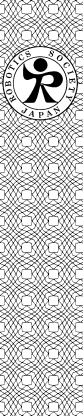


お知らせ目次

□カレンダー	お知らせ 2
□主催行事のお知らせ	
・第8回ロボティクスシンポジウム講演募集	お知らせ 4
□セミナーのご案内	
・第16回シンポジウム 実用段階に入った医療ロボティクス	お知らせ 5
□共催・協賛行事のお知らせ	
・本会共催行事	お知らせ 6
・本会協賛行事	お知らせ 6
・本会後援・協力行事	お知らせ 7
□新入会員	お知らせ 7
□英文論文集のページ	
・ADVANCED ROBOTICS Call for Papers	お知らせ 8
・ADVANCED ROBOTICS Vol. 16, No. 2 Abstracts	お知らせ 9
□刊行物のご案内	お知らせ 10
□有料広告	
・立命館大学大学院理工学研究科任期制教員公募	お知らせ 11
・青森大学工学部教員公募	お知らせ 11
・北陸先端科学技術大学院大学教官公募	お知らせ 11
・東海大学電子情報学部コンピュータ応用工学科教員募集	お知らせ 11

■日本ロボット学会創立 20 周年記念学術講演会プログラム



カレンダー

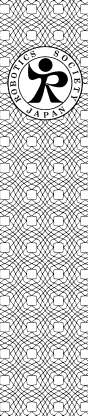
(2002年9月～2003年10月)

開催日	行 事	開催地	申込締切日	会誌掲載号
9/17・9/18	第19回センシングフォーラム 計測部門大会—センシング技術の新たな展開と融合	横 浜	論文締切 7/5	20巻5号・11
9/17～9/20	No. 02-9 Dynamics and Design Conference 2002	石 川	論文締切 7/5	20巻2号・8
9/19・9/20	2002 センシングテクニカルスクール「実習基礎講座：ワンチップマイコン PIC を応用した計測システムの作製」	大 阪	申込締切 9/10	20巻5号・11
9/19～9/21	日本神経回路学会第12回全国大会 (JNNS 2002 とっとり)	鳥 取		20巻4号・12
9/25～9/27	第11回 IEEE 国際ワークショップ (IEEE ROMAN 2002)	Germany	論文締切 8/15	20巻4号・12
9/27	2002年秋季マイクロメカトロニクス学術講演会	東 京	論文締切 9/4	20巻6号・6
9/30～10/3	第6回メカトロニクス技術に関する国際会議：ICMT 2002	福 岡	論文締切 5/15	19巻8号・18
9/30～10/5	IROS 2002	Lausanne Switzerland	論文締切 3/1	20巻1号・15
10/11	ビジュアル・サイエンス・フェスタ 2002	東 京	申込締切 9/上旬	20巻6号・7
10/12～10/14	日本ロボット学会創立 20 周年記念学術講演会 RSJ 2002	大 阪	申込・原稿締切 7/12	20巻6号・6
10/13・10/20・ 10/27・11/3	アイデア対決・全国高等専門学校ロボットコンテスト 2002	東京・秋田 鳥取・愛媛		20巻5号・12
10/15～10/18	JSME/ASME International Conference on Materials and Processing 2002 — The 10th JSME Materials and Processing Conference (M & P 2002) —	U. S. A.	論文締切 4/30	19巻8号・18
10/20～10/23	2002 International Symposium on Micromechatronics and Human Science : MHS2002	Nagoya	要約締切 5/31	19巻8号・18
10/21～10/25	SCIS & ISIS 2002	茨 城	論文締切 8/31	20巻5号・11
10/22	2002 センシング技術応用セミナー 安心・安全のための危機管理とセキュリティ —個人認証技術の基礎から先端まで—	大 阪		20巻6号・6
10/25	計測制御学会関西支部シンポジウム「計測と制御の新たな発展」	大 阪		20巻5号・11
10/26・10/27	第23回バイオメカニクス学術講演会	岡 山		20巻5号・11
10/27	日本生物工学会創立 80 周年記念事業懸賞論文「バイオの夢」	大 阪	申込締切 6/20	20巻3号・9
10/31	第2回複合現実感セミナー	東 京		20巻6号・6
11/11	第43回人工知能セミナー「企業と電子コミュニティーネットワーク型組織を支える理論と技術を目指して」	東 京		20巻6号・6
11/11・11/12	システム制御情報学会セミナー 2002「人間と機械のコラボレーションを実現するための技術」	大 阪		20巻5号・11
11/13～11/15	第5回油空圧国際シンポジウム	奈 良		19巻1号・12
11/13～11/15	システム・情報部門学術講演会 (SSI 2002)	神 奈 川	論文締切 9/30	20巻5号・12
11/21・11/22	第12回インテリジェント・システム・シンポジウム (FAN Symposium '02 in Saga)	佐 賀	申込締切 8/9	20巻2号・7
11/25	第13回シンポジウム「地球社会とアジアの未来」～新世紀文明創造へ日本の選択～	東 京		20巻6号・6
11/26・11/27	第45回自動制御連合講演会	宮 城	申込・論文締切 8/5	20巻3号・9
11/27	第16回シンポジウム実用段階に入った医療ロボティクス	東 京	定員締切	20巻6号・6
12/11～12/13	マシンビジョン応用に関する IAPR 国際ワークショップ (MVA 2002)	奈 良	論文締切 10/11	20巻2号・8
12/13	第6回生産学術連合会議シンポジウム	東 京		20巻6号・6

お 知 ら せ

開催日	行 事	開催地	申込締切日	会誌掲載号
12/14	Workshop on Control Problems in Robotics and Automation	U. S. A.		20巻6号・6
12/19～12/21	第3回計測自動制御学会システムインテグレーション部門 (SI 部門) 講演会 (SI 2002)	兵 庫		20巻4号・12
12/14～12/16	ITS シンポジウム 2002	東 京	論文締切 10/15	20巻5号・12
2003 1/24～1/26	第8回人工生命とロボットに関する国際シンポジウム (AROB 8th '03)	大 分	論文締切 11/15	20巻5号・16
3/17・3/18	第8回ロボティクスシンポジウム	静 岡	論文締切 11/15	20巻5号・7
4/24・4/25	シンポジウム「ケータイ・カーナビの利用性と人間工学」	大 阪	申込締切 11/30	20巻6号・6
5/14～5/16	第5回 2003年実装プロセステクノロジー展 (PROTEC JAPAN)	千 葉		20巻6号・6
5/19～5/23	宇宙用人工知能・ロボティクス・オートメーション 国際シンポジウム 2003 1-SAIRAS '03	奈 良	論文締切 2/10	20巻5号・12
6/15～6/18	2003年情報精密機器のメカトロニクスに関する日本・米国機械学会合同会議 (JSME-IIP/ASME-ISPS Joint)	東 京	予稿締切 2/28	20巻5号・12
7/24～7/26	第18回バイオメカニズム・シンポジウム	大 分		
7/29～8/1	2003 IEEE Conference on multisensor Fusion and Integration for Intelligent Systems (MFI 2003)	東 京	論文締切 1/15	20巻5号・15
9/14～9/17	第2回アクアバイオメカニズム国際シンポジウム (ISABMEC 2003)	U. S. A.	要約締切 1/15	20巻6号・6
10/27～11/1	IROS 2003	U. S. A.	要約締切 3/3	20巻5号・13

(詳細は表中の右欄に記載の会誌名号の会告・お知らせをご参照下さい。)



主催行事のお知らせ



第8回 ロボティクス・シンポジア 講演募集 Call for Papers

主催：日本ロボット学会、日本機械学会（ロボティクス・メカトロニクス部門）
計測自動制御学会（システムインテグレーション部門）

第8回ロボティクス・シンポジアを、2003年3月17日、18日（第4回以降1泊2日の泊り込み形式）に、浜名湖・館山寺温泉で開催致します。本シンポジアの目的は、広くロボティクス関連の研究に携わる研究者間の、学会の垣根を越えた研究・情報の交流を促し、レベルの高い議論の場を形成することにあります。したがって、フルペーパー査読を行なって採否を決定するとともに、コメントを著者にフィードバックします。また、発表時間が十分に取れるように配慮しています。さらに、優秀な発表には「ロボティクスシンポジア賞」を贈呈して表彰します。みなさま奮ってご参加下さい。

期 日： 2003年3月17日（月）、18日（火）（2日間）
会 場： 浜名湖かんざんじ温泉 ホテル九重（〒431-1209 浜松市館山寺町） TEL：053-487-1112（代）
E-mail：kokonoe@entetsu.co.jp, <http://www.entetsu.co.jp/kaihatu/kokonoe/>
東海道新幹線・浜松駅よりバスで40分、館山寺温泉下車。東名・浜松西ICより15分。

トピックス： ヒューマノイドロボット、ヒューマンロボットインタフェース、ハプティックデバイス、ホームロボット、福祉ロボット、メディカルロボット、宇宙ロボット、エンターテインメントロボット、移動・脚ロボット、マイクロシステム、ロボットビジョン、アクティブセンシング、センシング戦略、新原理センサ・アクチュエータ、センサフュージョン、作業計画、自動化技術、コンピュータショナルインテリジェンス、創発・進化・学習、マルチエージェント、ネットワークロボティクス、感性ロボティクス、その他ロボティクスに関連する諸分野。

講演者の資格： 主催3学会の会員（正会員、学生会員）

参 加 費： 主催3学会の 正会員 38,000円（参加費・論文集代の30,000円を含む）
学生会員 30,000円（参加費・論文集代の22,000円を含む）
会員外 43,000円（参加費・論文集代の35,000円を含む）

※ 発表、論文集、宿泊、懇親会の参加の有無に関係なく上記料金が適用されます。

講演申込締切： 2002年10月15日（火）

講演申込方法： 計測自動制御学会（SICE）ホームページの部門行事申込み CGI ページ（http://www.sice.or.jp/bukai_web_appli/）からオンラインでお申込みください。なお、オンライン申込がご利用になれない方は、プログラム委員長へお問い合わせください。また、参加申込も上記 CGI ページにてオンラインで行なっていただく予定です。

申込原稿締切： 2002年11月15日（金） 必着

採択通知： 2003年1月10日（金）

カメラレディ原稿締切： 2003年1月24日（金） 必着

申込原稿・カメラレディ原稿送付方法： 原稿のコピー4部を下記のプログラム委員長宛に郵送してください。なお原稿はA4判2コラムで6ページが原則ですが、最大8ページまでなら認めます（超過料金は10,000円/ページ）。また採択された論文は、査読結果に基づいて、申込原稿を修正していただいたうえ、カメラレディ原稿を、同じくプログラム委員長宛に郵送してください。

実行委員長： 松丸隆文（静岡大学）【問合せ先】

〒432-8561 静岡県浜松市城北3-5-1 静岡大学工学部機械工学科

TEL：053-478-1060, FAX：053-475-4794, E-mail：ttmatum@ipc.shizuoka.ac.jp

プログラム委員長： 佐野明人（名古屋工業大学）【申込原稿・カメラレディ原稿送付先】

〒466-8555 愛知県名古屋市中区御器所町 名古屋工業大学工学部機械工学科

TEL：052-735-5348, FAX：052-735-5565, E-mail：sano@vier.mech.nitech.ac.jp

ロボティクス・シンポジアのホームページ： <http://www.robotics-symposia.org>

最新の情報はロボティクス・シンポジアのホームページでご確認ください

セミナーのご案内

主催：(社)日本ロボット学会

協賛：計測自動制御学会，精密工学会，電気学会，電子情報通信学会，土木学会，日本機械学会，日本建築学会，日本ロボット工業会，農業機械学会，自動化推進協会，バイオメカニズム学会，産業技術連携推進会議 機械・金属部会／福祉技術部会，機械技術協会，応用物理学会，人工知能学会，日本神経回路学会，システム制御情報学会，情報処理学会，日本人間工学会，日本時計学会，日本バーチャルリアリティ学会，日本エム・イー学会，日本コンピュータ外科学会（予定）

ロボット工学セミナー



第16回シンポジウム 実用段階に入った医療ロボティクス

日時：2002年11月27日（水）10:00～16:50

会場：工学院大学 28階第1会議室（東京都新宿区西新宿1-24-12，JR・小田急・京王線 新宿駅西口徒歩5分）

定員：80名（定員になり次第締め切ります）

参加費：会員／協賛学会員 8,000円，学生（一律）4,000円，会員外 12,000円（税込）

□ 上：近年，da Vinci や ROBODOC などの手術ロボットが実際の治療に使われ始め，医療用ロボットはいよいよ実用段階へと進んでおります。また，学会での発表件数も年々増加しており，研究もますます盛んに行われております。医療用ロボットは産業用ロボットとは全く異なった安全性が要求されるものであり，従来のロボット研究とは違うアプローチが要求されております。そこで，本シンポジウムでは医療用ロボットの開発のポイントや，実際の医療現場からの要望などを講演していただきます。これから医療ロボティクスの開発を手がけようと考えておられる研究者の方々のご参加をお待ちしております。

オーガナイザ：桃井康行（日立製作所）

〈開会挨拶・講師紹介〉

10:00～10:05

第1話 総論

10:05～11:25

第2話 手術支援システムの開発

東京大学 佐久間一郎

11:35～12:55

第3話 腹腔鏡手術のマジックハンド：ロボット鉗子

日立製作所 菅 和俊

14:00～15:20

第4話 臨床医からの医療用ロボットへの期待

東芝 神野 誠

15:30～16:50

九州大学 橋爪 誠

〈申込み方法〉

*下記申込書に詳細をご記入の上，学会宛お申し込みください。

*また，学会ホームページ上でも講習会案内をご覧いただけます。講習会参加申込も受け付けておりますので，ご利用ください。

*参加費には配布資料代を含み，昼食代は含みません。

*会場，講師，日時等は都合により変更になる場合がありますのでご了承ください。

*参加費振込先：銀行振込 あさひ銀行本郷支店（普）1063675，郵便振替 00190-8-57896 ともに加入者名，(社)日本ロボット学会（参加費のお振り込みに請求書等が必要な場合は別途お申し出ください。また，所定の用紙がある場合は，その旨申込書に明記の上，同封ください。）

(社)日本ロボット学会 講習会係 seminar@rsj.or.jp

〒113-0033 東京都文京区本郷2-19-7 ブルービルディング2F TEL 03-3812-7594 FAX 03-3812-4628

----- キリトリ線 -----

ロボット工学セミナー 講習会申込書		受付番号*	
講習会名	編		
会員No.	会員資格	<input type="checkbox"/> 正会員 <input type="checkbox"/> 学生 <input type="checkbox"/> 賛助会員 <input type="checkbox"/> 協賛学会員 <input type="checkbox"/> 会員外	
参加費	¥	支払方法	<input type="checkbox"/> 郵便局 <input type="checkbox"/> 銀行振込 <input type="checkbox"/> その他（ 月 日付）
フリガナ 氏名	TEL. ()		FAX. ()
	E-mail:		
勤務先	部署		
連絡先	〒		
研究・専門分野			

共催・協賛行事のお知らせ

本会共催行事

会 合 名	主 催	開催日・会場・その他	申込・問合せ先
第13回シンポジウム「地球社会とアジアの未来」～新世紀文明創造へ日本の選択～	日本工学会 日本学術会議第5部 化学技術連合フォーラム	2002年11月25日(月) 日本学術会議 (〒106-8555 東京都港区六本木7-22-34) TEL. 03-3403-1056	(社)日本工学会 〒107-0052 東京都港区赤坂9-6-41 乃木坂ビル2階 TEL. 03-3475-4621 FAX. 03-3403-1738
第6回生産学術連合会議シンポジウム	生産学術連合会議	2002年12月13日(金) きゅりあん (東京都品川区東大井5-18-1)	(社)日本材料学会 〒606-8301 京都市左京区吉田泉殿町1-101 TEL. 075-761-5321 FAX. 075-761-5325

本会協賛行事

2002年秋季マイクロメカトロニクス学術講演会	日本時計学会	2002年9月27日(金) 新丸ビル地下大会議室 (〒100-0005 東京都千代田区丸の内1-5-1) 申込締切 2002年7月18日 原稿締切 2002年9月4日	梅田和昇 中央大学理工学部精密機械工学科 〒112-8551 東京都文京区春日1-13-27 FAX. 03-3817-1820 E-mail: umeda@mech.chuo-u.ac.jp http://www.soc.nii.ac.jp/hij/
2002 センシング技術応用セミナー 安心・安全のための危機管理とセキュリティー個人認証技術の基礎から先端まで—	センシング技術応用研究会 大阪府技術協会	2002年10月22日(火) 立命館大学大阪オフィス セミナールーム島ビル6階 (大阪府大阪市中央区北浜3-1-18) TEL. 06-6201-3610 FAX. 06-6201-3620	センシング技術応用研究会 (大阪府立産業技術総合研究所内) TEL. 0725-51-2527 FAX. 0725-53-3148 E-mail: sakitaniguti@tri.pref.osaka.jp http://www.tri.pref.osaka.jp/dantai/sstj/
第2回複合現実感セミナー	日本バーチャルリアリティ学会 複合現実感研究委員会	2002年10月31日(木) 東京大学生産技術研究所第1会議室	キャノン(株)内日本バーチャルリアリティ学会「複合現実感セミナー」申込事務局 〒152-0031 東京都目黒区中根2-2-1 TEL. 03-3723-3219 FAX. 03-3723-6208 E-mail: mr-seminar@mr-system.co.jp http://www.mr-system.co.jp/mrs2002
第43回人工知能セミナー「企業と電子コミュニティネットワーク型組織を支える理論と技術を目指して—	人工知能学会	2002年11月11日(月) 早稲田大学国際会議場第1会議室 (新宿区西早稲田1-6-1) TEL. 03-5286-1755	(社)人工知能学会事務局 TEL. 03-5261-3401 FAX. 03-5261-3402 E-mail: account@ai-gakkai.or.jp
Workshop on Control Problems in Robotics and Automation	IEEE CSS RAS EURON	2002年12月14日(土) Las Vegas	http://www.dii.unist.it/~domenico/WCPRA02/index.htm
シンポジウム「ケータイ・カーナビの利用性と人間工学」	日本人間工学会	2003年4月24日(木)・4月25日(金) 大阪大学コンベンションセンター http://www.osaka-u.ac.jp/annai/campus/access.html 発表申込締切 2002年11月30日 原稿締切 2003年3月3日	モバイル人間工学研究部会事務局 〒724-0695 広島県賀茂郡黒瀬町学園台555-36 広島国際大学感性情報学科内 TEL/FAX. 0823-70-4884 (田村) TEL. 0823-70-4903 (丁井) E-mail: office@mobilergo.com http://www.mobilergo.com/
第5回2003年実装プロセステクノロジー展 (PROTEC JAPAN)	日本ロボット工業会	2003年5月14日(水)～5月16日(金) 幕張メッセ展示ホール(千葉市)	高井 高橋 (社)日本ロボット工業会 〒105-0011 東京都港区芝公園3-5-8 機械振興会館213号室 TEL. 03-3434-2919 FAX. 03-3578-1404 E-mail: jisso@jara.jp
第2回アクアバイオメカニズム国際シンポジウム (ISABMEC 2003)	アクアバイオメカニズム研究会 ノースイースタン大学海洋科学センター	2003年9月14日(日)～9月17日(水) 東海大学パシフィックセンター (Honolulu, Hawaii, U.S.A) 論文概要締切 2003年1月15日 論文締切 2003年7月1日	ISABMEC 2003 事務局 須田 斎 東海大学 開発工学部生物工学科 TEL. 055-968-1111 E-mail: suda@fb.u-tokai.ac.jp

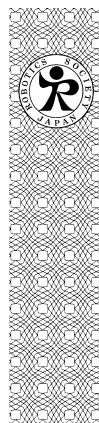
本会后援行事

ビジュアル・サイエンス・フェスタ 2002	2002年10月11日(金) 日経ホール (東京都千代田区大手町 1-9-5)	(株)コスモピア「VSF 2002 事務局」 TEL. 03-3401-0611 FAX. 03-3401-5500 E-mail: vsf2002@cosmopia.jp http://www.nikkei.co.jp/pub/science/
日経サイエンス VSF 実行委員会	作品募集締切 2002年7月31日 申込締切 9月上旬	

新入会員

(2002年7月入会の会員)

正会員		
8917 舟橋 一晃	8921 荒木 勇	8922 中村 太郎
8923 ZAIER RIADH	8931 上野 隆雄	8934 重歳 憲治
8935 木原 洋介	8936 三村 孝	8937 長谷川晶一
8952 清水 勝敏	8963 徳田 勝	8964 佐々木克利
8974 東森 充	8975 山口 正	8988 安田 賢一
8993 藤吉 基弘	9031 山下 秀樹	9032 岡野 正紀
9049 割澤 伸一	9066 菅野 正治	9077 原 秀夫
9078 佐々木雄飛	9093 小室 孝	9110 丁 明珍
9131 平谷健太郎	9132 大西 良孝	9140 根木 良二
9163 金澤 宏幸	9172 山田 洋一	
学生会員		
8912 坪井 央樹	8913 齋藤 聡	8914 山中 順
8915 菊池 武士	8916 高田 昌憲	8918 Choi Hee-byoung
8919 三木 康司	8920 石井 智之	8924 磯部 亘
8925 山口 雄平	8926 Hemeldan Edward	8927 寺林 賢司
8928 内藤 正剛	8929 瀬戸口隆文	8930 佐々木 誠
8932 田中 慎一	8933 渡辺 創	8938 那須 俊英
8939 請川 克之	8940 中垣 聡子	8941 井本 良明
8942 石田 祐樹	8943 渡邊 賢	8944 三村 貴之
8945 鈴川慎一郎	8946 新藤 豊	8947 和田 匡史
8948 田中 祐治	8949 福尾 哲洋	8950 正木 潤
8951 山村 佳之	8953 後藤 英敏	8954 福地 雅人
8955 安部 圭祐	8956 小野 将寛	8957 汐崎 充
8958 井澤 秀益	8959 石川 大介	8960 西中 孝一
8961 山野 彰	8962 篠崎 誠	8965 松宮 弘樹
8966 青井 伸也	8967 後藤 公	8968 藤井 勇人
8969 高江洲 勲	8970 宮川 拓	8971 石井 照彦
8972 Piyawat Naphattalung	8973 野口 勝則	8976 椎名 義和
8977 嶋田 宏史	8978 大浦 亮一	8979 杉浦 篤
8980 北山 真也	8981 溝渕 宣誠	8982 兼元 政治
8983 信田 洋	8984 吉田 洋	8985 矢野 恵生
8986 金子 元樹	8987 渡邊 恵佑	8989 佐藤 一哉
8990 西坂 晋	8991 塩見 昌裕	8992 小早川明寛
8994 今川 拓郎	8995 田中 秀明	8996 米倉 将吾
8997 橋本 竜弥	8998 戸田 英樹	8999 高濱 孝安
9000 単 万里	9001 西條 和彦	9002 楠橋 伸樹
9003 鬼頭 朋見	9004 中山雄一郎	9005 相澤 洋志
9006 天貝 寿也	9007 藤原 政記	9008 吉川 雅博
9009 菅 哲朗	9010 尾上 弘晃	9011 小栗健一郎
9012 深澤 佑介	9013 浅野 洋介	9014 一ノ尾祐樹
9015 岩野 優樹	9016 竹村憲太郎	9017 川原 知洋
9018 竹中 麗香	9019 松永佐斗志	9020 徳田 寛一
9021 加藤 一樹	9022 堀江 竜太	9023 滝澤 正夫
9024 井上 雄一	9025 北野 宏幸	9026 永見 美人
9027 近 哲也	9028 前羽 陽介	9029 全 珍雨
9030 池山 智之	9033 清水 政宏	9034 山脇 輔
9035 氏家 英樹	9036 北山 浩介	9037 岡村美基男
9038 花村 大介	9039 坂本 雄次	9040 子安 大士
9041 井上 貴文	9042 北島 利浩	9043 Trevai Chomchana
9044 渡辺 義浩	9045 知原 伸悟	9046 鈴木 啓介
9047 赤澤 和伸	9048 神戸 成広	9050 時任 孝二
9051 前原 裕司	9052 相澤 伸	9053 林 智大
9054 内野 宏人	9055 高松 洋亘	9056 篠原 徹也
9057 木村 和寛	9058 菅沼 真一	9059 渡辺 誠二
9060 明賀 陽平	9061 児玉 浩卓	9062 山田 貴史
9063 鈴木 義久	9064 白井 義人	9065 牧野 了太
9067 徳永 正行	9068 Son Kuswadi	9069 加藤 佳男
9070 小暮 孝彦	9071 神山 和人	9072 吉永 拓磨
9073 土屋 志郎	9074 今田 裕介	9075 藤本 雅樹
9076 松浦 大輔	9079 橋本 一馬	9080 田川 傑
9081 藤田 真聡	9082 星合 弘明	9083 尾谷 浩昭
9084 楯 直和	9085 大村 依子	9086 井上 幸成
9087 山口 健吾	9088 谷地 正章	9089 住森 大地
9090 石渡 雄士	9091 山本 圭一	9092 長谷川貴彦
9094 遠山 浩行	9095 亀山 貴之	9096 大矢健太郎
9097 佐久間あゆみ	9098 由井俊太郎	9099 岩下 友美
9100 藤田 悠介	9101 青山 暁	9102 江口 明彦
9103 酒見 敏弘	9104 元尾 幸平	9105 竹間 年延
9106 小嶋 俊介	9107 高橋 倫久	9108 高原 昌俊
9109 竹内 元哉	9111 酒井 大樹	9112 林 良拓
9113 栗原 宣之	9114 釜道 紀浩	9115 小西 良一
9116 米田 敬	9117 米田 ゆう	9118 鈴木 一郎
9119 池戸 洋介	9120 小藤 正康	9121 武信 誠一
9122 福井 章仁	9123 下崎 守朗	9124 藤井 飛光
9125 Takada Fabio	9126 伊藤 則和	9127 木村 政文
9128 山野 高将	9129 松野 好孝	9130 中島 正和
9133 今井 陸朗	9134 三井 淳也	9135 家造坊 勲
9136 石井 貴幸	9137 相良みづき	9138 恒成 裕行
9139 小久保 周	9141 稲田 博信	9142 伊藤 義典
9143 森田 順也	9144 佐々木康祐	9145 柴田真由子
9146 田口 雄一	9147 末次 智博	9148 灘谷 演
9149 間下 以大	9150 辻 義樹	9151 酒井 貴
9152 宿谷祐一郎	9153 厚海 慶太	9154 横田 祥
9155 枝澤 一寛	9156 光吉 隆真	9157 本田 良徳
9158 村井 昭彦	9159 坂井 崇敏	9160 岸 慎也
9161 田中 秀幸	9162 成松 英一	9164 赤松 直樹
9165 伊藤 真平	9166 池田 誠一	9167 横川 隆司
9168 鈴木 洋平	9169 中岡慎一郎	9170 河本 浩明
9171 長山 昌弘	9173 小川 和哉	
賛助会員		
S0223 富士通オートメーション(株)	1口	



英文論文集のページ

ADVANCED ROBOTICS Call for Papers

Special Issue on “*Service Robots in Space*”

Guest Editor: Dr. Akira Nakamura (AIST)

Submission Deadline: February 28, 2003

At the present time, space stations are under construction and many artificial satellites are floating in space. In the future, robots will play an active part for construction, maintenance, repair and so on in such artificial structures. Space robot experiments have been carried out using space shuttles and engineering test satellites. Many researchers are trying to produce new technologies for working robots in space.

This special issue is planned to provide a forum for discussion of frontiers of such service robots in space. For this purpose, we would like to request potential contributors to submit papers on design, fabrication and operation of actual space robot or mock-up as well as papers on theories of modeling, analysis and design.

The topics may include, but are not limited to:

- Orbital Maintenance Systems
- Robot Systems in Space Stations or Spacecraft
- Remote Control Systems for Space Robots
- Human Interface Design for Teleoperation of Space Robots
- Manipulation in Space Robots
- Sensing by Space Robots

Five copies of the complete manuscript should be sent by **the end of February 2003** to the following address: Dr. Akira Nakamura, The Robotics Society of Japan, Blue Building 2F, 2-19-7 Hongo, Bunkyo-ku, Tokyo 113-0033, Japan

This special issue is currently scheduled to appear in **March 2004**.



Special Issue on “*Advanced 3D Vision and its Applications to Robotics*”

Guest Editors: Prof. Katsushi Ikeuchi (University of Tokyo),
Prof. Koichi Hashimoto (University of Tokyo)
and Dr. Kohtaro Ohba (AIST)

Submission Deadline: December 31, 2002

Information technology is gaining rapid progress in vision systems for surveillance, intelligent transportation, human communication and industry applications. The three dimensional information is essential to establish better communication among robotic systems, electric commerce certification systems, environments and humans. Recently, several new technologies and systems are developed to realize the three dimensional interface, and also the new applications are investigated.

This special issue plans to provide a forum for discussion of such advanced 3D vision and its robot applications. For this purpose, we would like to request potential contributors to submit papers on 3D vision systems and criteria, visual feedback technologies based on the 3D information.

The topics may include, but are not limited to:

- 3D Visual Information Systems
- Modeling and Reality Systems
- Computer Vision Criteria on 3D
- Visual Feedback Systems with 3D Information
- Human-Friendly Systems on 3D Information

Five copies of the complete manuscript should be sent by **the end of December 2002** to: Prof. Katsushi Ikeuchi, Prof. Koichi Hashimoto and Dr. Kohtaro Ohba, The Robotics Society of Japan (the same address as above).

This special issue is currently scheduled to appear in **December 2003**.

Section Focused on Super Mechano-Systems (3) -- Full papers**Knowledge acquisition and sharing among autonomous robots by intelligent data carriers**

DAISUKE KURABAYASHI, HAJIME ASAMA, HAYATO KAETSU, ISAO ENDO and TAMIO ARAI

Abstract—We propose a cooperative autonomous robotic system that enables autonomous knowledge acquisition and sharing for the effective execution of tasks. We established a device to store knowledge on a work area as well as an algorithm to acquire and share knowledge. We have developed new hardware of the device referred to as an ‘intelligent data carrier (IDC)’. The IDC is an immobile but portable device for knowledge storage and management. The IDC realizes local communication by radio waves. We propose an algorithm to improve the efficiency of iterative transportation tasks performed by autonomous mobile robots. An autonomous mobile robot gives the name of its most recently visited destination to an IDC, which is located on a junction in a work area. An IDC summarizes the knowledge collected from robots and reports a direction that it determines as the optimum route for a robot to take. By the proposed algorithm and system, mobile robots construct a knowledge base for navigation and improve the efficiency of a task automatically without generating any global map. We verified the effect of the proposed algorithm by performing simulations and experiments.

Computer simulation of controlled motion of dual fingers with soft tips grasping and manipulating an object

PHAM THUC ANH NGUYEN and SUGURU ARIMOTO

Abstract—In the previous paper, the dynamics of a set of dual multi-joint fingers with soft, deformable tips grasping and manipulating a rigid object were formulated by a system of nonlinear differential equations of Euler—Lagrange’s formalism. Although geometric constraints of tight area contacts have been pointed out, they were neglected purposely in motion equations of the system in order to avoid increasing complication arising in design of control laws and in the analysis of the stability of the dynamics. On the basis of passivity, sensory feedback control schemes for stably grasping an object by a set of dual soft-tip fingers and regulating the object’s posture have been explored and a proof for asymptotic convergences of controlled variables has been presented by theoretical analysis without showing any simulation result. In this paper, first, we carry out a numerical simulation based on the thorough dynamics of the overall system and, secondly, find the important role of constraint forces arising from tight area contacts between soft finger-tips and the object. The paper shows that ignorance of these constraints does not yield any faithful motion of the system even in an approximate sense, although the terms do not induce any work and are irrelevant to the passivity. In fact, in simulation, it causes increased instabilities of state variables and it should be concluded that they cannot be neglected in the dynamics. Thirdly, motions of the object—fingers system under geometric constraints of tight area contacts have been expressed by a set of mixed nonlinear differential and algebraic equations. Then, the overall system dynamics for simulation in which the constraint conditions are taken into account are developed by using the idea of a constraints stabilization method. Computer simulation results have confirmed the effectiveness of the proposed control laws. In particular, it is verified that the constraint forces appearing in the directions tangential to the object surfaces converge to zero quickly as stable grasping is realized. Finally, a stick graph of simulated motion is presented to illustrate a process of grasping and manipulating a rigid object by soft fingers.

--Short papers**Brachiation on a ladder with irregular intervals**

JUN NBAKANISHI, TOSHIO FUKUDA and DANIEL E. KODITSCHKE

Abstract—We have previously developed a brachiation controller that allows a 2-d.o.f. robot to swing from handhold to handhold on a horizontal ladder with evenly spaced rungs as well as swing up from a suspended posture using a ‘target dynamics’ controller. In this paper, we extend this class of algorithms to handle the much more natural problem of locomotion over irregularly spaced handholds. Numerical simulations and laboratory experiments illustrate the effectiveness of this generalization.

Realization of crawling motion by an underactuated robot with changing constraints

FUMITOSHI MATSUNO, KAZUYUKI ITO and RIE TAKAHASHI

Abstract—Human beings, animals and insects can realize locomotion by changing the supported points of the legs or the contact points of the body. One of the key features of the locomotion is the change of constraint conditions. In this paper we realize crawling motion by an underactuated robot. By changing the location of the fixed point of the robot to the environment, the constraint of the system is changed. A control law based on partial feedback linearization is proposed and stability of the closed-loop system is discussed. We discuss trajectory planning of the robot based on the geometric relation. Experiments have been carried out to demonstrate the effectiveness of the proposed controller.

Regular papers -- Full papers**Adaptive tracking control for nonholonomic systems with unknown parameters**

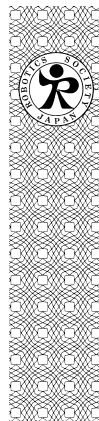
HUIYU WANG, TAKANORI FUKAO and NORIHIKO ADACHI

Abstract—An adaptive control method for a special chained form system with drift terms and unknown parameters is discussed. Tracking controllers have been considered to be effective for solving the problem of the stability of nonholonomic control systems. Since a tracking control system can be transformed to the special chained form system, a tracking controller using the backstepping method is proposed for the nonholonomic chained form system. The asymptotic stability of the system is guaranteed by using Lyapunov’s direct method and using adaptive control method, an adaptive controller is proposed for the nonholonomic system with unknown parameters. The ability of the proposed controller is illustrated by simulation. Furthermore, based on a nonholonomic mobile robot, a typical example of nonholonomic system, we demonstrate the efficiency of the proposed method.

Efficient formulation approach for the forward kinematics of 3-6 parallel mechanisms

SE-KYONG SONG and DONG-SOO KWON

Abstract—This paper presents a new formulation approach to obtain a simplified form of the forward kinematic solution that can reduce the computational burden involved in determining the solution of the forward kinematics of the 3-6 parallel mechanism with three connecting joints on the moving platform. The conventional forward kinematics of haptic devices with serial–parallel mechanisms is formulated through employing the Denavit—Hartenberg notation, and results in complicated formulation procedures and computational burden. In order to reduce these problems, this paper transforms the haptic devices into an equivalent kinematic model of the 3-6 Stewart—Gough platform. The conventional forward kinematics of the 3-6 platform is formulated with trigonometric functions through complicated steps and results in the computational burden. Thus we introduce the new formulation approach, based on tetrahedron geometry, in order to simplify the formulation of the forward kinematics and to reduce the computational burden. The proposed formulation approach can allow intuitive derivation and considerable abbreviation of the number of calculations involved in the forward kinematic solution. The feasibility and convergence of the formulation approach is verified through a series of simulations and experiments.



刊行物のご案内

第7・8・9・10回学術講演会予稿集	8,000円(送料700円)
第11・12回学術講演会予稿集	10,000円(送料1,000円)
第13回学術講演会予稿集	15,000円(送料込)
第14回学術講演会予稿集	15,000円(送料込)
第15回学術講演会予稿集	15,750円
第16回学術講演会予稿集	15,750円
第17回学術講演会予稿集	15,750円
第18回学術講演会予稿集	15,000円
第19回学術講演会講演概要集(予稿集CD-ROM付)	
併設行事テキスト「21世紀のロボット技術シンポジウム」贈呈(在庫分のみ)	

15,000円

第1・3回ロボットセンサシンポジウム予稿集	2,500円
第1回ロボットシンポジウム予稿集	5,000円
第3・4・5回ロボットシンポジウム予稿集	8,000円
第4回ロボティクスシンポジウム予稿集	10,000円
第5回ロボティクスシンポジウム予稿集	10,000円
第6回ロボティクスシンポジウム予稿集	10,000円
第7回ロボティクスシンポジウム予稿集	10,000円
「ロボット制御に使い易いDSPとは？」講習会テキスト	

2,000円(送料込)

ロボット工学入門シリーズ講習会テキスト

—第21回センサ編・

第22回言語編・第23回総集編

第34回システム編

第35回アプリケーション編

第38回エンドエフェクタ編

第41回制御技術(ハードウェア)編

第42回制御技術(ソフトウェア)編

第44回システム編・

第45回アプリケーション編—各

4,000円(送料込)

ロボット工学セミナー講習会テキスト

—第48回センシング研究の最前線

第50回先端制御理論

第52回海外におけるロボット研究

第53回安全・PL法とロボット

第54回ロボットメカニズムの設計と実例

第55回続編・こうすればロボットが作れる

第57回創発的ロボット教育

第58回バリアフリーロボティクス入門

第59回こうすればロボットが簡単に動かせる

第60回ネットワークとロボティクス

第62回ロボット用ソフトウェアの作り方 各2,000円(送料込)

第17回学術講演会特別セッション資料 福祉の現場の声とロボット技術
1,000円(送料込)

ロボット学術用語集 1,000円

ロボット学術用語集(意味つき) 2,000円

インテリジェントテレロボティクス研究専門委員会報告書

1,000円

ロボットの知能と自律性研究専門委員会報告書 2,000円(送料込)

IROS'90 10,000円(送料)

IROS'91・IROS'93 15,000円(送料)

ICRA'95 15,000円(送料)

※以上のものはいずれも消費税込、送料は特に明記されているもの以外は、別にかかります。

日本ロボット学会誌

ビデオ特集号(第10巻8月) 10,000円(送料込)

第12巻 第1号 [特集] 私のロボット研究・夢

第2号 [] フレキシブルマニピュレータ

第3号 [] 創立10周年記念行事

第4号 []	マイクロマシン
第5号 []	センサフュージョン
第6号 []	ネットワーク型ロボットシステム
第7号 []	大地とロボット
第8号 []	次世代産業用ロボットを目指して

第13巻 第1号 [] 学習とロボット

第2号 [] 構造材料技術の最先端

第4号 [] エコロジーとロボット

第6号 [] 売れるロボットの作り方

第14巻 第3号 [] ロボット研究地図

第4号 [] 行動と知能

第5号 [] 医療福祉とロボティクス

第6号 [] ロボットコントローラ

第7号 [] 宇宙ロボット

第8号 [] マイクロ物理

第15巻 第2号 [ミニ特集] ロボットキャリブレーション

第4号 [特集] マルチメディアネットワーク

第5号 [] ロボティクスにおける創発と進化

第6号 [] 生産システムにおける最近の動向

第7号 [ミニ特集] ヒューマノイド

第8号 [] カオスとロボット

第16巻 第2号 [特集] 柔軟物操作

第3号 [] 人間共存型ロボット

第4号 [] ロボットと教育

第5号 [] 重点領域研究「知能ロボット」

第6号 [] ロボットのためのメディア情報処理

第7号 [] リファレンス オブ リファレンス

第8号 [] PCとロボティクス

第17巻 第3号 [] 高度道路交通システム

第4号 [ミニ特集] テレロボティクスからネットワークロボティクスへ

第5号 [特集] ロボットの作業環境

第6号 [] ソフトロボティクス

第7号 [] 感性とロボット

第8号 [] ETS-VIIにおける宇宙ロボット実験

第18巻 第1号 [] 21世紀の医療とロボティクス

第2号 [] 21世紀の玩具とロボティクス

第3号 [] 新しいモデリングパラダイムを目指して

第4号 [] 産業用ロボットの昨日、今日、明日

第5号 [] 21世紀の産学共同

第6号 [] 器用な手

第7号 [] 屋外で活躍するロボット

第8号 [] 未来志向大型ロボットプロジェクト

第19巻 第3号 [] マイクロマシン技術

第4号 [] 未来開拓:「分散協調視覚」プロジェクト

第5号 [] 川人学習動態脳プロジェクト

第6号 [] 極限環境作業ロボット

第7号 [] マイクロメカトロニクス・ソフトメカニクス

第8号 [] 競争的研究資金

第20巻 第1号 [] ロボカップ

第2号 [] マニピュレーション:21世紀に向けた新展開

第3号 [] ロコモーション

第4号 [] センシング技術—光と影—

第5号 [] ロボットの知能とシステム統合

刊行物のご注文は書面にて事務局あてにお申し込みください。

会員の方で学会誌を巻毎にまとめてお申し込みの場合は会費と同額で、その他の場合は実費として第1巻～第8巻2号まで1冊1,500円、第8巻3号より1冊2,000円、第12巻1号より1冊2,500円(いずれも消費税、送料別)でお求めになります。また、第12巻以前の在庫につきましても事務局あて別途お問い合わせください。(学会ホームページも併せてご参照ください。)

有料広告

立命館大学大学院理工学研究科 任期制 教員公募

公募人員：講師 1名

専門分野：マイクロシステム工学

- 応募資格：(1) MemS (マイクロ電気・機械システム)・マイクロマシン技術を中心に、光、化学、バイオ、あるいはナノテクノロジーなど複合領域に関して造詣が深く、フロンティア理工学専攻における「マイクロシステムの構築とデバイス創製」プロジェクト研究を推進できること
- (2) フロンティア理工学専攻科目「フロンティア特殊研究」^注を担当できること
注) 上記(1)のプロジェクト研究を通し大学院理工学研究科教育を行う
- (3) マイクロマシニング実習、アクチュエータ工学などの理工学部ロボティクス学科科目を担当できること
- (4) 着任時に年齢35歳以下であり、博士学位取得者(又は着任時までに取得予定者)であること

着任予定日：2003年4月1日

任 期：2003年4月1日～2008年3月31日(再任用不可)

処 遇：年俸制とする(参考 2002年度年俸実績 30歳 5,445,000円、35歳 6,805,800円)

- 提出書類：(1) 履歴書
- (2) 研究業績リスト(著書、学術論文、国際会議、講演発表等、受賞、助成金取得、特許等も記載のこと)
- (3) 主要論文の別刷あるいはコピー(5件以内)
- (4) 現在までの研究内容の概説と今後の研究計画の概要および教育に対する抱負を記した文書(2000字程度)
- (5) 応募者についてコメントを求め得る方2名の氏名、所属、連絡先

*健康診断書は不要ですが、採用決定までに立命館大学保健センターの健康診断を受けて頂く必要があります(時期は追って連絡します)。

応募締切：2002年10月31日(木)(必着)

書類提出先および照会先：

〒525-8577 滋賀県草津市野路東1-1-1

立命館大学理工学部機械システム学系 学系長 田畑 修

TEL: 077-561-2882 FAX: 077-561-2665

E-mail: tabata@se.ritsumei.ac.jp

封筒に「教員公募」と朱書きし、必ず簡易書留便にて郵送してください。また、応募者の郵便宛先を明記してください。

北陸先端科学技術大学院大学 教官公募

募集人員：助教授 1名

所 属：北陸先端科学技術大学院大学情報科学研究科 ロボティクス講座

専門分野：ロボット制御、センシング及びニューロコンピューティングの分野を含むロボティクス全般

募集締切日：平成14年9月30日(月) 必着

問い合わせ先：〒923-1292 石川県能美郡辰町旭台1-1

北陸先端科学技術大学院大学情報科学研究科 教授 赤木正人

E-mail: akagi@jaist.ac.jp

TEL: 0761-51-1236 FAX: 0761-51-1149

*詳しくは本学のホームページ

(<http://www.jaist.ac.jp/index-jp.html>) をご覧ください

青森大学工学部 教員公募

公募人員：教授または助教授 1名

所 属：青森大学工学部電子システム工学科

専門分野：広い意味でのロボット工学、ロボット基礎、各種ロボット(危険作業、介護、福祉、環境、アミューズメントなど)、または制御技術などに関する研究開発の経験のある方。

- 応募資格：(1) 博士号取得者または同等の方
- (2) 学部教育において、ロボット工学、および関連の要素技術(デバイス、センサ、デザインなど)を指導できる方
- (3) 年齢35歳～65歳(平成15年4月1日現在)

講義科目：ロボット工学、センサ工学、電子デバイス、デザイン・CAD等。他に演習、卒業研究の指導。

着任時期：平成15年4月1日

提出書類：(1) 履歴書(写真添付、連絡先住所、電話、e-mail、学歴、職歴、学位)

- (2) 研究業績リスト
- (3) 主要論文3篇の別刷りまたはコピー
- (4) これまでの研究の概要(1000字程度、自筆署名)
- (5) 教育に関する抱負(500字程度)
- (6) 推薦書(提出可能な場合のみ)

選考方法：学科で適任者を選び理事会に推薦、理事会が最終決定をします。

応募締切：平成14年11月16日(土)

書類送付先および問い合わせ先：

青森大学工学部電子システム工学科 学科長 川村暢明

〒030-0943 青森市幸畑2丁目3-1

TEL: 017-738-2004(内5423) FAX: 017-738-2030

E-mail: kawamura@aomori-u.ac.jp

*「応募書類在中」と朱書きし、書留で郵送してください。

東海大学電子情報学部 コンピュータ応用工学科 教員募集

募集人員：助教授または講師 1名

所属学科：コンピュータ応用工学科

専門分野：計測制御工学、ロボット工学、福祉工学、ヒューマンインターフェース(ハードウェア、ソフトウェア両面からの研究・教育ができる方)

担当科目：基礎電気磁気学・同演習、電気電子計測、ヒューマンインターフェース、コンピュータ応用実験または電子系基礎実験、コンピュータ応用ゼミナール等

応募資格：(1) 博士の学位を現に有するか、着任までに確実に取得できること

- (2) 採用時に原則として40歳以下の方

着任時期：2003年4月1日

提出書類：(1) 履歴書(A4サイズワープロ打ち)

- (2) 研究業績リスト：著書、論文、学会等発表(最近5年)、教育・啓発活動等を記載

- (3) 著書、論文、学会等発表の別刷りまたはコピー

応募締切：2002年9月30日(月) 必着

書類提出先：〒259-1292 神奈川県平塚市北金目1117番地

東海大学電子情報学部 コンピュータ応用工学科 教員採用人事委員会 宛

封筒に「コンピュータ応用工学科教員応募類在中」と朱書きし、簡易書留で郵送のこと。なお、応募書類はお返しいたしません

問い合わせ先：学科主任 増田良介

TEL: 0463-58-1211 内線4040 FAX: 0463-50-2240

E-mail: masuda@tsc.u-tokai.ac.jp

〔学会からのお知らせ〕

ロボットコンテストで優秀チームを表彰

日本ロボット学会では、ロボット学とその応用に関する研究の進展と知識の普及をはかる目的で、次世代を担うロボット研究者の育成と社会への啓蒙にも力を注いでいます。その一環として、幾つかのロボットコンテストを共催・協賛して賞を提供しておりますが、今回下記の二つのコンテストが開催され、それぞれ優秀チームを表彰しましたのでここにご報告します。

《第6回ロボカップ2002 福岡・釜山世界大会》

当学会が共催するロボカップ2002が、平成14年6月19日～23日、福岡ドームにて開催され、約30カ国から188チーム、1004人のチームメンバーが参加して覇を競いました。本大会から初めてヒューマノイド・リーグが開催されたこともあって、期間中のべ約12万人の参加者があり、史上最大規模の大会となりました。当学会では、ロボットの基本技能（ドリブルなど）や協調行動の実現を課題としたテクニカルチャレンジ部門で優秀な成績を取めた日独合同チーム GMD-Musashi（ドイツ国立情報処理研究所、九州工業大、北九州大、レチエ大）に対し、RSJ賞を授与しました。

《第14回知能ロボットコンテスト・フェスティバル》

知能ロボットコンテスト・フェスティバル2002が、平成14年6月29～30日、仙台市科学館において開催されました。これはロボット競技会実行委員会、メカトロで遊ぶ会とともに当学会が共催するもので、優秀チームには当学会からも賞を提供しています。今回は日本全国および韓国から計70機のロボットが参加して覇を競った結果、華麗でスピーディな動きを見せて3色のボールをそれぞれのゴールへと確実に投げ入れた京大機械研究会チームのロボット「たまちゃん」が他を制して一位となり、見事に日本ロボット学会会長賞を射止めました。

日本ロボット学会誌 20 巻 7 号 予定目次 (10 月刊)

特集「ロボット新ビジネス」(仮)

特集について	鈴木 剛 (電機大)
[展望] ロボット新ビジネスの展望 (仮)	谷江和雄 (産総研)
[事例紹介]	
ロボット要素機材ビジネスに参画し発展を願う	岡崎勝彦 (岡崎産業)
ヒューマノイドロボットの開発と未来	五十棲隆勝・川田忠裕 (川田工業)
エンタテインメントロボットビジネス	景山浩二・石田健蔵 (ソニー)
コミュニケーション支援ロボットビジネス	石黒 浩, 他 (和歌山大, 他)
ホームロボットビジネス (仮)	藤田善弘 (NEC)
お掃除 Robo「じそうじ丸」の開発	廣瀬達也 (三洋電機)
玩具ビジネスの特徴とロボット玩具の方向性	芳賀義典 (バンダイ)
医療福祉ロボットビジネス	野口栄治, 他 (松下電器)
警備ロボットビジネス	下笹洋一 (総合警備保障)
建設機械・ロボットビジネス	光永純一 (東急建設)
その他, 応募論文等	

会費納入のお願い

規程により12月末までに、2003年度(2003年1月～12月)会費を下記のとおりご納入くださいますようお願い申し上げます。

記

(社)日本ロボット学会
 2003年度会費 正会員費 10,000円 学生会員費 4,000円
 (送付先) 郵便振替 口座番号 00190-8-57896
 (社)日本ロボット学会
 または みずほ銀行本郷支店(普) 2149569
 (社)日本ロボット学会

また、会員の金融機関口座から本学会指定口座への自動振替サービスも行っております。利用ご希望の方は、事務局までご連絡ください。

- 会各課委員宛郵送(2002年10月)の振り込み用紙にて上記宛にご送金ください。
- 所属団体名でお振り込みの場合は、必ず別途事務局にその旨お知らせください。
- 2002年度以前の会費が未納の場合はあわせてご納入ください。
- 振込金受領証をもって領収証にかえさせていただきます。
- 入会時に学生会員としてお申し込みいただいている方で2002年3月にご卒業になられた方は、2003年度より正会員となりますので正会員会費をお納め下さい。

RSJ2002

日本ロボット学会創立20周年記念学術講演会プログラム

会期： 2002年10月12日(土)・13日(日)・14日(月・祝日)
会場： 大阪大学豊中キャンパス全学共通教育機構棟
(〒560-0043 大阪府豊中市待兼山町1-16)

**Program of the 20th Annual Conference
of the Robotics Society of Japan
– Celebrating the RSJ's 20th Anniversary –**

October 12-14, 2002
Osaka University

主催： (社) 日本ロボット学会
The Robotics Society of Japan

協賛： 計測自動制御学会 システム制御情報学会 情報処理学会
人工知能学会 精密工学会 電気学会 電子情報通信学会
日本機械学会 日本シミュレーション学会 日本神経回路学会
日本ファジィ学会 農業機械学会 バイオメカニズム学会
ヒューマンインタフェース学会 日本バーチャルリアリティ学会
後援： 日本ロボット工業会 製造科学技術センター
マイクロマシンセンター 大阪科学技術センター

日本ロボット学会創立20周年記念学術講演会

会期： 2002年10月12日(土)・13日(日)・14日(月・祝日)

会場： 大阪大学豊中キャンパス全学共通教育機構棟

大阪府豊中市待兼山町1-16

実行委員会本部電話：06-6853-1751 (上記会期中のみ利用可能です。)

HP： <http://www.eng.osaka-u.ac.jp/rsj2002/>

日時概要

	学術講演会	創立20周年記念行事		
10月12日	10:00~12:00 AMセッション			10:00~18:00 こども絵画 コンクール展示
	13:00~15:00 PM1セッション			
	15:20~18:00 PM2セッション			
10月13日	9:00~12:00 AMセッション	9:00~12:00 特別セッション(1)	9:00~12:00 ロボット・ デモンストレーション	9:00~18:00 こども絵画 コンクール展示
		14:00~20:30 ホテル オオサカ サンパレス 記念式典/記念講演/記念懇親会		
10月14日	9:00~12:00 AMセッション	9:00~12:00 特別セッション(2)		9:00~18:00 こども絵画 コンクール展示
	13:00~15:00 PM1セッション			
	15:20~18:00 PM2セッション			
併設行事				
10月15日	10:00~17:00 大阪大学吹田キャンパスコンベンションセンター 知能ロボット20年の歩みと展望に関するシンポジウム			

※ 記念式典/記念講演/記念懇親会，併設行事以外は，全学共通教育機構棟で開催されます。

総合受付

期間： 10月12日8:30~18:00 10月13日8:30~12:00 10月14日8:30~18:00

場所： 全学共通教育機構A棟1階A104号室

学術講演会の参加登録受付，予稿集CD-ROM・概要集の頒布，懇親会の参加受付などを行います。

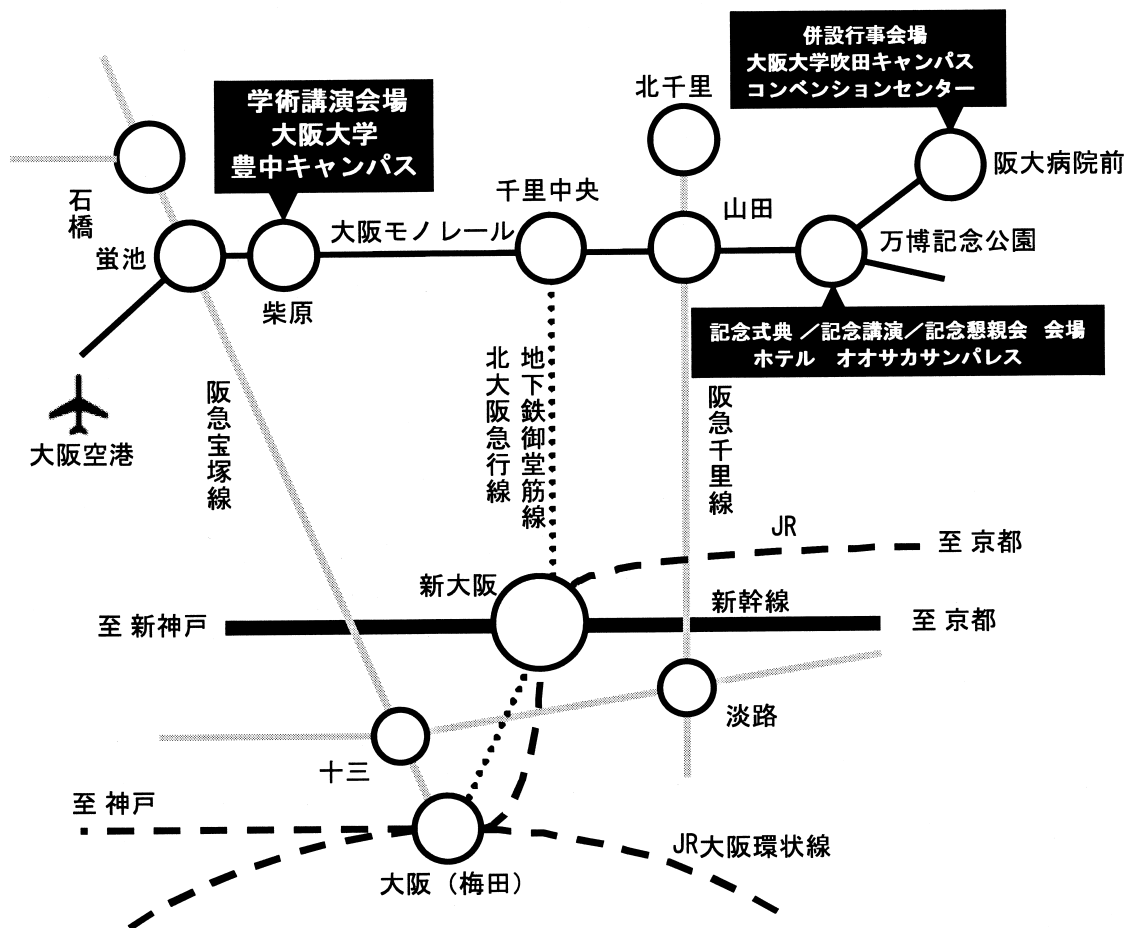
参加登録費，予稿集頒布など

項目		金額	注記
登壇者講演申込金		5,000円	登壇者の方は，講演申込金と学術講演会参加費をお支払下さい。
学術講演会参加費	会員	10,000円	予稿集CD-ROMと概要集つき。 会員，学生会員とは，主催・協賛学会の会員，学生会員のことです。 参加受付時に会員番号が必要です。
	非会員	20,000円	
	学生会員	2,000円	
	非会員学生	5,000円	
予稿集頒布価格		5,000円	会場での予稿集CD-ROMと概要集の追加購入価格です。
懇親会参加費	一般参加者	6,000円	
	学生	4,000円	

※登壇者講演申込金以外は原則として，当日，総合受付での現金払いといたします。

※創立20周年記念行事および併設行事は公開行事であり，どなたでも無料で参加できます。(記念懇親会は除く。)

交通案内



学術講演会場（大阪大学豊中キャンパス全学共通教育機構棟）へのアクセス

- 大阪モノレール 「柴原駅」下車 西北へ徒歩約10分
- 阪急宝塚線 「石橋駅」(特急・急行停車)下車 東へ徒歩約15分
- ※豊中キャンパスへの自家用車での入構はできません。

記念式典／記念講演／記念懇親会会場（ホテル オオサカ サンパレス）へのアクセス

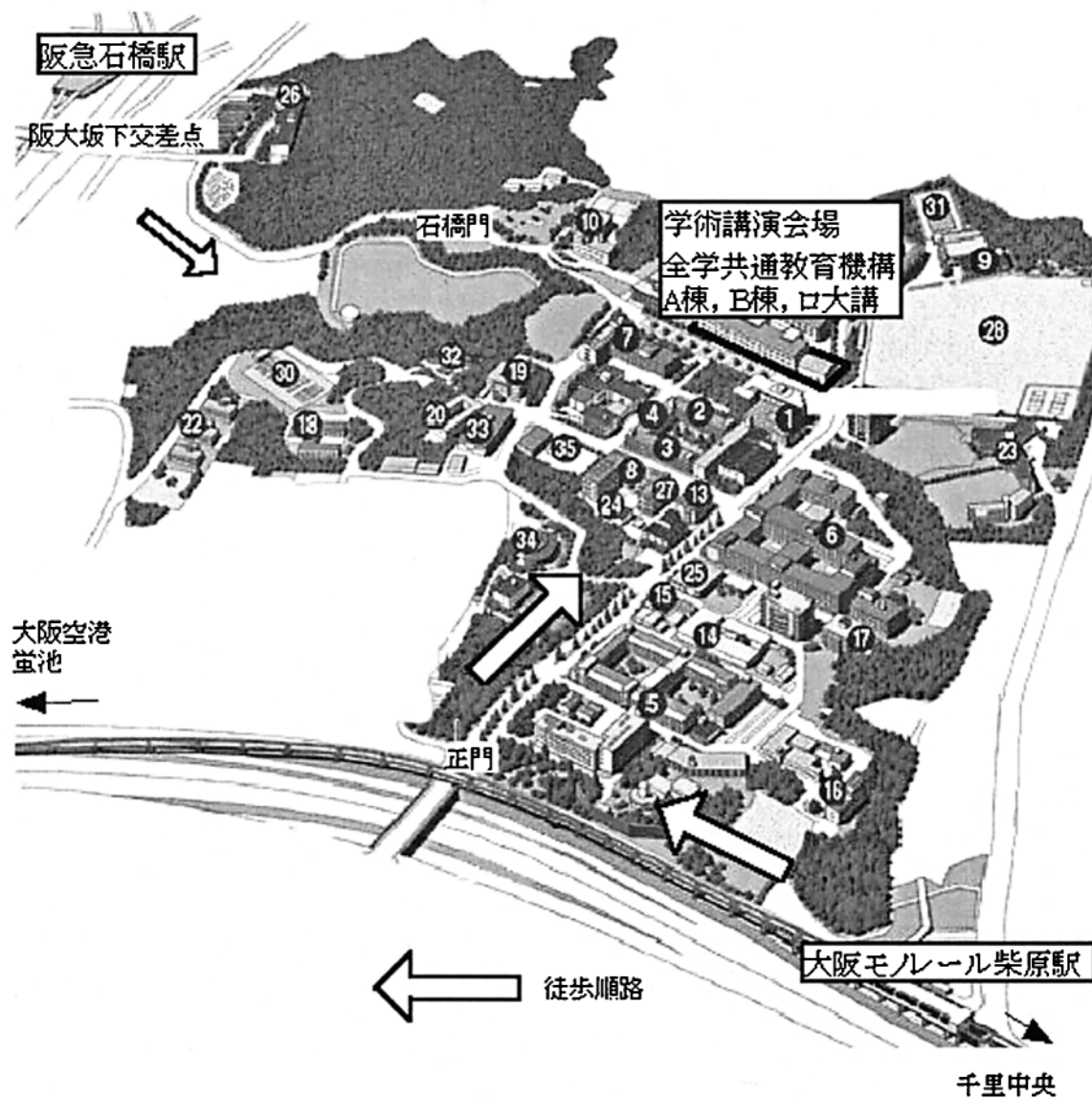
- 大阪モノレール 「万博記念公園駅」下車 南へ徒歩約3分
- 「柴原駅」から「万博記念公園駅」までは約11分です。

併設行事会場（大阪大学吹田キャンパスコンベンションセンター）へのアクセス

- 大阪モノレール 「阪大病院前駅」下車 西へ徒歩約10分
- 阪急千里線 「北千里駅」下車 東へ徒歩約30分
- 阪急バス 千里中央発「阪大本部前行」または「茨木美穂ヶ丘行」
- 「阪大本部前」下車 南へ徒歩約5分
- ※吹田キャンパスへの自家用車での入構はできません。

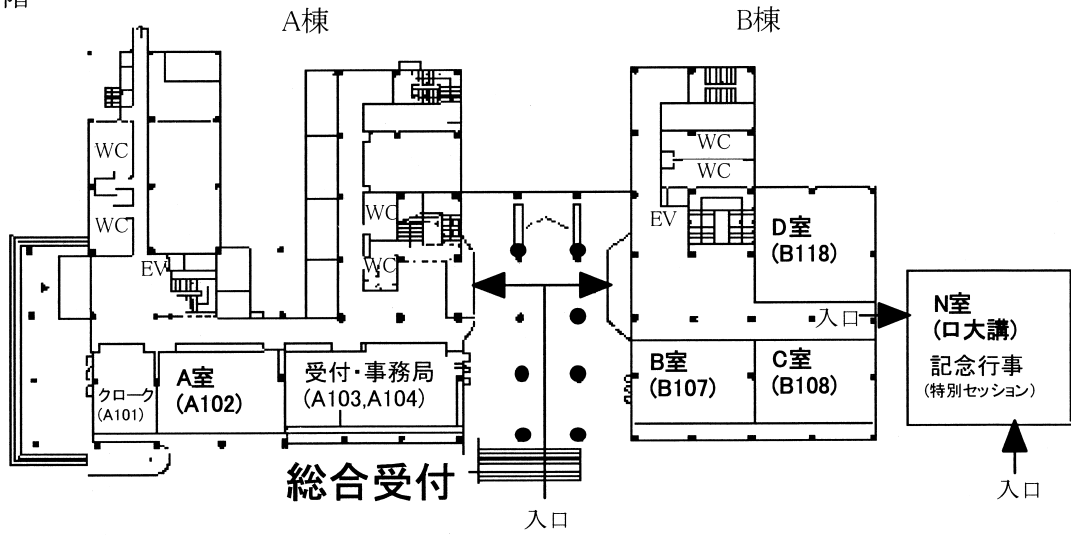
会場案内

総合受付 全学共通教育機構 A 棟 1 階 A104 号室
学術講演室 全学共通教育機構 A, B 棟 1~3 階
記念行事 全学共通教育機構 口大講, A 棟 2 階

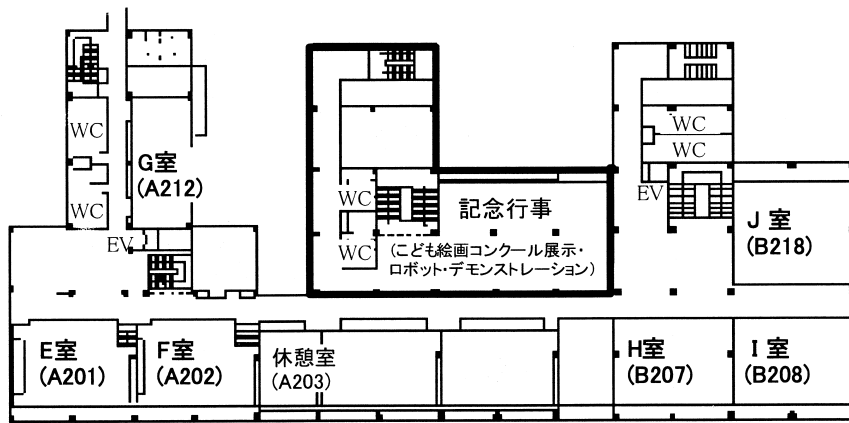


全学共通教育機構棟

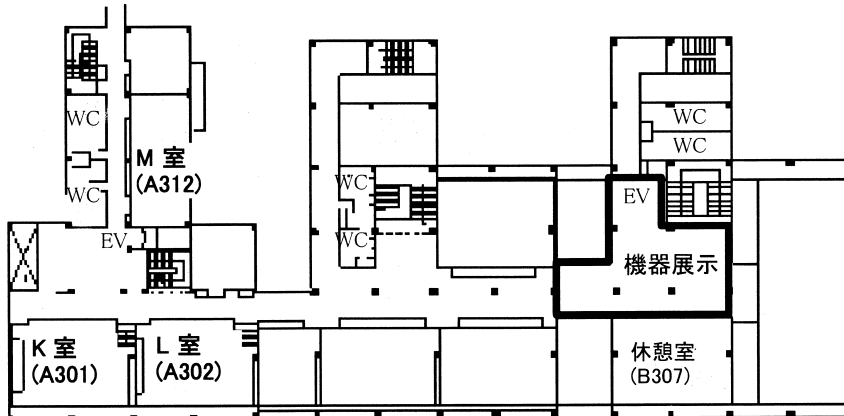
1階



2階



3階



創立20周年記念行事（公開）

どなたでも無料で参加できます。（記念懇親会は除く。）

記念式典／記念講演／記念懇親会

日時 2002年10月13日（日）14:00～20:30

場所 ホテル オオサカ サンパレス
大阪府吹田市千里万博公園1-5

TEL：06-6878-3804

HP：http://www.osaka-sunpalace.or.jp/

1. 記念式典（14:00～15:00 オービットホール）

総合司会：新井 健生（大阪大学）

日本ロボット学会創立20周年を記念して、会長・各来賓のご挨拶、20周年記念事業報告、各種顕彰および表彰（名誉会員、フェロー、論文賞、実用化技術賞、研究奨励賞、こども絵画コンクールなど）を行います。

2. 記念講演（15:00～18:00 オービットホール）

総合司会：浅田 稔（大阪大学）

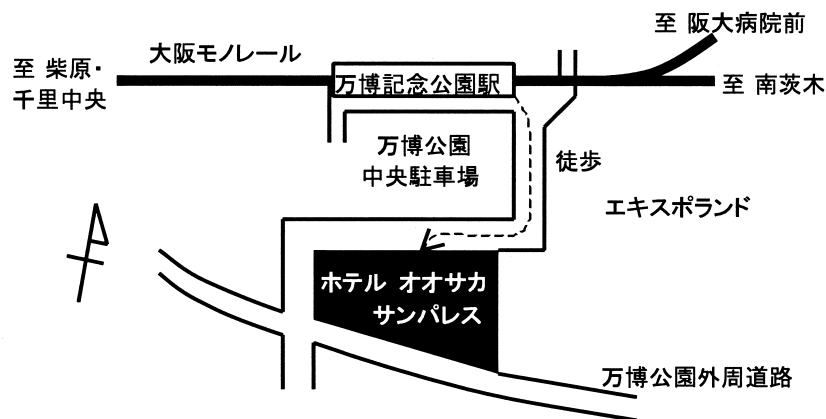
15:00～16:00 講演1「21世紀のロボティクスと社会」 立花 隆 氏
ロボティクスに関する研究、産業、教育面の役割、法整備などに関連した話題について、講演していただきます。

16:00～17:00 講演2「SFとロボティクス」 瀬名 秀明 氏
近著『ロボット21世紀』と『ロボットの時代（仮）』を基に、ロボット研究と社会のあり方に関連した話題について、講演していただきます。

17:00～18:00 パネル討論「ロボティクスの進化」
二人の講演者並びに若手ロボット研究者を交え、今後のロボティクスへの期待と課題について、討論を行います。

3. 記念懇親会（18:30～20:30 星雲の間）

来賓、記念講演者を交え、ロボット社会の今後について懇親を深める会を催します。



ホテル オオサカ サンパレス周辺図（交通案内も参照下さい）

特別セッション「ロボット工学の過去未来」

日時 2002年10月13日(日) 9:00~12:00, 14日(月・祝日) 9:00~12:00
場所 全学共通教育機構ロ大講

趣旨: 日本ロボット学会の創立20周年を記念し、ロボット学会がこれまでに果たしてきた役割を再確認するとともに、その研究活動内容を広く社会に知っていただくことを目的として、ロボット学会を中心とした国内外の研究開発の歴史を振り返り、今後のロボット研究のあり方について議論を深めるため特別セッションを企画致しました。ロボット研究を基盤と応用に関する分野に分類し、それぞれの分野についてロボット学会が設立された80年初期から現在までの研究活動を総括し、さらに今後の研究のあり方について展望します。基盤については各分野を代表する先生にお願いし、既発行のDVD「日本のロボット研究の歩み」と関連づけながら講演していただきます。応用分野については、これまで学会内に設置された調査研究専門委員会の中から代表的なトピックスを選び、主査の先生にご講演をお願いしております。

プログラム:

特別セッション「ロボット工学の過去未来」I 10月13日 9:00~12:00

総合司会 高森 年 (神戸大学)
総括 高森 年 氏 (神戸大学教授)
ロボット知能 有本 卓 氏 (立命館大学教授)
マニピュレーション 吉川 恒夫 氏 (京都大学教授)
ロコモーション 広瀬 茂男 氏 (東京工業大学教授)
センシング 増田 良介 氏 (東海大学教授)
質疑討論

特別セッション「ロボット工学の過去未来」II 10月14日 9:00~12:00

総合司会 白井 良明 (大阪大学)
テレオペレーション 高瀬 國克 氏 (電気通信大学教授)
宇宙ロボット 梅谷 陽二 氏 (豊田工業大学教授)
建設ロボット 長谷川幸男 氏 (早稲田大学名誉教授)
マイクロロボット 三浦 宏文 氏 (工学院大学教授)
ヒューマノイド 井上 博允 氏 (東京大学教授)
質疑討論

ロボット・デモンストレーション

日時 2002年10月13日(日) 9:00~12:00 (コアタイム)
コアタイム以外の時間も、一部は展示・デモを実施しております。
場所 全学共通教育機構A棟2階記念行事エリア

1. RoboCup (ロボカップ)

RoboCupは、サッカー競技を媒介にして人工知能やロボティクスの研究を促進するプロジェクトです。世界大会が、1997年以降毎年開催され、2002年6月には福岡ドームで第6回が行われました。現在RoboCupでは実機リーグとして、小型、中型、4足、ヒューマノイドの4つがあります。今回は、小型ロボットリーグの5チームが集まり、試合形式でデモを行います。小型ロボットリーグは、2.3m×2.8mのフィールドで、ボールとしてオレンジ色のゴルフボールを使用します。ロボットは、直径18cm以内の大きさに制約されており、1チーム5台以内で構成します。センサとしては主にフィールドの真上に設置されたカメラからの映像(グローバルビジョンシステム)を用いますが、チームによってはロボットに搭載されたカメラからの映像(ローカルビジョンシステム)を使うところもあります。

デモ参加チーム:

KU-Boxes (近畿大学工学部) まくした (桐蔭横浜大学社会人ロボットクラブ)
OMNI (大阪大学基礎工学研究科) OsaYans (大阪大学工学研究科)
RoboDragons (愛知県立大学情報科学部) RoboCup2002でRSJ賞受賞

2. ロボカップレスキュー

ロボカップレスキューは、ロボットや関連技術を災害時の緊急対応という社会的に重要な問題に適用することによって有効な技術とソリューションを導き出すことを目的とし、次の2つの競技会によって関連研究の促進を図っています。2002年6月に行われたロボカップ福岡大会では、超満員の一般入場者の方に競技会をご覧いただくことができました。

【ロボカップレスキューシミュレーションリーグ】

この競技会の内容は、シミュレーションによって作られた仮想大規模地震災害空間の中で知能行動エージェントの防災活動の戦略を競うものであり、研究としては、防災に関するシステムインテグレーションのひとつの形を提案するものです。その研究成果を活用する形で、神戸市長田区、杉並区、函館市、福岡市などの都市防災計画への適用が試行されつつあります。今回は、ロボカップ福岡大会でのいくつかのシミュレーション競技を再現いたします。エージェントの協調行動と災害対応問題への適用がそのポイントです。

【ロボカップレスキューロボットリーグ】

この競技会の内容は、日本科学未来館とNIST (USA) によるレスキューロボット標準テストフィールドである実物大の倒壊建築物の中で、ロボットによる人体検索の精度と効率を競うものであり、実用的なレスキューロボットの研究開発を奨励することを目的として開催されております。今回は、ロボカップ福岡大会に出場したチームのうち、MARR (東工大)、UVS-IV (神戸大) が簡単ながれきフィールドで動くところをご覧いただけます。

3. レスキューロボットコンテスト

レスキューロボットコンテスト (レスコン) は、大規模都市災害における救命救助活動を題材としたロボットコンテストです。これは、レスキューシステムの拡充という大きな目標に向けて継続性と求心力を得るための啓発・教育活動の一手段として、1999年に提案されました。その後、2000年にはプレ競技会、2001年には第1回競技会が、そして、2002年には第2回競技会が大阪で開催されました。レスコンは1/8に縮小された被災地フィールドを用います。そして、この瓦礫内に隠されたレスキューダミーを遠隔操縦のレスキューロボットチームが救出します。ただし、ロボットの操縦者は瓦礫の様子を直接見ることができません。操縦者はロボット搭載カメラから送られてくる画像情報をたよりにレスキュー活動を遂行します。今回は、第2回競技会への参加チームの中から近畿大学ロボット研究会チームをお呼びしてレスコンのデモンストレーションをしていただきます。具体的にはガレキブロック (1.2m×1.2m) と瓦礫の中にダミーを隠します。それをレスキューロボットチームが如何に救助するか、というところをご覧ください。

こども絵画コンクール展示「僕らのロボット」「ロボットのある生活」

日時 2002年10月12日(土)10:00~18:00, 13日(日)9:00~18:00, 14日(月・祝日)9:00~18:00

場所 全学共通教育機構A棟2階記念行事エリア

概要: 「僕らのロボット」「ロボットのある生活」をテーマとして募集した小学生・中学生の絵画作品を展示します。我々研究者の忘れていた純粋な気持ちを思い出させてくれるアイデアに富んだ作品が展示されると思いますので、是非お立ち寄りください。優秀作品には、記念式典において賞状、記念品を贈呈する予定です。コンクールの詳細は、専用ホームページをご参照下さい。応募作品は、専用ホームページ上でも展示しております。

専用HP : <http://imd.eng.kagawa-u.ac.jp/contest>

問い合わせ先: 石原秀則

こども絵画コンクール実行委員会実行委員長

香川大学工学部知能機械システム工学科内

〒761-0396 香川県高松市林町2217-20

TEL: 087-864-2368 FAX: 087-864-2369

E-mail: ishihara@eng.kagawa-u.ac.jp

オーガナイズドセッション

(50音順)

	オーガナイズド・セッション名	オーガナイザ
1	安全社会回復ロボティクス	神徳徹雄(産総研), 野波健蔵(千葉大), 新井健生(阪大)
2	ウェアラブル・ロボティクス	山田陽滋(豊田工大), 川村貞夫(立命館大)
3	HRP(ヒューマノイドロボットプロジェクト)	横井一仁(産総研), 比留川博久(産総研), 井上博允(東大)
4	環境知能	石黒 浩(和歌山大)
5	環境適応ロボティクス	羅 志偉(理研BMC), 向井利春(理研BMC)
6	スーパーメカノシステム	広瀬茂男(東工大)
7	デジタルヒューマン	堀 俊夫(産総研), 西田佳史(産総研)
8	微細作業	谷川民生(産総研), 新井史人(名大), 新井健生(阪大)
9	非線形力学系としての歩行・走行	木村 浩(電通大)
10	VRとテレロボティクス	佐野明人(名工大), 横小路泰義(京大)
11	メディカルロボティクス/福祉ロボティクス	生田幸士(名大), 藤江正克(早大)
12	レスキューシステム	大須賀公一(京大), 田所 諭(神大)
13	ロボティクスによる日本の月探査	吉田和哉(東北大), 久保田孝(宇宙研)

機器展示・書籍展示・広告会社 一覧

- 機器展示出展
 - イーケイジャパン
 - NTTドコモマルチメディア研究所
 - 応用計測研究所
 - 岡崎産業
 - オキノ工業
 - システムワット
 - 新川電機
 - ダイニチ
 - ニッタ
 - パトナ
 - ビー・エル・オートテック
 - ビュープラス
 - 富士通オートメーション
 - ライブラリー
 - ロボス

- 書籍展示
 - 日本出版貿易
- 広告
 - ダイニチ

会期中、全学共通教育機構B棟3階機器展示エリアにて、機器展示および書籍展示を行います。是非お立ち寄り下さい。

併設行事（公開）

平成14年度文部科学省科学研究費補助金
研究成果公開促進事業

知能ロボット20年の歩みと展望に関するシンポジウム ーロボット技術は社会を大変革できるかー

日時 2002年10月15日（火）10:00～17:00

場所 大阪大学吹田キャンパスコンベンションセンターMOホール
大阪府吹田市山田丘1-1 TEL: 06-6879-7171

内容: 産業用ロボット技術は、製造業における生産性の向上に大きく貢献している。‘80年以降、知能ロボットにかかわる研究開発が活発となり、ロボット研究者の数は増え、多くの研究成果が発表されてきた。これらの研究開発成果は直接的、間接的に実世界に応用され、何らかの役に立っているはずである。しかし一方で、ロボット研究、特に知能ロボット研究の成果がどのように実用化・製品化されているかがわかりにくいという批判もある。今、社会は大きく変革しつつある。社会・産業構造しかり、価値観までもが大きく変わろうとしている。このような中で、ロボットは社会に縁遠い技術という批判に甘んじるわけにはいかない。本シンポジウムは、過去20年のロボット研究開発の足跡を辿り、個々の技術が果たした役割を整理するとともに、社会構造・産業構造・意識・価値観が大変革を迎える中で、ロボット技術がどのような役割を果たせるのか、何が期待されているのかを、明確にかつ判り易く提示することを目的とする。

プログラム:

10:00～10:40 使われたロボット技術，変革を目指したロボット技術 大道武生 氏(名城大学教授)

日本ロボット学会，ロボット工業会の研究会中間報告を兼ね，ロボット技術の適用例から，過去のロボット技術の社会へのインパクト度合いを評価し，今後のロボットが活躍すべき分野を社会変革への寄与の観点から概観します。

10:40～16:20 産業構造変革を推進するロボット 司会：大道武生(名城大学)

ロボットの果たしてきたもの，これから貢献していくべきもの等を社会変革の観点で，各分野の第一線で活躍の方が講演を行います。

10:40～11:20	医療・福祉分野での挑戦	藤江正克 氏(早稲田大学教授)
11:20～12:00	産業分野におけるロボットへの期待と失望	ロボットユーザ企業から招聘予定
12:50～13:30	ロボットが社会の価値観を変革する (研究・人材育成の貢献)	三浦宏文 氏(工学院大学教授)
13:30～14:10	HRPの目指す社会変革	比留川博久 氏(産総研)
14:10～14:50	生活を支援し，変革するロボット技術	小菅一弘 氏(東北大学教授)
15:00～15:40	RT情報ネットがもたらす社会変革	水川 真 氏(芝浦工業大学教授)
15:40～16:20	ロボットを安全に使える新しい社会構造	杉本 旭 氏(北九州市立大学教授)

16:20～17:00 討論：ロボット研究のあり方総点検 コーディネータ：新井健生(大阪大学)

講演を踏まえ，ロボット技術は社会を変革するに足りうるものか，および，今後のロボットが歩むべき道について，討論総括します。

問い合わせ先：井上健司(大阪大学)

E-mail: inoue@sys.es.osaka-u.ac.jp

※この行事は公開行事であり，どなたでも無料で参加できます。

※このシンポジウムは，平成14年度科学研究費補助金研究成果公開促進費「研究成果公开发表(B)」の補助を受けて開催されます。



コンベンションセンター周辺図(交通案内も参照下さい)

日本ロボット学会創立20周年記念学術講演会 組織

組織委員会

委員長 白井良明 (大阪大学)
浅田 稔 (大阪大学)
新井健生 (大阪大学)
小笠原司 (奈良先端科学技術大学院大学)
川村貞夫 (立命館大学)
杉本浩一 (香川大学)
高森 年 (神戸大学)
古荘純次 (大阪大学)
宮崎丈夫 (大阪大学)
谷内田正彦 (大阪大学)
吉川恒夫 (京都大学)

実行委員会

委員長 新井健生 (大阪大学)
幹事 井上健司 (大阪大学)
荒井裕彦 (産業技術総合研究所)
新井史人 (名古屋大学)
石黒 浩 (和歌山大学)
石原秀則 (香川大学)
大須賀公一 (京都大学)
大隅 久 (中央大学)
太田 順 (東京大学)
大西 献 (三菱重工業)
大道武生 (名城大学)
小笠原司 (奈良先端科学技術大学院大学)
小野里雅彦 (大阪大学)
小俣 透 (東京工業大学)
久保貞夫 (川崎重工業)
小柳健一 (大阪大学)
関 啓明 (金沢大学)
武居直行 (大阪大学)
武田宗久 (三菱電機)

田所 諭 (神戸大学)
谷 和男 (岐阜大学)
妻木勇一 (弘前大学)
永井 清 (立命館大学)
橋本浩一 (東京大学)
早瀬敏夫 (大阪大学)
原田研介 (産業技術総合研究所)
平井慎一 (立命館大学)
比留川博久 (産業技術総合研究所)
細田 耕 (大阪大学)
前 泰志 (大阪大学)
増田峰知 (三重県科学技術振興センター)
升谷保博 (大阪大学)
松日楽信人 (東芝)
三浦 純 (大阪大学)
八木康史 (大阪大学)
山本元司 (九州大学)
横小路泰義 (京都大学)
吉田晴行 (大阪電気通信大学)

プログラム委員会

委員長 三浦 純 (大阪大学)
稲邑 哲也 (東京大学)
大須賀公一 (京都大学)
田所 諭 (神戸大学)
辻田勝吉 (京都大学)
永井 清 (立命館大学)
中村 恭之 (和歌山大学)
登尾啓史 (大阪電気通信大学)
平井 慎一 (立命館大学)

細田 耕 (大阪大学)
前田 雄介 (東京大学)
前山 祥一 (大阪電気通信大学)
升谷 保博 (大阪大学)
松本 吉央 (奈良先端科学技術大学院大学)
丸 典明 (和歌山大学)
八木 康史 (大阪大学)
横小路 泰義 (京都大学)

RSJ事務局: (社)日本ロボット学会 学術講演会係
〒113-0033 東京都文京区本郷2-19-7 ブルービルディング2F
TEL: 03-3812-7594 FAX: 03-3812-4628

RSJ2002実行委員会事務局
大阪大学大学院基礎工学研究科システム人間系専攻 新井健生
〒560-8531 大阪府豊中市待兼山町1-3
TEL: 06-6850-6365 FAX: 06-6850-6365
E-mail : rsj2002@arai-lab.sys.es.osaka-u.ac.jp

日本ロボット学会創立 20 周年記念学術講演会 セッションプログラム

	第 A 室 (A102)	第 B 室 (B107)	第 C 室 (B108)	第 D 室 (B118)	第 E 室 (A201)
10 月 12 日					
AM 10:00 ~12:00	1A1 超音波センシング 大矢 晃久 (筑波大)	1B1 移動ロボットの行 動知能 (1/2) 倉林 大輔 (東工大)	1C1 ヒューマノイド (1/5) 近野 敦 (東北大)	1D1 OS: HRP (ヒューマノイド ロボットプロジェ クト)(1/5) 横井 一仁 (産総研)	1E1 OS: VR とテ レロボティクス (1/4) 川崎 晴久 (岐阜大)
PM1 13:00~ 15:00	1A2 ロボットビジョン (1/2) 喜多 伸之 (産総研)	1B2 移動ロボットの行 動知能 (2/2) 三浦 純 (阪大)	1C2 ヒューマノイド (2/5) 高西 淳夫 (早大)	1D2 OS: HRP (ヒューマノイド ロボットプロジェ クト)(2/5) 金広 文男 (産総研)	1E2 OS: VR とテ レロボティクス (2/4) 平井 慎一 (立命館大)
PM2 15:20~ 18:00	1A3 ロボットビジョン (2/2) 木室 義彦 (ISIT/KYUSHU)	1B3 群知能ロボット 浅間 一 (理研)	1C3 ヒューマノイド (3/5) 琴坂 信哉 (埼玉大)	1D3 OS: HRP (ヒューマノイド ロボットプロジェ クト)(3/5) 比留川 博久 (産総研)	1E3 OS: VR とテ レロボティクス (3/4) 横小路 泰義 (京大)
10 月 13 日					
AM 9:00~ 12:00	2A1 3次元視覚 丸 典明 (和歌山大)	2B1 移動ロボットの経 路計画 (1/2) 橋本 雅文 (広大)	2C1 感情・表情コミュ ニケーション 菅野 重樹 (早大)	2D1 OS: HRP (ヒューマノイド ロボットプロジェ クト)(4/5) 横小路 泰義 (京大)	2E1 OS: VR とテ レロボティクス (4/4) 佐野 明人 (名工大)
14:00~20:30 創立 20 周年記念行事 ホテル オオサカサンパレス					
14:00~15:00 記念式典 (オービットホール) 総合司会: 新井 健生 (大阪大学) 会長挨拶 江尻 正真 (日立製作所) 来賓挨拶 20 周年記念事業報告 名誉会員, フェロー顕彰 学会賞授与式 (論文賞, 実用化技術賞, 研究奨励賞) こども絵画コンクール表彰					
15:00~18:00 記念講演 (オービットホール) 総合司会: 浅田 稔 (大阪大学) 講演 1 「21 世紀のロボティクスと社会」 立花 隆 氏 講演 2 「SF とロボティクス」 瀬名 秀明 氏					
18:30~20:30 パネル討論 「ロボティクスの進化」 記念懇親会 (星雲の間)					
10 月 14 日					
AM 9:00~ 12:00	3A1 リアルタイムビジ ョン 松本 吉央 (奈良先端大)	3B1 移動ロボットの経 路計画 (2/2) 坪内 孝司 (筑波大)	3C1 OS: デジタルヒ ューマン 堀 俊夫 (産総研) 西田佳史 (産総研)	3D1 OS: HRP (ヒューマノイド ロボットプロジェ クト)(5/5) 神徳 徹雄 (産総研)	3E1 グラスピング 永井 清 (立命館大)
PM1 13:00~ 15:00	3A2 移動ロボットの自 己位置推定 八木 康史 (阪大)	3B2 制御・計画アーキ テクチャ 太田 順 (東大)	3C2 ヒューマノイド (4/5) 永嶋 史朗 (富士通研)	3D2 ヒューマンインタ フェース 久野 義徳 (埼玉大)	3E2 ロボットハンド 小俣 透 (東工大)
PM2 15:20~ 18:00	3A3 移動ロボット 高橋 隆行 (東北大)	3B3 マニピュレータの 経路生成 山本 元司 (九大)	3C3 ヒューマノイド (5/5) 森田 寿郎 (慶大)	3D3 人とロボット 尾形 哲也 (理研/早大)	3E3 ロボットスキル 前田 浩一 (立命館大)

時間帯は目安であり、セッション毎に開始時間、終了時間が異なります。

日本ロボット学会創立 20 周年記念学術講演会 セッションプログラム

	第 F 室 (A202)	第 G 室 (A212)	第 H 室 (B207)	第 I 室 (B208)	第 J 室 (B218)
10 月 12 日					
AM 10:00 ~12:00	1F1 フレキシブルロボット 松野 文俊 (東工大)	1G1 力覚・触覚センサ (1/2) 下条 誠 (電通大)	1H1 センサフュージョン 並木 明夫 (東大)	1I1 多脚歩行 (1/2) 湯浅 秀男 (東大/理研BMC)	1J1 OS: レスキューシステム 田所 諭 (神大) 大須賀公一 (京大)
PM1 13:00~ 15:00	1F2 OS: ウェアラブル・ロボティクス (1/2) 山田 陽滋 (豊田工大)	1G2 力覚・触覚センサ (2/2) 岡田 徳次 (新潟大)	1H2 OS: 環境適応ロボティクス (1/2) 羅 志偉 (理研 BMC)	1I2 多脚歩行 (2/2) 米田 完 (東工大)	1J2 OS: ロボティクスによる日本の月探査 (1/2) 吉田 和哉 (東北大)
PM2 15:20~ 18:00	1F3 OS: ウェアラブル・ロボティクス (2/2) 川村 貞夫 (立命館大)	1G3 ビジュアル・インタフェース 梅田 和昇 (中大)	1H3 OS: 環境適応ロボティクス (2/2) 向井 利春 (理研 BMC)	1I3 2 足歩行 (1/2) 梶田 秀司 (産総研)	1J3 OS: ロボティクスによる日本の月探査 (2/2) 久保田 孝 (宇宙研)
10 月 13 日					
AM 9:00~ 12:00	2F1 協調作業 池浦 良淳 (三重大)	2G1 OS: 環境知能 石黒 浩 (和歌山大)	2H1 生物型ロボット 馬 書根 (茨城大)	2I1 2 足歩行 (2/2) 伊藤 聡 (岐阜大)	2J1 OS: 安全社会回復ロボティクス 大道 武生 (名城大)
14:00~20:30 創立 20 周年記念行事 ホテル オオサカサンパレス					
14:00~15:00 記念式典 (オービットホール) 総合司会: 新井 健生 (大阪大学) 会長挨拶 江尻 正員 (日立製作所) 来賓挨拶 20 周年記念事業報告 名誉会員, フェロー顕彰 学会賞授与式 (論文賞, 実用化技術賞, 研究奨励賞) こども絵画コンクール表彰					
15:00~18:00 記念講演 (オービットホール) 総合司会: 浅田 稔 (大阪大学) 講演 1 「21 世紀のロボティクスと社会」 立花 隆 氏 講演 2 「SF とロボティクス」 瀬名 秀明 氏 パネル討論 「ロボティクスの進化」					
18:30~20:30 記念懇親会 (星雲の間)					
10 月 14 日					
AM 9:00~ 12:00	3F1 ネットワーク・ロボティクス 松丸 隆文 (静岡大)	3G1 教示・プランニング 水川 真 (芝浦工大)	3H1 学習・適応・創発 (1/3) 三上 貞芳 (はこだて未来大)	3I1 OS: 非線形力学としての歩行・走行 (1/2) 宮腰 清一 (産総研)	3J1 宇宙ロボティクス 升谷 保博 (阪大)
PM1 13:00~ 15:00	3F2 テレオペレーション 妻木 勇一 (弘前大)	3G2 スキル獲得 國吉 康夫 (東大)	3H2 学習・適応・創発 (2/3) 嘉数 侑昇 (北大)	3I2 OS: 非線形力学としての歩行・走行 (2/2) 木村 浩 (電通大)	3J2 移動機構 (1/2) 田口 幹 (電通大)
PM2 15:20~ 18:00	3F3 アクチュエータ 則次 俊郎 (岡山大)	3G3 力覚・触覚提示 橋本 秀紀 (東大)	3H3 学習・適応・創発 (3/3) 中村 恭之 (和歌山大)	3I3 ロボットコンテスト 川谷 亮二 (福井大)	3J3 移動機構 (2/2) 中野 栄二 (東北大)

時間帯は目安であり、セッション毎に開始時間、終了時間が異なります。

日本ロボット学会創立 20 周年記念学術講演会 セッションプログラム

	第 K 室 (A301)	第 L 室 (A302)	第 M 室 (A312)	第 N 室 (ロ大講)
10 月 12 日				
AM 10:00 ~12:00	1K1 グラスプレスマニ ピュレーション 栗栖 正充 (東京電機大)	1L1 OS: メディカル ロボティクス/福 祉ロボティクス (1/3) 生田 幸士 (名大)	1M1 パラレルマニピュ レータ 吉灘 裕 (コマツ)	
PM1 13:00~ 15:00	1K2 OS: 微細作業 (1/2) 新井 健生 (阪大)	1L2 OS: メディカル ロボティクス/福 祉ロボティクス (2/3) 杉本 旭 (北九大)	1M2 腱駆動ロボット 兵頭 和人 (神奈川工大)	
PM2 15:20~ 18:00	1K3 OS: 微細作業 (2/2) 新井 史人 (名大)	1L3 OS: メディカル ロボティクス/福 祉ロボティクス (3/3) 藤江 正克 (早大)	1M3 産業応用・ロボッ トコントローラ 大西 献 (三菱重工)	
10 月 13 日				
AM 9:00~ 12:00	2K1 マイクロマシン 安田 隆 (九工大)	2L1 医療ロボット 中澤 和夫 (慶大)	2M1 マニピュレータ制 御 (1/2) 相山 康道 (筑波大)	創立 20 周年記念特別セッション 「ロボット工学の過去未来」I 総合司会: 高森 年 (神戸大学)
14:00~20:30	創立 20 周年記念行事 ホテル オオサカサンパレス 14:00~15:00 記念式典 (オービットホール) 総合司会: 新井 健生 (大阪大学) 会長挨拶 江尻 正貞 (日立製作所) 来賓挨拶 20 周年記念事業報告 名誉会員, フェロー顕彰 学会賞授与式 (論文賞, 実用化技術賞, 研究奨励賞) こども絵画コンクール表彰 15:00~18:00 記念講演 (オービットホール) 総合司会: 浅田 稔 (大阪大学) 講演 1 「21 世紀のロボティクスと社会」 立花 隆 氏 講演 2 「SF とロボティクス」 瀬名 秀明 氏 パネル討論 「ロボティクスの進化」 18:30~20:30 記念懇親会 (星雲の間)			
10 月 14 日				
AM 9:00~ 12:00	3K1 マイクロマシン・ マイクロロボット 五百井 清 (近大)	3L1 福祉 ロ ボット (1/3) 手嶋 教之 (立命館大)	3M1 マニピュレータ制 御 (2/2) 荒井 裕彦 (産総研)	創立 20 周年記念特別セッション 「ロボット工学の過去未来」II 総合司会: 白井 良明 (大阪大学)
PM1 13:00~ 15:00	3K2 OS: スーパー メカノシステム (1/2) 山北 昌毅 (東工大)	3L2 福祉 ロ ボット (2/3) 本間 敬子 (産総研)	3M2 視覚を用いた制御 橋本 浩一 (東大)	
PM2 15:20~ 18:00	3K3 OS: スーパー メカノシステム (2/2) 塚越 秀行 (東工大)	3L3 福祉 ロ ボット (3/3) 高信 英明 (工学院大)	3M3 ビジュアルサーボ 細田 耕 (阪大)	

時間帯は目安であり、セッション毎に開始時間、終了時間が異なります。

第 A 室 (A102)	第 B 室 (B107)	第 C 室 (B108)	第 D 室 (B118)
<p>1A1 超音波センシング 大矢 晃久 (筑波大)</p> <p>1A14 10:00~ スペクトル拡散を用いた符号分割多重通信の検討 ○武信 誠一 (創価大) 山根 章生 (創価大) 井上 大輔 (創価大) 吉田 誠一 (創価大) 崔 龍雲 (創価大) 伊与田 健敏 (創価大) 渡辺 一弘 (創価大) 久保田 譲 (創価大)</p> <p>1A15 10:20~ 通路状環境における積分型超音波センサを利用した環境認識 ○江丸 貴紀 (北大院) 寺林 賢司 (北大院) 土川 一美 (山形大) 土谷 武士 (北大院)</p> <p>1A16 10:40~ DTMF 信号により FM 変調された超音波による通信のためのシステム設計 ○永見 美人 (創価大) 伊与田 健敏 (創価大) 崔 龍雲 (創価大) 久保田 譲 (創価大) 渡辺 一弘 (創価大)</p> <p>1A17 11:00~ 壁衝突回避機能付きパワーアシストカーの開発 [1] ○岡野 正紀 (松下電工 (株)) 藤原 茂喜 (松下電工 (株)) 山下 秀樹 (松下電工 (株)) 前田 裕史 (松下電工 (株))</p> <p>1A18 11:20~ 壁衝突回避機能付きパワーアシストカーの全方向移動台車への適用 ○山下 秀樹 (松下電工 (株)) 藤原 茂喜 (松下電工 (株)) 前田 裕史 (松下電工 (株)) 岡野 正紀 (松下電工 (株))</p> <p>1A19 11:40~ 超音波センサによるランドマーク認識 ○駒井 梓 (山梨大) 清弘 智明 (山梨大) 村井 裕彦 (デンソーテクノ)</p>	<p>1B1 移動ロボットの行動知能 (1/2) 倉林 大輔 (東工大)</p> <p>1B14 10:00~ 傾斜地における全方向移動ロボットの経路追従・車体水平化制御法 橋本 雅文 (広大) 秦 弘之 (クボタ) ○藤田 真聡 (広大院) 大場 史憲 (広大)</p> <p>1B15 10:20~ ロール角センサを用いた傾斜路の最大傾斜方向移動制御 ○岩本 太郎 (龍大) 藤間 敦史 (龍大) 渋谷 恒司 (龍大)</p> <p>1B16 10:40~ インダクトコダ型加速度計による推定位置補正法と傾斜路面における距離推定 ○森 善一 (都立大) 下川 大助 (都立大) 中村 達也 (都立大) 後藤 忠敏 ((株) アミテック)</p> <p>1B17 11:00~ ステレオカメラを用いた自律走行車の機敏な障害物回避 ○実吉 敬二 (東工大) 辻井 敦 (東工大)</p> <p>1B18 11:20~ 未知環境における移動ロボットの観測行動決定法 江尻 理帆 (宇宙研) ○久保田 孝 (宇宙研) 中谷 一郎 (宇宙研)</p> <p>1B19 11:40~ 4 DVM: 実環境情報の効果的な再利用に向けて ○喜多 伸之 (産総研) 喜多 泰代 (産総研) 楊 海園 (産総研)</p>	<p>1C1 ヒューマノイド (1/5) 近野 敦 (東北大)</p> <p>1C14 10:00~ 人間共生ロボットの基本デザイン ○小坂 雅博 (HEW)</p> <p>1C15 10:20~ ヒトサイズの走行ヒューマノイドの実現性の検討 ○長崎 高巳 (筑波大) 梶田 秀司 (産総研) 横井 一仁 (産総研) 金子 健二 (産総研) 谷江 和雄 (産総研)</p> <p>1C16 10:40~ 二重球面ジョイントを用いた股関節機構を持つヒューマノイドの開発 ○篠原 徹也 (東大) 伴 茂樹 (NTT データ) 後藤 達哉 (東芝) 稲邑 哲也 (CREST) 岡田 昌史 (東大) 中村 仁彦 (東大)</p> <p>1C17 11:00~ 高度統合運動制御機能を有する小型二足歩行エンターテインメントロボット SDR-4 X ○黒木 義博 (ソニー (株)) 石田 健蔵 (ソニー (株)) 長阪 憲一郎 (ソニー (株)) 山口 仁一 (多摩総合研究所)</p> <p>1C18 11:20~ ヒューマノイドヘッドにおける柔軟な首構造及び視覚部に関する研究 ○福尾 哲洋 (明大) 武野 純一 (明大)</p> <p>1C19 11:40~ 歩行ロボットの従反力運動を実現する膝関節機構 ○岡田 昌史 (東大) 後藤 達哉 (東芝) 中村 仁彦 (東大)</p>	<p>1D1 OS: HRP (ヒューマノイドロボットプロジェクト)(1/5) 横井 一仁 (産総研)</p> <p>1D14 10:00~ 手先反力を考慮したヒューマノイドによる押し作業 ○原田 研介 (産総研) 梶田 秀司 (産総研) 金子 健二 (産総研) 比留川 博久 (産総研)</p> <p>1D15 10:20~ モーメンタム・コントロール: 運動量と角運動量に基づくヒューマノイドロボットの全身運動生成 ○梶田 秀司 (産総研) 金広 文男 (産総研) 横井 一仁 (産総研) 比留川 博久 (産総研)</p> <p>1D16 10:40~ COG と ZMP の周波数分離による人間型ロボットのバランス安定化 ○ナボレオン (東工大) 中浦 茂樹 (東工大) 三平 満司 (東工大)</p> <p>1D17 11:00~ ヒューマノイドロボットにおけるダイナミクスベース制御 ○大須賀 公一 (京大) 土屋 和雄 (京大)</p> <p>1D18 11:20~ 人間の動作に基づいた脚型ロボットシステムの制御法 from HRP to Robotic Suite HAL ○河本 浩明 (筑波大) 山海 嘉之 (筑波大)</p> <p>1D19 11:40~ 遠隔臨場感制御のためのバーチャルスクリーン型視覚提示装置 館 暁 (東大) ○稲見 昌彦 (東大) 関口 大陸 (東大) 川上 直樹 (東大) 中川 高志 (東大)</p>

第 E 室 (A201)	第 F 室 (A202)	第 G 室 (A212)	第 H 室 (B207)
<p>1E1 OS: VR とテレロボティクス (1/4) 川崎 晴久 (岐阜大)</p> <p>1E14 10:00~ 遠隔操作・臨場感提示建設ロボットの研究 CG を利用した仮想空間の提示 ○山田 宏高 (岐大) 杉本 洋彰 (ミノルタ) 武藤 高義 (岐大)</p> <p>1E15 10:20~ ロボットマニピュレータの動作教示システムに関する研究 ○内藤 正剛 (阪電通大) 登尾 啓史 (阪電通大)</p> <p>1E16 10:40~ 視線追従型ヘッドマウントディスプレイの開発 第 1 2 報高解像度画像提示の遅れ許容時間 ○岩本 和世 (産総研) 小森谷 清 (産総研)</p> <p>1E17 11:00~ FPGA を用いた仮想レオロジー物体変形計算 ○木村 政文 (立命館) 徳本 真一 (立命館) 平井 慎一 (立命館)</p> <p>1E18 11:20~ 手術シミュレータのためのモデリング手法に関する研究 ○竹内 博良 (名工大) 佐野 明人 (名工大) 藤本 英雄 (名工大)</p> <p>1E19 11:40~ NDFS における階層的仮想物体の管理とクラスタリング ○高橋 誠 (中大院) 國井 康晴 (中央大)</p>	<p>1F1 フレキシブルロボット 松野 文俊 (東工大)</p> <p>1F14 10:00~ パソコンネットワークを用いた柔軟宇宙ロボットシミュレータの研究 ○遠山 浩行 (関東学院大院) 小松 督 (関東学院大院) MODI VINOD J (B.C.U)</p> <p>1F15 10:20~ 可補償性に基づくフレキシブルマニピュレータの位置決め性能評価 吉川 恒夫 (京大) ○平谷 健太郎 (京大) 金岡 克弥 (立命館大)</p> <p>1F16 10:40~ 柔軟ベースをもつマニピュレータの振動モード補償器によるロバスト性の向上 ○上田 淳 (奈良先端大) 吉川 恒夫 (京大)</p> <p>1F17 11:00~ 振動系の非定常最適位置決め制御 時変ゲイン型アクセス制御と積分型サーボ制御の統一的设计 ○原 進 (豊田工大) 青木 宣幸 (豊田工大)</p> <p>1F18 11:20~ 受動内力を利用した柔軟チューブのワイヤ駆動制御 木野 仁 (福岡工大) ○関 大悟 (福岡工大) 福田 圭 (福岡工大)</p> <p>1F19 11:40~ 双腕フレキシブルマニピュレータの冗長性解法 ○宮部 友博 (東北大) 近野 敦 (東北大) 内山 勝 (東北大)</p>	<p>1G1 力覚・触覚センサ (1/2) 下条 誠 (電通大)</p> <p>1G14 10:00~ 二重十字構造に基づく小型 6 分力センサの試作機的设计と評価 永井 清 (立命大) ○伊藤 義典 (立命大) 樋口 克巳 (ニッタ)</p> <p>1G15 10:20~ fMRI 内で使用可能な光学式 2 軸力センサの開発 佐々木 晋介 (松下電産) ○高橋 倫久 (奈良先端大) 多田 充徳 (産総研) 松本 吉央 (奈良先端大) 小笠原 司 (奈良先端大)</p> <p>1G16 10:40~ 精密組立作業における諸力学量の計測および解析 ○佐藤 正康 (東海大) 山本 佳男 (東海大) 米山 猛 (金沢大) 橋本 禎史 (コニカ)</p> <p>1G17 11:00~ 空気圧仮想触覚グローブ 第一報空気噴流と印加力 ○川原 知洋 (広島大) 徳田 寛一 (広島大) 金子 真 (広島大)</p> <p>1G18 11:20~ ICPF センサに関する研究 第 2 報: 触覚センサとしての応用 ○昆陽 雅司 (神戸大) 岸間 匠 (神戸大) 田所 諭 (神戸大) 高森 年 (神戸大)</p> <p>1G19 11:40~ レスキューロボットのための足裏感圧センサの開発 ○戸田 崇文 (神大) 徳田 徹一 (神大) 田所 諭 (神大) 昆陽 雅司 (神大) 糀 幸久 (神大) 高森 年 (神大)</p>	<p>1H1 センサフュージョン 並木 明夫 (東大)</p> <p>1H14 10:00~ センサフュージョンによるオフロードロボットの状態推定 ○金 聖植 (東大生研) 茅 旭初 (東大生研) ワダ マサキ (東大生研) 橋本 秀紀 (東大生研)</p> <p>1H15 10:20~ ツインボリッシャロボットのための床面に非接触な位置・方向測定器 ○尾谷 浩昭 (山梨大) 新美 友春 (山梨大) 清弘 智昭 (山梨大)</p> <p>1H16 10:40~ Interacting Multiple Model 法に基づく移動ロボットの故障診断 ○橋本 雅文 (広大) 中上 隆 (広大院) 川島 洋之 (神鋼電機) 大場 史憲 (広大)</p> <p>1H17 11:00~ 人間型ロボットの視覚と触覚を用いたはしご昇段行動 ○瀬内 彰信 (東大) 岡田 慧 (東大) 稲葉 雅幸 (東大) 井上 博允 (東大)</p> <p>1H18 11:20~ 聴覚中心窩を利用した方向通過型フィルタによる音源定位・分離 ○中臺 一博 (JST) 松浦 大輔 (JST) 奥乃 博 (京大) 北野 安明 (ソニー CSL)</p> <p>1H19 11:40~ ロボット聴覚実現に向けて -ヒューマノイドロボット SIG2 の開発- ○中臺 一博 (JST) 松浦 大輔 (東工大) 宮下 敬宏 (ATR) 奥乃 博 (京大) 北野 安明 (SONY CSL)</p>

第I室 (B208)	第J室 (B218)	第K室 (A301)	第L室 (A302)
<p>1I1 多脚歩行 (1/2) 湯浅 秀男 (東大/理研 BMC)</p> <p>1I15 10:20~ コオロギを規範とする6脚歩行ロボットの開発 高信 英明 (工学院大) ○塩澤 重章 (工学院大) 大橋 洋一 (工学院大) 針替 庸江 (工学院大) 松居 高行 (工学院大) 三浦 宏文 (工学院大)</p> <p>1I16 10:40~ 鉛直に方向づけられる遊星膝関節脚を有する階段昇降ロボット [PEOPLER] の基本設計 岡田 徳次 (新潟大) ○広川 嘉紀 (新潟大) 坂井 崇敏 (新潟大)</p> <p>1I17 11:00~ 脚階段昇降ロボット [PEOPLER] の膝関節数に依存する移動能力 岡田 徳次 (新潟大) ○坂井 崇敏 (新潟大) 広川 嘉紀 (新潟大)</p> <p>1I18 11:20~ ウマ型4足ロボットによる遷移歩行 ○牧田 忍 (阪大) 久野 真士 (阪大) 古荘 純次 (阪大)</p> <p>1I19 11:40~ 神経振動子を用いた4足歩行ロボットの歩容生成 ○石井 貴幸 (九工大) 石井 和男 (九工大)</p>	<p>1J1 OS: レスキューシステム 田所 諭 (神大), 大須賀公一 (京大)</p> <p>1J14 10:00~ 震災におけるレスキューロボットの作業についての考察 模倣ロボットによるレスキュー作業の取り組み ○徳田 献一 (神戸大) 田所 諭 (神戸大) 昆陽 雅司 (神戸大) 戸田 崇文 (神戸大) 梶 幸久 (神戸大)</p> <p>1J15 10:20~ 移動マニピュレータのレスキューロボットへの応用 -瓦礫撤去作業時の転倒安定性問題- ○吉田 洋 (富山大院) 羽多野 正俊 (富山大) 大住 剛 (富山大) 小原 治樹 (富山大)</p> <p>1J16 10:40~ 空圧ジャンピングの基本特性 塚越 秀行 (東工大) ○佐々木 正志 (東工大) 北川 能 (東工大)</p> <p>1J17 11:00~ 腕脚統合型ロボットの肢先センサによる人体探査 ○喜田 和夫 (阪大) 前 泰志 (阪大) 新井 健生 (阪大) 井上 健司 (阪大)</p> <p>1J18 11:20~ 救助ロボットにおけるハンドシステムの自律・手動協調制御 ○金 大熙 (東海大学) 増田 良介 (東海大学)</p> <p>1J19 11:40~ 小型牽引ロボット群による救助活動のための人体姿勢マニピュレーションアルゴリズム ○岩野 優樹 (京大) 大須賀 公一 (京大) 天野 久徳 (消防研) 菊地 孝司 (日立)</p>	<p>1K1 グラスプレスマニピュレーション 栗栖 正充 (東京電機大)</p> <p>1K15 10:20~ ロボットの押し作業における対象物慣性パラメータの推定 ○余 永 (鹿児島大) 有馬 哲 (鹿児島大) 辻尾 昇三 (鹿児島大)</p> <p>1K16 10:40~ グラスプレス・マニピュレーションにおけるロボット指の制御モードの自動決定 ○前田 雄介 (東大) 新井 民夫 (東大)</p> <p>1K17 11:00~ エアホッケーロボットの打ち返し精度向上と攻撃力強化 ○鈴木 洋平 (電通大) 羽田 芳朗 (電通大) 高瀬 國克 (電通大)</p> <p>1K18 11:20~ 2自由度ロボットの投球動作の予測制御 ○星合 弘明 (三重大) 加藤 典彦 (三重大) 野村 由司彦 (三重大) 松井 博和 (三重大)</p> <p>1K19 11:40~ 1自由度マニピュレータによる物体投げ投げ操作の研究 第2報: 衝撃を起こさない対象物受け渡し操作の提案 ○田畑 徳則 (筑波大) 相山 康道 (筑波大)</p>	<p>1L1 OS: メディカルロボティクス/福祉ロボティクス (1/3) 生田 幸士 (名大)</p> <p>1L14 10:00~ 携帯型位置取得装置 "SmartPointer" の開発 ○五百井 清 (近大) 仙波 亮輔 (近大院) 杉山 義春 (HIS) 結城 賢治 (HIS) 森 隆男 (HIS)</p> <p>1L15 10:20~ 歩行ガイドロボットによる空港内のナビゲーション ○富松 智洋 (山梨大) 小松 啓人 (山梨大) 渡邊 和人 (山梨大) 小谷 信司 (山梨大) 森 英雄 (山梨大)</p> <p>1L16 10:40~ 患者の症状を考慮した電動歩行支援機の動作制御モードの検討 患者転倒時の下肢の筋力に基づく検討 ○甲斐 義弘 (高知工科大) 井上 喜雄 (高知工科大) 川澤 延弘 (高知工科大) 松田 拓也 (高知工科大) 谷岡 哲也 (徳島大) 菅原 憲一 (川崎医療福祉大) 石田 健司 (高知医科大) 山本 博司 (高知医科大)</p> <p>1L17 11:00~ パーキンソン症候群患者用歩行支援・評価装置 ○甲斐 義弘 (高知工科大) 谷岡 哲也 (徳島大) 井上 喜雄 (高知工科大) 松田 拓也 (高知工科大) 菅原 憲一 (川崎医療福祉大) 高坂 要一郎 (細木ユニティ病院) 石田 健司 (高知医科大)</p> <p>1L18 11:20~ 吊り上げ装置付き電動歩行支援機 下肢支持性欠如に起因する転倒の防止制御の検討 ○甲斐 義弘 (高知工科大) 井上 喜雄 (高知工科大) 田能 寿孝 (高知工科大) 中浜 昌文 (高知工科大) 石田 健司 (高知医科大) 山本 博司 (高知医科大)</p> <p>1L19 11:40~ 天井吊り上げ型歩行支援システムの機能と安全対策 ○杉本 旭 (北九大) 佐々木 卓実 (北九大) 齋藤 剛 (産安研) 永田 久雄 (産安研) 染谷 美枝 (ビューロペリタス)</p>

10月12日 AM

第M室 (A312)

1M1

パラレルマニピュレータ
吉瀬 裕 (コマツ)

1M15 10:20～

パラレル機構の剛性解析手法
○尹 祐根 (産総研)
末広 尚七 (産総研)
妻木 勇一 (弘前大)
内山 勝 (東北大)

1M16 10:40～

超高加速パラレルメカニズム NINJA
の開発
永井 清 (立命大)
松本 容明 (堀場製作所)
木村 健一郎 (本田技研)
益原 絆 (立命大)
○大浦 亮一 (立命大)

1M17 11:00～

4自由度パラレルロボット H4 の動的
制御シミュレーション
○チュ ビジョン (東北大)
カンパニー オリビエ (LIRMM)
近野 敦 (東北大)
内山 勝 (東北大)

1M18 11:20～

位置計測によるパラレルメカニズムの
キャリブレーション法
高精度位置決めステージへの適用
○田中 航 (大阪大)
新井 健生 (大阪大)
井上 健司 (大阪大)
前 泰志 (大阪大)
朴 忠植 (OSTEC)

1M19 11:40～

機械式3次元自重補償装置を用いた多
自由度アームの試作
○森田 寿郎 (慶大)
塩澤 裕樹 (早大)
栗原 史好 (早大)
菅野 重樹 (早大)

講演番号の説明:

- 1 桁目: 講演日 (1:12日, 2:13日, 3:14日)
 - 2 桁目: 講演室 (A～M)
 - 3 桁目: セッション時間帯 (1:AM, 2:PM1, 3:PM2)
 - 4 桁目: 講演時間帯
- (注: 4 桁目はセッション内の講演順ではありません.
下 2 桁が同じ講演は同じ時間帯に行われます.)

例えば、講演番号 **2A15** は 2 日目 (10月13日),
A 室 (A102), AM セッションの 10:20～10:40 の
講演を示します。

第 A 室 (A102)	第 B 室 (B107)	第 C 室 (B108)	第 D 室 (B118)
<p>1A2 ロボットビジョン (1/2) 喜多 伸之 (産総研)</p> <p>1A21 13:00~ PCNN-Foveation Model を用いた 手書き文字認識 ○時任 孝二 (北大) 石村 康生 (北大) 和田 充雄 (北大)</p> <p>1A22 13:20~ Color PCNN Vision System の構 築 -情景カラー画像からの物体抽出- ○酒井 武則 (北大) 石村 康生 (北大) 和田 充雄 (北大)</p> <p>1A23 13:40~ ユーザとの対話を用いたサービスロボ ットのための物体認識 ○植原 靖 (阪大) 滝澤 正夫 (阪大) 白井 良明 (阪大) 三浦 純 (阪大) 島田 伸敬 (阪大)</p> <p>1A24 14:00~ 室内における背景画像の推定と影の除 去 ○森田 順也 (阪大) 岩井 儀雄 (阪大) 谷内田 正彦 (阪大)</p> <p>1A25 14:20~ 配電作業全自動化のための作業完了判 定法 (第 2 報) ○岩下 朋亨 (九州電力) 河村 憲太郎 (九州電力) 中島 盛之 (九州電力) 橋口 幸男 (安川電機) 入江 俊充 (安川電機) 後藤 純 (安川電機)</p> <p>1A26 14:40~ 視覚情報の特徴学習による形状識別に 関する研究 ○大谷 卓也 (東大) 國吉 康夫 (東大) 稲葉 雅幸 (東大) 井上 博允 (東大)</p>	<p>1B2 移動ロボットの行動知能 (2/2) 三浦 純 (阪大)</p> <p>1B21 13:00~ 画像情報により移動物体に対応する自 律移動ロボットの知的制御 ○栗原 宣之 (慶大院) 藤井 飛光 (慶大院) 吉田 和夫 (慶大)</p> <p>1B22 13:20~ Sensor Planning for Mobile Robot Localization - Use of Learning Bayesian Net- work Structure - ○周 洪鈞 (中央大学) 坂根 茂幸 (中央大学)</p> <p>1B23 13:40~ 自己組織化マップを用いた障害物回避 手法 その海中ロボットへの適用 ○西田 周平 (九工大) 矢野 孝三 (九工大) 石井 和男 (九工大) 浦 環 (東大生研)</p> <p>1B24 14:00~ 歩行中の視測を考慮した情報量に基づ く注視制御 ○光永 法明 (阪大院) 浅田 稔 (阪大院)</p> <p>1B25 14:20~ 移動ロボットによる椅子の片付け作業 に関する研究 -第 2 報: カラーマークの観測戦略と 運搬作業計画- ○前山 祥一 (大阪電通大) 粒崎 昭洋 (キヤノン) 油田 信一 (筑波大)</p> <p>1B26 14:40~ 惑星環境理解のための画像処理手法の 一考察 ○赤羽 主識 (中央大) 國井 康晴 (中央大) 下田 真吾 (東大) 久保田 孝 (宇宙研)</p>	<p>1C2 ヒューマノイド (2/5) 高西 淳夫 (早大)</p> <p>1C21 13:00~ 可変インピーダンス脚倒立振子に基づ くヒューマノイドの接触状態非依存型 コントローラ的设计 ○杉原 知道 (東大) 中村 仁彦 (東大)</p> <p>1C22 13:20~ 人間型ロボット機構による全身動作マ シミュレーション 足先位置に関する考察 ○原田 研介 (産総研) 金子 真 (広島大)</p> <p>1C23 13:40~ ヒューマノイドロボットの脚と腕を用 いた障害物乗り越え動作 ○山野 光裕 (山形大) 那須 康雄 (山形大) 金子 慎一郎 (山形大) 水戸部 和久 (山形大)</p> <p>1C24 14:00~ ヒューマノイド H7 の足接地場所の 2 次元高速計画法 ○加賀美 聡 (産総研) KUFFNER JAMES(CMU) 西脇 光一 (東大) 稲葉 雅幸 (東大) 井上 博允 (東大)</p> <p>1C25 14:20~ 人型二足歩行ロボットのうつ伏せ状態 からの自動起き 上がり機能の研究 ○白井 義人 (広島工業大学) 北山 正文 (広島工業大学)</p> <p>1C26 14:40~ 人間型ロボットの機構自由度の縮退を 利用した動作 ~縮退の分類と有効性の検証~ ○清水 政宏 (埼玉大) 琴坂 信哉 (埼玉大) 大滝 英征 (埼玉大)</p>	<p>1D2 OS: HRP(ヒューマノイドロボットプ ロジェクト)(2/5) 金広 文男 (産総研)</p> <p>1D21 13:00~ スプリング・ダンパモデルに基づくヒ ューマノイドの動作シミュレーション 第 2 報 ○比留川 博久 (産総研) 金広 文男 (産総研) 金子 健二 (産総研) 横井 一仁 (産総研) 梶田 秀司 (産総研) 藤原 清司 (産総研) 原田 研介 (産総研)</p> <p>1D22 13:20~ トポロジーの異なる経路を計算するデュ アルダイキストラ法 ○藤田 悠介 (東大) 中村 仁彦 (東大) ZVI SHILLER(ACADEMIC COLLEGE)</p> <p>1D23 13:40~ 予見制御理論を応用した 2 足歩行パ ターン生成 ○梶田 秀司 (産総研) 金広 文男 (産総研) 比留川 博久 (産総研)</p> <p>1D24 14:00~ 人間型ロボットの作業移動 腕を用いた手先位置誤差の補正 ○西濱 祐介 (阪大) 井上 健司 (阪大) 新井 健生 (阪大) 前 泰志 (阪大)</p> <p>1D25 14:20~ 人のコツに基づいたヒューマノイドの 動作生成法の介護への適用 ○川村 祐一郎 (筑波大) 今井 晴基 (筑波大) 山海 嘉之 (筑波大)</p> <p>1D26 14:40~ ヒューマノイドロボットに人間的動作 を実現する動作獲得・学習系の開発 ○今井 晴基 (筑波大) 山海 嘉之 (筑波大)</p>

第 E 室 (A201)	第 F 室 (A202)	第 G 室 (A212)	第 H 室 (B207)
<p>1E2 OS: VR とテレロボティクス (2/4) 平井 慎一 (立命館大)</p> <p>1E21 13:00～ 前腕の回旋運動を利用した歩行者の誘導に関する基礎研究 ○鹿糠 歌子 (岩大) 坂口 正道 (岩大) 齋藤 靖二 (岩大) 島地 重幸 (岩大) 橋元 皓 (岩大)</p> <p>1E22 13:20～ 上肢運動のための3次元力覚提示システムの開発 ○今田 裕介 (阪大) 小柳 健一 (阪大) 古荘 純次 (阪大)</p> <p>1E23 13:40～ 空気噴射を用いた撃力ディスプレイに関する研究 ○高江洲 勲 (琉球大) 藤井 智史 (通信総研) 渡嘉敷 浩樹 (琉球大)</p> <p>1E24 14:00～ 動的多指可操作性の提案 マスタ・スレーブハンド設計指標への拡張 横小路 泰義 (京大) ○藤原 政記 (京大) 吉川 恒夫 (京大)</p> <p>1E25 14:20～ サーボ系のハプティックインタフェースに及ぼす影響 ○藪田 哲郎 (横国大) 宮下 英之 (横国大) 本間 淳平 (横国大) 原 正之 (横国大) 山口 友大 (横国大)</p>	<p>1F2 OS: ウェアラブル・ロボティクス (1/2) 山田 陽滋 (豊田工大)</p> <p>1F21 13:00～ USB からの電源供給を利用したウェアラブルロボットの制御 葛西 昭治 (弘前大学) ○妻木 勇一 (弘前大学)</p> <p>1F22 13:20～ 人間肩運動補助用外骨格型ロボットの適応則 ○木口 量夫 (佐賀大) 岩見 航也 (佐賀大) 渡辺 桂吾 (佐賀大) 福田 敏男 (名大)</p> <p>1F23 13:40～ 複合フィルム材を利用したウェアラブルな水素吸蔵合金アクチュエータの試作 ○山田 貴史 (北大) 井野 秀一 (北大) 佐藤 満 (昭和大) 王 少暉 (コベル電子) 伊藤 秀明 (日本製鋼所) 泉 隆 (北海道東海大) 伊福部 達 (東大)</p> <p>1F24 14:00～ ウェアラブル・センサスーツ コンセプトと超音波センサディスク ○田中 孝之 (電通大) 山口 龍介 (電通大) 諸麦 俊司 (長崎大) フェン マリア (UCI)</p> <p>1F25 14:20～ 積層型受動要素を用いたマスタスレーブシステムの開発 ○中山 雄一郎 (立命館大) 全 珍雨 (立命館大) 藤本 大介 (立命館大) 金岡 克弥 (立命館大) 川村 貞夫 (立命館大)</p> <p>1F26 14:40～ 積層受動要素の高剛性化のための表面形状 ○川村 貞夫 (立命館大) 中山 雄一郎 (立命館大)</p>	<p>1G2 力覚・触覚センサ (2/2) 岡田 徳次 (新潟大)</p> <p>1G21 13:00～ 自動感度可変型触覚センサ ○堀江 竜太 (広島大) 金子 真 (広島大)</p> <p>1G22 13:20～ インピーダンス知覚を用いた表面属性の認識 ○菊植 亮 (京大) 吉川 恒夫 (京大)</p> <p>1G23 13:40～ 軟生指ロボットにおける物体性状認識に関する研究 ○渡邊 健士 (東理大) 市川 純章 (東理大) 丸茂 斉 (東理大) 原 文雄 (東理大)</p> <p>1G24 14:00～ 液状感圧ゴムを用いた自由曲面型触覚センサの開発 ○下条 誠 (電通大) 金森 克彦 (PCR Tech) 明 爱国 (電通大) 金森 哉史 (電通大) 石川 正俊 (東大)</p> <p>1G25 14:20～ 把持力制御のための弾性ロボットフィングの指紋形状最適化 ○山田 大介 (慶大) 前野 隆司 (慶大) 山田 陽滋 (豊田工大)</p> <p>1G26 14:40～ 視触覚センサを有する柔軟な指のための滑りの内部表現 ○多田 泰徳 (阪大) 細田 耕 (阪大) 浅田 稔 (阪大)</p>	<p>1H2 OS: 環境適応ロボティクス (1/2) 羅 志偉 (理研 BMC)</p> <p>1H21 13:00～ 超高速インテリジェントビジョンシステム: CPV-II - 2眼システムによるステレオ視実験 - ○向坂 直久 (浜ホト) 豊田 晴義 (浜ホト) 水野 誠一郎 (浜ホト) 中坊 嘉宏 (理研) 石川 正俊 (東大)</p> <p>1H22 13:20～ 超高速ステレオヘッドの開発 ○中坊 嘉宏 (理研 BMC) 向井 利春 (理研 BMC)</p> <p>1H23 13:40～ 視聴覚統合ロボットによる音源定位学習 ○中島 弘道 (理研) 大西 昇 (名大) 向井 利春 (理研)</p> <p>1H24 14:00～ 多次元評価学習系の分散計算による行動獲得 ○小林 祐一 (理研) 湯浅 秀男 (東大, 理研) 細江 繁幸 (名大, 理研)</p> <p>1H25 14:20～ モジュラー型ニューラルネットワークを用いた移動ロボットの行為適応 ○久保田 直行 (福井大) 増田 寛之 (福井大) 小島 史男 (神戸大)</p>

第I室 (B208)	第J室 (B218)	第K室 (A301)	第L室 (A302)
<p>1I2 多脚歩行 (2/2) 米田 完 (東工大)</p> <p>1I21 13:00~ 線形ビジュアルサーボによる四足歩行ロボットの脚先制御 ○井上 幸成 (和大) 丸 典明 (和大)</p> <p>1I22 13:20~ センサ情報を用いたリムメカニズムの不整地歩行 ○牟禮 龍陽 (阪大) 新井 健生 (阪大) 井上 健司 (阪大) 前 泰志 (阪大) 小谷内 範穂 (産総研)</p> <p>1I23 13:40~ 脚式移動マニピュレータにおける冗長自由度を利用したふんばり動作 第2報: 2次元鉛直面内におけるふんばり動作実験 ○田川 傑 (筑波大) 相山 康道 (筑波大) 石渡 雄士 (筑波大)</p> <p>1I24 14:00~ 足先滑り検出による歩行ロボットの動作安定化 -第一報光学式滑り検出センサの評価- ○桐木 利弘 (九大) 瀧本 康明 (九大) 長谷川 勉 (九大)</p> <p>1I25 14:20~ 3次元複雑環境における脚型ロボットの経路計画 光学マウスによる足先の滑り検出および軌道修正 ○五十嵐 洋 (電機大) 柿倉 正義 (電機大)</p> <p>1I26 14:40~ 多脚式移動ロボットの反力有効解FSW (Feasible Solution of Wrench) ○才田 崇王 (京大) 横小路 泰義 (京大) 吉川 恒夫 (京大)</p>	<p>1J2 OS: ロボティクスによる日本の月探査 (1/2) 吉田 和哉 (東北大)</p> <p>1J21 13:00~ 月・惑星ロボット探査ミッション ○久保田 孝 (宇宙研)</p> <p>1J22 13:30~ 月軟着陸実験 (SELENE-B) 構想 中谷 一郎 (ISAS) 松本 甲太郎 (NAL) ○泉 達司 (NASDA)</p> <p>1J23 14:00~ 月面着陸のための画像を用いた航法誘導 ○片山 保宏 (NAL) 二宮 哲次郎 (NAL) 佐々 修一 (NAL) 澤井 秀次郎 (ISAS) 橋本 樹明 (ISAS) 久保田 孝 (ISAS) 石島 義之 (NASDA) 児島 敦 (NASDA)</p> <p>1J24 14:30~ SELENE-Bに向けた月面探査サイエンスローバの検討 ○國井 康晴 (中央大)</p>	<p>1K2 OS: 微細作業 (1/2) 新井 健生 (阪大)</p> <p>1K21 13:00~ 微細作業技術のバイオ分野への応用 ○谷川 民生 (産総研) 新井 健生 (阪大) 新井 史人 (名大)</p> <p>1K23 13:40~ 高速レーザーキャニングによるシンクロナイズドマイクロローザマニピュレーション 新井 史人 (名大) ○酒見 敏弘 (名大) 福田 敏男 (名大)</p> <p>1K24 14:00~ メチルセルロースの熱ゲル化を用いた微生物分離システムに関する研究 新井 史人 (名大, さきがけ研究21) ○市川 明彦 (名大) 福田 敏男 (名大) 桂樹 徹 (奈良先端大)</p> <p>1K25 14:20~ 微生物採取を目的とした高感度高剛性を特徴とする新型触覚センサ 新井 史人 (名大, 科技団) ○元尾 幸平 (名大) KWON PAUL G R. (名大) 福田 敏男 (名大) 市川 明彦 (名大)</p> <p>1K26 14:40~ マイクロハンド用微小力センサーの開発 ○米田 敬 (筑波大) 谷川 民生 (産総研) 谷江 和雄 (産総研)</p>	<p>1L2 OS: メディカルロボティクス/福祉ロボティクス (2/3) 杉本 旭 (北九大)</p> <p>1L21 13:00~ 携帯型歩行支援システムの開発 ○安部 圭祐 (山梨大) 小谷 信司 (山梨大) 森 英雄 (山梨大)</p> <p>1L22 13:20~ 歩行ガイドロボットの障害物検出と回避 ○須藤 浩行 (山梨大) 近山 裕一 (山梨大) 小谷 信司 (山梨大) 森 英雄 (山梨大)</p> <p>1L23 13:40~ 食物の嚥下評価のための舌・咽喉ロボットモデル ○小暮 孝彦 (都立大) 矢野 亜紀子 (都立大) 中村 達也 (都立大) 水沼 博 (都立大)</p> <p>1L24 14:00~ ポータブル力覚付バーチャル内視鏡システムの研究 (第7報) 提示力キャリブレーション系と高精度大腸モデルの開発 ○生田 幸士 (名大) 福山 純也 (名大) 笹子 宏史 (名大)</p> <p>1L25 14:20~ 脳血管内腔を再現した手術試行用医療モデル 福田 敏男 (名大) 新井 史人 (名大) ○池田 誠一 (名大) 根来 真 (藤田) 高橋 郁夫 (安城)</p> <p>1L26 14:40~ 安全能動カテーテル用マイクロニューマティックの研究 (第4報) 屈曲制御特性の大幅改善と血管モデル実験 生田 幸士 (名大) 八幡 紀之 (名大) ○山本 隆弘 (名大) 市川 尋信 (名大) 鈴木 克也 (名大)</p>

10月12日 PM1

第M室 (A312)

1M2

腿駆動ロボット
兵頭 和人 (神奈川工大)

1M21 13:00～

ストランド筋型脚移動ロボットの学習
に基づく歩行動作実現
○中野 淳志 (東海大)
鈴木 昌和 (東海大)
石坂 昭夫 (東海大)

1M22 13:20～

遺伝アルゴリズムによる腿駆動機構の
関節剛性の最適化
○朴 賢逸 (明治大)
登坂 博和 (神奈川工大)
小林 博明 (明治大)

1M23 13:40～

剛性可変機構に用いる非線形ばねの設
計法
○林原 靖男 (桐蔭横浜大)

1M24 14:00～

非線形弾性システムを有するアクチュ
エータ (ANLES) を用いた剛性制御
3自由度腿駆動関節への適用
○清水 祐貴 (東海大)
小金澤 鋼一 (東海大)

1M25 14:20～

パラレルワイヤ駆動システムにおける
ワイヤ張力の最適化
○余 永 (鹿児島大)
石井 貴喜 (鹿児島大)
辻尾 昇三 (鹿児島大)

1M26 14:40～

Frictionless Belt Pulley を利用し
た腿駆動ロボット
第一報基本実験による F.B.P. の有用
性確認
木野 仁 (福岡工大)
○岡村 成泰 (福岡工大)
寺本 周平 (福岡工大)

講演番号の説明:

- 1 桁目: 講演日 (1:12日, 2:13日, 3:14日)
 - 2 桁目: 講演室 (A～M)
 - 3 桁目: セッション時間帯 (1:AM, 2:PM1, 3:PM2)
 - 4 桁目: 講演時間帯
- (注: 4 桁目はセッション内の講演順ではありません.
下 2 桁が同じ講演は同じ時間帯に行われます.)

例えば、講演番号 **2A15** は 2 日目 (10月13日),
A 室 (A102), AM セッションの 10:20～10:40 の
講演を示します。

第A室 (A102)	第B室 (B107)	第C室 (B108)	第D室 (B118)
<p>1A3 ロボットビジョン (2/2) 木室 義彦 (ISIT/KYUSHU)</p> <p>1A31 15:20~ 高速ビジョンチップのためのぶれ画像復元の手法 ○沓掛 暁史 (大分産科技セ) 佐藤 辰雄 (大分産科技セ) 鏡 慎吾 (東大) 小室 孝 (東大) 石川 正俊 (東大)</p> <p>1A32 15:40~ 利き眼を有するビジョンシステムに関する研究 利き眼ビジョンシステムの試作 ○清水 創太 (東海大学)</p> <p>1A33 16:00~ 移動ロボットのための単眼ビジョンを用いた物体認識と姿勢推定 マップの利用による精度と効率の向上 ○友納 正裕 (筑波大学) 油田 信一 (筑波大学)</p> <p>1A34 16:20~ 三次元位置姿勢計測を行う人工マークの設計 ○香月 理絵 (東大) 太田 順 (東大) 水田 貴久 (東大) 新井 民夫 (東大) 植山 剛 (デンソーウェーブ) 西山 強志 (デンソーウェーブ)</p> <p>1A35 16:40~ 固有空間法による物体の姿勢推定機能を有するロボットビジョン ○林田 誠 (青学大) 戸田 健吾 (青学大) 富山 健 (青学大)</p> <p>1A36 17:00~ 画像ベースによる固有空間法を用いた環境の学習と異常検出 ○神原 利彦 (広島市立大)</p> <p>1A37 17:20~ 無人化生産支援ロボットのトラブル認識 ○清水 茂則 (電通大) 関口 尚大 (電通大) 田中 一男 (電通大) 田中 孝之 (電通大) 荒島 謙治 (Sony)</p>	<p>1B3 群知能ロボット 浅間 一 (理研)</p> <p>1B31 15:20~ 免疫ネットワークモデルを用いた自律分散型協調事故回避アルゴリズムとその有効性 ○河野 生吾 (中大) 國井 康晴 (中大)</p> <p>1B32 15:40~ 方策勾配法を用いたマルチロボット系の経路計画 ○五十嵐 治一 (近畿大工) 石原 聖司 (近畿大工)</p> <p>1B33 16:00~ 目標と評価情報を用いた協調制御手法 ○酒井 大樹 (慶大院) 林 良拓 (慶大院) 吉田 和夫 (慶大)</p> <p>1B34 16:20~ グラフ上の反応拡散方程式を用いた協調探索計画 ○ TREVAI CHOMCHANA (東大) 深澤 佑介 (東大) 太田 順 (東大) 湯浅 秀男 (東大/BMC) 新井 民夫 (東大) 浅間 一 (RIKEN)</p> <p>1B35 16:40~ 単純な相互作用を有する群ロボットの集群行動 巣から等距離等間隔で複数餌場がある場合 ○菅原 研 (電通大) 渡辺 俊典 (電通大)</p> <p>1B36 17:00~ The Development of a Cellular Manufacturing System Based on Movable Cells ○ TAKADA FABIO (東大) 下村 芳樹 (東大) 富山 哲男 (デルフト工大)</p> <p>1B37 17:20~ Plug&Produce 機能を備えたホロニック組立システム 交渉によるスケジューリング機構の提案 ○井澤 秀益 (東大) 前田 雄介 (東大) 菊池 悠 (NTT ドコモ) 小河 寛揮 (東大) 新井 民夫 (東大)</p> <p>1B38 17:40~ 協調行動を考慮したサッカーロボットの行動選択インテグレートの設計手法 向後 潤一 (慶大院) ○藤井 飛光 (慶大院) 吉田 和夫 (慶應大)</p>	<p>1C3 ヒューマノイド (3/5) 琴坂 信哉 (埼玉大)</p> <p>1C31 15:20~ 身体性に基づいた環境・ロボット自身における新奇性検出 野田 邦昭 (早大) ○鈴木 基高 (早大) 尾形 哲也 (理研, 早大) 菅野 重樹 (早大)</p> <p>1C32 15:40~ Recurrent Neural Network Language for Robot Learning ○ ZAIER RIADH (富士通オートメーション) 永嶋 史朗 (富士通研)</p> <p>1C33 16:00~ サポートベクターマシンを用いた話者トラッキング注意制御 ○松浦 大輔 (JST) 中臺 一博 (JST) 奥乃 博 (京大) 北野 宏明 (ソニー CSL)</p> <p>1C34 16:20~ Neural Locomotion Controller Design and Implementation for Humanoid Robot ○ JIANG SHAN (富士通研) 永嶋 史朗 (富士通研)</p> <p>1C35 16:40~ CPG/NP によるロボット運動学習 ○永嶋 史朗 (富士通研)</p> <p>1C36 17:00~ ヒューマノイド腿太の模倣行動における随意・反射行動の統合 ○吉海 智晃 (東大) 水内 郁夫 (東大) 佐藤 大輔 (東大) 吉田 茂徳 (東大) 稲葉 雅幸 (東大) 井上 博允 (東大)</p> <p>1C37 17:20~ ヒューマノイドロボットの複数の全身運動パターンとの共通空間の獲得 ○多谷 浩嗣 (東大) 中村 仁彦 (東大/CREST)</p> <p>1C38 17:40~ 脊椎を持つ全身駆動ヒューマノイド腿太によるプランコ動作 ○水内 郁夫 (東大) 吉海 智明 (東大) 佐藤 大輔 (東大) 吉田 成徳 (東大) 稲葉 雅幸 (東大) 井上 博允 (東大)</p>	<p>1D3 OS: HRP (ヒューマノイドロボットプロジェクト)(3/5) 比留川 博久 (産総研)</p> <p>1D31 15:20~ ヒューマノイドの屋外共同作業への応用 横山 和彦 (安川電機) 安田 賢一 (安川電機) 深瀬 勇太郎 (清水建設) 河井 良浩 (産総研) 赤地 一彦 (川田工業) 五十榎 隆勝 (川田工業) 金広 文男 (産総研) ○金子 健二 (産総研) 比留川 博久 (産総研)</p> <p>1D32 15:40~ HRP-2 プロトタイプの開発 ○金子 健二 (産総研) 金広 文男 (産総研) 梶田 秀司 (産総研) 横山 和彦 (安川電機) 赤地 一彦 (川田工業) 川崎 俊和 (川田工業) 太田 成彦 (川田工業) 五十榎 隆勝 (川田工業)</p> <p>1D33 16:00~ HRP ヒューマノイドプラットフォームの運動制御システム ○金広 文男 (産総研) 藤原 清司 (産総研) 原田 研介 (産総研) 金子 健二 (産総研) 梶田 秀司 (産総研) 横井 一仁 (産総研) 比留川 博久 (産総研)</p> <p>1D34 16:20~ HRP-2P 搭載視覚システムの開発 ○深瀬 勇太郎 (清水建設) 河井 良浩 (産総研) 富田 文明 (産総研) 池野 良平 (スタンレー電気) 石山 豊 (スタンレー電気)</p> <p>1D35 16:40~ 人と人間型ロボットとの協調搬送 人間協調・共存型ロボットシステム (屋外共同作業) ○安田 賢一 (安川電機) 横山 和彦 (安川電機) 永田 英夫 (安川電機) 半田 博幸 (安川電機)</p> <p>1D36 17:00~ ヒューマノイドロボットの転倒と着地時の衝撃 ○藤原 清司 (産総研) 梶田 秀司 (産総研) 金広 文男 (産総研) 比留川 博久 (産総研)</p>

第 E 室 (A201)	第 F 室 (A202)	第 G 室 (A212)	第 H 室 (B207)
<p>1E3 OS: VR とテレロボティクス (3/4) 横小路 泰義 (京大)</p> <p>1E31 15:20～ ヒトの表面粗さ弁別機構の解明と微小 段差呈示装置の開発 ○川村 拓也 (岐阜大) 谷 和男 (岐阜大) 大岡 昌博 (静岡理工大) 宮岡 徹 (静岡理工大) 三矢 保永 (名大)</p> <p>1E32 15:40～ 単一アクチュエータ制御型触覚ディス プレイの提案 ○福地 雅人 (琉球大) 渡嘉敷 浩樹 (琉球大)</p> <p>1E33 16:00～ ロボットハンドからの触覚情報を人間 の触覚神経経路により提示するシステ ムの開発 下条 誠 (電通大) ○牧野 了太 (電通大) 小川 博教 (電通大) 鈴木 隆文 (電通大) 並木 明夫 (東大) 齋藤 敬 (東大) 國本 雅也 (横浜労災) 石川 正俊 (東大) 満洲 邦彦 (東大)</p> <p>1E34 16:20～ 遠隔臨場感把持のための触覚センサ内 蔵ソフトフィンガ ○西 恒介 (名工大) 佐野 明人 (名工大) 藤本 英雄 (名工大)</p> <p>1E35 16:40～ 触覚情報の遠隔伝達を目的とした触覚 センサの研究 設計パラメータの決定及び評価 ○神山 和人 (東大) 梶本 裕之 (東大) 稲見 昌彦 (東大) 川上 直樹 (東大) 館 暉 (東大)</p> <p>1E36 17:00～ 対向型多指触覚インターフェイスの研 究開発 川崎 晴久 (岐阜大) ○田中 祐治 (岐阜大) 高井 潤 (岐阜大) 毛利 哲也 (岐阜大 VSL) ムラド シャラフディン (岐阜大 VSL)</p>	<p>1F3 OS: ウェアラブル・ロボティクス (2/2) 川村 貞夫 (立命館大)</p> <p>1F31 15:20～ 関節に弾性を有する保護被服に対する SkilMate の機構透明性に基づく制御 の実験的考察 ○森園 哲也 (豊田工大) 山田 陽滋 (豊田工大) 土井 章嘉 (豊田自動織機) 梅谷 陽二 (豊田工大)</p> <p>1F32 15:40～ EVA グローブの動きづらさ補償装置 2号機の試作 山田 陽滋 (豊田工大) 森園 哲也 (豊田工大) ○佐藤 一哉 (豊田工大) 梅谷 陽二 (豊田工大) 澁谷 央利 ((株) デンソー)</p> <p>1F33 16:00～ マッスルスーツの開発 マスタースレープ式動作実験 ○小林 宏 (東理大, JST) 内村 明高 (東理大) 椎葉 太一 (東理大) 石田 佑輔 (東理大)</p> <p>1F34 16:20～ 膝関節周りの EMG とインピーダンス 調整に基づいた HAL-3 による脚の パワーアシスト制御 ○李 秀雄 (筑波大) 山海 嘉之 (筑波大)</p>	<p>1G3 ビジュアル・インタフェース 梅田 和昇 (中大)</p> <p>1G31 15:20～ 全方位ヘッドマウントカメラによる実 時間指示動作認識 ○関下 以大 (阪大) 岩井 儀雄 (阪大) 谷内田 正彦 (阪大)</p> <p>1G32 15:40～ 全方位視覚センサによる顔画像列から の個人識別 ○小原 ゆう (阪大) 八木 康史 (阪大) 横山 太郎 (阪大) 谷内田 正彦 (阪大)</p> <p>1G33 16:00～ 受付案内ロボット ASKA における画 像を用いた人発見・追跡 ○明賀 陽平 (奈良先端大) 田合 弘幸 (特許庁) 松本 吉央 (奈良先端大) 小笠原 司 (奈良先端大)</p> <p>1G34 16:20～ 人間にアプローチするロボットの構築 ○田口 雄一 (九工大) 河野 宗一 (九工大) 榎田 修一 (九工大) 江島 俊朗 (九工大)</p> <p>1G35 16:40～ 多視点画像を用いたバーチャルクレイ モデリングインタフェース 上田 悦子 (奈良先端大) ○児玉 浩卓 (奈良先端大) 松本 吉央 (奈良先端大) 小笠原 司 (奈良先端大)</p>	<p>1H3 OS: 環境適応ロボティクス (2/2) 向井 利春 (理研 BMC)</p> <p>1H31 15:20～ 全身触覚情報に基づくフルボディ・マ ニピュレーション ○浅野 文彦 (理研) 羅 志偉 (理研) 細江 繁幸 (理研)</p> <p>1H32 15:40～ Force-Dependent Stiffness of Mechanisms with Ser- rial Structure ○シビニン ミハイル (理研) 細江 繁幸 (名大, 理研) 内山 勝 (東北大, 理研) 羅 志偉 (理研)</p> <p>1H33 16:00～ 二足歩行運動における筋機構の適応制 御メカニズム ○中山 学之 (理研) 木村 英紀 (東大, 理研)</p> <p>1H34 16:20～ 安定余裕をもつ四足ロボットの全方位 歩行 富田 修平 (茨大) ○本田 良徳 (茨大) 馬 書根 (茨大)</p> <p>1H35 16:40～ 斜面における四足歩行ロボットの全方 位歩行 ○本田 良徳 (茨大) 馬 書根 (茨大) 井上 康介 (茨大)</p> <p>1H36 17:00～ 同軸2輪倒立振り子型ヒューマノイドの 多自由度制御 ○宮下 敬宏 (ATR-MIS) 石黒 浩 (和歌山大)</p>

第I室 (B208)	第J室 (B218)	第K室 (A301)	第L室 (A302)
<p>1I3 2足歩行 (1/2) 梶田 秀司 (産総研)</p> <p>1I31 15:20～ 脚部にパラレルリンク機構を用いた2足ロコモータの開発 第1報：ハードウェアの設計・開発 菅原 雄介 (早大) 圓戸 辰郎 (早大) ○細島 拓也 (早大) 御厨 裕 (早大) 林 憲玉 (神奈川工大) 高西 淳夫 (早大)</p> <p>1I32 15:40～ 脚部にパラレルリンク機構を用いた2足ロコモータの開発 第2報：制御方式と歩行実験 ○菅原 雄介 (早大院) 圓戸 辰郎 (早大院) 細島 拓也 (早大院) 御厨 裕 (早大院) 林 憲玉 (神工大・早大 HRI) 高西 淳夫 (早大・早大 HRI)</p> <p>1I33 16:00～ つま先立ちと足底面接触を利用した2足歩行実験 ○高橋 太郎 (ソニー) 河村 篤男 (横浜国大)</p> <p>1I34 16:20～ 脚の振り降ろしを利用した起き上がり運動について ○伊藤 聡 (岐阜大) 阪 圭央 (岐阜大) 川崎 晴久 (岐阜大)</p> <p>1I35 16:40～ 二足歩行ロボット MARI-1 の消費エネルギー分析 ○岡村 美基男 (横国大) 花宮 大介 (横国大) 河村 篤男 (横国大)</p> <p>1I36 17:00～ 2足歩行ロボットのエネルギー効率の考察 -電池での長時間連続動作動作の検証- ○小坂 雅博 (HEW)</p>	<p>1J3 OS: ロボティクスによる日本の月探査 (2/2) 久保田 孝 (宇宙研)</p> <p>1J31 15:20～ 地面とタイヤの力学に基づいた探査ローバーのモデリングと制御 ○吉田 和哉 (東北大) 濱野 博史 (マツダ)</p> <p>1J32 15:40～ DEM による月面ローバ用車輪走行性能解析 ○藤井 勇人 (京大) 笈田 昭 (京大) 中嶋 洋 (京大) 桃津 正敏 (京大) 金森 洋史 (NASDA) 横山 隆明 (NASDA)</p> <p>1J33 16:00～ 月面ローバーの姿勢測定のための太陽方位センサの開発 車体走行時の揺れに対する追従実験 ○古城 聡子 (筑波大) 金森 洋史 (NASDA) 油田 信一 (筑波大)</p> <p>1J34 16:20～ 遠隔操縦で走行する小型移動ロボットの走行可能性の自律判定 ○橋本 一馬 (筑波大) 油田 信一 (筑波大)</p> <p>1J35 16:40～ もぐら型月・惑星掘削探査ロボットの開発と掘削実験 吉田 和哉 (東北大) ○水野 昇幸 (東北大) 横山 隆明 (NASDA) 金森 洋史 (NASDA) 園山 実 (三菱総研) 渡部 尚 (エステック (株))</p> <p>1J36 17:00～ 月面レゴリス層探査のための全身埋没型掘削ロボットとその地中推進手法 ○渡邊 恵佑 (東京大) 下田 真吾 (東京大) 久保田 孝 (宇宙研) 中谷 一郎 (宇宙研)</p>	<p>1K3 OS: 微細作業 (2/2) 新井 史人 (名大)</p> <p>1K31 15:20～ 薄板ヒンジ機構を用いた二本指マイクロハンドの開発 ○谷川 民生 (産総研) 浮穴 基英 (日立サイエンス) 森田 一弘 (日立サイエンス) 藤井 和博 (日立サイエンス) 新井 健生 (阪大)</p> <p>1K32 15:40～ パラレルメカニズムの特異点に着目した微細ステージ ○増田 峰知 (三重科振) 新井 健生 (大阪大) 井上 健司 (大阪大) 前 泰志 (大阪大)</p> <p>1K33 16:00～ マイクロロマンビュレーションシステムにおけるフォルト・トレランス型力覚フィードバックの試み ○小西 良 (東海大) 山本 佳男 (東海大) 川上 辰男 (三友製作所)</p> <p>1K34 16:20～ マイクロロマンビュレーションのための電圧印加による微小小球離脱 ○齋藤 滋規 (東工大) 姫野 秀雄 (東工大) 高橋 邦夫 (東工大) 恩澤 忠男 (東工大)</p> <p>1K35 16:40～ Shape Modifications of Carbon Nanotubes through Nanorobotic Manipulations ○董 立新 (名大) 新井 史人 (名大) 福田 敏男 (名大)</p>	<p>1L3 OS: メディカルロボティクス/福祉ロボティクス (3/3) 藤江 正克 (早大)</p> <p>1L31 15:20～ 腹腔鏡下手術支援用一体型マニピュレータ (ロボット鉗子) の開発 簡易支持機構の開発と高機能支持機構の検討 ○神野 誠 (東芝) 宮川 豊美 (東芝) 砂押 貴光 (東芝) 羽藤 武宏 (東芝) 松日楽 信人 (東芝) 森川 康英 (慶大) 小澤 壯治 (慶大) 古川 俊治 (慶大) 北島 政樹 (慶大) 中澤 和夫 (慶大)</p> <p>1L32 15:40～ 遠隔深部腹腔内手術用ハイパーフィングァーの開発 (第5報) 高機能小型臨床モデルと臓器縫合の実現 生田 幸士 (名大) ○長谷川 貴彦 (名大) 趙府 慎一 (名大)</p> <p>1L33 16:00～ 遠隔超音波診断システムの制御系の構築 (第3報) インピーダンス可変制御を用いた操作性向上 ○小泉 憲裕 (東大) 加藤 孝宏 (東大) 割澤 伸一 (東大) 光石 衛 (東大) 橋詰 博行 (岡山大)</p> <p>1L34 16:20～ 遠隔マイクロサージャリシステムの研究 (第3報) 臨床用ポータブルプロトタイプの開発と検証実験 生田 幸士 (名大) 佐々木 啓次 (名大) ○山本 圭一 (名大) 島田 隆之 (名大)</p> <p>1L35 16:40～ 腹腔鏡下外科手術のための融接鉗子の試作 ○坂口 正道 (岩大) 島地 重幸 (岩大) 橋元 皓 (岩大) 佐々木 章 (岩医大)</p> <p>1L36 17:00～ 人工食道用螺旋スクリュー機構の開発 ○鈴木 高宏 (東大生研) 新谷 賢 (東大生研) 成瀬 勝俊 (東大医)</p>

10月12日 PM2

第M室 (A312)

1M3

産業応用・ロボットコントローラ
大西 献 (三菱重工)

1M31 15:20～

ロボットによるスピニング加工の研究
研究の構想と予備実験
○荒井 裕彦 (産総研)

1M32 15:40～

セル生産のための力センサモジュール
を用いた作業時間計測システム
佐藤 知正 (東大)
○一柳 星文 (東大)
森 武俊 (東大)

1M33 16:00～

躯体計測システムの開発
○宮川 拓 (琉球大)
玉城 史朗 (琉球大)
呉屋 良和 (金秀アルミ)
呉屋 守章 (金秀本社)
渡嘉敷 浩樹 (琉球大)

1M34 16:20～

多自由度を有する垂直多関節型ロボット
PA-10 のコンプライアンスの計測
○積際 徹 (同志社大)
横川 隆一 (同志社大)
原 敬 (同志社大)

1M35 16:40～

産業用ロボットの衝突検知方式
○前川 清石 (三菱電機)

1M36 17:00～

多関節ロボットのための汎用性の高い
関節モジュールの開発
○山崎 文敬 (阪大)
光永 法明 (阪大)
細田 耕 (阪大)
浅田 稔 (阪大)

1M37 17:20～

分散型高性能ロボットコントローラの
開発
○角谷 和重 (三洋電機)
宮治 伸 (三洋電機)
片岡 信哉 (三洋電機)
東條 直人 (三洋電機)

1M38 17:40～

拡張型モータ・センサモジュールを実
現するインテリジェントコンタクト端
子の設計
○冬野 明 (東大)
岡田 慧 (東大)
稲葉 雅幸 (東大)
井上 博允 (東大)

講演番号の説明:

- 1 桁目: 講演日 (1:12日, 2:13日, 3:14日)
 - 2 桁目: 講演室 (A～M)
 - 3 桁目: セッション時間帯 (1:AM, 2:PM1, 3:PM2)
 - 4 桁目: 講演時間帯
- (注: 4 桁目はセッション内の講演順ではありません。
下 2 桁が同じ講演は同じ時間帯に行われます。)

例えば、講演番号 **2A15** は 2 日目 (10月13日),
A 室 (A102), AM セッションの 10:20～10:40 の
講演を示します。

第 A 室 (A102)	第 B 室 (B107)	第 C 室 (B108)	第 D 室 (B118)
<p>2A1 3次元視覚 丸典明(和歌山大)</p> <p>2A11 09:00～ 遠隔立体視システムの研究 ○西中 孝一(明大) 田中 克典(明大) 武野 純一(明大)</p> <p>2A12 09:20～ 解像度制御型 Level Set Method による高速な位相適応型モデリング ○由井 俊太郎(九大) 原 健二(東大) 査 紅彬(北京大) 倉爪 亮(九大) 長谷川 勉(九大)</p> <p>2A13 09:40～ 新型人工視覚 ○坪井 勇政(明大) 熊沢 正浩(明大) 武野 純一(明大)</p> <p>2A14 10:00～ 高速・小型・安価なレンジファインダシステムの開発 ○正木 潤(九大) 岡田 伸廣(九大) 近藤 英二(九大)</p> <p>2A15 10:20～ 惑星探査ローバ搭載に向けた Shadow Range Finder の誤差と精度向上 ○後藤 妙子(中央大) 國井 康晴(中央大)</p> <p>2A16 10:40～ 平面領域検出における相対視差画像の利用の検討 ○梅田 和昇(中大)</p> <p>2A17 11:00～ 平滑化した輝度曲線を用いたステレオマッチング手法の基礎研究 ○北野 宏幸(創価大) 伊藤 邦彦(創価大) 伊与田 健敏(創価大) 崔 龍雲(創価大) 久保田 譲(創価大) 渡辺 一弘(創価大)</p> <p>2A18 11:20～ ステレオカメラにおけるエビポーラ線の平行化 ○実吉 敬二(東工大) 大澤 達哉(東工大)</p> <p>2A19 11:40～ 高精細パノラマ画像入力システム ○福井 章仁(阪大) 八木 康史(阪大) 谷内田 正彦(阪大)</p>	<p>2B1 移動ロボットの経路計画 (1/2) 丸典 雅文(広大)</p> <p>2B13 09:40～ コンプライアンス機構を有する群ロボットを用いた直方形体の協調押し搬送制御 軌道計画と動的応答の数値シミュレーション ○小島 宏行(群馬大) 松田 一彦(富士重工)</p> <p>2B14 10:00～ ニューラルネットワークを用いた4脚歩行ロボットの障害物回避 ○泉 清高(佐賀大) 山口 智浩(佐賀大) 渡辺 桂吾(佐賀大) 木口 量夫(佐賀大)</p> <p>2B15 10:20～ 非ホロノミック車両の経路生成形レギュレータによるフィードバック制御 ○高島 昭彦(室工大) 橋本 幸男(室工大) 花島 直彦(室工大) 疋田 弘光(室工大) 山下 光久(室工大)</p> <p>2B16 10:40～ 積載物のすべり移動を考慮した移動ロボットのモデリングと走行実験 ○竹内 元哉(福井大) 池田 毅(福井大) 見浪 護(福井大)</p> <p>2B17 11:00～ モデル化が困難なロボットの動作計画獲得データの信頼度に基づく障害物回避 ○大川 一也(千葉大) 油田 信一(筑波大)</p> <p>2B18 11:20～ 人間との相互関係に基づく案内ロボットの制御 ○溝渕 宣誠(高知工科大) 王 碩玉(高知工科大) 河田 耕一(高知工科大) 山本 正樹(松下電器産業)</p> <p>2B19 11:40～ ユーザフレンドリな経路生成システムを用いた移動ロボットの経路生成法 ○鬼頭 朋見(東大) 太田 順(東大) 新井 民夫(東大) 植山 剛(デンソーウェーブ) 西山 強志(デンソーウェーブ)</p>	<p>2C1 感情・表情コミュニケーション 菅野 重樹(早大)</p> <p>2C12 09:20～ ペットロボットに対する主観的愛着度の推移 ○橋本 智己(那須大)</p> <p>2C13 09:40～ ラクビーボール型感情表現ロボットにおける感情生成機構のモデル化 ○酒井 東悟(関東学院大院) 大貫 雅和(関東学院大院) 小松 督(関東学院大) 金田 徹(関東学院大)</p> <p>2C14 10:00～ 顔ロボット IV の開発 制御点の刷新と機構の改良 ○小林 宏(東理大, JST, PREST) 市川 充郎(東理大) 千田 大(東理大) 椎葉 太一(東理大)</p> <p>2C15 10:20～ 新しい人間形顔部ロボット WE-4 の開発 -小型眼球・眼瞼および眉機構の開発および情動表出能力の向上- ○松本 宗道(早大大学院) 三輪 洋靖(早大大学院) 大口 哲矢(早大大学院) 岡部 康弘(早大大学院) 伊藤 大介(早大大学院) 伊藤 加寿子(早大大学院) 高信 英明(工学院大) 高西 淳夫(早大)</p> <p>2C16 10:40～ ヒューマノイドロボット用心理モデルの構築 -学習システム・気分ベクトル・2次情動方程式の導入- ○三輪 洋靖(早大大学院) 大口 哲矢(早大大学院) 松本 宗道(早大大学院) 岡部 康弘(早大大学院) 伊藤 大介(早大大学院) 伊藤 加寿子(早大大学院) 高信 英明(工学院大) 高西 淳夫(早大)</p> <p>2C17 11:00～ 表情変化パラメータの正規化手法を用いた顔表情生成による感情表現 福田 敏男(名大) ○中島 正和(名大) 新井 史人(名大) 長谷川 泰久(名大)</p> <p>2C18 11:20～ Development of CRF 3 System for Human-Robot Mutual Communication ○Jung Myung-Jin(名大) 新井 史人(名大) 福田 敏男(名大) 楊 劍鳴(名城大) 末松 良一(名大)</p> <p>2C19 11:40～ ロボットの顔表情の自動生成に関する研究 ○山野 彰(明大) 武野 純一(明大)</p>	<p>2D1 OS: HRP(ヒューマノイドロボットプロジェクト)(4/5) 横小路 泰義(京大)</p> <p>2D14 10:00～ 人間型ロボットによる産業車両の遠隔運転 HRP 代行運転分野 ○横井 一仁(産総研) 中嶋 勝己(川崎重工) 柳原 好孝(東急建設) 横小路 泰義(京大)</p> <p>2D15 10:20～ 人間型ロボット用着座シートの衝撃解析・振動試験 (HRP 代行運転分野) ○上野 隆雄(東急建設) 柳原 好孝(東急建設) 児玉 啓吾(東急建設) 光永 純一(東急建設)</p> <p>2D16 10:40～ 可搬型遠隔制御装置の開発 (HRP 代行運転分野) ○中嶋 勝己(川崎重工) 家中 良太(川崎重工) 藤森 潤(川崎重工) 加賀谷 博昭(川崎重工) 森山 尚(川崎重工) 連沼 仁志(川崎重工) 久保田 哲也(川崎重工) 志子田 繁一(川崎重工)</p> <p>2D17 11:00～ 人間型ロボットの遠隔操作手法の開発 (HRP 代行運転分野) ○連沼 仁志(川崎重工) 中嶋 勝己(川崎重工) 小林 政巳(川崎重工) 御船 文里(川崎重工) 宮原 啓造(川崎重工) NEO EE SIAN(産総研) 横井 一仁(産総研)</p> <p>2D18 11:20～ 人間型ロボットによる着座型作業機械の運転操作実証実験 (HRP 代行運転分野) ○柳原 好孝(東急建設) 大矢 和久(東急建設) 上野 隆雄(東急建設) 中嶋 勝己(川崎重工) 小林 政巳(川崎重工) 連沼 仁志(川崎重工) 御船 文里(川崎重工) 宮原 啓造(川崎重工) NEO EE SIAN(産総研) 横井 一仁(産総研)</p> <p>2D19 11:40～ ヒューマノイドロボットの全身遠隔操作 手先可到達領域の算出 ○NEO EE SIAN(筑波大) 横井 一仁(産総研) 金広 文男(産総研) 梶田 秀司(産総研) 谷江 和雄(産総研)</p>

第 E 室 (A201)	第 F 室 (A202)	第 G 室 (A212)	第 H 室 (B207)
<p>2E1 OS: VR とテレロボティクス (4/4) 佐野 明人 (名工大)</p> <p>2E14 10:00～ 分散オブジェクト技術に基づく遠隔操作型移動マニピュレータ マスタスレーブ操作と自動動作の融合によるドア開け実験 ○大明 準治 (東芝) 尾崎 文夫 (東芝) 松日楽 信人 (東芝)</p> <p>2E15 10:20～ 人間共存型ロボットの遠隔操作に関する研究 (第 10 報) —融合制御に対する矩形環境による影響の検討— ○萩原 潔 (静岡大) 松丸 隆文 (静岡大)</p> <p>2E16 10:40～ 人間共存型ロボットの遠隔操作に関する研究 (第 11 報) —ある時点まで連続的に予告表示する方法の有効性の検討— ○工藤 新之介 (静岡大) 松丸 隆文 (静岡大)</p> <p>2E17 11:00～ 遠隔操作ロボットにおける分散制御系の構築に関する研究 遠隔操作と自律系の調停システムの構成 水川 真 (芝浦工大) ○松原 安彦 (芝浦工大) 安藤 吉伸 (芝浦工大)</p> <p>2E18 11:20～ 物理エージェントシステム (PAS) の開発 システム構成及びその記述 水川 真 (芝浦工大) ○遠藤 一人 (芝浦工大) 松原 安彦 (芝浦工大) 大塚 隆行 (芝浦工大) 安藤 吉伸 (芝浦工大)</p> <p>2E19 11:40～ 通信端末として身振り手振りを伝達し外装デザインを考慮した分身型等身大ヒューマノイドロボットの提案 ○平岩 明 (ドコモ) 林 宏樹 (ドコモ) 真鍋 宏幸 (ドコモ) 杉村 利明 (ドコモ)</p>	<p>2F1 協動作業 池浦 良淳 (三重大)</p> <p>2F11 09:00～ 仮想拘束の位置を変更する協調運搬制御手法 ○田窪 朋仁 (筑波大) 荒井 裕彦 (産総研) 谷江 和雄 (産総研)</p> <p>2F12 09:20～ 複数のモバイルマニピュレータと人との協調による単一物体のハンドリング ○平田 泰久 (東北大) 久米 洋平 (東北大) 王 志東 (東北大) 小菅 一弘 (東北大)</p> <p>2F13 09:40～ オブジェクトインピーダンスに基づく人と双腕移動ロボットによる物体の自律・協調ハンドリング ○須田 理史 (東北大) 角谷 啓 (日立) 小菅 一弘 (東北大)</p> <p>2F14 10:00～ 人間-ロボット協動作業系におけるロボットの位置/トルク制御の切り替え制御法 人間とロボットによる協調 peg-in-hole 作業 ○積原 徹 (同志社大) 阪本 敦 (同志社大) 横川 隆一 (同志社大) 原 敬 (同志社大)</p> <p>2F15 10:20～ 操作感を考慮した人間-ロボット協調制御系の一設計法 ○金森 直希 (電通大) 田中 一男 (電通大)</p> <p>2F16 10:40～ A strategy of object caging for multiple cooperative mobile-manipulators ○王 志東 (東北大) 平田 泰久 (東北大) 小菅 一弘 (東北大)</p> <p>2F17 11:00～ 能動/受動切り替え関節を有する移動マニピュレータの応用に関する研究 部分的拘束を受ける作業の場合 ○陳内 鉄生 (電通大) 竹村 亮 (電通大) 佐藤 雅一 (電通大) 明 愛国 (電通大) 下条 誠 (電通大) 金森 哉吏 (電通大)</p> <p>2F18 11:20～ サイズとペイロードの異なる双腕マニピュレータの協調動作計画と実機による協調動作の実現 ○高濱 孝安 (岡山大) 永谷 圭司 (岡山大) 田中 豊 (岡山大)</p> <p>2F19 11:40～ 非駆動関節を有するマニピュレータシステムの関節配置に関する考察 ○平野 剛 (九大) 山本 元司 (九大) 毛利 彰 (九大)</p>	<p>2G1 OS: 環境知能 石黒 浩 (和歌山大)</p> <p>2G13 09:40～ 全方位視覚の特性を利用した画像から音信号への変換 ○港 隆史 (CREST) 関戸 智史 (和歌大) 石黒 浩 (和歌大) 河原 英紀 (和歌大)</p> <p>2G14 10:00～ 全方位触覚センサならびに全方位光切断カメラの開発 ○木下 源一郎 (中央大) 坂根 茂幸 (中央大)</p> <p>2G15 10:20～ 分散視覚環境における人間の行動認識に向けた行動辞書の作成 ○信田 洋 (和歌大) 港 隆史 (CREST) 石黒 浩 (和歌大)</p> <p>2G16 10:40～ View and Motion-based Aspect Model に基づく行動認識システム ○古川 雅之 (和歌大) 神原 宣雄 (和歌大) 港 隆史 (CREST) 石黒 浩 (和歌大)</p> <p>2G17 11:00～ 分散ビジョンセンサネットワークにおける物体トラッキング ○森岡 一幸 (東大) 李 周浩 (東大) 橋本 秀紀 (東大)</p> <p>2G18 11:20～ 室内における 3 次元位置・姿勢推定に関する考察 原田 達也 (東大) ○内野 宏人 (東大) 森 武俊 (東大) 佐藤 知正 (東大)</p> <p>2G19 11:40～ Developing Easy Living Environment with Distributed Intelligence and Agents ○李 周浩 (東大) セメシ ベータ (東大) 橋本 秀紀 (東大)</p>	<p>2H1 生物型ロボット 馬 書根 (茨城大)</p> <p>2H11 09:00～ 魚の推進機構の研究 波状運動時における最大推力発生のための最適学習制御 ○酒井 貴 (福岡工大) 河村 良行 (福岡工大) 徳久 健一 (福岡工大) 田中 宏樹 (福岡工大) 木村 一智 (福岡工大)</p> <p>2H12 09:20～ サンショウウオロボットの開発 神経系・筋骨格系のカップリングを取り入れた設計 ○平岡 敦史 (電通大) 木村 浩 (電通大)</p> <p>2H13 09:40～ 生物模倣型水中ロボットの胸ひれ運動装置の運動の最適化 ○加藤 直三 (東海大) 劉 浩 (理研) 森川 裕久 (信州大)</p> <p>2H14 10:00～ アメンボの水面移動動作解析 高信 英明 (工学院大) ○山中 順 (工学院大) 増田 憲一 (工学院大) 矢野 嘉昭 (工学院大) 川下 正広 (工学院大) 三浦 宏文 (工学院大)</p> <p>2H15 10:20～ 昆虫の歩行解析および歩行シミュレータの開発 高信 英明 (工学院大) ○川下 正広 (工学院大) 野崎 恵美 (工学院大) 湯本 将之 (工学院大) 三浦 宏文 (工学院大)</p> <p>2H16 10:40～ 鳥の羽ばたき機構の研究 ホバリング時における最大推力発生のための最適学習制御 ○楠橋 伸樹 (福岡工大) 河村 良行 (福岡工大)</p> <p>2H17 11:00～ ラットとの共生を目指したラット形ロボットと実験システムの開発 ○石井 裕之 (早大大学院) 青木 智英 (早大大学院) 高村 健一郎 (早大大学院) 守部 研太 (早大大学院) 笹川 友剛 (早大) 宮森 章 (早大) 高西 淳夫 (早大)</p> <p>2H18 11:20～ ブラキエーション運動に関する研究 -タイミングを考慮した行動調整による運動の実現- ○梶間 日出輝 (名大) 長谷川 泰久 (名大) 福田 敏男 (名大)</p> <p>2H19 11:40～ 3 リンクつり輪ロボットによる後方車輪からの倒立 ○山田 隆明 (佐賀大) 渡辺 桂吾 (佐賀大) 木口 量夫 (佐賀大) 泉 清高 (佐賀大)</p>

第I室 (B208)	第J室 (B218)	第K室 (A301)	第L室 (A302)
<p>2I1 2足歩行 (2/2) 伊藤 聡 (岐阜大)</p> <p>2I12 09:20～ 自律型2足歩行ロボット MARI-2の ビジュアル歩行の研究 ○浅野 洋介 (横浜国大) 帯谷 慶介 (横浜国大) 河村 篤男 (横浜国大)</p> <p>2I13 09:40～ アクティブ/パッシブ複合歩行を可能 とする東海ロボ・ハビリス1 -全関節へのパッシブ駆動方式の導入- ○藤井 敬久 (東海大) 村田 隼之 (東海大) 小水澤 鋼一 (東海大)</p> <p>2I14 10:00～ トルクユニットを持つ受動的歩行ロボッ ト RWalker-I の歩行解析と歩行実験 ○梶原 秀一 (釧路高専) 橋本 幸男 (室工大) 土谷 武士 (北大大学院)</p> <p>2I15 10:20～ 人間型2足ロボットの走行動作のた めの3次元モデルを用いたシミュレー ション解析 ○猿田 祐輔 (横浜国大) 河村 篤男 (横浜国大)</p> <p>2I16 10:40～ 足首トルク制御による歩行ロボットの ZMP 操作 ○野村 常寿 (山形大) 水戸部 和久 (山形大) 山野 光裕 (山形大) 那須 康雄 (山形大)</p> <p>2I17 11:00～ 人間型2足歩行ロボット MARI-1 の ZMP センサを利用した歩行の高速化 ○岡崎 昭広 (横浜国大) ERBATUR KEMALETTIN (横浜国大) 河村 篤男 (横浜国大)</p> <p>2I18 11:20～ 反射運動による2足歩行ロボットの歩 行安定化 ○後藤 英敏 (神戸大) 北村 新三 (神戸大) 中本 裕之 (兵庫県工業技術センター) 呉松 保男 (産業技術短期大学)</p> <p>2I19 11:40～ CPG を用いた2足歩行ロボットの3 次元歩行シミュレーション ○稲田 博信 (九工大) 石井 和男 (九工大)</p>	<p>2J1 OS: 安全社会回復ロボティクス 大道 武生 (名城大)</p> <p>2J11 09:00～ 安心・安全空間創出のためのヒューマ ノイドによる人間支援 現代社会の危険・不安の分析に基づく ロボット適用可能性の検討 ○坂田 幸太郎 (阪大) 井上 健司 (阪大) 前 泰志 (阪大) 新井 健生 (阪大)</p> <p>2J12 09:20～ 埋設砲弾処理のための発掘装置把持試 験 ○原 秀夫 (小松) 中島 実 (KEG)</p> <p>2J13 09:40～ 発掘装置用砲弾把持装置の開発 ○田村 学 (三菱重工) 佐々木 拓 (三菱重工) 石瀬 文彦 (三菱重工) 辻 洋 (三菱重工)</p> <p>2J14 10:00～ 人道的地雷除去のための不整地移動ロ ボットの開発 ○滝田 好宏 (防衛大) 下井 信浩 (東京工専)</p> <p>2J15 10:20～ 油圧駆動型地雷探知用6足歩行ロボッ ト COMET-III の開発 ○白石 喜憲 (千葉大学院) 野波 健蔵 (千葉大学)</p> <p>2J16 10:40～ 油圧駆動方式を用いた COMET-III の歩行制御 ○池戸 洋介 (千葉大) 野波 健蔵 (千葉大)</p> <p>2J17 11:00～ オンライン適応軌道計画による地雷探 知ロボット搭載型マニピュレータの軌 道追従制御 ○浅井 祥朋 (千葉大) 野波 健蔵 (千葉大)</p> <p>2J18 11:20～ 地雷探知ロボットによる地雷探知アル ゴリズムと埋設位置マーキング制御 ○藤本 雅樹 (千葉大院) 野波 健蔵 (千葉大)</p> <p>2J19 11:40～ リズム生成とファジィ制御を用いた6 足歩行ロボットの歩行制御 ○内田 洋彰 (本更津高専) 野波 健蔵 (千葉大学)</p>	<p>2K1 マイクロマシン 安田 隆 (九工大)</p> <p>2K12 09:20～ マイクロマシンを用いた物作り創造性 教育 日本科学未来館における世界初のマイ クロマシン工房の創設 ○生田 幸士 (名大) 丸尾 昭二 (名大) 小川 雅史 (名大)</p> <p>2K13 09:40～ 生体分子モータ制御のためのアクチ ン パターンニング技術 ○横川 隆司 (東大) 大倉 玲子 (東大) 昆 隆英 (東大) 竹内 昌治 (東大) 須藤 和夫 (東大) 藤田 博之 (東大)</p> <p>2K14 10:00～ フレキシブル微小剣山電極の製作 ○赤松 直樹 (東大生産研) 鈴木 隆文 (東大) 満洲 邦彦 (東大) 藤田 博之 (東大生産研) 金 範俊 (東大生産研) 竹内 昌治 (東大生産研)</p> <p>2K15 10:20～ 3次元マイクロファブリケーションの 研究 (第16報) 力制御可能な光駆動ナ ミンの創製 ○丸尾 昭二 (名大) 生田 幸士 (名大) 興梠 隼人 (名大)</p> <p>2K16 10:40～ SAM による表面化学修飾を利用した マイクロ3次元自己組み立て ○尾上 弘晃 (東大) 松本 潔 (東大) 下山 勲 (東大)</p> <p>2K17 11:00～ 化学 IC の研究 (第9報) マイクロポンプを内蔵した無細胞タン パク合成用化学 IC ファミリーの開発 生田 幸士 (名大) 高橋 淳 (名大) ○池田 幸太 (名大) 丸尾 昭二 (名大)</p> <p>2K18 11:20～ 化学 IC の研究 (第10報) 分離精製用化学 IC の開発 生田 幸士 (名大) ○柴田 真由子 (名大) 塩井 正彦 (名大) 丸尾 昭二 (名大)</p> <p>2K19 11:40～ 化学 IC の研究 (第11報) マイクロ分析用化学 IC の研究 生田 幸士 (名大) ○佐々木 康祐 (名大) 前川 仁之 (名大) 丸尾 昭二 (名大)</p>	<p>2L1 医療ロボット 中澤 和夫 (慶大)</p> <p>2L13 09:40～ 微細マニピュレータ用駆動部分離型微 細鉗子の開発 ○河合 俊和 (日立機械研) 菅 和俊 (日立機械研) 藤江 正克 (早大理工) 小林 茂昭 (信州大医)</p> <p>2L14 10:00～ 三脚プラットフォーム型能動鉗子機構 の開発 ○千代田 真吾 (東大) 岡田 昌史 (東大) 中村 仁彦 (東大)</p> <p>2L15 10:20～ トコカル方式による腹腔鏡下手術用 器具の負荷力の検出 ○箱崎 義英 (岩大) 島地 重幸 (岩大) 橋元 皓 (岩大) 坂口 正道 (岩大)</p> <p>2L16 10:40～ パッシブポジションと小型能動機構か らなる外科手術ロボットシステム ○村井 昭彦 (東大) 岡田 昌史 (東大) 中村 仁彦 (東大)</p> <p>2L17 11:00～ 力フィードバック可能なマスタスレー ブ型低侵襲手術システム ○荒田 純平 (東大) 宮本 学 (東大) 田中 宏治 (東大) 田中 勝弥 (東大) 割澤 伸一 (東大) 光石 衛 (東大)</p> <p>2L18 11:20～ 内視鏡用仮想触覚グローブ ○金子 真 (広島大) 川原 知洋 (広島大) 田中 信治 (広島大) 保坂 幸男 ((株) サタケ)</p> <p>2L19 11:40～ 内視鏡誘導薄肉ラバーアクチュエータ の研究 流体バルス駆動方式の基礎研究 ○鈴木 康一 (岡山山大) 三木 勝正 (岡山山大)</p>

10月13日 AM

第 M 室 (A312)

第 N 室 (口大講)

2M1
 マニピュレータ制御 (1/2)
 相山 康道 (筑波大)

2M12 09:20～
 電場応答性高分子ゲルマニピュレータ
 の先端位置制御
 ○大武 美保子 (東大)
 鏡 好晴 (北大)
 國吉 康夫 (東大)
 稲葉 雅幸 (東大)
 井上 博允 (東大)

2M13 09:40～
 Activated Passive Manipulator
 の機構と制御に関する一考察
 ○金岡 克弥 (立命館大)
 川村 貞夫 (立命館大)

2M14 10:00～
 外乱オブザーバによる歯付ベルト駆動
 サーボ系の周期的変動の抑圧に関する
 研究
 ○李 亨 (阪大)
 武居 直行 (阪大)
 古荘 純次 (阪大)

2M15 10:20～
 サーボ系の観点から見た歯付ベルト駆
 動系の剛性に関する研究
 ○李 亨 (阪大)
 武居 直行 (阪大)
 古荘 純次 (阪大)
 田中 秀明 (三ツ星ベルト)

2M16 10:40～
 ワイヤ駆動を補助的に利用したシリア
 ルリンク構造ロボットの制御
 木野 仁 (福岡工大)
 ○瀬戸口 隆文 (福岡工大)

2M17 11:00～
 非完全拘束型ワイヤ懸垂機構における
 懸垂物の測定と制御
 ○柳井 法貴 (九大院)
 山本 元司 (九州大)
 毛利 彰 (九州大)

2M18 11:20～
 ヘリカルフィラメントワインディング
 張力制御における制御系設計のオフラ
 イン・オンラインアプローチ
 ○今村 孝 (豊橋技科大院)
 谷口 善規 (豊橋技科大院)
 寺嶋 一彦 (豊橋技科大)
 竹本 秀博 (三菱レイヨン)

2M19 11:40～
 ワイヤ駆動型ロボットアームの運動制
 御における制御
 ○水戸部 和久 (山形大)
 那須 康雄 (山形大)

09:00～12:00

創立 20 周年記念特別セッション
 「ロボット工学の過去未来」I

総合司会: 高森 年 (神戸大学)

総括
 高森 年 (神戸大学)
 ロボット知能
 有本 卓 (立命館大学)
 マニピュレーション
 吉川恒夫 (京都大学)
 ロコモーション
 広瀬茂男 (東京工業大学)
 センシング
 増田良介 (東海大学)
 質疑討論

講演番号の説明:

1 桁目: 講演日 (1:12 日, 2:13 日, 3:14 日)
 2 桁目: 講演室 (A～M)
 3 桁目: セッション時間帯 (1:AM, 2:PM1, 3:PM2)
 4 桁目: 講演時間帯
 (注: 4 桁目はセッション内の講演順ではありません。
 下 2 桁が同じ講演は同じ時間帯に行われます。)

例えば, 講演番号 **2A15** は 2 日目 (10 月 13 日),
 A 室 (A102), AM セッションの 10:20～10:40 の
 講演を示します。

第 A 室 (A102)	第 B 室 (B107)	第 C 室 (B108)	第 D 室 (B118)
<p>3A1 リアルタイムビジョン 松本 吉央 (奈良先端大)</p> <p>3A11 09:00～ スリット光投影法のためのピクセル抽出回路の動作検証 ○杉森 健司 (創価大) 伊与田 健敏 (創価大) 崔 龍雲 (創価大) 渡辺 一弘 (創価大) 久保田 譲 (創価大)</p> <p>3A12 09:20～ ビジョンチップシステムに適した並列化スネークアルゴリズム ○山野 高将 (東大) 中坊 嘉宏 (理研 BMC) 橋本 浩一 (東大) 石川 正俊 (東大)</p> <p>3A13 09:40～ FPGA 実装による片側ラドン変換のリアルタイム計算 ○座光寺 正和 (立命大) 平井 慎一 (立命大)</p> <p>3A14 10:00～ ビジョンチップを用いた分割領域のラベリングと回転計測への応用 ○渡辺 義浩 (東大) 小室 孝 (東大) 鏡 慎吾 (東大) 石川 正俊 (東大)</p> <p>3A15 10:20～ 知的画素選択機能を有する高速メガピクセルビジョンの提案 ○石井 抱 (農工大)</p> <p>3A16 10:40～ 高速対象追跡ビジョンチップを用いた複数物体のトラッキング ○小室 孝 (東大) 石井 抱 (農工大) 石川 正俊 (東大) 吉田 淳 (NPC)</p> <p>3A17 11:00～ 全方位視覚センサを用いた複数人物の実時間追跡 ○光吉 隆真 (阪大) 八木 康史 (阪大) 谷内田 正彦 (阪大)</p> <p>3A18 11:20～ カメラアレイによる広視野と高解像度とを両立した顔発見の実現 ○岡部 公輔 (埼玉大) 篠田 健輔 (東京理科大) 溝口 博 (東京理科大) 重原 孝臣 (埼玉大) 平岡 和幸 (埼玉大) 田中 勝 (埼玉大) 三島 健稔 (埼玉大)</p> <p>3A19 11:40～ 実時間メガピクセルモーションキャプチャシステムとそのジェスチャー認識への応用 ○灘谷 演 (農工大) 石井 抱 (農工大)</p>	<p>3B1 移動ロボットの経路計画 (2/2) 坪内 孝司 (筑波大)</p> <p>3B13 09:40～ 拡張 DEM を用いた経路計画による自然地形走行実験 ○浪越 洋人 (中央大院) 吉光 徹雄 (宇宙研) 國井 康晴 (中央大) 久保田 孝 (宇宙研)</p> <p>3B14 10:00～ 衝突の危険性を評価基準とする移動ロボットの走行経路の評価 ○入江 雅洋 (岡山大) 永谷 圭司 (岡山大) 五福 明夫 (岡山大)</p> <p>3B15 10:20～ 運動エネルギーに基づくポテンシャル法による移動ロボットの障害物回避 ○泉 清高 (佐賀大) 楊 新 (佐賀大) 渡辺 桂吾 (佐賀大) 木口 量夫 (佐賀大)</p> <p>3B16 10:40～ 複数可動物体の整列動作計画 (第 2 報) RRT を用いた物体の経路点生成 ○太田 順 (東大)</p> <p>3B17 11:00～ 大域道路情報及び局所通信による交通車両の動的経路分散手法 長谷川 泰久 (名大) 竹藤 和弘 (名大) ○池本 有助 (名大) 福田 敏男 (名大)</p> <p>3B18 11:20～ 環境側情報インフラを用いた搬送作業ロボットシステムの研究 複数台移動ロボットのタスクスケジューリング ○葉 剛 (電通大) 高瀬 国克 (電通大) 羽田 芳朗 (電通大) 侯 春海 (電通大)</p> <p>3B19 11:40～ 環境への格子点配置による環境探索経路計画 ○深澤 佑介 (東大) TREVAI CHOMCHANA (東大) 太田 順 (東大) 湯浅 秀男 (理研 BMC) 浅間 一 (理研)</p>	<p>3C1 OS: デジタルヒューマン 堀 俊夫 (産総研), 西田佳史 (産総研)</p> <p>3C13 09:40～ 個人差を有する人間動作のモデル化 (第 2 報) 動作全体に対する評価関数を用いた持ち上げ動作生成 ○小栗 健一郎 (東大) 宮田 なつき (産総研) 太田 順 (東大)</p> <p>3C14 10:00～ 高速動力学計算法を用いた詳細人体モデルに基づく人間の力学計算 ○鈴木 一郎 (東大) 山根 克 (CMU) 多谷 浩嗣 (東大) 栗原 一貫 (東大) 中村 仁彦 (東大)</p> <p>3C15 10:20～ モーションキャプチャと詳細人体モデルを用いた逆運動学計算による筋骨格力学計算 ○栗原 一貫 (東大) 鈴木 一郎 (東大) 山根 克 (CMU) 中村 仁彦 (東大, CREST)</p> <p>3C16 10:40～ 動作模倣のための動作記述に関する考察 原田 達也 (東大) ○高松 洋亘 (東大) 森 武俊 (東大) 佐藤 知正 (東大)</p> <p>3C17 11:00～ ドライバ注視点計測システム ○竹村 憲太郎 (奈良先端大) 怡土 順一 (奈良先端大) 松本 吉央 (奈良先端大) 小笠原 司 (奈良先端大)</p> <p>3C18 11:20～ 超音波式 3 次元タグを用いた人の日常活動の頑健な計測 冗長なセンサ情報に基づくロバスト位置推定 西田 佳史 (産総研) ○相澤 洋志 (東京電機大) 堀 俊夫 (産総研) 柿倉 正義 (東京電機大)</p> <p>3C19 11:40～ 分散センサ・ネットワーク用ミドルウェアの開発 入出力デバイスの抽象化とその統一的取り扱い ○堀 俊夫 (産総研) 西田 佳史 (産総研) 相澤 洋志 (東京電機大)</p>	<p>3D1 OS: HRP (ヒューマノイドロボットプロジェクト)(5/5) 神徳 徹雄 (産総研)</p> <p>3D14 10:00～ プラント点検向け人間型ロボットシステム (第 2 報) 自律と遠隔を融合したナビゲーションシステム ○金澤 宏幸 (三菱重工業) 川内 直人 (三菱重工業) 佐々木 拓 (三菱重工業) 浅野 伸 (三菱重工業) 田村 学 (三菱重工業)</p> <p>3D15 10:20～ 人間型ロボットによる高傾斜階段昇降シミュレーション ○黄 潤權 (東北大学) 藤田 淳 (三菱重工業) 川内 直人 (三菱重工業) 猪平 栄一 (東北大学) 近野 敦 (東北大学) 内山 勝 (東北大学)</p> <p>3D16 10:40～ 人間型ロボットの動作計画と自律動作 ○市毛 由希子 (日立機械研) 服部 静子 (日立機械研) 竹内 郁雄 (日立機械研) 根本 泰弘 (日立機械研)</p> <p>3D17 11:00～ 対人サービス分野における遠隔操作システムの開発 ○星野 洋 (松下電工) 西山 高史 (松下電工) 澤田 一哉 (松下電工) 米田 光徳 (松下電工) 徳永 吉彦 (松下電工)</p> <p>3D18 11:20～ 人間協調・共存型ロボットシステムのビル・ホーム管理サービス応用 第 5 報: 全体システムの試作と動作検証 ○沢崎 直之 (富士通 (株)) 白石 篤史 (富士通 (株)) 中島 俊哉 (富士通 (株))</p> <p>3D19 11:40～ HRP1 を用いたビル・ホーム管理サービス応用 HRP 1 のハンドを用いた作業について ○中村 心哉 (SOK) 若林 潔 (SOK) 岩月 誠 (SOK) 菅原 雄介 (SOK)</p>

第 E 室 (A201)	第 F 室 (A202)	第 G 室 (A212)	第 H 室 (B207)
<p>3E1 グラスピング 永井 清 (立命館大)</p> <p>3E11 09:00~ 視覚フィードバックを用いた高速ハンドシステムの開発 ○今井 睦朗 (東大) 並木 明夫 (科技园/東大) 橋本 浩一 (東大) 金子 真 (広大) 石川 正俊 (東大)</p> <p>3E12 09:20~ 人間型ロボットハンド“Gifu Hand III”と振り反射 川崎 晴久 (岐大) ○毛利 哲也 (岐大) 吉川 桂介 (岐大) 伊藤 聡 (岐大)</p> <p>3E13 09:40~ 2本指ロボットを用いた Sensory feedback による物体の安定把持・姿勢制御 ○田原 健二 (立命館大) 裏芝薫 (立命館大) 中村 慎介 (立命館大) 有本 卓 (立命館大)</p> <p>3E14 10:00~ 接触モードのスイッチングによる多指ハンド操りの準静的運動計画 八島 真人 (防大) ○椎名 義和 (防大) 山口 秀谷 (防大)</p> <p>3E15 10:20~ 速度情報を用いた接触状態の同定 毛利 哲也 (岐阜大) ○山田 貴孝 (名工大) 岩井 綾子 (名工大) 三村 宣治 (新潟大) 舟橋 康行 (名工大)</p> <p>3E16 10:40~ 多指ハンドを用いた環境と接触する物体のハイブリッド制御 吉川 恒夫 (京大) ○磯部 達 (京大)</p> <p>3E17 11:00~ 弾性接触モデルの誤差を考慮したパワーグリップの把持力計算 ○小俣 透 (東工大)</p> <p>3E18 11:20~ 要求外力集合を用いた環境との接触を伴う物体の把持の最適化 ○渡辺 哲陽 (京大) 吉川 恒夫 (京大)</p> <p>3E19 11:40~ なじみ機構を有する指の開発 ○梅田 順也 (東海大) 高橋 永暢 (東海大) 小金澤 鋼一 (東海大)</p>	<p>3F1 ネットワーク・ロボティクス 松丸 隆文 (静岡大)</p> <p>3F11 09:00~ ホームロボットMARON-1の開発 (1)機能と構成 ○安川 裕介 (富士通研) 神田 真司 (富士通研) 村瀬 有一 (富士通研) 境 克司 (富士通研) 植木 美和 (富士通研) 岩下 純久 (富士通研) 岡林 桂樹 (富士通研) 清水 勝敏 (富士通研)</p> <p>3F12 09:20~ 音声コマンドを用いた遠隔操作における動的なサービスの利用 ○後藤 和弘 (大分県産科センター) 佐藤 辰雄 (大分県産科センター) 大城 英裕 (大分大) 吉岡 孝 (大分芸文短大) 築根 秀男 (産総研)</p> <p>3F13 09:40~ Internet-Based Care Robotic Systems for Support of the Aged and Disabled ○賈 松敏 (UEC) 羽田 芳朗 (UEC) 葉 剛 (UEC) 高瀬 國克 (UEC)</p> <p>3F14 10:00~ ネットワーク情報を利用した遠隔操作システム ○鈴木 雄介 (北大) 石村 康生 (北大) 和田 充雄 (北大)</p> <p>3F15 10:20~ 操作者の視線提示による人間型ロボットを介しての遠隔コミュニケーションの促進 ○住森 大地 (和和) 丸 典明 (和和)</p> <p>3F16 10:40~ 作業対象を中心とした視覚呈示のための補間画像の生成 ○辰見 治彦 (阪大) 前 泰志 (阪大) 井上 健司 (阪大) 新井 健生 (阪大)</p> <p>3F17 11:00~ パーソナル IT 環境へロボットを導入するための RoboxNet の設計と実装 ○星野 瑠美子 (東大) 岡田 慧 (東大) 稲葉 雅幸 (東大) 井上 博允 (東大)</p> <p>3F18 11:20~ 環境側情報インフラを用いた搬送作業ロボットシステム CORBA を用いた分散型システムの設計 ○羽田 芳朗 (電通大) 高瀬 國克 (電通大) 葉 剛 (電通大)</p> <p>3F19 11:40~ 自動建設のための部材と情報を一体化した部材情報管理 ○梅谷 智弘 (阪大) 新井 健生 (阪大) 前 泰志 (阪大) 井上 健司 (阪大) 前田 純一郎 (清水建設)</p>	<p>3G1 教示・ブラッシング 水川 真 (芝浦工大)</p> <p>3G14 10:00~ ロボットによる洗濯物の後片付け作業布地の展開と分類 ○大澤 文明 (金大) 関 啓明 (金大) 神谷 好承 (金大)</p> <p>3G15 10:20~ 家庭用サービスロボットののための柔軟物体のハンドリングに関する研究 洗濯物の畳み方策 ○金子 学 (電機大) 柿倉 正義 (電機大)</p> <p>3G16 10:40~ 物体の可能な変位の 2 次近似式の導出とその応用 ○高松 淳 (東大) 小川原 光一 (東大) 木村 浩 (電通大) 池内 克史 (東大)</p> <p>3G17 11:00~ 移動マニピュレータのための直観的作業教示方法 ○矢野 恵生 (阪大) 三浦 純 (阪大) 白井 良明 (阪大) 島田 伸敬 (阪大)</p> <p>3G18 11:20~ 対話型進化ロボティクスにおける視点自動切換えの提案 ○片上 大輔 (東工大) 山田 誠二 (国立情報研)</p> <p>3G19 11:40~ 感覚情報を持つロボットによる人間の意図認識動作システム ○佐藤 大輔 (東大) 水内 郁夫 (東大) 吉海 智見 (東大) 稲葉 雅幸 (東大) 井上 博允 (東大)</p>	<p>3H1 学習・適応・創発 (1/3) 三上 貞芳 (ほこだて未来大)</p> <p>3H11 09:00~ 情動を伴う知覚のカテゴリ化に関するモデル ○米倉 将吾 (東大) 國吉 康夫 (東大) 稲葉 雅幸 (東大) 井上 博允 (東大)</p> <p>3H12 09:20~ 物体操作行為の文脈主導認識と遂行 ○福本 康隆 (東大) 國吉 康夫 (東大) 稲葉 雅幸 (東大) 井上 博允 (東大)</p> <p>3H13 09:40~ 発達と同期する学習モデルによる共同注意の獲得 ○長井 志江 (阪大) 浅田 稔 (阪大) 細田 耕 (阪大)</p> <p>3H14 10:00~ 時系列記憶に基づく視覚的注意の切り替え ○鈴木 真介 (東大) 國吉 康夫 (東大) 稲葉 雅幸 (東大) 井上 博允 (東大)</p> <p>3H15 10:20~ 記憶に基づいた時系列パターン予測を行うニューラル・ネットワークモデル ○下崎 守明 (東大) 國吉 康夫 (東大)</p> <p>3H16 10:40~ CMAC を用いたオンライン学習による電動車椅子の姿勢制御 ○藤澤 正一郎 (高松高専) 赤澤 高平 (高松高専) 黒住 亮太 (広島大学) 川田 和男 (広島大学) 山本 透 (広島大学) 上中 洋人 (Ad.Cre.)</p> <p>3H17 11:00~ Arnold 方程式結合系の同期を用いたロボットの力学的情報処理系的设计 ○関口 暁宣 (弘前大) 中村 仁彦 (東大)</p> <p>3H18 11:20~ 教示者と学習者の身体差を吸収するミラーニューロンモデル ○稲島 哲也 (JST/東大) 中村 仁彦 (東大)</p> <p>3H19 11:40~ Learning the insertion operation of a flexible wire into hole ○劉 智奇 (都立大) 中村 達也 (都立大)</p>

第I室 (B208)	第J室 (B218)	第K室 (A301)	第L室 (A302)
<p>3I1 OS: 非線形力学としての歩行・走行 (1/2) 宮腰 清一 (産総研)</p> <p>3I12 09:20～ 4 脚式ロボットの最適化と制御 ○竹内 裕喜 (産総研)</p> <p>3I13 09:40～ 2 足歩行ロボットのリアルタイム最適化と制御 -Receding Horizon Proportional Navigation- ○竹内 裕喜 (産総研)</p> <p>3I14 10:00～ 二足および四足併用歩行ロボットの開発 ○藏知 恵 (電通大) 福岡 泰宏 (電通大) 木村 浩 (電通大)</p> <p>3I15 10:20～ 運動学に基づいた3次元冗長蛇型ロボットの制御実験 ○松野 文俊 (東工大) 末永 健太郎 (東工大)</p> <p>3I16 10:40～ 振動子を用いた多脚歩行ロボットの歩行制御 土屋 和雄 (京大) ○青井 伸也 (京大) 辻田 勝吉 (京大)</p> <p>3I17 11:00～ 四足ロボットの生物規範型不整地適応歩行 視覚情報による路面への適応 ○三村 貴之 (電通大) 福岡 泰宏 (電通大) 木村 浩 (電通大)</p> <p>3I18 11:20～ リズムベース型制御による四脚歩行ロボットの歩容生成 エネルギー効率に基づく CPG パラメータの決定 ○竹村 裕 (奈良先端大) 豊田 篤史 (三洋電機) 松本 吉央 (奈良先端大) 小笠原 司 (奈良先端大)</p> <p>3I19 11:40～ 歩容変化により不整地適応を行う三次元四足動歩行ロボット ○福岡 泰宏 (電通大) 木村 浩 (電通大)</p>	<p>3J1 宇宙ロボティクス 升谷 保博 (阪大)</p> <p>3J12 09:20～ 経路を考慮した浮上移動ロボットの姿勢制御法 ○下田 真吾 (東大) 久保田 孝 (宇宙研) 中谷 一郎 (宇宙研)</p> <p>3J13 09:40～ 協調ロボットによる宇宙構造物の自動組立保守作業の地上基礎実験 ○上野 浩史 (NASDA) 西嶺 健司 (NASDA) 松本 秀一 (NASDA) 小田 光茂 (NASDA) 稲場 典康 (NASDA)</p> <p>3J14 10:00～ 軌道保全ロボットによる小型衛星の組立・分解作業 ○尾崎 文夫 ((株) 東芝) 大明 準治 ((株) 東芝) 益川 和之 ((株) 東芝) 大井 嘉敬 (NT スペース (株)) 町田 和雄 (東大) 戸田 義維 (産総研) 岩田 敏彰 (産総研)</p> <p>3J15 10:20～ 衛星捕獲グリッパの性能評価 吉田 和哉 (東北大) ○色部 暁義 (東北大) 町田 和雄 (東大) 寺崎 文男 (三菱重工) 鬼頭 克巳 (三菱重工)</p> <p>3J16 10:40～ フリーフライングロボットのインピーダンスマッチング ○倉爪 亮 (九大) 長谷川 勉 (九大)</p> <p>3J17 11:00～ 初期角運動量を有する3次元フリーフライングロボットのフィードバック姿勢制御 掃部 雅幸 (慶大院) ○福島 理絵 (慶大院) 吉田 和夫 (慶大)</p> <p>3J18 11:20～ ゼロ角運動量状態にある3次元フリーフライングロボットのフィードバック姿勢制御 ○掃部 雅幸 (慶大院) 吉田 和夫 (慶大)</p> <p>3J19 11:40～ 宇宙ロボット用トルクセンサ内蔵関節の試作 ○西田 信一郎 (航技研) 吉川 恒夫 (京大)</p>	<p>3K1 マイクロマシン・マイクロロボット 五百井 清 (近大)</p> <p>3K13 09:40～ 2本のリボン状フィルム電極による三角形積層型静電力アクチュエータ ○実吉 敬二 (東工大) 佐塚 昌也 (東工大)</p> <p>3K14 10:00～ 積層型静電力アクチュエータのシミュレーション ○奥田 一雄 (鈴鹿高専) 実吉 敬二 (東工大)</p> <p>3K15 10:20～ 高分子フィルムを用いた編み込み型マイクロアクチュエータに関する研究 ○石原 秀則 (香大) 請川 雅之 (香大) 川見 和彦 (香大)</p> <p>3K16 10:40～ カメラレンズ駆動マイクロラバーアクチュエータの研究 第1報: 第1次試作と実験 ○吉川 雅博 (岡山大) 鈴森 康一 (岡山大)</p> <p>3K17 11:00～ 粘性効果を用いた新しい加加速度検出手法 ○藤吉 基弘 (豊田中研) 野々村 裕 (豊田中研)</p> <p>3K18 11:20～ 管径適応型管内移動ロボットの研究 第2報: カメラ姿勢保持と分岐管ステアリング ○高田 昌憲 (岡山大) 脇元 修一 (岡山大) 鈴森 康一 (岡山大)</p> <p>3K19 11:40～ 超小型飛翔体のモデリングと制御 ○徳永 正行 (千葉大) 平田 光男 (千葉大) 野波 健蔵 (千葉大) 橋本 泰治 (エプソン)</p>	<p>3L1 福祉ロボット (1/3) 手嶋 教之 (立命館大)</p> <p>3L12 09:20～ 自立支援型食事介護インターフェースの開発 ○鈴木 慎一郎 (神奈川工大) 高橋 良彦 (神奈川工大)</p> <p>3L13 09:40～ 生体信号を用いたマニピュレータの動作について ○三村 孝 (神戸技専) 足立 勝重 (大阪産大)</p> <p>3L14 10:00～ 生体信号による電動車椅子の運転補助インターフェース 筋電図カオス解析からの操作意図の抽出 ○氏家 英樹 (北大) 石村 康生 (北大) 和田 充雄 (北大)</p> <p>3L15 10:20～ 画像観測と筋電図信号計測を用いた頭部回転角度認識 ○文 仁赫 (延世大学) 曹 昇官 (延世大学) 黄 盛載 (延世大学) 鄭 常賢 (延世大学)</p> <p>3L16 10:40～ ウェアラブル心拍計の開発と試作 高信 英明 (工学院大) ○齊藤 聡 (工学院大) 坪井 央樹 (工学院大) 三浦 宏文 (工学院大) 苗村 潔 (東京女子医大)</p> <p>3L17 11:00～ 健康増進用乗馬ロボットの生体情報フィードバックシステム構築について ○陳 貴林 (高知工科大) 王 碩玉 (高知工科大) 河田 耕一 (高知工科大) 四宮 葉一 (松下電工) 小澤 尚久 (松下電工) 石田 健司 (高知医科大) 木村 哲彦 (日本医科大) 土谷 武士 (北大)</p> <p>3L18 11:20～ レザを補助線として用いた盲人用視覚システムの研究 ○金 龍壽 (明治大) 池谷 大吾 (明治大) 武野 純一 (明治大)</p> <p>3L19 11:40～ 病院内歩行ガイドロボットの開発 ○楯 直和 (山梨大) 山本 拓哉 (筑波大) 清弘 智昭 (山梨大)</p>

10月14日 AM

第 M 室 (A312)

第 N 室 (口大講)

3M1
 マニピュレータ制御 (2/2)
 荒井 裕彦 (産総研)

3M11 09:00~
 軌道追従制御における冗長マニピュレータの回避能力評価
 ○高原 昌俊 (福井大)
 見浪 護 (福井大)

3M12 09:20~
 拮抗筋駆動型剛性調節機能を有する冗長自由度マニピュレータの剛性制御基礎式の提案と解析
 ○篠崎 誠 (東海大)
 清水 祐貴 (東海大)
 小金澤 鋼一 (東海大)

3M13 09:40~
 メカトロサーボ系のサンプリング制御における教示信号修正法の極の制約解除
 ○江頭 成人 (久留米高専)
 中村 政俊 (佐賀大学)
 久良 修郭 (近大九州)

3M14 10:00~
 並列的逆動力学計算法によるリンク機構のフィードフォワード制御
 ○磯部 大吾郎 (筑波大)
 今泉 大作 (筑波大院)
 筑後 陽一 (筑波大院)
 佐藤 俊介 (筑波大院)

3M15 10:20~
 マニピュレータの消費エネルギーを低減させるための重力バランサーの最適設計
 天野 順 (松江高専)
 ○泉 照之 (鳥根大)

3M16 10:40~
 動的な運動の為の評価関数を用いた多関節腕運動の制御
 ○戸田 英樹 (筑波大)
 山海 嘉之 (筑波大)

3M17 11:00~
 上体の振りと下体の転回を用いて移動する 2 リンク機構とその制御
 ○竹岡 年延 (筑波大学)
 油田 信一 (筑波大学)

3M18 11:20~
 脚歩行型移動マニピュレータの制御
 ○叶田 壮兵 (中大)
 大隅 久 (中大)
 小野寺 一博 (中大)
 相山 康道 (筑波大)

3M19 11:40~
 移動マニピュレータの未知凹凸路面走行時における軌道追従制御性能の改善-学習的手法を用いた路面形状同定とトルク補償-
 ○羽多野 正俊 (富山大)
 大住 剛 (富山大)
 小原 治樹 (富山大)

09:00~12:00

創立 20 周年記念特別セッション
「ロボット工学の過去未来」II

総合司会: 白井良明 (大阪大学)

テレオペレーション
 高瀬國克 (電気通信大学)
 宇宙ロボット
 梅谷陽二 (豊田工業大学)
 建設ロボット
 長谷川幸男 (早稲田大学名誉教授)
 マイクロボット
 三浦宏文 (工学院大学)
 ヒューマノイド
 井上博允 (東京大学)
 質疑討論

講演番号の説明:

1 桁目: 講演日 (1:12 日, 2:13 日, 3:14 日)
 2 桁目: 講演室 (A~M)
 3 桁目: セッション時間帯 (1:AM, 2:PM1, 3:PM2)
 4 桁目: 講演時間帯
 (注: 4 桁目はセッション内の講演順ではありません。
 下 2 桁が同じ講演は同じ時間帯に行われます。)

例えば、講演番号 **2A15** は 2 日目 (10 月 13 日),
 A 室 (A102), AM セッションの 10:20~10:40 の
 講演を示します。

第A室 (A102)	第B室 (B107)	第C室 (B108)	第D室 (B118)
<p>3A2 移動ロボットの自己位置推定 八木 康史 (阪大)</p> <p>3A21 13:00～ 全方位カメラとデッドレコニング機能を有するサッカーロボットのロバストな自己位置同定手法 メディアンフィルタによる誤観測情報の除去と非線形最尤推定法の適用 ○倉爪 亮 (九大) 長谷川 勉 (九大)</p> <p>3A22 13:20～ 全方位カメラとデッドレコニング機能を有するサッカーロボットのロバストな自己位置同定手法 LMedS法を用いたランドマークの対応付け ○倉爪 亮 (九大) 長谷川 勉 (九大)</p> <p>3A23 13:40～ Log-Polar変換を用いたPanorama展開と位置推定への応用 佐藤 辰雄 (大分県産科センター) ○後藤 和弘 (大分県産科センター) 大城 英裕 (大分大) 吉岡 孝 (大分芸文短大) 築根 秀男 (産総研)</p> <p>3A24 14:00～ 全方位ステレオ視覚を用いた移動ロボットの自己位置とその誤差の推定 ○子安 大士 (阪大) 三浦 純 (阪大) 白井 良明 (阪大)</p> <p>3A25 14:20～ 全方位視覚による移動ロボットのための自己位置推定法 ○知原 伸悟 (埼玉大) 川端 邦明 (理研) 浅間 一 (理研) 三島 健稔 (埼玉大)</p> <p>3A26 14:40～ 確率的手法による移動ロボットの自己位置推定と環境マップの更新 ○友納 正裕 (筑波大学) 油田 信一 (筑波大学)</p>	<p>3B2 制御・計画アーキテクチャ 太田 順 (東大)</p> <p>3B21 13:00～ 動的再構成可能な運動制御システムの設計 ○猪平 栄一 (東北大) 近野 敦 (東北大) 内山 勝 (東北大)</p> <p>3B22 13:20～ 最下層モジュールを備えたロバスト動作アーキテクチャ ○小久保 周 (青学大) 戸田 健吾 (青学大) 富山 健 (青学大)</p> <p>3B23 13:40～ 傾動式自動注湯ロボットを用いた注湯プロセスのスーパーバイザリコントロール ○金子 元樹 (豊橋技科大院) 杉本 祐 (豊橋技科大院) 矢野 賢一 (豊橋技科大) 寺嶋 一彦 (豊橋技科大)</p> <p>3B24 14:00～ 着目する感覚とその状態で記述されるノードから成る状態遷移行動ネットワーク ○吉田 成徳 (東大) 水内 郁夫 (東大) 吉海 智晃 (東大) 佐藤 大輔 (東大) 稲葉 雅幸 (東大) 井上 博允 (東大)</p> <p>3B25 14:20～ レスキューロボットのための水平分散型アーキテクチャ ○概 幸久 (神戸大) 田所 諭 (神戸大) 徳田 猷一 (神戸大) 戸田 崇文 (神戸大) 昆陽 雅司 (神戸大) 高森 年 (神戸大)</p> <p>3B26 14:40～ メッセージ駆動マルチエージェント型ロボット制御システムの構築 川村 拓也 (岐阜大) ○加藤 佳男 (岐阜大) 小野 敦史 (岐阜大) 谷 和男 (岐阜大)</p>	<p>3C2 ヒューマノイド (4/5) 永嶋 史朗 (富士通研)</p> <p>3C21 13:00～ ヒューマノイドのためのセンサベースド歩容生成法 ○相良 みづき (青学大) 八代 真一 (青学大) 戸田 健吾 (青学大) 富山 健 (青学大)</p> <p>3C22 13:20～ エンドユーザ指向のヒューマノイドシミュレーション環境の設計 Webブラウザプラグインによるプロトタイプ開発 ○岡田 慧 (東大) 稲葉 雅幸 (東大) 井上 博允 (東大)</p> <p>3C23 13:40～ 物体操作データベースを用いた視覚主導型ヒューマノイド遠隔操縦システム ○木野 泰之 (東大) 岡田 慧 (東大) 稲葉 雅幸 (東大) 井上 博允 (東大)</p> <p>3C24 14:00～ ヒューマノイドH7による三次元視覚を用いた地形モデリング ○加賀美 聡 (産総研) 西脇 光一 (東大) 岡田 慧 (東大) 稲葉 雅幸 (東大) 井上 博允 (東大)</p> <p>3C25 14:20～ 視覚誘導行動ソフトウェア環境の構成法と市販ヒューマノイドHOAP-1での実現 ○岡田 慧 (東大) 稲葉 雅幸 (東大) 井上 博允 (東大)</p> <p>3C26 14:40～ ヒューマノイドロボットの視覚による自律化 第2報:視覚ナビゲーションによる自律歩行 友國 靖彦 (本田技研) 沢崎 直之 (富士通研) ○内山 隆 (富士通研)</p>	<p>3D2 ヒューマンインタフェース 久野 義徳 (埼玉大)</p> <p>3D21 13:00～ インタラクティブ仮想現実空間による実環境モニタリング ○井上 雄一 (創価大) 大平 豊 (創価大) 近 哲也 (創価大) 渡辺 一弘 (創価大) 久保田 譲 (創価大)</p> <p>3D22 13:20～ インタラクティブ仮想現実空間を利用したロボットナビゲーションへの応用 ○近 哲也 (創価大) 大平 豊 (創価大) 井上 雄一 (創価大) 渡辺 一弘 (創価大) 久保田 譲 (創価大)</p> <p>3D23 13:40～ サービスロボットのための対話システム ○滝澤 正夫 (阪大) 植原 靖 (阪大) 白井 良明 (阪大) 三浦 純 (阪大) 島田 伸敬 (阪大)</p> <p>3D24 14:00～ 対話理論に基づいた自律移動ロボットのための音声対話インタフェースシステムの提案とその評価 ○NAPHATTALUNG PIYAWAT (防衛大) 高橋 武志 (防衛大) 松原 隆 (防衛大) 中内 靖 (防衛大) 柏木 英一 (防衛大)</p> <p>3D25 14:20～ 生活支援ロボットシステム-MARY- ○相澤 伸 (東北大) 小菅 一弘 (東北大)</p> <p>3D26 14:40～ 顔型健康管理ロボットとインターネットを経由した遠隔操作 ○後藤 公 (神奈川工大) 高橋 良彦 (神奈川工大)</p>

第 E 室 (A201)	第 F 室 (A202)	第 G 室 (A212)	第 H 室 (B207)
<p>3E2 ロボットハンド 小侯 透 (東工大)</p> <p>3E21 13:00~ 遠隔図書閲覧ロボットシステムの開発 本の開閉とページめくり動作の実現 ○富沢 哲雄 (筑波大) 大矢 晃久 (筑波大) 油田 信一 (筑波大)</p> <p>3E22 13:20~ 強化学習を利用した多指ロボットハンドによるページめくり作業の獲得 上田 淳 (奈良先端大) ○根木 良二 (童夢) 吉川 恒夫 (京大)</p> <p>3E23 13:40~ 模倣学習を目的としたロボットハンドの開発 開発 ○深野 亮 (東大) 國吉 康夫 (東大) 稲葉 雅幸 (東大) 井上 博允 (東大)</p> <p>3E24 14:00~ シングルポンプマルチバルブ油圧駆動システムによる多指ハンド制御 藤村 大輔 (龍谷大) ○野上 靖夫 (龍谷大) 岩本 太郎 (龍谷大) 渋谷 恒司 (龍谷大)</p> <p>3E25 14:20~ 物体操作のためのタクトイルセンサを用いた柔らかい指先のモデリング ○朴 貴浩 (立命館大) 金 丙鎬 (立命館大) 平井 慎一 (立命館大)</p> <p>3E26 14:40~ 多関節多指ハンドによる作業スキル-爪と柔軟被覆を有する指先による微小段差の検出- ○村上 剛司 (九州大) 長谷川 勉 (九州大)</p>	<p>3F2 テレオペレーション 妻木 勇一 (弘前大)</p> <p>3F21 13:00~ 人間機械協調の考え方に基づくマスター・スレーブシステムと毛筆を用いた筆記作業への応用 ○嶋田 宏史 (名大) 鈴木 達也 (名大) 平名 計在 (名大) 早川 総一郎 (豊工大) 大熊 繁 (名大) 藤原 文治 (名大)</p> <p>3F22 13:20~ 双腕宇宙ロボットの遠隔操作実験システム ○立原 周一 (東北大) 伊能 寛 (東北大) 近野 敦 (東北大) 内山 勝 (東北大)</p> <p>3F23 13:40~ ネットワークを介したバイラテラル制御系の個別設計法 ○鈴木 啓介 (筑波大) 眞島 澄子 (筑波大)</p> <p>3F24 14:00~ 動作範囲に制限のあるマスタアームによる遠隔操縦法 横小路 泰義 (京大) ○廣瀬 良二 (京大) 吉川 恒夫 (京大)</p> <p>3F25 14:20~ 上体の姿勢変化に基づく人間型ロボットの移動操縦 ○和田 匡史 (和大院) 丸 典明 (和院)</p> <p>3F26 14:40~ 様々な車両モデルによる二輪駆動型移動ロボットの遠隔操作インタフェースとその評価 ○野口 勝則 (防衛大) 金井 裕也 (防衛大) 松原 隆 (防衛大) 中内 靖 (防衛大) 柏木 英一 (防衛大)</p>	<p>3G2 スキル獲得 國吉 康夫 (東大)</p> <p>3G21 13:00~ 人間からロボットへの日常の把持スキルの伝達 ○園田 展人 (電通大) 小川原 光一 (東大) 木村 浩 (電通大) 池内 克史 (東大)</p> <p>3G22 13:20~ 多自由度作業における技能の定性理解とその展開 剣玉の操作 ○藤原 康宣 (一関高専) 島地 重幸 (岩手大) 橋元 皓 (岩手大) 坂口 正道 (岩手大)</p> <p>3G23 13:40~ 動特性を利用した見まねによる軌道生成 ○田熊 隆史 (阪大) 細田 耕 (阪大) 浅田 稔 (阪大)</p> <p>3G24 14:00~ 人体構造モデルに基づく手先足先位置の注視及びテクスチャマッチングによる人の型真似模倣に関する研究 ○鈴木 義久 (東大) 岡田 慧 (東大) 稲葉 雅幸 (東大) 井上 博允 (東大)</p> <p>3G25 14:20~ 回転不変特性を持つステレオカメラを用いた観察による模倣 ○辻 義樹 (大阪大) 吉川 雄一郎 (大阪大) 浅川 稔 (大阪大) 細田 耕 (大阪大)</p> <p>3G26 14:40~ 観察によるひも結び動作の学習 ○森田 拓磨 (東大) 高松 淳 (東大) 小川原 光一 (東大) 木村 浩 (電通大) 池内 克史 (東大)</p>	<p>3H2 学習・適応・創発 (2/3) 嘉数 侑昇 (北大)</p> <p>3H21 13:00~ 通路通過問題における教示情報からのコツの獲得 ○井谷 久博 (名市工研) 古橋 武 (三重大)</p> <p>3H22 13:20~ ロバスト性と可操作性評価に基づく変形ロボットの形状決定機能 ○中井 博之 (東大) 稲葉 雅幸 (東大) 井上 博允 (東大)</p> <p>3H23 13:40~ 進化ロボティクスを用いた宇宙探査ロボットの自動設計 ○岸 慎也 (東大) 久保田 孝 (ISAS) 中谷 一郎 (ISAS)</p> <p>3H24 14:00~ 進化的計算手法を用いた 2 足歩行ロボットの形態と歩行パターンの生成 3 次元モデルを用いた手法の確立 ○遠藤 謙 (JST/慶大) 前野 隆司 (慶大) 北野 宏明 (JST/Sony)</p> <p>3H25 14:20~ QDSEGA による冗長システムの制御 蛇型ロボットへの適用 ○伊藤 一之 (岡山大) 亀川 哲志 (東工大) 松野 文俊 (東工大)</p> <p>3H26 14:40~ QDSEGA による冗長システムの制御 マルチエージェント系への適用 伊藤 一之 (岡山大) ○井本 良明 (岡山大) 五福 明夫 (岡山大) 竹下 光夫 (岡山大)</p>

第I室 (B208)	第J室 (B218)	第K室 (A301)	第L室 (A302)
<p>3I2 OS: 非線形力学としての歩行・走行 (2/2) 木村 浩 (電通大)</p> <p>3I21 13:00～ 集中仮想重力に基づく安定歩容生成と制御 ○浅野 文彦 (理研) 山北 昌毅 (東工大) 羅 志偉 (理研)</p> <p>3I22 13:20～ 2脚ロボットの受動走行に向けて ○玄 相昊 (東北大) 江村 超 (東北大)</p> <p>3I23 13:40～ 蓄積エネルギーと供給率からみた受動歩行のダイナミクス ○池俣 吉人 (名工大) 佐野 明人 (名工大) 藤本 英雄 (名工大)</p> <p>3I24 14:00～ 受動2足歩行のカオスの挙動 ○山北 浩介 (北大) 石村 康生 (北大) 和田 充雄 (北大)</p> <p>3I25 14:20～ 準受動的歩行ロボット QuartetIIIの遅延フィードバック制御 ○大須賀 公一 (京大) 杉本 靖博 (京大)</p> <p>3I26 14:40～ バリスティック歩行からPDWを実現する階層型コントローラ ○荻野 正樹 (阪大) 細田 耕 (阪大) 浅田 稔 (阪大)</p>	<p>3J2 移動機構 (1/2) 田口 幹 (電通大)</p> <p>3J21 13:00～ 全方向移動床磨きロボットへの現代制御理論の適用 ○布施 嘉裕 (山梨大) 新美 友春 (山梨大) 清弘 智昭 (山梨大)</p> <p>3J22 13:20～ 全方向移動ロボットのための二輪キャスタ型オドメータ ○牛見 宣博 (九大) 山本 元司 (九大) 毛利 彰 (九大)</p> <p>3J23 13:40～ 段差適応型ホロノミック全方向移動ロボットの開発 第4報: 段差乗り越え機構の改良 ○中後 大輔 (埼玉大) 川端 邦明 (理研) 嘉悦 早人 (理研) 浅間 一 (理研) 三島 健稔 (埼玉大)</p> <p>3J24 14:00～ 非方向指向性ロボット ○田中 秀明 (高知工大) 王 碩玉 (高知工大) 河田 耕一 (高知工大)</p> <p>3J25 14:20～ 多数の単機能ユニットで構成される不定形移動ロボットに関する研究 ○兼元 政治 (琉球大) 渡嘉敷 浩樹 (琉球大)</p>	<p>3K2 OS: スーパーメカノシステム (1/2) 山北 昌毅 (東工大)</p> <p>3K21 13:00～ ワイヤーと二重プーリによる自重補償機構の説明と Float Arm V の性能評価 ○石井 智之 (東工大) 葉石 敦生 (東工大) 広瀬 茂男 (東工大)</p> <p>3K22 13:20～ Development of Ride-by-Wire Hybrid Control System for Autonomous Buggy Robots ○ DEBENEST PAULO (東工大) 福島 文彦 (東工大) 広瀬 茂男 (東工大)</p> <p>3K23 13:40～ 小型単腕型1輪ローバーの開発 (第5報) 最適操舵法の検討 ○本村 和寛 (東工大) 河上 篤史 (東工大) 広瀬 茂男 (東工大)</p> <p>3K24 14:00～ 外周6極磁石内蔵歯車型ユニットで構成される不定形移動機構に関する研究 ○天貝 寿也 (琉大) 渡嘉敷 浩樹 (琉大)</p> <p>3K25 14:20～ ホロノミック全方向移動車 VmaxCarrier の段差乗り越え性能 ○多田 隈 建二郎 (東工大) 多田 隈 理一郎 (東大) 広瀬 茂男 (東工大)</p> <p>3K26 14:40～ One Linear Actuator Hopping Robot Control using Adaptive Fuzzy Control ○ KUSWADI SON (東工大) 大西 亜紀 (SONY) 高橋 晶子 (IHI) 三平 満司 (東工大) 中浦 茂樹 (東工大)</p>	<p>3L2 福祉ロボット (2/3) 本間 敬子 (産総研)</p> <p>3L21 13:00～ 身体特性適合型操作を可能にする電動車いすの開発 搭乗者を考慮した電動車いすの動的姿勢計測及びその評価 ○島田 茂伸 (北大) 石村 康生 (北大) 和田 充雄 (北大)</p> <p>3L22 13:20～ 自立支援用パワーアシスト装置を用いた移乗動作補助法の実験的検討 永井 清 (立命大) ○中西 功 (立命大) 吉永 拓磨 (立命大) 江原 年哉 (立命大) 花房 秀郎 (立命大) 高橋 洋子 (立命大) 分木 ひとみ (滋賀医療技術専門学校)</p> <p>3L23 13:40～ 上半身の姿勢変化に基づく全方向移動車椅子の操縦 実証実験用モデルの開発 ○大西 隆之 (電通大) 高瀬 國克 (電通大)</p> <p>3L24 14:00～ 福祉用椅子機の開発 ○大西 輝尚 (津山高専) 生駒 徹志 (IKOMA ロボテック (有)) 新井 健生 (阪大) 井上 健司 (阪大) 前 泰志 (阪大)</p> <p>3L25 14:20～ 全方向移動車椅子における介助者用パワーアシストシステムの開発 ○西坂 晋 (豊橋技科大) 北川 秀夫 (岐阜高専) 寺嶋 一彦 (豊橋技科大)</p> <p>3L26 14:40～ ハーモニカを用いた介助ロボットのコントローラデバイス ○小嶋 俊介 (東海大) 増田 良介 (東海大)</p>

10月14日 PM1

第M室 (A312)

3M2

視覚を用いた制御
橋本 浩 (東大)

3M21 13:00～

頭部並進運動のための補償眼球運動
フィードバック誤差学習を用いた
LVOR の性能向上
○辻 弘秋 (和太)
丸 典明 (和太)

3M22 13:20～

中心窩を有する広角アクティブステレ
オビジョン
利き眼を考慮した視線追従制御
○清水 創太 (東海大学)

3M23 13:40～

視覚情報に基づくオンライン軌道生成
による捕球タスクの実現
○並木 明夫 (東大/JST)
石川 正俊 (東大)

3M24 14:00～

人間型ハンドアイロボットの視線によ
る制御
○谷地 正章 (和歌山大)
丸 典明 (和歌山大)

3M25 14:20～

ボールの追跡捕獲タスクに対する GAG
(Gaining Angle of Gaze) 戦略
○森 亮介 (阪大)
宮崎 文夫 (阪大)

3M26 14:40～

射影不変量を用いた複数移動カメラに
よる移動ロボットの姿勢制御
福田 敏男 (名大)
○松野 好孝 (名大)
高川 功 (名大)

講演番号の説明:

- 1 桁目: 講演日 (1:12日, 2:13日, 3:14日)
 - 2 桁目: 講演室 (A～M)
 - 3 桁目: セッション時間帯 (1:AM, 2:PM1, 3:PM2)
 - 4 桁目: 講演時間帯
- (注: 4 桁目はセッション内の講演順ではありません.
下 2 桁が同じ講演は同じ時間帯に行われます.)

例えば、講演番号 **2A15** は 2 日目 (10 月 13 日),
A 室 (A102), AM セッションの 10:20～10:40 の
講演を示します。

第 A 室 (A102)	第 B 室 (B107)	第 C 室 (B108)	第 D 室 (B118)
<p>3A3 移動ロボット 高橋 隆行 (東北大)</p> <p>3A31 15:20~ DGPS とオドメトリを用いた地図に基づく屋外ナビゲーションの試行 ○大野 和則 (筑波大) 坪内 孝司 (筑波大) 重松 文治 (五洋建設) 前山 祥一 (大阪電通大) 油田 信一 (筑波大)</p> <p>3A32 15:40~ 非力なハードによる自律ロボットの可能性 ○及川 一美 (山形大) 高氏 秀則 (北大) 江丸 貴紀 (北大) 土谷 武士 (北大) 大久保 重純 (山形大)</p> <p>3A33 16:00~ 手書き地図インターフェースを持つ自律移動ロボットのナビゲーション ○寺林 賢司 (北大院) 江丸 貴紀 (北大院) 及川 一美 (山形大) 土谷 武士 (北大院)</p> <p>3A34 16:20~ デジタルカメラによる移動ロボットへの走行経路指示法の提案 ○牧野 秀成 (神船大) 山本 茂広 (神船大) 坂本 研也 (神船大) 橋本 岳 (静岡大)</p> <p>3A35 16:40~ ホームロボットMARON-1の開発(2) 視覚ナビゲーション技術を用いた自律移動 ○清水 勝敏 (富士通研) 神田 真司 (富士通研)</p> <p>3A36 17:00~ 搭乗型ガイドロボットのナビゲーション手法 後藤 健志 (NAIST) 谷 裕章 (NAIST) ○恒成 裕行 (NAIST) 松本 吉央 (NAIST) 小笠原 司 (NAIST)</p> <p>3A37 17:20~ 環境側情報インフラを用いた搬送作業ロボットシステム カート型搬送ロボットの開発 ○HEMELDAN EDWARD(電通大) 羽田 芳朗 (電通大) 高瀬 國克 (電通大)</p> <p>3A38 17:40~ ボール位置予測を行うサッカーロボット ○林 良拓 (慶大院) 酒井 大樹 (慶大院) 吉田 和夫 (慶大)</p>	<p>3B3 マニピュレータの経路生成 山本 元司 (九大)</p> <p>3B31 15:20~ 全身型接触センサを装備したロボットの手持り動作の経路計画法 ○坂本 雄次 (都立大) 中村 達也 (都立大)</p> <p>3B32 15:40~ 安定性を考慮した移動マニピュレータの軌道計画 ○古野 誠治 (九大) 山本 元司 (九大) 毛利 彰 (九大)</p> <p>3B33 16:00~ 移動しながら物体を把持する移動マニピュレータの動作計画 ○単 万里 (岡山大) 永谷 圭司 (岡山大) 田中 豊 (岡山大)</p> <p>3B34 16:20~ LUT による配置空間生成手法 ○佐々木 克利 (技本)</p> <p>3B35 16:40~ 平面超冗長マニピュレータの環状形状適応制御 複数近接センサを用いた障害物回避 ○谷 博之 (大阪大) 井上 健司 (大阪大) 新井 健生 (大阪大) 前 泰志 (大阪大)</p>	<p>3C3 ヒューマノイド (5/5) 森田 寿郎 (慶大)</p> <p>3C31 15:20~ 感性ロボットの画像認識と人間の感情との相関関係の研究 ○石川 大介 (明大) 武野 純一 (明大)</p> <p>3C32 15:40~ Locomotion and Emotion Expression of Humanoid Robots ○林 憲玉 (神奈川工大) 高西 淳夫 (早稲田大)</p> <p>3C33 16:00~ 人間形ロボットの親和性向上に関する一考察 ○松丸 隆文 (静岡大)</p> <p>3C34 16:20~ 人間に近い発声を目的とした新型発話ロボットの開発 西川 真史 (早大大学院) 林 宏樹 (早大大学院) ○桑江 俊治 (早大大学院) 棚橋 邦浩 (早大大学院) 持田 岳美 (NTT) 誉田 雅彰 (NTT) 高信 英明 (工学院大) 高西 淳夫 (早大)</p> <p>3C35 16:40~ 音声を用いた2足ヒューマノイドロボットのインタラクティブな歩行指示 ○片岡 照雄 (早大大学院) 裨田 修己 (早大大学院) 安藤 俊平 (早大大学院) 小椋 優 (早大大学院) 黒井 祐介 (早大) 林 憲玉 (神奈川工大) 高西 淳夫 (早大)</p> <p>3C36 17:00~ 人間と人間形フルートロボットとのインタラクションに関する研究 ○磯田 秀蔵 (早大大学院) 高村 宏幸 (早大大学院) 大熊 勇 (早大大学院) 小椋 優 (早大大学院) 川上 貴久 (早大) 高西 淳夫 (早大) 若松 久仁光 (ブルーティスト)</p>	<p>3D3 人とロボット 尾形 哲也 (理研/早大)</p> <p>3D31 15:20~ 人間に心理的脅威を与えないロボットの動作予告方法 手先三次元運動の予告 ○萩原 敦 (三重大) 古謝 貴志 (三重大) 池浦 良淳 (三重大) 水谷 一樹 (三重大)</p> <p>3D32 15:40~ 手先プロジェクトによる人間共存ロボットの動作予告 ○脇田 優仁 (産総研) 末廣 尚士 (産総研) 平井 成興 (産総研)</p> <p>3D33 16:00~ 人間共存ロボットの触覚適応行動 第 11 報: 触覚認知構築手法の提案 ○岩田 浩康 (早大) 富田 邦嗣 (早大) 亀村 隆史 (早大) 菅野 重樹 (早大)</p> <p>3D34 16:20~ ダンスパートナーロボットシステム - Ms DanceR - 第 1 報 MsDanceR とそのアーキテクチャ ○林 智大 (東北大) 小菅 一弘 (東北大) 平田 泰久 (東北大) 飛山 了介 (東北大)</p>

第 E 室 (A201)	第 F 室 (A202)	第 G 室 (A212)	第 H 室 (B207)
<p>3E3 ロボットスキル 前田 浩一 (立命館大)</p> <p>3E31 15:20～ 仮想作業環境を用いた人間の指のイン ダンス同定 吉川 恒夫 (京大) ○一ノ尾 祐樹 (京大)</p> <p>3E32 15:40～ 1 自由度弾性関節ロボットのインピー ダンス整合 ○小澤 隆太 (明治大) 小林 博明 (明治大)</p> <p>3E33 16:00～ 関節ストッパーを利用したマニピュレー ションの提案 ○明 愛国 (電通大) 原田 望 (電通大) 下条 誠 (電通大) 梶谷 誠 (電通大)</p> <p>3E34 16:20～ 平面型超柔軟マニピュレータにおける ダイナミクスの幾何 ○望山 洋 (防衛大) 鈴木 高宏 (東大生研)</p> <p>3E35 16:40～ Beam-in-Hole 作業のタスク理解とロ ボットアームによる作業の実現 ○松野 文俊 (東工大) 田中 誠 (東工大)</p> <p>3E36 17:00～ ロボットによる紐の動的マニピュレー ション 仮想剛体リンクモデルに基づくパラメ ータ同定と制御実験 ○市川 智昭 (信大) 橋本 稔 (信大)</p> <p>3E37 17:20～ アーム駆動傘回しロボット ○佐久間 あゆみ (山梨大) 清弘 智昭 (山梨大) 保坂 央 (茨城計算機センター)</p> <p>3E38 17:40～ 周期刺激に反応したリズム運動の生成 ○平井 宏明 (阪大) 宮崎 文夫 (阪大)</p>	<p>3F3 アクチュエータ 則次 俊郎 (岡山大)</p> <p>3F31 15:20～ 負荷感応自動変速機の開発および基本 特性評価 ○前川 仁 (産総研) 小森谷 清 (産総研)</p> <p>3F32 15:40～ ロボットフィンガ用超音波モータの単 相駆動特性 ○西堀 賢司 (大同工大) 久野 祥正 (大同工大)</p> <p>3F33 16:00～ 球関節アクチュエータの開発 ○松田 正豊 (奈良高専) 矢野 順彦 (奈良高専) 阪部 俊也 (奈良高専)</p> <p>3F34 16:20～ MR 流体を用いた高性能アクチュエ ータに関する基礎研究 古荘 純次 (阪大) ○山口 雄平 (阪大) 清田 友礎 (阪大) 菊池 武士 (阪大)</p> <p>3F35 16:40～ EHD アクチュエータの基礎的研究 電極構造・配置の検討 ○伊藤 則和 (電機大) 小宮山 晃浩 (電機大) 寺阪 澄孝 (電機大) 三井 和幸 (電機大) 黒田 真一 (群馬大) 安部 洋 (防衛大) 新妻 淳子 (国立リハ)</p> <p>3F36 17:00～ 電極構成の差異による ER 効果の比較 考察 ○武居 直行 (阪大) 古荘 純次 (阪大) 井上 昭夫 (旭化成)</p> <p>3F37 17:20～ イオン導電性高分子を用いた直動人工 筋アクチュエータの開発 歩行ロボットへの応用を目指して ○釜道 紀浩 (東工大) 金田 泰昌 (東工大) 山北 昌毅 (東工大) 安積 欣志 (産総研) 羅 志偉 (理研)</p> <p>3F38 17:40～ ICPF アクチュエータの特性とモデル 化 第 15 報: Nafion-Au 型アクチュエ ータのモデリングとパラメータ同定 ○前羽 陽介 (神戸大) 田所 諭 (神戸大) 昆陽 雅司 (神戸大) 高森 年 (神戸大)</p>	<p>3G3 力覚・触覚提示 橋本 秀紀 (東大)</p> <p>3G31 15:20～ アクティブマウスを用いたフィジカル マンマシンインタラクション 第 1 報: アクティブマウスの試作と力 学シミュレーション 鈴木 康一 (岡山大) ○橋本 竜毅 (岡山大) 越智 淳平 (岡山大) 神田 岳文 (岡山大)</p> <p>3G32 15:40～ ウォームギアを用いた 3 自由度ハプテ ィックデバイスの開発 ○渋谷 恒司 (龍谷大) 竹内 啓太 (龍谷大) 寺本 智至 (龍谷大) 岩本 太郎 (龍谷大)</p> <p>3G33 16:00～ ER 流体を用いた力覚提示装置 ○鈴木 康徳 (山梨大) 清弘 智昭 (山梨大) 野崎 正浩 (不明) 本田 日出夫 (不明)</p> <p>3G34 16:20～ ICPF アクチュエータを用いた触感ディ スプレイの研究 第 6 報: 装着型刺激デバイスによる振 動刺激の振幅と粗さ感の関係 ○赤澤 和伸 (神戸大) 昆陽 雅司 (神戸大) 田所 諭 (神戸大) 高森 年 (神戸大)</p> <p>3G35 16:40～ 柔軟シートを用いたハプティック・デ バイスに関する研究 プロトタイプ・デバイスの動特性 ○上杉 麗子 (阪大) 井上 健司 (阪大) 新井 健生 (阪大) 前 泰志 (阪大)</p> <p>3G36 17:00～ シンプレックス法を用いた接触力計算 のための凸多面体間衝突検出 ○船木 陸議 (長岡技大) 畠山 信一 (長岡技大) 松野 文俊 (東工大)</p>	<p>3H3 学習・適応・創発 (3/3) 中村 恭之 (和歌山大)</p> <p>3H31 15:20～ 部分観測環境における自律的状态構成 を伴う実移動ロボットのナビゲーシ ョン行動獲得 ○井上 康介 (茨大) 太田 順 (東大) 新井 民夫 (東大)</p> <p>3H32 15:40～ 共進化的環境創造による実移動ロボ ットの Peg 押し動作学習 ○近藤 敏之 (東工大) 伊藤 宏司 (東工大)</p> <p>3H33 16:00～ 複数学習器を用いたマルチエージェン ト環境における行動獲得 ○枝澤 一寛 (阪大) 高橋 泰岳 (阪大) 浅田 稔 (阪大)</p> <p>3H34 16:20～ 非同期政策更新に基づくマルチエージェ ント同時強化学習による協調行動の獲 得 ○池上 渉一 (ソニー (株)) 浅田 稔 (阪大) 細田 耕 (阪大)</p> <p>3H35 16:40～ 連続行動空間へ拡張した強化学習に関 する研究 ○末次 智博 (九工大) 河野 宗一 (九工大) 榎田 修一 (九工大) 江島 俊朗 (九工大)</p> <p>3H36 17:00～ 進化的仮想学習によるヘリコプターの 飛行制御 笹原 和磨 (東理大) ○亀井 貴之 (東理大) 加藤 清敬 (東理大)</p> <p>3H37 17:20～ 飛行ロボットにおける強化学習による 仮想学習 ○大矢 健太郎 (東理大) 加藤 清敬 (東理大)</p>

第 I 室 (B208)	第 J 室 (B218)	第 K 室 (A301)	第 L 室 (A302)
<p>3I3 ロボットコンテスト 川谷 亮二 (福井大)</p> <p>3I31 15:20～ 課外活動におけるロボット製作のノウハウと指導法 ○田中 慎一 (阪府高専) 金田 忠裕 (阪府高専) 土井 智晴 (阪府高専) 君家 直之 (阪府高専) 川畑 良尚 (阪府高専)</p> <p>3I32 15:40～ 夢考房における教育の実践 ロボカッププロジェクトの挑戦 ○出村 公成 (金沢工大) 浅野 泰樹 (金沢工大) 服部 陽一 (金沢工大)</p> <p>3I33 16:00～ 情報公開を前提としたメカトロニクス教材開発システムの提案 ○小川 和哉 (芝浦工大) 安藤 吉伸 (芝浦工大) 水川 真 (芝浦工大) 春日 智恵 (芝浦工大)</p> <p>3I34 16:20～ ライトレースロボットを題材としたもの作り教育教材の開発 (LTR-03) ○加藤 智之 (芝浦工大) 水川 真 (芝浦工大) 小川 和哉 (芝浦工大) 安藤 吉伸 (芝浦工大) 春日 智恵 (芝浦工大) 松原 安彦 (芝浦工大) 椎名 博俊 (芝浦工大) 兼子 夏海 (芝浦工大)</p> <p>3I35 16:40～ マイクロリッパ-競技用自律型移動ロボットの開発 一円筒をランドマークとして使用するために必要なセンサシステムの開発 ○兼子 夏海 (芝浦工大) 安藤 吉伸 (芝浦工大) 水川 真 (芝浦工大) 春日 智恵 (芝浦工大)</p> <p>3I36 17:00～ ロボカップ小型機リーグ向け開発用キットの開発 ○田村 淳一 (長岡技大) 木村 哲也 (長岡技大) 渡辺 諭 (エフテック) 金田 憲明 (マイクロビジョン) 吉楽 雅典 (新潟県立自然科学館)</p> <p>3I37 17:20～ ロボット競技会における 2.4GHz 帯無線 LAN の混信対策 -ロボカップ 2002 の事例- ○鈴木 昭二 (未来大) 大橋 健 (九工大)</p>	<p>3J3 移動機構 (2/2) 中野 栄二 (東北大)</p> <p>3J31 15:20～ 不整地移動機構の開発 第2報:力分配則の適用 ○横田 祥 (法政大学) 川端 邦明 (理研) 小林 尚登 (法政大学)</p> <p>3J32 15:40～ “LadderClimber”の安定性と設計解析 ○江口 明彦 (近大院) 中久保 誠 (近大院) 五百井 清 (近大)</p> <p>3J33 16:00～ 知的運動制御によるロボットの高速化 第2報:タスクを考慮した高速運動可否の推定法 ○杉浦 篤 (名城大) 佐々木 裕直 (名城大) 大道 武生 (名城大)</p> <p>3J34 16:20～ 脚・車輪複合型移動ロボットの研究 2号機の機構と制御 ○安達 弘典 (産総研) 小谷内 範穂 (産総研)</p>	<p>3K3 OS: スーパーメカノシステム (2/2) 塚越 秀行 (東工大)</p> <p>3K31 15:20～ SMCの母船協調運搬フォーメーション性能解析 目標速度と振動モード変化 ○宿谷 祐一郎 (東工大) 山北 昌毅 (東工大)</p> <p>3K32 15:40～ 空中動作を行う鉄棒ロボットの開発 (第3報:後方二回宙返りの実現) ○滝田 好宏 (防衛大)</p> <p>3K33 16:00～ 非駆動関節を有する閉5リンクロボットの動的回転制御 ○山脇 輔 (東工大) 森 治 (東工大) 小俣 透 (東工大)</p> <p>3K34 16:20～ 4脚ロボットによる全身作業 膝ローラの提案 ○渡辺 誠二 (東工大) 小俣 透 (東工大) 森 治 (東工大)</p> <p>3K35 16:40～ 省自由度4足歩行ロボット Hyperion2号機の開発 ○空閑 融 (東工大) 太田 祐介 (東工大) 米田 完 (東工大) 広瀬 茂男 (東工大)</p>	<p>3L3 福祉ロボット (3/3) 高信 英明 (工学院大)</p> <p>3L31 15:20～ NEDO プロジェクト「身体機能リハビリ支援システム」での上肢動作訓練支援システムの開発 第2報:ER アクチュエータを用いた安全な機構 古荘 純次 (阪大) ○小柳 健一 (阪大) 笠 潮 (旭エン지니어リング) 井上 昭夫 (旭化成工業)</p> <p>3L32 15:40～ NEDO プロジェクト「身体機能リハビリ支援システム」での上肢動作訓練支援システムの開発 第3報:上肢リハビリテーションにおける制御計画 ○小柳 健一 (阪大) 古荘 純次 (阪大) 片岡 次郎 (阪大) 笠 潮 (旭エン지니어リング) 井上 昭夫 (旭化成工業)</p> <p>3L33 16:00～ 頸運動障害患者用開閉口訓練ロボットによる側方運動訓練 ○那須 俊英 (早大大学院) 秋月 徹 (早大大学院) 沖野 晃久 (早大大学院) 壺井 宏明 (早大) 高信 英明 (工学院大) 高西 淳夫 (早大) 中野 佳央 (山梨医科大) 大月 佳代子 (山梨医科大) 大西 正俊 (山梨医科大)</p> <p>3L34 16:20～ 転倒防止できる全方向移動型歩行訓練機 ○王 碩玉 (高知工科大) 河田 耕一 (高知工科大) 井上 喜雄 (高知工科大) 陳 貴林 (高知工科大) 甲斐 義弘 (高知工科大) 石田 健司 (高知医科大) 山本 博司 (高知医科大) 木村 哲彦 (日本医科大) 土谷 武士 (北大)</p> <p>3L35 16:40～ ER アクチュエータを用いた上肢リハビリ訓練システムによる仮想迷路抜け訓練 ○井上 貴文 (阪大) 小柳 健一 (阪大) 古荘 純次 (阪大)</p> <p>3L36 17:00～ ER プレーキを用いた等運動性訓練システムと高速域訓練 ○菊池 武士 (阪大) 古荘 純次 (阪大) 小田 邦彦 (大阪医専)</p> <p>3L37 17:20～ インテリジェント義足足継手の開発を目的としたMRプレーキに関する基礎研究 ○中垣 聡子 (阪大) 武居 直行 (阪大) 古荘 純次 (阪大) 中川 昭夫 (Hyogo ASSISTECH) 森本 正治 (岡山理大)</p>

10月14日 PM2

第M室 (A312)

3M3

ビジュアルサーボ
細田 耕 (阪大)

3M31 15:20～

冗長自由度制御によるビジュアルサーボシステム
○倉爪 亮 (九大)

3M32 15:40～

人間型ハンドアイシステムにおける冗長マニピュレータの線形ビジュアルサーボ
○南場 共太 (和大院)
丸 典明 (和太)

3M33 16:00～

線形ビジュアルサーボによる人間型ロボットの足先位置の制御
○山村 佳之 (和太)
南場 共太 (和太)
丸 典明 (和太)

3M34 16:20～

線形ビジュアルサーボによる人間型ロボットのリーチング動作
○山口 健吾 (和太)
岡本 和也 (和大院)
丸 典明 (和太)

3M35 16:40～

線形ビジュアルサーボによる首関節を持つ人間型移動ロボットの追従制御
○岡本 和也 (和歌山大学院)
古川 貴浩 (和歌山大学)
丸 典明 (和歌山大学)

3M36 17:00～

ビジュアルサーボを用いたモバイルアーム走行中での実部品把持
○内藤 貴志 (豊田中研)
林 知三夫 (豊田中研)
鋤柄 和俊 (豊田中研)
野村 秀樹 (豊田中研)

講演番号の説明:

- 1 桁目: 講演日 (1:12日, 2:13日, 3:14日)
 - 2 桁目: 講演室 (A～M)
 - 3 桁目: セッション時間帯 (1:AM, 2:PM1, 3:PM2)
 - 4 桁目: 講演時間帯
- (注: 4 桁目はセッション内の講演順ではありません。
下 2 桁が同じ講演は同じ時間帯に行われます。)

例えば、講演番号 **2A15** は 2 日目 (10月13日),
A 室 (A102), AM セッションの 10:20～10:40 の
講演を示します。

講演者・著者・座長索引

ゴシック体の講演番号は講演者，明朝体は著者，下線は座長を意味します。

A

安部 洋: 3F35
 安部 圭祐: **1L21**
 安達 弘典: **3J34**
 足立 勝重: 3L13
 相山 康道: 1I23 1K19 2M1 3M18
 相澤 洋志: **3C18** 3C19
 相澤 伸: **3D25**
 赤羽 主識: **1B26**
 赤地 一彦: 1D31 1D32
 赤松 直樹: **2K14**
 赤澤 和伸: **3G34**
 赤澤 高平: 3H16
 秋月 徹: 3L33
 天貝 寿也: **3K24**
 天野 久徳: 1J19
 天野 順: 3M15
 安藤 俊平: 3C35
 安藤 吉伸: 2E17 2E18 3I33 3I34 3I35
 青井 伸也: **3I16**
 青木 宣幸: 1F17
 青木 智英: 2H17
 新井 史人: 1K21 1K23 1K24 1K25 1K3
 1K35 1L25 2C17 2C18
 荒井 裕彦: **1M31** 2F11 3M1
 新井 民夫: 1A34 1B34 1B37 1K16 2B19
 3H31
 新井 健生: 1D24 1I22 1J17 1K2 1K21
 1K31 1K32 1M18 2J11 3B35
 3F16 3F19 3G35 3L24
 荒島 謙治: 1A37
 荒田 純平: **2L17**
 有馬 哲: 1K15
 有本 卓: 3E13
 浅田 稔: 1B24 1G26 1M36 3G23 3G25
 3H13 3H33 3H34 3I26
 浅井 祥朋: **2J17**
 安積 欣志: 3F37
 浅間 一: **1B3** 1B34 3A25 3B19 3J23
 浅野 文彦: **1H31** **3I21**
 浅野 伸: 3D14
 浅野 泰樹: 3I32
 浅野 洋介: **2I12**

B

斐芝薫: 3E13
 伴 茂樹: 1C16
 分木 ひとみ: 3L22

C

陳 貴林: **3L17** 3L34
 知原 伸悟: **3A25**
 近山 裕一: 1L22
 筑後 陽一: 3M14
 千代田 真吾: **2L14**
 曹 昇官: 3L15
 チェヒビヨン: **1M17**
 崔 龍雲: 1A14 1A16 2A17 3A11
 中後 大輔: **3J23**
 カンパニー オリビエ: 1M17

D

題府 慎一: 1L32
 井上 大輔: 1A14
 DEBENEST PAULO: **3K22**
 出村 公成: **3I32**
 土井 章嘉: 1F31
 土井 智晴: 3I31
 董 立新: **1K35**

E

枝澤 一寛: **3H33**
 江頭 成人: **3M13**
 江口 明彦: **3J32**
 江原 年哉: 3L22
 江島 俊朗: 1G34 3H35
 江尻 理帆: 1B18
 江丸 貴紀: **1A15** 3A32 3A33
 江村 超: 3I22
 遠藤 一人: **2E18**
 遠藤 謙: **3H24**
 圓戸 辰郎: 1I31 1I32
 榎田 修一: 1G34 3H35
 ERBATUR KEMALETTIN: 2I17

F

フェン マリア: 1F24
 藤江 正克: 1L3 2L13
 藤井 勇人: **1J32**
 藤井 飛光: 1B21 **1B38**
 藤井 和博: 1K31
 藤井 智史: 1E23
 藤井 敬久: **2I13**
 藤森 潤: 2D16
 藤本 大介: 1F25
 藤本 英雄: 1E18 1E34 3I23
 藤本 雅樹: **2J18**
 藤村 大輔: 3E24
 藤澤 正一郎: **3H16**
 藤田 博之: 2K13 2K14
 藤田 淳: 3D15
 藤田 真聡: **1B14**
 藤田 悠介: **1D22**
 藤原文治: 3F21
 藤原 清司: 1D21 1D33 **1D36**
 藤原 政記: **1E24**
 藤原 茂喜: 1A17 1A18
 藤原 康宣: **3G22**
 藤吉 基弘: **3K17**
 深野 亮: **3E23**
 深瀬 勇太郎: 1D31 **1D34**
 深澤 佑介: 1B34 **3B19**
 福地 雅人: **1E32**
 福田 敏男: 1F22 1K23 1K24 1K25 1K35
 1L25 2C17 2C18 2H18 3B17
 3M26
 福井 章仁: **2A19**
 福本 康隆: **3H12**
 福尾 哲洋: **1C18**
 福岡 泰宏: 3I14 3I17 **3I19**
 福島 文彦: 3K22
 福島 理絵: **3J17**
 福山 純也: 1L24
 舟橋 康行: 3E15
 船木 陸議: **3G36**
 古橋 武: 3H21
 古川 雅之: **2G16**
 古川 貴浩: 3M35
 古川 俊治: 1L31
 古城 聡子: **1J33**
 古野 誠治: **3B32**
 古荘 純次: 1E22 1I18 2M14 2M15 3F34
 3F36 3L31 3L32 3L35 3L36
 3L37
 布施 嘉裕: **3J21**
 冬野 明: **1M38**

G

五福 明夫: 3B14 3H26
 後藤 忠敏: 1B16
 後藤 英敏: **2I18**
 後藤 公: **3D26**
 後藤 純: 1A25
 後藤 和弘: **3A23** **3F12**
 後藤 健志: 3A36
 後藤 妙子: **2A15**
 後藤 達哉: 1C16 1C19
 呉屋 守章: 1M33
 呉屋 良和: 1M33

この索引は、講演申し込み時のデータをもとに作成しました。

H

羽田 芳朗: 1K17 3A37 3B18 3F13 **3F18**
 萩原 敦: **3D31**
 萩原 潔: **2E15**
 葉石 敦生: 3K21
 箱崎 義英: **2L15**
 濱野 博史: 1J31
 花房 秀郎: 3L22
 花島 直彦: 2B15
 花宮 大介: 1I35
 半田 博幸: 1D35
 原文 雄: 1G23
 原 秀夫: **2J12**
 原 敬: 1M34 2F14
 原 健二: 2A12
 原 正之: 1E25
 原 進: **1F17**
 原田 研介: **1C22 1D14 1D21 1D33**
 原田 望: 3E33
 原田 達也: 2G18 3C16
 針替 庸江: 1I15
 長谷川 貴彦: **1L32**
 長谷川 勉: 1I24 2A12 3A21 3A22 3E26
 3J16
 長谷川 泰久: 2C17 2H18 3B17
 橋口 幸男: 1A25
 橋元 皓: 1E21 1L35 2L15 3G22
 橋本 秀紀: 1H14 2G17 2G19 3G3
 橋本 一馬: **1J34**
 橋本 浩一: 3A12 3E11 3M2
 橋本 雅文: 1B14 **1H16** 2E1
 橋本 稔: 3E36
 橋本 禎史: 1G16
 橋本 岳: 3A34
 橋本 樹明: 1J23
 橋本 竜弥: **3G31**
 橋本 智己: **2C12**
 橋本 泰治: 3K19
 橋本 幸男: 2B15 2I14
 橋詰 博行: 1L33
 蓮沼 仁志: 2D16 **2D17 2D18**
 秦 弘之: 1B14
 畠山 信一: 3G36
 羽多野 正俊: 1J15 **3M19**
 羽藤 武宏: 1L31
 服部 静子: 3D16
 服部 陽一: 3I32
 早川 総一郎: 3F21
 林 知三夫: 3M36
 林 宏樹: 2E19 3C34
 林 良拓: 1B33 **3A38**
 林 智大: **3D34**
 林原 靖男: **1M23**
 林田 誠: **1A35**
 HEMELDAN EDWARD: **3A37**
 稗田 修己: 3C35
 樋口 克巳: 1G14
 疋田 弘光: 2B15
 姫野 秀雄: 1K34
 平井 宏明: **3E38**
 平井 成興: 3D32
 平井 慎一: 1E17 1E2 3A13 3E25
 平岩 明: **2E19**
 平名 計在: 3F21
 平野 剛: **2F19**
 平岡 敦史: **2H12**
 平岡 和幸: 3A18
 平田 光男: 3K19
 平田 泰久: **2F12 2F16 3D34**
 平谷 健太郎: **1F15**
 広川 嘉紀: **1I16 1I17**
 廣瀬 良二: **3F24**
 廣瀬 茂男: 3K21 3K22 3K23 3K25 3K35
 比留川 博久: 1D14 1D15 **1D21 1D23** 1D3
 1D31 1D33 1D36
 久野 真士: 1I18
 本間 敬子: 3L2
 本田 日出夫: 3G33
 誉田 雅彰: 3C34
 本田 良徳: **1H34 1H35**
 本間 淳平: 1E25
 堀 俊夫: 3C1 3C18 **3C19**
 堀江 竜太: **1G21**
 保坂 央: 3E37

保坂 幸男: 2L18
 星合 弘明: **1K18**
 星野 洋: **3D17**
 星野 瑠美子: **3F17**
 細島 拓也: **1I31 1L32**
 細田 耕: 1G26 1M36 3G23 3G25 3H13
 3H34 3I26 3M3
 細江 繁幸: 1H24 1H31 1H32
 侯 春海: 3B18
 福田 圭: 1F18
 黄 盛載: 3L15
 黄 潤權: **3D15**
 玄 相昊: **3I22**
 兵頭 和人: 1M2

I

市毛 由希子: **3D16**
 市川 明彦: **1K24 1K25**
 市川 尋信: 1L26
 市川 純章: 1G23
 市川 智昭: **3E36**
 市川 充郎: 2C14
 一ノ尾 祐樹: **3E31**
 一柳 星文: **1M32**
 怡土 順一: 3C17
 家中 良太: 2D16
 伊福部 達: 1F23
 五十嵐 治一: **1B32**
 五十嵐 洋: **1I25**
 井上 康介: 1H35 **3H31**
 池田 幸太: **2K17**
 池田 誠一: **1L25**
 池田 毅: 2B16
 池戸 洋介: **2J16**
 池俣 吉人: **3I23**
 池本 有助: **3B17**
 池野 良平: 1D34
 池上 涉一: **3H34**
 池内 克史: 3G16 3G21 3G26
 池浦 良淳: 2F1 3D31
 池谷 大吾: 3L18
 生駒 徹志: 3L24
 生田 幸士: 1L1 **1L24** 1L26 1L32 1L34
 2K12 2K15 2K17 2K18
 2K19
 今田 裕介: **1E22**
 今井 晴基: 1D25 **1D26**
 今井 睦朗: **3E11**
 今泉 大作: 3M14
 今村 孝: **2M18**
 井本 良明: **3H26**
 稲葉 雅幸: 1A26 1C24 1C36 1C38 1H17
 1M38 2M12 3B24 3C22 3C23
 3C24 3C25 3E23 3F17 3G19
 3G24 3H11 3H12 3H14 3H22
 稲場 典康: 3J13
 稲田 博信: **2I19**
 稲見 昌彦: **1D19 1E35**
 稲邑 哲也: 1C16 **3H18**
 井野 秀一: 1F23
 猪平 栄一: **3B21 3D15**
 伊能 寛: 3F22
 井上 昭夫: 3F36 3L31 3L32
 井上 博允: 1A26 1C24 1C36 1C38 1H17
 1M38 2M12 3B24 3C22 3C23
 3C24 3C25 3E23 3F17 3G19
 3G24 3H11 3H12 3H14 3H22
 井上 健司: 1D24 1I22 1J17 1K32 1M18
 2J11 3B35 3F16 3F19 3G35
 3L24
 井上 貴文: **3L35**
 井上 喜雄: 1L16 1L17 1L18 3L34
 井上 雄一: **3D21 3D22**
 井上 幸成: **1I21**
 五百井 清: **1L14 3J32 3K1**
 入江 雅洋: **3B14**
 入江 俊充: 1A25
 色部 暁義: **3J15**
 石田 健司: 1L16 1L17 1L18 3L17 3L34
 石田 健蔵: 1C17
 石田 佑輔: 1F33
 石黒 浩: 1H36 2G1 2G13 2G15 2G16
 石原 秀則: **3K15**

石原 聖司: 1B32
 石井 裕之: **2H17**
 石井 抱: **3A15 3A16 3A19**
 石井 和男: 1B23 1I19 2I19
 石井 貴幸: 1M25
 石井 貴幸: **1I19**
 石井 智之: **3K21**
 石島 義之: 1J23
 石川 大介: **3C31**
 石川 正俊: 1A31 1E33 1G24 1H21 3A12
 3A14 3A16 3E11 3M23
 石村 康生: 1A21 1A22 3F14 3I24 3L14
 3L21
 石瀬 文彦: 2J13
 石渡 雄士: 1I23
 石山 豊: 1D34
 石坂 昭夫: 1M21
 磯部 大吾郎: **3M14**
 磯部 達: **3E16**
 磯田 秀蔵: **3C36**
 五十棲 隆勝: 1D31 1D32
 井谷 久博: **3H21**
 伊藤 大介: 2C15 2C16
 伊藤 秀明: 1F23
 伊藤 一之: **3H25 3H26**
 伊藤 宏司: 3H32
 伊藤 邦彦: 2A17
 伊藤 聡: **1I34 2I1 3E12**
 伊藤 義典: **1G14**
 伊藤 加寿子: 2C15 2C16
 伊藤 則和: **3F35**
 岩井 綾子: 3E15
 岩井 儀雄: 1A24 1G31
 岩見 航也: 1F22
 岩本 和世: **1E16**
 岩本 太郎: **1B15 3E24 3G32**
 岩野 優樹: **1J19**
 岩下 純久: 3F11
 岩下 朋亨: **1A25**
 岩田 浩康: **3D33**
 岩田 敏彰: 3J14
 岩月 誠: 3D19
 伊与田 健敏: 1A14 1A16 2A17 3A11
 井澤 秀益: **1B37**
 泉 清高: **2B14 2H19 3B15**
 泉 隆: 1F23
 泉 達司: **1J22**
 泉 照之: **3M15**

J

全 珍雨: 1F25
 賈 松敏: **3F13**
 JIANG SHAN: **1C34**
 陳内 鉄生: **2F17**
 神野 誠: **1L31**
 鄭 常賢: 3L15
 Jung Myung-Jin: **2C18**

K

嘉悦 早人: 3J23
 鏡 慎吾: 1A31 3A14
 加賀美 聡: **1C24 3C24**
 鏡 好晴: 2M12
 加賀谷 博昭: 2D16
 甲斐 義弘: **1L16 1L17 1L18 3L34**
 梶間 日出輝: **2H18**
 梶本 裕之: 1E35
 梶田 秀司: 1C15 1D14 **1D15** 1D21
1D23 1D32 1D33 1D36 **1I3**
 2D19
 梶谷 誠: 3E33
 梶原 秀一: **2I14**
 嘉数 侑昇: **3H2**
 柿倉 正義: 1I25 3C18 3G15
 角谷 和重: **1M37**
 角谷 啓: 2F13
 釜道 紀浩: **3F37**
 亀川 哲志: 3H25
 亀井 貴之: **3H36**
 亀村 隆史: 3D33
 神谷 好承: 3G14
 神山 和人: **1E35**
 掃部 雅幸: 3J17 **3J18**

菅 和俊: 2L13
 金田 徹: 2C13
 金井 裕也: 3F26
 金森 哉史: 1G24 2F17
 金森 洋史: 1J32 1J33 1J35
 金森 克彦: 1G24
 金森 直希: **2F15**
 金岡 克弥: 1F15 1F25 **2M13**
 金澤 宏幸: **3D14**
 神原 利彦: **1A36**
 神原 宣雄: 2G16
 神田 真司: 3A35 3F11
 神田 岳文: 3G31
 金田 憲明: 3I36
 金田 忠裕: 3I31
 金田 泰昌: 3F37
 金広 文男: 1D15 **1D2** 1D21 1D23 1D31
 1D32 **1D33** 1D36 2D19
 金子 健二: 1C15 1D14 1D21 **1D31**
1D32 1D33
 金子 真: 1C22 1G17 1G21 **2L18** 3E11
 金子 学: **3G15**
 金子 元樹: **3B23**
 兼子 夏海: 3I34 **3I35**
 金子 慎一郎: 1C23
 兼元 政治: **3J25**
 叶田 壮兵: **3M18**
 鹿糠 歌子: **1E21**
 葛西 昭治: 1F21
 柏木 英一: 3D24 3F26
 春日 智恵: 3I33 3I34 3I35
 片上 大輔: **3G18**
 片岡 次郎: 3L32
 片岡 信哉: 1M37
 片岡 照雄: **3C35**
 片山 保宏: **1J23**
 加藤 清敬: 3H36 3H37
 加藤 直三: **2H13**
 加藤 典彦: 1K18
 加藤 孝宏: 1L33
 加藤 智之: **3I34**
 加藤 佳男: **3B26**
 香月 理絵: **1A34**
 桂樹 徹: 1K24
 川端 邦明: 3A25 3J23 3J31
 川畑 良尚: 3I31
 川田 和男: 3H16
 河田 耕一: 2B18 3J24 3L17 3L34
 河原 英紀: 2G13
 川原 知洋: **1G17** 2L18
 河合 俊和: **2L13**
 河井 良浩: 1D31 1D34
 河上 篤史: 3K23
 川上 直樹: 1D19 1E35
 川上 貴久: 3C36
 川見 和彦: 3K15
 河本 浩明: **1D18**
 河村 篤男: 1I33 1I35 2I12 2I15 2I17
 河村 憲太郎: 1A25
 川村 貞夫: 1F25 **1F26** **1F3** 2M13
 川村 拓也: **1E31** 3B26
 河村 良行: 2H11 2H16
 川村 祐一郎: **1D25**
 川崎 晴久: **1E1** 1E36 1I34 3E12
 川崎 俊和: 1D32
 川島 洋之: 1H16
 川下 正広: 2H14 **2H15**
 川谷 亮二: **3I3**
 川内 直人: 3D14 3D15
 川澤 延弘: 1L16
 西川 員史: 3C34
 木口 量夫: **1F22** 2B14 2H19 3B15
 菊地 悠: 1B37
 菊地 孝司: 1J19
 菊池 武士: 3F34 **3L36**
 菊植 亮: **1G22**
 金 範俊: 2K14
 金 内諒: 3E25
 金 大熙: **1J18**
 金 聖植: **1H14**
 金 龍壽: **3L18**
 木村 英紀: 1H33
 木村 浩: 2H12 3G16 3G21 3G26 3I14
 3I17 3I19 **3I2**
 木村 一智: 2H11

木村 健一郎: 1M16
木村 政文: **1E17**
木村 哲彦: 3L17 3L34
木村 哲也: 3I36
木室 義彦: **1A3**
木野 仁: 1F18 1M26 2M16
木野 泰之: **3C23**
木下 源一郎: **2G14**
吉楽 雅典: 3I36
桐木 利弘: **1I24**
岸 慎也: **3H23**
岸間 匠: 1G18
喜田 和夫: **1J17**
喜多 伸之: **1A2 1B19**
喜多 泰代: 1B19
北川 能: 1J16
北川 秀夫: 3L25
北島 政樹: 1L31
北村 新三: 2I18
北野 宏明: 1C33 1H18 1H19 3H24
北野 宏幸: **2A17**
北山 正文: 1C25
鬼頭 克巳: 3J15
鬼頭 朋見: **2B19**
清弘 智昭: 1A19 1H15 3E37 3G33 3J21
3L19
清田 友礎: 3F34
小林 博明: 1M22 3E32
小林 宏: **1F33 2C14**
小林 尚登: 3J31
小林 政巳: 2D17 2D18
小林 茂昭: 2L13
小林 祐一: **1H24**
兒玉 浩卓: **1G35**
兒玉 啓吾: 2D15
小金澤 鋼一: 1M24 2I13 3E19 3M12
小暮 孝彦: **1L23**
河野 生吾: **1B31**
小泉 憲裕: **1L33**
梶 幸久: 1G19 1J14 **3B25**
兒島 敦: 1J23
小島 史男: 1H25
小島 宏行: **2B13**
小嶋 俊介: **3L26**
小久保 周: **3B22**
駒井 梓: **1A19**
小松 啓人: 1L15
小松 督: 1F14 2C13
小宮山 晃浩: 3F35
小森谷 清: 1E16 3F31
小室 孝: 1A31 3A14 **3A16**
昆 隆英: 2K13
近 哲也: 3D21 **3D22**
近藤 英二: 2A14
近藤 敏之: **3H32**
小西 良: **1K33**
近野 敦: **1C1** 1F19 1M17 3B21 3D15
3F22
河野 宗一: 1G34 3H35
昆陽 雅司: **1G18** 1G19 1J14 3B25 3F38
3G34
小坂 雅博: **1C14 1I36**
小菅 一弘: 2F12 2F13 2F16 3D25 3D34
古謝 貴志: 3D31
小谷 信司: 1L15 1L21 1L22
神德 徹雄: **3D1**
琴坂 信哉: **1C26 1C3**
向後 潤一: 1B38
興梠 隼人: 2K15
小谷内 範穂: 1I22 3J34
小柳 健一: 1E22 **3L31 3L32 3L35**
子安 大士: **3A24**
久保田 直行: **1H25**
久保田 孝: **1B18** 1B26 **1J21** 1J23 **1J3**
1J36 3B13 3H23 3J12
久保田 哲也: 2D16
久保田 謙: 1A14 1A16 2A17 3A11 3D21
3D22
工藤 新之介: **2E16**
KUFFNER JAMES: 1C24
空閑 融: **3K35**
熊沢 正浩: 2A13
久米 洋平: 2F12
國井 康晴: 1B26 1B31 1E19 **1J24** 2A15
3B13

國本 雅也: 1E33
國吉 康夫: 1A26 2M12 3E23 **3G2** 3H11
3H12 3H14 3H15
久野 祥正: 3F32
久野 義徳: **3D2**
倉林 大輔: **1B1**
蔵知 恵: **3I14**
倉爪 亮: 2A12 **3A21 3A22 3J16**
3M31
呉松 保男: 2I18
栗原 史好: 1M19
栗原 一貴: 3C14 **3C15**
栗原 宣之: **1B21**
栗栖 正充: **1K1**
黒田 真一: 3F35
黒井 祐介: 3C35
黒木 義博: **1C17**
黒住 亮太: 3H16
楠橋 伸樹: **2H16**
KUSWADI SON: **3K26**
香掛 晁史: **1A31**
桑江 俊治: **3C34**
KWON PAUL G R.: 1K25
久良 修郭: 3M13

L

李 亨: **2M14 2M15**
李 周浩: 2G17 **2G19**
李 秀雄: **1F34**
林 憲玉: 1I31 1I32 **3C32 3C35**
劉 浩: 2H13
劉 智奇: **3H19**
羅 志偉: **1H2** 1H31 1H32 3F37 3I21

M

馬 書根: 1H34 1H35 **2H1**
満洲 邦彦: 1E33 2K14
町田 和雄: 3J14 3J15
前 泰志: 1D24 1I22 1J17 1K32 1M18
2J11 3B35 3F16 3F19 3G35
3L24
前羽 陽介: **3F38**
前田 裕史: 1A17 1A18
前田 純一郎: 3F19
前田 雄介: 1B37 **1K16**
前川 仁之: 2K19
前川 仁: **3F31**
前川 清石: **1M35**
前野 隆司: 1G25 3H24
前山 祥一: **1B25 3A31**
眞鳥 澄子: 3F23
楨原 靖: **1A23 3D23**
牧野 秀成: **3A34**
牧野 了太: **1E33**
牧田 忍: **1I18**
真鍋 宏幸: 2E19
茅 旭初: 1H14
丸 典明: 1I21 **2A1** 3F15 3F25 3M21
3M24 3M32 3M33 3M34
3M35
丸茂 齊: 1G23
丸尾 昭二: 2K12 **2K15** 2K17 2K18
2K19
正木 潤: **2A14**
間下 以大: **1G31**
増田 憲一: 2H14
増田 良介: 1J18 3L26
増田 峰知: **1K32**
益川 和之: 3J14
増田 寛之: 1H25
升谷 保博: **3J1**
松原 隆: 3D24 3F26
松原 安彦: **2E17** 2E18 3I34
松田 正豊: **3F33**
松田 拓也: 1L16 1L17
益原 絆: 1M16
松日楽 信人: 1L31 2E14
松井 博和: 1K18
松居 高行: 1I15
松丸 隆文: 2E15 2E16 **3C33 3F1**
松本 潔: 2K16
松本 甲太郎: 1J22
松本 容明: 1M16

松本 宗道: **2C15** 2C16
松本 秀一: 3J13
松本 吉央: 1G15 1G33 1G35 **3A1** 3A36
3C17 3I18
松野 文俊: **1F1** **3E35** 3G36 3H25 **3I15**
松野 好孝: **3M26**
松浦 大輔: **1C33** 1H18 1H19
松田 一彦: 2B13
前田 浩一: **3E3**
御歌 文里: 2D17 2D18
三上 真芳: **3H1**
三木 勝正: 2L19
御厨 裕: 1I31 1I32
三村 宣治: 3E15
三村 孝: **3L13**
三村 貴之: **3I17**
見浪 護: 2B16 3M11
港 隆史: **2G13** 2G15 2G16
明 愛国: 1G24 2F17 **3E33**
三島 健稔: 3A18 3A25 3J23
水戸部 和久: 1C23 2I16 **2M19**
三井 和幸: 3F35
光石 衛: 1L33 2L17
光永 純一: 2D15
光永 法明: **1B24** 1M36
小田 光茂: 3J13
三矢 保永: 1E31
光吉 隆真: **3A17**
三浦 宏文: 1I15 2H14 2H15 3L16
三浦 純: 1A23 **1B2** 3A24 3D23 3G17
三輪 洋靖: 2C15 **2C16**
宮部 友博: **1F19**
宮川 拓: **1M33**
宮川 豊美: 1L31
宮原 啓造: 2D17 2D18
宮治 伸: 1M37
宮腰 清一: **3I1**
宮森 章: 2H17
宮本 学: 2L17
宮岡 徹: 1E31
宮下 英之: 1E25
宮下 敬宏: 1H19 **1H36**
宮田 なつき: 3C13
宮崎 文夫: 3E38 3M25
溝淵 宣誠: **2B18**
溝口 博: 3A18
水川 真: 2E17 2E18 **3G1** 3I33 3I34
3I35
水野 昇幸: **1J35**
水野 誠一郎: 1H21
水沼 博: 1L23
水田 貴久: 1A34
水谷 一樹: 3D31
水内 郁夫: 1C36 **1C38** 3B24 3G19
持田 岳美: 3C34
望山 洋: **3E34**
MODI VINOD J: 1F14
毛利 彰: 2F19 2M17 3B32 3J22
桃津 正敏: 1J32
文 仁赫: **3L15**
森 英雄: 1L15 1L21 1L22
森 治: 3K33 3K34
森 亮介: **3M25**
森 隆男: 1L14
森 武俊: 1M32 2G18 3C16
森 善一: **1B16**
守部 研太: 2H17
森川 裕久: 2H13
森川 康英: 1L31
森本 正治: 3L37
森岡 一幸: **2G17**
森田 順也: **1A24**
森田 一弘: 1K31
森田 拓磨: **3G26**
森田 寿郎: **1M19** **3C3**
森山 尚: 2D16
森園 哲也: **1F31** 1F32
諸麦 俊司: 1F24
本村 和寛: **3K23**
元尾 幸平: **1K25**
毛利 哲也: 1E36 **3E12** 3E15
ムラド シャラフディン: 1E36
向井 利春: 1H22 1H23 **1H3**
向坂 直久: **1H21**
村井 昭彦: **2L16**

N

村井 裕彦: 1A19
村上 剛司: **3E26**
村瀬 有一: 3F11
村田 隼之: 2I13
幸禮 龍陽: **1I22**
武藤 高義: 1E14
明賀 陽平: **1G33**
灘谷 演: **3A19**
苗村 潔: 3L16
永井 清: 1G14 1M16 **3E1** 3L22
長井 志江: **3H13**
永見 美人: **1A16**
長阪 憲一郎: 1C17
長崎 高巳: **1C15**
永嶋 史明: 1C32 1C34 **1C35** **3C2**
永田 英夫: 1D35
永田 久雄: 1L19
永谷 圭司: 2F18 3B14 3B33
内藤 正剛: **1E15**
内藤 貴志: **3M36**
中坊 嘉宏: 1H21 **1H22** 3A12
中臺 一博: 1C33 **1H18** **1H19**
中垣 聡子: **3L37**
中上 隆: 1H16
中川 昭夫: 3L37
中川 高志: 1D19
中浜 昌文: 1L18
中井 博之: **3H22**
中島 実: 2J12
中島 俊哉: 3D18
中久保 誠: 3J32
中本 裕之: 2I18
中村 政俊: 3M13
中村 慎介: 3E13
中村 心哉: **3D19**
中村 恭之: **3H3**
中村 達也: 1B16 1L23 3B31 3H19
中村 仁彦: 1C16 1C19 1C21 1C37 1D22
2L14 2L16 3C14 3C15 3H17
3H18
中西 功: **3L22**
中野 淳志: **1M21**
中野 栄二: **3J3**
中野 佳央: 3L33
中島 弘道: **1H23**
中嶋 洋: 1J32
中嶋 勝己: 2D14 **2D16** 2D17 2D18
中島 正和: **2C17**
中島 盛之: 1A25
中谷 一郎: 1B18 1J22 1J36 3H23 3J12
中内 靖: 3D24 3F26
中浦 茂樹: 1D16 3K26
中山 学之: **1H33**
中山 雄一郎: **1F25** 1F26
中澤 和夫: 1L31 **2L1**
南場 共太: **3M32** 3M33
並木 明夫: 1E33 **1H1** 3E11 **3M23**
浪越 洋人: **3B13**
NAPHATTALUNG PIYAWAT: **3D24**
ナポレオン: **1D16**
成瀬 勝俊: 1L36
那須 俊英: **3L33**
那須 康雄: 1C23 2I16 2M19
根木 良二: **3E22**
根来 真: 1L25
根本 泰弘: 3D16
NEO EE SIAN: 2D17 2D18 **2D19**
新美 友春: 1H15 3J21
新妻 淳子: 3F35
二宮 哲次郎: 1J23
西 恒介: **1E34**
西堀 賢司: **3F32**
西田 信一郎: **3J19**
西田 周平: **1B23**
西田 佳史: **3C1** 3C18 3C19
西濱 祐介: **1D24**
西横 健司: 3J13
西中 孝一: **2A11**
西坂 晋: **3L25**
西脇 光一: 1C24 3C24
西山 高史: 3D17
西山 強志: 1A34 2B19

登坂 博和: 1M22
登尾 啓史: 1E15
信田 洋: **2G15**
野田 邦昭: 1C31
野上 靖夫: **3E24**
野口 勝則: **3F26**
野村 秀樹: 3M36
野村 常寿: **2I16**
野村 由司彦: 1K18
野波 健蔵: 2J15 2J16 2J17 2J18 2J19
3K19
野々村 裕: 3K17
則次 俊郎: 3F3
野崎 正浩: 3G33
野崎 惠美: 2H15

O

大明 準治: **2E14** 3J14
大場 史憲: 1B14 1H16
小原 治樹: 1J15 3M19
帯谷 慶介: 2I12
越智 淳平: 3G31
小田 邦彦: 3L36
小笠原 司: 1G15 1G33 1G35 3A36 3C17
3I18
尾形 哲也: 1C31 **3D3**
小河 寛揮: 1B37
小川 博教: 1E33
小川 和哉: **3I33** 3I34
小川 雅史: 2K12
小川原 光一: 3G16 3G21 3G26
荻野 正樹: **3I26**
小椋 優: 3C35 3C36
小栗 健一郎: **3C13**
小原 ゆう: **1G32**
大橋 健: 3I37
大橋 洋一: 1I15
大平 豊: 3D21 3D22
大岡 昌博: 1E31
大城 英裕: 3A23 3F12
大道 武生: 2J1 3J33
大西 亜紀: 3K26
大西 献: **1M3**
大西 正俊: 3L33
大西 昇: 1H23
大西 隆之: **3L23**
大野 和則: **3A31**
大貫 雅和: 2C13
大澤 達哉: 2A18
大住 剛: 1J15 3M19
太田 順: 1A34 1B34 2B19 **3B16** 3B19
3B2 3C13 3H31
太田 成彦: 1D32
太田 祐介: 3K35
大滝 英征: 1C26
大月 佳代子: 3L33
大矢 晃久: **1A1** 3E21
大矢 和久: 2D18
笈田 昭: 1J32
及川 一美: 1A15 **3A32** 3A33
岡林 桂樹: 3F11
岡部 公輔: **3A18**
岡部 康弘: 2C15 2C16
岡田 慧: 1H17 1M38 **3C22** 3C23
3C24 **3C25** 3F17 3G24
岡田 昌史: 1C16 **1C19** 2L14 2L16
岡田 伸廣: 2A14
岡田 徳次: 1G2 1I16 1I17
岡本 和也: 3M34 **3M35**
岡村 美基男: **1I35**
岡村 成泰: **1M26**
岡野 正紀: **1A17** 1A18
大川 一也: **2B17**
岡崎 昭広: **2I17**
沖野 晃久: 3L33
大久保 重範: 3A32
大口 哲矢: 2C15 2C16
奥田 一雄: **3K14**
大熊 勇: 3C36
大熊 繁: 3F21
奥乃 博: 1C33 1H18 1H19
大倉 玲子: 2K13
小侯 透: **3E17** **3E2** 3K33 3K34

大西 輝尚: **3L24**
小野 敦史: 3B26
小野寺 一博: 3M18
尾上 弘晃: **2K16**
恩澤 忠男: 1K34
大井 嘉敬: 3J14
大谷 卓也: **1A26**
大矢 健太郎: **3H37**
大澤 文明: **3G14**
大須賀 公一: **1D17** **1J1** 1J19 **3I25**
大隅 久: 3M18
大武 美保子: **2M12**
尾谷 浩昭: **1H15**
大塚 隆行: 2E18
大浦 亮一: **1M16**
君家 直之: 3I31
尾崎 文夫: 2E14 **3J14**
小澤 隆太: **3E32**
小澤 壯治: 1L31
小澤 尚久: 3L17

P

朴 忠植: 1M18
朴 贊 : **1M22**
朴 貴浩: **3E25**

Q

R

笠 潮: 3L31 3L32

S

佐塚 昌也: 3K13
相良 みづき: **3C21**
才田 崇王: **1I26**
齋藤 敬: 1E33
齋藤 聡: **3L16**
齋藤 靖二: 1E21
齋藤 滋規: **1K34**
齋藤 剛: 1L19
阪 圭央: 1I34
阪部 俊也: 3F33
坂口 正道: 1E21 **1L35** 2L15 3G22
酒井 大樹: **1B33** 3A38
境 克司: 3F11
酒井 貴: **2H11**
坂井 崇敏: 1I16 **1I17**
酒井 武則: **1A22**
酒井 東悟: **2C13**
酒見 敏弘: **1K23**
阪本 教: 2F14
坂本 研也: 3A34
坂本 雄次: **3B31**
坂根 茂幸: 1B22 2G14
坂田 幸太郎: **2J11**
佐久間 あゆみ: **3E37**
三平 満司: 1D16 3K26
実吉 敬二: **1B17** **2A18** **3K13** 3K14
山海 嘉之: 1D18 1D25 1D26 1F34 3M16
佐野 明人: 1E18 1E34 **2E1** 3I23
猿田 祐輔: **2I15**
佐々 修一: 1J23
笹川 友剛: 2H17
笹子 宏史: 1L24
笹原 和磨: 3H36
佐々木 章: 1L35
佐々木 裕直: 3J33
佐々木 克利: **3B34**
佐々木 啓次: 1L34
佐々木 正志: **1J16**
佐々木 晋介: 1G15
佐々木 拓: 2J13 3D14
佐々木 卓実: 1L19
佐々木 康祐: **2K19**
佐藤 大輔: 1C36 1C38 3B24 **3G19**
佐藤 一哉: **1F32**
佐藤 満: 1F23
佐藤 俊介: 3M14
佐藤 辰雄: 1A31 3A23 3F12
佐藤 知正: 1M32 2G18 3C16

佐藤 正康: 1G16
佐藤 雅一: 2F17
澤田 一哉: 3D17
澤井 秀次郎: 1J23
沢崎 直之: 3C26 3D18
関 大悟: 1F18
関 啓明: 3G14
関戸 智史: 2G13
関口 暁宣: 3H17
関口 大陸: 1D19
関口 尚大: 1A37
仙波 亮輔: 1L14
千田 大: 2C14
瀬里 彰信: 1H17
瀬戸口 隆文: 2M16
単 万里: 3B33
柴田 真由子: 2K18
澁谷 央利: 1F32
渋谷 恒司: 1B15 3E24 3G32
重原 孝臣: 3A18
重松 文治: 3A31
椎葉 太一: 1F33 2C14
椎名 博俊: 3I34
椎名 義和: 3E14
志子田 繁一: 2D16
島地 重幸: 1E21 1L35 2L15 3G22
嶋田 宏史: 3F21
島田 伸敬: 1A23 3D23 3G17
島田 茂伸: 3L21
島田 隆之: 1L34
清水 勝敏: 3A35 3F11
清水 政宏: 1C26
清水 茂則: 1A37
清水 創太: 1A32 3M22
清水 祐貴: 1M24 3M12
下田 真吾: 1B26 1J36 3J12
下井 信浩: 2J14
下条 誠: 1E33 1G1 1G24 2F17 3E33
下川 大助: 1B16
下村 芳樹: 1B36
下山 勲: 2K16
下崎 守朗: 3H15
篠田 健輔: 3A18
篠原 徹也: 1C16
四宮 葉一: 3L17
篠喜 誠: 3M12
新谷 賢: 1L36
塩井 正彦: 2K18
塩澤 重章: 1I15
塩澤 裕樹: 1M19
白井 良明: 1A23 3A24 3D23 3G17
白井 義人: 1C25
白石 篤史: 3D18
白石 喜憲: 2J15
宿谷 祐一郎: 3K31
染谷 美枝: 1L19
園田 展人: 3G21
園山 実: 1J35
須田 理央: 2F13
須藤 浩行: 1L22
末廣 尚士: 1M15 3D32
末松 良一: 2C18
末永 健太郎: 3I15
末次 智博: 3H35
菅原 雄介: 1I31 1I32 3D19
菅野 重樹: 1C31 1M19 2C1 3D33
菅原 研: 1B35
菅原 憲一: 1L16 1L17
杉原 知道: 1C21
杉本 洋彰: 1E14
杉本 旭: 1L19 1L2
杉本 靖博: 3I25
杉本 祐: 3B23
杉森 健司: 3A11
杉村 利明: 2E19
杉浦 篤: 3J33
杉山 義春: 1L14
鋤柄 和俊: 3M36
住森 大地: 3F15
須藤 和夫: 2K13
鈴川 慎一郎: 3L12
鈴木 一郎: 3C14 3C15
鈴木 克也: 1L26
鈴木 啓介: 3F23
鈴木 昌和: 1M21

鈴木 基高: 1C31
鈴木 真介: 3H14
鈴木 昭二: 3I37
鈴木 隆文: 1E33 2K14
鈴木 高宏: 1L36 3E34
鈴木 達也: 3F21
鈴木 康徳: 3G33
鈴木 洋平: 1K17
鈴木 義久: 3G24
鈴木 雄介: 3F14
鈴木 康一: 2L19 3G31 3K16 3K18
シビニン ミハイル: 1H32
セメシ ベータ: 2G19

T

田畑 徳則: 1K19
館 暲: 1D19 1E35
立原 周一: 3F22
多田 充徳: 1G15
多田 泰徳: 1G26
多田 隈 建二郎: 3K25
多田 隈 理一郎: 3K25
田所 諭: 1G18 1G19 1J1 1J14 3B25
3F38 3G34
田川 傑: 1I23
田合 弘幸: 1G33
田口 幹: 3J2
田口 雄一: 1G34
田原 健二: 3E13
TAKADA FABIO: 1B36
高江洲 勲: 1E23
高川 功: 3M26
高濱 孝安: 2F18
高原 昌俊: 3M11
高橋 晶子: 3K26
高橋 淳: 2K17
高橋 永暢: 3E19
高橋 郁夫: 1L25
高橋 邦夫: 1K34
高橋 誠: 1E19
高橋 倫久: 1G15
高橋 隆行: 3A3
高橋 武志: 3D24
高橋 太郎: 1I33
高橋 泰岳: 3H33
高橋 良彦: 3D26 3L12
高橋 洋子: 3L22
高井 潤: 1E36
高松 洋亘: 3C16
高松 淳: 3G16 3G26
砂押 貴光: 1L31
高森 年: 1G18 1G19 3B25 3F38 3G34
高村 宏幸: 3C36
高村 健一郎: 2H17
高西 淳夫: 1C2 1I31 1I32 2C15 2C16
2H17 3C32 3C34 3C35 3C36
3L33
高信 英明: 1I15 2C15 2C16 2H14 2H15
3C34 3L16 3L3 3L33
高坂 要一郎: 1L17
高瀬 國克: 1K17 3A37 3B18 3F13 3F18
3L23
高島 昭彦: 2B15
高田 昌憲: 3K18
高氏 秀則: 3A32
竹藤 和弘: 3B17
竹岡 年延: 3M17
竹本 秀博: 2M18
竹村 裕: 3I18
竹村 憲太郎: 3C17
竹村 亮: 2F17
武野 純一: 1C18 2A11 2A13 2C19 3C31
3L18
武信 誠一: 1A14
竹下 光夫: 3H26
武居 直行: 2M14 2M15 3F36 3L37
竹内 裕喜: 3I12 3I13
竹内 博良: 1E18
竹内 郁雄: 3D16
竹内 啓太: 3G32
竹内 元哉: 2B16
竹内 昌治: 2K13 2K14
瀧本 康明: 1I24

滝田 好宏: **2J14 3K32**
滝澤 正夫: 1A23 **3D23**
田窪 朋仁: **2F11**
田熊 隆史: **3G23**
玉城 史朗: 1M33
田村 淳一: **3I36**
田村 学: **2J13** 3D14
柳橋 邦浩: 3C34
田中 秀明: 2M15 **3J24**
田中 宏樹: 2H11
田中 克典: 2A11
田中 勝弥: 2L17
田中 一男: 1A37 2F15
田中 宏治: 2L17
田中 誠: 3E35
田中 勝: 3A18
田中 慎一: **3I31**
田中 信治: 2L18
田中 孝之: 1A37 **1F24**
田中 航: **1M18**
田中 祐治: **1E36**
田中 豊: 2F18 3B33
谷 裕章: 3A36
谷 博之: **3B35**
谷 和男: 1E31 3B26
谷地 正章: **3M24**
谷江 和雄: 1C15 1K26 2D19 2F11
谷口 善規: 2M18
谷川 民生: **1K21** 1K26 **1K31**
谷岡 哲也: 1L16 1L17
田能 寿孝: 1L18
多谷 浩嗣: **1C37** 3C14
橋 直和: **3L19**
辰見 治彦: **3F16**
川上 辰男: 1K33
手嶋 教之: 3L1
寺林 賢司: 1A15 **3A33**
寺本 智至: 3G32
寺本 周平: 1M26
寺阪 澄孝: 3F35
寺崎 文男: 3J15
寺嶋 一彦: 2M18 3B23 3L25
飛山 了介: 3D34
戸田 英樹: **3M16**
戸田 健吾: 1A35 3B22 3C21
戸田 崇文: **1G19** 1J14 3B25
戸田 義繼: 3J14
東條 直人: 1M37
渡嘉敷 浩樹: 1E23 1E32 1M33 3J25 3K24
時任 孝二: **1A21**
徳田 寛一: 1G17
徳田 猷一: 1G19 **1J14** 3B25
徳久 健一: 2H11
徳本 真一: 1E17
徳永 正行: **3K19**
徳永 吉彦: 3D17
藤間 敦史: 1B15
富松 智洋: **1L15**
富田 文明: 1D34
富田 邦嗣: 3D33
富田 修平: 1H34
富山 健: 1A35 3B22 3C21
富山 哲男: 1B36
富沢 哲雄: **3E21**
友國 靖彦: 3C26
友納 正裕: **1A33 3A26**
遠山 浩行: **1F14**
豊田 晴義: 1H21
豊田 篤史: 3I18
TREVAI CHOMCHANA: **1B34** 3B19
坪井 央樹: 3L16
壺井 宏明: 3L33
坪井 勇政: **2A13**
坪内 孝司: 3A31 **3B1**
粒崎 昭洋: 1B25
土屋 和雄: 1D17 3I16
土谷 武士: 1A15 2I14 3A32 3A33 3L17
3L34
辻 弘秋: **3M21**
辻 洋: 2J13
辻 義樹: **3G25**
辻井 敦: 1B17
辻尾 昇三: 1K15 1M25
辻田 勝吉: 3I16
塚越 秀行: 1J16 **3K3**

築根 秀男: 3A23 3F12
妻木 勇一: **1F21** 1M15 **3F2**
積階 徹: **1M34 2F14**
恒成 裕行: **3A36**

U

内田 洋彰: **2J19**
内村 明高: 1F33
内野 宏人: **2G18**
内山 勝: 1F19 1H32 1M15 1M17 3B21
3D15 3F22
内山 隆: **3C26**
上田 悦子: 1G35
上田 淳: **1F16 3E22**
植木 美和: 3F11
上中 洋人: 3H16
上野 浩史: **3J13**
上野 隆雄: **2D15** 2D18
上杉 麗子: **3G35**
植山 剛: 1A34 2B19
氏家 英樹: **3L14**
請川 雅之: 3K15
浮穴 基英: 1K31
梅田 順也: **3E19**
梅田 和昇: **1G3 2A16**
梅谷 智弘: **3F19**
梅谷 陽二: 1F31 1F32
浦 環: 1B23
牛見 宣博: **3J22**

V

W

ワダ マサキ: 1H14
和田 匡史: **3F25**
和田 充雄: 1A21 1A22 3F14 3I24 3L14
3L21
若林 潔: 3D19
若松 久仁光: 3C36
脇元 修一: 3K18
脇田 優仁: **3D32**
王 少暹: 1F23
王 碩玉: 2B18 3J24 3L17 **3L34**
王 志東: 2F12 **2F16**
割澤 伸一: 1L33 2L17
渡部 尚: 1J35
渡辺 一弘: 1A14 1A16 2A17 3A11 3D21
3D22
渡邊 和人: 1L15
渡辺 桂吾: 1F22 2B14 2H19 3B15
渡邊 恵佑: **1J36**
渡邊 健士: **1G23**
渡辺 論: 3I36
渡辺 誠二: **3K34**
渡辺 哲陽: **3E18**
渡辺 俊典: 1B35
渡辺 義浩: **3A14**

X

Y

藪田 哲郎: **1E25**
谷内田 正彦: 1A24 1G31 1G32 2A19 3A17
八木 康史: 1G32 2A19 3A17 **3A2**
八幡 紀之: 1L26
山田 大介: **1G25**
山田 宏尚: **1E14**
山田 誠二: 3G18
山田 隆明: **2H19**
山田 貴史: **1F23**
山田 貴孝: **3E15**
山田 陽滋: **1F2** 1F31 1F32 1G25
山口 秀谷: 3E14
山口 仁一: 1C17
山口 健吾: **3M34**
山口 龍介: 1F24
山口 智浩: 2B14
山口 友大: 1E25
山口 雄平: **3F34**

Z

ZAIER RIADH: 1C32
 座光寺 正和: 3A13
 奎 紅彬: 2A12
 周 洪鈞: 1B22
 ZVI SHILLER: 1D22

山北 浩介: 3I24
 山北 昌毅: 3F37 3I21 3K2 3K31
 山本 博司: 1L16 1L18 3L34
 山本 圭一: 1L34
 山本 正樹: 2B18
 山本 元司: 2F19 2M17 3B3 3B32 3J22
 山本 茂広: 3A34
 山本 隆弘: 1L26
 山本 拓哉: 3L19
 山本 透: 3H16
 山本 佳男: 1G16 1K33
 山村 佳之: 3M33
 山中 順: 2H14
 山根 章生: 1A14
 山根 克: 3C14 3C15
 山野 彰: 2C19
 山野 光裕: 1C23 2I16
 山野 高将: 3A12
 山崎 文敬: 1M36
 山下 秀樹: 1A17 1A18
 山下 光久: 2B15
 山脇 輔: 3K33
 柳原 好孝: 2D14 2D15 2D18
 柳井 法貴: 2M17
 楊 海園: 1B19
 楊 劍鳴: 2C18
 楊 新: 3B15
 矢野 亜紀子: 1L23
 矢野 賢一: 3B23
 矢野 孝三: 1B23
 矢野 順彦: 3F33
 矢野 嘉昭: 2H14
 矢野 恵生: 3G17
 八島 真人: 3E14
 八代 真一: 3C21
 安田 賢一: 1D31 1D35
 安田 隆: 2K1
 安川 裕介: 3F11
 葉 剛: 3B18 3F13 3F18
 横川 隆一: 1M34 2F14
 横井 一仁: 1C15 1D1 1D15 1D21 1D33
 2D14 2D17 2D18 2D19
 横川 隆司: 2K13
 横小路 泰義: 1E24 1E3 1I26 2D1 2D14
 3F24
 横田 祥: 3J31
 横山 和彦: 1D31 1D32 1D35
 横山 隆明: 1J32 1J35
 横山 太郎: 1G32
 米田 完: 1I2 3K35
 米田 光徳: 3D17
 米田 敬: 1K26
 米倉 将吾: 3H11
 米山 猛: 1G16
 尹 祐根: 1M15
 吉田 淳: 3A16
 吉田 洋: 1J15
 吉田 和夫: 1B21 1B33 1B38 3A38 3J17
 3J18
 吉田 和哉: 1J2 1J31 1J35 3J15
 吉田 誠一: 1A14
 吉田 成徳: 1C38 3B24
 吉田 茂徳: 1C36
 吉海 智晃: 1C36 3B24 3G19
 吉海 智明: 1C38
 吉川 桂介: 3E12
 吉川 雅博: 3K16
 吉川 恒夫: 1E24 1F15 1F16 1G22 1I26
 3E16 3E18 3E22 3E31 3F24
 3J19
 吉川 雄一郎: 3G25
 吉光 徹雄: 3B13
 吉灘 裕: 1M1
 吉永 拓磨: 3L22
 吉岡 孝: 3A23 3F12
 余 永: 1K15 1M25
 湯浅 秀男: 1B34 1H24 1I1 3B19
 由井 俊太郎: 2A12
 湯本 将之: 2H15
 油田 信一: 1A33 1B25 1J33 1J34 2B17
 3A26 3A31 3E21 3M17
 結城 賢治: 1L14