早雪、秋元俊成（東洋大学）

2A2-A10：「CNN-LSTM モデルを用いたスフェロイド融合過程の分類と注目領域の可視化ソフトウェアの開発」

○（学）鹿子生有起（福岡工業大学）、張秀英、盛子敬（九州大学）、下戸健（福岡工業大学）

2A2-A11：「透過光による体水分量計測」

○（学）陣内彩花、秋元俊成（東洋大学）

2A2-A12：「汎用ロボットによる手術のための交換可能な脱着式複数医療器具モジュールの開発」

○（学）椿道智、真壁佑、金淳暁、長谷川峻、河原塚健人、岡田慧（東京大学）

ヒューマノイド◇ Humanoid

2A2-T01: 「可変鎖状モータの速度・トルク特性の切替を活用した軌道最適化によるヒューマノイドのダイナミック全身動作」

○ (協) 多田皓海、平岡拓真、平井仁、小島邦生、岡田慧 (東京大学)

2A2-T02: 「人同等の体格・自由度と人以上の発力を有する油圧駆動ヒューマノイド上半身の設計・製作と評価」

○ (正) 亀崎允啓 (早稲田大学 / 東京大学)、亀ヶ谷友宏、角田龍一郎、張裴之、関口宣人、伊藤勇河、王語詩、菅野重樹 (早稲田大学)

2A2-T03: 「手摺を活用した階段昇段動作の姿勢および逆動力学解析」

釣部修平、○ (協) 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))

2A2-T04: 「2足歩行ヒューマノイドロボットの開発」

差動リンク機構による手首の高出力化

○ (学) 五十嵐暁介、榊井大地、松本優心、峯下弘毅、林憲玉 (神奈川大学)

2A2-T05: 「人型ロボットによる歩行介助に向けた近接接触状況におけるマルチモーダル転倒防止システムの開発」

○ (学) 大谷卓輝、三宅太文、王語詩、赤石拓海、菅野重樹 (早稲田大学)

2A2-T06: 「肩甲骨関節を備える双腕モバイルマニピュレータの作業領域・協調性能評価」

○ (協) 若山侑生、岩野航平、奥松美宏 (トヨタ自動車)

2A2-T07: 「MAITET: ヒューマノイドのための安価なモジュール式全身多関節外骨格の開発」

○ (学) 黒田悠太、宮澤和貴、堀井隆斗 (大阪大学)

2A2-U01: 「マルチモーダル潜在空間表現を用いたヒューマノイドロボットによる起立介助手法の開発」

赤石拓海、三宅太文、王語詩、○ (学) 塚越巧真、菅野重樹 (早稲田大学)

2A2-U02: 「顔面動作と色変化による感情表出ロボット」

「温度ロイド・Hoho」

○ (学) 川上理久人、古川英光 (山形大学)

2A2-U03: 「静音性を考慮したヒューマノイドの歩行動作獲得」

○ (協) 阿部右京、宮澤和貴、堀井隆斗 (大阪大学)

2A2-U04: 「ドライバ内蔵アクチュエータを用いた多自由度ロボットのための電源・通信の分散管理システム」

○ (協) 田光太郎、神孝典、小林泰介 (国立情報学研究所 / 総合研究大学院大学)

2A2-U05: 「弾性・慣性機構を備えた人型投球ロボットの繰り返し投球実験と性能評価」

○ (学) 中澤由理、福田大朗、公納正剛、青木陸 (早稲田大学)、峯下弘毅 (神奈川大学)、大谷拓也 (芝浦工業大学)、川上泰雄 (早稲田大学)、林憲玉 (神奈川大学)、高西淳夫 (早稲田大学)

2A2-U06: 「トルク・推力複合軌道最適化による飛行ヒューマノイドの推力援用抗重力歩行動作の生成」

○ (協) 杉原和輝、岡田慧 (東京大学)

2A2-U07: 「泥地歩行のための簡易シミュレーションモデル」

○ (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)

バイオミメティクス・バイオメカトロニクス (1 / 3) ◇ Biomimetics, Biomechatronics (1/3)

2A2-Q01: 「イヌ腓腹筋形状を模擬した人工筋肉の検討」

○ (正) 石川雄大、難波江裕之 (東京科学大学)、原田恭治 (日本獣医生命科学大学)、鈴木康一 (福島国際研究教育機構)

2A2-Q02: 「蚊触角を用いたヒト関連臭検知用可搬型バイオハイブリッド匂いセンサの開発」

○ (学) 大森玲奈、近藤希栄、照月大悟 (信州大学)

2A2-Q03: 「筋内カフィードフォワードと関節粘性調節を用いた姿勢制御とロバスト性の評価」

○ (学) 井田和希、木野仁 (中京大学)

2A2-Q04: 「カツオドリ目に見られる顎関節ロック機巧について」

骨格標本に基づいたロボットをつくることで理解する

○ (正) 衣笠哲也、藤井保志 (近畿大学)、市川美和 (岡山理科大学)

2A2-Q05: 「自律分散制御を適用した混合搬送ポンプの実用化に向けた拡張性の検証」

○ (学) 鶴見光哉、伊藤文臣 (中央大学)、花村朋樹、梅館拓也 (信州大学)、中村太郎 (中央大学)

2A2-Q06: 「ファンによる匂い吸引機構を導入した昆虫触角センサ搭載地上ロボットの開発」

○ (学) 山内健人、寺田拓真、百瀬俊介、照月大悟 (信州大学)

2A2-Q07: 「移動体搭載を想定した触角電図用乾燥抑制ハイドロゲル電極の開発」

○ (学) 近藤希栄、大森玲奈、山内健人、百瀬俊介、寺田拓真、照月大悟 (信州大学)

2A2-R01: 「首長竜の左右ヒレと体幹の力学的相互作用の検証用ロボット開発」

○ (学) 薄葉弘樹、船木彪、伊勢正、福原洸、石黒章夫 (東北大学)

2A2-R02: 「端部交差螺旋形状によるヘビ型ロボットの円筒物押し出し」

○ (学) 今井啓翔、田中基康 (電気通信大学)

2A2-R03: 「コウモリのエコーロケーションを模倣したシンプルな超音波センシングシステムによる空間マッピング手法の検討」

○ (学) 寺崎僚将、山田恭史 (はこだて未来大学)

2A2-R04: 「アナウサギを模倣した前脚ロボットの歩行・掘削動作の評価」

○ (学) 入谷美志成、古殿幸大 (舞鶴工業高等専門学校)

2A2-R05: 「Avimimus の足関節に見られる特殊な待遇とその設計法」

衣笠哲也、○ (学) 遠山仁大 (近畿大学)、千葉謙太郎 (岡山理科大学)、Khishigjav Tsogtbaatar (Mongolian Academy of Sciences)

2A2-R06: 「ヒトの計測に基づく関節運動の切り替え可能なロボット指」

○ (学) 下田代裕希、白藤翔平 (関西大学)

2A2-R07: 「匂い源探索に向けたマンボウ型飛行プラットフォームの開発」

○ (学) 末永凜翔、山内健人、照月大悟 (信州大学)

2A2-S01: 「4 つの SMA を用いたオクトパスアームの湾曲特性評価」

○ (学) 水野雄斗、内田敬久 (愛知工業大学)

2A2-S02: 「移動ロボット搭載に向けたガスセンサ用気流制御機構の開発」

○ (学) 橋本淳希、山内健人、百瀬俊介、寺田拓真、照月大悟 (信州大学)

2A2-S03: 「テッポウエビのハサミに着想を得た筋駆動型水中ハンドの開発」

○ (学) 鎌戸康行、松村邦仁、矢木啓介 (茨城大学)

2A2-S04: 「ダイナミックな絞り動作機能を持つ蠕動運動型スクイーズリアクタによる高架橋構造を有する固形ゲルの破砕性能の検証」

○ (学) 桔梗谷健太郎、西濱里英、伊藤文臣 (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)

2A2-S05: 「指先の形状および柔軟性が In-hand manipulation に与える影響」

○ (学) 深代悠太 (電気通信大学)、黒田勇幹 (オムロンサイニックス株式会社)、東郷俊太 (電気通信大学)

2A2-S06: 「前頭部に超伸長ユニットを搭載したミミズ型ロボットの伏せ越し管通過性能の検証」

○ (学) 菅野唯我、伊藤文臣、中村太郎 (中央大学)

実環境知能システム（2 / 2）◇ Embodied AI Systems (2/2)

2A2-V01：「文脈化された時系列モデリングを用いたテニスシングルの戦略パターンのデータ抽出」

○（学）渡部千歳、矢口勇一（会津大学）

2A2-V02：「移動型双腕インフレーターブルロボットの開発と制御」

Pick and Place・窓ふき・ドア開けタスクのデモンストレーション

○（学）中村健太、中川響、青木麻綾、グッバラ・ガンガラナガサイ、森裕紀、菅佑樹（早稲田大学）、ソン・ヨンア（法政大学）、佐藤宏樹（宮城大学）、新山龍馬（明治大学）、尾形哲也（早稲田大学）

2A2-V03：「モーターから空気圧人工筋への動作転写による引き出し開けタスクの実現」

○（学）田之上巧太、川節拓実、細田耕（京都大学）

2A2-V04：「模倣学習に基づく人とロボットの物理的協調における意図の不確実性を考慮した適応的剛性制御」

○（学）大竹葵、Ferdinand Hartmann、猪狩高、村田真悟（慶應大学）

2A2-V05：「意味的埋め込み空間の集合演算構造を保持する音響基盤モデルの構築」

○（協）櫻井舜（産業技術総合研究所 / 筑波大学）、坂東宜昭（産業技術総合研究所）、井本桂右（京都大学 / 産業技術総合研究所）、大西正輝（産業技術総合研究所）

2A2-V06：「状態依存の参照軌道生成とダイナミクス学習に基づく遅れ補償制御による人工筋駆動ロボットへの安全な動作教示」

○（学）吉田侑馬、吉田瑞希、川節拓実（京都大学）、河合祐司、熱田洋史（大阪大学）、細田耕（京都大学）

2A2-V07：「報酬ノイズに頑健な強化学習アルゴリズム」

○（正）小林泰介（国立情報学研究所 / 総合研究大学院大学）

2A2-W01：「自由エネルギー原理に基づく注意点予測誤差最小化を用いた視線運動生成」

○（正）原拓己、佐藤高史（京都大学）、粟野皓光（名古屋大学）

2A2-W02：「Timespan-Modulated Liquid Time-Constant Networks に基づくコンタクトリッチタスクの模倣学習」

○（正）大石涼雅（埼玉大学）、境野翔（筑波大学）、辻俊明（埼玉大学）

2A2-W03：「ロボットの身体性を陽に考慮した汎用運動表現を可能とする一般化ニューラル運動モデル」

○（協）大河原拓、高野瀬碧輝、小出健司、大石修士、横塚将志（産業技術総合研究所）

2A2-W04：「修復性イオンゲルを用いたソフトセンサの開発」

○（正）石塚裕己、坂上友介（大阪大学）

2A2-W05：「技能者 AI との身体融合による技能体験システムの基礎研究」

○（学）吉野瑠真、堀雄貴、難波直樹、丸山結翔、湯川光（名古屋工業大学）、南澤孝太（慶應義塾大学大学院メディアデザイン研究科）、田中由浩（名古屋工業大学）

2A2-W06：「高度技能に対する脳波と視聴触覚のマルチモーダル計測システムの構築」

○（正）田中由浩、浪川靖子（名古屋工業大学）、兒玉隆之、小田桐匡（京都橘大学）、佐藤正幸、大石峻也、原田晋治、梶浦勇生（コニカミノルタ）

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)

2A2-D06：「安定把持を目的とした可変ばねモジュールを擁するベルトハンドの把持性能評価」

○（学）明石凌馬、野田哲男（大阪工業大学）

2A2-D07：「Basic Study of Multi-Rotational Edge-Bending Joint Mechanism as a Serial Robot Arm」

○（学）Maira Omar, Kenjiro Tadakuma (Osaka Univ.)

2A2-D08：「RGB-D カメラ情報に基づく赤外光反射型近接覚センサの応答予測」

○（学）板倉優斗、鈴木陽介（金沢大学）

2A2-D09：「Design of a Tendon-Driven Gripper with Capstan Transmission for Backdrivable Adaptive Grasping」

○（学）Ahmad Hasan, Konyo Masashi, Takahashi Akifumi (Tohoku Univ.)

2A2-D10：「ドラムストロークの強弱を実現するバネ-ワイヤ駆動ロボットハンドの開発」

○（学）安星準、新山龍馬（明治大学）

2A2-D11：「2段サイクロイド減速機の応力解析」

○（学）小池光範、鈴木陽介（金沢大学）

2A2-D12：「重力駆動型トルク伝達経路切り替え機構を用いたツールチェンジ型エンドエフェクタ」

○（学）大勝穂乃、西村齊寛、渡辺哲陽（金沢大学）

2A2-E07：「近接覚に基づく多関節ロボットハンドの同時接触把持制御」

○（学）窄口皓伎、有田輝、中嶋一斗、田原健二（九州大学）

2A2-E08：「近接覚を有するロボットハンドによる形状認識と能動的な探索動作生成」

○（学）益野勇魚、鈴木陽介（金沢大学）

2A2-E09：「機械学習を用いた高速高把持力機構」

○（学）武井楓馬、高山俊男（東京科学大学）

2A2-E10：「形態変化により把持可能領域を拡大する単一アクチュエータ駆動大開口幅ハンド」

○（学）幸泉花梨、荒井翔悟（東京理科大学）

2A2-E11：「3D プリンタ製劣駆動ロボットハンドにおける板ばね厚みの影響」

○（学）渡邊洸太、高畑智之（東京電機大学）

2A2-E12：「ソフトグリップの二次元巻き付け把持におけるプリグラスプ段階の画像を用いた変形推定」

○（協）山野隼弥、甲斐亮吾（中央大学）、Sarthak Pathak（芝浦工業大学）、梅田和昇（中央大学）

脚移動ロボット（2／2）◇ Walking Robot (2/2)

2A2-L07：「刺した爪に内力をかけることで保持力を増加可能な壁面歩行ロボットの研究」

○（学）前畑宙、森下克幸、水内郁夫（東京農工大学）

2A2-L08：「空圧駆動膝関節のモデル同定とモデル予測制御による角度軌道追従」

○（学）長谷川雄大、佐野明人（名古屋工業大学）

2A2-L09：「内界センサ情報に基づく報酬設計と深層強化学習による2足ロボットの動作獲得」

○（学）小幡高大、小島寛以、佐野明人（名古屋工業大学）

2A2-L10：「受動的身体性を有するヒューマノイドロボットのFew-shotによるSim2Real」

○（学）藤井俊輔、大澤俊介、家田英和、黒川大樹、小島寛以、米澤匠悟、佐野明人（名古屋工業大学）

2A2-L11：「内部トーションロータを有するリムレスホイールの受動歩行解析」

○（学）森田光典、リュウ・セイナン、瀬戸口大樹、雷寧、浅野文彦（北陸先端科学技術大学院大学）

2A2-M06：「体節間剛性の変化が十二脚移動ロボットの歩容パターンに与える影響」

○（学）松田岬己、恒川脩悟、伊藤海、池本有助（名城大学）

2A2-M07：「バネを有する2Dリムレスホイールの床反力解析」

ヒトの着地衝撃緩和メカニズムの仮説の検証

○（学）小埜悠真、池俣吉人（帝京大）、佐野明人（名古屋工業大学）

2A2-M08：「DD駆動型六脚ロボットにおける潜在空間上での歩容特徴の可視化」

○（学）恒川脩悟、松田岬己、伊藤海、池本有助（名城大学）

2A2-M09：「ネコの反射回路における運動学習」

バランスと歩行の実現性調査

○（学）長田実菜、増田容一、陶斯遠（大阪大学）、武田精一郎（大阪大学／東京大学）、石川将人（大阪大学）

2A2-M10：「長時間の高負荷タスクに対応可能な液冷四脚ロボットの開発」

○（学）神孝典、田光太郎、小林泰介（国立情報学研究所／総合研究大学院大学）

2A2-M11：「柔軟構造を用いたトビハゼ模倣ロボットの開発と跳躍性能の解析」

○（学）平瀬蒼真、顔聡、徳田功（立命館大学）

2A2-M12：「木質合板と支柱を主体に構成された量産型リンク式4脚歩行ロボット」

○（学）小西毅、今林京介、加藤翔、落合颯太、古川大介、齋藤敬（秋田県立大学）

車輪型／クローラ型移動ロボット（2／2）◇ Tracked vehicle, Mobile robot, Wheeled robot (2/2)

2A2-J01：「オムニホイールフリーローラの沈み込み量の導出と検証」

○（学）吉原弦希、打田正樹、松枝剛広（鈴鹿工業高等専門学校）

2A2-J02：「履帯の大変形が可能な柔軟クローラ機構」

履帯変形を妨げにくい駆動系固定法

○（学）阿部愛美、渡辺将広、三宅章太、阿部一樹、多田隈建二郎（大阪大学）

2A2-J03：「パッシブジョイントを有するヘビ型ロボットの運動性能に関する研究」

○（学）季昊燿、曹毅茗、王忠奎（立命館大学）

2A2-J04：「階段昇降に向けた Tri-Star 車輪型電動車いすの倒立安定化制御」

○（学）服部圭翔、岩瀬将美（東京電機大学）

2A2-J05：「同軸ピボット型省アクチュエータロッカーボギー機構による段差踏破」

○（学）アルハンバリ・アブディラハマン、米田完（千葉工業大学）

2A2-J06：「生体信号に基づく危険度予測を用いたモデルベース強化学習による自律移動ロボット動作生成」

○（正）菊地謙太郎（東京科学大学）、佐々木洋子（産業技術総合研究所）、吉村奈津江（東京科学大学）

2A2-J07：「離散時間制御 Lyapunov 関数制約を用いた AMR のモデル予測制御の実験」

○（学）坂本朝登、上木諭、池田貴公、山田宏尚（岐阜大学）

2A2-J08：「能動的な柔軟性調整トレッドと柔軟グラウザを用いた剛体および軟弱混合状態面（砂・小石）の両地盤を走行するための可変剛性車輪の提案」

○（学）志田遼太、大竹彩稀、大下紋佳、飯塚浩二郎（芝浦工業大学）

2A2-J09：「U 字吊り式円柱昇降ロボットの立木昇降に向けた改良」

立木昇降を実現する設計手法の提案と試作機による検証

○（協）武田匠、高橋隆行（福島大学）

2A2-J10：「対地適応クローラロボットの押し登り踏破におけるサブクローラ拘束角度判定と制御系設計」

○（学）児嶋快斗、奥山雅大、奥川雅之（愛知工業大学）

2A2-J11：「多様なローラ傾斜角度を有するメカナムホイールの設計と振動解析に関する研究」

○（学）齋藤嘉希、和田正義（東京理科大学）

2A2-J12：「独立非干渉アクティブオムニホイールの開発」

○（学）鈴木涼介、野中心之哉、米田完（千葉工業大学）

2A2-K01：「ツイスト可変型水陸両用スクリュータイヤの研究」

○（学）山田隼士、鈴木裕太、Ranulfo Bezerra、小島匠太郎、大野和則（東北大学）

2A2-K02：「クローラ型ロボットの軌道追従のための非線形制御と FRIT を用いたゲイン調整」

○（学）千葉康平、山川聡子（東洋大学）

2A2-K03：「車輪脚移動ロボットにおけるスポーク剛性と位相同期現象の定量評価」

○（学）加藤翔也、曾我賢紀、奥川雅之（愛知工業大学）

2A2-K04：「FFF 方式 3D プリンターによるクローラとロボットの開発と実験評価」

○（学）小山信元、山崎芳昭（明星大学）

2A2-K06：「低分解能絶対値センサとモータエンコーダを用いた差動駆動式アクティブキャストの操舵角推定に関する研究」

○（学）竹内源、和田正義（東京理科大学）

2A2-K07：「多相カムフォロアを用いた波送り全方向移動車輪」

位相分割接地による推進方向整流

○（学）萩原陽人、阿部一樹、渡辺将広、三宅章太、多田隈建二郎（大阪大学）

2A2-K08：「被覆割合が大きく連続的に全方向移動可能な円形断面クローラ」

○（学）三上攻神、野中心之哉（千葉工業大学）、瀬戸悠介、相馬祐樹（株式会社フジタ）、多田隈建二郎（大阪大学）、米田完（千葉工業大学）

2A2-K09：「3次元点群処理を用いた脚車輪型ロボットの開発」

段差昇降機能の実装

○（学）島川俊輔、野尻紘聖（熊本高等専門学校）

2A2-K10：「壁面全方位移動が可能なプロペラ駆動壁面移動ロボットの開発」

○（学）浅野綾人、山内悠、下井信浩（秋田県立大学）

2A2-K11：「履帯張力制御による軟弱地盤上の走行に与える効果について」

○（協）佐藤涼耶、太田祐介（千葉工業大学）

2A2-K12：「天井面移動ロボット Mobile Module の高速・安定移動に向けた構造改善と評価」

○（学）藤井愛奈、清水郁博、細田侑也、李周浩（立命館大学）

移動ロボットの位置推定・地図構築・ナビゲーション (1 / 3) ◇

Localization, mapping and navigation for mobile robots (1/3)

2A2-L01:「ワンパッケージ 3D 自己位置推定センサ[RSF]のためのブラウザ GUI から実行可能な ROS2 ベース自律走行ソフトウェア[hokuyo_navigation2]」

○ (正) 高橋尚太郎 (北陽電機株式会社)

2A2-L02:「複数のパーソナルモビリティの協調ナビゲーション」

○ (協) 椿圭翔、三浦純 (豊橋技術科学大学)

2A2-L03:「俯瞰カメラ画像を用いた事前地図不要な自律移動ロボットナビゲーション」

○ (協) 本田康平 (名古屋大学 /CyberAgent AI Lab)、江口満国 (筑波大学)、遠藤正文、石田岳志、吉村康弘、米谷竜 (CyberAgent AI Lab)

2A2-L04:「センチメートル級測位補強サービスとアンテナ間の相対測位のグラフ最適化による自己位置・姿勢推定」

○ (学) 平塚勇貴、天野嘉春 (早稲田大学)、鈴木太郎 (千葉工業大学)

2A2-L05:「DWA に基づいた自律搬送ロボットによる動的障害物の回避手法」

○ (学) 神田翔汰、北見理、谷本風駿、日向野智也、李沛讓 (前橋工科大学)

2A2-M01:「未知不整地環境における異方性地形コストを考慮した経路計画手法」

○ (学) 沖拓人、禹ハンウル (工学院大学)

2A2-M02:「産業車両の自律化に向けた単眼カメラとドットマトリによる 6DoF Visual Localization」

○ (正) 大桑章良、大石修士 (豊田自動織機 - 産総研 アドバンスト・ロジスティクス連携研究ラボ)

2A2-M03:「到来方向情報に基づく制約と GNSS 観測重みの統合設計」

○ (協) 池野航太、吉田和哉、大野和則 (東北大学)

2A2-M04:「Volumetric Thermal Mapping Utilizing LiDAR SLAM, GNSS, and IR Camera」

○ (学) Michael Ashford Bevens, Yoshiharu Amano (Waseda Univ.), Taro Suzuki (Chiba Inst. of Tech.)

2A2-N01:「ブドウ農園における 3D LiDAR SLAM に基づく 4 足歩行ロボットの自律移動」

○ (学) 河野翼、上野隼、山田祐太郎、長谷川泰久 (名古屋大学)

2A2-N02:「移動ロボットの死角内物体観測に向けた音響 NLOS イメージングの成立可能性評価」

○ (協) 朴来炫、村上弘晃、川原圭博、亀崎允啓 (東京大学)

2A2-N03:「2D-LiDAR による統合レイヤー点群マッチングとロボットの自己位置推定に関する研究」

○ (学) 松川蒼、和田正義 (東京理科大学)

2A2-N04:「移動ロボットの行動学習を容易にするためのインタラクティブな強化学習システムの開発」

○ (学) 植竹宏昌、森岡一幸 (明治大学)

2A2-N05:「Dynamic Window Pure Pursuit の Nav2 統合と Pure Pursuit 系手法の比較」

○ (協) 大西史弥、高橋正樹 (慶應大学)

2A2-O01:「圧力ベースロボット位置推定のためのセンサ配置最適化」

○ (協) 陳代炎楠、池勇勳 (北陸先端科学技術大学院大学)

2A2-O02:「条件付き模倣学習とトポロジカル位置推定を統合した屋外自律走行システムの構築と実環境における検証」

○ (学) 山下響、上田隆一、林原靖男 (千葉工業大学)

2A2-O03:「ESS 制御とノイズ付加を用いた PF 分布維持法による自己位置推定法」

○ (学) 深澤皓大、日高浩一 (東京電機大学)

2A2-O04:「大規模言語モデルとシーングラフを用いた言語による自律移動ロボットの誘導」

○ (学) 小島大輝、影山達哉、石川貴一郎 (日本工業大学)

ソフトロボット学／フレキシブルロボット学（2／3）◇ Soft Robotics/Flexible Robotics (2/3)

2A2-H01：「受動発光型柔軟アクチュエータの素材特性評価・実機検証」

基礎材料評価およびペロース型アクチュエータの試作・検証

○（学）菊田直人、三宅章太、波多野匠海、阿部一樹、渡辺将広、多田隈建二郎（大阪大学）

2A2-H02：「クラゲサイボーグによる適応能力の可視化と実装」

○（協）清水正宏、三柳祐太（長浜バイオ大学）、伊藤浩史（九州大学）、池田周平、奥泉和也（加茂水族館）

2A2-H03：「シート状ロボットにおける人工筋肉の自律設計と移動性能の獲得」

○（学）稲葉悠馬（信州大学）、清水正宏（長浜バイオ大学）、河村隆、梅舘拓也（信州大学）

2A2-H04：「水中および空中で使用可能な可食ソフトアクチュエータ」

○（学）高井和真、高橋慶悟、新竹純（電気通信大学）

2A2-H05：「誘電エラストマーアクチュエータに基づくメタマテリアルソフトロボット」

○（学）吉崎昂、草間健吾、澁谷拓海、新竹純（電気通信大学）

2A2-H06：「直接駆動方式に基づくスポン型生物模倣型水中ロボット」

○（学）原田開生、今野雄斗、内海柊人、らざむはんまどなびいど、新竹純（電気通信大学）

2A2-H07：「血流促進を目指した流体圧自励振動チューブの設計」

○（学）椋橋花道、塚越秀行、折金悠生（東京科学大学）

2A2-H08：「発光・受光素子を同一端に配置したフレキシブル光導波路センサ」

○（学）熊野航介、竹村研治郎（慶應大学）

2A2-H09：「Auxetic 構造を利用したピン配列型形状適応グリッパ」

○（学）玉造碧人、庄司悠樹、中臺久和巨、竹村裕（東京理科大学）

2A2-H10：「低摩擦材料を用いた壁面移動ロボットのためのスライド吸着機構」

○（学）山崎春翔、古川英光（山形大学）

2A2-H11：「全方向振動移動ロボットのアームスイングによる走行性改善」

○（学）清水康央、古川英光（山形大学）

2A2-H12：「クモヒトデを規範とした移動体ロボットの開発」

脚軌道の運動学解析と移動手法の提案

○（学）原田武蔵、青木岳史（千葉工業大学）

2A2-I01：「スマート人工筋肉により構成したソフトマニピュレータの先端位置推定精度の向上」

岡田力丸、○（学）三浦峻、脇元修一、戸田雄一郎、神田岳文、山口大介（岡山大学）

2A2-I02：「単軸引張変形制御に基づく筒状折り畳み構造を利用したソフトモジュールロボット」

○（学）掛川萌、古川英光（山形大学）

2A2-I03：「柔軟性を調整可能な多孔質ソフトロボットの造形」

— ワイヤ内蔵型の多孔質ソフトロボットアーム —

○（学）穂積侃、吉永智哉、安藤潤人、野間春生（立命館大学）

2A2-I04：「閉じた曲面形状ロボットのための柔軟フレーム設計」

○（学）伊藤慎一郎、梅舘拓也、岩本憲泰（信州大学）

2A2-I06：「姿勢情報と距離情報の共起に基づく連続体ロボットの全身姿勢推定」

中川知哉、○（協）中嶋一斗、有田輝、田原健二（九州大学）

2A2-I07：「軽量・柔軟な腱駆動テンセグリティマニピュレータの開発」

○（学）下原見真、池本周平（九州工業大学）

2A2-I08：「形状柔軟多指ハンドの状態推定における近接覚情報と接触情報の統合」

○（正）森田雅人、有田輝、中嶋一斗、田原健二（九州大学）

2A2-I09：「ソフトロボットハンドのための剛柔ポリマーエラストマー・ハイブリッド構造の機械的特性調査」

○（学）齋藤太郎、鈴木陽介（金沢大学）

2A2-I10：「受動姿勢保持とコンパクト格納を可能とする空気圧アームの開発」

○（学）山口大貴、原田研介（大阪大学）

2A2-I11：「蔓型パワーソフトグリッパーに対する外力トルク時空間分布が巻き付き性能に及ぼす影響」

○（正）児玉大翔、有賀嵩紘、難波江裕之、遠藤玄（東京科学大学）

2A2-I12：「光導波路型空気圧駆動柔軟アクチュエータと着脱式光入出力ユニットによる簡易センシング」

○（協）森佳樹（大阪大学）、藤井康之（立命館大学）

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

2A2-F01：「指先に対する左右および前後方向の振動知覚に関する研究」

○（正）高成真輝、奥山武志、田中真美（東北大学）

2A2-F02：「指先の柔らかさ変調デバイスの設計と評価」

○（学）内藤佳那恵、栗本佳歩、湯川光、田中由浩（名古屋工業大学）

2A2-F03：「スピードクライミングのスタート局面における左下肢の力計測」

○（学）番大智（九州大学）、河村晃宏（九州大学／国立スポーツ科学センター（JISS））、相原伸平（国立スポーツ科学センター（JISS））、倉爪亮（九州大学）

2A2-F04：「矩形の光弾性体を用いた機械学習ベースの接触力分布センシング」

○（学）高野大輔（横浜国立大学）、呉成（東京大学）、前田雄介（横浜国立大学）

2A2-F06：「Modulation of Dragging Interactions via Pseudo-Haptic Feedback from Expressive Virtual Agents」

○（正）Eleuda Nunez, Soichiro Matsuda, Taku Hachisu (Univ. of Tsukuba)

2A2-F07：「Exploration of 360-Degree Stereohaptic Immersion with Multi-Surface Vibrotactile Seat」

○（学）Sivadol Phamornsuwana, Akifumi Takahashi, Masashi Konyo (Tohoku Univ.), Hiroyuki Kaneko, Takumi Yamakawa (TACHI-S CO., LTD)

2A2-F08：「光学式近接覚センサを表皮内側に体内向配置したぬいぐるみロボットの柔軟接触検知手法」

○（協）永田彩羽、長谷川峻、岡田慧（東京大学）

2A2-F09：「タッピング振動解析に基づく材料の弾性・粘性特性の推定と振動再現」

○（学）岩田浩克、戸塚圭亮、坂口正道（名古屋工業大学）

2A2-F10：「微細フィン構造を用いた視覚ベース触覚／滑り覚センサの開発」

接触力推定と滑り検出を両立させる CNN モデルの最適化検討

○（学）畝森翼、中条拓弥、王宏瑞、日高真太郎、鈴木昌人、高橋智一、青柳誠司（関西大学）

2A2-F11：「伸縮性を有する抵抗式触覚センサの簡易製造方法の開発」

○（学）鎌谷脩平、鈴木陽介（金沢大学）

2A2-F12：「有限要素解析を用いた触覚なぞり動作による形状推定」

○（学）三宅優介（大阪大学）、佐瀬一弥（東北学院大学）、坂上友介、石塚裕己（大阪大学）

2A2-G01：「カセンサを「一気に」印刷する3Dプリンタの開発」

第7報：3D印刷型足底圧測定センサにおける荷重分布推定

○（学）吉田愛香、西村齊寛、上野耕静、渡辺哲陽（金沢大学）

2A2-G02：「同一の電極アレイを用いた皮膚と筋肉の刺激による触覚と力覚の提示（第二報）」

触覚提示と力覚提示それぞれの定量検証

○（学）安達紀考、坂本泰清、溝口泉、梶本裕之（電気通信大学）

2A2-G03：「生成AIによる視覚情報から誘発される触覚粗さ知覚の特性解析」

○（学）初山優衣、三木則尚（慶應大学）、平木剛史（筑波大学）、石塚裕己（大阪大学）

2A2-G04：「少数の筆記振動サンプルから生成した知覚テンプレートをを用いた滑らかな筆記触感再現」

○（学）高橋慶、高橋哲史、昆陽雅司（東北大学）

2A2-G05：「聴触覚同時提示におけるラウドネスに基づく高周波触覚振動生成手法の提案」

○（協）山脇怜真、昆陽雅司（東北大学）

2A2-G07：「歩くと機能する稲穂型歩行支援機の上り下りでの力刺激と足圧」

○（正）佐野明人、長谷川雄大、米谷日菜子（名工大）、武居直行（都立大）、上村知也（大阪大）、和坂俊昭（名工大）、大塚滋（今仙技研）、鈴木光久（名古屋リハ）

2A2-G08：「微細フィン構造を用いた滑り覚と接触力を同時計測可能な視覚ベースセンサの開発およびそれをを用いた物体把持制御」

○（学）王宏瑞、中条拓弥、日高真太郎、畝森翼、鈴木昌人、高橋智一、青柳誠司（関西大学）

2A2-G09：「触覚画像センサを備えた二指グリップによる道具操作」

○（学）小林遼太郎、下ノ村和弘（立命館大学）

2A2-G10：「テクスチャなぞり時の皮膚振動における位相スペクトルの再現性に関する基礎研究」

○（正）久原拓巳、鈴木誠心円（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）

2A2-G11：「マルチモーダル深層学習を用いた指先触覚を損なわない指先圧力センシング」

○（学）本多遥貴、田中由浩（名古屋工業大学）

2A2-G12：「TouchLens とひずみゲージセンサの統合による指先なぞり表面粗さ計測」

○（正）竹岡年延、藤井充（成蹊大学）、安藤潤人（立命館大学）、成田浩久（名城大学）、藤本英雄（名古屋工業大学）

VR・ARとインタフェース（2／2）◇ Virtual/Augmented Reality and Interfaces (2/2)

2A2-X01：「Gaussian Splatting を活用したリアルタイム環境マッピングと HMD 視覚化システムの構築」

○（学）柳井瑞貴、富沢哲雄、多羅尾進（国立東京工業高等専門学校）

2A2-X02：「Augmented Reality に基づく没入型ロボット遠隔操作インタフェースの開発」

戸田圭吾（東京理科大学）、中村泰（理化学研究所）、○（協）岡留有哉（東京理科大学 / 理化学研究所）

2A2-X03：「ミリメートル角の鉛製再帰性反射材の研究」

牛山裕葉、○（学）久保なつみ、陳焜非、鈴木孝明、奥寛雅（群馬大学）

2A2-X04：「遠方話者の光学的トラッキングに基づいた読唇による発話推定手法」

○（学）小野村俊達、奥寛雅（群馬大学）

2A2-X05：「Gaze Depth Estimation in Virtual Reality from Eye-Tracking Signals with Confidence Estimation」

○（学）Marco Romeo, Genki Sasaki, Hiroshi Igarashi (Tokyo Denki Univ.)

2A2-X06：「アバタを用いたパーキンソン病患者における自己運動認知改善システムの開発」

○（学）小菅雅貴（埼玉大学）、瀬尾和秀（埼玉医科大学）、三木将仁（埼玉大学）、大山彦光（埼玉医科大学）、原正之（埼玉大学）

2A2-X07：「VR 空間内全方位移動の実現に向けた回転機構を有するストラドルランナーの開発」

○（学）森田礼功武、戸塚圭亮、坂口正道（名古屋工業大学）

2A2-Y01：「仰臥位 VR 体験における身体不一致感低減に関する研究」

自動化した上半身回転による起き戻し動作の効果検証

○（学）外山侑、矢本雄大（名城大学）

2A2-Y02：「プロテウス効果の持続性向上に向けた体性感覚提示型空圧ウェアラブルデバイスの提案」

○（正）イム・ユチャン（筑波大学）

2A2-Y03：「顔認識トラッキングを統合した、高精度物体抽出 MR 空間システムの実装」

空間認識トラッキングを用いたシステムフレームワークの評価

○（学）藏本宙賢、鈴木康生、Prajna Arnold、彌富仁、中村壮亮（法政大学）

2A2-Y04：「歩行時の腰部の振動を再現する椅子型 6 軸動揺装置」

○（学）大野翼、高畑智之（東京電機大学）

2A2-Y05：「卓球の回転球対応における VR 視覚補助エフェクトに関する研究」

野本歩、戸塚圭亮、○（正）坂口正道（名古屋工業大学）

2A2-Y06：「振り始めるタイミングの精度を向上させる VR バッティング訓練システム」

○（学）鶴飼晴紀、戸塚圭亮、坂口正道（名古屋工業大学）

感覚・運動・計測（1／3）◇ Sense, Motion and Measurement (1/3)

2A2-N07：「定常状態視覚誘発電位を用いたBCIに関する基礎研究」

○（学）中塚久順、河田淳治、森本滋郎、加治芳雄、樋口峰夫、天野久徳、藤澤正一郎（徳島文理大学）

2A2-N08：「自動車空調システムにおける心地よさと生体情報の温度感受性調査」

○（学）山下翔琉、放生樹、兼重明宏（豊田工業高等専門学校）、澤田耕二（豊和化成株式会社）

2A2-N09：「顔面PPG信号における心拍変動解析を目的としたモーションアーチファクト除去の初期検討」

○（学）大久保菜、伊丹琢（明治大学）

2A2-N10：「サンプリングモアレ法を利用した円柱形状の一軸水中流速センサ」

○（学）中島崇雄、岸本卓大、白鳥俊宏、嶋田恭大、安藤竜生、野村旺雅、高橋英俊（慶應大学）

2A2-N11：「複合縞模様とサンプリングモアレ法を用いた自動荷重計測装置による海鳥の体重計測」

○（学）栗原茉那、岸本卓大、白鳥俊宏、野村旺雅（慶應大学）、佐藤克文、坂本健太郎（東京大学）、高橋英俊（慶應大学）

2A2-N12：「洞窟の三次元点群を用いた24近傍探索による等高線自動生成手法」

○（学）藤井雄基、戸田雄一郎、松野隆幸（岡山大学）

2A2-O06：「ウェアラブル深部体温センサの温度履歴に着目した自己校正法」

○（正）橋本優生、西田佳史（東京科学大学）

2A2-O07：「低速域流速推定に向けたEVSベース粒子トラッキング手法の提案」

○（学）柴原拓真、岸本卓大、白鳥俊宏、嶋田恭大、安藤竜生、高橋英俊（慶應大学）

2A2-O08：「多軸的な注意要求下で生じる干渉の行列表現とその分析」

選択・転換・分配性注意の相互作用の定量化

○（学）トマラ禄、岩崎悠希子、岩田浩康（早稲田大学）

2A2-O09：「9軸時系列を用いたデジタルペン手書き英数字認識の改善」

○（学）宮本和宜、李在勲（愛媛大学）

2A2-O10：「3Dプリンタを用いて一括成形されたサンプリングモアレフォースプレートアレイによる多点力計測」

○（学）野村旺雅、中原行健、小川愛実、高橋英俊（慶應大学）

2A2-O11：「濁水環境下における魚体の部分的3次元計測と統合による形状復元」

○（学）萩島義裕（千葉工業大学）、藤井浩光（筑波大学）、上田隆一（千葉工業大学）

2A2-O12：「心電図および皮膚電気活動を用いた自律走行モビリティ搭乗者の不安感推定」

○（学）井上結翔、武田美咲、富沢哲雄（国立東京工業高等専門学校）

2A2-P06：「教師なし学習によるRGBカメラベース歩容変化検知に関する研究」

○（正）小林潤也、中沢信明（群馬大学）

2A2-P07：「ブタ皮膚を用いた表皮剪断力推定における素材非依存的なモデル構築手法の検討」

○（学）千葉友樹、井上淳（東京電機大学）

2A2-P08：「感情状態による身体揺動の変化をイベントカメラで検出する手法の検討」

○（学）千代窪美帆、Tadesse Alemayoh Tsige、福澤快、小島匠太郎、Ranulfo Bezerra（東北大学）、永澤美保（麻布大学）、大野和則（東北大学）

2A2-P09：「靴内再現実験を用いた靴適合性評価システムの計測条件検討」

○（学）山口智美、井上淳（東京電機大学）

2A2-P10：「スマートフォンGNSSブースター：スマートフォンを利用した歩行者のcm精度の位置計測」

○（正）鈴木太郎（千葉工業大学）

2A2-P11：「MEMS触覚センサを用いたマッサージ機の定量的評価に向けた荷重計測システムの開発」

○（学）伊東千紗、安藤潤人、野間春生（立命館大学）

2A2-P12：「シート静置型と駆動型ドライビングシミュレータにおけるドライバの着座疲労評価比較」

○（学）増田大和、栗田皓太、三輪海月、榎谷優斗、早川聡一郎、池浦良淳、吉田俊一（三重大学）、北川哲也（フォルテック株式会社）

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)

2P1-J08：「機械学習によるインフラ構造物自動補修のための劣化状態・位置推定検討」

○（学）鈴木笙平、水上雅人、花島直彦、藤平祥孝（室蘭工業大学）

2P1-J09：「土工現場向け CPS プラットフォーム ROS2-TMS for Construction の開発」

- 第 13 報 施工内容入力インタフェース” 情報流通 IF” との連携 -

○（学）笠原侑一郎（九州大学 / 筑波大学）、高橋陸翔（筑波大学）、高野智也、秋成光太、堤哲之介（九州大学）、樽林紹（筑波大学）、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）

2P1-J10：「風車ブレードの翼弦長変化に適応する挟み込み型点検ロボット用移動機構の開発」

○（学）大畑リヒト、小島匠太郎、藤田翔平、奈良貴明、Tsige Tadesse Alemayoh、Ranulfo Bezerra、岡田佳都（東北大学）、我妻達也、遠藤利浩（東北電力）、大野和則（東北大学）

2P1-J11：「対向メカナム移動機構を用いた梁径変化追従型鉄塔けれん・塗装ロボットの開発」

○（学）加藤雅基、岡本裕、和田周賢（HERO 研）、小林勇介（東京電設サービス）、木村直人（HERO 研）

2P1-J12：「土工現場用 CPS プラットフォーム ROS2-TMS for Construction の開発」

第 14 報 OperaSimVR における Previewed Reality の開発

○（学）秋成光太（九州大学）、笠原侑一郎（九州大学 / 筑波大学）、高野智也、堤哲之介（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）

2P1-K07：「IG-LIOR: 反射強度で選別した支持点に基づくフィルタリングによる LiDAR 粉塵除去」

○（協）張篠天、王鈺晟（東京大学）、中川純希、謝志杰、三浦光樹（ジザイエ）、太田順（東京大学）

2P1-K08：「重資材の運搬を目的とした建設機械の遠隔操縦支援手法の提案と評価」

○（学）長澤悠吾、永谷圭司、藤井浩光（筑波大学）

2P1-K09：「自律ブルドーザによる自動敷き均し施工のための二段階動作計画」

丹野康世、樽林紹、○（正）藤井浩光、永谷圭司（筑波大学）

2P1-K10：「操作力楕円体に基づく油圧ショベルの掘削力を維持する動作計画」

○（学）山内耕佑、永谷圭司（筑波大学）

2P1-K11：「土壌の力学モデルに基づく深さ推定を用いた掘削深さ制御」

○（学）安部川陽多、高田敦、岡田昌史（東京科学大学）

2P1-K12：「デルタ機構を用いた建設機械向けの可搬型遠隔操縦デバイスの開発と有効性の検証」

○（学）河田爽、片山雷太、田崎勇一、横小路泰義（神戸大学）

2P1-L06：「法面の移動作業を目指した 4 輪移動体の開発」

第 3 報：異傾斜度を前後左右に移動する牽引方法

○（学）大野息吹、塚越秀行、折金悠生（東京科学大学）、伊藤奈津紀（日特建設株式会社）

2P1-L07：「基盤モデルを用いた建設機械のタスク計画」

○（学）堤哲之介、井塚智也、倉爪亮（九州大学）

2P1-L08：「ヒューマノイドロボットによる油圧ショベル操縦の自動化に向けた操縦インタフェース空間に着目したレート正則化付き安全模倣学習」

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

2P1-L09：「化学プラントの五感点検強化のための視覚情報に基づく計器読み取りと漏れ検知」

○（正）矢口裕明（クシナダ機巧）、宮田直樹、前原賢一（キビテク）、塩木隆利（ダイセル）

2P1-L10：「エレクトロニクスフリー構成による遠隔水圧駆動クローラロボットの開発」

○（正）中村勇氣（電気通信大学 / 中外テクノス株式会社）、仲田佳弘（電気通信大学）、野田智之（国際電気通信基礎技術研究所 / 電気通信大学）

2P1-L11：「無人化施工におけるシミュレータ / スケールモデルによる認知負荷の分析」

○（学）吉田咲音、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（土木研究所）、岩田浩康（早稲田大学）

2P1-L12：「マルチモーダル電線点検ロボットの開発」

ロードセルを用いた導体径計測

○（協）滝田謙介、荒川大樹（日本工業大学）

2P1-M06：「手持ち型電磁波レーダ外壁検査におけるモデルベース解析結果の AR 可視化手法」

田畑郁弥、○（正）田中孝之、日下聖（北海道大学）

2P1-M07：「物理演算に基づく未来予測による自律建機の安全知能の構築」

○（学）樽林紹（筑波大学）、山内元貴（土木研究所）、藤井浩光、永谷圭司（筑波大学）

2P1-M08：「DEM を用いた掘削自動化研究」

要求掘削量を確保しつつ掘削エネルギー効率を最大化する横引・引抜軌道の提案

○（学）堀山耕太郎、大塚悠太郎、岩田浩康（早稲田大学）

2P1-M09：「国際核融合実験装置 ITER 建設用大重量対応の把持部の開発」

○（正）坂本拓也（フュージョンマネージメント）、岩本拓也、阪本和幸、大貫祐人、矢代毅、福原隆之、田中雄幸、野口悠人、武田信和（量子科学技術研究開発機構）

2P1-M10：「ハイブリッド構造を有するリーダー・フォロワ式遠隔操縦システムの開発」

ハイブリッド構造を有するフォロワームの製作

○（学）青木春樹、小川勝史、上善恒雄、鄭聖熹（大阪電気通信大学）

2P1-M11：「むだ時間を含むリーダー・フォロワ掘削系における軌道アトラクタを用いた半自律同期制御」

○（学）井上健太郎、高田敦、岡田昌史（東京科学大学）

2P1-M12：「鉄塔を直接登攀可能なロボットの移動機構の検討」

○（学）石本哲平、井上雄紀（大阪工業大学）

飛行ロボット・メカトロニクス（2／3）◇ Aerial Robot and Mechatronics (2/3)

2P1-B06：「形状センサ FST を用いたドローン群による柔軟索状体協調搬送システムの提案」

○（学）山田龍哉、角田祐輔（兵庫県立大学）、浪花啓右（北海道科学大学）、大須賀公一（大阪工業大学）、佐藤孝雄（兵庫県立大学）

2P1-B07：「水空両用ドローンの水中機動に関する研究」

○（正）森岡直章、三輪昌史（徳島大学）

2P1-B08：「クワッドコプタで吊り下げ搬送される物資の周波数整形法による振動制御」

○（学）松野真士、星野祐、藤原大佑（公立諏訪東京理科大学）

2P1-B09：「航空機の自動操縦に向けた状態推定と DAgger を通じた操舵量決定」

○（正）星野智史、館野隆一（宇都宮大学）

2P1-B10：「無人航空機の懸垂式重心調整とトリム推定外乱オブザーバの統合的検討による性能改善」

○（学）安孫子晴、高橋佑徳、浅井佑仁、米山淳（青山学院大学）、田中一男（電気通信大学）

2P1-B11：「パラフォイル型飛行ロボットのための3次元経路生成および実飛行環境を想定した安定化手法の提案」

○（学）中川結太、高橋佑徳、浅井佑仁、米山淳（青山学院大学）、田中一男（電気通信大学）

2P1-B12：「全方位羽ばたき飛行に向けた推力偏向機構付きクワッドオーニソプターの設計と制御」

○（学）沼里一輝、杉原惇一朗、菅啓一郎、北川昌樹、飯田央明、奥朋哉、趙漢居（東京大学）

2P1-C07：「空中壁面射出作業に向けた全方位飛行ロボットの機体構成法及びビジュアルサーボの研究」

○（学）中田雄大、北川昌樹、杉原惇一朗、李雨濃、趙漢居（東京大学）

2P1-C08：「パーチング変形飛行ロボットにおける推力を用いた力覚方向提示による誘導案内」

○（協）宮道彩乃、杉原和輝、岡田慧（東京大学）

2P1-C09：「全方位カメラを用いた地上走行する車輪付きドローンの目標軌道追従制御」

○（学）伊東海渡、岩坂春哉、山田学（名古屋工業大学）

2P1-C10：「脊椎様身体構造を有する腱駆動型可変系飛行ロボットの設計と制御」

○（学）飯田央明、趙漢居、杉原惇一朗（東京大学）

2P1-C11：「柔軟連続体リンク構造を搭載した変形飛行ロボットの制御と柔軟性のタスク応用」

○（学）澤田恵里、杉原和輝、宮道彩乃、小島邦生、岡田慧（東京大学）

2P1-C12：「小型球体ドローンの開発」

小型保護球体の設計とホバリング実験

○（学）白井琉一、峯下弘毅、林憲玉（神奈川大学）

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

2P1-D01：「静電容量式フレキシブルセンサを用いた把持物体変形検知手法の材質依存性評価」

○（学）中島広翔、三村琢人（明治大学）、西尾俊輝、黄晋二（青山学院大学）、伊丹琢（明治大学）

2P1-D02：「臓器狭隘部に進入する柔軟シート形移動体」

○（学）増田陸、塚越秀行、折金悠生、長岡英気（東京科学大学）

2P1-D03：「反転伸長アクチュエータを用いた尿道カテーテルの挿入補助機構の開発」

水圧駆動化による低圧駆動の実現と基礎特性評価

○（学）佐々木凜太郎、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）

2P1-D04：「MR 流体デバイスを搭載した遠隔操作システムの遅延を考慮したバイラテラル制御系の構築」

○（学）角康平、菊池武士（大分大学）

2P1-D05：「深層学習を用いた心機能評価支援システムの構築」

○（学）八島尚矢、小泉憲裕、梅津菜央、笠置陸、藤井樹（電気通信大学）、月原弘之（東京大学）

2P1-D06：「CT ガイド下針穿刺ロボットの穿刺経路計画における迂回経路生成問題の改善」

○（学）安田拓夢、松野隆幸、戸田雄一郎、亀川哲志、下岡綜、松井裕輔、平木隆夫（岡山大学）

2P1-D07：「嚥下促進を目的とした口腔内可食振動デバイスの試作と基礎特性評価」

田中心、○（正）奥井学（中央大学）

2P1-D08：「前立腺尖部に着目した MRI-TRUS 融合ガイド下生検自動化システム手法の提案」

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

2P1-D09：「RGB-D カメラとロボットアームによる自動腎臓認識システムの構築」

○（学）岩田和大、小泉憲弘（電気通信大学）、松本直樹（日本大学病院）、高橋昇汰、橋村綾（電気通信大学）、津村遼介（産業技術総合研究所）

2P1-D10：「外部負圧制御を用いたアクティブ制御型膀胱ファントムの 変形・排出挙動に関する基礎検討」

○（学）八子直樹、奥井学（中央大学）

2P1-D11：「IVR 支援用小型穿刺ロボットの分散制御システム」

分散制御アーキテクチャと二軸協調動作の検証

○（学）塩村太晴、中澤海人、松野隆幸、戸田雄一郎、亀川哲志、下岡綜、松井裕輔、平木隆夫（岡山大学）

2P1-D12：「組織弾性に依存せず針先位置誤差を低減可能な極細針による再穿刺手法」

○（学）竹村虹輝、田村翔太郎、李亦白、岩田浩康（早稲田大学）

2P1-E01：「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に関する研究」

小型触覚センサを用いた接触力の定量的評価

○（学）奥村魁人（大阪大学）、厚海慶太（広島市立大学／大阪大学）、森佳樹（大阪大学）、松居和寛（大阪電気通信大学／大阪大学）、藤田岳、上原奈津美、山下俊彦、横井純（神戸大学）、河合俊和（大阪工業大学）、鈴木寿（中央大学）、平井宏明（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）

2P1-E02：「縫合糸牽引の自律化に向けた空気圧駆動ロボットによる力制御」

○（学）高杉颯汰、長ヶ部拓吾、三河祐梨、宮崎哲郎、川嶋健嗣（東京大学）

2P1-E03：「眼科手術支援ロボットによる Orbital Manipulation の研究」

○（学）鍛冶達也、エレディア・サウル（東京大学）、光石衛（帝京大学）、新井史人（東京大学）、小俣誠二（熊本大学）、白矢智靖（東京大学医学部附属病院／公立昭和病院）、上田高志（東京大学医学部附属病院）、原田香奈子（東京大学）

2P1-E04：「力覚フィードバックを有する吊り下げ型手術支援ロボットの操作性の検証」

○（学）梶原晴葵、内山健太郎、石井千春（法政大学）

2P1-E06：「ファントム超音波画像を対象とする 段階的な実画像類似変換手法の開発」

○（学）三浦太平、小泉憲裕、笠置陸、藤井樹（電気通信大学）、沼田和司（横浜国立大学／横浜市立大学）

2P1-E07：「インプラント型人工腎臓の濾過性能評価のための膀胱ファントム製作」

○（学）井上貴雅、村尾咲香、大田能士、三木則尚（慶應大学）

2P1-E08：「左室の紡錘形状近似に基づき推定された左室長軸方向を用いた心尖部描出位置算出手法」

○（学）山崎紗季、山内勇輝、田村翔太郎、周寧致、塚本荘馬、加藤洋一、岩田浩康（早稲田大学）

2P1-E09：「腹部大動脈瘤の早期発見に向けた深層学習とロボットによる超音波検査自動化システム」

○（学）橋村綾、小泉憲裕、西山悠、山田晃嗣、高橋昇汰（電気通信大学）、津村遼介（産業技術総合研究所）

2P1-E10：「体内カプセルの位置計測と人体モデル上への可視化」

○（学）後久瑠香、張矩正（東京大学）、小林匠（大阪公立大学）、張博瀾、武田健嗣、杉浦広峻（東京大学）、安在大祐（大阪公立大学）、新井史人（東京大学）

2P1-E11：「トポロジカルデータ解析を用いた大腸神経叢抽出手法の検討」

○（学）小針みのり、林聖也、竹村裕（東京理科大学）

2P1-E12：「外耳道壁に接触して駆動する耳科内視鏡マニピュレータの提案」

○（学）下井裕介、河合俊和（大阪工業大学）、藤田岳、上原奈津美、横井純、山下俊彦、鈴木寿（神戸大学）、西川敦（大阪大学）

ロボットミドルウェアとオープンシステム◇ Robot Middleware and Open Systems

2P1-H07: 「多自由度協調制御フレームワーク: mc_rtc」

双腕ロボット・モバイルマニピュレータ向け制御基盤の構築

○ (協) 金広文男、熊谷伊織、室岡雅樹 (産業技術総合研究所)

2P1-H08: 「ミドルウェアに依存しないソフトウェアモジュールプロファイルの生成」

ISO22166-202 への ROS ノードと RTC のプロファイルのマッピング

○ (学) 斎藤雅弘、福田真斗、大原賢一 (名城大学)、安藤慶昭 (産業技術総合研究所)、坂本武志 (株式会社グローバルアシスト)

2P1-H09: 「ミドルウェアに依存しないソフトウェアモジュールプロファイルの生成」

ソフトウェアプロファイル生成ツールの開発

○ (学) 斎藤雅弘、福田真斗、大原賢一 (名城大学)、安藤慶昭 (産業技術総合研究所)、坂本武志 (株式会社グローバルアシスト)

2P1-H10: 「リアルタイム OS 向けのスレッド属性設定機能をもつ ROS 2 executor の実装に向けて」

○ (正) 横山浩一郎 (イーソル株式会社)

2P1-H11: 「ROS2 For Unity を用いた複数台移動ロボットシミュレーション環境の構築と性能検証」

○ (学) 渡邊稜大、森岡一幸 (明治大学)

2P1-I07: 「深層強化学習による多様な行動モデル獲得およびフィジカル AI のためのモデル共有 Web ベースシステムの開発」

○ (学) 松田侑也、森岡一幸 (明治大学)

2P1-I08: 「産業用ロボットのための AI ティーチングツール」

○ (協) 大國征司、吉田幸重、堀旭伸、栗原遼一、北博文、福富三雄 (株式会社豆蔵)

2P1-I09: 「スマートアクチュエータ Dynamixel のための ROS 2 パッケージ "dynamixel_handler" の開発」

○ (正) 道川稜平 (京都大学 / 東海林ファジィロボット研究所)、清水優椰 (岡山大学)、永嶋圭佑 (電気通信大学 / 東海林ファジィロボット研究所)、東海林優也 (東海林ファジィロボット研究所 / 東京都立産業技術大学院大学 / 東京都立大学)、松野文俊 (大阪工業大学)

2P1-I10: 「Software Defined Robot のためのソフトウェアプラットフォームの性能評価および性能向上に関する研究」

○ (協) 宮本信彦、安藤慶昭 (産業技術総合研究所)、國井康晴 (中央大学)

2P1-I11: 「OSS を含むロボットソフトウェアの品質改善に向けた検証支援パイプラインの設計」

○ (正) 安藤慶昭 (産業技術総合研究所)、成瀬継太郎、渡部有隆 (会津大学)、石川貴雄、永井佑弥 (富士ソフト)

バイオミメティクス・バイオメカトロニクス (2 / 3) ◇ Biomimetics, Biomechatronics (2/3)

2P1-Q01: 「安全制約を導入した昆虫模倣型嗅覚ナビゲーションシステムの構築」

○ (学) 川添駿 (明治大学)、志垣俊介 (国立情報学研究所)、伊吹竜也 (明治大学)

2P1-Q02: 「ナナフシのナビゲーション行動計測のための3自由度サーボスフィアの構築」

○ (学) 井出健介 (明治大学)、志垣俊介 (国立情報学研究所)、伊吹竜也、狩野健斗 (明治大学)

2P1-Q03: 「羽ばたき翼で推進する高速なペンギン型水中遊泳ロボットの研究」

○ (学) 齋藤亜也翔、小林和人、田中博人 (東京科学大学)

2P1-Q04: 「筋骨格と皮膚構造をもつ顔型ロボットの設計開発と表情の基本動作の再現」

○ (協) 金子隼、吉村駿之介、三木章寛、河原塚健人、岡田慧 (東京大学)

2P1-Q05: 「コックステウス模倣型ロボットを用いた古生物の行動様式推定手法」

○ (学) 小峰啓太、山縣広和 (日本工業大学)、近藤敏康 (AFK 研究所合同会社)、宮田真也 (城西大学)、金子航大、青木大弥 (日本工業大学)

2P1-Q06: 「長さにはらつきを持つ細径空圧筋からなる羽状筋を用いたカニ型ロボットの可動域向上に関する研究」

○ (正) 中西大輔、加納和哉 (松江工業高等専門学校)、浪花啓右 (北海道科学大学)、杉本靖博 (大阪大学)

2P1-Q07: 「構成論的アプローチによって解き明かす嗅覚ナビゲーション中の羽ばたき効果」

○ (学) 関和諒子 (総合研究大学院大学 / 国立情報学研究所)、伊吹竜也 (明治大学)、志垣俊介 (総合研究大学院大学 / 国立情報学研究所)

2P1-R01: 「ワイヤ巻取式筋腱複合体駆動を用いた身体の周期的動作における弾性利用の評価」

○ (正) 李林嘉元、三木章寛、河原塚健人、岡田慧 (東京大学)

2P1-R02: 「多足類が示す多様なロコモーション様式の力学的合理性に関する一考察」

○ (学) 佐々木和奏、安井浩太郎、石黒章夫 (東北大学)

2P1-R03: 「鳥の脚を参考にした二足ロボットの設計と受動直立」

○ (協) 小島颯斗 (慶應義塾大学)、桂誠一郎 (慶應大学)

2P1-R04: 「筋・関節・皮膚の感覚器を模した生体組織模倣関節の開発」

○ (協) 三木章寛、長谷川峻、李林嘉元、河原塚健人、岡田慧 (東京大学)

2P1-R05: 「頭部と翼部を活用するペンギンの高速遊泳メカニズムの実機検証:」

頭部・胴体部・尾部の遊泳軌道に着目した一考察

○ (学) 船木彪、薄葉弘樹、伊勢正、福原洸、石黒章夫 (東北大学)

2P1-R06: 「ヒト手首関節剛性の可変性を有する人体模倣ロボット手首の開発」

○ (正) 小畑承経、姜銀来、横井浩史、東郷俊太 (電気通信大学)

2P1-R07: 「生物規範型柔軟センサによるドローンのマルチモーダルな障害物検知技術の創出」

○ (正) 野田龍介、菊池隼、横関龍太郎 (東京工科大学)、中田敏是 (千葉大学)

2P1-S01: 「小型飛行ロボットのための3次元匂い源探索アルゴリズムの開発」

○ (学) 金山拓真、三橋太陽、安藤規泰 (前橋工科大学)

2P1-S02: 「ダチョウ首規範柔軟ロボットの身体ダイナミクスの階層的インピーダンス調整を用いた適応的姿勢安定化」

○ (正) 中野風志、井上克馬、國吉康夫、中嶋浩平 (東京大学)

2P1-S03: 「適応的な振る舞いを創発するロボットの内界構築」

第一報: 自律的呼吸ユニットの開発

○ (正) 福原洸 (東北大学)

2P1-S04: 「マルチマテリアル3Dプリントを用いた筋・靭帯・骨の一体印刷による肩複合体構築」

○ (正) 吉村駿之介、河原塚健人、岡田慧 (東京大学)

2P1-S05: 「ヘビの骨格構造と人工筋を組み合わせたロボットの開発と動作解析」

○ (学) 白井伶旺、古殿幸大 (舞鶴工業高等専門学校)

2P1-S06: 「角度依存特性を考慮した昆虫触角センサの性能評価と飛行ロボット応用」

○ (学) 寺田拓真、百瀬俊介、照月大悟 (信州大学)

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

2P1-J01 : 「3 台協調マニピュレータを制御する 6 自由度操作力覚提示デバイスにおける操作性の検証」

○ (学) 遠藤航希、前戸文志、濱崎峻資、大隅久 (中央大学)

2P1-J02 : 「狭所における厳密な衝突回避を考慮した複数車両の分散型行動計画」

○ (学) 小島晴貴、本田康平、奥田裕之、鈴木達也 (名古屋大学)

2P1-J03 : 「3 種の蟻フェロモンモデルを使用した未知環境における協調搬送システムの開発」

○ (学) 田中昂流、山岸航平、鈴木剛 (東京電機大学)

2P1-J04 : 「Collaborative Soft-Docking Aerial-Ground Robotic System for Cross-Terrain Pick-and-Place Operations」

○ (学) Yunong Li, Jinjie Li, Zicen Xiong, Junichiro Sugihara, Masaki Kitagawa, Haokun Liu, Moju Zhao (The University of Tokyo)

2P1-J05 : 「複数台の移動ロボット運用に対応した遠隔監視・操作システムの試作および実験的検証」

○ (学) 陳子漁、胡永祺、長谷川忠大、谷島諒丞 (芝浦工業大学)

2P1-K01 : 「ロボット複数台制御 (ソフトウェア連携)」

搬送高度化のために S/W 技術連携を目指して

○ (正) 石川貴雄、酒井貴史、林祐太郎、北川明和 (富士ソフト株式会社)

2P1-K02 : 「共振型アンテナ」

共振現象を利用したアンテナ

○ (正) 大内和幸 (波動デバイス研究所)

2P1-K03 : 「レイリー分布に基づく拡散型群ロボットの観測領域評価」

○ (協) 大津尚輝、日高浩一 (東京電機大学)

2P1-K04 : 「観測に基づいたマルチロボットシステムにおける機能的相互依存関係の可視化」

○ (学) 中條真都、関山浩介 (名城大学)

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

2P1-A01: 「自律分散群ロボットによる迷路協調探索手法」

○ (学) 畠井悠希、宮原啓造 (関西学院大学)

2P1-A02: 「MPPI-CBF 統合による群制御衝突回避手法の実装と評価」

○ (協) 中山智香子、原田祥吾、森田晋、延命朋希、今村直樹 (三菱電機)

2P1-A03: 「マルチホップ通信を想定した異種混合マルチエージェント探索救助システム」

○ (協) 原田祥吾、土本裕也、武隈俊太郎、今村直樹 (三菱電機)

2P1-A04: 「イモムシ群移動の構成論的理解に向けた群ロボットの開発」

第三報: 積載負荷計測機構の実装と検証

○ (協) 鈴木朱羅 (東北大学)、中西大輔 (松江工業高等専門学校)、浪花啓右 (北海道科学大学)、杉本靖博 (大阪大学)、衣笠哲也 (近畿大学)、石川将人 (大阪大学)、石黒章夫 (東北大学)

2P1-A05: 「局所せん断力フィードバックを活用した環境適応的な蛇行運動の生成」

○ (学) 佐藤龍、安井浩太郎、石黒章夫 (東北大学)

2P1-B01: 「身体の推進と支持を両立する局所感覚フィードバック則により駆動する6脚歩行ロボット」

○ (学) 村上柊斗、糸澤裕太、安井浩太郎、大脇大、石黒章夫 (東北大学)

2P1-B02: 「無限定環境における群ロボットによる物体搬送ルート形成法の提案」

○ (学) 小椋寛展、角田祐輔、佐藤孝雄 (兵庫県立大学)

2P1-B03: 「局所摩擦の推定に基づくヘビ型ロボットの分散的な運動モード切り替え」

○ (学) ジュ・ホドン、稲葉悠馬、梅館拓也 (信州大学)

2P1-B04: 「局所通信マルチエージェントシステムにおける能動的推論型分散意思決定と選好合成の診断評価」

○ (学) 大西葵稀、佐々木元気、五十嵐洋 (東京電機大学)

2P1-B05: 「DSSM を用いた動的参加・離脱に対応する分散型協調作業ロボットシステムの実験的検証」

○ (学) 板橋勇貴、磯目凌也、長谷川忠大、福田浩章、谷島諒丞 (芝浦工業大学)

2P1-C01: 「脚の基部で力覚情報を検知するナナフシに着想を得た昆虫型ロボットの脚間協調制御」

○ (学) 山本透馬、林部充宏、安井浩太郎、石黒章夫、大脇大 (東北大学)

2P1-C02: 「動的採餌における群ロボットの複合的忘却」

情報共有下の誤情報拡散・渋滞リスクを抑える適応的記憶減衰

○ (学) 井上椋介、藤澤隆介 (北九州市立大学)

2P1-C03: 「相互作用パラメータ適応による狭所デッドロック回避効果のシミュレーション検証」

○ (協) 檀隼人、倉林大輔 (東京科学大学)

2P1-C04: 「手応え制御の強化学習的最適化による一次元多関節跳躍ロボットの運動生成」

○ (学) 北尾政憲、古関駿介、林部充宏、大脇大 (東北大学)

2P1-C05: 「ロボット密度スケールフリーなグラフラプラシアン行列重み設計による搬送群ロボットの協調制御」

○ (学) 大江賢人、水野智貴、池本有助 (名城大学)

進化・学習とロボティクス（1 / 2）◇ Evolution and Learning for Robotics (1/2)

2P1-T01：「Mahalanobis 残差に基づく多次元可変忘却係数型 Robust Adaptive UKF」

増井大智、○（学）内山由翔、小坂学（近畿大学）

2P1-T02：「Kolmogorov-Arnold Networks を用いた DC モータの応答予測」

○（学）尾上俊樹、澤井謙斗、小坂学（近畿大学）

2P1-T03：「Dual Unscented Kalman Filter を用いたリアクションホイールの状態・粘性摩擦係数の同時推定」

○（学）村田将規、小坂学（近畿大学）

2P1-T04：「出力側に不感帯とバックラッシュを含む系の反復最小二乗法による同時推定」

○（学）馬場壮志、小坂学、永井駿馬（近畿大学）

2P1-T05：「Multilayer perceptron を用いた非線形要素を含むシステムの同定手法の提案」

澤井謙斗、○（学）木村稀統、小坂学（近畿大学）

2P1-T06：「動作履歴のマスキングによる視覚情報活用を促進する模倣学習手法」

○（学）稲見洸紀、境野翔（筑波大学）

2P1-T07：「ロボット強化学習の報酬設計工数削減に向けた制御予測性に基づく内発的報酬の導入」

○（協）江崎佳奈子、吉武宏、矢野泰樹、木村宣隆（日立製作所）

2P1-U01：「不感帯を考慮した ARX-UKF による応答予測と信頼区間推定」

白数真乃柊、○（学）鵜飼勇吾、小坂学（近畿大学）

2P1-U02：「人型ロボットによる日常作業の自律化に向けた双腕模倣学習」

皿洗い作業を通じたシミュレーション検証

○（協）筒井海地、清水俊彦、小澤正宜、Amar Julian Samuel、尾山匡浩、酒井昌彦、片山大悟、田原熙昂（神戸市立工業高等専門学校）

2P1-U03：「ルールベース判定に基づいた行動も選択可能な知識選択型転移強化学習の開発」

○（学）光家佳史、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（筑波大学）、河野仁（東京電機大学）

2P1-U04：「状態オートマトンに基づく人の割り込みを伴う階層型模倣学習による複数工程土工作業の自動化」

長谷川廉太、○（協）青木快音、清水俊彦、小澤正宜、Amar Julien Samuel、尾山匡浩、酒井昌彦、片山大悟、田原熙昂（神戸市立工業高等専門学校）

2P1-U05：「CNN を用いたバックホーの自律土砂集積手法の開発」

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

2P1-U06：「ニューラルネットワークによる不感帯・バックラッシュ及び動特性の同時推定」

○（学）川場圭悟、松谷拓実、小坂学（近畿大学）

2P1-U07：「DIUKF による空気浮上系の状態・パラメータの同時推定」

○（学）己之上太陽、小坂学（近畿大学）

2P1-V01：「LiDAR データに基づくガウス過程回帰を用いた未知障害物に対する衝突回避制御」

○（学）船越拓海、狩野健斗、伊吹竜也（明治大学）

2P1-V02：「推論遅延を考慮した拡散モデルを用いたソーシャルナビゲーション」

○（学）長久陽斗、松本耕平、富田湧、兵頭侑樹、倉爪亮（九州大学）

2P1-V03：「シナプス可塑性モデルを用いたボクセルベースソフトロボットの環境適応性向上」

○（学）清水貴志、竹村研治郎（慶應大学）

2P1-V04：「飼育下アジアゾウを対象とした長時間映像における睡眠行動の自動解析」

○（協）明石詩歩、田村康将、山本雅人（北海道大学）

2P1-V05：「Rectified Flow に基づく残差補正を用いた歌声合成モデルの品質改善」

○（協）住野秀斗、田村康将、山本雅人（北海道大学）

2P1-V06：「拡散モデルを利用した深層強化学習によるマルチロボットソーシャルナビゲーション」

○（学）西村マルカス勇希（オスロ大学）、松本耕平、富田湧、兵頭侑樹、長久陽斗、倉爪亮（九州大学）

移動ロボットの位置推定・地図構築・ナビゲーション (2/3) ◇

Localization, mapping and navigation for mobile robots (2/3)

2P1-L01: 「Direct Edge Alignment を統合した Optimized-VGM によるドリフトフリー 6DoF 位置推定」

○ (学) 利根川涼、高橋淳二 (豊橋技術科学大学)

2P1-L02: 「産業車両の動線把握のための単眼カメラによる簡易かつ頑健な自己位置推定」

○ (正) 大桑章良、大石修士 (豊田自動織機-産総研 アドバンスト・ロジスティクス連携研究ラボ)

2P1-L03: 「3D Scene Graph 構築のための物体指向型 Next-Best-View 探索」

○ (学) 宗藤慶汰、井塚智也、倉爪亮 (九州大学)

2P1-L04: 「夜間警備用フライングロボットにおける室内巡回警備システムの開発」

○ (協) 峯下弘毅、芹田陸、林憲玉 (神奈川大学)

2P1-L05: 「機械学習を用いたベクトル地図と走行軌道のテキストによるベクトル検索」

○ (学) 早川太基、菅沼直樹、米陀佳祐、福田有輝也、針屋慶吾、卜允洙 (金沢大学)

2P1-M01: 「類似環境識別能力を向上させるマルチモーダル LLM を用いたトポロジカルマップ生成」

○ (学) 西野聡能、中村恭之 (和歌山大学)

2P1-M02: 「WiFi チャンネル状態情報を用いた屋内における距離推定手法」

○ (学) 姜相源、宮原啓造 (関西学院大学 大学院 理工学研究科)

2P1-M03: 「3次元点群位置合わせにおけるヘッセ行列を用いたラプラス近似による共分散推定」

○ (協) 加藤優士 (法政大学)、原祥堯 (千葉工業大学)、中村壮亮 (法政大学)

2P1-M04: 「三次元自由空間を保持する凸多面体を用いた地図構築」

○ (協) 野々村陸大、三木大輔、田崎勇一、横小路泰義 (神戸大学)

2P1-N01: 「Robot / Area 分離型 FMS による都市空間での小型移動ロボットの管理方式」

○ (協) 佐々木洋子 (産業技術総合研究所)、グエン・ジュイヒン (パナソニックアジアパシフィック)、池内宏樹 (パナソニックホールディングス)、酒造孝 (ソリッドサーフェス株式会社)

2P1-N02: 「青海走行チャレンジにおける芝浦工業大学長谷川研究室の実験報告」

提供 3D 点群地図を活用した自律走行と LED 信号認識による横断実証

○ (学) 安田光佑、野部祐太、長谷川忠大 (芝浦工業大学)

2P1-N03: 「つくばチャレンジ 2025 における芝浦工業大学長谷川研究室の実験報告」

指定コース (2.2 km) における自律走行完走と選択課題 B 「信号認識横断」の達成

○ (学) 野部祐太、安田光佑、長谷川忠大、油田信一 (芝浦工業大学)

2P1-N04: 「深層強化学習による脚車輪ロボット Go2-W の移動制御の開発とつくばチャレンジ 2025 における実験」

○ (正) 松澤孝明、入江清、鈴木太郎、原祥堯、吉田智章、友納正裕 (千葉工業大学)

2P1-N05: 「LiDAR 搭載 UAV の自律飛行計画に向けた高さ情報付き 2次元地図構築手法」

○ (学) 藤井開、戸田雄一郎、松野隆幸 (岡山大学)

2P1-O01: 「立体的特徴の特性に基づく Scan Matching の位置推定性能評価」

○ (学) 山田翔太、深川備叶 (名城大学)、二宮芳樹 (名古屋大学)、目黒淳一 (名城大学)

2P1-O02: 「前方歩行者に適応して回避・追従できる深層強化学習ベースの自律移動ロボットの開発」

○ (学) 曾田大樹、森岡一幸 (明治大学)

2P1-O03: 「低価格 LiDAR を用いた屋外環境の形状計測に向けた LiDAR SLAM 手法に関する基礎的検討」

○ (正) 赤井亮太、宮島健 (地方独立行政法人大阪産業技術研究所)

2P1-O04: 「可変ゾーニング工場における Ceiling-VGM 位置推定を用いた AMR の自律移動」

○ (学) 小西洸生、高橋淳二 (豊橋技術科学大学)

ソフトロボット学／フレキシブルロボット学（3／3）◇ Soft Robotics/Flexible Robotics (3/3)

2P1-H01：「力学シミュレーションによる変形予測画像を用いたソフトグリッパの接触力分布推定」

○（学）古賀遥翔、中嶋一斗、有田輝、田原健二（九州大学）

2P1-H02：「電力パケットを用いた複数連結可能なソフトアクチュエータの開発」

○（学）江澤碧、藤本輝斗、賁放、新井浩志、佐藤宣夫、青木岳史（千葉工業大学）

2P1-H03：「柔軟構造を含むドローンに対する受動性に基づく制御」

IDA-PBCの実装およびPIDとの比較シミュレーション

○（学）山口慧、佐々木康雄、原進（名古屋大学）

2P1-H04：「ケーブルの弛みを利用する球状テンセグリティロボットの開発」

○（学）田中颯、池本周平（九州工業大学）

2P1-H05：「三つ編みソフトロボットの速度解析」

○（学）正木智也、高山俊男（東京科学大学）

2P1-I01：「一体構造の指先を用いた定力把持グリッパの実験的検証」

廣岡和穂、○（正）松野孝博（近畿大学）

2P1-I02：「プレートトップコンベックス構造に基づく剛性可変フレキシブル伸縮アーム」

○（学）進藤泰地、森田樹、西泰地、新井希望、西村齊寛、渡辺哲陽（金沢大学）

2P1-I03：「羽ばたきロボットのためのオートトミーグリッパ」

○（学）松尾泰樹（筑波大学）、Kaspul Anuar、山下喜弘、武居直行（東京都立大学）、望山洋（筑波大学）

2P1-I04：「機械学習を用いた折り紙ロボットの弾性比推定器の検証」

○（学）北原諒大、舩屋賢（宮崎大学）

2P1-I05：「臆駆動蛇型ロボットの骨格構造設計と基礎動作実験」

○（学）ウ・ペイドン、望山洋（筑波大学）

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

2P1-F01 : 「腱駆動ロボットにおけるワイヤ交差を考慮した3次元ワイヤ配置最適化」

○ (正) 河原塚健人、井上信多郎、佐原侑太、米田慶太、鈴木天馬、岡田慧 (東京大学)

2P1-F02 : 「伸縮する棒状ブラキーションロボットの3次元方向移動機構」

○ (協) 大澤蒼人、森下克幸 (東京農工大学)、Vyhřídál Tomáš (Czech Technical University in Prague)、水内郁夫 (東京農工大学)

2P1-F03 : 「アクチュエータを共有する再構成可能ワイヤ駆動ロボットアーキテクチャ」

○ (学) 服部高拓、河原塚健人、岡田慧 (東京大学)

2P1-F04 : 「遠心可変モータサイレンによる機械運動状態の音響フィードバック」

○ (学) 北野航平、山田泰之 (法政大学)

2P1-F05 : 「光学特性を応用した色や模様で負荷状態を可視化する歯車」

○ (学) 岡戸洋輔、渡邊桜、山田泰之 (法政大学)

2P1-F06 : 「射出機構とテザー制動による高速到達型遠隔接続機構の試作」

○ (学) 佐伯元、山本冰賀、安川真輔 (九州工業大学)

2P1-F07 : 「圧縮ロッド式球体関節ロック機構における関節角依存の軸力伝達特性」

○ (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)

2P1-F08 : 「関節間の拘束運動を実現する非円形プーリ形状の導出と最小化」

○ (学) 中山遥斗、白藤翔平 (関西大学)

2P1-F09 : 「特定の方向のみに剛性を持つシリアルリンク機構の最適設計」

○ (学) 野田哲平、白藤翔平 (関西大学)

2P1-F10 : 「羽ばたきロボットの方向転換可能な歩行手法の開発」

○ (学) 山下喜弘、佐藤陽威、Anuar Kaspul、Yopiandi Algeri、Afakh Muhammad Labiyb、和田一義、武居直行 (東京都立大学)

2P1-F11 : 「バックドライブしない歯車ねじの開発」

幾何学的形状の検討と伝達効率の検証

庄野湊、○ (正) 野田幸矢 (福島工業高等専門学校)

2P1-F12 : 「腱駆動型ロボットフィンガにおける関節内力が摩擦トルクに与える影響」

○ (学) 中川岬、本司澄空、和田隆広 (奈良先端科学技術大学院大学)

2P1-G01 : 「柔軟外殻を積極活用する球形状不整地踏破ロボットの開発」

重心移動による2軸駆動ユニットの設計と転動動作の実現

○ (協) 中前拓希、高橋隆行 (福島大学)

2P1-G02 : 「歯車機構を用いた広可動域回転伝達関節の開発」

○ (学) 渡邊裕介、玉本拓巳 (福岡工業大学)

2P1-G03 : 「Comparison of Precision Path-Following Performance between Top-surface and Floor-Surface Measurement Methods for a Piezo-Driven Robot」

○ (学) Irene F. A. Diatta, Eiji Kusui, Taiki Goto, Yuto Oishi, Ren Isozaki, Ohmi Fuchiwaki (Yokohama National Univ.)

2P1-G04 : 「曲線軌道に配置した球体要素による伝達機構の開発」

○ (学) 川合優翔、青谷拓海、小澤隆太 (明治大学)

2P1-G06 : 「環境・道具・身体の接続に基づくワイヤ駆動ロボットの概観と構成指針」

○ (正) 井上信多郎、河原塚健人、岡田慧 (東京大学)

2P1-G07 : 「球面7節リンク機構を用いた高速・高精度・高剛性な手首機構の開発」

関節構造の違いによる部品点数・組立性の比較

○ (学) 川村一颯、樋口勝 (日本工業大学)

2P1-G08 : 「多面体分割法による球状歯車の歯形設計」

○ (学) 西山航揮、渡辺将広、三宅章太、阿部一樹、多田隈建二郎 (大阪大学)

2P1-G09 : 「多関節同時駆動アクチュエータを有する3関節ロボットの入力冗長性を活用した系先端剛性制御」

○ (学) 向野颯樹、宮崎敏昌、パドロン・ファン (長岡技術科学大学)、百生登 (富山高等専門学校)

2P1-G10 : 「Development of an Omnidirectional Magnetic Climbing Robot for Thin Ferrous and Non-Ferrous Surfaces」

○ (学) Wasuthorn Ausrivong, Watanabe Masahiro, Tadakuma Kenjiro (Osaka Univ.)

2P1-G11 : 「通常車輪を用いて構成される移動ロボットの可制御性に関する研究」

○ (協) 水島望、寺川達郎、林耕、新野晃一郎、井上太智、小森雅晴 (京都大学)

2P1-G12 : 「剛体折り可能な柱状折り紙機構の特性調査」

○ (学) 溝端航太郎、寺川達郎、劉豊睿、小森雅晴 (京都大学)

ハプティックインタフェース◇ Haptic Interface

2P1-W01: 「積層セラミックコンデンサを用いたピンアレイ型触覚ディスプレイ (第三報)」

触覚ディスプレイの構築と性能評価

○ (学) 藤亘輝 (電気通信大学)、関口大陸 (Lusid Vision Labs)、溝口泉、梶本裕之 (電気通信大学)

2P1-W02: 「ハプティック脊椎手術デバイスによる骨破断予測機能の開発」

○ (学) 渡辺晃大、湯田耀介、横山稜、太田明輝 (芝浦工業大学)、岩井宏樹 (岩井医療財団)、中村雅也 (慶應大学)、下野誠通 (横浜国立大学)、大西公平 (慶應大学)、桑原央明 (芝浦工業大学)

2P1-W03: 「title{VR 階段昇段提示のための伸長型アクチュエータを用いた靴装着型足部反力提示装置開発}」

○ (協) 小倉栗太、杉野智孝、澤橋龍之介、西濱里英、中村太郎 (中央大学)

2P1-W04: 「Flow matching を用いた低遅延・高精度な振動触覚データ生成」

○ (協) 江口満国 (筑波大学 / クラスタメタバース研究所)、廣井裕一 (クラスタメタバース研究所)、平木剛史 (筑波大学 / クラスタメタバース研究所)

2P1-W05: 「fMRI 計測環境に対応した 2 自由度触覚提示装置の開発」

○ (正) 原正之 (埼玉大学)、牧田快 (神戸大学)、小坂浩隆 (福井大学)、榊原和 (神戸大学)、三木将仁 (埼玉大学)、北田亮 (神戸大学)

2P1-W06: 「切り紙構造による HUMOFIT の剛性制御の検討」

○ (学) 峯杉汐璃、梅館拓也 (信州大学)

2P1-W07: 「遠隔操作油圧シヨベルにおける転倒危険度フィードバックシステムの提案」

○ (学) 大下礼、坂本郁弥 (広島大学)、永井政樹、伊藤卓 (コベルコ建機)、栗田雄一 (広島大学)

2P1-W08: 「視覚障がい者のピッキング支援のための VLM と触覚デバイスを用いた誘導システム」

○ (学) 齋藤怜生、平田泰久 (東北大学)

2P1-X01: 「Haptic UAV Teleoperation with Control Barrier Functions via MiDaS-Based Monocular Depth Estimation」

○ (学) Kentaro Haratake, Wenbin Liu, Mikhail Svinin (Ritsumeikan Univ.)

2P1-X02: 「周波数整形した振動触覚と力覚提示による研磨の接触遷移知覚提示システム」

○ (学) 妻鹿成紘、早見夏樹、玉田遍、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)

2P1-X03: 「McKibben 型人工筋による腋窩周辺部への面状力触覚を用いた没入型環境におけるハンズフリー重量提示」

○ (正) 横江健太、青山忠義 (名古屋大学)

2P1-X04: 「遭遇型触覚デバイスにおける表面状態が操作感に及ぼす影響の評価」

○ (学) 光岡春平、打田正樹 (鈴鹿工業高等専門学校)

2P1-X05: 「エアシリンダ型加速度提示装置を用いた知覚閾値以下の加速度提示による VR 空間内での長距離上昇の提示」

○ (協) 日浦仁太、西濱里英、中村太郎 (中央大学)

2P1-X06: 「フレキシブル基板をコイルおよび振動体とした高密度触覚ディスプレイ (第二報)」

触覚ディスプレイの開発および触覚提示能力の評価

○ (学) 兵頭伸、藤亘輝、溝口泉、梶本裕之 (電気通信大学)

2P1-X07: 「手掌側グリップ型 3 指入力インタフェース」

第一報: コンセプトの提案

○ (学) 大前進夢、市川正己 (福島大学)、永野光 (京都工芸繊維大学)、若林勇太 (舞鶴工業高等専門学校)、衣川潤 (福島大学)

2P1-X08: 「音圧振幅変調を用いたアレイ型振動触覚提示デバイス」

○ (学) 馬場敦也、石塚裕己 (大阪大学)、平木剛史 (筑波大学 / クラスタメタバース研究所)、坂上友介 (大阪大学)

2P1-Y01: 「物体把持操作における手掌側触覚提示インタフェースの有効性評価」

○ (学) 佐藤巧実、市川正己、大前進夢 (福島大学)、若林勇太 (舞鶴工業高等専門学校)、永野光 (京都工芸繊維大学)、衣川潤 (福島大学)

2P1-Y02: 「脳外科手術トレーナーのための超音波エコーと深層学習を用いたファントム内部の応力分布推定」

○ (学) 堂岡勇臣 (防衛大学校)、安孫子聡子 (芝浦工業大学)、辻田哲平 (防衛大学校)

2P1-Y03: 「質感レンダリングに向けたソフト振動触覚アクチュエータによる皮膚振動の分析」

○ (学) 黒川朝陽、清水真陽、安藤潤人、野間春生 (立命館大学)

2P1-Y04: 「バイラテラル制御システムのための予測器を用いた可逆圧縮手法」

○ (協) 上田啓、桂誠一郎 (慶應大学)

2P1-Y05: 「運動の促進・抑制のための空気圧刺激提示デバイスの提案」

○ (学) 山下大智、湯川光、田中由浩 (名古屋工業大学)

2P1-Y06: 「配向パターンの異なる刺繍アクチュエータを用いた掌部への刺激に伴う想起感覚の調査」

○ (学) 久野綾斗、舟洞佑記、道木慎二 (名古屋大学)

2P1-Y07: 「引張刺激を用いた行動誘導のための触覚刺激提示デバイスの提案」

○ (学) 菅田成人、湯川光、田中由浩 (名古屋工業大学)

2P1-Y08：「刺繍アクチュエータの刺激を用いた前腕部への運動方向提示の可能性検証」

○（学）山口拓馬、舟洞佑記、道木慎二（名古屋大学）

感覚・運動・計測（2／3）◇ Sense, Motion and Measurement (2/3)

2P1-N07：「DJ イベントにおける参加者の身体表現インタフェースの提案」

○（学）大内悠生、山口友之（筑波大学）

2P1-N08：「IMU を用いた階段の昇降を含む歩行中の COP 推定」

○（学）小口華子、北野敬祐、橋本卓弥（東京理科大学）

2P1-N09：「身体動作の教示方法の違いが動作から得られる客観的データに与える影響の研究」

○（学）富田快成（慶應大学）、橋本有子（お茶の水女子大学）、仲谷正史（慶應大学）

2P1-N10：「強化学習に基づくつまづき転倒シミュレータを用いた加齢による防御動作への影響評価」

○（正）秋山靖博、福田竜也（信州大学）、岡本正吾（東京都立大学）

2P1-N11：「IMU-Informed Estimation of Lower-Limb Muscle Activity During VR-Induced Gait Disturbances in Parkinson's Disease」

○（正）Selim Habiby Alaoui (Saitama Univ.), Kazuhide Seo (Saitama Medical Univ.), Masahito Miki (Saitama Univ.), Genko Oyama (Saitama Medical Univ.), Masayuki Hara (Saitama Univ.)

2P1-N12：「MEMS 触覚センサを用いた模擬靴内環境下における糖尿病患者用多層靴下の機能評価」

○（学）宮本賢昇、街道一翔、安藤潤人、野間春生（立命館大学）

2P1-O06：「漆回路を用いた交流二電極方式塩分濃度センサを搭載する塩分計測デバイスの開発」

○（学）佐藤桂輔、橋本悠希（筑波大学）

2P1-O07：「Design and Implementation of a Multi-Sensor Device for Early Food Spoilage Detection」

○（学）Lipu Mazumder, Jun Ogawa (Yamagata Univ.)

2P1-O08：「ショベル除雪における道具との相互作用力の可視化および身体への負荷の解析」

○（学）稲月陽也、松本賢太、神谷和秀、伊東聡、杉澤康友（富山県立大学）

2P1-O09：「パンタグラフ構造を用いたサンプリングモアレ法二軸フォースプレート」

○（学）中山翔琉、中原行健、川又舞、野村旺雅、白鳥俊宏、高橋英俊（慶應大学）

2P1-O10：「機械編みによる人体スケールの NFC リーダ服」

○（協）高橋亮、川原圭博（東京大学）

2P1-O11：「VR を用いた寄生虫妄想の疑似体験誘発に関する研究」

○（学）津野翔哉、Habiby AlaouiSelim、三木将仁、原正之（埼玉大学）

2P1-O12：「光刺激提示型サーボスフィアを用いたオカダンゴムシ行動の比較」

明暗同調条件の異なる L 型および D 型個体の移動・拡散・旋回特性

○（学）龍宏亮、藤澤隆介（北九州市立大学）

2P1-P06：「立体物への遠距離動的 6 自由度投影に向けた Pi-tag 型赤外 LED マーカーの試作」

○（学）高橋杏実、奥寛雅（群馬大学）

2P1-P07：「ウェアラブルセンサを用いた概日リズムおよび生活リズムの同時計測システムの開発」

○（学）松元空、橋本優生、西田佳史（東京科学大学）

2P1-P08：「Gated Recurrent Unit NN によるセンサグローブ指先位置計測精度の向上」

○（正）劉建、王旭、妹尾拓、金井理、村上壮一、七戸俊明、安部崇重、近野敦（北海道大学）

2P1-P09：「ビヘービアベースド手法による子どもの環境に対する行動特徴分析」

○（正）栗林詩歩未、田中龍太郎、川辺有哉（東京科学大学）、西田佳史（東京科学大学 / 産業技術総合研究所）

2P1-P10：「遠隔操縦オペレーターの視線特性に関する基礎的研究」

○（学）劉名倫、楊波（九州工業大学）

2P1-P11：「三次元サーボスフィアを用いた空気刺激による小型生物行動の計測システムの開発」

刺激強度（圧力）・開弁時間・反復周波数に基づく停止 - 移動モード遷移の定量化

○（学）カン・スンホ、龍宏亮、藤澤隆介（北九州市立大学）

2P1-P12：「チョウの脚力計測のためのサンプリングモアレ法を用いた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）

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)

2P2-J08 : 「小径ガス管検査ロボットの長距離走行を実現する複数補助機のケーブル送り協調制御」

○ (学) 林浩次郎、三宅章太、ムスタファ・エゼルディン、鄭文博、小池俊宇 (早稲田大学)、根橋知裕、高村知広、今野実 (東京ガスネットワーク)、菅野重樹 (早稲田大学)、亀崎允啓 (東京大学)

2P2-J09 : 「エレベータシャフト検査ロボットのための省自由度マニピュレータの設計」

○ (学) 佐々木日向 (東京科学大学)、安井琢也、中澤大輔 (三菱電機)、菅原雄介 (東京科学大学)

2P2-J10 : 「キャビテーション噴流による付着物を除去可能な水中吸着ドローン」

○ (正) 清水俊彦 (神戸市立工業高等専門学校 / Universal Hands 株式会社)、小澤正宜 (神戸市立工業高等専門学校)、小林努 (株式会社東京久栄)、藤本敏彰 (Universal Hands 株式会社)

2P2-J11 : 「採石場における大型自動運転ダンプトラックの知能化のためのセマンティックセグメンテーションを利用した SLAM の高度化」

○ (学) 加藤龍星、小島匠太郎、Tsige Tadesse Alemayoh、Bezerra Ranulfo (東北大学)、鈴木太郎 (千葉工業大学)、小松智広 (コーワテック株式会社)、宮本直人 (東北大学)、浅野公隆 (三洋テクニクス株式会社)、鈴木高宏 (麗澤大学)、大野和則 (東北大学)

2P2-J12 : 「万能真空吸着グリッパによる壁面移動四脚ロボット」

垂直・水平移動の統合と脚配置最適化

○ (学) 仲大河、小澤正宜、Amar Julien、酒井昌彦、尾山匡浩、田原熙昂、片山大悟 (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)

2P2-K07 : 「国際核融合実験装置 ITER 建設用高トルクボルト締結ツールの開発」

○ (正) 田中雄幸、中田健太郎、杉山正成、永山勝也、川井裕介、阪本和幸 (量子科学技術研究開発機構)、坂本拓也 (フュージョンマネージメント)、野口悠人、武田信和 (量子科学技術研究開発機構)

2P2-K08 : 「金属屋根折板の搬送を補助する群ロボット 'Sky Weaver Convoy' の協調運搬機能の実証」

○ (学) 横田圭喜、廖啟瑞、有賀高紘、遠藤玄 (東京科学大学)、諏訪健二、高橋正法 (関東ルーフ株式会社)

2P2-K09 : 「行動予測に基づく複数台自動運転大型ダンプトラックのための安全監視システムの開発」

○ (学) 澤村理生、小島匠太郎、Alemayoh Tsige Tadesse、Bezerra Ranulfo (東北大学)、鈴木太郎 (千葉工業大学)、小松智広 (コーワテック株式会社)、宮本直人 (東北大学)、浅野公隆 (三洋テクニクス株式会社)、鈴木高宏 (麗澤大学)、大野和則 (東北大学)

2P2-K10 : 「スクイジー搭載窓清掃ロボットの清掃経路設計」

○ (学) 梶原大智、井川遥斗、松本康暉、盛永明啓 (長崎大学)

2P2-K11 : 「配管内自走型穿孔用ロボットの開発」

○ (学) 南諒万、中良介、青木岳史 (千葉工業大学)、片桐浩之 (株式会社 REK)、青山悟 (アオヤマ技研工業株式会社)、高野浩次 (株式会社リグドロップ)、米田完 (千葉工業大学)

2P2-K12 : 「自動バックホウによる定置材料掘削・積込のための認識・動作計画システム」

○ (正) 小松慎太郎、矢富孝治、武田真承 (鹿島建設)

2P2-L06 : 「車両ロボットを用いた歩行空間における危険箇所抽出とデジタルマップの統合」

○ (学) 河野純希、山本郁夫、内堀洋、盛永明啓、原口武輝、西竹一慶 (長崎大学)、平川一成、ダン・トゥエット (大成ロテック株式会社)

2P2-L07 : 「平行リンクを用いた 2 自由度の吸着歩行段差踏破ロボットの開発」

○ (学) 大谷俊輔 (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)、米田完 (千葉工業大学)

2P2-L08 : 「除雪機械オペレータ支援アプリ「スマートアラート」の開発と普及状況について」

○ (正) 山田充 (寒地土木研究所)

2P2-L09 : 「3D-LiDAR を用いたスキッドステアローダによるクローラダンプ追従システムの開発」

○ (学) 三島涼雅、渡部雄斗、稲川正浩、枝本雅史、藤本拓哉、竹囲年延 (成蹊大学)

2P2-L10 : 「配管検査用小型ロボットの設計と試作」

○ (正) 打田正樹、吉原弦希、板谷年也 (鈴鹿工業高等専門学校)、徳村龍一 (株式会社スルガ検査)

2P2-L11 : 「ドローン STM 準拠シミュレーションによるドローン性能要件の導出と検証」

○ (学) 小西奏真、矢口勇一 (会津大学)

2P2-L12 : 「旋回クレーンの制振アシスト操縦に向けた触覚提示型ジェスチャーインターフェイスの設計」

○ (学) 青柳遥斗、村松洋徳、重本竜声、木村裕紀、田崎良佑 (青山学院大学)

2P2-M06 : 「土工事における建設機械の遠隔化・自動化のための移動ロボットによる補完センシングを用いた掘削作業の死角低減」

山口敦史、○ (正) 藤井浩光、永谷圭司 (筑波大学)

2P2-M07 : 「スキッドステアローダのマルチバケットを用いた自動・遠隔操作物体把持システムの開発」

○ (学) 藤本拓哉、渡部雄斗、稲川正浩、枝本雅史、三島涼雅、竹囲年延 (成蹊大学)

2P2-M08 : 「Aerial Manipulation のための映像ベースボディトラッキングによるリーダフォロワ制御」

伊藤康介、○ (正) 岡部弘佑 (和歌山工業高等専門学校)

2P2-M09 : 「ダクト付きプロペラ推進機構を用いた壁面検査ロボットの押し付け力向上および消費電力低減」

○ (正) 山内悠、浅野綾人、下井信浩 (秋田県立大学)

2P2-M10 : 「Preliminary Proof-of-Concept of the SkyWeaver Shuttle: A Forming-Assist Robot for Long Metal Roof Panels」

○ (学) Chi-Jui Liao, Yoshiki Yokota, Takahiro Aruga, Gen Endo (Institute of Science Tokyo), Kenji Suwa, Masanori Takahashi (Kanto Roof Co.,Ltd)

2P2-M11 : 「バックホウが移動しながら複数平面を掘削することによる走行困難地形の踏破」

○ (学) 鈴木裕太、山田隼土、小島匠太郎、ベゼハ・ハヌフォ、大野和則 (東北大学)

2P2-M12 : 「デジタルツインを目指した建設機械の自動遠隔制御」

○ (学) 中本大智、澤田賢治、末岡裕一郎 (大阪大学)、新田目啓敬、菅野文昭、渡邊椋、荻野正利 (コマツ)

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

2P2-G06：「燃料デブリサンプル採取のための多腕型軌道構造体における吊下げ及び姿勢安定機構の検討」

○（学）太谷豪、陳博源、松澤泰健、泉沢天、福井類（東京大学）

2P2-G07：「廃炉作業のための遠隔操作型ロボットハンド」

第二報：手首関節機構の試作

○（学）松本裕貴、衣川潤（福島大学）

2P2-G08：「廃止措置に資する OpenRTM-aist 2.0 を基盤とした Digital Mock-Up の構築と評価」

○（正）阿部文明、川端邦明（日本原子力研究開発機構）、佐藤航（東京電力ホールディングス株式会社）

2P2-G09：「福島第一原子力発電所廃炉に向けたデジタルモックアップ（1F-DMU）の構築」

ROS2 を用いたプラットフォーム評価用システムの構築

○（正）坂本正樹、増田悠汰（株式会社テブコシステムズ）、佐藤航（東京電力ホールディングス株式会社）

2P2-G10：「4足歩行ロボットによる不整地環境モデリング手法の構築」

○（学）寺島壮太郎、禹ハンウル（工学院大学）

2P2-G11：「カメラ姿勢クラスタリングと知覚ハッシュを用いた複数動画写真測量の高速化」

○（正）中村啓太（札幌大学）、羽成敏秀、今測貴志、川端邦明（日本原子力研究開発機構）

2P2-G12：「異なるセンシング能力をもつ自律移動ロボットによる未知環境下での放射線源探査」

○（学）渡邊亮文、田村雄介、平田泰久（東北大学）

2P2-H06：「直動伸縮する内部調査用アーム LIBRA-II の開発」

○（協）楠佳泰、Christian Brice、長谷川航希、有賀高紘、高橋秀治、木倉宏成、遠藤玄（東京科学大学）

2P2-H07：「福島第一原子力発電所 DSP 内部調査のための冗長駆動懸垂型 “パラレルワイヤロボット” “Batman” の現場適用へ向けた開発」

○（正）岡朋宏、綱島康介、磯崎絢太郎、広瀬茂男（HERO 研）

2P2-H08：「障害物環境下の放射線源探索のための自律移動ロボットの経路計画」

○（学）保坂和輝、禹ハンウル（工学院大学）

2P2-H09：「遠隔操作による廃炉作業のためのカメラ視点自動調整システムの構築」

○（協）牧倫代、禹ハンウル（工学院大学）

2P2-H10：「福島第一 RPV 内部状況把握のための多腕ロボット制御手法の構築」

○（学）林威瑠、禹ハンウル（工学院大学）

2P2-H11：「原子炉内作業基盤としての軌道構造体上における実スケール立体復元」

○（協）今測貴志、羽成敏秀、川端邦明（日本原子力研究開発機構）

2P2-H12：「廃炉ロボット開発を支援する耐放射線性データベースの開発」

○（正）角谷聡洋、今測貴志、古川原峻、寺阪祐太、佐藤優樹（日本原子力研究開発機構）

2P2-I07：「故障時に外部から強制駆動して回収可能な多腕型軌道構造体用アームと移動ユニットの開発」

○（学）松澤泰健、陳博源、太谷豪、藤谷真人、泉沢天、福井類（東京大学）

2P2-I08：「ロボット連携作業のための通信エミュレータ機能の拡張」

○（正）鈴木健太、吉田萌夏（日本原子力研究開発機構）

2P2-I09：「廃炉作業支援のための立体モデリング手法の開発」

逐次画像付加による復元精度評価

○（正）羽成敏秀、今測貴志、川端邦明（日本原子力研究開発機構）

2P2-I10：「低融点合金を用いた巻取型高剛性長尺アーム」

- 関節加熱効率の向上と関節構造の再検討 -

○（協）室越廉士、高橋隆行（福島大学）

2P2-I11：「ヘビ型クローラロボットの急勾配階段移動時の操作性向上の一考察」

○（学）財津太一、野尻紘聖、高倉健一郎（熊本高等専門学校）

2P2-I12：「福島第一原子力発電所の廃炉に向けたデジタルモックアップシステムの構築」

○（正）佐藤航（東京電力ホールディングス株式会社）

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

2P2-F06 : 「ヘビ型ロボットの螺旋捻転運動時に生じる突っ張り力の分布傾向」

○ (学) 津村百香 (岡山大学)、齊偉 (内モンゴル自治大学)、下岡綜、亀川哲志 (岡山大学)

2P2-F07 : 「位相転換に基づく変形構造を有するソフト移動ロボットの提案」

○ (学) 小野裕貴、伊藤文臣、中村太郎 (中央大学)

2P2-F08 : 「壁面移動可能な無線駆動型インセクトスケールロボットの開発」

○ (学) 三宅敏生、高市恭平、出原俊介、真下智昭 (岡山大学)

2P2-F09 : 「Uncertainty-Adaptive Collision Avoidance for Multi-Robot Passing in Confined Tabletop Environments」

○ (学) Xinyu Liu, Wenbin Liu (Ritsumeikan Univ.)

2P2-F10 : 「長距離配管内移動を目指した Twin-tube 式移動体の開発」

- 第 4 報 : 鉛直分岐管の走行 -

○ (学) 長津雄也、石井陽樹、塚越秀行、折金悠生 (東京科学大学)

2P2-F11 : 「拡散モデルを用いた模倣学習と強化学習による狭所環境下における堆積物除去ロボットのバケット動作の獲得」

○ (学) 浴井駿太郎、藤井文武、山口皓平 (山口大学)

2P2-F12 : 「蝶番関節とワイヤ駆動機構を用いた異径分岐管に侵入可能な配管内検査ロボット」

曲管通過性能および牽引力の評価試験

○ (協) 谷口亮太、杉崎雄磨、加古川篤 (立命館大学)

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

2P2-A06 : 「可変チルトロータ機構を有するタンデム型ドローンの有限 BLF による突風外乱時の出力制約制御」

○ (正) 渡辺桂吾 (環太平洋大学 / 岡山大学)、芝軒太郎 (岡山大学)、泉清高 (佐賀大学)、易示林 (南華大学)

2P2-A07 : 「Reinforcement Learning for Autonomous Horizontal Landing of Multirotor Drones in the EAGLES Port」

○ (学) Iuri Pereira Barros, Yoshito Okada, Ranulfo Bezerra (Tohoku Univ.), Kenjiro Tadakuma (Osaka Univ.), Satoshi Tadokoro, Kazunori Ohno (Tohoku Univ.)

2P2-A08 : 「Aerial Saw-Based Cutting with Perching Support Using a Quadrotor」

○ (学) Clement Jian Sheng Lai, Junichiro Sugihara, Hisaaki Iida, Zicheng Luo, Yita Wang, Moju Zhao (The University of Tokyo)

2P2-A09 : 「狭隘空間における小型マルチコプタの飛行制御性能の評価方法の開発」

マルチコプタが通過できる開口部の大きさについての調査

○ (協) 山田大地、伊藤倫太郎 (日本原子力研究開発機構)、秋山颯太、太田侑杏、金子瑛一郎、大金一二 (新潟工科大学)、川端邦明 (日本原子力研究開発機構)

2P2-A10 : 「二重推進式 VTOL ドローンにおける最適ホバリング状態に関する実験的考察」

○ (学) 邨田嶺生、浦久保孝光 (神戸大学)、菊本智寛、佐部浩太郎 (エアロセンス)

2P2-A11 : 「製作の容易なサーボ型羽ばたき飛行ロボットにおける翼膜への翼型の導入」

○ (学) 金子純也、大竹博 (九州工業大学)

2P2-B06 : 「複数のドローンを目だけで動かすシステム」

遠隔地のロボットを操作する際の有効性の検討

○ (学) 呉雨澤、時晨光、劉曉俊、甲斐義弘 (東海大学)

2P2-B07 : 「Flamingo: Design and Implementation of a Hybrid Bi-rotor Based Aerial-Aquatic System」

○ (学) Chen Chen, Junichiro Sugihara, Yita Wang, Jinjie Li, Zhaoqi Ma (The University of Tokyo)

2P2-B08 : 「Design, modeling and tasks for AMOEBA: aerial morphing robot with rigid chain actuators」

○ (学) Zicen Xiong, Jinjie Li, Zhaoqi Ma, Yunong Li, Junichiro Sugihara, Moju Zhao (The University of Tokyo)

2P2-B09 : 「狭隘空間ドローンのためのサンドイッチ・テンセグリティ機構」

○ (学) 下村一馬、三宅章太、阿部一樹、渡辺将広、多田隈建二郎 (大阪大学)

2P2-B10 : 「非 GNSS 環境におけるドローン自律飛行システムの構築と実機検証」

○ (学) 藤原佑樹、稗田陸生、藤井開、成木荘一郎、大淵亮輔、杉村直紀、高村悠生、清水優椰、藤原始史、下岡綜、池崎太一、戸田雄一郎、亀川哲志 (岡山大学)

2P2-B11 : 「大型サーボ駆動羽ばたき飛行ロボットの軽量化と飛行性能向上に関する研究」

東千尋、○ (正) 大竹博 (九州工業大学)

2P2-B12 : 「サーボ型羽ばたき飛行ロボットにおける翼平面形状が飛行性能に及ぼす影響の実験的評価」

近藤智仁、○ (正) 大竹博 (九州工業大学)

2P2-C07 : 「UAV の環境適応能力向上のための生物規範型複合モーフィング翼」

○ (学) フセイン・サード、鈴木智 (千葉大学)

2P2-C08 : 「狭隘空間での小型ドローンの運動解析に関する研究」

○ (学) 鎌田陽大、鈴木智 (千葉大学)、青木尊之 (東京科学大学)、渡辺勢也 (九州大学)

2P2-C09 : 「動的物体のプッシング作業におけるエアリアルマニピュレータのロバスト制御」

○ (学) 神内勇樹、鈴木智 (千葉大学)

2P2-C10 : 「都市環境における物流ドローンの飛行エネルギー効率向上に関する研究」

○ (学) 福島伶斗、鈴木智 (千葉大学)

2P2-C11 : 「地表温度分布および上昇気流位置観測のための無人航空機システムの構築」

○ (学) 宮城青、伊達央 (筑波大学)

2P2-C12 : 「マルチエージェント強化学習を用いたドローンの群探索に関する研究」

○ (学) 井上怜、鈴木智 (千葉大学)

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

2P2-D01：「近赤外分光内視鏡を用いた in vivo 臓器の多クラス分類」

○（学）越後優一、林聖也、緒方誠浩（東京理科大学）、岡本成亮（国立がん研究センター東病院）、高松利寛（産業技術総合研究所）、竹村裕（東京理科大学）

2P2-D02：「VRを用いた災害医療処置のための切断シミュレータ」

○（正）王旭、劉建、青木大地、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）

2P2-D03：「う蝕検知のためのファイバースコープ制御機構に関する基礎的検討」

○（協）坂本裕亮、荒平高章（九州情報大学）

2P2-D04：「外径 0.7 mm 超微細低侵襲手術支援用マイクログリッパの機械性能評価」

○（正）神野誠（国士舘大学）

2P2-D05：「応形性に着目した乳幼児の食物による窒息リスクの定量的評価技術の開発」

○（学）徳富悠風、佐野直樹、橋本優生（東京科学大学）、北村光司（産業技術総合研究所）、山中龍宏（緑園こどもクリニック）、西田佳史（東京科学大学）

2P2-D06：「蘇生的手術での圧迫止血を維持するデバイス」

○（学）原田航太郎、河合俊和（大阪工業大学）

2P2-D07：「ピボット位置決めスライダを備える R ガイド耳科内視鏡マニピュレータの開発」

○（学）奥田晃弘、河合俊和（大阪工業大学）、藤田岳、上原奈津美、横井純、山下俊彦（神戸大学）、鈴木寿（中央大学）、西川敦（大阪大学）

2P2-D08：「近赤外分光法による結紮作業が脳疲労に及ぼす影響の評価」

○（学）渡邊海音、伊藤良馬、石井千春（法政大学）

2P2-D09：「融合型空電ハイブリッドアクチュエータを用いた仮想ばね式力覚提示デバイスの力誤差補償による接触時振動抑制」

○（協）牧雄大（電気通信大学 / 国際電気通信基礎技術研究所）、山本龍之介（電気通信大学）、下山拓真（電気通信大学 / 国際電気通信基礎技術研究所）、野田智之（国際電気通信基礎技術研究所 / 電気通信大学）、仲田佳弘（電気通信大学）

2P2-D10：「DNN と LPF を使用したロボット触診システムにおける腫瘍位置の特定精度に関する研究」

○（学）掛場大直、石井千春（法政大学）

2P2-D11：「遠隔中心機構および 2 自由度湾曲機構を有する低侵襲微細手術支援用フォロワーアームの運動学と位置姿勢制御」

○（学）熊本翼、神野誠（国士舘大学）

2P2-D12：「体型に依らず医師と同水準の聴診が可能な前背面同時聴取ロボットの開発」

非接触臍（へそ）高さ推定に基づく心音自動聴取位置制御手法

○（学）師岡千菜、梅野玲奈、馬場隆太（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）

2P2-E01：「経直腸的超音波検査支援のためのセンサレス前立腺 3D モデル再構成手法の開発」

○（学）中村公紀、小泉憲裕、遠藤暁友、唐木田楽（電気通信大学）、小路直（東海大学）

2P2-E02：「強化学習を用いた手術計画自動生成の検討」

○（正）山田海俊（北海道大学）、小水内俊介（香川大学）、妹尾拓、安部崇重、近野敦（北海道大学）

2P2-E03：「音響反射を用いた腹腔鏡下触診用三又鉗子型センサ」

○（学）藤谷有太（名古屋工業大学）、黒木帝聡（慶應大学）、山田香織（名古屋工業大学）、高本健史（東京大学）、田中由浩（名古屋工業大学）

2P2-E04：「顔面神経麻痺治療デバイスに向けた神経刺激の基礎的検討」

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

2P2-E06：「中途覚醒の抑制を目的とした睡眠中の体温推移を誘導するデバイスの提案」

○（協）池田昌弘、雑賀風花（近畿大学）

2P2-E07：「一次元 CNN および RNN による骨切削穿刺の穿刺状態推定手法の比較検討」

○（学）坂本遥人、松野隆幸、戸田雄一郎、亀川哲志、下岡綜、松井祐輔、平木隆夫（岡山大学）

2P2-E08：「ソフト磁性円錐スパイラルツールを用いた病変部の牽引力計測」

○（学）芝野凜、博瀾張、山中俊郎、新井史人（東京大学）

2P2-E09：「小児向け腹腔鏡下手術用屈曲鉗子のためのリンク機構」

○（学）松田駿、高山俊男（東京科学大学）

2P2-E10：「片手操作が可能な小児外科腹腔鏡下手術用 3mm 屈曲鉗子」

○（正）高山俊男、許峻、伊藤佳史、岡本健太郎（東京科学大学）

2P2-E11：「ファントム画像を用いた肝静脈超音波画像の鮮明化とセグメンテーション精度向上の検討」

○（学）旭和哉、小泉憲裕（電気通信大学）、松本直樹、増崎亮太（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）

2P2-E12：「FPD 動画像とイメージマッチングによる人工膝蓋大腿関節の最接近点可視化と滑り率定量評価」

○（学）名頭蘭華恵（九州産業大学）、池部怜（山口大学）、下戸健、中村綾、門司裕野（福岡工業大学）、日垣秀彦（九州産業大学）、濱井敏、小西俊己、中島康晴（九州大学）

バイオミメティクス・バイオメカトロニクス (3/3) ◇ Biomimetics, Biomechatronics (3/3)

2P2-Q01: 「ゾウリムシ駆動用中央一点正立型羽根車の開発」

○ (学) 大平泰生、小玉俊作、伊東明俊 (東京電機大学)

2P2-Q02: 「生物の羽ばたき運動を再現する球面リンク機構の自動設計」

○ (学) 上水優海、中田敏是 (千葉大学)

2P2-Q03: 「生物のひげを規範とした柔軟センサによる障害物可動性検知技術の創出」

○ (学) 坂水凜太郎、保科潤、上水優、中田敏是 (千葉大学)

2P2-Q04: 「嗅覚飛行ロボットの匂い検出性能向上を実現するセンシング装置 MechaSniff の開発」

○ (学) 百瀬俊介、寺田拓真、照月大悟 (信州大学)

2P2-Q05: 「鳥類飛行の空気力学的メカニズム解明のための羽ばたき機構の創出」

○ (正) 保科潤、中田敏是 (千葉大学)

2P2-Q06: 「トビヘビの肋骨開閉をモデルとした索状飛行体用断面変形機構の開発」

○ (学) 鈴木紫穂、藤川太郎 (東京電機大学)

2P2-Q07: 「樹脂フィルム製織物を用いたトビヘビ型索状飛行体の外装」

○ (学) 野見山龍仁、須藤優樹 (東京電機大学)、田中基康 (電気通信大学)、藤澤隆介 (北九州市立大学)、藤川太郎 (東京電機大学)

2P2-R01: 「3D プリンタのみで製作可能な生体模倣ハンド機構の開発」

○ (学) 木全悠斗、末永聡、池本周平 (九州工業大学)

2P2-R02: 「誘引物質の濃度場による大腸菌の遊泳運動の変化」

○ (正) 中井唱、岡田律希、後藤知伸 (鳥取大学)

2P2-R03: 「シロアリから着想を得た群行動則による温度変動抑制特性を示す構造物の創発」

吉田望、○ (学) 下原広輝、藤澤隆介 (北九州市立大学)

2P2-R04: 「生物規範型柔軟センサを用いた障害物の可動性検知」

— リザーバーコンピューティングによる触覚情報のエッジ推論 —

○ (正) 山本陽介 (千葉大学)、池川慎一 (株式会社アイシン)、上水優海、中田敏是 (千葉大学)

2P2-R05: 「イルカ尾部筋骨格モデルの水平遊泳における逆力学解析」

○ (学) 武碧生、中村太翼 (信州大学)、本告遊太郎 (大阪大学)、小林俊一 (信州大学)

2P2-R06: 「匂い源探索における少数サンプリングのARI分布特性とサンプリング戦略の検討」

○ (学) 草川惟織、檀隼人、倉林大輔 (東京科学大学)

2P2-R07: 「カニの遊泳脚を規範とした推進機構の開発」

○ (学) 横関龍太郎、野田龍介 (東京工科大学)

2P2-S01: 「錘内筋と錘外筋の相互作用に着目した空気圧拮抗駆動アームの角度制御法」

○ (学) 坂本航、増田容一、石川将人 (大阪大学)

2P2-S02: 「筋作用逆転現象の理解に向けたイヌ後肢モデルの試作」

○ (学) 松井正太郎 (大阪大学)、京谷幸弥 (京都大学)、増田容一 (大阪大学)、武田精一郎 (大阪大学 / 東京大学)、原田恭治 (日本獣医生命科学大学)、石川将人 (大阪大学)

2P2-S03: 「解剖データに基づくウマ後肢モデルの腱パラメータ最適化」

○ (学) 櫻井晴生、増田容一、吉田龍矢、沖賢太郎 (大阪大学)、武田精一郎 (大阪大学 / 東京大学)、高橋佑治 (JRA 競走馬総合研究所)、石川将人 (大阪大学)

2P2-S04: 「猫の跳躍に基づく胴体 - 後肢協調跳躍機構の基礎的検討」

○ (協) 森川一磨、桂誠一郎 (慶應大学)

2P2-S05: 「ワニ類後肢筋骨格ロボットによるハイウォーク様の往復運動再現」

○ (正) 伊東和輝、縄間涼祐 (大阪大学)、大越司、千葉謙太郎 (岡山理科大学)、後藤貴滉 (佐賀大学)、中西大輔 (松江工業高等専門学校)、浪花啓右 (北海道科学大学)、杉本靖博 (大阪大学)、衣笠哲也 (近畿大学)

2P2-S06: 「ワニ類後肢の立位姿勢維持における筋系分岐構造の姿勢安定化能力および安定化領域の機能解析」

○ (学) 東野巧弥、伊東和輝 (大阪大学)、浪花啓右 (北海道科学大学)、中西大輔 (松江工業高等専門学校)、後藤貴滉 (佐賀大学)、衣笠哲也 (近畿大学)、澤田賢治、杉本靖博 (大阪大学)

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-

2P2-W01：「初見段階におけるペットロボットの上目遣いが心理的受容性に与える影響」

○（学）木梨亜胡、瀬島吉裕（関西大学）

2P2-W02：「言語情報とアバターの表情の組み合わせが人間の感情解釈に与える影響の解析」

○（協）石津七海、田口恋衣、Wen Liang Yeoh、福田修（佐賀大学）

2P2-W03：「ラバン理論に基づく対流熱伝達による集団ロボットの盛り上がり推定」

○（学）田中美優、瀬島吉裕（関西大学）

2P2-W04：「ImitationNetに基づく潜在空間を介した人-マルチロボット間の模倣学習」

○（学）福岡良樹、関山浩介（名城大学）

2P2-W05：「LiDARを用いた人追従時の移動軌跡の記録と経路追従の基礎的検討」

農業支援の実現に向けて

○（学）西本拓磨、廣井富、玉川陽、宮脇健三郎（大阪工業大学）、伊藤彰則（東北大学）

2P2-W06：「機械学習を用いた離着席動作における接触状態の推定」

○（協）小倉勇宏（東京理科大学）、佐川立昌、鮎澤光（産業技術総合研究所）、森賢哉、吉田英一（東京理科大学）

2P2-W07：「経路を追従するロボットの障害物回避手法におけるチャタリング抑制の提案」

○（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）

2P2-W08：「強化学習による3指劣駆動ハンドの歩行運動プリミティブの生成」

○（学）林海斗、青谷拓海、小澤隆太（明治大学）

進化・学習とロボティクス (2 / 2) ◇ Evolution and Learning for Robotics (2/2)

2P2-T02: 「動的障害物環境下における知識選択アルゴリズム SAP-net の並列実装および逐次実装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 (筑波大学)、河野仁 (東京電機大学)

2P2-T03: 「強化学習による多自由度ワイヤ駆動ハンドのための把持シナジীর獲得」

○ (学) 吉岡和真、東和樹、東森充 (大阪大学)

2P2-T04: 「異種ドメイン知識群を用いた知識選択型転移強化学習の開発」

○ (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 (筑波大学)、河野仁 (東京電機大学)

2P2-T05: 「拡散モデルを利用した深層強化学習による歩行者混雑環境下での移動ロボットナビゲーション」

第4報 スコアの計算法による性能向上手法の検討

富田湧、○ (正) 松本耕平、兵頭侑樹、長久陽斗、倉爪亮 (九州大学)

2P2-T06: 「距離場環境表現を用いた強化学習に基づくロバストな実時間障害物回避」

○ (協) 池島大雅 (東京理科大学)、Teresa Vidal-Calleja、Lan Wu、Sheila Sutjipto (シドニー工科大学)、Francisco Naranjo-Campos (カルロス3世マドリッド大学)、小林泰介 (国立情報学研究所)、石垣泰暉、吉田英一 (東京理科大学)

2P2-T07: 「ロボット基盤モデルの環境変化に対する頑健性に関する検証」

○ (学) 寺本大起、増山岳人 (名城大学)

2P2-U02: 「Sim-to-Real を用いたフリッパーを有する半自律移動ロボットにおける段差踏破動作学習手法の開発」

○ (学) 釘本夏希、池田悟、河野仁 (東京電機大学)

2P2-U03: 「自然言語で記述された運転文脈を活用する逆強化学習ベース運転行動予測」

○ (学) 近藤一牙、下坂正倫 (東京科学大学)

2P2-U04: 「安全なヒト-ロボット協働のための結合身体図式を用いた協働システムの開発」

○ (正) 池田悟、池谷優、河野仁 (東京電機大学)

2P2-U05: 「2DLiDAR 点群データの行動模倣学習による小型移動ロボットの自律走行」

糸谷和晃、○ (学) 橋本航、井上貴浩 (東京電機大学)

2P2-U06: 「計算機クラスタとロボット間の通信遅延を考慮した知識選択型転移強化学習の開発」

○ (学) 山口凜喜、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 (筑波大学)、河野仁 (東京電機大学)

2P2-V02: 「渋滞抑制のための包括的制御アルゴリズムの検討」

○ (学) 薬師寺宙、岩館健司、鈴木育男 (北見工業大学)

2P2-V03: 「パレート解列挙を行うヒューリスティック探索によるロボットアームの多目的軌道計画」

○ (学) 高本潤良、成瀬継太郎 (会津大学)

2P2-V04: 「EAP ゲルのセンシング機能を用いたロボットマニピュレーション」

○ (学) 柿屋安里、王忠奎 (立命館大学)

2P2-V05: 「確率的進化を用いた個性模倣による省エネルギーシェパードング」

○ (学) 柏木水輝、佐々木元気、五十嵐洋 (東京電機大学)

2P2-V06: 「車椅子搭載ロボットアームのための作業空間依存機構設計の多目的最適化」

○ (学) 栗原一輝、高畑智之 (東京電機大学)

移動ロボットの位置推定・地図構築・ナビゲーション (3 / 3) ◇ Localization, mapping and navigation for mobile robots (3/3)

2P2-L01 : 「Isaac Sim を用いたラジコンカー高速走行時の地図作成」

○ (学) 満田柁、山崎芳昭 (明星大学)

2P2-L02 : 「自律走行型草刈機の草丈変化によるバイアスを考慮した 3 次元自己位置推定」

○ (学) 水田蓮 (筑波大学)、米澤誠仁、鈴木廉 (Workauto 株式会社)、大矢晃久、萬礼応 (筑波大学)

2P2-L03 : 「空間 ID を用いた自律移動作業ロボットのための情報共有基盤」

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

2P2-L04 : 「欠損を含む LiDAR 反射強度画像に適したマッチング手法の調査」

○ (協) 近藤仁智、舟洞佑記、道木慎二 (名古屋大学)

2P2-L05 : 「UWB を利用したオープンセット物体地図のアラインメント」

○ (正) 井塚智也、倉爪亮 (九州大学)

2P2-M01 : 「4WIDS 自律移動ローバーによる工場内 TLS 自動計測システムの開発と未計測領域推定手法の検討」

○ (学) 辻本翔悟、松島誠直、石川貴一郎 (日本工業大学)

2P2-M02 : 「円筒マーカを用いた自己位置推定」

○ (学) 宰務晃成、宮原啓造 (関西学院大学)

2P2-M03 : 「地理情報データベース OSM に基づくトポロジカル地図作成と視覚情報に基づく自律移動システムの開発」

○ (学) 瀧瀬宗哉、鈴木昌人、高橋智一、前泰志、都築和代、青柳誠司 (関西大学)

2P2-M04 : 「点群幾何情報による補完を考慮した全天球カメラベースの Semantic SLAM」

○ (学) 竹原悠登、田窪朋仁、辻岡哲夫 (大阪公立大学)、神山和人 (株式会社竹中工務店)

2P2-N01 : 「床・壁の幾何学的分離拘束を用いた建築現場点群の位置合わせと変化検出」

○ (学) 安井武士、田窪朋仁、辻岡哲夫 (大阪公立大学)、神山和人 (株式会社竹中工務店)

2P2-N02 : 「視覚オドメトリのための疎な LiDAR 点群からの反射強度画像生成」

○ (学) 沖田悠侑、ラサミー・ポチャラ、都築和代、青柳誠司、前泰志 (関西大学)

2P2-N03 : 「車輪付き四脚ロボットによる施設内空間の自律移動に関する研究」

階段情報を付与した自律移動経路の自動生成手法

○ (学) 清水優志、羽鳥太智、石川貴一郎 (日本工業大学)

2P2-N04 : 「VLM を用いた意味情報と動的な方角指示でのスコアリングによるフロンティア探索」

○ (学) 鈴木大晴、田窪朋仁、辻岡哲夫 (大阪公立大学)、神山和人 (株式会社竹中工務店)

2P2-N05 : 「電動車椅子の狭所での自律移動のための 3 次元地図作成」

○ (学) 吉田侑矢、高畑智之 (東京電機大学)

2P2-O01 : 「SfM による画像ベース大域位置推定と 2D-LiDAR スキャンマッチングを統合した自己位置推定」

○ (学) 坂口雄梧、田窪朋仁、辻岡哲夫 (大阪公立大学)

2P2-O02 : 「複数楕円フィッティングを用いた移動ロボットの MPC ベース障害物回避」

○ (学) 田中隆冴、田窪朋仁、辻岡哲夫 (大阪公立大学)

2P2-O03 : 「自己位置推定のための局所点群地図の逐次切替」

○ (学) 中山大輝、西村周悟、ラサミー・ポチャラ、都築和代、青柳誠司、前泰志 (関西大学)

2P2-O04 : 「地形周波数表現による移動ロボットの走行性能の評価」

○ (学) 佐藤翔亮 (北海道科学大学)、鈴木朱羅 (東北大学)、大須賀公一 (大阪工業大学)、浪花啓右 (北海道科学大学)

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

2P2-F01：「クラス1テンセグリティマニピュレータの能動的展開のためのワイヤ駆動機構」

○（学）木口航暉、池本周平（九州工業大学）

2P2-F02：「螺旋捻転運動を用いたケーブル上移動機構」

○（学）百石汰一、伊達央（筑波大学）

2P2-F03：「単一LRAの非対称振動を用いた2自由度移動モジュールの開発および運動解析」

○（学）堺陽大、秋野完太、松本怜奈、山崎隆平、石川将人、増田容一（大阪大学）

2P2-F04：「吸引領域サイズを評価関数とした機械システムの形状・制御準同時最適化手法」

○（正）山口皓平、寄井勇汰、森谷弘太郎、藤井文武（山口大学）、原進（名古屋大学）

2P2-F05：「両端開放型螺旋に基づく網上移動機構」

コンセプト機の構築とその走破性の実験的検証

○（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）

2P2-G01：「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」

第2報：金属製指での1指衝突実験及び2指接触把持実験

○（協）清水悠太、加古川篤（立命館大学）

2P2-G02：「稲穂型歩行支援機への両脚センサの付加および歩行実験」

○（学）馮文懿（東京都立大学）、武居直行（東京都立大学）、大塚滋（今仙技術研究所）、鈴木光久（名古屋市リハ）、佐野明人（名古屋工業大学）

2P2-G03：「バックドライブ可能なアクチュエータを用いた粘体・粉体運搬用バケット型エンドエフェクタの開発」

第2報：粉体の掬い取り運搬量、残存量、運搬量のばらつき評価

○（学）伊勢千真、清水悠太、加古川篤（立命館大学）、川村貞夫（立命館大学/チトセロボティクス）

2P2-G04：「長大な円形断面柔軟タイミングベルトを用いた遠隔駆動の伝達性能評価」

○（学）江口智哉、神原龍樹、舛屋賢（宮崎大学）

2P2-G05：「歩行面の剛性と粘性を変化させることができるトレッドミルの実現を目指した床面ユニットの開発」

機構の提案

○（学）宍戸優海、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）

感覚・運動・計測（3／3）◇ Sense, Motion and Measurement (3/3)

2P2-N07：「健康モニタリングロボット用心拍・ピンチカマルチモーダルセンシングシステムの設計」

○（正）石垣泰暉、佐々木智也、吉田英一（東京理科大学）

2P2-N08：「Towards ML-Ready Data Collection for a Candle-Like Microneedle EEG Headset」

○（学）Niklas Kostelidis, Norihisa Miki, Mondher Bouazizi (Keio Univ.)

2P2-N09：「キーストロークにおける日本語入力プロセスを活用した個人識別」

○（学）近藤奏也、小林裕之（大阪工業大学）

2P2-N10：「顔面麻痺治療のための神経信号に基づく運動状態のパターン認識」

○（学）杉本寛明、三木龍平、山賀雅史、大田能士（慶應大学）、佐久間恒（東京歯科大学）、三木則尚（慶應大学）

2P2-N11：「触覚刺激における知覚タイミングのずれを補償する ERP 検出フレームワークの提案」

○（学）安部綾音、三木則尚（慶應大学）、石塚裕己（大阪大学）、平木剛史（筑波大学）

2P2-N12：「レーザ誘起グラフェンを用いたパリレンコートガラス基板力センサの開発」

○（正）村上健太、海法克享、吉田宜史（セイコーフューチャークリエーション株式会社）、高橋英俊（慶應大学）

2P2-O06：「グミキャンディの視触覚質感と味のクロスモーダル対応関係」

○（学）小梶直、仲谷正史（慶應大学）

2P2-O07：「ロボットプログラミング教育における児童・教師の行動関係分析」

○（学）神田陽気、川端遼、玉木隆幸（奈良工業高等専門学校）、畠田峻汰、上養母修輔、今村成明、上田悦子（鹿児島工業高等専門学校）、浅野浩子（大阪大谷大学）

2P2-O08：「歩行動作解析のためのウェアラブル計測システムの開発」

○（協）巨知達明、桂誠一郎（慶應大学）

2P2-O09：「AI Based Early Mistake Identification in Factories」

○（正）Abhijeet Ravankar (Kitami Inst. Of Tech.), Ankit A. Ravankar (Tohoku Univ.), Arpit Rawankar (Thakur College of Engineering and Technology, Mumbai, India)

2P2-O10：「手動遠隔操作による Eye-in-hand マニピュレータの動的対象間欠追従制御」

○（学）山口大翔、平井宏明、古堅功将、堀内崇希、原悠鷹、井出陽、山村沙瑛（大阪大学）、松居和寛（大阪電気通信大学 / 大阪大学）、森佳樹、西川敦（大阪大学）、Hermano Igo Krebs（マサチューセッツ工科大学 / 大阪大学）

2P2-O11：「教室における児童行動分析のための屋内位置推定手法の改良」

BLE 測位と IMU を用いた粒子平滑化による精度向上

○（学）畠田峻汰、上養母修輔、平野隼人、今村成明、上田悦子（鹿児島工業高等専門学校）、川端遼、神田陽気、玉木隆幸（奈良工業高等専門学校）、浅野浩子（大阪大谷大学）

2P2-O12：「熟練美容師のブラッシング動作におけるひっかかりへの力学的分析」

○（学）岡部圭哉、池田篤俊（近畿大学）

2P2-P06：「フィルム型センサを搭載したダミーハンドによるテクスチャ触察実験の振動解析」

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

2P2-P07：「VR を用いたドライバ視線行動および周辺車両の特徴と状況認識の関係性に関する調査」

○（学）磯貝優翔、今村孝（新潟大学）

2P2-P08：「4K 高速ステレオカメラを用いたリアルタイム三次元全視野振動計測」

○（正）王飛躍、島崎航平、石井抱（広島大学）

2P2-P09：「高速カメラを用いた植物の三次元振動分布計測」

○（正）王飛躍、謝博奥、島崎航平、石井抱（広島大学）

2P2-P10：「油圧式下肢関節トルク印加装置の開発と装着試験」

○（学）藤田涼平、平山悠基（香川大学）、八瀬快人（近畿大学）、佐々木大輔（香川大学）、井上恒（香川大学 / 産業技術総合研究所）

2P2-P11：「力学モデルに基づいた歩行時の足底圧力中心位置の推定」

西野真央、○（学）加藤幸樹（香川大学）、土田和可子（産総研）、井上恒（香川大学 / 産総研）

2P2-P12：「LoRa 通信の電波強度と信号対雑音比に着目した建物内におけるヒトの位置推定に関する考察」

西田進一、○（正）中沢信明、王亦凡（群馬大学）、大谷知浩（太田医療技術専門学校）、奥浩之、荒木幹也、齋藤貴之（群馬大学）、隈丸加奈子（順天堂大学）

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

2P2-B03 : 「細胞スフェロイドのハイスループット機械的特性評価に向けた流路統合型音響レンズの作製」

○ (学) 栗原壮汰、鈴木雄爽 (中央大学)、木山誠啓、佐久間臣耶 (九州大学)、早川健 (中央大学)

2P2-B04 : 「マイクロビーズのブラウン運動を利用した簡便な分子検出法の提案」

○ (学) 小枝嵩弥、佐川貢一、王森彤 (弘前大学)、浮田芳昭 (兵庫県立大学)、大竹真央 (弘前大学)

2P2-B05 : 「細胞スフェロイドのハイスループット機械的特性評価に向けた流路統合型音響レンズの基礎検討」

○ (学) 鈴木雄爽、栗原壮汰 (中央大学)、木山誠啓、佐久間臣耶 (九州大学)、早川健 (中央大学)

2P2-C03 : 「カウルの空力特性解析」

○ (学) 谷文太、宮原啓造 (関西学院大学)

2P2-C04 : 「微細連続ディンプルを有する Y 字型マイクロリアクタの作製と溶液混合効果の評価」

炭酸ガスパルスレーザによるディンプル形状制御と流れの乱れに及ぼす効果

○ (学) 荒田武蔵 (崇城大学)、山元健太郎 (JASM)、天谷諭 (東京大学)、渡邊則彦、北田良二 (崇城大学)

2P2-C05 : 「導線と流路を一体成型した弾性ヒンジを有する微小ロボット機構」

○ (学) 佐々奏、杉浦広峻、姚皓然、天谷諭、新井史人 (東京大学 工学系研究科 機械工学専攻 新井研究室)

機能性界面◇ Functional Interface

2P2-H01: 「高分子ゲル表面のマルチモーダル解析: 高接着性をもたらす物理的構造因子の抽出」

○ (正) 秋元文 (お茶の水女子大学)、田中信行、二本柳聡史 (理化学研究所)、太田裕治 (お茶の水女子大学)、榎本孝文、桑原尚也、Ying Gao (東京大学)、小泉友紀、本庄勝子 (お茶の水女子大学)、田原太平 (理化学研究所)、吉田亮 (東京大学)

2P2-H02: 「ベイズ最適化を活用した EHD ポンプ用流動体の探索」

○ (学) 五十嵐岳、Amr Marzuq、磐崎悠仁、前田真吾 (東京科学大学)

2P2-H03: 「高温環境下における電磁アクチュエータの磁石接着界面のせん断・熱応力連成解析」

○ (学) 中河拓人、後藤蓮、山口昌樹 (信州大学)

2P2-H04: 「細胞接着性リガンド密度と粘弾性がハイドロゲル表面への細胞接着に与える影響」

○ (学) 松下哲平、嶋田聖 (慶應大学)、瀧真澄 (電気通信大学)、須藤亮、山下忠紘 (慶應大学)

2P2-H05: 「部分拘束プロセスによる光駆動型ハイドロゲルバルブの高速化」

○ (学) 和田紘樹、渡辺瑛斗 (中央大学)、横山義之 (富山県産業技術研究開発センター)、早川健 (中央大学)

2P2-I01: 「系統的に異なるヤング率を有する透明性細胞培養ゲルの設計」

○ (学) 市川心結、安積奏、秋元文 (お茶の水女子大学)

2P2-I02: 「非相溶サポートバスを用いた 3D プリントによるオルガノゲル DEA の造形検討」

○ (学) 安藤海翔、早川健 (中央大学)

2P2-I03: 「スマートポリマーを活用した物理リザーブコンピューティングの基礎検討」

○ (学) 思里菜、山田雄平、木幡愛、金原数、菅井祥加、瀧ノ上正浩、前田真吾 (東京科学大学)

2P2-I04: 「電界誘起気泡を用いた細胞への人工物導入に向けた研究」

○ (学) 仲東真夢、太田亘俊、青艸裕大、三浦成顕、山西陽子 (九州大学)

2P2-I05: 「Resilient Wire-Electrode Electrohydrodynamic Pumps for Soft Robotic Actuation」

○ (学) Amr Marzuq (Institute of Science Tokyo), Yu Kuwajima (Politecnico di Bari), Yuhei Yamada, Shingo Maeda (Institute of Science Tokyo)

2P2-J01: 「誘電エラストマアクチュエータのためのペースト状液体金属を用いた微細電極形成法」

○ (正) 南之園彩斗 (早稲田大学)、佐藤峻 (産業技術総合研究所)、岩瀬英治 (早稲田大学)

2P2-J02: 「消化管 pH 条件で変形するポリアクリル酸製かご状ゲルカプセルの開発」

○ (学) 安部柁人 (東京科学大学)、永井萌土 (豊橋技術科学大学)、前田真吾、石田忠 (東京科学大学)

2P2-J03: 「ラジカル重合で合成したハイドロゲルにおけるヤング率と分子拡散性の関係」

○ (学) 安積奏 (お茶の水女子大学)、片島拓弥 (東京大学)、秋元文 (お茶の水女子大学)

2P2-J04: 「がん細胞集団の凝集・分散挙動に対する培養基板弾性率の影響」

○ (学) 牛木悠翔 (東京都立大学)、大山智子、大山廣太郎、田口光正 (量子科学技術研究開発機構)、三好洋美 (東京都立大学)

2P2-J05: 「温度応答性ゲルの応答速度向上を目指した構造と応答速度の関係」

○ (学) 長峯桜都、山田雄平、瀧ノ上正浩、前田真吾 (東京科学大学)

2P2-K01: 「導電性テキスタイルセンサの構造設計と応答特性」

○ (学) 名田壯吾 (芝浦工業大学)、あむるまらずく、鈴木颯太 (東京科学大学)、細矢直基 (芝浦工業大学)、前田真吾 (東京科学大学)

2P2-K02: 「ゲル表面に発現するしわパターン構造の系統的サイズ制御」

○ (学) 石倉麻帆、小泉友紀 (お茶の水女子大学)、小澤泰喜、榎本孝文、吉田亮 (東京大学)、安東暦、赤木友紀 (東京農工大学)、秋元文 (お茶の水女子大学)

2P2-K03: 「サテライト磁場駆動システムを用いたソフトアクチュエータの遠隔駆動」

○ (学) 齋藤太郎 (九州大学)、津島夏輝 (九州大学/東京大学)、津守不二夫 (九州大学)

2P2-K04: 「マイクロ流路チップを用いたマウス骨芽細胞様由来スフェロイドの静水圧負荷下リアルタイム観察」 静水圧刺激に対する骨系スフェロイドの力学応答観察

○ (学) 米谷匠人、福永裕輝、鳥取直友、山西陽子、川合晃生、藏田耕作、キム・ジョンヒョン (九州大学)

2P2-K05: 「粒子分離の動的制御に向けた振動印加型支柱配列流路における流れ場の評価」

○ (学) 福永裕輝、鳥取直友 (九州大学)、早川健 (中央大学)、佐久間臣耶、山西陽子 (九州大学)

ものづくり教育・メカトロニクスで遊ぶ◇

Manufacturing Education and Mechatronics/Enjoy Mechatronics DIY

2P2-X01：「Simulink を用いた BLDC モータ駆動による低コストかつ高性能な倒立振子プラットフォームの構築」

○（協）川田昌克（福岡工業大学）

2P2-X02：「WRS2025 の狭隘フィールド踏破に向けた伸縮ドローンシステムの開発」

○（正）坂口聡聡、塩塚竜也、岡林竜一郎、坂東麻衣、外本伸治（九州大学）

2P2-X03：「プラモデルの自動組立に関する研究」

○（学）五條麟太郎、美馬一博（静岡理工科大学）

2P2-X04：「一関高専『RX カリキュラム』における自動運転およびロボット SI をテーマとしたロボットシステム設計教育」

○（正）藤原康宣、三浦弘樹、若嶋振一郎（一関工業高等専門学校）、佐藤正由（村上商会）

2P2-X05：「高校生を対象とした農業メカトロニクス教育の評価と検討」

○（学）北裏英大、井下田智紀、日高美菜、武村泰範（西日本工業大学）

2P2-X06：「ソフトロボットをテーマとした PBL 教育の導入」

— ソフトロボット製作における教育的課題と指導事例 —

○（正）水上憲明、荒金匡徳、西田麻美（東京国際工科専門職大学）

2P2-X07：「小排気量原動機付自転車のハイブリッド化に関する研究」

○（学）勝浦悠斗、美馬一博（静岡理工科大学）

2P2-X08：「プログラミングの試行錯誤を促進する協調動作課題支援ロボット装着ツールの開発」

○（協）野口孝文、布施泉（北海道大学）、梶原秀一（室蘭工業大学）、千田和範、稲守栄（釧路工業高等専門学校）

2P2-Y01：「1 自由度グライド推進体教材「風太郎」の改良」

風上方向に推進する 3D プリンタ製グライド推進体

笠間一希、○（正）野田幸矢（福島工業高等専門学校）

2P2-Y02：「Low-Cost Automated Fluid Mixing Device for Agitation Experiments」

Computational Fluid Dynamics-Based Analysis of Design Specifications

○（学）Josef Dante Dumalagan, Luis Canete (Univ. of San Carlos)

2P2-Y03：「3D プリンタを活用した直動機構を題材とするメカトロニクス / 工学教育教材の提案」

○（正）前田一成、立石楓（大阪公立大学工業高等専門学校）

2P2-Y04：「競技会を通じた露地環境で動作するトマト収穫ロボットと操作体験システムの開発」

○（学）藤本和哉、高橋歩大、並松賢介、原田叶太、石井和男、安川真輔（九州工業大学）

2P2-Y05：「普通科高校生が先端ロボット・AI 技術に触れる教材“QUESTiX”の開発と授業の実践」

○（正）川節拓実（京都大学 / 一般社団法人次世代ロボットエンジニア支援機構）、小林憲人、加藤千智（一般社団法人次世代ロボットエンジニア支援機構）、小林雄一郎（精華町立精華西中学校 / 一般社団法人次世代ロボットエンジニア支援機構）、荒川龍聖（JAIST / 一般社団法人次世代ロボットエンジニア支援機構）

2P2-Y06：「メタバースを活用した分解・組立作業の教育環境構築に関する研究」

○（学）坂口拓未、尾関智恵、毛利哲也、伊藤和晃、笹竹佑太（岐阜大学）

2P2-Y07：「[TEAM EXPO 2025] プログラムへの出展を動機づけとしたロボットコンテストの教育効果の検証」

○（正）松野孝博（近畿大学）、澤邊太志、秋吉拓斗（奈良先端科学技術大学院大学）

2P2-Y08：「教員向け VR 防犯訓練システムの基礎構築と小学校教員による評価」

○（学）山田優衣、今村孝、棚橋重仁（新潟大学）