

9月3日(水) AM1			
A室(M-110)	B室(M-107)	C室(M-103)	D室(M-101)
1A1 OS30:介護とロボティクス(1/4) 平田泰久(東北大学)、本田功輝(東京大学) 1A1-01 9:00～ 肩の自由度を考慮した簡易な2次元人体リンクモデルの提案と評価 ○武田 洸晶(豊橋技科大) 齋藤 優輝(豊橋技科大) 佐藤 海二(豊橋技科大) 1A1-02 9:15～ CAEソフトを用いた体位変換装置の設計支援 ○亀田 智弘(富山大学) 戸田 英樹(富山大学) 1A1-03 9:30～ 片手荷物保持歩行における荷物重量の違いが前顔面方向のMoSIに与える影響 ○久保 大地(九州大) 後藤 正太郎(九州大) 松永 夏己(九州大) 金田 礼人(九州大) 山本 元司(九州大) 中島 康貴(九州大) 1A1-04 9:45～ Estimating the Body Support Force From Simple Motions at Home ニコリッチ ミリュチン (University of Novi Sad) ○内山 瑛美子(東大) 森 賢哉(東大) 1A1-05 10:00～ 介護者による下肢ストレッチ作業の負担解析及び評価方法の提案 ○石田 大貴(香川大学) 岸村 厚志(大阪河崎リハビリテーション大学) 土谷 圭央(香川大学)	1B1 OS7:過酷環境ロボティクス(1/4) 楊光(大阪工業大学)、道川稜平(京都大学) 1B1-01 9:00～ 不整地移動可能なUAV充電ステーションとその最適経路探索の提案 ○三枝 大起(大分大学大学院) 菊池 武士(大分大学) 鶴成 悦久(大分大学 CERD) 1B1-02 9:15～ 災害時の運搬支援を目的としたリフト機能付き不整地対応型電動猫車「NekoQ」の開発 ○岡本 裕(HERO研) 高角 怜志(HERO研) 広瀬 茂男(HERO研) 1B1-03 9:30～ 深層強化学習を用いたヘビ型ロボットの自律走行および障害物回避シミュレーション ○小早川 和慶(埼玉工業大学) 村田 仁樹(埼玉工業大学) 1B1-04 9:45～ 直列弾性駆動ニードル弁の提案と止水平衡モデルによる微小流量の実現 ○吉村 柊人(電通大) 中村 勇気(電通大、中外テクノス) 野田 智之(ATR、電通大) 仲田 佳弘(電通大)	1C1 GS29:経路計画・動作計画(1/5) 星野智史(宇都宮大学)、松崎成道(トヨタ自動車) 1C1-01 9:00～ 複数歩行者の将来的な位置を考慮したスマートモビリティのための仮想レーン型局所軌道計画手法の開発 ○速見 玲雄(早大) 葛西 優介(早大) 倉林 岳(早大) 林 弘昭(早大) 菅野 重樹(早大) 亀崎 允啓(東大) 1C1-02 9:15～ 量子インスパイアード最適化技術を組込んだ自律移動ロボット ○平井 雅尊((株)ミライズテクノロジーズ) 磯部 良彦((株)ミライズテクノロジーズ) 栗谷 康隆((株)デンソー) 浜田 樹((株)デンソー) 北村 清((株)デンソー) 石垣 雄太朗((株)東芝) 濱川 洋平((株)東芝) 山崎 雅也((株)東芝) 山田 裕((株)東芝) 辰村 光介((株)東芝) 1C1-03 9:30～ すれ違い・停止判断を含む自律移動ロボットの歩行者回避戦略と病院内実験評価 ○大西 史弥(慶大院) 川崎 陽祐(慶應大) 高橋 正樹(慶應大) 1C1-04 9:45～ 消費エネルギーのばらつきを考慮したクローラーロボットの経路最適化 ○安達 波平(筑波大学) 伊達 央(筑波大学) 1C1-05 10:00～ グラフ探索による多脚歩行ロボットの自由歩容パターン生成 ○長谷川 大晴(埼玉大学) 程島 竜一(埼玉大学) 琴坂 信哉(埼玉大学)	1D1 GS2:機構(1/4) 青木岳史(千葉工業大学)、渡辺将広(大阪大学) 1D1-01 9:00～ 油圧モジュラーロボットのための軽量・小型コネクタ ○安藤 了(立命館大学) 荒川 拓也(カヤバ) 弘中 剛史(カヤバ) 玄 相晃(立命館大学) 1D1-02 9:15～ 板金を用いた仮設木製油圧ロボットアームの開発 ○白根 拓実(立命館大学) 川戸 咲智子(立命館大学) 玄 相晃(立命館大学) 1D1-03 9:30～ ヒトの筋力変化シミュレータを目指したロボット機構開発 ○濱田 将愛(工学院大学大学院) 高信 英明(工学院大学) 鈴木 健司(工学院大学) 宋 小奇(工学院大学) 平松 凌空(工学院大学大学院) 1D1-04 9:45～ スペースデブリ捕獲機構の検討 ○西田 信一郎(アストロスケール) 岩井 隆(アストロスケール) 1D1-05 10:00～ 水平姿勢を維持する電動車椅子の機構設計 ○淵上 天遍(東京電機大学) 大野 翼(東京電機大学) 高畑 智之(東京電機大学)

9月3日(水) AM1			
E室(M-123)	F室(M-124)	G室(M-157)	H室(M-155)
1E1 OS12:ラボオートメーションロボティクス(1/2) 浅野悠紀(東京大学)、岡田慧(東京大学) 1E1-01 9:00~ 【招待講演】データ駆動型AIに基づく創業研究とオートメーションへの展望 ○橋 棕(東大) 1E1-02 9:30~ 滴下/吸引速度の制御が可能な小型ピペッティングロボットシステムの開発 ○伊勢 友一(東京高専) 鈴木 春太郎(東京高専) 秋元 文(お茶大) 本庄 勝子(お茶大) 田中 信行(理研) 原口 大輔(近畿大) 1E1-03 9:45~ 圧電駆動式小型移動ロボットのワイヤレス化 飯塚 寛太(横浜国大) ○松井 優恭(横浜国大) 瀧脇 大海(横浜国大) 1E1-04 10:00~ 精密位置決め自走機構の円弧動作の実現と補正システムの開発 田邊 健牙(横浜国立大) ○大石 悠人(横浜国立大) 瀧脇 大海(横浜国立大)	1F1 IS1:AI, Learning and Control(1/3) Takamitsu Matsubara (NAIST)、Yuka Arik (SONY) 1F1-01 9:00~ Sim2Real Evaluation of Torque-Controlled Actuator Models for Reinforcement Learning in Hydraulic Robots ○JUN GU (Ritsumeikan University) Chikaze Taniguchi (Ritsumeikan University) Sangho Hyon (Ritsumeikan University) 1F1-02 9:15~ Reinforcement learning for pre-picking action generation in dense and constrained logistics environments ○Haifeng Han (Toshiba Corporate Laboratory, Production Innovation Technology Center, Robotics and Mechatronics Solutions Technology Research Department) Kazuma Komoda (Toshiba Corporate Laboratory, Production Innovation Technology Center, Robotics and Mechatronics Solutions Technology Research Department) Ping Jiang (Toshiba Corporate Laboratory, Production Innovation Technology Center, Robotics and Mechatronics Solutions Technology Research Department) Junichiro Ooga (Toshiba Corporate Laboratory, Production Innovation Technology Center, Robotics and Mechatronics Solutions Technology Research Department) 1F1-03 9:30~ Evaluation of Focus Metrics for Real-Time Autofocus in Robotic ICSI Using DIC Microscopy ○Mahmoud Mohamed (Institute of Science Tokyo) Yuya Hamamatsu (ARCS Inc.) Yuya Maruyama (ARCS Inc.) Masayasu Tanase (ARCS Inc.) Masashi Ikeuchi (Institute of Science Tokyo) 1F1-04 9:45~ Shared Grasp Estimation to Improve Robotic Pick-and-Place Planning Efficiency ○Liang Qin (The University of Osaka) Weiwei Wan (The University of Osaka) Jun Takahashi (H.U. Group Research Institute) Ryo Negishi (H.U. Group Research Institute) Masaki Matsushita (H.U. Group Research Institute) Kensuke Harada (The University of Osaka) 1F1-05 10:00~ Generalized Trajectory Prediction for Catching In-Flight Objects via Discriminative Feature Embedding ○Ngoc Huy Nguyen (Nara Institute of Science and Technology) Kazuki Shibata (Nara Institute of Science and Technology) Matsubara Takamitsu (Nara Institute of Science and Technology)	1G1 OS23:感情発達ロボティクス(1/3) 堀井隆斗(大阪大学)、大平英樹(名古屋大学) 1G1-01 9:00~ 感情発達ロボティクスの展望 ○日永田 智絵(奈良先端科学技術大学院大学) 1G1-02 9:15~ 感情・視覚刺激・生理反応が飲料の主観的味覚評価に与える影響の解析 ○中川 郁仁(奈良先端科学技術大学院大学) 日永田 智絵(奈良先端科学技術大学院大学) 池田 和司(奈良先端科学技術大学院大学) 1G1-03 9:30~ 文楽人形の構造適用でロボットが人との親和性を拡大するUXデザイン研究 ○中川 志信(名古屋市大) 1G1-04 9:45~ 能楽の機序適用で人と先端技術の静的なインタラクションが向上するUXデザイン研究 ○中川 志信(名古屋市大) 1G1-05 10:00~ Action Unitによる表情制御が人間のアバター表情解釈に与える影響の解析 ○石津 七海(佐賀大学) 田口 恋衣(佐賀大学) Wen Liang Yeoh (佐賀大学) 福田 修(佐賀大学)	1H1 GS5:ロボットビジョン(1/3) 並木明夫(千葉大学)、出村公成(金沢工業大学) 1H1-01 9:00~ 二回走査型クラスタリング手法を用いたステレオ画像の領域ベース対応付けによる三次元位置推定手法の提案 ○加藤 一馬(富山大学) 戸田 英樹(富山大学) 1H1-02 9:15~ マルチRGB-Dカメラによる点群の幾何・色情報を用いたリアルタイムアライメント ○井手 俊太(東京大学) 村上 健一(東京大学) 山川 雄司(東京大学) 1H1-03 9:30~ MaskNetを用いた三次元点群の形状復元 ○北村 真聖(北九大) 西田 健(北九大) 1H1-04 9:45~ 超高速アクティブカメラを用いた飛翔ドローンのポリュメトリック振動解析 ○王 飛躍(広島大学) 緒方 琢人(広島大学) 島崎 航平(広島大学) 石井 抱(広島大学) 1H1-05 10:00~ 一部品に集中した姿勢推定によるバラ積み部品の直接作業 ○吉田 遼太郎(名城大) 田崎 豪(名城大)

9月3日(水) AM1			
I室(M-178)	J室(M-B07)	K室(M-B104)	L室(M-B43)
1I1 OS13:インテリジェントホームロボティクス(1/7) 水地良明(玉川大学)、吉元裕真(北九州工業高等専門学校) 1I1-01 9:00~ HSR開発コミュニティによる共創的研究 ○岡田 浩之(東京情報デザイン専門職大学) 高橋 正樹(慶應義塾大学) 杉浦 孔明(慶應義塾大学) 梶田 秀司(中部大学) 中山 学之(大阪工業大学) 稲邑 哲也(玉川大学) 山本 貴史(愛知工業大学) 尾藤 浩司(トヨタ自動車) 森 健光(トヨタ自動車) 土永 将慶(トヨタ自動車) 1I1-02 9:15~ Strengths and Opportunities in the European Human Support Robot Community ○Jugesh Sundram(Toyota Motor Europe) Mark Van Look(Toyota Motor Europe) Sven Meier(Toyota Motor Europe) Jonas Ambeck-Madsen(Toyota Motor Europe) Takuma Sugino(Toyota Motor Corporation) Masayoshi Tsuchinaga(Toyota Motor Corporation) Hiroshi Bito(Toyota Motor Corporation) 1I1-03 9:30~ RoboCup JapanOpen @Space Challengeの構想 ○萩原 良信(創価大) 池田 勇輝(JAXA) 岡田 浩之(東京情報デザイン専門職大学) 西野 順二(玉川大) 稲邑 哲也(玉川大) 大井 翔(大阪工大) 1I1-04 9:45~ ISS船内ロボットInt-Ball2による技術実証とRoboCup@Spaceへの展開 ○池田 勇輝(JAXA) 萩原 良信(創価大) 西下 敦青(JAXA) 山口 正光 ビヨトル(JAXA) 岡田 浩之(東京情報デザイン専門職大学) 大塚 聡子(JAXA) 山本 竜也(JAXA) 1I1-05 10:00~ 知能化空間内のロボットによる家具の再配置 ○劉 沐恩(立命館大) 細田 侑也(立命館大) 李 周浩(立命館大)	1J1 OS25:ヒューマンロボットインタラクション(HRI)(1/8) 塩見昌裕(ATR)、木本充彦(明治大学) 1J1-01 9:00~ ターンテイキングのための言語的手がかりによるリアルタイムターン終了推定と割り込み推定 ○中西 惲也(大阪大学) 正井 嘉人(大阪大学) 大平 義輝(株式会社サイバーエージェント) 馬場 惲(株式会社サイバーエージェント) 1J1-02 9:15~ 自己開示の心理的障壁を低減する雑談仲介ロボットの開発 ○吹田 優樹(大阪大学基礎工学研究科) 川田 恵(大阪大学基礎工学研究科) 名取 大雅(大阪大学基礎工学研究科) 酒井 和紀(大阪大学基礎工学研究科) 石黒 浩(大阪大学基礎工学研究科) 吉川 雄一郎(大阪大学基礎工学研究科) 1J1-03 9:30~ 対話を通じて共に美術作品を鑑賞するロボットの研究開発 ○岩田 実莉(ATR/神戸大学) 塩見 昌裕(ATR) 滝口 哲也(神戸大学) 1J1-04 9:45~ 日常的な説明タスクにおけるロボットの欺瞞戦略の効果検証 ○木村 優希(ATR/奈良女子大学) 安在 絵美(奈良女子大学) 才脇 直樹(奈良女子大学) 塩見 昌裕(ATR) 1J1-05 10:00~ 3つの状況における受付ロボットのマルチモーダル表出の評価 ○石井 カルロス寿憲(理研GRP) 矢野 泰樹(理研GRP) 中山 祐佳(理研GRP)	1K1 GS31:機械学習・ディープラーニング(1/6) 鈴木彼方(富士通株式会社)、近藤敏之(東京農工大学) 1K1-01 9:00~ 車体の移動量がクローラの回転量を上回らない条件を考慮した機械学習ベースのブルドーザーの移動量推定 尾崎 亮太(コマツ) 沢藤 光(横国大) ○本村 拓斗(コマツ) 松田 豊久(コマツ) 遠嶋 雅徳(コマツ) 内田 純斗(横国大) 白川 真一(横国大) 1K1-02 9:15~ マルチエージェント深層強化学習を用いた倉庫内自動搬送ロボットの交通制御 ○川口 隆人(東京大学) 武石 直也(東京大学) 矢入 健久(東京大学) キッティサレス サリン(日本電気) 吉田 裕志(日本電気) 1K1-03 9:30~ 非ホロノミック移動ロボットのフィードバック安定化可能な状態空間の自律的生成手法の検証 ○和田 泉(静岡大学) 早川 智洋(静岡大学) 小林 祐一(静岡大学) 1K1-04 9:45~ 大規模言語モデルによる音声プロンプトベースの物体検出とタスク計画に基づく把持の自動化 ○今泉 慧人(芝浦工業大学) 内村 裕(芝浦工業大学) 1K1-05 10:00~ 位相振幅縮約に基づく目標力学系獲得と模倣学習 ○山森 聡(京大/ATR) 森本 淳(京大/ATR)	1L1 OS11:微細作業(1/3) 新井健生(電気通信大学)、丸山央峰(名古屋大学) 1L1-01 9:00~ 動く電子回路技術による自己洗浄機能を持つロボティック生化学センサブローブ ○戸田 王麻(九州大学) 内間 駿介(九州大学) 張 詩芸(九州大学) 林 健司(九州大学) 佐々 文洋(九州大学) 1L1-02 9:15~ フォトリソグラフィによるモノリシックマイクロ薄膜ロボットの作製技術の基礎検討 ○坂上 仁(九州大学) 石田 佳洋(九州大学) 林 健司(九州大学) 佐々 文洋(九州大学) 1L1-03 9:30~ Magnetic flexible miniature robot for endoscopic submucosal dissection with positioning sensing ○Bolan Zhang(The University of Tokyo) Toshiro Yamanaka(The University of Tokyo) Kenji Takeda(The University of Tokyo) Tengo Yoshie(The University of Tokyo) Yuxuan Liu(The University of Tokyo) Fumihito Arai(The University of Tokyo) 1L1-04 9:45~ 磁場駆動による大腸内視鏡用小型クローラーの運動制御 ○山中 俊郎(東大) 新井 史人(東大) 1L1-05 10:00~ Modular Robotic Micromanipulation Platform Powered by AI ○Haoran Yao(The University of Tokyo) Hirotaka Sugiura(The University of Tokyo) Satoshi Amaya(The University of Tokyo) Shuzhang Liang(The University of Tokyo) Zhanxi Guo(The University of Tokyo) Haruki Sato(The University of Tokyo) Fumihito Arai(The University of Tokyo)

9月3日(水) AM1			
M室(M-278)	N室(M-374)	O室(M-135)	P室(くらまえホール)
1M1 OS18:基盤モデルの実ロボット応用(1/6) 河原塚健人(東京大学)、松嶋達也(東京大学) 1M1-01 9:00～ 基盤モデルの実ロボット応用 - チュートリアル 2025 (1) ○河原塚 健人(東京大学) 松嶋 達也(東京大学) 宮澤 和貴(大阪大学) 1M1-02 9:15～ 基盤モデルの実ロボット応用 - チュートリアル 2025 (2) ○松嶋 達也(東京大学) 宮澤 和貴(大阪大学) 河原塚 健人(東京大学) 1M1-03 9:30～ 基盤モデルの実ロボット応用 - チュートリアル 2025 (3) ○宮澤 和貴(阪大) 河原塚 健人(東大) 松嶋 達也(東大) 1M1-04 9:45～ 拡散モデルに基づく視覚言語行動モデルにおける価値関数を用いた行動生成ガイダンス ○飯野 寛人(パナソニック ホールディングス株式会社) 中村 拓紀(パナソニック ホールディングス株式会社) 岡田 雅司(パナソニック ホールディングス株式会社) 谷口 忠大(京大/立命館大) 1M1-05 10:00～ 大規模言語モデルを用いた長期的なシーン変化予測とその応用 ○池田 悠也(東京大学) 宮西 大樹(東京大学) 松嶋 達也(東京大学) 松尾 豊(東京大学) 岩澤 有祐(東京大学)	1N1 OS1:ソフトロボティクス(1/4) 中村太郎(中央大学)、奥井学(中央大学) 1N1-01 9:00～ 汎用型空気圧アクチュエータの超精密位置決め制御とその応用 ○高岩 昌弘(徳島大) WenChiang Lim(徳島大) 1N1-02 9:15～ 空圧フィルム人工筋肉の圧電ブローによる駆動とフィードバック制御による特性改善 ○山口 大介(岡山大) 塩原 嵩陽(岡山大) 脇元 修一(岡山大) 神田 岳文(岡山大) 1N1-03 9:30～ SMPを複合した空気圧蛇腹アクチュエータの基礎特性 ○福本 悠太(岡山大) 脇元 修一(岡山大) 本多 大空(岡山大) 澤田 海(岡山大) 神田 岳文(岡山大) 山口 大介(岡山大) 1N1-04 9:45～ MATLABと3Dプリンターによる折り紙構造を有するソフトアクチュエータの設計と製作方法の提案 ○木村 圭登(立命館大学) 王 忠奎(立命館大学) 1N1-05 10:00～ 並列に配置した弾性紐によるマッキベン型人工筋の受動的伸長 ○小林 亮太(科学大) 難波江 裕之(科学大) 鈴森 康一(科学大)	1O1 GS28:モデリングと制御理論(1/3) 柴田瑞穂(近畿大学)、山田大輔(三井物産戦略研究所) 1O1-01 9:00～ 四輪操舵型移動ロボットによる協調搬送 ○成竹 凌平(青学) 山口 博明(青学) 工藤 聖人(青学) 1O1-02 9:15～ 差動駆動型アクティブキャストにおけるカセンサレス外力推定に関する基礎検討 ○松永 琉青(東京理科大学) 永野 健太(東京理科大学) 和田 正義(東京理科大学) 1O1-03 9:30～ 不整地走破のための駆動操舵輪・クローラームハイブリッド移動機構の開発 ○赤崎 恵士(東京工科大学) 上野 祐樹(東京工科大学) 1O1-04 9:45～ 正準形式に基づく4輪車両のホイールベースによるモデル特性と収束条件の検討 野中 摂護(津山高専) ○石井 智也(津山高専)	1P1 OS4:新素材ロボット設計(1/3) 太田祐介(千葉工業大学)、武居直行(東京都立大学) 9:45～11:30 1P1-01 1自由度グライド推進体教材の低価格化 ○野田 幸矢(福島高専) 遠藤 玄(東京科学大学) 1P1-02 ローラーウォーカーに関する研究 ○伊藤 春那(Science Tokyo) 大久保 暁史(Science Tokyo) 有賀 嵩紘(Science Tokyo) 難波江 裕之(Science Tokyo) 遠藤 玄(Science Tokyo) 1P1-03 高強度化学繊維によるワイヤ駆動のための基礎的検討 ○西村 拓真(科学大) 坂口 遼太(科学大) 有賀 嵩紘(科学大) 遠藤 玄(科学大) 1P1-04 支圧接合により固定された樹脂製片持ち梁の軸方向荷重に対する見なし曲げ応力ひずみ特性 ○塚本 悠太(科学大) 難波江 裕之(科学大) 有賀 嵩紘(科学大) 遠藤 玄(科学大) 1P1-05 産業応用に向けた3Dプリンタ製機構部品 ○又吉 千尋(Science Tokyo) 大久保 暁史(Science Tokyo) バーベラン ポーリン(Sigma Clermont) 有賀 嵩紘(Science Tokyo) 遠藤 玄(Science Tokyo) 1P1-06 産業応用に向けた3Dプリンタ製ロボット機構部品 兼清 真人(Science Tokyo) ○遠藤 玄(Science Tokyo) 1P1-07 Comparison of Three-Points Bending Tests On Short Fiber-reinforced Materials Manufactured by a 3D Printer ○Gen Endo(Science Tokyo) Jonathan Rivollier(Sigma Clermont) Pauline Barberan(Sigma Clermont) Yuta Tsukamoto(Science Tokyo) Norisato Kanai(Science Tokyo) Takahiro Aruga(Science Tokyo) Ryuichi Hodoshima(埼玉大) 1P1-08 熱溶融積層方式による樹脂部材の強化に関する研究 大澤 来実(Science Tokyo) 有賀 嵩紘(Science Tokyo) ○遠藤 玄(Science Tokyo)

9月3日(水) AM1

Q室(くらまえホール)	R室(くらまえホール)
1Q1 OS4:新素材ロボット設計(2/3) 加古川篤(立命館大学)、武居直行(東京都立大学) 9:45~11:30 1Q1-01 連続繊維挿入による3Dプリント造形物の強度・剛性変化 ○松下 倫太郎(千葉工大) 太田 祐介(千葉工大) 1Q1-02 3Dプリントによる動吸振器内蔵の準等強度梁に関する研究 ○Yuanhao Bao(広島大) 高木 健(広島大) 1Q1-03 樹脂温度特性を利用する緩衝材開発 ○荒木 修(安衛研) 岡部 康平(安衛研) 1Q1-04 柔軟CFRP製STEMブーム伸展機構の開発と3軸バラレルマニピュレータへの実装 ○原口 大輔(近畿大) 柵木 貴人(東京高専)	1R1 GSP:ポスターGS(1/5) 太田祐介(千葉工業大学)、武居直行(東京都立大学) 9:45~11:30 1R1-01 ER流体クラッチを利用した往復運動:ニューラルネットワークモデルおよびPD計算トルク法による位置制御の実現 ○黄 守仁(東京理科大学) 石川 正俊(東京理科大学) 1R1-02 MR流体を応用した力覚フィードバックデバイスの開発 ○斎藤 陽太(大工大) 小林 裕之(大工大) 1R1-03 形状記憶合金(SMA)ワイヤの相変態・変態熱・比熱・力学モデルの提案と実験による妥当性の評価 ○植野 総志(横浜国立大学) 北村 裕太(横浜国立大学) 瀧脇 大海(横浜国立大学)

9月3日(水) AM2			
A室(M-110)	B室(M-107)	C室(M-103)	D室(M-101)
1A2 OS30:介護とロボティクス(2/4)	1B2 OS7:過酷環境ロボティクス(2/4)	1C2 GS29:経路計画・動作計画(2/5)	1D2 GS2:機構(2/4)
平田泰久(東北大学)、本田功輝(東京大学)	松野文俊(大阪工業大学)、亀川哲志(岡山大学)	王志東(千葉工業大学)、松崎成道(トヨタ自動車)	沖野晃久(オキノ工業ロボティクス)、高畑智之(東京電機大学)
1A2-01 11:00～ 高齢者・障がい者向け卓球球出しAIロボットの研究 ○岡田 夏美(九工大) 内藤 正路(九工大) 柴田 智広(九工大)	1B2-01 11:00～ 【招待講演】過酷環境ロボティクスへの挑戦 -F-REI ロボット分野のミッションと目指すところ- ○野波 健蔵(F-REIロボット分野)	1C2-01 11:00～ 逆運動学とNURBSを用いた運動の時間微分可能性保証 ○兼田 大史(オムロン) 杉原 知道(オムロン)	1D2-01 11:00～ 空気ばねを用いた可変剛性関節機構のモデル化と小型な機構の開発 ○深田 祐希(筑波大) 相山 康道(筑波大) ノノセ エリオ(筑波大)
1A2-02 11:15～ 重心偏位に応答する外部牽引による歩行バランス補助システムの開発 ○加藤 大晴(九工大) 眞鍋 拓巳(九工大) 山本 藍生(九工大) 柴田 智広(九工大)	1B2-02 11:30～ 【招待講演】過酷環境下で動作する遠隔操作ロボット ○大西 公平(F-REI、慶應義塾大学) 斉藤 佑貴(F-REI、慶應義塾大学) 浅井 洋(F-REI、慶應義塾大学) カスン ブラサンガ(F-REI、慶應義塾大学)	1C2-02 11:15～ 自律型産業用ロボットの最適なパスシードの選択 ○麓 宗馬(北九大) 西田 健(北九大)	1D2-02 11:15～ 多方向エッジ屈曲機構 Omar Maira(大阪大) Chiranthan Krishnappa(大阪大) 楊 舒博(大阪大) 阿部 一樹(大阪大) 渡辺 将広(大阪大) Josephine Galipon(山形大) 多田隈 理一郎(山形大) ○多田隈 建二郎(大阪大)
1A2-03 11:30～ 歩容に同調するリアルタイム聴覚キューによる歩行誘導モジュールの開発と評価 ○山下 純弥(九州工業大学) 岩本 憲悟(九州工業大学) 山崎 駆(九州工業大学) 柴田 智広(九州工業大学)	1B2-03 12:00～ 災害対応のためのUAV、UGV群の自律化・知能化・群制御 富塚 誠義(UCBerkeley/F-REI) ○王 偉(F-REI) 鈴木 智(千葉大) 石上 玄也(慶大) 松原 崇充(奈良先端大)	1C2-03 11:30～ 投擲ロボットの関節角加速度と初期関節角度を設計変数としたパワーに基づく任意最適運動設計 ○小川 康輔(Science Tokyo) 高田 敦(Science Tokyo) 岡田 昌史(Science Tokyo)	1D2-03 11:30～ 可変アドミタンス制御を実現する回転摺動型力伝達比調節機構の開発 ○福井 裕哉(同志社大学大学院) 積際 徹(同志社大学大学院) 横川 隆一(同志社大学大学院)
1A2-04 11:45～ 左右分離型トレッドミルを用いたすくみ足誘発環境の検討 ○山本 藍生(九工大) 岡田 洋平(畿央大学) 元村 隆弘(北九州総合病院) 柴田 智広(九工大)	1B2-04 12:15～ ポテンシャル場と直進旋回両方向仮想可変インピーダンスによる歩行式電動運搬車の障害物回避 ○星野 大河(長岡技術科学大学) 宮崎 敏昌(長岡技術科学大学) 吉田 勇太(長岡技術科学大学) 高橋 奏(長岡技術科学大学) バドロン ファン(福島国際研究教育機構) 大石 深(福島国際研究教育機構)	1C2-04 11:45～ モジュラー油圧回路MHSBを搭載した冗長マニピュレータの最適軌道計画 ○鈴村 拓心(立命館大学) 織田 健吾(立命館大学) 玄 相昊(立命館大学)	1D2-04 11:45～ 可変剛性関節機構を持つ2自由度アームの手先剛性制御 ○深田 祐希(筑波大) 相山 康道(筑波大)
1A2-05 12:00～ MEMS触覚センサを用いた時系列データに基づく歩行中の床反力推定 ○街道 一翔(立命館大学) 宮本 賢昇(立命館大学) 安藤 潤人(立命館大学) 寺前 達也(ATR) 野田 智之(ATR) 野間 春生(立命館大学)		1C2-05 12:00～ 可視光通信による自己位置推定を想定した三次元再構成のためのマルチエージェント協調システム ○中村 遼平(東京科学大) 金崎 朝子(東京科学大・理研AIP)	1D2-05 12:00～ 可変弾性アクチュエータのもつ固有振動数の調整可能幅を改良した機構およびスネアドラム演奏ロボットへの応用 ○尾崎 誠太郎(農工大) 森下 克幸(農工大) 水内 郁夫(農工大)
		1C2-06 12:15～ ロボットの方向転換遅延を考慮したマルチエージェント経路計画アルゴリズム ○清水 郁博(立命館大) 細田 侑也(立命館大) 李 周浩(立命館大)	

9月3日(水) AM2			
E室(M-123)	F室(M-124)	G室(M-157)	H室(M-155)
1E2 OS12:ラボオートメーションロボティクス(2/2)	1F2 IS2:Human and Robot(1/3)	1G2 OS23:感情発達ロボティクス(2/3)	1H2 GS5:ロボットビジョン(2/3)
浅野悠紀(東京大学)、原口大輔(近畿大学)	Yuka Arika(SONY)、Kazuhiro Shimonomura(Ritsumeikan University)	大平英樹(名古屋大学)、日永田智絵(奈良先端科学技術大学院大学)	奥田晴久(京都大学)、野中謙一郎(東京都市大学)
1E2-01 11:00~ 【招待講演】言語と感覚運動予測を紐づけるロボット学習手法の開発 ○鈴木 彼方(富士通)	1F2-01 11:00~ Task Allocation for Human-Robot Collaborative Assembly by Predicting Human-Related Complexity ○Zhenting Wang(Univ. of Osaka) Takuya Kiyokawa(Univ. of Osaka) Natsuki Yamanobe(AIST) Weiwei Wan(Univ. of Osaka) Kensuke Harada(Univ. of Osaka, AIST)	1G2-01 11:00~ 【招待講演】深層恒常性強化学習と情動 ○吉田 尚人(京都大学)	1H2-01 11:00~ 平面の重心を利用したエスカレータの踏板の高さと速度の推定精度の改善 ○児玉 創(東京電機大学) 高畑 智之(東京電機大学)
1E2-02 11:30~ 模倣学習を用いた粉体粉砕ロボットシステムの評価 ○中島 優作(阪大院工) 西堀 結貴(阪大院工) 長藤 圭介(東大機械) 山口 祐貴(産総研) 小野 寛太(阪大院工)	1F2-02 11:15~ A Preliminary Study on a Brain-Computer Interface based on Dynamic Functional Connectivity for Robotic Rehabilitation ○Edgard J. Barazorda(Kyushu University) D.S.V. Bandara(Kyushu University) Jumpei Arata(Kyushu University)	1G2-02 11:30~ 集散的予測符号化を通じて同期する心 ○鐔本 侑志(大阪大学) 島田 昌一(大阪大学) 堀井 隆斗(大阪大学, 東京大学)	1H2-02 11:15~ 複数空撮ドローンによるボリュメトリック振動撮影 ○王 飛躍(広島大学) 島崎 航平(広島大学) 石井 抱(広島大学)
1E2-03 11:45~ 双腕ロボットを用いた熱機械分析装置の自動化システムの開発 ○浅野 悠紀(東大) 橋本 光平(ダイキン工業) 岡田 慧(東大) 塩見 淳一郎(東大)	1F2-03 11:30~ Bridging Efficiency and Versatility: Design of A Parallel Five-Bar Leg Architecture for Bipedal Robots ○Mohnish GANJAM CHANDRAMOHAN(Kyoto University of Advanced Science) Gajitha NANAYAKKARA(Kyoto University of Advanced Science) Sajid Nisar(Kyoto University of Advanced Science)	1G2-03 11:45~ 社会的コミュニケーションを介したアロスタシスによるSocial Realityの創発と共有 ○鐔本 侑志(大阪大学) 島田 昌一(大阪大学) 堀井 隆斗(大阪大学, 東京大学)	1H2-03 11:30~ 食肉処理ロボットシステムにおける食肉のトラッキング ○山上 龍一(前川製作所) 新崎 広人(千葉大) 島崎 航平(千葉大) 山下 智輝(前川製作所/千葉大) 並木 明夫(千葉大)
	1F2-04 11:45~ Making Recovery Endeavors Visible: Robot-Robot Communication for Improving User Perception after Robotic Dialogue Breakdown ○Kioshi Kiyan(The University of Osaka) Kazuki Sakai(The University of Osaka) Megumi Kawata(The University of Osaka) Hiroshi Ishiguro(The University of Osaka) Yuichiro Yoshikawa(The University of Osaka)	1G2-04 12:00~ 動的解釈項を有する社会的アロスタシスモデルによる情動のSocial Reality創発 ○野村 健太郎(大阪大学) 鐔本 侑志(大阪大学) 堀井 隆斗(大阪大学, 東京大学)	1H2-04 11:45~ センサ共通異常スコアに基づく商品整理ロボットののための物体検出 ○近藤 涼太(名城大) 田崎 豪(名城大)
	1F2-05 12:00~ TriSyNMF: Efficient Feature Extraction from Low-Density sEMG for Gesture Classification ○Angga Rahagiyanto(Ritsumeikan University) Yuya Hosoda(Ritsumeikan University) Joo-Ho Lee(Ritsumeikan University)	1G2-05 12:15~ 感情の構成的理解に向けた人工内臓感覚 ○堀井 隆斗(阪大)	1H2-05 12:00~ 合成画像とYOLOを用いた床上の埃の検出とマッピング ○小川 永遠(豊橋技科大) 高橋 淳二(豊橋技科大) 吉田 武史(大阪国際工科大)
	1F2-06 12:15~ Developing A Haptic-Enabled Mixed-Reality System for Fine Robotic Telemanipulation Training ○Muhammad Abdullah Zahid(Kyoto University of Advanced Science) Rene Manuel Suarez Flores(Kyoto University of Advanced Science) Karan K C(Kyoto University of Advanced Science) Khalid Meitani(Kyoto University of Advanced Science) Anas Majumder(Kyoto University of Advanced Science) Sajid Nisar(Kyoto University of Advanced Science)		1H2-06 12:15~ SSCFlow: オプティカルフローの整合性と形状拘束を統合したステレオベース物体位置姿勢推定手法 ○竹内 優(オムロン株式会社) 青木 友哉(オムロン株式会社) 山口 雄紀(オムロン株式会社) 森 泰元(オムロン株式会社) 杉原 知道(オムロン株式会社)

9月3日(水) AM2			
I室(M-178)	J室(M-B07)	K室(M-B104)	L室(M-B43)
1I2 OS13:インテリジェントホームロボティクス(2/7) 堀三晟(玉川大学)、石田裕太郎(トヨタ自動車) 1I2-01 11:00～ LLMを用いた行動計画のための経験管理システムの開発 ○坂本 真之輔(大阪工業大学) 井上 雄紀(大阪工業大学) 1I2-02 11:15～ 家庭環境におけるサービスロボットのための事故リスク推定フレームワークの開発 ○石井 聖名(東北大) ラワンカル アンキット(東北大) サラザル ホセ(東北大) 平田 泰久(東北大) 1I2-03 11:30～ ホームロボットによる室内作業のための環境構築手法に関する研究 ○松本 皓登(豊橋技術科学大学) 増沢 広朗(豊橋技術科学大学) 垣内 洋平(豊橋技術科学大学) 1I2-04 11:45～ モバイル端末による環境スキャンを用いた3次元セマンティックマップ生成と把持動作への応用 ○渡辺 太貴(九工大) 磯本 航世(九工大) 龍 宗馬(北九大) 小林 遼平(九工大) 山口 直紀(九工大) 西田 健(北九大) 田中 悠一朗(九工大／九工大ニューロモルフックAIハードウェア研究センター) 田向 権(九工大／九工大ニューロモルフックAIハードウェア研究センター) 1I2-05 12:00～ シーンテキストを用いたマルチモーダル検索に基づく日常物体操作 ○後神 美結(慶應義塾大学) 戸倉 健登(慶應義塾大学) 雨宮 佳音(慶應義塾大学) 八島 大地(慶應義塾大学) 勝又 圭(慶應義塾大学) 今井 悠人(慶應義塾大学) 小松 拓実(慶應義塾大学) 是方 諒介(慶應義塾大学) 杉浦 孔明(慶應義塾大学) 1I2-06 12:15～ 遠隔操作ロボットの操作性向上を目指した複数の広角カメラを用いたVR俯瞰映像呈示システムの構築 ○清水 康喜(名城大) 中西 淳(名城大)	1J2 OS25:ヒューマンロボットインタラクション(HRI)(2/8) 米澤朋子(関西大学)、内田貴久(大阪大学) 1J2-01 11:00～ 赤ちゃん型ロボットと動物型ロボットに対する高齢者の インタラクション比較 ○大和 信夫(ウイストン(株)) 馮 時(大阪大学) 塩見 昌裕(ATR) 石黒 浩(大阪大学) 住岡 英信(ATR) 1J2-02 11:15～ 可食ロボットを食べることが罪悪感および補償行動に与える影響の検討 ○辻 祥佑(電通大) 久米 佑弥(電通大) 山縣 芽生(同志社大) 高橋 英之(追大) 仲田 佳弘(電通大) 1J2-03 11:30～ 「かわいい」と感じられるロボットの首傾げ方向と利き手との関係 ○塩見 昌裕(ATR) 木村 優希(ATR・奈良女) 入戸野 宏(阪大) 安在 絵美(奈良女) 才脳 直樹(奈良女) 1J2-04 11:45～ ヒューマンファシリティインタラクションにおけるエレベーター待ち時間とストレスの関係調査 ○塩見 昌裕(ATR) 垣尾 政之(三菱電機) 宮下 敬宏(ATR) 1J2-05 12:00～ 狭所でのロボット行動設計のための複合現実システムの開発 ○安達 真永(三菱電機株式会社) 垣尾 政之(三菱電機株式会社) 塩見 昌裕(ATR) 宮下 敬宏(ATR) 1J2-06 12:15～ ロボットの身体性と光投影が人の歩行にもたらす影響 ○奥田 珠貴(三菱電機) 山崎 はるか(三菱電機) 垣尾 政之(三菱電機)	1K2 GS31:機械学習・ディープラーニング(2/6) 島田明(芝浦工業大学)、板寺駿輝(産業技術総合研究所) 1K2-01 11:00～ バイオリン演奏ロボットの運弓動作の自動決定 ○堀米 賢蔵(龍谷大) 渋谷 恒司(龍谷大) 1K2-02 11:15～ TinyML Neural Networkに基づく物体検出手法FOMOを用いた歩行者用信号機の状態識別 ○高坂 蓮馬(東京電機大学大学院機械工学系制御工学研究室) 糸谷 和晃(東京電機大学大学院機械工学専攻制御工学研究室) 井上 貴浩(東京電機大学大学院理工学部機械工学系) 1K2-03 11:30～ 人間のフィードバックを用いた強化学習による自動運転車の走行制御 ○西 穂孝(農工大) 福井 将太(農工大) 宮下 恵(農工大) 久保田 健(ジャトコ株式会社) 蒔田 健一(ジャトコ株式会社) 近藤 敏之(農工大) 1K2-04 11:45～ 階層型強化学習による高速な電流制御と低速な位置制御を統合したロボットアーム制御 ○八木 聡明(京大) 森本 淳(京大/ATR) 1K2-05 12:00～ 自動車の通過方向の傾向に着目した交差点群データのクラスタリング手法 ○羽多野 開斗(名古屋大学大学院情報学研究科情報システム学専攻) 山田 峻也(名古屋大学大学院情報学研究科附属組込みシステム研究センター) 渡辺 陽介(名古屋大学未来社会創造機構モビリティ社会研究所) 高田 広章(名古屋大学未来社会創造機構モビリティ社会研究所) 1K2-06 12:15～ 物体の剛性情報を利用した柔軟物把持の模倣学習 ○飯塚 智也(埼玉大学) 大石 涼雅(埼玉大学) 辻 俊明(埼玉大学)	1L2 OS11:微細作業(2/3) 新井史人(東京大学)、小嶋勝(大阪大学) 1L2-01 11:00～ 高集積化に向けたレーザー直接描画法によるオンチップゲルアクチュエータの作製 ○ト部 伊織(中央大学) 横山 義之(富山県産業技術研究開発センター) 早川 健(中央大学) 1L2-02 11:15～ 微生物と鞭毛型マイクロロボットの動きの比較 ○浜 夏音(中央大学) 横山 義之(富山県産業技術研究開発センター) 早川 健(中央大学) 1L2-03 11:30～ 高出力な音響細胞操作に向けたマイクロ流体デバイス統合型音響レンズの作製 ○栗原 辻汰(中央大学) 早川 健(中央大学) 1L2-04 11:45～ サイズ調整可能な光制御剛性可変マイクログリップを用いた微小物体操作 ○山口 義勝(名大) 丸山 央峰(名大) 1L2-05 12:00～ 光遺伝学のための高速・高輝度マイクロプロジェクションシステムの高性能化 ○藤田 透矢(群馬大学) 江田 篤志(群馬大学) 奥 寛雅(群馬大学) 1L2-06 12:15～ 深層学習による物体検出に基づく高倍率下での線虫のリアルタイムトラッキングの研究 ○木村 陸希(群馬大学大学院情報学研究科) 藤田 透矢(群馬大学大学院情報学研究科) 奥 寛雅(群馬大学)

9月3日(水) AM2			
M室(M-278)	N室(M-374)	O室(M-135)	P室(くらまえホール)
1M2 OS18:基盤モデルの実ロボット応用(2/6) 尾形哲也(早稲田大学)、宮澤和貴(大阪大学) 1M2-01 11:00～ 行動実現性を考慮した階層型マルチモーダル 検索に基づく移動マニピュレーション ○是方 諒介(慶應義塾大学／慶應AIセンター ／CMU) Quanting Xie (CMU) Yonatan Bisk (CMU) 杉浦 孔明(慶應義塾大学／慶應AIセンター) 1M2-02 11:15～ ロボット基盤モデルのための行動木によるデー タ収集支援 ○岩本 開渡(大阪大学) 宮澤 和貴(大阪大学) 堀井 隆斗(大阪大学) 石黒 浩(大阪大学) 1M2-03 11:30～ 棚とコンテナ情報を考慮した基盤モデルによる パターン予測 ○渡邊 拓水(金沢工業大学) 出村 公成(金沢工業大学) 1M2-04 11:45～ 基盤モデルの常識的知識と状況理解能力を活 用したロボットの自発的行動生成に関する研究 ○西山 太智(早大) 今西 優登(早大) 三宅 太文(早大) 菅野 重樹(早大) 亀崎 允啓(早大/東大) 1M2-05 12:00～ 学習済みモデルを用いた解釈可能な階層型模 倣学習における柔軟適応・高速力生成下位層 モデルの提案 ○YUNHAN LI (University of Tsukuba) 鴻巣 匡志 (University of Tsukuba) 山根 広暉 (University of Tsukuba) 境野 翔 (University of Tsukuba) 辻 俊明 (Saitama University) 1M2-06 12:15～ Interactive Imitation Learningによるロボット基 盤モデルの効率的な環境適応 ○高波 亮介(東京大学) 松嶋 達也(東京大学) 松尾 豊(東京大学) 岩澤 有祐(東京大学)	1N2 OS1:ソフトロボティクス(2/4) 奥井学(中央大学)、新山龍馬(明治大学) 1N2-01 11:00～ シグモイド関数による位相差調整を用いた自律 分散制御手法の提案と蠕動運動型ミキシング ポンプへの適用 ○丹野 香瑛(中央大) 足立 凌輔(中央大) 伊藤 文臣(中央大) 花村 朋樹(信州大) 梅舘 拓也(信州大) 中村 太郎(中央大) 1N2-02 11:15～ 一体構造物を用いた定荷重機構の提案 ○廣岡 和穂(近畿大) 松野 孝博(近畿大) 1N2-03 11:30～ 伸展型ソフト・インフレータブルロボットにおける オンデマンドな分岐形状作成のための移動・設 置機構の開発 ○佐竹 祐紀(立命館大) 平井 慎一(立命館大) 1N2-04 11:45～ 伸縮動作によって身体に巻き付く空気圧駆動 型デバイスの開発 ○中野 竣太(早稲田大学大学院) 岡林 誠士(文化学園大学) 石橋 啓太郎(早稲田大学) 石井 裕之(早稲田大学) 1N2-05 12:00～ 大腸内視鏡と併用する螺旋展開を用いた柔軟 停留機構 ○三河 優(東大) 武田 健嗣(東大) 劉 宇軒(東大) 張 矩正(東大) 馬 榜章(東大) 後久 瑠香(東大) 新井 史人(東大) 1N2-06 12:15～ 部分ラグランジュ法と自動微分を用いた効率的 な閉リンク系の運動解析 ○郡司 紘教(北海道大学) 日下 聖(北海道大学) 田中 孝之(北海道大学)	1O2 GS28:モデリングと制御理論(2/3) 石上玄也(慶應義塾大学)、高田敦(東京科学 大学) 1O2-01 11:00～ On the Visual Modeling of Sloshing via the Koopman Operator:A Physically Constrained Comparative Study ○Wenqi Li (Shinshu University) Satoru Sakai (Shinshu University) Shunsaku Hamachi (S&S アドバンステクノロ ジーズ株式会社) Ryota Kasei (Shinshu University) Kotone Aoyagi (Shinshu University) Hotaka Koyama (Shinshu University) Yoshiki Morishima (Shinshu University) 1O2-02 11:15～ 幾何的特徴を用いない液面視覚制御のための 基底解析 ○小山 穂高(信州大学) 酒井 悟(信州大学) 嘉瀬井 涼太(信州大学) 青柳 琴音(信州大学) 森島 義貴(信州大学) WENQI LI(信州大学) 1O2-03 11:30～ 多項式空間上の液面振動視覚制御のための 基底解析 ○森島 義貴(信州大学) 酒井 悟(信州大学) 嘉瀬井 涼太(信州大学) 青柳 琴音(信州大学) 小山 穂高(信州大学) Wenqi Li(信州大学) 1O2-04 11:45～ 未知の弾性枝下での枝渡りにおける確率的ア プローチによる予測ホライズンの適応 ○吉安 雅弥(名城大) 中西 淳(名城大) 1O2-05 12:00～ モータ位置決め制御でのP-PI制御の極配置制 約と制御パラメータ決定法 ○浦川 禎之 (ICT (同)) 1O2-06 12:15～ LLMとファジィシステムによる言語推論を活用し た階層的ロボットアーキテクチャ ○西村 匠生(名工大) 湯川 光(名工大) 田中 由浩(名工大)	

9月3日(水) AM2

Q室(くらまえホール)

R室(くらまえホール)

9月3日(水) PM1			
A室(M-110)	B室(M-107)	C室(M-103)	D室(M-101)
1A3 OS30:介護とロボティクス(3/4) 柴田智広(九州工業大学)、田中孝之(北海道大学) 1A3-01 13:30～ 介護士向けのグラフィカルモデルを用いた着衣型アシストロボット制御則の開発・評価 ○藤田 亘(九州工業大学) 徳永 凌麻(九州工業大学) 樋口 藍(株式会社JTEKT) 柴田 智広(九州工業大学) 1A3-02 13:45～ 視覚情報に基づくウェアラブル介護アシストのリアルタイム制御 ○徳永 凌麻(九工大) 藤田 亘(九工大) 樋口 藍(JTEKT) 柴田 智広(九工大) 1A3-03 14:00～ 更衣動作容易化のための剛性摩擦可変アクチュエータ付き衣服の評価 ○林 郁美(金沢大) ニバットボンサクン カウインナー(金沢大) 渡辺 哲陽(金沢大) 1A3-04 14:15～ 介護支援機器の心理・生理的指標を用いた評価手法の動向調査 ○斉 夢桐(筑波大学) 崔 子歆(筑波大学) 齊藤 裕一(筑波大学) 伊藤 誠(筑波大学) 岡部 康平(労働安全衛生総合研究所) 1A3-05 14:30～ 自己効力感向上による挑戦行動を促進するロボティクスの実証研究 ○加藤 健治(国立長寿医療研究センター) 霜島 大希(国立長寿医療研究センター) 西村 匡弘(国立長寿医療研究センター) 藤澤 壮志(国立長寿医療研究センター) 吉見 立也(国立長寿医療研究センター)	1B3 OS7:過酷環境ロボティクス(3/4) 佐藤徳孝(名古屋工業大学)、早川智洋(静岡大学) 1B3-01 13:30～ 昆虫の移動戦略を模倣した未知の不整地環境における移動ロボットの自律探索 ○王 璽尋(大阪工業大学) 道川 稜平(京都大学) 松野 文俊(大阪工業大学) 1B3-02 13:45～ 低自由度モジュールによる自律結合: 初期相対配置と視覚フィードバック制御 ○楊 光(大工大) 王 璽尋(大工大) 道川 稜平(京大) 細谷 基生那(京大) 清水 優椰(岡山大) 亀川 哲志(岡山大) 藤澤 隆介(北九大) 松野 文俊(大工大) 1B3-03 14:00～ グラフ文法定義用言語GGDLを活用したロボットの自動設計 ○有泉 亮(農工大) 原田 航季(名古屋大) 下村 知広(大工大) 王 璽尋(大工大) 金城 良太(大工大) 松野 文俊(大工大) 1B3-04 14:15～ 平地での高速移動と不整地適応を両立するモジュラーロボットの構造と制御の同時最適化 ○下村 知広(大阪工業大学) 王 璽尋(大阪工業大学) 有泉 亮(東京農工大学) 松野 文俊(大阪工業大学) 1B3-05 14:30～ 金属薄板による防塵と受動的な誤差補償機能を備えたロボットモジュール結合機構の開発 ○道川 稜平(京大) 細谷 基生那(京大) 王 璽尋(大工大) 高木 優希(大工大) 光永 春帆(富工大) 中林 未宙(富工大) 楊 光(大工大) 藤澤 隆介(北九大) 野田 哲男(大工大) 早川 智洋(静大) 奥 宏史(大工大) 松野 文俊(大工大)	1C3 GS29:経路計画・動作計画(3/5) 琴坂信哉(埼玉大学)、板寺駿輝(産業技術総合研究所) 1C3-01 13:30～ センサフュージョンによる路面の統合を通じたパーソナルモビリティロボットの未測量道路での自律移動 ○福迫 靖顕(宇都宮大) 星野 智史(宇都宮大) 1C3-02 13:45～ 飲食店下膳作業自動化において通行支障と到着時の停止方向を考慮したモバイルマニピュレータの巡回経路最適化について ○河原田 歩夢(大阪工業大学) 野田 哲男(大阪工業大学) 1C3-03 14:00～ 移動障害物を考慮したコストマップに基づくMPPIによる局所的経路計画 ○岩村 優花(明治大) 原 祥亮(千葉工大) 黒田 洋司(明治大) 1C3-04 14:15～ 大規模言語モデルを用いた視覚情報に基づく移動ロボットの経路計画 ○瀧瀬 宗哉(関大) 石井 遥紀(関大) 高橋 智一(関大) 鈴木 昌人(関大) 都築 和代(関大) 前 泰志(関大) 青柳 誠司(関大) 1C3-05 14:30～ 全天球カメラを用いたセマンティックセグメンテーションによる障害物コストマップの作成 ○鈴木 尚人(明治大) 原 祥亮(千葉工大) 黒田 洋司(明治大)	1D3 GS2:機構(3/4) 多田隈建二郎(大阪大学)、相山康道(筑波大学) 1D3-01 13:30～ 遠隔ワイヤ駆動型移動作業ロボットREWW-ARMの特性評価と制御 ○服部 高拓(東京大学) 河原塚 健人(東京大学) 鈴木 天馬(東京大学) 米田 慶太(東京大学) 岡田 慧(東京大学) 1D3-02 13:45～ ゴム人工筋とラチェット機構を用いた無限回転駆動方法の提案 ○田寺 将樹(立命館大学) 玄 相晃(立命館大学) 1D3-03 14:00～ 重力補償機構付き3次元多リンクロボット体幹の開発 ○Yiwei WANG(電通大) 陳 培基(電通大) 横井 浩史(電通大) 姜 銀来(電通大) 1D3-04 14:15～ ドラム引張型ワイヤ無限巻取り機構の開発 ○佐藤 裕騎(電気通信大学) 姜 銀来(電気通信大学) 横井 浩史(電気通信大学) 東郷 俊太(電気通信大学)

9月3日(水) PM1			
E室(M-123)	F室(M-124)	G室(M-157)	H室(M-155)
1E3 GS11:群ロボット・群知能(1/3) 福井類(東京大学)、杉本和也(日立製作所研究開発グループ/東京大学) 1E3-01 13:30～ 地上群ロボットによる経路最適化と拡張性の評価 ○川崎 宣忠(工学院大学大学院) 高信 英明(工学院大学 工) 鈴木 健司(工学院大学 工) 宋 小奇(工学院大学 工) Housseem Eddine Turki(工学院大学大学院) 1E3-02 13:45～ 異種群を用いた深度カメラによる3Dオブジェクトスキャニングシミュレーション ○内山 翼(工学院大学大学院) 高信 英明(工学院大学) 鈴木 健司(工学院大学) 宋 小奇(工学院大学) 1E3-03 14:00～ 赤外線を利用した異種群連携手法の開発 ○児玉 大貴(工学院大学大学院) 高信 英明(工学院大学) 鈴木 健司(工学院大学) 宋 小奇(工学院大学) 1E3-04 14:15～ 群ロボットにおける観測整合性に基づくセンサ異常にロバストな相対状態制御 ○村山 暢(和歌山高専) 1E3-05 14:30～ 単純な群ロボットによる分散物収集 ○官原 研(東北学院大) 武市 琳花(東北学院大)	1F3 IS3:Robotics, Mechatronics and Automation(1/4) Ryuta Ozawa(Meiji University)、Kazuhiro Shimonomura(Ritsumeikan University) 1F3-01 13:30～ Haptic Guidance of Upright Movement via Soft Actuation Farouk Belgacem(Kyushu Institute of technology) ○Salvador Blanco Negrete(Kyushu Institute of technology) Tomohiro Shibata(Kyushu Institute of technology) 1F3-02 13:45～ Mtofalib: Open-sourced Depth-to-Image Calibration Tool for Multi-zone Distance Sensor ○Borwonpob Sumetheeprasit(Terra Drone Corporation) Kenta Ishibashi(Terra Drone Corporation) 1F3-03 14:00～ Design and Fabrication of Penguin-mimetic Wings with Asymmetrical Flexibility using 3D-printed Compliant Structures and Silicone Molding ○Anh Duy Truong(Science Tokyo) Hiroto Tanaka(Science Tokyo) 1F3-04 14:15～ Kinematic Modeling and Bio-Inspired Mechanical Design of Goby Pectoral Fins in Hovering ○Jun Zhang(Science Tokyo) Mizuki Yoshida(Science Tokyo) Keita Okuyama(Science Tokyo) Munenori Kishida(The Imperial Household Agency, BLIP) Hiroto Tanaka(Science Tokyo) 1F3-05 14:30～ Study on hydrodynamic forces generated by feet in penguin swimming based on 3D motion analysis and water tunnel experiments ○Shihhsiang Huang(Science Tokyo) Rei Kitahara(Tokyo Tech) Kazunoshin Takakura(Tokyo Tech) Daiki Nojima(Tokyo Sea Life Park) Sachi Uchiyama(Tokyo Sea Life Park) Hiroto Tanaka(Science Tokyo)	1G3 OS23:感情発達ロボティクス(3/3) 日永田智絵(奈良先端科学技術大学院大学)、堀井隆斗(大阪大学) 1G3-01 13:30～ 【招待講演】子どもの語意発達からみる感情発達 ○佐治 伸郎(早稲田大学) 1G3-02 14:00～ ナラティブポートフォリオにおけるグラフトランスフォーマーを用いた主観的評価 ○郭 雨宸(東京都立大学) 寄田 明宏(関西学大) Hong Chin Wei(東京都立大学) 久保田 直行(東京都立大学) 大保 武慶(東京都立大学) 1G3-03 14:15～ 内受容感覚の予測的処理が創発する感情と行動 ○大平 英樹(名古屋大学)	1H3 GS5:ロボットビジョン(3/3) 田崎豪(名城大学)、奥田晴久(京都大学) 1H3-01 13:30～ Lidar の測定距離に応じた点群密度と走査順を考慮した3次元物体セグメンテーション ○田中 拓真(明治大) 原 祥堯(千葉工大) 黒田 洋司(明治大) 1H3-02 13:45～ 蛍光ARマーカを用いた物体の位置姿勢推定モデルの開発 ○岡本 航平(金沢工業大学) 出村 公成(金沢工業大学) 1H3-03 14:00～ 画像認識と色相を用いた電動車椅子による歩行者追跡 ○永井 翔大(東京都市大学) 岡田 拓己(東京都市大学) 井本 匡紀(東京都市大学) 関口 和真(東京都市大学) 野中 謙一郎(東京都市大学) 1H3-04 14:15～ 時空間予測学習の予測誤差を活用した整理対象商品検出による自動商品陳列 ○谷口 健太(名城大) 田崎 豪(名城大) 1H3-05 14:30～ 食事支援ロボットのための 視覚情報を用いた食事進行状況の推定 ○金 宇陽(芝浦工業大学) 吉見 卓(芝浦工業大学)

9月3日(水) PM1			
I室(M-178)	J室(M-B07)	K室(M-B104)	L室(M-B43)
1I3 OS13:インテリジェントホームロボティクス(3/7) 吉元裕真(北九州工業高等専門学校)、徳野将士(九州工業大学) 1I3-01 13:30~ 指向性バウンディングボックスとデプス情報を用いた物体の上下関係の推定 ○菅田 征克(東京電機大学) 高畑 智之(東京電機大学) 1I3-02 13:45~ 可視・長波長赤外ステレオ画像データセットのための長波長赤外画像合成 浦野 太一(東京電機大学) ○高畑 智之(東京電機大学) 1I3-03 14:00~ Sim2Realに適したセグメンテーションマスク生成を含む階層方策 ○鶴峯 義久(奈良先端大) 松原 崇充(奈良先端大) 1I3-04 14:15~ 経由点拘束条件を考慮したモバイルマニピュレータの周期的な全身軌道計画 ○竹下 佳佑(トヨタ自動車) 山崎 隆広(トヨタ自動車) 山本 貴史(愛知工業大学) 1I3-05 14:30~ 次行動を見据えた動作中認識に基づく高効率かつロバストなPick-and-Placeシステムの開発 ○小野 智寛(トヨタ自動車) 若山 侑生(トヨタ自動車) 竹下 佳祐(トヨタ自動車) 新谷 和宏(トヨタ自動車)	1J3 OS25:ヒューマンロボットインタラクション(HRI)(3/8) 塩見昌裕(ATR)、野村竜也(龍谷大学) 1J3-01 13:30~ 【招待講演】HRIにおいてロボットの見た目がもたらすもの ○鈴木 公啓(東京未来大学) 1J3-02 14:00~ 大規模言語モデルを用いた心理尺度の再構成による対話設計の提案 ○川田 恵(大阪大学) 吉川 雄一郎(大阪大学) 熊崎 博一(長崎大学) 石黒 浩(大阪大学) 1J3-03 14:15~ 人が「心を感じる」ロボットの機能 ○岩井 律子(理研GRP) 高橋 雄介(京大) 港 隆史(理研GRP) 河野 純也(ATR/同志社大) 飯尾 尊優(同志社大) 塩見 昌裕(ATR) 綾部 早穂(筑波大) 熊田 孝恒(京大/理研GRP)	1K3 GS31:機械学習・ディープラーニング(3/6) 松本治(早稲田大学)、秋山靖博(信州大学) 1K3-01 13:30~ PAMIQ Core: リアルタイム継続学習のための非同期推論・学習フレームワーク ○下村 晏弘(ジー・オー・ビー株式会社) 大澤 弘基(株式会社インフィニットループ) 中村 建一(株式会社 Preferred Networks) 1K3-02 13:45~ 画像とベクトルを入力とするロボット制御モデルの判断根拠可視化手法 ○石川 徹也(グローリー(株)) 1K3-03 14:00~ 強化学習による六足ロボットの歩行制御におけるゴール表現が方策学習に与える影響 ○橋本 尚典(兵庫県立大) 磯川 倣次郎(兵庫県立大) 上浦 尚武(兵庫県立大) 1K3-04 14:15~ サッカーロボットを用いた強化学習によるロボスタ制御 ○船木 翼(芝浦工業大学) 島田 明(芝浦工業大学) 1K3-05 14:30~ 階層方策によるモジュラーロボットの動作生成 ○南川 健志郎(京大) 山森 聡(京大) 八木 聡明(京大) 武田 照(京大) 吉田 和哉(東北大) 森本 淳(京大/ATR)	1L3 OS11:微細作業(3/3) 谷川民生(産業技術総合研究所)、早川健(中央大学) 1L3-01 13:30~ 細胞操作を柔軟に行うことが可能なエンドエフェクタの検討 ○小嶋 勝(阪大) 洞出 光洋(摂南大) 梅谷 智弘(甲南大) 新井 健生(電通大) 1L3-02 13:45~ 実験室進化のための液滴操作用マイクロ流体デバイスの開発 青木 志雲(東工大) ○石田 忠(Science Tokyo) 1L3-03 14:00~ DNAで作るナノスケールのミウラ折り構造 ○石川 大輔(東京科学大・生材研) 川又 生吹(京大・院理) 原 正彦(東工大・物質理工) 池内 真志(東京科学大・生材研) 1L3-04 14:15~ Towards a Robotic System for Microsurgical Training on Chick Embryo Organs: Addressing 3D Positioning and Depth-Direction Control ○黄 文敬(近畿大学高専) 板東 新太(近畿大学高専) 1L3-05 14:30~ SSCFlowを用いたマーカーレスビジュアルサーボによる透明物体の位置合わせ ○青木 友哉(オムロン株式会社) 竹内 倭(オムロン株式会社) 山口 雄紀(オムロン株式会社) 森 泰元(オムロン株式会社) 杉原 知道(オムロン株式会社)

9月3日(水) PM1			
M室(M-278)	N室(M-374)	O室(M-135)	P室(くらまえホール)
1M3 OS18:基盤モデルの実ロボット応用(3/6) 松嶋達也(東京大学)、長野匡隼(電気通信大学) 1M3-01 13:30～ 【招待講演】実験自動化における基盤モデルの活用事例 ○吉川 成輝(東京科学大学) 1M3-02 14:00～ 対話型行動計画を用いたBehavior Tree生成におけるマルチLLMエージェント代理回答 ○堀 和希(早稲田大学) 鈴木 彼方(早稲田大学) 尾形 哲也(早稲田大学、産総研、NII) 1M3-03 14:15～ AlphaチャネルによるAttention制御に着目した言語・視覚指示を理解するロボット基盤モデル ○柳田 菜吾(阪大) 青木 達哉(阪大) 谷口 忠大(京大/立命館大) 堀井 隆斗(阪大) 1M3-04 14:30～ 多言語シーンテキストを考慮した深層状態空間モデルに基づく実世界検索エンジン ○西牧 宙輝(慶應義塾大学) 八島 大地(慶應義塾大学) 戸倉 健登(慶應義塾大学) 杉浦 孔明(慶應義塾大学)	1N3 OS1:ソフトロボティクス(3/4) 平井慎一(立命館大学)、松野孝博(近畿大学) 1N3-01 13:30～ 柔軟なハチドリ規範型羽ばたき翼の2種材料複合翼膜の研究 ○安田 弦理(東京科学大) 伊藤 達哉(東京科学大) 田中 博人(東京科学大) 1N3-02 13:45～ ダチョウ規範型マニピュレータにおける駆動系-被駆動系間の誤差分析 ○馬目 武尊(明大) 新山 龍馬(明大) 1N3-03 14:00～ インフレータブル構造による水陸両用ロボットのためのアクチュエータ配置の検討 ○内山 活(明大) 新山 龍馬(明大) 1N3-04 14:15～ ソフトテンセグリティロボットによるグライド推進の検討 ○安藤 永希(東京科学大学) 有賀 嵩紘(東京科学大学) 難波江 裕之(東京科学大学) 1N3-05 14:30～ 剛性制御可能な導電性ハイドロゲルセンサの構築と応力センシング ○丸山 央峰(名大) 川福 健斗(名大)	1O3 GS28:モデリングと制御理論(3/3) 酒井悟(信州大学)、田中由浩(名古屋工業大学) 1O3-01 13:30～ 直動関節を考慮した背びれ曲線による多連結移動ロボットの制御 ○多田野 凜(電気通信大学) Ching Wen Chin(電気通信大学) 田中 基康(電気通信大学) 1O3-02 13:45～ 低次元線形化モデルと速度分解による移動マニピュレータの低計算量全身協調制御 ○井上 聖也(オムロン) 鈴木 章洋(オムロン) 齊藤 ゆみ(オムロン) 杉原 知道(オムロン) 1O3-03 14:00～ 分解能楕円体に基づくセンサフュージョンを用いたロボットの手先精密計測 ○佐藤 杜斗(科学大) 高田 敦(科学大) 岡田 昌史(科学大) 1O3-04 14:15～ 3慣性共振系のためのモデル低次元化に基づくロバスト負荷側加速度制御 ○小坂 幸希(長岡技術科学大学) 横倉 勇希(長岡技術科学大学) 大石 潔(長岡技術科学大学) 細川 哲夫(株式会社ダイワメカニク) 五十嵐 和幸(株式会社ダイワメカニク)	1P3 OS4:新素材ロボット設計(3/3) 太田祐介(千葉工業大学)、原口大輔(近畿大学) 14:15～16:00 1P3-01 階層的インフィル構造を有するマルチマテリアル3Dプリント圧力センサの開発 ○吉村 駿之介(東京大学) 河原塚 健人(東京大学) 岡田 慧(東京大学) 1P3-02 ワイヤ干涉駆動マニピュレータの受動プーリにおける張力損失の補償 ○鈴木 天馬(東大) 河原塚 健人(東大) 岡田 慧(東大) 1P3-03 リンク部材と一軸関節から構成されるロボットアームの締結軸力・変位測定 ○武居 直行(都立大) 千代窪 美穂(都立大) 遠藤 玄(科学大) 塚本 悠太(科学大) 高木 健(広島大)

9月3日(水) PM1

Q室(くらまえホール)	R室(くらまえホール)
1Q3 OS6:配管検査・補修ロボット 加古川篤(立命館大学)、伊藤文臣(中央大学) 14:15～16:00 1Q3-01 エポキシパテ圧着機能を有する小径ガス管孔 食部補修ロボットの開発 ○三宅 章太(早大) 鄭 文博(早大) 馮 伝鑫(早大) 菅野 重樹(早大) 亀崎 允啓(東大) 1Q3-02 大口径配管検査のための円周状にブラシを有 する軽量ミミズ型移動ロボットの開発 ○廣本 果南(中央大) 伊藤 文臣(中央大) 中村 太郎(中央大) 1Q3-03 内界センサのみを用いた小口径配管経路作図 システムの管径変化への適応 ○杉崎 雄磨(立命館大) 加古川 篤(立命館大) 1Q3-04 蝶番構造を用いた連結車輪型配管内検査ロ ボット「AIRo-8」の開発 ○谷口 亮太(立命館大学) 杉崎 雄磨(立命館大学) 加古川 篤(立命館大学)	1R3 GSP:ポスターGS(2/5) 武居直行(東京都立大学)、加古川篤(立命館大 学) 14:15～16:00 1R3-01 2自由度ワイヤ干渉駆動指モジュールを用いた ロボットハンドの開発 ○陳 培基(電通大) Yiwei WANG(電通大) 小泉 憲裕(電通大) 横井 浩史(電通大) 姜 銀来(電通大) 1R3-02 ケーブル張力式無限回転伝達機構 ○佐野 峻輔(大阪大) 渡辺 将広(大阪大) 多田隲 建二郎(大阪大) 1R3-03 形態遷移型脚車輪ロボットの開発 ○奥村 直椰(大阪工業大学) 井上 雄紀(大阪工業大学) 1R3-04 位相縮約理論に基づくCPGネットワークによる6 脚歩行ロボットの歩容遷移の制御 ○名村 憲尚(Science Tokyo) 中尾 裕也(Science Tokyo) 1R3-05 ザトウグモ型6脚歩行ロボットASURA2号機の 開発 ○松本 直幸(埼玉大) 安部 拓真(埼玉大) 荒川 健介(埼玉大) 程島 竜一(埼玉大) 琴坂 信哉(埼玉大) 1R3-06 ワイヤ駆動空中移動ロボットCALVADOSのド ローンとの連携による障害物回避行動の実現 ○勇崎 颯太(東京大学) 井上 信多郎(東京大学) 鈴木 天馬(東京大学) 河原塚 健人(東京大学) 岡田 慧(東京大学) 1R3-07 電磁式壁登攀移動ロボットの提案 ○石本 哲平(大阪工業大学) 井上 雄紀(大阪工業大学) 1R3-08 回転数-トルク特性の動的切替が可能な可変鎖 状モータの開発 ○多田 皓海(東京大学) 平井 仁(東京大学) 平岡 拓真(東京大学) 小西 将徳(東京大学) 姫野 智弥(東京大学) 小島 邦生(東京大学) 岡田 慧(東京大学)

9月3日(水) PM2			
A室(M-110)	B室(M-107)	C室(M-103)	D室(M-101)
1A4 OS30:介護とロボティクス(4/4) 柴田智広(九州工業大学)、田中孝之(北海道大学) 1A4-01 15:30～ 日常生活で必要となる身体保持性を高める形状デザインの検証 ○野村 彩乃(東京科学大) 半田 慧(東京科学大) 栗林 詩歩未(東京科学大) 北村 光司(産総研) 河合 恒(東京都健康長寿医療センター) 西田 佳史(東京科学大) 1A4-02 15:45～ 厚生労働省による介護テクノロジー開発支援の取り組み ○太刀川 遼(NTTデータ経営研究所) 平良 未来(NTTデータ経営研究所) 田中 拓樹(NTTデータ経営研究所) 山中 信(NTTデータ経営研究所) 足立 圭司(NTTデータ経営研究所) 1A4-03 16:00～ 移乗介護支援機器の導入好事例に対する実装科学フレームワークを用いた分析報告 ○梶谷 勇(産総研) 山内 閑子(産総研) 1A4-04 16:15～ 介護ロボットの自律化とアライメント課題の試行的検討 ○岡部 康平(安衛研) 寄田 明宏(第一工大) 1A4-05 16:30～ 高齢者の見守りバレーンロボットの開発 ○王 偉豪(東京都立大学) Zheng Siow Chyan(東京都立大学) 久保田 直行(東京都立大学) 宋 青蔚(東京都立大学) 郭 雨宸(東京都立大学) 大保 武慶(東京都立大学)	1B4 OS7:過酷環境ロボティクス(4/4) 有泉亮(東京農工大学)、王璽尋(大阪工業大学) 1B4-01 15:30～ 月面探査二輪ローバーの車輪と尻尾の設計開発 ○深尾 優斗(京大) 清水 優椰(岡大) 道川 稜平(京大) 細谷 基生那(京大) 藤澤 隆介(北九大) 亀川 哲志(岡大) 松野 文俊(大工大) 1B4-02 15:45～ 多機能エンドエフェクタのグリップ・ドリル・スコップ機能の性能評価 ○西野 伶皇(富山大学) 早川 智洋(静岡大学) 道川 稜平(京都大学) 保田 俊行(富山大学) 松野 文俊(大阪工業大学) 1B4-03 16:00～ モジュール型登攀ロボットの一部残置による組み立て動作の検証 ○光永 春帆(大阪工業大学) 野田 哲男(大阪工業大学) 1B4-04 16:15～ 月面探査のための自己再生型モジュラーロボットの遠隔監視ユーザインタフェースの開発 ○青山 明樹(名工大) 金澤 航太郎(名工大) CHING WEN CHIN(電通大) 楊 光(大工大) 王 璽尋(大工大) 道川 稜平(京大) 佐藤 徳孝(名工大) 田中 基康(電通大) 野田 哲男(大工大) 松野 文俊(大工大) 1B4-05 16:30～ ロール・ピッチ・ピッチ・ロールで構成される車輪保持Limbモジュールのモビリティ検討と車輪ロボット動作の提案 ○森 夢翔(岡大) 清水 優椰(岡大) 亀川 哲志(岡大) 下岡 綜(岡大) 道川 稜平(京大) 王 璽尋(大工大) 深尾 優斗(京大) 光永 春帆(大工大) 米田 壮志(大工大) 中林 未宙(富大) 西野 伶皇(富大) 鬼塚 晋吾(北九大) 高木 優希(大工大) 泉野 陽祐(大工大) 渋谷 郁文(大工大) 布目 葉月(大工大) 井上 椋介(北九大) 瓜生 翔太(北九大) 野田 哲男(大工大) 田熊 隆史(大工大)	1C4 GS29:経路計画・動作計画(4/5) 山田峻也(名古屋大学)、王志東(千葉工業大学) 1C4-01 15:30～ 複数障害物に対する移動ロボットのオープンスペース画像を用いたTime-Delay CNNに基づく回避動作計画 ○柴田 健志(宇都宮大) 星野 智史(宇都宮大) 1C4-02 15:45～ Google Maps APIを用いた歩行者経路に基づくウェイポイント生成と屋外自律移動ロボットへの適用 ○関 真哉(明治大) 森岡 一幸(明治大) 1C4-03 16:00～ 車体重心に連結点を有する2台の車両型移動ロボットの協調搬送制御 ○JIXUAN SHAO(青学) 山口 博明(青学) 工藤 聖人(青学) 西窪 理緒(青学) 1C4-04 16:15～ トレーラにステアリング機能を持つけん引車両の進行方向の切替えを含む軌道追従制御 ○垓玉 卓己(東洋大学大学院) 山川 聡子(東洋大) 1C4-05 16:30～ 差動二輪駆動型ロボットの狭隘空間における切り返しを含んだ動的移動経路計画 ○向井 滋春(オムロン株式会社) 青木 豪(オムロン株式会社) 鳥居 拓耶(オムロン株式会社) 殿谷 徳和(オムロン株式会社) 齊藤 ゆみ(オムロン株式会社) 杉原 知道(オムロン株式会社)	1D4 GS2:機構(4/4) 水内郁夫(東京農工大学)、東郷俊太(電気通信大学) 1D4-01 15:30～ (6+1)自由度非対称パラレルメカニズムの作業領域拡大のためのリンク長最適化 ○櫻井 駿一(慶大) 桂 誠一郎(慶大) 1D4-02 15:45～ ベルト搬送機構を備えた屈曲関節付き2指平行グリップの開発 ○原口 大輔(近畿大) 石川 理喜(東京高専) 1D4-03 16:00～ 重力駆動型トルク伝達経路切り替え機構を有する単モータデュアルロボットハンド ○大勝 穂乃(金沢大学) 西村 斉寛(金沢大学) 渡辺 哲陽(金沢大学) 1D4-04 16:15～ 指配置可変機能を有する単モータ駆動型ロボットグリップ ○西村 斉寛(金沢大) 大塚 一輝(イードル株式会社) 檜作 大樹(イードル株式会社)

9月3日(水) PM2			
E室(M-123)	F室(M-124)	G室(M-157)	H室(M-155)
1E4 GS11:群ロボット・群知能(2/3) 倉爪亮(九州大学)、高信英明(工学院大学) 1E4-01 15:30～ 複数ロボット遠隔操作における環境間誤差吸収のための混合写像設計法 ○斉藤 真樹(産総研/慶應大) 板寺 駿輝(産総研) 村上 俊之(慶應大) 1E4-02 15:45～ 狭隘空間における複数の移動型マニピュレータによる協調搬送問題 ○木村 裕紀(青学大) 田崎 良佑(青学大) 1E4-03 16:00～ 小型跳躍群ロボットの分布モデルに基づく障害物位置推定 ○竹内 貴彦(大阪工大) 田熊 隆史(大阪工大) 1E4-04 16:15～ 特異値分解に基づく協調基底と残差監視を統合した群ロボットの編隊制御 ○青谷 拓海(明治大) 服部 雄真(明治大) 小林 泰介(国立情報研／総研大) 小澤 隆太(明治大)	1F4 OS29:社会実装に向けた医療機器搭載ロボット(1/2) 津村遼介(産業技術総合研究所)、小林英津子(東京大学) 1F4-01 15:30～ 心エコー検査ロボットが社会に受容される道を考える ○岩田 浩康(早稲田大学) 1F4-02 15:45～ 過圧力防止安全機構付き超音波プローブハンドの開発 ○崔 佑赫(東京大) 吉光 喜太郎(東京女子大) 小林 英津子(東京大) 正宗 賢(東京女子医大) 1F4-03 16:00～ 自動超音波検査ロボットの患者受容性に関する調査 ○津村 遼介(産総研) 葭仲 潔(産総研) 1F4-04 16:15～ 胸部背部同時聴取型自動聴診ロボットEmau:ジェンダーフリーな集団検診の実現に向けて ○岩田 浩康(早大) 小川 拓真(早大) 梅野 玲奈(早大) 馬場 隆太(早大) 師岡 千菜(早大) 葭仲 潔(産総研) 津村 遼介(産総研)	1G4 OS32:ロボット性能評価工学(1/2) 佐藤徳孝(名古屋工業大学)、山田大地(日本原子力研究開発機構) 1G4-01 15:30～ ITER遠隔保守ロボットの機器形状自動最適化手法の開発 ○岩本 拓也(量子科学技術研究開発機構) 野口 悠人(量子科学技術研究開発機構) 武田 信和(量子科学技術研究開発機構) 1G4-02 15:45～ 小型無人航空機のプロペラに対するアクリルとポリカーボネート板の防護性能の評価 ○藤浦 大輔(長岡技術科学大学) 宮原 歩(長岡技術科学大学) 吉崎 滉祐(日本自動車研究所) 五十嵐 広希(東京大学) 眞砂 英樹(長岡技術科学大学) 芳司 俊郎(長岡技術科学大学) 木村 哲也(長岡技術科学大学) 1G4-03 16:00～ 正多面体を基本形状とした試験環境構造体による飛行タスクの定量的な難易度評価 ○大金 一二(新潟工大) 金子 瑛一郎(新潟工大) 1G4-04 16:15～ 制約環境下におけるドローンの性能評価手法の研究・開発 ○富山 駿斗(近畿大) 大坪 義一(近畿大) 1G4-05 16:30～ ロボット性能評価工学とMSTモデル ○吉田 利夫(製造科学技術センター) 松坂 茂(製造科学技術センター) 三浦 洋靖(サンリツオートメーション) 渡邊 彩夏(サンリツオートメーション) 木村 哲也(長岡技科大) 佐藤 徳孝(名古屋工業大学)	1H4 OS17:ロボット聴覚およびその展開(1/2) 干場功太郎(東京科学大学)、糸山克寿(東京科学大学) 1H4-01 15:30～ 【招待講演】工学知シーズによる超スマート農業創出への挑戦 -東京科学大学におけるスマート農業事例紹介と音響技術応用の展望- ○高橋 秀治(科学大) 1H4-02 16:00～ 音環境情報に基づくビックアンドプレースの模倣学習 ○平塚 謙良(京都大学) 小島 諒介(京都大学、理化学研究所) 奥宏史(大工大) 早川智洋(静大) 藤澤隆介(北九大) 松野文俊(大工大) 1H4-03 16:15～ 複数マイクによる移動ロボットの連続駆動音と反射音干渉に基づく距離算出 ○福嶋 忞汰(熊本大学) 公文 誠(熊本大学) 中妻 啓(熊本大学) 1H4-04 16:30～ 広域音場を対象とした幾何音響シミュレーションに基づく波動伝搬予測のためのpix2pixモデルの検討 ○芦澤 剛(東京科学大学) Yen Benjamin(理研／東京科学大学) 中臺 一博(東京科学大学)

9月3日(水) PM2			
I室(M-178)	J室(M-B07)	K室(M-B104)	L室(M-B43)
1I4 OS13:インテリジェントホームロボティクス(4/7) 大井翔(大阪工業大学)、長野匡隼(京都大学) 1I4-01 15:30~ 2D手書き指示によるロボットに人の意図を伝えるインターフェースの開発と評価 ○岩永 優香(トヨタ自動車) 土永 将慶(トヨタ自動車) 中村 祐二(トヨタ自動車) 酒井 麗未(愛工大) 山本 貴史(愛工大) 1I4-02 15:45~ 手描き指示による物体探索の研究 ○柿木 太陽(豊橋技術科学大学) 増沢 広朗(豊橋技術科学大学) 垣内 洋平(豊橋技術科学大学) 1I4-03 16:00~ 複数台ロボット協調操作に向けた直感的インタフェースと二段階LLM構成の開発 ○酒井 麗未(愛知工業大学) 神田 哲平(愛知工業大学) 中村 天音(愛知工業大学) 棚田 晃世(トヨタ自動車株式会社) 岩永 優香(トヨタ自動車株式会社) 山本 貴史(愛知工業大学) 1I4-04 16:15~ A Motion Planning Framework for Multi-Robot Navigation in ROS 2 ○Luis Contreras(QibiTech Inc.) Marco Negrete(National Autonomous University of Mexico) Tomoaki Yoshikai(QibiTech Inc.) Yuichiro Hirose(QibiTech Inc.) Hiroyuki Okada(Tokyo Information Design Professional University) 1I4-05 16:30~ 柔軟な群ロボット協調輸送のための非対称アクター・クリティック型マルチエージェント強化学習 ○菅田 涼介(奈良先端科学技術大学院大学) 柴田 一騎(奈良先端科学技術大学院大学) 鶴峯 義久(奈良先端科学技術大学院大学) 角川 勇貴(奈良先端科学技術大学院大学) 松原 崇充(奈良先端科学技術大学院大学)	1J4 OS25:ヒューマンロボットインタラクション(HRI)(4/8) 岡留有哉(東京理科大学)、米澤朋子(関西大学) 1J4-01 15:30~ バックグラウンドストーリーを持つハグロボット「umoru」の研究1 ○澤田 智佳(東大) 宮道 彩乃(東大) 中根 葵(東大) 矢野倉 伊織(東大) 岡田 慧(東大) 1J4-02 15:45~ バックグラウンドストーリーを持つハグロボット「umoru」の研究2: 生命感を演出する膜構造とインフレーター機構の設計と開発 ○宮道 彩乃(東大) 澤田 智佳(東大) 中根 葵(東大) 矢野倉 伊織(東大) 岡田 慧(東大) 1J4-03 16:00~ バックグラウンドストーリーを持つハグロボット「umoru」の研究3: 人をやさしく抱きしめる短円筒から構成される連続屈曲アームの設計と開発 ○中根 葵(東大) 澤田 智佳(東大) 宮道 彩乃(東大) 山口 直也(東大) 矢野倉 伊織(東大) 岡田 慧(東大) 1J4-04 16:15~ バックグラウンドストーリーを持つハグロボット「umoru」の研究4 ○澤田 智佳(東大) 宮道 彩乃(東大) 中根 葵(東大) 矢野倉 伊織(東大) 岡田 慧(東大) 1J4-05 16:30~ 接触に応じて膨張・収縮動作を行うロボットのふるまいに対する印象評価 ○茂木 泰生(電気通信大学) 齋藤 真里(ソニー株式会社) 仲田 佳弘(電気通信大学)	1K4 GS31:機械学習・ディープラーニング(4/6) 山森聡(京都大学)、大石岳史(東京大学) 1K4-01 15:30~ 前方へのつづき転倒における強化学習を用いた危害軽減動作の生成 ○福田 竜也(信州大) 秋山 靖博(信州大) 1K4-02 15:45~ 未知環境下での物体検出のためのプロンプト自動最適化 ○神谷 聡(三菱電機(株)) 藤田 渉(三菱電機(株)) 八田 俊之(三菱電機(株)、電通大) 進 泰彰(三菱電機(株)) 齋藤 一誠(電通大) 長野 匡集(電通大、京大) 中村 友昭(電通大) 1K4-03 16:00~ 拡散モデルを用いた模倣学習における逆拡散ステップ数削減による動作生成高速化の検討 ○久野 翔也(京都大学) 佐藤 高史(京都大学) 栗野 皓光(京都大学) 1K4-04 16:15~ 単峰性RAFT-Stereoと可視面ICPIによる透明体位置姿勢推定 ○竹内 俊(オムロン株式会社) 林 剣之介(オムロン株式会社) 1K4-05 16:30~ 嚙下動態解析のためのオプティカルフローを用いた嚙下像上での咽頭腔領域の追跡手法の開発 ○河野 響己(横国大) 奥村 拓真(北海道大学歯学研究院) 原 豪志(衣笠あかり訪問歯科クリニック) 加藤 龍(横国大)	1L4 GS4:ロボット触覚(1/2) 柴田瑞穂(近畿大学)、栗田雄一(広島大学) 1L4-01 15:30~ カセンサを「一氣に」印刷する3Dプリンタの開発 ○上野 耕静(金沢大) 西村 斉寛(金沢大) 渡辺 哲陽(金沢大) 1L4-02 15:45~ 熟練した美容師のブラッシング技術の定量評価に向けたシステム開発 ○岡部 圭哉(近畿大) 池田 篤俊(近畿大) 1L4-03 16:00~ 二方向の光弾性画像を用いた機械学習に基づく二次元接触力分布センシング ○杉澤 翔馬(横国大) 前田 雄介(横国大) 1L4-04 16:15~ 触覚センサを用いた高精度な姿勢推定によるゼロショットでのコネクタ挿入 ○矢島 優(東京科学大学) 川上 玲(東京科学大学) 金崎 朝子(東京科学大学) 太田 佳(三菱電機株式会社) 1L4-05 16:30~ マトリクス状に配置されたセンサの回帰分析に基づく同時読み取り ○田光 太郎(NII / 総研大) 神永 拓(AIST) 小林 泰介(NII / 総研大)

9月3日(水) PM2			
M室(M-278)	N室(M-374)	O室(M-135)	P室(くらまえホール)
1M4 OS18:基盤モデルの実ロボット応用(4/6) 堀井隆斗(大阪大学)、河原塚健人(東京大学) 1M4-01 15:30～ 汎用ロボット制御を目指したテキスト条件付き 動画生成モデルの追加学習 ○後藤 成晶(豊田中央研究所) 羽金 昌平(豊田中央研究所) 1M4-02 15:45～ GPT-4oと物体認識に基づく3段階処理によるロ ボット動作生成手法の提案 ○山田 一稀(中京大学大学院工学研究科) 小甲 倭想(中京大学工学部) 村瀬 文哉(中京大学工学部) 加藤 耕太郎(中京大学大学院工学研究科) 丸山 高輝(中京大学大学院工学研究科) 秋月 秀一(中京大学大学院工学研究科) 橋本 学(中京大学大学院工学研究科) 1M4-03 16:00～ 検索拡張生成を用いた拡散方策モデルの高速 化と性能の改善 ○オドンチメド ソドタウィラン(東京大学) 松嶋 達也(東京大学) ホーク サイモン(東京大学) 岩澤 有祐(東京大学) 松尾 豊(東京大学) 1M4-04 16:15～ Vision-Language-Action(VLA)モデルによるタス ク実行中の異常検知・自律復帰: VLA単体と階 層アーキテクチャの比較 角谷 あおい(LTS) ○曾根原 奎斗(LTS) 井上 翔太(LTS) 1M4-05 16:30～ CLIPを用いた力覚時系列データのアライメント に関する検討 ○高橋 和希(東大) 石毛 真修(サイバーエージェントAI Lab) 佐久間 亮太(東大) 津村 拓鋭(東大) 朴 来炫(東大) 劉 順(東大) 村上 弘晃(東大) 亀崎 允啓(東大) 川原 圭博(東大)	1N4 OS1:ソフトロボティクス(4/4) 難波江裕之(東京科学大学)、小林亮太(東京 科学大学) 1N4-01 15:30～ 間接駆動ソフトハンドによる葉菜類の把持 ○津田 裕大(立命館大学) 佐竹 祐紀(立命館大学) 平井 慎一(立命館大学) 1N4-02 15:45～ グリップの把持力評価が可能な食品サンプル の提案 ○松野 孝博(近畿大学) 平井 慎一(立命館大学) 1N4-03 16:00～ 複数セグメントから構成される蔓型パワーソフト グリップの試作 ○児玉 大翔(Science Tokyo) 有賀 嵩紘(Science Tokyo) 難波江 裕之(Science Tokyo) 遠藤 玄(Science Tokyo) 鈴森 康一(Science Tokyo) 1N4-04 16:15～ 弁当惣菜の盛り付けに適応可能な柔軟軸構造 を有するソフトロボットハンドの開発 ○久保 勇都(金沢工業大学) 出村 公成(金沢工業大学) 1N4-05 16:30～ 単一アクチュエータでジャミング転位と腿駆動を 切り替え可能なソフト多指ロボットハンド ○渡辺 佳祐(金沢大学) 松田 駿(金沢大学) 西村 斉寛(金沢大学) 林 浩一郎(株式会社IHI) 村上 弘記(株式会社IHI) 渡辺 哲陽(金沢大学)	1O4 GS1:ロボットと社会(1/2) 鈴木高宏(麗澤大学)、浅田稔(大阪国際工科 専門職大学・大阪大学) 1O4-01 15:30～ 動機と倫理に基づくロボットの行動選択 ○橋本 智己(埼玉大) 福島 悠生(埼玉大) 1O4-02 15:45～ 公開予定データの確認がデータ提供者のトーク ログ提供への不安低減にもたらす効果 ○樫原 輝(筑波大学人間系) 長谷川 福子(筑波大学人間系) 岸良 隼人(筑波大学障害科学学位プログラム) 佐々木 銀河(筑波大学人間系) 1O4-03 16:00～ ロボットの涙が子どもの不気味さに与える影響 ○安田 茜(関西大) 楊 立衡(関西大) 瀬島 吉裕(関西大)	

9月3日(水) PM2

Q室(くらまえホール)

R室(くらまえホール)

9月3日(水) PM3			
A室(M-110)	B室(M-107)	C室(M-103)	D室(M-101)
	1B5 GS6:センサ・測位 友納正裕(千葉工業大学)、戸丸耕太(東日本旅客鉄道JR東日本研究開発センター) 1B5-01 17:00～ 連続アンローダ運転支援に向けた3Dセンシング技術 ○坂野 肇((株)IHI) 久保 諒太郎((株)IHIエアロスペース) 木原 康之((株)IHI) 阿久根 圭(IHI運搬機械(株)) 西川 貴章(IHI運搬機械(株)) 大堀 史博(IHI運搬機械(株)) 水崎 紀彦(IHI運搬機械(株)) 1B5-02 17:15～ GNSSのミスFIXによるバイアス誤差を考慮した自己位置推定 ○吉川 拓志(慶大院) 中野 剛(村田機械) 傳田 遊亀(村田機械) 尾崎 尚人(村田機械) 高橋 正樹(慶應大) 1B5-03 17:30～ センサデータ類似度に基づく車両搭乗状態の判定システム ○長尾 菜汰(名大) 山田 峻也(名大) 渡辺 陽介(名大) 高田 広章(名大) 1B5-04 17:45～ 複数車両による除雪作業支援のためのリアルタイム・デジタルツインシステムの開発とその実験報告 ○野部 祐太(芝浦工大) 村田 晃仁(芝浦工大) 長谷川 忠大(芝浦工大) 福田 浩章(芝浦工大) 油田 信一(芝浦工大) 加藤 智之(西武建設) 白石 元幸(西武建設) 金野 直樹(西武建設) 須長 真介(西武建設) 1B5-05 18:00～ 農業用ロボットのためのGNSS/CLASとUWBの方向依存性を考慮した屋内外自律走行 ○田中 純聖(京都先端科学大学大学院) 佐藤 啓宏(京都先端科学大学)	1C5 GS29:経路計画・動作計画(5/5) 星野智史(宇都宮大学)、鈴木彼方(富士通) 1C5-01 17:00～ 陽な知識表現とその視点変換による行動プランニング機構の提案 ○徳原 利篤(東京工科大) 田胡 和哉(東京工科大) 松岡 文平(東京工科大) 1C5-02 17:15～ 複数UGVのフォーメーションによる位置推定法を用いたUAVの屋内未知環境下での飛行 ○ナケシュバンディ 脩(千葉工業大学) 熊野 賢(千葉工業大学) 王 志東(千葉工業大学) 1C5-03 17:30～ 均衡軌道の高速計算手法とその応用 ○岩橋 直人(岡山県立大学)	1D5 GS17:ロボットとスポーツ 福本慎太郎(ミズノ)、松元明弘(東洋大学) 1D5-01 17:00～ 人間・動物・ロボットが共に走る第10回学研ヒルズ学際駅伝大会の開催 ○藤永 拓矢(大阪公大) 富永 萌子(西工大) 片山 大悟(神戸高専) 田中 良樹(北九州高専) 石井 和男(九工大) 1D5-02 17:15～ ロボットによるサッカーのトラップ動作の学習手法の比較検討 ○黒木 優作(慶大) 桂 誠一郎(慶大) 1D5-03 17:30～ 前陣速攻型をモデルにした卓上選手型卓球ロボットTakkuの開発 ○樺 道智(東大) 矢野倉 伊織(東大) 小島 邦生(東大) 岡田 慧(東大) 1D5-04 17:45～ 人間の特徴に着目した投球ヒューマノイドロボットの開発 ○福田 大朗(早大院) 公納 正剛(早大院) 中澤 由理(早大院) 青木 陸(早大院) 岩本 真輝(早大院) 川上 泰雄(早大スポーツ科学学術院) 林 憲玉(神奈川大工学部・早大ヒューマノイド研究所) 高西 淳夫(早大理工学術院・早大ヒューマノイド研究所) 大谷 拓也(芝浦工業大学・早大ヒューマノイド研究所) 1D5-05 18:00～ 人間の特徴に着目した投球ヒューマノイドロボットの開発 ○公納 正剛(早大院) 福田 大朗(早大院) 中澤 由理(早大院) 青木 陸(早大院) 岩本 真輝(早大院) 川上 泰雄(早大スポーツ科学学術院) 林 憲玉(神奈川大工学部・早大ヒューマノイド研究所) 高西 淳夫(早大理工学術院・早大ヒューマノイド研究所) 大谷 拓也(芝浦工業大学・早大ヒューマノイド研究所)

9月3日(水) PM3			
E室(M-123)	F室(M-124)	G室(M-157)	H室(M-155)
1E5 GS11:群ロボット・群知能(3/3) 村山暢(和歌山工業高等専門学校)、菅原研(東北学院大学) 1E5-01 17:00～ 複数台の自律移動ロボットのための最適な経路候補の生成手法の提案 ○前田 宗彦 (IHI) 1E5-02 17:15～ トボロジー駆動型並列軌道最適化に基づくサブゴール探索手法の開発と異種搬送システム混在制御への適用検討 ○杉本 和也(日立製作所 研究開発グループ、東京大学) 室谷 和哉(日立製作所 研究開発グループ) 金井 政樹(日立製作所 研究開発グループ) 山下 淳(東京大学大学院 新領域創成科学研究科) 1E5-03 17:30～ ブロックチェーン連携セマンティック通信を備えた Multi-Agent Dueling DQN による災害救助群ロボットの自律探索・充電最適化 ○杉本 大志(苫小牧高専) 千葉 菜緒(苫小牧高専) 佐々木 梢(苫小牧高専) 日川 真維(苫小牧高専) 千葉 創太(苫小牧高専) 仲上 航希(苫小牧高専)	1F5 OS29:社会実装に向けた医療機器搭載ロボット(2/2) 本間敬子(早稲田大学)、葺仲潔(産業技術総合研究所) 1F5-01 17:00～ 前立腺生検支援の同一断面探索システムの開発 ○唐木田 楽(電通大) 小泉 憲裕(電通大) 西山 悠(電通大) 遠藤 暁友(電通大) 小路 直(東海大) 1F5-02 17:15～ 球状歯車型空圧モータにより駆動するマニピュレータの位置決め精度検証 ○森田 希(名古屋大学) 部矢 明(名古屋大学) 井上 剛志(名古屋大学) 1F5-03 17:30～ 婦人科検査の自動化に向けた要件整理と特徴量の記述 ○内山 瑛美子(東大) 重見 大介(日本医科大) 森 賢哉(東大) 三浦 智(科学大) ベンチャー ジェンチャン(東大) 1F5-04 17:45～ RGBDカメラを用いた外科エネルギーデバイス動作に基づく手術助手ロボットの制御系構築 ○下井 裕介(大阪工大) 河合 俊和(大阪工大) 西川 敦(阪大基礎工) 西澤 祐吏(国がん東) 中村 達雄(京大医) 1F5-05 18:00～ 外径0.7mm超微細低侵襲手術支援用2自由度湾曲機構の試作 ○神野 誠(国士舘大) Iulian Iordachita(ジョンズホプキンス大)	1G5 OS32:ロボット性能評価工学(2/2) 川端邦明(日本原子力研究開発機構)、大金一二(新潟工科大学) 1G5-01 17:00～ ロボット競技会を通じたロボット性能評価手法の評価 ○木村 哲也(長岡技大) 鈴木 壮一郎(incubion株式会社) 眞砂 英樹(長岡技大) 1G5-02 17:15～ ロボカップジャパンオープン2025レスキュー実機リーグにおける地図の評価方法 ○佐藤 徳孝(名工大)	1H5 OS17:ロボット聴覚およびその展開(2/2) 公文誠(熊本大学)、小島諒介(京都大学) 1H5-01 17:00～ PAFIM+:空間白色化を導入した高雑音耐性型マルチドローン 音源追跡アルゴリズム ○三好 智大(科学大) Yen Benjamin(理研/科学大) 芦澤 剛(科学大) 中臺 一博(科学大) 1H5-02 17:15～ ドローン搭載マイクロホンを用いたノイズに頑健な環境音識別 ○野島 稔生(科学大) Benjamin Yen(理研/科学大) 芦澤 剛(科学大) 中臺 一博(科学大) 1H5-03 17:30～ ドローン自己雑音からの地表材質推定手法の検討 ○矢野 翼(東京科学大学) Benjamin Yen(理研/東京科学大学) 芦澤 剛(東京科学大学) 中臺 一博(東京科学大学) 1H5-04 17:45～ 既知話者・未知話者混在下での話者ダイアライゼーション ○阿坂 脩平(東京科学大学) Shakeel Muhammad(HRI-JP) Benjamin Yen(東京科学大学) 芦澤 剛(東京科学大学) 中臺 一博(東京科学大学) 1H5-05 18:00～ Video Vision Transformerを用いた手話認識の検討 ○五十里 大佑(東京科学大学) 譚 斯涵(東京科学大学) Yen Benjamin(理研/東京科学大学) 芦澤 剛(東京科学大学) 中臺 一博(東京科学大学)

9月3日(水) PM3			
I室(M-178)	J室(M-B07)	K室(M-B104)	L室(M-B43)
1I5 OS13:インテリジェントホームロボティクス(5/7) 松崎成道(トヨタ自動車)、小野智寛(トヨタ自動車) 1I5-01 17:00～ 説明可能AIを用いた片付け対象を選別するお片付けロボットの開発 ○養父 里穂(北九州高専) 赤松 貴司(北九州高専) 吉元 裕真(北九州高専) 1I5-02 17:15～ 説明可能AIを用いた家庭用サービスロボットの開発 ○赤松 貴司(北九州工業高等専門学校) 養父 里穂(北九州工業高等専門学校) 吉元 裕真(北九州工業高等専門学校) 1I5-03 17:30～ 四輪独立駆動型全方向移動ロボットを用いたMPPI制御による歩行者回避 ○小野 郁哉(創価大学) 崔 龍雲(創価大学) 1I5-04 17:45～ 3D-LiDARとReID3Dを用いた人追従システムの開発 ○金澤 祐典(金沢工業大学) 出村 公成(金沢工業大学) 1I5-05 18:00～ ロボットにおける人物追従のための走行可能領域のセグメンテーション手法 ○Jiahao Sim(創価大) 萩原 良信(創価大) 崔 龍雲(創価大)	1J5 OS25:ヒューマンロボットインタラクション(HRI)(5/8) 内田貴久(大阪大学)、塩見昌裕(ATR) 1J5-01 17:00～ 大学校内で個人に適応した会話を行うロボットシステムの実証実験 ○松本 渚弘(同志社大学) 飯尾 尊優(同志社大学) 1J5-02 17:15～ ロボット同士の会話を用いて社内イベント情報を第三者に聞かせるシステムの実証実験 ○山田 京(同志社大学) 山下 凌久(同志社大学) 山縣 暢朗(同志社大学) 古川 詠人(同志社大学) 上野 叶恵(同志社大学) 友澤 奈桜子(同志社大学) 飯尾 尊優(同志社大学) 1J5-03 17:30～ 人間社会の実環境で機能し続ける遠隔進呈システム ○平井 一誠(川田テクノロジー株式会社) 星野 由紀子(川田テクノロジー株式会社) 立山 義祐(川田テクノロジー株式会社) 1J5-04 17:45～ ソーシャルロボットに対するアンチ・ソーシャルインタラクションの観察事例報告 ○塩見 昌裕(ATR) 境 くりま(ATR) 船山 智(ATR) 港 隆史(理研・ATR) 石黒 浩(阪大) 1J5-05 18:00～ 歩行中の会話におけるターンテイキング行動の分析とロボットへの応用 ○出口 修大(同志社大 / 理研GRP) 港 隆史(理研GRP) 飯田 真己子(同志社大学) 飯尾 尊優(同志社大 / 理研GRP)	1K5 GS31:機械学習・ディープラーニング(5/6) 山本健次郎(日立製作所)、梅田和昇(中央大学) 1K5-01 17:00～ 分布型空間注意機構による模倣学習向けニューラルネットワークの計算回数削減 ○原 拓己(京都大/学振DC) 佐藤 高史(京都大) 栗野 皓光(京都大) 1K5-02 17:15～ ScanDP: Diffusion Policyを用いた3Dスキャンにおけるドローンの行動生成 ○平子 樹(東京大学) 箱田 峻(東京大学) 劉 玉彬(東京大学) 佐藤 啓宏(京都先端科学大学) 大石 岳史(東京大学) 1K5-03 17:30～ ロボット手術における牽引力制御自動化のための模倣ベース強化学習スキームの提案 ○今井 康太郎(農工大) 原口 大輔(近畿大) 1K5-04 17:45～ GAILを用いた手術ロボットの力制御によるカウインタートラクションの自動化 ○原口 大輔(近畿大) 宮原 琉(東京高専) 1K5-05 18:00～ 深層強化学習と経路生成型レギュレータを用いた四輪車両の障害物回避 ○田中 蒼大(室蘭工大) 花島 直彦(室蘭工大) 藤平 祥孝(室蘭工大) 水上 雅人(室蘭工大)	1L5 GS4:ロボット触覚(2/2) 渡辺哲陽(金沢大学)、小林泰介(国立情報学研究所) 1L5-01 17:00～ 二本指ロボットハンドの高精度押し込み動作で得られる物体変形時の振動情報を用いた物体識別 ○宮田 楓也(埼玉大学) 程島 竜一(埼玉大学) 琴坂 信哉(埼玉大学) 1L5-02 17:15～ 触覚センサを搭載した多指ロボットハンドのDeepSDFへの適用 ○浦島 将太(早大) クルカーニ シャルドゥル(早大) 船橋 賢(早大) 千葉 直也(阪大) シュミッツ アレクサンダー(Xela Robotics) 尾形 哲也(早大) 1L5-03 17:30～ A Novel Miniaturised Image-Based Multi-Axis Optical Force Sensor for Robotic Applications Using Multi-Core Fibre Technology ○Yohan Noh(Brunel University of London) Mohammad Al Najjar(Brunel University of London) Dalia Osman(Brunel University of London)

9月3日(水) PM3			
M室(M-278)	N室(M-374)	O室(M-135)	P室(くらまえホール)
1M5 OS18:基盤モデルの実ロボット応用(5/6) 長野匡生(電気通信大学)、堀井隆斗(大阪大学) 1M5-01 17:00～ 多目的ブラックボックス最適化と大規模言語モデルを併用した効率的なロボット身体設計 ○河原塚 健人(東京大学) 大日方 慶樹(東京大学) 金沢 直晃(東京大学) 贾 浩宇(東京大学) 岡田 慧(東京大学) 1M5-02 17:15～ 数式ドリブン事前学習に基づくロボットの方策学習の検証 ○岩片 彰吾(早稲田大学) 元田 智大(産業技術総合研究所) 山田 亮佑(産業技術総合研究所) 牧原 昂志(産業技術総合研究所) 中條 亨一(産業技術総合研究所) 田中 啓太郎(早稲田大学理工学術院総合研究所) 片岡 裕雄(産業技術総合研究所 / オックスフォード大学) 森島 繁生(早稲田大学理工学術院総合研究所) 1M5-03 17:30～ 世界モデルを活用したモデル予測制御 ○中村 颯汰(株式会社松尾研究所) 河野 慎(東京大学) 石津 敦弥(株式会社松尾研究所) 松永 立樹(株式会社松尾研究所) 渡部 泰樹(株式会社松尾研究所) 都竹 俊貴(ソフトバンクロボティクス株式会社) 野田 恭弘(ソフトバンクロボティクス株式会社) 1M5-04 17:45～ 4脚ロボットの全身運動物体操作学習を支援する遠隔操作システムの検討 ○山田 優介(阪大) 青木 達哉(阪大) 宮澤 和貴(阪大) 岩田 健輔(阪大) 堀井 隆斗(阪大) 1M5-05 18:00～ 物体中心オブティカルフローによる言語条件付きOpen-Loop軌道生成 ○神原 元就(慶應義塾大学) 妹尾 幸樹(慶應義塾大学) 鶏内 朋也(KDDI総合研究所) 王 亜楠(KDDI総合研究所) 杉浦 孔明(慶應義塾大学)	1N5 GS18:人間機械協調 横倉勇希(長岡技術科学大学)、山脇輔(防衛大学校) 1N5-01 17:00～ 長期記憶に基づく対話システムの応答一貫性向上 ○丸児 綾香(大阪工業大学) 小林 裕之(大阪工業大学) 1N5-02 17:15～ 協調運動学習におけるパートナーの違いが運動技能に及ぼす影響 ○山下 聡美(農工大) 宮下 恵(農工大) 近藤 敏之(農工大) 1N5-03 17:30～ 身体融合ロボットアバターを用いた陶芸体験における技能の評価 丸山 結翔(名工大) 堀 雄貴(名工大) 難波 直樹(名工大) 西村 匠生(名工大) 湯川 光(名工大) 南澤 孝太(慶應KMD) ○田中 由浩(名工大 / InaRIS) 1N5-04 17:45～ パワーアシスト操作型全方向移動ロボットのための相互衝突回避ORCAに基づく操作支援法 ○安達 伶音(東京工科大学) 上野 祐樹(東京工科大学)	1O5 GS1:ロボットと社会(2/2) 生田幸士(大阪大学・立命館大学)、鈴木高宏(麗澤大学) 1O5-01 17:00～ ロボットの随意性に関する考察 ○大村 吉幸(東京大学) 國吉 康夫(東京大学) 1O5-02 17:15～ サイバーフィジカル歩行訓練システムにおける協調安全実装に向けたリスク予測手法の提案 ○鄭 聖熹(大阪電通大) 小川 勝史(大阪電通大) 青山 宏樹(藍野大学) 1O5-03 17:30～ 固定型LiDARによる自律移動ロボットシステムのための人検出技術の開発 ○中島 忠弘(IHI) 鳩 康彦(IHI) 前田 宗彦(IHI) 1O5-04 17:45～ けいはんなアバターチャレンジのための5GワイドネットワークとWebRTCを活用したアバターロボットの開発 ○五十川 涼(京都先端科学大学) 田中 純聖(京都先端科学大学) 池原 ひなた(京都先端科学大学) 佐藤 啓宏(京都先端科学大学)	

9月3日(水) PM3

Q室(くらまえホール)

R室(くらまえホール)

9月4日(木) AM1			
A室(M-110)	B室(M-107)	C室(M-103)	D室(M-101)
2A1 OS15:視覚・触覚に基づくロボットマニピュレーション(1/3) 鈴木陽介(金沢大学)、小山佳祐(大阪大学) 2A1-01 9:00～ ロボットの指で接触した未知物体の接触情報推定 ○若林 洸至(立命館大学) 植村 充典(立命館大学) 2A1-02 9:15～ 指先触覚センサによる円柱状物体の捻れ方向の滑り検出について ○古賀 隆行(電通大) 佐藤 隼也(JAE) 大胡 拓浩(JAE) 富岡 昭浩(JAE) 木村 航平(電通大) 工藤 俊亮(電通大) 2A1-03 9:30～ オプティカルフローと有限要素法を用いた柔軟物のリアルタイム弾性推定 ○石上 奈々(立命館大学) 植村 充典(立命館大学) 2A1-04 9:45～ 光弾性体リンクを用いたロボットハンドによる力制御タスクの実現 ○小西 雅人(横国大) 三上 昇悟(横国大) 前田 雄介(横国大) 2A1-05 10:00～ 磁気・自己容量複合近接覚・触覚センサの提案 ○辻 聡史(福岡大)	2B1 OS16:ロボットフォトリクス 嶋地直広(北陽電機)、村井健介(産業技術総合研究所) 2B1-01 9:00～ RGB-Dカメラと単眼深度推定を用いた広範囲・高分解能絶対距離画像の生成 ○塩原 巧大(立命館大学) 下ノ村 和弘(立命館大学) 2B1-02 9:15～ 自律型資材運搬ロボットのためのLiDARと鏡を用いたセンシングシステム ○高田 隆世(立命館大学) 下ノ村 和弘(立命館大学) 2B1-03 9:30～ LiDAR点群データのメッシュ処理によるマルチ吹付厚のリアルタイム計測システム ○堂本 悠介(岐阜大学大学院) 池田 貴公(岐阜大学) 上木 諭(岐阜大学) 山田 宏尚(岐阜大学) 2B1-04 9:45～ 自律分散協調技術促進のためのロボット競技会向けボール検出システムの検討 ○竹本 裕太(三菱電機) 勝又 洋介(三菱電機) 吉重 元(三菱電機) 2B1-05 10:00～ 小型レーザー水中光無線通信モジュールの開発と実験評価 ○岡村 秀樹(京セラ株式会社) 津田 真司(京セラ株式会社) 西川 一美(京セラ株式会社) 後藤 慎平(東京海洋大学)	2C1 GS16:マニピュレーション(1/3) 八島真人(防衛大学校)、姜銀来(電気通信大学) 2C1-01 9:00～ Progress guided ACT: サブタスクの進捗を考慮した生成的ポリシー ○伊藤 良峻(グローリー) 谷口 忠大(京大、立命大) 2C1-02 9:15～ 双腕型ロボットによる下膳作業のための積み重なった物体の縁点群に対する把持位置推定 ○織田 零央(宇都宮大) 星野 智史(宇都宮大) 2C1-03 9:30～ 指先の転がりを活用して滑りを抑制する多指把持制御 ○沖 賢太郎(オムロン 技術・知財本部) 川上 真司(オムロン 技術・知財本部) 塚田 将平(オムロン 技術・知財本部) 阿部 将佳(オムロン 技術・知財本部) 杉原 知道(オムロン 技術・知財本部) 2C1-04 9:45～ 重心制約により転倒可能性を低減したモバイルマニピュレータの全身協調インピーダンス制御 ○石井 峻介(オムロン) 鈴木 章洋(オムロン) 齊藤 ゆみ(オムロン) 杉原 知道(オムロン) 2C1-05 10:00～ 双腕マニピュレーションロボットと予測制御による化学実験における物品移動・注入動作の統合的自動化 ○中郡 龍一郎(東京大学) 岡田 慧(東京大学) 長谷川 峻(東京大学)	2D1 OS2:深層生体模倣ロボティクスと多義的身体(1/3) 福原洸(東北大学)、増田容一(大阪大学) 2D1-01 9:00～ Embodied Perception: 身体-環境系をニューラルネットとして記述するシステム表現 ○増田 容一(阪大) 陶 斯遠(阪大) 米村 大地(阪大) 難波江 裕之(Science Tokyo) 石川 将人(阪大) 2D1-02 9:15～ 深層生体模倣四脚ロボットにおける柔軟体幹部の周波数特性 ○福原 洸(東北大) 郡司 芽久(東洋大) 増田 容一(大阪大) 原田 恭治(日獣大) 難波江 裕之(東京科学大) 石黒 草夫(東北大) 鈴森 康一(F-REI) 2D1-03 9:30～ 動物の階層的な神経制御系を模して強化学習したチーター型ロボットの走行 ○上村 知也(大阪大) 大下 悠也(名工大) 加藤 耕平(名工大) 安達 真永(大阪大) 安部 祐一(広島大) 佐野 明人(名工大) 松野 文俊(大工大) 2D1-04 9:45～ 大型筋骨格ロボットの凹凸面における歩行実験 ○田中 翔真(Science Tokyo) 伊藤 春那(Science Tokyo) 難波江 裕之(Science Tokyo) 原田 恭治(日獣大) 福原 洸(東北大) 鈴森 康一(Science Tokyo) 2D1-05 10:00～ 受動的身体性を活かしたヒューマノイドロボットのアナトミートレインに関する基礎研究 ○八重樫 一明(名工大) 加藤 颯馬(名工大) 藤井 俊輔(名工大) 上村 知也(大阪大) 佐野 明人(名工大)

9月4日(木) AM1			
E室(M-123)	F室(M-124)	G室(M-157)	H室(M-155)
2E1 OS34:身体可変構成ロボティクス(1/2) 高畑智之(東京電機大学)、真壁祐(東京大学) 2E1-01 9:00～ 組立型ロボット構成検証システムの更新と教育研究利用 ○垣内 洋平(豊橋技科大) 秋田 光志朗(豊橋技科大) 福島 知樹(豊橋技科大) 増沢 広朗(豊橋技科大) 2E1-02 9:15～ virtual reality空間上におけるロボット組み立てシステムの研究 ○福島 知樹(豊橋技術科学大学院) 垣内 洋平(豊橋技術科学大学) 増沢 広朗(豊橋技術科学大学) 2E1-03 9:30～ 手書きスケッチからロボット構成を生成するシステムの研究 ○秋田 光志朗(豊橋技術科学大学) 増沢 広朗(豊橋技術科学大学) 垣内 洋平(豊橋技術科学大学) 2E1-04 9:45～ ヒューマノイドの転倒時の衝撃緩和に向けた折り畳み傘の開放・閉鎖の両立が可能な開閉機構の開発 ○増渕 泰樹(電通大) 工藤 俊亮(電通大) 木村 航平(電通大)	2F1 IS2:Human and Robot(2/3) Zhongkui Wang(Ritsumeikan University)、Yuka Arik(SONY) 2F1-01 9:00～ Letting Objects Speak: Guiding Blind Users with Spatial Audio ○Chenxin Qin(Waseda Univ.) Yukiko Iwasaki(Waseda Univ.) Hiroyasu Iwata(Waseda Univ.) 2F1-03 9:15～ Comparative Study of Wearable and World-Grounded Devices in Fine Manipulation Tasks Within and Without Virtual Reality Kelly Coleman(The Ohio State University) Sajid Nisar(Kyoto University of Advanced Science) ○Keshavi Joshi(Kyoto University of Advanced Science)	2G1 GS26:建設ロボット 楊光(大阪工業大学)、大野和則(東北大学) 2G1-01 9:00～ 門型資材搬送ロボットの把持・巻上機構について ○王 碩玉(高知工科大) 楊 光(大阪工大) 岡村 甫(高知工科大) 猪野 真吾(サット・システムズ) 奥畑 一男(サット・システムズ) 溝渕 宣誠(サット・システムズ) 山田 哲也(前田建設工業) 宮澤 友基(前田建設工業) 稲田 雄大(前田建設工業) 2G1-02 9:15～ グリッドマップレイヤー生成による重機の転倒リスク可視化手法の検討 ○王 泰然(早大) 菅野 重樹(早大) 亀崎 允啓(東大) 2G1-03 9:30～ 模倣学習を用いた重機の経路制御 ○塚越 格(芝浦工業大学) 菅井 雄斗(芝浦工業大学) 内村 裕(芝浦工業大学) 2G1-04 9:45～ 力順送型/バイラテラル制御を適用したステュワートプラットフォームによる土木用重量物ハンドリングシステムの開発 ○阪本 崇介(株式会社人機一体) 金岡 克弥(株式会社人機一体) 2G1-05 10:00～ 多様な昇降路に対応可能なエレベーター向け施工ロボットの開発 ○山本 晃弘((株)日立製作所) 網野 梓((株)日立製作所) 堂園 美礼((株)日立製作所) 伊藤 雅人((株)日立ビルシステム)	2H1 OS24:子どものためのロボティクス(1/3) 新妻実保子(中央大学)、塩見昌裕(ATR) 2H1-01 9:00～ グループワークのチーム活動を支援する自律分散型ロボットシステムの開発 ○堀江 悠生(富山県立大学) 増田 寛之(富山県立大学) 小柳 健一(富山県立大学) 澤井 圭(富山県立大学) 布施 陽太郎(富山県立大学) 李 豊羽(富山県立大学) アルマスリ アハメド(富山県立大学) 2H1-02 9:15～ ロボットとの共同音楽制作におけるビート共有が子どもの向社会性に与える影響 村上 楓(同志社) ○後藤 駿太(同志社) 飯尾 尊優(同志社) 2H1-03 9:30～ ブラウザ型Go/NoGoゲームCatChickenによる児の注意機能評価システム ○南部 功樹(横浜国立大学) 三上 隼人(横浜国立大学) 王 天一(横浜国立大学) 島 圭介(横浜国立大学) 島谷 康司(県立広島大学) 2H1-04 9:45～ 子ども達が手軽にさわれることを考慮した網渡りロボット教材の提案 ○原口 真(大阪工大) 2H1-05 10:00～ 鬼ごっこにおける鬼から逃げるロボットの経路計画の提案 ○玉川 陽(大阪工大) 廣井 富(大阪工大) 宮脇 健三郎(大阪工大) 伊藤 彰則(東北大)

9月4日(木) AM1			
I室(M-178)	J室(M-B07)	K室(M-B104)	L室(M-B43)
2I1 OS13:インテリジェントホームロボティクス(6/7) 徳野将士(九州工業大学)、水地良明(玉川大学) 2I1-01 9:00～ ロボットとの運搬作業における対話コミュニケーションの検討について ○辻岡 光莉(大阪工大) 丸本 啓太(大阪工大) 原 光希(大阪工大) 宇治 伶奈(大阪工大) 大井 翔(大阪工大) 2I1-02 9:15～ 透明部分を含む物体のデプスアノテーション法 ○小椋 健太(東京電機大学) 高畑 智之(東京電機大学) 2I1-03 9:30～ 生活支援ロボットによる大テーブル上の物体への接近と把持 ○藤澤 侑生(関西大) ラサミー ポチャラ(関西大) 都築 和代(関西大) 青柳 誠司(関西大) 前 泰志(関西大) 2I1-04 9:45～ 赤外線画像の擬似カラー化を利用した暗空間での物体認識と把持 ○長野 勝行(関西大) ラサミー ポチャラ(関西大) 都築 和代(関西大) 青柳 誠司(関西大) 前 泰志(関西大) 2I1-05 10:00～ 把持力調整へ向けた扁桃体模倣型条件づけモデルと視覚言語モデル、時系列予測モデルを統合した物体変形リスク推定 ○小林 遼平(九工大) 矢野 優雅(九工大) 田中 悠一朗(九工大) 田向 権(九工大／九工大ニューロモルフィックAIハードウェア研究センター)	2J1 OS25:ヒューマンロボットインタラクション(HRI)(6/8) 飯尾尊優(同志社大学)、岡留有哉(東京理科大学) 2J1-01 9:00～ 高齢者向けの触れ合い対話を伴う思考整理を支援するロボットの実装 ○秋吉 拓斗(奈良先端大／ATR) 住岡 英信(ATR) 中西 惇也(大阪大) 加藤 博一(奈良先端大) 塩見 昌裕(ATR) 2J1-02 9:15～ 触れ合い対話を伴う思考整理を支援する抱擁ロボットの評価 ○秋吉 拓斗(奈良先端大／ATR) 住岡 英信(ATR) 中西 惇也(大阪大) 加藤 博一(奈良先端大) 塩見 昌裕(ATR) 2J1-03 9:30～ ユーザの生体情報を計測する抱擁ロボットの実装 ○秋吉 拓斗(奈良先端大／ATR) 大西 裕也(ATR) 住岡 英信(ATR) 中西 惇也(大阪大) 加藤 博一(奈良先端大) 塩見 昌裕(ATR) 2J1-04 9:45～ 自動運転時における運転士エージェントの存在が搭乗者の安心感に与える影響の検討 ○澤邊 太志(奈良先端科学技術大学院大学) Isidro Butaslac(奈良先端科学技術大学院大学) 加藤 博一(奈良先端科学技術大学院大学) 2J1-05 10:00～ 遠隔操作アバタの操作者が受ける多感覚誘導性被接触感 ○木本 充彦(明大) 塩見 昌裕(ATR)	2K1 GS31:機械学習・ディープラーニング(6/6) 山田峻也(名古屋大学)、山本健次郎(日立製作所) 2K1-01 9:00～ 大規模言語モデルを用いた双腕ロボットのための自動報酬設計 ○箱田 峻(東大生産研) 大石 岳史(東大生産研) 2K1-02 9:15～ 四脚ロボットを用いた実践的AI教育研究のための統合型プラットフォームの開発 ○鈴木 晃希(慶大院) 石上 玄也(慶大) 2K1-03 9:30～ デモデータの自動収集に基づく模倣学習を用いた移動ロボットの行動モデル獲得と実機走行検証 ○三品 和樹(明治大学大学院) 森岡 一幸(明治大学大学院) 2K1-04 9:45～ KeypointVLA: 記号表現を用いたVision-Language-Actionモデルの性能向上 ○黒川 幸将(パナソニックコネク株式会社) 小栗 滉貴(パナソニックコネク株式会社) 奥村 亮(パナソニックホールディングス株式会社) 朱 辰祺(パナソニックコネク株式会社) 黄瀬 輝(パナソニックコネク株式会社) 2K1-05 10:00～ 局所的な特徴と大域的な特徴に基づく組立進捗推定手法の融合に向けた比較検討 ○正津 隼光(中央大) Sarthak Pathak(芝浦工業大) 梅田 和昇(中央大)	2L1 GS30:自己位置推定・SLAM(1/3) 原祥堯(千葉工業大学)、田崎豪(名城大学) 2L1-01 9:00～ Kriging法を用いた3次元環境地図の構築 ○岩崎 修馬(近畿大) 大坪 義一(近畿大) 2L1-02 9:15～ 特徴点の乏しい環境における仮想点群を用いたSLAM ○岡村 裕太(芝浦工業大学) 久保田 和樹(芝浦工業大学) 内村 裕(芝浦工業大学) 2L1-03 9:30～ 複数ロボットの協調による位置・姿勢推定法 ○久保田 孝(明治大) 住田 圭吾(東京大) 吉光 徹雄(JAXA宇宙研) 2L1-04 9:45～ 移動障害物がある環境でのGaussian Splatting SLAMのキーフレーム選定法 ○有福 和希(明治大学大学院) 黒田 洋司(明治大学) 2L1-05 10:00～ レイキャスティングを用いた移動物体除去における地面欠落の改良 ○友納 正裕(千葉工大)

9月4日(木) AM1			
M室(M-278)	N室(M-374)	O室(M-135)	P室(くらまえホール)
2M1 OS18:基盤モデルの実ロボット応用(6/6) 宮澤和貴(大阪大学)、松嶋達也(東京大学) 2M1-01 9:00～ AIRoA:オープンなロボットデータプラットフォーム・ロボット基盤モデル開発に向けた取り組み ○尾形 哲也(AIRoA/早稲田大学) 松嶋 達也(AIRoA/東京大学) 2M1-02 9:15～ ロボット基盤モデル構築のための大規模データ収集を支えるシステム開発 ○Petr Khrapchenkov(東京大学) 渡辺 倫世(東京大学) 松嶋 達也(東京大学/AIRoA) 有馬 純平(トヨタ自動車/AIRoA) 高羽 雄太(トヨタ自動車/AIRoA) 2M1-03 9:30～ モバイルマニピュレーションにおけるロボット基盤モデル構築のための大規模データ収集とモデル学習 ○高波 亮介(東京大学) 神原 元就(慶應大) 八島 大地(慶應大) 柳田 葵吾(大阪大学) 大久保 拓哉(東京大学) 佐藤 誠人(東京大学) 佳元 貴紀(筑波大学) 胡 洋(筑波大学) 坂本 凜也(東京大学) 西浦 直哉(東京大学) 森國 秀(東京大学) 松嶋 達也(東京大学/AIRoA) 岩澤 有祐(東京大学/AIRoA) 松尾 豊(東京大学/AIRoA) 2M1-04 9:45～ 陳列廃棄作業における軌道生成手法の開発 ○大西 真気(金沢工業大学) 出村 公成(金沢工業大学) 2M1-05 10:00～ ヒューマノイド向け全身テレオペ評価ベンチマークの検討 ○宮澤 和貴(阪大) 黒田 悠太(阪大) 堀井 隆斗(阪大)	2N1 OS8:宇宙ロボティクス(1/3) 石上玄也(慶應義塾大学)、宇野健太郎(東北大学) 2N1-01 9:00～ 柔軟ネットによるスペースデブリ捕獲時の包み込み・巻き付き挙動の相対スケールに関する動力学解析 ○大山 達也(九州工業大学) 永岡 健司(九州工業大学) 2N1-02 9:15～ レゴリスシミュラントを用いた振動を与えた際の地盤抵抗力に関する実験的調査 ○渡邊 智洋(新潟大) 2N1-03 9:30～ 小型ブロープを用いた天体表層の地盤強度推定手法の提案 ○瀬戸 晴登(総研大) 大槻 真嗣(JAXA) 2N1-04 9:45～ 月面用ヘリオスタットの開発 ○高橋 健一郎(HERO研) 木村 直人(HERO研) 岡 朋宏(HERO研) 西田 莉那(HERO研) 和田 周賢(HERO研) 広瀬 茂男(HERO研)		2P1 OS5:機構知(1/2) 武居直行(東京都立大学)、多田隈建二郎(大阪大学) 9:45～11:30 2P1-01 弾性テレスコピックアームに関する研究 ○塚原 一裕(科学大) 有賀 嵩紘(科学大) 遠藤 玄(科学大) 志賀 倫哉(Decom.Tech) 松村 良太(Decom.Tech) 小西 洸(IHI) 佐藤 政幸(IHI) 2P1-02 拡張型Super Dragonにおける関節固定による姿勢安定性の向上 ○長谷川 航希(東京科学大学) 有賀 嵩紘(東京科学大学) 遠藤 玄(東京科学大学) 2P1-03 空間素構造物に基づく空間リンク機構の運動伝達性評価 ○有賀 嵩紘(Science Tokyo) 干場 功太郎(Science Tokyo) 岩附 行信(Science Tokyo) 2P1-04 Few-shotを念頭にした2足ロボットの世界モデルベースの深層強化学習 ○藤井 俊輔(名工大) 上村 知也(阪大) 佐野 明人(名工大) 2P1-05 全身の運動性を考慮したヒューマノイドロボットの受動的身体性の調整と制御 ○加藤 颯馬(名工大) 八重樫 一明(名工大) 長谷川 雄大(名工大) 小林 兼大(名工大) 藤井 俊輔(名工大) 上村 知也(阪大) 佐野 明人(名工大) 2P1-06 バックパックに引掛けるトレッキングギアとしての稲穂型歩行支援機 ○佐野 明人(名工大) 鈴木 光久(名古屋リハ) 大塚 滋(今仙技術研究所) 2P1-07 稲穂型歩行支援機へのセンサの付加および歩行実験解析 ○武居 直行(都立大) 胡 宇佳(都立大) 大塚 滋(今仙技研) 鈴木 光久(名古屋リハ) 佐野 明人(名工大) 2P1-08 アシストスーツのエネルギー消費と安全性を改善するメカニカルブレーキの開発 ○薄井 隆法(東海大院) 曲 致遠(東海大院) 永田 凌士(東海大院) 劉 曉俊(東海大) 甲斐 義弘(東海大)

9月4日(木) AM1

Q室(くらまえホール)	R室(くらまえホール)
2Q1 OS5:機構知(2/2) 武居直行(東京都立大学)、多田隈建二郎(大阪大学) 9:45~11:30 2Q1-01 パラレルワイヤ駆動システムを用いた多自由度 免震装置の開発 ○太田 士温(中京大) 鞆田 顕章(福岡工大) 木野 仁(中京大) 2Q1-02 シリアルリンク構造の安全ロック機構に関する 提案 ○本多 彩音(大阪工業大学) 井上 雄紀(大阪工業大学) 2Q1-03 粘体・粉体運搬用バケット型エンドエフェクタに よる掬い取り把持実験 ○清水 悠太(立命館大) 伊勢 千真(立命館大) 加古川 篤(立命館大) 川村 貞夫(立命館大/チトセロボティクス) 2Q1-04 柔軟タイミングベルトのためのループ状芯材の 製作方法の検討 ○舩屋 賢(宮大) 神原 龍樹(宮大) 江口 智哉(宮大) 2Q1-05 一方向変位量で回転方向を切り替える双方向 間欠回転機構 ○井坂 晴樹(名大) 丸山 央峰(名大) 2Q1-06 水没型ギアード電動サーボモータの制御回路 基板一体化および水没化による水中ロボット用 関節のモジュール化 ○中村 圭佑(立命館大) 加古川 篤(立命館大) 田中 博人(東京科学大) 坂上 憲光(龍谷大)	

9月4日(木) AM2			
A室(M-110)	B室(M-107)	C室(M-103)	D室(M-101)
2A2 OS15:視覚・触覚に基づくロボットマニピュレーション(2/3) 小山佳祐(大阪大学)、鈴木陽介(金沢大学) 2A2-01 11:00～ 全身触覚センシングに基づく空中接触操作に向けて ○下ノ村 和弘(立命館大学) 2A2-02 11:15～ 柔剛一体2指ハンドの位置制御ベース力制御による物体把持 ○片峯 啓太(九州大学) 有田 輝(九州大学) 中嶋 一斗(九州大学) 田原 健二(九州大学) 2A2-03 11:30～ 遠隔操作ロボットにおける高周波触覚と力覚の併用が接触感に与える影響の評価 ○嶋村 健(東北大学) 山脇 怜真(東北大学) 昆陽 雅司(東北大学) 2A2-04 11:45～ 指型触覚センサを持つロボットハンドによる環境・物体認識 種市 佑季(明大) ○小澤 隆太(明大) 2A2-05 12:00～ 指先触覚センサと直列弾性機構を用いたグリッパユニットの開発 ○鈴木 陽介(金沢大)	2B2 GS10:移動機構(1/2) 井上健司(山形大学)、瀧脇大海(横浜国立大学) 2B2-01 11:00～ アルキメディアンスクリューを用いた新雪面移動ロボットの移動性能評価 ○有我 祐一(山形大院) 高橋 駿太郎(山形大院) 2B2-02 11:15～ アクティブなオフセットキャスタを有する円筒型高重量物対応の全方向移動搬送用カートの開発 ○榊原 康平(株式会社人機一体) 金岡 克弥(株式会社人機一体) 2B2-03 11:30～ 宇宙探査ローバ移動機構におけるレゴリスの流体力学的な挙動解析とラグの設置条件に関する一考察 ○前田 和樹(鳥取大学大学院) 辻田 勝吉(鳥取大学) 2B2-04 11:45～ 山林等の非舗装・急傾斜の不整地向け全方向移動機構の研究開発 ○宮腰 清一(産総研) 2B2-05 12:00～ 液圧共有が可能な電動油圧式モジュラー移動ロボットのコンセプト検証 ○青山 敦一(立命館大学) 織田 健吾(立命館大学) 玄 相昊(立命館大学) 2B2-06 12:15～ 双輪Slidable Wheelを用いた全方向移動ロボットの検討 ○寺川 達郎(京大) 大山 光太郎(京大) 新野 晃一郎(京大) 徐 晃(京大) 小森 雅晴(京大)	2C2 GS16:マニピュレーション(2/3) 姜銀来(電気通信大学)、平光立拓(金沢大学) 2C2-01 11:00～ ロボットとのインタラクションを用いた関節付き物体の状態推定 ○長谷川 凌大(東京科学大) 太田 佳(三菱電機) 金崎 朝子(東京科学大・理研AIP) 2C2-02 11:15～ マルチモーダル観測に基づくロボット動作の教師なしスキル分割 ○伊藤 誠治(東京科学大学) 太田 佳(三菱電機) 蔣 嘉璋(東京科学大学) 金崎 朝子(東京科学大学・理研 AIP) 2C2-03 11:30～ ワイヤ駆動ロボットハンドの電磁クラッチによる屈曲量フィードバック制御 ○犬飼 翔天(山形大学) 水戸部 和久(山形大学) 2C2-04 11:45～ An LLM-based Multi-Agent Framework for Robotic Workcell Layout Configurator. ○Radwa Ali(The University of Osaka) Takuya Kiyokawa(The University of Osaka) Weiwei Wan(The University of Osaka) Kensuke Harada(The University of Osaka/AIST) 2C2-05 12:00～ レストラン下膳作業において回収桶内の充填効率を高める平皿繰入れ手法の実証 ○門永 梨瑚(大阪工業大学) 野田 哲男(大阪工業大学)	2D2 OS2:深層生体模倣ロボティクスと多義的身体(2/3) 増田容一(大阪大学)、福原洸(東北大学) 2D2-01 11:00～ 人体模倣母指CM関節の可動域と関節剛性の計測 ○深代 悠太(電気通信大学) 姜 銀来(電気通信大学) 横井 浩史(電気通信大学) 東郷 俊太(電気通信大学) 2D2-02 11:15～ 人体の感覚器配置を模倣した生体模倣皮膚の構成と検証 ○三木 章寛(東大) 長谷川 峻(東大) 李林 嘉元(東大) 佐原 侑太(東大) 河原塚 健人(東大) 岡田 慧(東大) 2D2-03 11:30～ 【招待講演】生物の身体構造と制御に学び考察するロボット研究 ○水内 郁夫(東京農工大)

9月4日(木) AM2			
E室(M-123)	F室(M-124)	G室(M-157)	H室(M-155)
2E2 OS34:身体可変構成ロボティクス(2/2) 垣内洋平(豊橋技術科学大学)、木村航平(電気通信大学) 2E2-01 11:00～ 深層強化学習を用いた脚長比率の異なる四脚歩行ロボットの歩行性能比較 ○矢島 哲太(電機大) 高畑 智之(電機大) 2E2-02 11:15～ 機械学習を用いた再構成可能なソフトロボットのための制御手法 ○赤嶺 恭平(阪大) 坂上 友介(阪大) 堀井 隆斗(阪大) 石塚 裕己(阪大) 2E2-03 11:30～ 二肢トランスフォームロボットによる胴体格納型エンドエフェクタの交換動作の実現 ○平井 仁(東京大学) 平岡 拓真(東京大学) 多田 皓海(東京大学) 小島 邦生(東京大学) 岡田 慧(東京大学) 2E2-04 11:45～ 環境接続可能なワイヤ駆動ロボットCubiXの道具合体利用による多種タスク実行 ○井上 信多郎(東大) 河原塚 健人(東大) 鈴木 天馬(東大) 勇崎 颯太(東大) 岡田 慧(東大) 稲葉 雅幸(東大) 2E2-05 12:00～ 四肢を甲羅に引き込むことが可能な亀型トランスフォームロボットの設計開発 ○平井 仁(東京大学) 矢野倉 伊織(東京大学) 小島 邦生(東京大学) 岡田 慧(東京大学)	2F2 IS1:AI, Learning and Control(2/3) Yuka Arika(SONY)、Paul Hannibal(Ritsumeikan University) 2F2-01 11:00～ Latent-Space Robotic Trajectory Optimization with Unknown Environmental Constraints ○Yi Wang(The University of Tokyo) Ko Ayusawa(National Institute of Advanced Industrial Science and Technology(AIST)) Eiichi Yoshida(Tokyo University of Science) Gentiane Venture(The University of Tokyo) 2F2-02 11:15～ Knowledge-Augmented Vision Language Models for Underwater Bioacoustic Spectrogram Analysis ○Md Ragib Amin Nihal(Institute of Science Tokyo) Benjamin Yen(Institute of Science Tokyo, RIKEN) Takeshi Ashizawa(Institute of Science Tokyo) Kazuhiro Nakadai(Institute of Science Tokyo) 2F2-03 11:30～ Craft Assembly Plans in Combination with LLMs and Physics Simulation ○Vitor Hideyo Isume(The University of Osaka) Takuya Kiyokawa(The University of Osaka) Natsuki Yamanobe(AIST) Yukiyasu Domae(AIST) Weiwei Wan(The University of Osaka) Kensuke Harada(The University of Osaka, AIST) 2F2-04 11:45～ Multi-modal locomotion by coupling vision and proprioception for quadruped robots ○Yubin Liu(IIS, UTokyo) Ryo Hakoda(IIS, UTokyo) Takeshi Oishi(IIS, UTokyo) 2F2-05 12:00～ Data-Efficient Disassembly Sequence Planning via Learning Precedence Relations from Multiple Solutions ○Yuan Gao(The University of Osaka) Takuya Kiyokawa(The University of Osaka) Weiwei Wan(The University of Osaka) Kensuke Harada(The University of Osaka) 2F2-06 12:15～ End-to-End Sign Language Generation via Conditional Flow Matching ○Nabeela Khan(Institute of Science Tokyo) Bowen Wu(RIKEN) Benjamin Yen(RIKEN/Institute of Science Tokyo) Takeshi Ashizawa(Institute of Science Tokyo) Carlos Toshinori Ishi(RIKEN) Kazuhiro Nakadai(Institute of Science Tokyo)	2G2 OS27:人・ロボット協調による『合業』型生産システム(第3回)(1/2) 林浩一郎(IHI)、阿部聡(製造科学技術センター) 2G2-01 11:00～ 合業のための技術課題 ○大隅 久(中央大) 2G2-02 11:15～ 相互同調型テンポガイドによる自然な作業改善支援フレームワークの提案 ○白倉 尚貴(産総研) 山野辺 夏樹(産総研) 尾形 哲也(産総研、早稲田大学) 堂前 幸康(産総研) 2G2-03 11:30～ 自律・協調型システムによるフリーライダー問題の対応方法 ○守屋 俊夫((株)日立製作所) 2G2-04 11:45～ 自律分散協調技術促進に向けたロボット競技会のデモシステム ○勝又 洋介(三菱電機) 竹本 裕太(三菱電機) 吉重 元(三菱電機) 酒巻 洋(三菱電機) 2G2-05 12:00～ 骨格検出と物体認識の組み合わせにより組み立て作業を識別するAIモデルの構築 ○砂川 拓哉(IHI) イ ジャンヒ(大阪大学) 高野 渉(大阪大学) 林 浩一郎(IHI) 高橋 宏太朗(IHI) 村上 弘記(IHI) 2G2-06 12:15～ 人協働作業のための空間移動マニピュレータの検討 ○相山 康道(筑波大) 岩瀬 裕亮(筑波大) Hyeongjoon Jeon(筑波大)	2H2 OS24:子どものためのロボティクス(2/3) 塩見昌裕(ATR)、新妻実保子(中央大学) 2H2-01 11:00～ 鳥型ロボットの産卵行動への接触介入が子どもに与える心理的影響の予備検討 ○秋吉 拓斗(奈良先端大) 金崎 知華(奈良先端大) 的場 悠希(奈良先端大) 澤邊 太志(奈良先端大) 2H2-02 11:15～ 鳥型ロボットへの給餌行動が子どもに与える心理的影響の予備検討 ○秋吉 拓斗(奈良先端大) 金崎 知華(奈良先端大) 的場 悠希(奈良先端大) 澤邊 太志(奈良先端大) 2H2-03 11:30～ 受動型アニマトロニクスインタラクションが人に与える生命感の知覚に対する印象評価の検討 ○澤邊 太志(奈良先端科学技術大学院大学) 松野 孝博(近畿大学) 2H2-04 11:45～ ハグセラビー: 自閉スペクトラム症者のカウンセリング治療におけるロボットの活用 ○大西 裕也(ATR) 住岡 英信(ATR) 熊崎 博一(長崎大) 塩見 昌裕(ATR) 2H2-05 12:00～ 遠隔保育ロボットの操作者操作とAI自律化モデルの行動解析 ○小林 恒方(阪大) 阿部 香澄(明学・電通大) 堀井 隆斗(阪大) 2H2-06 12:15～ 遠隔コミュニケーションにおける初期関係構築支援のための「実況遊び」手法の提案とツール開発 ○粕谷 美里(明治学院大学) 阿部 香澄(明治学院大学) 藤野 恭子(電気通信大学) 堀井 隆斗(大阪大学)

9月4日(木) AM2			
I室(M-178)	J室(M-B07)	K室(M-B104)	L室(M-B43)
2I2 OS13:インテリジェントホームロボティクス(7/7) 萩原良信(創価大学)、大井翔(大阪工業大学) 2I2-01 11:00～ 模倣学習を用いた動作軌道予測による半自律ロボット制御 ○長野 匡隼(京都大学、電気通信大学) 板倉 春太郎(電通大) 中村 友昭(電通大) 2I2-02 11:15～ HSRを用いたホームサービスロボット開発におけるfew-shot物体認識と基盤モデル活用に向けた取り組み ○堀 三晟(玉川大) 竹中 直哉(玉川大) 坂巻 新(玉川大) 水地 良明(玉川大) 西野 順二(玉川大) 稲邑 哲也(玉川大) 2I2-03 11:30～ 把持動作学習における失敗ログ活用型VLAの提案 ○坂巻 新(玉川大) 稲邑 哲也(玉川大) 2I2-04 11:45～ Skill-Level Classification for Enhanced Data Validation in Service Robots ○Raji Alahmad(Kyushu Institute of Technology) Akinobu Mizutani(Kyushu Institute of Technology) Shoshi Tokuno(Kyushu Institute of Technology) Akihiro Suzuki(Kyushu Institute of Technology) Hakaru Tamukoh(Kyushu Institute of Technology／Kyushu Institute of Technology, Research Center for Neuromorphic AI Hardware) 2I2-05 12:00～ ロボット基盤モデル構築のための家庭内タスクのデータセット収集 ○徳野 将士(九州工業大学) 水谷 彰伸(九州工業大学) Raji Alahmad(九州工業大学) 田向 権(九州工業大学) 2I2-06 12:15～ ロボット学習データ可視化Webアプリケーションの開発 ○高羽 雄太(トヨタ自動車／AIRoA) 有馬 純平(トヨタ自動車／AIRoA) 野口 裕貴(トヨタ自動車／AIRoA) 大沼 侑司(トヨタ自動車) 土永 将慶(トヨタ自動車／AIRoA)	2J2 OS25:ヒューマンロボットインタラクション(HRI)(7/8) 野村竜也(龍谷大学)、飯尾尊優(同志社大学) 2J2-01 11:00～ 対人距離を考慮したロボットの自律列並び行動に関する研究 ○金城 芽依(東京大学) 北川 昌樹(東京大学) 菅 啓一朗(東京大学) 馬 兆啓(東京大学) 劉 浩坤(東京大学) 趙 漢居(東京大学) 2J2-02 11:15～ 渋谷スクランブル交差点の歩行者データを用いたマルチスケール歩行者流モデルとハロウインの夜の再現 ○櫻井 彬光(東大) 梶尾 直哉(東大) 山本 江(東大) 2J2-03 11:30～ ロボットによる親密行動に対するユーザの許容予測 ○小松 秀輔(NAIST / 理研GRP) 河野 誠也(京工繊 / 理研GRP) アンヘル ガルシア フェルナンド コントラス(理研GRP) 中村 泰(理研GRP) アハメド フザイファ(理研GRP) 吉野 幸一郎(科学大 / 理研GRP / NAIST) 2J2-04 11:45～ 人とロボットの協働における不快感の要因分析 ○吉田 祐大(農工大 / 産総研) Gowrishankar Ganesh(CNRS) 山野辺 夏樹(産総研 / 農工大) 2J2-05 12:00～ Facial Expression Mirroring on Virtual Interlocutor Avatars: Improving online social and emotional communication Khanh Pham(阪大) ○酒井 和紀(阪大) Hamed Mahzoon(阪大) 足立 浩祥(阪大) 長谷 雄太(阪大) 石黒 浩(阪大) 吉川 雄一郎(阪大) 2J2-06 12:15～ Assessment of Gestures Generated by an Interaction Diffusion Model on a Dyadic Conversation Setting Using a CG Agent ○Liliana Villamar Gomez(Guardian Robot Project, RIKEN) Yazan Alkathshah(Osaka University) Hiroshi Ishiguro(Osaka University) Yuya Okadome(Tokyo University of Science) Yutaka Nakamura(Guardian Robot Project, RIKEN and ATR)	2K2 OS28:人間の運動機能の維持・回復のための医療福祉システム(1/2) 高岩昌弘(徳島大学)、嵯峨宣彦(関西学院大学) 2K2-01 11:00～ 空気圧人工筋肉を用いた外骨格型姿勢アシストデバイスの装着位置ずれ補正の検討 ○齋藤 直樹(秋田県大) 小林 卓巳(秋田県大) 佐藤 俊之(弘前大) 2K2-02 11:15～ 運動速度を考慮した手関節における痙縮の定量評価に関する研究 ○永松 壮大(長崎大学) 東雲 大希(長崎大学) 岩崎 太志(長崎大学) 東 登志夫(長崎大学) 山本 郁夫(長崎大学) 内堀 洋(長崎大学) 盛永 明啓(長崎大学) 山田 麻和(長崎北病院) 牧野 航(長崎北病院) 2K2-03 11:30～ 大腿骨近位部骨折患者の歩行再獲得に対する運動制御的示唆 ○古川 啓介(阪大、星ヶ丘医療センター) 平井 宏明(阪大) 久賀 紘和(阪大) 寺田 陽平(阪大) 井出 怜(阪大) 山村 沙瑛(阪大) Meredith Gladish(U of T) Maylene Vong(UC Berkeley) 松居 和寛(阪電通大、阪大) 森 佳樹(阪大) 西川 敦(阪大) クレブス ハーマノ・イゴ(MIT, 阪大) 2K2-04 11:45～ 高齢者支援環境デザインの設計に向けた安全・安心にかかわる生理量のマルチモーダル計測システム ○半田 慧(東京科学大学) 野村 彩乃(東京科学大学) 栗林 詩歩未(東京科学大学) 北村 光司(産総研) 河合 恒(東京都健康長寿医療センター) 西田 佳史(東京科学大学) 2K2-05 12:00～ 肩関節可動域測定ウェアラブル装置の測定精度に関する研究 ○法林 峻平(金沢大) 高橋 優(金沢大) 小塚 裕明(金沢大) 立矢 宏(金沢大) 2K2-06 12:15～ 運動イメージに基づくBrain-Machine Interfaceの動向とF-BMIの位置づけ ○嵯峨 宣彦(関西学院大学) 嵯峨 拓真(滋賀県大) 佐藤 俊之(弘前大) 齋藤 直樹(秋田県大)	2L2 GS30:自己位置推定・SLAM(2/3) 王志東(千葉工業大学)、内村裕(芝浦工業大学) 2L2-01 11:00～ Visual Localization における特徴抽出とマッチングの組み合わせ評価 ○大竹 悠也(法政大学) 原 祥亮(千葉工業大学) 中村 壮亮(法政大学) 2L2-02 11:15～ 退化環境におけるLidar Inertial Odometryの安定性向上 ○友納 正裕(千葉工大) 2L2-03 11:30～ 俯瞰視点のカメラを用いた自己位置推定の精度向上に関する研究 ○小堀 凜斗(秋田県大) 伊藤 亮(秋田県大) 2L2-04 11:45～ NDTの適用によるPanorama-VGM位置推定の高速化 ○木田 博貴(豊橋技術科学大学) 中尾 拓真(豊橋技術科学大学) 高橋 淳二(豊橋技術科学大学) 2L2-05 12:00～ 室内環境における建築物構造特徴線を利用した自己位置推定精度向上法の検討 ○橋本 鵬弘(東京電機大学) 日高 浩一(東京電機大学) 2L2-06 12:15～ LiDAR SLAMを用いた暗闇・霧・非GNSS環境下における自己位置推定 ○松本 拓治(日立GEベルノバニュークリアエナジー) 村本 武司(日立GEベルノバニュークリアエナジー) 大谷 健一(日立GEベルノバニュークリアエナジー) 岡田 聡(日立GEベルノバニュークリアエナジー)

9月4日(木) AM2			
M室(M-278)	N室(M-374)	O室(M-135)	P室(くらまえホール)
2M2 GS24:医療ロボット(1/2) 原口大輔(近畿大学)、津村遼介(産業技術総合研究所) 2M2-01 11:00～ 微細作業共有と力覚指導による顕微授精における初学者の胚回転操作トレーニングシステム ○若原 秀馬(名大) 青山 忠義(名大) 2M2-02 11:15～ 着座式心エコー検査ロボットのビジュアルサーボ戦略 ○山内 勇輝(早稲田大学) 大井 啓実(早稲田大学) Gourmelen Guillaume(早稲田大学) 志田 優樹(早稲田大学) 岩田 浩康(早稲田大学) 2M2-03 11:30～ 把持力による力学的干渉を考慮した空気圧駆動ロボット鉗子の学習ベース動力学推定 ○當別 當 耀(農工大) 原口 大輔(近畿大) 2M2-04 11:45～ 螺旋推進機構を搭載した自走式ガイドワイヤの推進特性 ○寺西 匠(九州大学) 大澤 啓介(九州大学) Bandara D.S.V.(九州大学) 荒田 純平(九州大学) 2M2-05 12:00～ 内視鏡下副鼻腔手術における工程別データを用いた技量評価の試み ○山田 海俊(北大) 鈴木 正宣(北大) 宮路 洸(北大) 海老名 光希(北大) 佐瀬 一弥(東北学院大) 辻田 哲平(防衛大) 陳 曉帥(弘大) 安部 崇重(北大) 小水内 俊介(香大) 中丸 裕爾(北大) 妹尾 拓(北大) 本間 明宏(北大) 近野 敦(北大) 2M2-06 12:15～ 深層強化学習を利用した看護支援システムの安全品質管理方法に関する研究 ○難波 孝彰(AIST)	2N2 OS8:宇宙ロボティクス(2/3) 永岡健司(九州工業大学)、前田孝雄(東京農工大学) 2N2-01 11:00～ 小型差動二輪ロボットによる未知環境探索のための 内界センサ情報を用いた環境分類及びオンライン推定 ○坂本 康輔(中大) 北 知明(中大) 國井 康晴(中大) 2N2-02 11:15～ 未知環境下での小型ロボット群誘導のための確率的VFH経路選択による群分岐誘導手法 ○影山 優翔(中央大学) 國井 康晴(中央大学) 坂本 康輔(中央大学) 2N2-03 11:30～ 溶岩洞窟内の3Dマッピングを目指した跳躍型探査機の試作と動作試験 ○岡 由輝(大阪工大) 谷口 浩成(大阪工大) 2N2-04 11:45～ 脚型クライミングロボットのための引掻動作可能な爪型グリッパの研究開発 ○片男浪 輝大(東北大学) 宇野 健太朗(東北大学) 吉田 和哉(東北大学)		

9月4日(木) AM2

Q室(くらまえホール)

R室(くらまえホール)

9月4日(木) PM1			
A室(M-110)	B室(M-107)	C室(M-103)	D室(M-101)
2A3 OS15:視覚・触覚に基づくロボットマニピュレーション(3/3) 鈴木陽介(金沢大学)、小山佳祐(大阪大学) 2A3-01 13:30～ 3本指ハンドを備えた双腕マニピュレータによるポリ袋の持ち手の把持と開口操作 ○山崎 拓真(電通大) 木村 航平(電通大) 工藤 俊亮(電通大) 2A3-02 13:45～ 汚れの位置の認識に基づくトイレ掃除動作生成 ○藤島 弘康(早大) 伊藤 洋(早大) 尾形 哲也(早大) 2A3-03 14:00～ 多重仮想ダイナミクスに基づく力制御における環境との接触喪失時のマニピュレータの運動 ○兼清 幹大(九州大学) 有田 輝(九州大学) 中嶋 一斗(九州大学) 田原 健二(九州大学) 2A3-04 14:15～ リーダーフォロワーシステムにおける仮想力に基づくバイラテラル動作補正 ○田中 連(九州大学) 有田 輝(九州大学) 中嶋 一斗(九州大学) 田原 健二(九州大学)	2B3 GS10:移動機構(2/2) 上野浩史(宇宙航空研究開発機構)、松下光次郎(岐阜大学) 2B3-01 13:30～ ロープ角度によらず姿勢制御が可能な走行ロボットの開発 ○川口 舞子(神奈川大) 佐藤 肇(神奈川大) 江上 正(神奈川大) 2B3-02 13:45～ 径可変車輪の開発とその応用 ○大津 夏生(神奈川大) 江上 正(神奈川大) 2B3-03 14:00～ 階段昇降可能な電動車いすの提案と開発 ○青木 陸(神奈川大) 菅沼 寛美(神奈川大) 滝田 好宏(神奈川大) 江上 正(神奈川大) 2B3-04 14:15～ 要救助者捜索用連結型クローラロボット ○田村 俊介(明星大) 徐 齊焄(明星大) 山崎 芳昭(明星大) 2B3-05 14:30～ 法面移動作業を目指した流体関節式4輪牽引移動体の開発 ○大野 息吹(Science Tokyo) 塚越 秀行(Science Tokyo) 折金 悠生(Science Tokyo) 伊藤 奈津紀(日特建設)	2C3 GS16:マニピュレーション(3/3) 野田哲男(大阪工業大学)、杉原知道(オムロン) 2C3-01 13:30～ 3Dモデル形状比較に基づく認識とペグインホール組み立て動作計画の自動化 ○上田 雅典(金沢大学) 辻 徳生(金沢大学) 平光 立拓(金沢大学) 関 啓明(金沢大学) 西村 斉寛(金沢大学) 鈴木 陽介(金沢大学) 渡辺 哲陽(金沢大学) 2C3-02 13:45～ 小型・複雑形状の金属部品に対する省スペースなキッティングロボットシステムの開発 ○兒玉 瑠久(和歌山大) 関本 信彦(アイコム) 宮本 陽二(アイコム) 土橋 宏規(和歌山大) 2C3-03 14:00～ 二本指ケーシングにおける物体のグラスプレスマニピュレーションの作業計画の実現 山崎 凱斗(千葉工業大学) ○宇崎 翔(千葉工業大学) 王 志東(千葉工業大学) 2C3-04 14:15～ シリアルリンクマニピュレータの可操作度に基づく速度制限による特異姿勢回避手法 ○鹿野 貴裕(株式会社人機一体) 金岡 克弥(株式会社人機一体) 2C3-05 14:30～ 接触情報にもとづくマニピュレータの経路自動修正方法の部品配置タスクにおける利用可能性の検証 ○笠原 佑太(静岡大) アルホニジャガルシア フランシスコヘスス(静岡大) 早川 智洋(静岡大) 小林 祐一(静岡大) 竹下 啓嗣(芝浦機械) 和田 侑也(芝浦機械) 中村 陽一郎(芝浦機械)	2D3 OS2:深層生体模倣ロボティクスと多義的身体(3/3) 福原洸(東北大学)、増田容一(大阪大学) 2D3-01 13:30～ 筋腱複合体駆動を用いた身体構成における弾性利用動作 ○李林 嘉元(東京大学) 三木 章寛(東京大学) 河原塚 健人(東京大学) 岡田 慧(東京大学) 2D3-02 13:45～ ヒト足関節の3次元傾斜が2足ロボットの歩行動作に与える影響 ○三浦 太資(名工大) 上村 知也(大阪大) 佐野 明人(名工大) 2D3-03 14:00～ 筋シナジーを報酬に用いた深層強化学習による2足ロボットの跳躍 ○齋藤 優介(名工大) 上村 知也(大阪大) 三浦 太資(名工大) 佐野 明人(名工大) 2D3-04 14:15～ ハチドリ型羽ばたき機における翼変形の機械学習による機体の3軸回転検知の研究 ○伊藤 達哉(東京科学大) 安田 弦理(東京科学大) 田中 博人(東京科学大)

9月4日(木) PM1			
E室(M-123)	F室(M-124)	G室(M-157)	H室(M-155)
	2F3 IS3:Robotics, Mechatronics and Automation(2/4) Kazuhiro Shimonomura(Ritsumeikan University)、Zhongkui Wang(Ritsumeikan University) 2F3-01 13:30～ Aerial Contact Operations with Controlled Brush Interaction on Vertical Surfaces ○Ricardo Jovani Rosales Martinez (Ritsumeikan University) Hannibal Paul(Ritsumeikan University) Kazuhiro Shimonomura(Ritsumeikan University) 2F3-02 13:45～ SINR Threshold Optimization in SARNet for Reliable Search-and-Rescue FANETs ○Houssein Eddine Turki(Kogakuin University) Hideaki Takanobu(Kogakuin University) 2F3-03 14:00～ Design and characterization of a light weight bio-inspired robotic eel Jyun-Wei Shih(NTHU, Taiwan) Jhih-Ci Li(NTHU, Taiwan) Feng-Yu Wang(NTHU, Taiwan) ○Ya-Tang Yang(NTHU, Taiwan) 2F3-04 14:15～ Dynamic obstacle avoidance based on optical flow in nano quadcopters Fang-Kai Hsiao(National Tsing Hua University, Hsinchu, Taiwan) Sheng-Qian Li(National Tsing Hua University, Hsinchu, Taiwan) Jia-Jun Lai(National Tsing Hua University, Hsinchu, Taiwan) Jheng-Lin Lin(National Tsing Hua University, Hsinchu, Taiwan) Jhin-Hao Lai(National Tsing Hua University, Hsinchu, Taiwan) Chen-Fu Yeh(National Tsing Hua University, Hsinchu, Taiwan) Chung-Chuan Lo(National Tsing Hua University, Hsinchu, Taiwan) ○Ya-Tang Yang(National Tsing Hua University, Hsinchu, Taiwan)	2G3 OS27:人・ロボット協調による『合業』型生産システム(第3回)(2/2) 大隅久(中央大学)、阿部聡(製造科学技術センター) 2G3-01 13:30～ 高ペイロード比教示なしロボット ○阿部 聡(MSTC) 大隅 久(中央大学) 複雑高精度機械の組立技術 研究専門委員会(日本ロボット学会) 2G3-02 13:45～ 力覚フィードバックを備えた注湯作業のためのロボットアーム遠隔操作システムの開発 ○加藤 史也(東京科学大学) 三浦 智(東京科学大学) 2G3-03 14:00～ BiLSTMによる連続動作予測を用いた協調ねじ締めロボットのリアルタイム制御 ○鮎川 駿平(中央大学) 稲村 和浩(中央大学) 濱崎 峻資(中央大学) 大隅 久(中央大学) 2G3-04 14:15～ EV/バッテリーの解体におけるボルト外し作業における合業 稲垣 棕介(大同大) ○吹田 和嗣(大同大) 2G3-05 14:30～ 画像認識を用いた解体作業に対するロボット遠隔操作の支援 ○大和田 棕也(東京科学大学) 三浦 智(東京科学大学) 河内 泰司(デンソー) 浜田 康司(デンソー)	2H3 OS24:子どものためのロボティクス(3/3) 阿部香澄(明治学院大学)、塩見昌裕(ATR) 2H3-01 13:30～ 【招待講演】こどもOSランゲージ×アフーダンスで子どもの行為を予測する -子どもの行動特性から見た安全・安心設計のためのアプローチ- ○川本 誓文(大阪産業局) 2H3-02 14:00～ 一緒にいたいと感じるロボットに関する調査 ○澤田 智佳(東大) 市倉 愛子(東大) 岡田 慧(東大) 2H3-03 14:15～ 小学生と授業中に質問するロボットのインタラクション:小学生向け授業でのケーススタディ ○東風上 奏絵(京大) 伊藤 舜一郎(京大) 神田 崇行(京大)

9月4日(木) PM1			
I室(M-178)	J室(M-B07)	K室(M-B104)	L室(M-B43)
	2J3 OS25:ヒューマンロボットインタラクション(HRI) (8/8) 木本充彦(明治大学)、飯尾尊優(同志社大学) 2J3-01 13:30~ 自律移動ロボットに対するヒトの荷物受け渡し 行動とその快適さ ○伊藤 楓(豊橋技科大) 田村 秀希(豊橋技科大) 中内 茂樹(豊橋技科大) 南 哲人(豊橋技科大) 2J3-02 13:45~ トランプゲームを行うマニピュレータの文字認識 による自動化と人間の動作から生成した感情 表現動作の開発 ○元持 文葉(東大) 山端 優太(東大) 森 賢哉(東大) 大本 みなみ(株式会社椿本チエイン) 内山 瑛美子(東大) Gentiane Venture(東大) 2J3-03 14:00~ 移動式マニピュレータとRGB-Dカメラを用いた 人の姿勢変化に追従可能な撫で動作生成の実 現性向上のための評価 ○湯口 彰重(東京理科大) 二井 空(東京理科大) 相川 直幸(東京理科大) 松本 吉央(東京理科大) 2J3-04 14:15~ 手首への振動提示によるアシストスーツの支援 感向上 ○木吉 達哉(広島大学) 小川 和徳(ダイヤ工業株式会社) 栗田 雄一(広島大学)	2K3 OS28:人間の運動機能の維持・回復のための医 療福祉システム(2/2) 齋藤直樹(秋田県立大学)、嵯峨宣彦(関西学 院大学) 2K3-01 13:30~ 空気式ソフトフィンガーにおける可変剛性機能 の実現 ○岡本 泰樹(徳島大) 高岩 昌弘(徳島大) 2K3-02 13:45~ トレッドミルのベルト減速時の力学応答に基づく 足関節インピーダンスの推定方法の検討 ○大石 裕斗(九州大学) 金田 礼人(九州大学) 山本 元司(九州大学) 亀崎 允啓(東京大学) 矢木 啓介(茨城大学) 中島 康貴(九州大学) 2K3-03 14:00~ 人の動作を補助するパラレルメカニズム形スキ ルアシストアームの制御と評価 ○唐 正恒(金沢大) 小塚 裕明(金沢大) 立矢 宏(金沢大) 2K3-04 14:15~ サドル支持型部分体重免荷装置を用いたトレッ ドミル歩行における股関節と足関節の相互作用 ○寺田 怜平(阪大) 平井 宏明(阪大) 久賀 紘和(阪大) 山村 沙瑛(阪大) Meredith Gladish(U of T) Maylene Vong(UC Berkeley) 古川 啓介(阪大、星ヶ丘医療センター) 井出 陽(阪大) 松居 和寛(大阪電通大) 森 佳樹(阪大) 西川 敦(阪大) クレプス ハーマノ・イゴ(MIT) 2K3-05 14:30~ 独立リンク型歩行支援装置により足関節の底 屈背屈を低減する歩行戦略 ○斎藤 天丸(科学大) Ming Jiang(科学大) 武田 行生(科学大)	2L3 GS30:自己位置推定・SLAM(3/3) 友納正裕(千葉工業大学)、吉光徹雄(宇宙航 空研究開発機構) 2L3-01 13:30~ Segment Anything 2と経路情報に基づく走行可 能領域地図の生成 ○石関 隼人(筑波大) 伊達 央(筑波大) 2L3-02 13:45~ 局所自己位置推定のためのグリッド内観測可 能点群の生成 ○八木 一馬(関西大) 西村 周悟(関西大) 沖田 悠侑(関西大) ラサミー ポチャラ(関西大) 都築 和代(関西大) 青柳 誠司(関西大) 前 泰志(関西大) 2L3-03 14:00~ 視覚場所認識と方位拘束によるトポロジカル マップの構築 ○中尾 天哉(明治大) 原 祥堯(千葉工大) 黒田 洋司(明治大) 2L3-04 14:15~ DPV-SLAM における AnyLoc 視覚場所認識を 用いたループ閉じ込み ○張 文政(法政大) 足立 一貴(法政大) 原 祥堯(千葉工大) 中村 壮亮(法政大)

9月4日(木) PM1			
M室(M-278)	N室(M-374)	O室(M-135)	P室(くらまえホール)
2M3 GS24:医療ロボット(2/2) 小椋優(IHI)、神野誠(国士舘大学) 2M3-01 13:30～ 生体吸収性歯車を用いた自走式カプセル内視鏡ロボットの推進特性 ○宮里 拓希(九州大学) 大澤 啓介(九州大学) D.S.V Bandara(九州大学) 荒田 純平(九州大学) 2M3-02 13:45～ スライダ可変式の直交ジンバル型ロボット可変機構を備える耳科内視鏡マニピュレータ 工藤 彰大(大阪工大) ○高松 道聡(大阪工大) 河合 俊和(大阪工大) 藤田 岳(神戸大耳鼻) 上原 奈津美(神戸大耳鼻) 山下 俊彦(神戸大耳鼻) 鈴木 寿(中央大理工) 西川 敦(阪大基礎工) 2M3-03 14:00～ 力覚提示機能を備えた三指ハンド型ロボット鉗子の開発 ○妹尾 哲太(横国大) 若松 浩行(横国大) 小林 歩輝(横国大) 加藤 龍(横国大) 石坂 和博(帝京大) 2M3-04 14:15～ 遠隔操作可能な超音波検査機器による診察支援の可能性 ○山野 遼平(名古屋大学) 岡島 正太郎(名古屋大学) 川端 陸(名古屋大学) 阿部 友和(名古屋大学) 杉本 靖博(大阪大学) 大須賀 公一(大阪工業大学) 山本 美知郎(名古屋大学) 平田 仁(名古屋大学) 下田 真吾(名古屋大学) 2M3-05 14:30～ 着座式心エコー検査ロボットの開発 塩谷 哲規(早大) ○田村 翔太郎(早大) 山内 勇輝(早大) 志田 優樹(早大) 岩田 浩康(早大)	2N3 OS8:宇宙ロボティクス(3/3) 大槻真嗣(宇宙航空研究開発機構)、石上玄也(慶應義塾大学) 2N3-01 13:30～ 宇宙デザイン学の体系化に向けた基礎研究 ○中川 志信(名古屋市大) 2N3-02 13:45～ 宇宙ロボットと搭乗員の協調運用実現に向けた危険度による安全制御の研究 ○相子 康彦(JAXA) 津田 雄一(JAXA) 上野 誠也(横浜国立大学) 2N3-03 14:00～ 宇宙での組立て作業のためのロボットハンドおよび被把持部の検討 ○小林 寛之(東京科学大学) 中条 俊大(東京科学大学) 中西 洋喜(東京科学大学)		

9月4日(木) PM1

Q室(くらまえホール)

R室(くらまえホール)

9月5日(金) AM1			
A室(M-110)	B室(M-107)	C室(M-103)	D室(M-101)
3A1 OS33:数理でひらくロボティクスの地平(1/2) 岩本憲泰(信州大学)、平井慎一(立命館大学) 3A1-01 9:00～ 【招待講演】数式処理によるロボットマニピュレータの動作計画 ○照井 章(筑波大学) 3A1-02 9:30～ 広がる運動計算論 ○石垣 泰暉(東京理科大) 鮎澤 光(産総研) 山本 江(東大) 吉田 英一(東京理科大) 3A1-03 9:45～ 空間1自由度7関節閉ループ機構の運動解析と具現化 ○高田 敦(Science Tokyo) 岡田 昌史(Science Tokyo) 3A1-04 10:00～ 航空機用ワイヤーハーネス自動結束工具の経路設計 ○北野 勇吹(大阪大学) 若松 栄史(大阪大学) 岩田 剛治(大阪大学)	3B1 GS22:ヒューマン・マシン・インタフェース(1/2) 大澤友紀子(慶應義塾大学)、中島康貴(九州大学) 3B1-01 9:00～ 大腸内視鏡検査の簡便化に向けた頭部・手指動作による没入型操作インターフェース ○横江 健太(名大) 伊藤 輝亮(名大) 青山 忠義(名大) 3B1-02 9:15～ 検索拡張生成とパス再利用ステートマシンを用いた産業用ロボット操作インターフェース 前畑 遥哉(北九大) 麓 宗馬(北九大) ○西田 健(北九大) 3B1-03 9:30～ 複数のドローンを目だけで動かすシステム ○時 晨光(東海大院) 呉 雨澤(東海大院) 劉 曉俊(東海大) 甲斐 義弘(東海大) 3B1-04 9:45～ 遠隔操作ロボットにおける車体の情報伝達と力覚フィードバックを活用したユーザインタフェースの開発・研究 ○中村 正博(明治大学) 加藤 恵輔(明治大学) 3B1-05 10:00～ HoloLens2を用いたユーザ定義のジェスチャによる機器操作システムの基礎検討 ○望月 勇伸(中央大) Sarthak Pathak(芝浦工業大) 梅田 和昇(中央大)	3C1 GS15:ロボットハンドアーム 工藤俊亮(電気通信大学)、森園哲也(福岡工業大学) 3C1-01 9:00～ 開発したMRブレーキと揺動型空気圧マニピュレータによる直線軌道追従制御 ○南山 靖博(久留米高専) 福岡 望生(久留米高専) 清田 高德(北九州市立大) 3C1-02 9:15～ 点群データに基づく物体表面追従におけるロボットアームの可操作度最大化 ○中川 竜志(青学大) 木村 裕紀(青学大) 田崎 良佑(青学大) 3C1-03 9:30～ ロッドにより駆動する筋骨格ロボットアームの制御 ○小嶋 拓毅(福岡工大) 大迫 蒼(福岡工大) 森園 哲也(福岡工大) 3C1-04 9:45～ CRANE-X7各軸のモデリングと7軸フルダイナミクスのパラメータ同定 ○大明 準治(筑波大) 山根 広暉(筑波大) 稲見 洸紀(筑波大) 境野 翔(筑波大) 3C1-05 10:00～ マニピュレータの特異点適合法の数値解法 ○横小路 泰義(神戸大) 片山 雷太(神戸大)	3D1 OS3:機能性材料とメカトロニクスの融合デザイン(1/2) 亀崎允啓(東京大学)、前田真吾(東京科学大学) 3D1-01 9:00～ アンドロイド用人工筋肉を目指したSMAアクチュエータ ○石川 敏也(人工筋肉アクチュエータ研究所) 3D1-02 9:15～ 機械的異方性を有するオルガノゲル誘電エラストマアクチュエータ ○国井 洲宇弥(中央大) 早川 健(中央大) 3D1-03 9:30～ 釣糸人工筋を用いたシワ構造形成による可変摩擦機構の基礎検証 神山 慧斗(東京電機大学) ○釜道 紀浩(東京電機大学) 3D1-04 9:45～ ミニチュアMR流体デバイスの改良と各種MR流体を用いた特性評価 ○東口 朝陽(大分大学大学院 工学研究科) 角 康平(大分大学 理工学部) 阿部 功(大分大学) 菊池 武士(大分大学) 3D1-05 10:00～ 永久磁石エラストマーを用いた表面微細構造による撥水制御 ○秋田 紘伸(名古屋工業大学) 岩本 悠宏(名古屋工業大学) 井門 康司(名古屋工業大学) 亀崎 允啓(東京大学) 石井 大佑(名古屋工業大学) 林 幹大(名古屋工業大学) 桑田 力真(東京大学)

9月5日(金) AM1			
E室(M-123)	F室(M-124)	G室(M-157)	H室(M-155)
3E1 GS32:ロボットナビゲーション 鈴木太郎(千葉工業大学)、下坂正倫(東京科学大学) 3E1-01 9:00～ DescRLを用いた実世界意味的視聴覚ナビゲーション ○近藤 暖(科学大) 金崎 朝子(科学大・理研AIP) 3E1-02 9:15～ 任意の目的地に対するMap-Free強化学習ナビゲーションの安定化に関する研究 ○天野 大輔(明治大) 森岡 一幸(明治大) 3E1-03 9:30～ 質問生成器を用いた物体ゴールナビゲーション手法の開発 ○武田 康司(科学大) 金崎 朝子(科学大・理研AIP) 3E1-04 9:45～ 拡散モデルを利用した深層強化学習による歩行者混雑環境下での移動ロボットナビゲーション ○富田 湧(九大) 松本 耕平(九大) 兵頭 侑樹(九大) 倉爪 亮(九大) 3E1-05 10:00～ 人間に優しいリアルタイムロボットナビゲーション ○片淵 晃成(東京都立大学) 中村 佳雅(東京都立大学) 大保 武慶(東京都立大学) 久保田 直行(東京都立大学)	3F1 IS2:Human and Robot(3/3) Kazuhiro Shimonomura(Ritsumeikan University)、Yuka Arika(SONY) 3F1-01 9:00～ Comparative Analysis of Haptic feedback in VR-Based Spacecraft Berthing Procedures using a World Grounded Device ○Keshavi Hiren Joshi(Kyoto University of Advanced Science) Kelly Coleman(Ohio State University) Sajid Nisar(Kyoto University of Advanced Science) 3F1-02 9:15～ Shared-Control Guidance Robot for Visually Impaired ○Jin Yien Lee(Saga University) Yui Ogishi(Saga University) Wen Liang Yeoh(Saga University) Osamu Fukuda(Saga University) 3F1-03 9:30～ Healthcare Round Robot based on Human Personal Space ○Haruki Isono(Kanagawa Institute of Technology) Masatake Kobayashi(Kanagawa Institute of Technology) Riku Sudou(Kanagawa Institute of Technology) Ryo Saegusa(Kanagawa Institute of Technology)	3G1 GS25:農業ロボット(1/2) 藤永拓矢(大阪公立大学)、池田英俊(新潟工科大学) 3G1-01 9:00～ 地表に散在する物体拾得のための移動ロボットにおける接触力制御と実験検証 ○佐藤 隆史(コニカミノルタ株式会社、豊橋技術科学大学) 内山 直樹(豊橋技術科学大学) 3G1-02 9:15～ RTK-GNSSを用いた芝刈りトラクターの後付け自動運転システムにおける高速走行制御 ○小林 陸(前工大) 大部 槇之佑(前工大) 荒川 翔(前工大) 李 沛謙(前工大) 朱 赤(深セン技大) 3G1-03 9:30～ 天敵の代替となる自律移動ロボットを用いた害獣忌避システムの実用性検証 ○丸谷 優太(岩手県立大学) 鈴木 彰真(岩手県立大学) 佐藤 永欣(岩手県立大学) 3G1-04 9:45～ 急斜面を対象とした親子型草刈りロボットの開発 ○大澤 柊介(千葉工大) 大村 准一(千葉工大) 三富 彰也(千葉工大) 宮本 栄輔(千葉工大) 青木 岳史(千葉工大) 3G1-05 10:00～ 農業ロボットの多点接触型収穫ハンド ○武藤 玲(芝浦工大) 三木 浩(サステナジー) 大谷 拓也(芝浦工大)	3H1 GS27:産業用ロボット 野田哲男(大阪工業大学)、野口直昭(日立製作所) 3H1-01 9:00～ パラメータ変動にロバストな負荷側加速度オブザーバに基づく2慣性共振系の位置制御 ○松本 秀世(長岡技大) 横倉 勇希(長岡技大) 大石 潔(長岡技大) 宮崎 敏昌(長岡技大) 安藤 慎悟(安川電機) 長尾 星空(安川電機) 川合 勇輔(一関高専) 3H1-02 9:15～ アーク溶接における柔軟なウィービング動作のための3次スプラインを用いたロボット軌道生成 ○藤巻 あや(横浜国立大学) 前田 雄介(横浜国立大学) 岸本 祐輝(コマツ) 森 浩樹(コマツ) 天野 昌春(コマツ) 3H1-03 9:30～ 軌道計画器への干渉範囲指示に基づくマニピュレータ遠隔操作システム ○小嶋 泰空(神戸大) 北村 直己(神戸大) 田崎 勇一(神戸大) 横小路 泰義(神戸大) 3H1-04 9:45～ 廃炉現場における高線量スラッジ遠隔回収ロボット「Kumade-H」の開発 ○木村 直人(HERO研) 和田 周賢(HERO研) 塚本 悠太(HERO研) 広瀬 茂男(HERO研)

9月5日(金) AM1			
I室(M-178)	J室(M-B07)	K室(M-B104)	L室(M-B43)
	3J1 GS23:サービスロボット・インフラ点検ロボット(1/2) 小柳健一(富山県立大学)、熊谷和実(理化学研究所) 3J1-01 9:00～ 手順適切性指標に基づくLLMを用いたロボット調理動作生成手法の提案 ○村瀬 文哉(中京大学) 山田 一稀(中京大学) 秋月 秀一(中京大学) 橋本 学(中京大学) 3J1-02 9:15～ ロボット漫才における自律性導入の検討 ○宮脇 遼雅(鹿児島大学) 鹿嶋 雅之(鹿児島大学) 西 正満(鹿児島大学) 福元 伸也(鹿児島大学) 渡邊 睦(鹿児島大学) 3J1-03 9:30～ 球体型ロボットRRとの遊びによる発達障害児の社会性発達支援:EDA変動からのエンゲージメント予測に基づく検討 ○西川 碧(中部大学) Jaeryoung Lee(中部大学) 金 宣経(筑波大学) 岩井 祐一(東京学芸大学附属特別支援学校) 3J1-04 9:45～ 複数台ロボットによる対話型鑑賞システム ○橋谷 柊哉(岡山大) 中澤 篤志(岡山大) 笠松 一聖(岡山大) 3J1-05 10:00～ オフィス環境への配下膳ロボット導入効果の評価方法の検討 ○田村 秀一(戸田建設) 白山 晋(戸田建設)	3K1 OS26:空間知能化とロボティクス(1/3) 森岡一幸(明治大学)、中村杜亮(法政大学) 3K1-01 9:00～ IMUを用いた無声発話認識における日本語の清音分類 ○小越 皆理(中央大学) 大平 峻(中央大学) 橋本 秀紀(中央大学) 3K1-02 9:15～ Wi-Fi CSIの位相情報を用いた寝室内における人の動作・姿勢分類 ○岩谷 遼太郎(中央大学) 大平 峻(中央大学) 橋本 秀紀(中央大学) 3K1-03 9:30～ Wi-Fiチャネル状態情報(CSI)とウェアブレット変換を用いた人の転倒検知 ○渡辺 舜(中央大学) 大平 峻(中央大学) 橋本 秀紀(中央大学) 3K1-04 9:45～ 昆虫嗅覚と視覚を統合したインターフェースを用いた人間操作型匂い源探索ロボットプラットフォームの開発 ○李 庭ミン(東大) 祐川 侑司(東大) 加沢 知毅(東大) 神崎 亮平(東大) 光野 秀文(東大)	3L1 OS31:科学技術の社会実装指向研究開発およびDX・RX教育の実践(1/3) 多羅尾進(東京工業高等専門学校)、久池井茂(北九州工業高等専門学校) 3L1-01 9:00～ 理工系人材を育む“連鎖”を目指して 3 ○齋 麻子(八戸高専) 館 里緒(八戸高専) 新田 彩奈(八戸高専※現お茶大院) 小笠原 ゆい(八戸高専※現信州大) 増尾 桃佳(八戸高専※現信州大) 細川 靖(八戸高専) 3L1-02 9:15～ からくり人形からロボット技術への変遷を知ることによる技術伝承と文化貢献への理解促進の試み ○尾関 智恵(岐阜大) 毛利 哲也(岐阜大) 3L1-03 9:30～ 一関高専におけるRXカリキュラムの構築とその実践 三浦 弘樹(一関高専) ○藤原 康宣(一関高専) 若嶋 振一郎(一関高専) 鈴木 明宏(一関高専) 佐藤 正由(村上商会) 3L1-04 9:45～ 工業科初年次教育におけるロボットコンテスト型授業の教育効果分析 ○濱村 貴美香(東京科学大) 永原 健太郎(東京科学大) 3L1-05 10:00～ 国際標準に基づく炭素排出量管理システムの構築 ○久池井 茂(北九州高専) 祖堅 敬(北九州高専)

9月5日(金) AM1			
M室(M-278)	N室(M-374)	O室(M-135)	P室(くらまえホール)
3M1 OS14:オープンハードウェアと学習制御(1/4) 河原塚健人(東京大学)、尾形哲也(早稲田大学) 3M1-01 9:00~ オープンハードウェアと学習制御 - チュートリアル2025 ○河原塚 健人(東京大学) 3M1-02 9:15~ 研究開発用小型四脚ロボットプラットフォーム“ToPoQuad”の開発と ROS 2 オープンソース実装 ○道川 稜平(ファジィロボ研/京大) 東海林 優也(ファジィロボ研/都立産技大/都立大) 永嶋 圭佑(ファジィロボ研/電通大) 渡邊 太一(ファジィロボ研/明治) 藤永 直樹(ファジィロボ研/横国) 和田 一義(ファジィロボ研/都立大) 武居 直行(ファジィロボ研/都立大) 久保田 直行(ファジィロボ研/都立大) 3M1-03 9:30~ RoboManipBaselines: ロボット模倣学習のための実機・シミュレーションに適用可能な汎用オープンフレームワーク ○室岡 雅樹(産総研) 元田 智大(産総研) 中條 亨一(産総研) Hanbit Oh(産総研) 牧原 昂志(産総研) 白井 圭佑(産総研) 堂前 幸康(産総研) 3M1-04 9:45~ SOBIT LIGHT: データ収集のためのオープンモバイルマニピュレータ ○Keith VALENTIN CARDENAS(創価大) Jiahao SIM(創価大) 佐藤 健太(創価大) Junho LEE(創価大) 萩原 良信(創価大) 崔 龍雲(創価大) 3M1-05 10:00~ MEVITA: E-Commerceにより誰でも簡単に構築可能なオープンソース二足歩行ロボット ○河原塚 健人(東京大学) 澤口 昇吾(東京大学) 岩田 歩(東京大学) 米田 慶太(東京大学) 鈴木 天馬(東京大学) 岡田 慧(東京大学)	3N1 OS10:飛行ロボティクス(1/4) 本仲君子(関西大学)、安孫子聡子(芝浦工業大学) 3N1-01 9:00~ 【基調講演】標準化を活用したドローン安全管理のフレームワーク構築に関する一考察 ○木村 哲也(長岡技大) 蓮実 雄大(職訓大) 眞砂 英樹(長岡技大) 五十嵐 広希(東大) 3N1-02 9:15~ 【基調講演】現場から見た飛行ロボティクスの“安全管理”— 技術と制度の隙間を埋めるには ○戸出 智祐(株式会社ダイサーサービス) 3N1-03 9:30~ 落下中に転覆しない飛行ロボットの研究開発 ○岩田 弘也(産総研) 阿部 裕幸(産総研) 神村 明哉(産総研) 牧野 良次(産総研) 3N1-04 9:45~ ダクトドファンを用いたジンバル機構型UAVの開発 ○宇野 正行(近畿大) 友國 伸保(近畿大) 3N1-05 10:00~ 未知環境におけるボロノイ分割に基づくUAVの誘導 ○本仲 君子(関西大) 三好 誠司(関西大)		3P1 OS21:ロボットフレンドリー環境の構築と利用(1/2) 桐林星河(SEQSENSE)、大野和則(東北大学) 9:45~11:30 3P1-01 人・ロボット間の相互通知を容易にする「LCI Bell Device」の開発 ○二渡 寿樹(Octa) 鍋島 厚太(Octa) 3P1-02 LCI Box (ロボット・エレベータ連携システム)の導入手順 ○石川 和良(Octa Robotics) 鍋島 厚太(Octa Robotics) 前川 幸士(Octa Robotics) 3P1-03 ロボットサービスインフラの国際標準化 ○鍋島 厚太(Octa Robotics) 3P1-04 RFA共有マーカースの配色が検出率に及ぼす影響 ○竹林 弘翔(大同大) 中本 子龍(大同大) 白山 太一(大同大) 増元 智己(大同大) 畑中 健汰(大同大) 齊藤 巧(大同大) 吹田 和嗣(大同大) 二渡 寿樹(Octa Robotics) 鍋島 厚太(Octa Robotics) 3P1-05 RFA共有マーカースの配色が検出率に及ぼす影響 ○中本 子龍(大同大) 竹林 弘翔(大同大) 白山 太一(大同大) 増元 智己(大同大) 畑中 健汰(大同大) 齊藤 巧(大同大) 吹田 和嗣(大同大) 二渡 寿樹(Octa Robotics) 鍋島 厚太(Octa Robotics) 3P1-06 角丸共有マーカースの計測精度向上の試み ○田中 秀幸(産総研) 尾形 邦裕(産総研) 鍋島 厚太(Octa Robotics) 3P1-07 共有マーカースを用いた巡回移動ロボットの位置補正と指示提示 ○尾形 邦裕(産総研) 田中 秀幸(産総研) 鍋島 厚太(Octa Robotics)

9月5日(金) AM1

Q室(くらまえホール)	R室(くらまえホール)
3Q1 OS21:ロボットフレンドリー環境の構築と利用 (2/2) 鍋島厚太 (Octa Robotics)、尾形邦裕 (産業技術総合研究所) 9:45～11:30 3Q1-01 自律移動ロボットのシステム性能を評価する指標の開発 ○是兼 慎也 (パナソニックホールディングス株式会社) 岡本 球夫 (株式会社Shin-Jigen) 3Q1-02 自律移動型サービスロボットの導入難易度が高い環境の実例 ○桐林 星河 (SEQSENSE株式会社) 3Q1-03 RFA群管理規格対応システムと連携したリージョン分割に基づく自律移動ロボットの分散協調制御 ○畑尾 直孝 (SEQSENSE) 渡辺 敦志 (SEQSENSE) 桐林 星河 (SEQSENSE) 3Q1-04 トヨタ記念病院における自律搬送ロボット「Potaro」の多台数統括システムと導入期間短縮に向けた取り組み ○上田 佳輝 (トヨタ自動車) 谷合 理 (トヨタ自動車) 松井 毅 (トヨタ自動車) 山岡 正明 (トヨタ自動車) 3Q1-05 トヨタ記念病院における自律搬送ロボット「Potaro」と環境カメラを活用した信号システムの開発 ○吉川 恵 (トヨタ自動車) 豊島 聡 (トヨタ自動車) 松井 毅 (トヨタ自動車) 山岡 正明 (トヨタ自動車) 3Q1-06 サービスロボットの安全運用マネジメント事例調査 ○中坊 嘉宏 (産総研) 高橋 祥子 (インキュビオン) 関田 健太郎 (本田技術研究所)	3R1 GSP:ポスターGS(3/5) 大野和則 (東北大学)、尾形邦裕 (産業技術総合研究所) 9:45～11:30 3R1-01 展示会場巡回の屋外自律移動ロボットの実現 ○小谷 亮太 (大阪工業大学) 坂本 真之輔 (大阪工業大学) 黒瀬 太一 (大阪工業大学) 井上 雄紀 (大阪工業大学) 3R1-02 介護施設でのレクリエーション活動でのロボットの利用 ○勝田 哲司 (グループホームまごころ) 3R1-03 作業に応じた静力学的冗長性を活用した未知操作力にロバストなセンサレス衝突検出 ○岡部 弘佑 (和歌山高専)

9月5日(金) AM2			
A室(M-110)	B室(M-107)	C室(M-103)	D室(M-101)
3A2 OS33:数理でひらくロボティクスの地平(2/2) 岩本憲泰(信州大学)、高田敦(東京科学大学) 3A2-01 11:00～ 区分的に平均曲率一定曲面モデルを用いたロボット動作計画の適用例 ○岩本 憲泰(信州大学) 3A2-02 11:15～ 概球面状の区分的に平均曲率が一定な曲面 ○原 健斗(信州大学大学院) 岩本 憲泰(信州大学) 3A2-03 11:30～ 歩容創発システムの評価における統計的処理と分類に関する検討 ○前田 一成(公大高専) 中嶋 秀朗(和歌山大学) 3A2-04 11:45～ 欠陥発生確率と移動コストに応じて検査順序を決定する外観検査ロボット ○横山 弘樹(大阪工大) 野田 哲男(大阪工大) 3A2-05 12:00～ リフティングによる非線形サンプル値モデル予測制御とクアドロータの軌道追従 ○松崎 史弥(九大) 坂口 聡範(九大) 山本 薫(九大)	3B2 GS22:ヒューマン・マシン・インタフェース(2/2) 三浦智(東京科学大学)、青山忠義(名古屋大学) 3B2-01 11:00～ 磁力制御を用いたロボットアームの衝突回避 ○齋藤 雄太(慶應義塾大学) 大澤 友紀子(慶應義塾大学) 3B2-02 11:15～ 振動・圧迫刺激による代行的な力感覚共有が持ち上げ動作へ及ぼす影響 ○池尻 周杜(名工大) 湯川 光(名工大) 田中 由浩(名工大 InaRIS) 3B2-03 11:30～ 身体融合における動作の引き込み現象に関する検討 ○宇野 稜介(名工大) 湯川 光(名工大) 南澤 孝太(慶大KMD) 藤原 道隆(名大医学系研究科) 田中 由浩(名工大 InaRIS) 3B2-04 11:45～ 多自由度肩義手制御のための頭部装着型肩部運動計測デバイスの開発 ○高田 燎(電気通信大学) 姜 銀来(電気通信大学) 横井 浩史(電気通信大学) 東郷 俊太(電気通信大学) 3B2-05 12:00～ 力覚提示グローブにおけるEAGブレーキ機構の改良とハイブリッド力制御方式の提案 ○小野 司(富山県立大学) 小柳 健一(富山県立大学) 李 豊羽(富山県立大学) アルマスリ アハメド(富山県立大学) 澤井 圭(富山県立大学) 増田 寛之(富山県立大学)	3C2 GS13:把持グリッパ 小山佳祐(大阪大学)、吉見卓(芝浦工業大学) 3C2-01 11:00～ 水圧駆動グリッパの動作時における水流の計測 ○山田 隼士(立命館大) 佐竹 祐紀(立命館大) 清水 正宏(長浜バイオ大) 平井 慎一(立命館大) 3C2-02 11:15～ 廃炉作業のための遠隔操作型ロボットハンド ○松本 裕貴(福島大) 衣川 潤(福島大) 3C2-03 11:30～ 粘着性を有するケーブルクリップを対象とした単一ハンドによる把持・操作・単離戦略の検討 ○杉若 駿(和歌山大) 土橋 宏規(和歌山大) 3C2-04 11:45～ 防水と吸着機能を搭載したロボット多指ハンドの開発 ○阿部 有貴(サムスン日本研究所) 村上 靖明(サムスン日本研究所) 奥田 克(サムスン日本研究所) 山岸 建(サムスン日本研究所) 3C2-05 12:00～ 生物把持のための一方向屈曲指ハンド ○土川 祐輝(立命館大学) 佐竹 祐紀(立命館大学) 平井 慎一(立命館大学) 3C2-06 12:15～ ロボットグリッパーの物体把持における熱流の接触熱抵抗への依存性 ○井上 友博(慶應義塾大学) 大澤 友紀子(慶應義塾大学)	3D2 OS3:機能性材料とメカトロニクスの融合デザイン(2/2) 岩本悠宏(名古屋工業大学)、辻田哲平(防衛大学校) 3D2-01 11:00～ 自己修復磁性スライムを用いた外力計測および厚み調整可能なソフトロボティクスセンサの開発 ○趙 若彤(東京大学) 亀崎 允啓(東京大学) 王 語詩(早稲田大学) 川原 圭博(東京大学) 3D2-02 11:15～ ハルバツハ配列永久磁石エラストマー(H-PME)の開発とロボティクスセンサへの応用 ○王 啓臣(早大) アビヤンカル デベージュ(早大) 王 語詩(早大) 張 裴之(早大) 菅野 重樹(早大) 亀崎 允啓(早大) 3D2-03 11:30～ 酵素反応を利用した自動振動ゲルの数値計算 ○新保 祥平(科学大) 山田 雄平(科学大) 前田 真吾(科学大) 3D2-04 11:45～ Flexible and resilient electrohydrodynamic pumps ○Yu Kuwajima(Politecnico di Bari) Amr Marzuq(Science Tokyo) Soraya Segawa(Shibaura I.T.) Yuya Yamaguchi(Shibaura I.T.) Yuhei Yamada(Science Tokyo) Takafumi Morita(UTokyo) Katrene Morozov(University of California) Haruto Iwasaki(Science Tokyo) Sota Suzuki(Science Tokyo) Hiroyuki Nabae(Science Tokyo) Vito Cacucciolo(Politecnico di Bari) Naoki Hosoya(Shibaura I.T.) Yasuaki Kakehi(UTokyo) Shingo Maeda(Science Tokyo) 3D2-05 12:00～ 【招待講演】Electro-active materials for soft robots and wearables ○Vito Cacucciolo(Politecnico di Bari)

9月5日(金) AM2			
E室(M-123)	F室(M-124)	G室(M-157)	H室(M-155)
3E2 OS22:インターネットとロボットサービス 鈴木昭二(公立はこだて未来大学)、成田雅彦(東京都立産業技術大学院大学) 3E2-01 11:00～ 観客の反応をもとにした伝統舞台芸術の評価の可能性 ○成田 雅彦(都立産技大) 3E2-02 11:15～ 画像処理を用いたNDCラベル認識による蔵書点検支援システム 小此木 竜海(芝浦工大) 奥 貴紀(芝浦工大) ○佐々木 毅(芝浦工大) 3E2-03 11:30～ 他者がいる時に個人情報を話さない対話ロボット ○村川 寛彦(帝京平成大) 神原 誠之(甲南大) 中西 功(鳥取大) 3E2-04 11:45～ 移動ロボットとMRデバイスを用いた3次元アイトラッキングの開発 ○太田 敬一(日本工営株式会社) 霜村 瞭(revot systems) 佐々木 毅(芝浦工業大学) 松日楽 信人(東京大学/芝浦工業大学) 3E2-05 12:00～ クライアント性能に応じたブラウザ分散学習の開発と評価 ○遠藤 哲(OIT) 小林 裕之(OIT) 3E2-06 12:15～ 5Gとエッジコンピューティング基盤を活用したロボット制御の可能性検討 ○笹井 遥貴(東京科学大学) Christian Brice(東京科学大学) Kelvin Cheng(楽天グループ株式会社) Hsuehhan Wu(楽天モバイル株式会社) 仁科 宏治(楽天モバイル株式会社) 有賀 嵩紘(東京科学大学) 遠藤 玄(東京科学大学)	3F2 IS1:AI, Learning and Control(3/3) Natsuki Yamanobe(AIST)、Yuka Ariki(SONY) 3F2-01 11:00～ Advancing Robotic Manipulation by Transferring Human Motion Expertise ○Runjia Qian(The University of Osaka) Weiwei Wan(The University of Osaka) Kensuke Harada(The University of Osaka) 3F2-02 11:15～ Deep Learning-Based Automated Analysis of Regional Wall Motion in Four-Chamber Echocardiographic Views ○HSU THIRI SOE(Waseda University) Hiroyasu IWATA(Waseda University) 3F2-03 11:30～ Learning to Unscrew a nut for Position-Controlled Robots ○Bharat Singh(AIST) Jack Kilpatrick(AIST) Sebastian Joya-Paez(AIST) Ryo Hanai(AIST) Ixchel G. Ramirez-Alpizar(AIST) Natsuki Yamanobe(AIST) Yukiyasu Domae(AIST) 3F2-04 11:45～ Improving Adversarial Imitation Learning from Observation with Diffusion Noise Injection ○Hai Minh Hieu Bui(Ritsumeikan University) Yuya Hosoda(Ritsumeikan University) Joo-Ho Lee(Ritsumeikan University)	3G2 GS25:農業ロボット(2/2) 山本大介(国士館大学)、大谷拓也(芝浦工業大学) 3G2-01 11:00～ トマト収穫ロボットの視覚情報に基づく仮想環境による物体検出用データセットの自動生成 ○後地 拓真(大阪公大) 藤永 拓矢(大阪公大) 3G2-02 11:15～ トマト収穫ロボットのデジタルツイン構築による自動収穫動作の検証 ○田井東 宏弥(大阪公大) 藤永 拓矢(大阪公大) 3G2-03 11:30～ 450nmレーザーを用いた雑草処理ロボットモビリティシステム ○伊藤 匡馬(中部大学大学院) 3G2-04 11:45～ 有機農業における株元除草が可能な農業ロボット用除草ツールの開発 ○浦野 大地(早大院) 佐藤 翔一(早大院) 三木 隆史(早大院) 嶋田 葵(早大院) 土井 瑛人(早大院) 前田 菜夏香(早大院) 三木 浩(サステナジー) 高西 淳夫(早大理工学術院・早大ヒューマノイド研究所) 大谷 拓也(芝浦工業大学・早大ヒューマノイド研究所) 3G2-05 12:00～ 畝高さの変化に対応するニラ収穫システムの開発とフィールド試験 ○進木 淳也((有)サット・システムズ) 猪野 真吾((有)サット・システムズ) 藤田 行考((有)サット・システムズ) 奥畑 一男((有)サット・システムズ) 溝渕 宣誠((有)サット・システムズ) 近藤 広典((株)土佐ひかりCDM) 王 碩玉(高知工科大学)	3H2 OS20:生活セントリック・ロボタイゼーション 西田佳史(東京科学大学)、河合恒(東京都健康長寿医療センター) 3H2-01 11:00～ “ケア”のための伴侶動物ソフトロボタイゼーション ○伊藤 寿浩(東大) 邱 煜祥(東大) 村松 駿(東大) 3H2-02 11:15～ 生体情報に見る労働特性 ○蔭山 逸行(星葉大) 妙本 陽(星葉大) 兼田 悠(星葉大) 小林 由幸(星葉大) 林 永周(立命大) 仙石 慎太郎(科学大) 児玉 耕太(星葉大) 3H2-03 11:30～ 認知的フレイル定量化のための運動行動の予備動作解析 ○下田 真吾(名大) 駒澤 真人(順大) 山内 さつき(名大) 岡島 正太郎(名大) 川端 陸(名大) 阿部 友和(名大) 平田 仁(名大) 3H2-04 11:45～ サービス付き高齢者向け住宅のデジタルツイン構築 鈴木 俊汰(産総研、慶應義塾大学) ○丸山 翼(産総研) 多田 充徳(産総研) 叶賀 卓(産総研) 杉浦 裕太(慶應) 3H2-05 12:00～ 自治体を中心としたEBPMIによる子供の傷害予防の推進 ○添野 宏(東京都) 北村 光司(産総研) 大野 美喜子(産総研) 西田 佳史(東科大) 3H2-06 12:15～ 地域共創型の介護福祉機器開発支援プラットフォーム「川崎ウェルテック」の取り組み ○栗林 詩歩未(東京科学大) 佐野 直樹(東京科学大) 北村 光司(産総研) 西田 佳史(東京科学大/産総研)

9月5日(金) AM2			
I室(M-178)	J室(M-B07)	K室(M-B104)	L室(M-B43)
3I2 OS19:確率ロボティクスとデータ工学ロボティクス 小島匠太郎(東北大学)、萬礼応(筑波大学) 3I2-01 11:00~ VLAにおける参照表現理解モデルに基づく自由形式の物体操作指示文の理解性能向上 ○妹尾 幸樹(慶應義塾大学) 神原 元就(慶應義塾大学) 後神 美結(慶應義塾大学) 杉浦 孔明(慶應義塾大学) 3I2-02 11:15~ ドメインランダム化強化学習による油圧ショベルの土砂中の障害物除去タスク実現 ○角川 勇貴(奈良先端大) Sandro Manuel Alcantara Tacora(奈良先端大) 松原 崇充(奈良先端大) 3I2-03 11:30~ 到達状態拡張による対照強化学習の汎化 ○中村 維牙(奈良先端科学技術大学院大学) 山之口 智也(奈良先端科学技術大学院大学) 角川 勇貴(奈良先端科学技術大学院大学) 曲 佳(三菱電機) 大坪 舜(三菱電機) 宮本 健(三菱電機) 三輪 祥太郎(三菱電機) 松原 崇充(奈良先端科学技術大学院大学) 3I2-04 11:45~ 確率推論としての強化学習における疑似量子化 ○小林 泰介(国立情報研／総研大) 3I2-05 12:00~ GPUを利用したStein Particle Filterによる点群6自由度モンテカルロSLAM ○中尾 拓道(筑波大学) 小出 健司(産総研) 高野瀬 碧輝(産総研) 大石 修士(産総研) 横塚 将志(産総研) 伊達 央(筑波大学) 3I2-06 12:15~ 意図的な効用誤推定誘導に対応する能動推論を用いた自動交渉エージェントの検討 ○木村 駿希(東京科学大学) 仁科 繁明(HRI-JP) 芦澤 剛(東京科学大学) Yen Benjamin(東京科学大学) 中臺 一博(東京科学大学)	3J2 GS23:サービスロボット・インフラ点検ロボット(2/2) 岡朋宏(白山工業極限環境ロボット研究所)、菅沼直孝(東芝エネルギーシステムズ) 3J2-01 11:00~ ぬいぐるみ型ロボットにおけるバイタルサイン測定の安定化への取り組み ○水間 大騎(富山県立大学) 小柳 健一(富山県立大学) 李 豊羽(富山県立大学) アルマスリアハメド(富山県立大学) 増田 寛之(富山県立大学) 澤井 圭(富山県立大学) 3J2-02 11:15~ 健康活動への参加を促すロボット声かけシステムの開発と評価:ドイツ話者と日本語話者との比較 ○熊谷 和実(理研) Simon Stock(ローゼンハイム応用科学大) Markus Schinle(オッフエンブルク大) Christina Wenzel(カールスルーエ工科大) Marius Gerdes(カールスルーエ工科大) 三宅 徳久(理研) Wilhelm Stork(カールスルーエ工科大) 大武 美保子(理研) 3J2-03 11:30~ テザー牽引とプロペラ推進の協調によって移動する浴槽掃除ロボットの開発 ○多田 亘輝(早稲田大学) 石橋 啓太郎(早稲田大学) 石井 裕之(早稲田大学) 3J2-04 11:45~ 歩行空間の危険箇所点検を目的とした車両型ロボットに関する研究 ○原口 武輝(長崎大学) 西竹 一慶(長崎大学) 河野 純希(長崎大学) 山本 郁夫(長崎大学) 内堀 洋(長崎大学) 盛永 明啓(長崎大学) 平川 一成(大成ロテック) 3J2-05 12:00~ 水力発電所の低照度環境でのドローン自動巡回点検技術 ○上田 鑑司(東芝エネルギーシステムズ) 川端 俊一(東芝エネルギーシステムズ) 坂本 直弥(東芝エネルギーシステムズ) 向 利昌(東芝エネルギーシステムズ) 3J2-06 12:15~ 水路トンネル点検用自律船のオプティカルフローを用いた速度制御に関する研究 ○梶原 拳斗(長崎大学) 平松 宗一郎(長崎大学) 盛永 明啓(長崎大学) 山本 郁夫(長崎大学) 泉 保則(夢想科学株式会社)	3K2 OS26:空間知能化とロボティクス(2/3) 橋本秀紀(中央大学)、李周浩(立命館大学) 3K2-01 11:00~ 人物選択に基づくテレプレゼンスロボットネットワークの利用シーンを想定したデモンストレーション ○塚本 葵(明治大) 関 真哉(明治大) 森岡 一幸(明治大) 3K2-02 11:15~ 自己増殖型ファジィスバイキングニューラルネットワークを用いた移動ロボットのトポジカル経路計画 ○島田 悠生(ファジィロボ研/東京高専) 東海林 優也(ファジィロボ研/都立産技研/都立大) 永嶋 圭佑(ファジィロボ研/電通大) 高根沢 皓誠(ファジィロボ研/都立大) 浦木 晴仁(ファジィロボ研/都立大) 道川 稜平(ファジィロボ研/京大) 武居 直行(ファジィロボ研/都立大) 久保田 直行(ファジィロボ研/都立大) 3K2-03 11:30~ 自己増殖型ファジィスバイキングニューラルネットワークを用いた移動ロボットのアフォーダンス知覚と行動調停 ○東海林 優也(ファジィロボ研/都立産技大/都立大) 永嶋 圭佑(ファジィロボ研/電通大) 島田 悠生(ファジィロボ研/東京高専) 高根沢 皓誠(ファジィロボ研/都立大) 宮 拓巳(ファジィロボ研/都立大) 神山 総一郎(ファジィロボ研/都立大) 道川 稜平(ファジィロボ研/京大) 武居 直行(ファジィロボ研/都立大) 久保田 直行(ファジィロボ研/都立大) 3K2-04 11:45~ ロボットを使用したゼロショット検出器による軽量モデルの自動作成 ○日内地 功暉(拓殖大学) 何 宜欣(拓殖大学) 3K2-05 12:00~ 電池残量と居住者との干渉を考慮した家庭内WPT-Robotの給電計画手法 ○高井 康成(法政大学・理工学部) 大場 光稀(法政大学・理工学部) 鮎川 矩義(法政大学・理工学部) 中村 壮亮(法政大学・理工学部)	3L2 OS31:科学技術の社会実装指向研究開発およびDX・RX教育の実践(2/3) 久池井茂(北九州工業高等専門学校)、多羅尾進(東京工業高等専門学校) 3L2-01 11:00~ らっきょうを対象とした農業用種子封入テープ上の球根整列・評価システム ○藤村 悠介(東京高専) 河上 ゆずみ(東京高専) 武川 淨迦(東京高専) 多羅尾 進(東京高専) 3L2-02 11:15~ インホイールモータを適用した独立操舵・駆動ユニット用制御システムの試作 今泉 天翔(東京高専) ○澤田 那由多(東京高専) 富沢 哲雄(東京高専) 多羅尾 進(東京高専) 3L2-03 11:30~ ロボットアーム制御を題材としたデジタルツイン教材の開発 ○佐々木 智也(東理大) 吉田 英一(東理大)

9月5日(金) AM2			
M室(M-278)	N室(M-374)	O室(M-135)	P室(くらまえホール)
3M2 OS14:オープンハードウェアと学習制御(2/4) 河原塚健人(東京大学)、室岡雅樹(産業技術総合研究所) 3M2-01 11:00~ π 0とALPHA2に基づく物体操作の一検討 ○榎屋 望(筑波大学) YUNHAN LI(筑波大学) 鴻巣 匡志(筑波大学) 稲見 洸紀(筑波大学) 境野 翔(筑波大学) 3M2-02 11:15~ 等身大双腕ロボットの強化学習による鉄棒大車輪動作の獲得 ○岩田 歩(東京大学) 河原塚 健人(東京大学) 米田 慶太(東京大学) 岡田 慧(東京大学) 3M2-03 11:30~ 足元を見た一人称視点による2足ロボットの連続跳躍動作の強化学習 ○大澤 俊介(名工大) 小島 寛以(名工大) 藤井 俊輔(名工大) 上村 知也(大阪大) 佐野 明人(名工大) 3M2-04 11:45~ AIST-Bimanual-Manipulation: リーダフオロワ型遠隔操作による両腕ロボット学習のためのデータセット ○元田 智大(産総研) 室岡 雅樹(産総研) 中條 亨一(産総研) 牧原 昂志(産総研) Hanbit Oh(産総研) Muttaqien Muhammad(産総研) 花井 亮(産総研) 白井 圭佑(産総研) Floris Erich(産総研) 堂前 幸康(産総研) 3M2-05 12:00~ 腰関節を有する四脚ロボットKLEINYIによる強化学習に基づく立ち上がり動作と二足歩行の実現 ○米田 慶太(東京大学) 河原塚 健人(東京大学) 服部 高拓(東京大学) 岡田 慧(東京大学)	3N2 OS10:飛行ロボティクス(2/4) 坂口聡範(九州大学)、鈴木智(千葉大学) 3N2-01 11:00~ テレスコピック機構を用いた1軸伸縮フレームを有するドローンの提案 ○坂口 聡範(九大) 3N2-02 11:15~ ロータ分散型マニピュレータにおけるトルク・推力複合動力学に基づく動的変形制御 ○杉原 和輝(東大) 趙 漢居(東大) 岡田 慧(東大) 3N2-03 11:30~ 多自由度アクティブ係留アームを有するエアリアルマニピュレータの開発 ○森山 翔治(東京高専) 原口 大輔(近畿大) 3N2-04 11:45~ 小型全方位クアドローターの自律飛行システム構成法 ○北川 昌樹(東大) 杉原 惇一朗(東大) 李 勤傑(東大) 趙 漢居(東大) 3N2-05 12:00~ 山岳遭難救助を想定したUAVIによる遠隔物資輸送 ○木村 元弥(慶應義塾大環境情報学部) 竹内 壮志(慶應義塾大環境情報学部) ローソン 文(慶應義塾大環境情報学部) 武田 圭史(慶應義塾大環境情報学部)		

9月5日(金) AM2

Q室(くらまえホール)

R室(くらまえホール)

9月5日(金) PM1			
A室(M-110)	B室(M-107)	C室(M-103)	D室(M-101)
3A3 GS3:アクチュエータ(1/2) 野田哲男(大阪工業大学)、部矢明(名古屋大学) 3A3-01 13:30～ ビジュアルフィードバックによる骨格筋バイオフィードバックの個性差を補償可能な変位制御 ○後藤 伊心(名古屋大) 金 恩恵(名古屋大) 竹内 大(名古屋大) 長谷川 泰久(名古屋大) 福田 敏男(名古屋大) 3A3-02 13:45～ 力増幅機構と形状記憶合金を用いたアクチュエータの開発 ○高井 勇希(金沢工業大学) 出村 公成(金沢工業大学) 3A3-03 14:00～ せん断増粘流体を用いたアクチュエータの開発 ○梅原 万輝(金沢工業大学) 出村 公成(金沢工業大学)	3B3 GS20:福祉・パワーアシスト(1/2) 古川淳一朗(和歌山大学)、宮寄哲郎(東京大学) 3B3-01 13:30～ 病院等の障害物密集空間における電動車いす操縦支援システムの提案 ○武田 直樹(富山大学) 戸田 英樹(富山大学) 3B3-02 13:45～ 電動車椅子用ロボットアームの到達範囲を拡大する可動式台座 ○劉 延展(東京電機大学) 高畑 智之(東京電機大学) 3B3-03 14:00～ 介助用電動パワーアシスト車いすのための直進通路における衝突回避手法 ○山本 空澄(群馬高専) 神田 翔汰(前工大) 李 沛讓(前工大) 市村 智康(群馬高専) 3B3-04 14:15～ 同一形状部材による劣駆動指屈曲メカニズムを有する義手用ロボットハンドの開発 ○中村 裕哉(電通大) 呉 開元(電通大) 井上 祐希(電通大) 矢吹 佳子(電通大) 東郷 俊太(電通大) 横井 浩史(電通大) 3B3-05 14:30～ 麻痺手による握み動作と摘み動作を補助するセルフレック機構を用いたハンドアシストデバイスの開発 ○早崎 圭克(横国大) 加藤 龍(横国大)	3C3 GS14:ロボットハンド(1/2) 山野井佑介(東京理科大学)、横田論(福岡工業大学) 3C3-01 13:30～ 手首の回内外動作を可能にする加速度センサ付き筋電義手の研究 ○早川 舜晟(電通大) 山野井 佑介(理科大) 井上 祐希(電通大) HAI JIANG(電通大) 矢吹 佳子(電通大) 横井 浩史(電通大, 株式会社Mu-BORG) 3C3-02 13:45～ 把持性能向上のための受動安定性を有する筋電義手用指機構の開発 ○HAI JIANG(電通大) 中村 裕哉(電通大) 井上 祐希(電通大) 呉 開元(電通大) 山野井 佑介(理科大) 矢吹 佳子(電通大) 東郷 俊太(電通大) 横井 浩史(電通大, 株式会社Mu-BORG) 3C3-03 14:00～ 遠隔復旧を組み込んだデータ駆動型自律ロボット ○馬場 裕康(株式会社デンソー) 高橋 稔(株式会社デンソー) 茂木 陽太郎(株式会社デンソー) 3C3-04 14:15～ バイラテラル制御のための腱駆動ロボットフィンガーシステム設計 ○迫 秀太(芝浦工業大学) 島田 明(芝浦工業大学) 3C3-05 14:30～ 重力下方の支持を活かした並列駆動2自由度グリッパの開発 ○薛 軼同(立命館大学) 王 忠奎(立命館大学) 川村 貞夫(立命館大学)	3D3 GS12:ソフトロボット・フレキシブルロボット(1/2) 平井慎一(立命館大学)、福原洸(東北大学) 3D3-01 13:30～ 腱の巻き付きと経路短絡を考慮した腱駆動アームの設計最適化 ○佐原 侑太(東大) 河原塚 健人(東大) 岡田 慧(東大) 3D3-02 13:45～ 空圧を利用した磁石式自動振動子の固有振動数特性 ○張 広也(東京科学大) 折金 悠生(東京科学大) 塚越 秀行(東京科学大) 3D3-03 14:00～ モーションキャプチャによるテレプレゼンスロボットのソフトアームの操作方法 ○平野 優輝(大阪工大) 谷口 浩成(大阪工大) 3D3-04 14:15～ 上腕を模倣した3自由度6筋ハードウェアにおける筋骨格ポテンシャル法の有効性検証 ○柴田 翔太(中京大) 木野 仁(中京大) 3D3-05 14:30～ 長距離配管内移動を目指したTwin-tube式移動体の開発 ○石井 陽樹(Science Tokyo) 佐藤 可惟(Science Tokyo) 長津 雄也(Science Tokyo) 塚越 秀行(Science Tokyo) 折金 悠生(Science Tokyo)

9月5日(金) PM1			
E室(M-123)	F室(M-124)	G室(M-157)	H室(M-155)
3E3 GS8:ヒューマノイド(1/2) 池田篤俊(近畿大学)、大西祐輝(千葉工業大学) 3E3-01 13:30～ エネルギー効率の評価に基づき歩容を最適化する人型ロボットの重心軌道計画 ○花崎 仁美(無所属) 3E3-02 13:45～ ハードウェア的に成長するヒューマノイドの開発 ○平松 凌空(工学院大学大学院) 高信 英明(工学院大学) 鈴木 健司(工学院大学) 宋 小奇(工学院大学) 3E3-03 14:00～ 両脚の歩容パターンを生成する筋骨格ヒューマノイドロボット用人工脊髄ICの開発 ○國分 優剛(日本大学) 中村 龍吉(日本大学) 平澤 賛久(日本大学) 齊藤 健(日本大学) 内木場 文男(日本大学) 金子 美泉(日本大学) 3E3-04 14:15～ 関節に剛性可変機構をもつ2足走行ロボットのための剛性楕円計算による脚剛性制御の検証 ○萩野 友惟(早大院) 大澤 羽(早大院) 金丸 光希(早大院) 津野 太希(早大院) 奥山 秀伸(早大院) 泰間 一輝(早大院) Alvaro Gustavo Ramon Casas(早大院) 川上 泰雄(早大スポーツ科学学術院) 林 憲玉(神奈川大工学部・早大ヒューマノイド研究所) 高西 淳夫(早大理工学術院・早大ヒューマノイド研究所) 大谷 拓也(芝浦工業大学・早大ヒューマノイド研究所) 3E3-05 14:30～ 立脚中に関節弾性を変更可能な二足走行ロボット足部の開発 ○大澤 羽(早大院) 萩野 友惟(早大院) 津野 太希(早大院) 金丸 光希(早大院) 奥山 秀伸(早大院) 泰間 一輝(早大院) Alvaro Gustavo Ramon Casas(早大院) 川上 泰雄(早大スポーツ科学学術院) 林 憲玉(神奈川大工学部・早大ヒューマノイド研究所) 高西 淳夫(早大理工学術院・早大ヒューマノイド研究所) 大谷 拓也(芝浦工業大学・早大ヒューマノイド研究所)	3F3 IS3:Robotics, Mechatronics and Automation(3/4) Kazuhiro Shimonomura(Ritsumeikan University)、Paul Hannibal(Ritsumeikan University) 3F3-01 13:30～ Toward Physically Grounded SIM2REAL for Aerial Robotics: Evaluating Environmental Challenge Transfer with Disaster Simulator ○Logan Joslin(Kyoto University of Advanced Sciences) Yoshihiro Sato(Kyoto University of Advanced Sciences) 3F3-02 13:45～ Decentralized Robotic Swarm Guidance with Connectivity Recovery under Robot Failures ○Trung Hieu Pham(Nagaoka University of Technology) Yuki Kamihoriuchi(Kyoto University) Takahiro Endo(Nagaoka University of Technology) 3F3-03 14:00～ Fundamental Study of Kinematics and Hydrodynamics Modeling of a Flapping-Wing Robotic Penguin ○Numan Amri Maliky (Science Tokyo) Hong Guan Tan (Science Tokyo) Hiroto Tanaka (Science Tokyo) 3F3-04 14:15～ Addressing Ergonomic and Kinematic Limitations in Lower Limb Exoskeleton Biomechanical Design Lauren Peters(The Ohio State University) ○Anas Majumder (Kyoto University of Advanced Science) Sajid Nisar (Kyoto University of Advanced Science)	3G3 GS9:歩行ロボット(1/2) 梶田秀司(中部大学)、水上雅人(室蘭工業大学) 3G3-01 13:30～ 複数歩の予測区間を持つ体幹付きコンパス歩行のモデル予測制御 ○香川 高弘(愛工大) 大鋸 亮仁(愛工大) 3G3-02 13:45～ 二足歩行ロボットにおける上半身を利用した旋回動作 ○血海 佑翔(大阪工大) 田熊 隆史(大阪工大) 3G3-03 14:00～ 人型ロボットにおける視覚情報を利用した障害物有歩行調整及びビッキング動作とその予備的検証 ○山田 浩輝(法政大学) 金子 慎一郎(富山高専専門学校) チャビ ゲンツィ(法政大学) 3G3-04 14:15～ 2足歩行安定化制御器の深層強化学習による生成 ○梶田 秀司(中部大) 3G3-05 14:30～ 4連油圧シリンダモジュールを用いた軽量2脚ロボットの設計 ○下入佐 太一(立命館大学) 加藤 丈琉(立命館大学) 玄 相昊(立命館大学)	3H3 GS21:生活支援ロボット(1/2) 宮田なつき(産業技術総合研究所)、JIANGMING(東京科学大学) 3H3-01 13:30～ 両側性訓練に基づいた片麻痺患者のための手指のリハビリ器具の提案 ○佐藤 翔太(富山大学) 戸田 英樹(富山大学) 3H3-02 13:45～ 姿勢自由度向上を目的とした脳卒中上肢リハビリテーション装置の開発 ○赤松 克哉(富山大学) 戸田 英樹(富山大学) 3H3-03 14:00～ 腕の持ち上げ姿勢を維持する補助デバイスの開発 ○木村 威(早大院) 石橋 啓太郎(早大) 石井 裕之(早大) 3H3-04 14:15～ VRと筋電フィードバックを用いた知覚介入による運動主体感維持のための最小可知差異の検討 ○星野 恵(東京大学) Qi An(東京大学) 長谷川 哲也(東京大学) 太田 順(東京大学) 四津 有人(東京大学)

9月5日(金) PM1			
I室(M-178)	J室(M-B07)	K室(M-B104)	L室(M-B43)
3I3 GS7:生物模倣ロボット(1/2) 田中博人(東京科学大学)、青木岳史(千葉工業大学) 3I3-01 13:30～ 軟体生物への筋骨格ポテンシャル法の拡張 ○植木 優仁(中京大) 田原 健二(九大) 木野 仁(中京大) 3I3-02 13:45～ 砂潜行ロボットのための二枚貝の斧足先端部の周期運動に関する実験的検討 ○佐藤 凌太(早稲田大学大学院) 伊藤 大知(茨城大学) 小峯 秀雄(早稲田大学) 石橋 啓太郎(早稲田大学) 石井 裕之(早稲田大学) 3I3-03 14:00～ 前進移動するワイヤ駆動式ミズ型ロボットに関する研究 ○岡本 侑磨(大阪公立大学大学院) 星加 拓海(大阪公立大学大学院) 小林 翔太(大阪市立大学大学院) 伊藤 友紀(大阪公立大学大学院) 齋藤 充(森村金属) 伊東 淳一(森村金属) 中島 有利佳(森村金属) 高田 洋吾(大阪公立大学大学院) 3I3-04 14:15～ ワイヤ駆動式ミズ型ロボットの旋回移動に関する研究 ○星加 拓海(大阪公立大学大学院) 岡本 侑磨(大阪公立大学大学院) 伊藤 友紀(大阪公立大学大学院) 谷田 大(大阪公立大学大学院) 高光 宜美(大阪公立大学大学院) 齋藤 充(森村金属) 伊東 淳一(森村金属) 中島 有利佳(森村金属) 高田 洋吾(大阪公立大学大学院) 3I3-05 14:30～ 齧齧関数に基づく局所フィードバックを用いた自律分散制御型ボンプにおける混合および搬送運動の切り替え ○鶴見 光哉(中央大) 足立 凌輔(中央大) 丹野 喬瑛(中央大) 伊藤 文臣(中央大) 花村 朋樹(信州大) 梅舘 拓也(信州大) 中村 太郎(中央大)	3J3 GS19:歩行者とロボティクス・ウェアラブルデバイス(1/2) 今村由芽子(産業技術総合研究所)、小竹元基(東京科学大学) 3J3-01 13:30～ 自律移動ロボットによる照度急変環境下での人物追従走行 ○糸谷 和晃(TDU) 井上 貴浩(TDU) 3J3-02 13:45～ 歩行者予測に基づく深層強化学習による移動ロボットの衝突回避 ○富田 雄也(芝浦工業大学) 島田 明(芝浦工業大学) 3J3-03 14:00～ 自律移動ロボットのための3D骨格情報に基づく歩きスマホ検出 ○只野 駿也(東北大) 田村 雄介(東北大) 平田 泰久(東北大) 3J3-04 14:15～ 人物検出と走行環境の形状分類による行動モデル切り替えを用いた人追従ロボットの開発 ○落合 真聡(明治大) 森岡 一幸(明治大) 3J3-05 14:30～ 群衆流れ場における人流クラスタリングに基づく自律追従移動ロボットの経路生成 ○重本 竜声(青学大) 木村 裕紀(青学大) 田崎 良佑(青学大)	3K3 OS26:空間知能化とロボティクス(3/3) 新妻実保子(中央大学)、中村杜亮(法政大学) 3K3-01 13:30～ 3次元物体認識のための自己増殖型ニューラルネットワークによる教師無し競合学習と点群深層学習の統合 ○永嶋 圭佑(ファジィ研/電通大) 馬場 雄大(ファジィ研/電通大) 東海林 優也(ファジィ研/都立産技大/都立大) 久保田 直行(ファジィ研/都立大) 3K3-02 13:45～ 知能化空間の構成を容易にするための連続的自動探索を用いた分散カメラの位置姿勢推定 ○岩崎 俊介(明治大) 森岡 一幸(明治大)	3L3 OS31:科学技術の社会実装指向研究開発およびDX・RX教育の実践(3/3) 多羅尾進(東京工業高等専門学校)、久池井茂(北九州工業高等専門学校) 3L3-01 13:30～ ロボット開発のための研究倫理審査システム ○小濱 聖子(東洋大学) 筒井 一穂(東洋大学) 高萩 智也(東洋大学) 福島 マシューJ.M.(東洋大学) 松浦 和也(東洋大学) 3L3-02 13:45～ アニマトロニクスコンテストを通じた創造的ロボットの教育の試み ○松野 孝博(近畿大学) 澤邊 太志(奈良先端科学技術大学院大学) 秋吉 拓斗(奈良先端科学技術大学院大学) 3L3-03 14:00～ 森政弘のロボット教育に学ぶ創造性育成とSTEAM教育の社会実装 ○門田 和雄(神奈川工大) 村松 浩幸(信州大) 3L3-04 14:15～ LLM/VLMを用いた産業用ロボットの動作指示システムの対象物の違いによる性能の確認 ○西田 亮介(株式会社チトセロボティクス) 川村 貞夫(株式会社チトセロボティクス/立命館大学) 立花 京(株式会社チトセロボティクス) 加古川 篤(立命館大学) 清水 悠太(立命館大学) 島田 伸敬(立命館大学)

9月5日(金) PM1			
M室(M-278)	N室(M-374)	O室(M-135)	P室(くらまえホール)
3M3 OS14:オープンハードウェアと学習制御(3/4) 河原塚健人(東京大学)、中川友紀子(アールティ) 3M3-01 13:30～ オープンハードウェアMEVIUSを活用した2次開発とオープンな開発のための取り組み ○横原 豊(株式会社アールティ) 福田 健二(東京科学大学) 塩谷 昌行(株式会社アールティ) 中原 弘貴(株式会社アールティ) 3M3-02 13:45～ 制御周期の短縮によるバイラテラル制御の高精度化と学習応用の可能性 ○稲見 洸紀(筑波大学) 大明 準治(筑波大学) 境野 翔(筑波大学) 辻 俊明(埼玉大学) 3M3-03 14:00～ 受動的身体性を重視したけんけんロボットのFew-shot ○小島 寛以(名工大) 川口 達也(名工大) 上村 知也(大阪大) 佐野 明人(名工大) 3M3-04 14:15～ 身体性の違いに対応する模倣学習のための関節行列の提案 ○恒川 禎貴(名城大学) 関山 浩介(名城大学) 3M3-05 14:30～ インターフェイスを横断する作業教示フレームワーク ○板寺 駿輝(産総研) 青木 淳(産総研／筑波大) 斉藤 真樹(産総研／慶應大)	3N3 OS10:飛行ロボティクス(3/4) 鈴木智(千葉大学)、三輪昌史(徳島大学) 3N3-01 13:30～ 【招待講演】誰もが安全な社会を作るー小型産業用ドローンが作り出す世界ー ○関 弘圭(株Liberaware) 和田 哲也(株Liberaware) 3N3-02 13:45～ 狭小空間でのドローン飛行における空力外乱の定量的評価 ○塩塚 竜也(九州大学) 永富 匠真(広島大学) 原横 真也(久留米工業高等専門学校) 田中 諒(久留米工業高等専門学校) 坂東 麻衣(九州大学) 外本 伸治(九州大学) 3N3-03 14:00～ 小型磁気センサを用いたプロペラ変形量計測に基づく推力推定手法の提案 ○齊藤 樹希(芝浦工大) 安孫子 聡子(芝浦工大) 佐藤 大祐(都市大) 辻田 哲平(防衛大) 3N3-04 14:15～ 風洞試験によるウェアラブルヒト飛行装置の空力特性に関する検討 木村 桂大(JAXA) ○大瀬戸 篤司(JAXA) 和田 大地(JAXA) 玉山 雅人(JAXA) 3N3-05 14:30～ ウェアラブルなヒト飛行装置の推力偏向機構に関する試験検証 ○和田 大地(emblem) 國安 清治(emblem) 新城 世紀斗(emblem) 長濱 賢吾(emblem)		3P3 GSP:ポスターGS(4/5) 上野浩史(宇宙航空研究開発機構)、琴坂信哉(埼玉大学) 13:45～15:30 3P3-01 軽量性と制御性を備えた空気圧駆動システムのためのボベットバルブのモデル化 ○吉田 龍史(九州大学) 木口 量夫(九州大学) 西川 鋭(九州大学) 3P3-02 大口径ソレノイドによるボール射出機能の入出力同定 富永 歩(北九高専) ○富永 萌子(西工大) Wiwatwarin Thanisorn(Kasetsart University Bangkokhen) 武村 泰範(西工大) 石井 和男(九工大) 3P3-03 離地感覚共有のためのウェアラブル足裏感覚共有システムの開発 ○川村 周平(SIT) 大谷 拓也(SIT) 3P3-04 男性用トイレにおける小便器奥の壁推定手法の開発 ○佐々木 蒼(明治大) 3P3-05 河道閉塞における災害現場可視化のための地形変化監視システム ○葛西 柊摩(千葉工大) 安藤 波音(千葉工大) 浅生 俊希(千葉工大) 中村 亮(千葉工大) 永谷 圭司(筑波大) 藤井 浩光(千葉工大) 3P3-06 白線画像認識によるRTG走行制御の位置・姿勢計測技術の開発 ○長内 福智(三井E&S) 滝澤 一樹(三井E&S) 美尾 樹(三井E&S) 中田 成幸(三井E&S) 王 世宇(三井E&S) 高橋 賢太郎(三井E&S) 3P3-07 軌道上サービスを実現するためのカラーマーカを用いた相対位置姿勢計測 ○西田 竣(東京理科大学) 西田 信一郎(東京理科大学) 高久 雄一(東京理科大学) 木村 真一(東京理科大学)

9月5日(金) PM1

Q室(くらまえホール)	R室(くらまえホール)
3Q3 GSP:ポスターGS(5/5) 中西淳(名城大学)、小林祐一(静岡大学) 13:45～15:30 3Q3-01 対象物の3D情報に基づくロボット軌道動作生成システムの検証 ○劉 沫言(早稲田大) 汪 偉(早稲田大) 李 全賢(早稲田大) 菅野 重樹(早稲田大) 3Q3-02 心拍数に基づく抑揚変化が会話ボットとの共感形成に与える影響 ○野口 裕太(立命館大) 野方 誠(立命館大) 3Q3-03 FPGA実装された近似GMM型オープンセット認識手法による筋電義手制御システム ○柏木 僚太(横国大) 迎田 隆幸(KISTEC/横国大) 島 圭介(横国大) 3Q3-04 サイバネティックアバター技術を盛り込んだ標準仕様にに基づくロボットサービスのサンプル実装 ○成井 一紀(SIT) 吉見 卓(SIT) 3Q3-05 自律移動の経路計画に向けた3次元地図からの2.5次元地図生成手法 ○黒瀬 太一(大阪工業大学) 坂本 真之輔(大阪工業大学) 小谷 亮太(大阪工業大学) 井上 雄紀(大阪工業大学) 3Q3-06 自律移動ロボットのための価値反復とA*探索を組み合わせた大域経路計画 ○中村 啓太郎(千葉工業大学) 林原 靖男(千葉工業大学) 上田 隆一(千葉工業大学) 3Q3-07 足音の音響スペクトログラムとCNNを用いた屋内場所識別 ○坂上 智朗(大工大) 小林 裕之(大工大) 3Q3-08 移動ロボットのためのベクトル量子化による占有格子地図の圧縮と圧縮したままの地図を利用した自己位置推定 ○船井 涼(千葉工業大学) 林原 靖男(千葉工業大学) 上田 隆一(千葉工業大学)	

9月5日(金) PM2			
A室(M-110)	B室(M-107)	C室(M-103)	D室(M-101)
3A4 GS3:アクチュエータ(2/2) 野田哲男(大阪工業大学)、竹内大(名古屋大学) 3A4-01 15:30～ 力制御における接触安定問題を緩和する流入 パワー抑制制御の提案 ○北田 朝飛(株式会社人機一体) 金岡 克弥(株式会社人機一体) 3A4-02 15:45～ 空電ハイブリッド2自由度モータの実機検証によ る空電駆動特性調査 ○澤村 優斗(名古屋大学) 部矢 明(名古屋大学) 井上 剛志(名古屋大学) 3A4-03 16:00～ サービスロボット用モータの柔らかさと瞬時出 力を両立する設計方法 ○奥松 美宏(トヨタ自動車)	3B4 GS20:福祉・パワーアシスト(2/2) 高畑智之(東京電機大学)、加藤龍(横浜国立 大学) 3B4-01 15:30～ 空気圧人工筋を用いたランニング用スーツの 開発と性能評価 ○若井 祐樹(東京大) 宮崎 哲郎(東京大) 川崎 健嗣(東京大) 3B4-02 15:45～ ハンドヘルド3Dスキャナを用いた重度肢体不 自由者における下肢むくみ変化量の計測手法の 提案 ○高嶋 淳(国リハ研) 江口 友一(日産自動車) 白銀 暁(国リハ研) 眞田 一志(横浜国立大学) 倉林 大輔(東京科学大学) 緒方 徹(東京大学) 3B4-03 16:00～ Transformer-based外骨格ロボット学習による 複数動作支援方策の獲得 ○古川 淳一朗(理化学研究所GRP、和歌山大 学、ATR) 森本 淳(理化学研究所GRP、京都大学、ATR)	3C4 GS14:ロボットハンド(2/2) 辻徳生(金沢大学)、西村斉寛(金沢大学) 3C4-01 15:30～ Non-surrounding特性を有する3次元物体の ケーシング ○高根沢 拓夢(千葉工業大学) 長尾 峻輔(千葉工業大学) 王 志東(千葉工業大学) 3C4-02 15:45～ 深層学習を用いた低自由度制御のためのシナ ジー獲得 ○東 和樹(大阪大) 東森 亮(大阪大) 3C4-03 16:00～ 力強いなじみ把持を実現する指関節ロック機構 を用いた3自由度筋電義手の開発 ○亀石 知章(横国大) 大場 玄翔(横国大) 安田 遼平(横国大) 加藤 龍(横国大) 3C4-04 16:15～ 食料雑貨のピックングを目的とした汎用ロボッ トハンド設計のための対象物セットの選定 ○乾 秀介(神戸大) 東 琉矢(神戸大) 田崎 勇一(神戸大) 横小路 泰義(神戸大)	3D4 GS12:ソフトロボット・フレキシブルロボット(2/2) 平光立拓(金沢大学)、新山龍馬(明治大学) 3D4-01 15:30～ ブロック連結型ソフトロボットのための 空気圧 型駆動ブロック ○吉永 智哉(立命館大学) 安藤 潤人(立命館大学) 野間 春生(立命館大学) 3D4-02 15:45～ 空気圧人工筋と2自由度球面リンク機構を用い た3自由度手首の試作と水中物体把持 ○松本 侑大(立命館大学) 玄 相晃(立命館大学) 3D4-03 16:00～ フライキャストिंगの再現に向けたマニピュ レータの試作と検証 ○袴田 遼典(科学大) 遠藤 央(科学大) 菅原 雄介(科学大) 3D4-04 16:15～ 一本釣りを模した弾性ロッドアームの提案 ○辻本 武(立命館大学) 玄 相晃(立命館大学)

9月5日(金) PM2			
E室(M-123)	F室(M-124)	G室(M-157)	H室(M-155)
3E4 GS8:ヒューマノイド(2/2) 玄相昊(立命館大学)、梶田秀司(中部大学) 3E4-01 15:30～ ユニカルクランク機構による二脚ロボットの膝に適した小型関節 ○駒形 光夫(オムロン(株)) 川越 清政(オムロン(株)) 今西 健太(オムロン(株)) 杉原 知道(オムロン(株)) 上岡 拓未(オムロン(株)) 3E4-02 15:45～ 競技用義足の柔軟変形を含むハイブリッドリンク系の強化学習による適応的ランニング動作のシミュレーション ○嶋根 裕太(東大) 山本 江(東大) 3E4-03 16:00～ 速度補正を導入した高速遠隔操縦向けヒューマノイドロボット操縦システム ○高柳 岳(芝浦工業大学大学院) 長島 雅由(早稲田大学大学院) 大谷 拓也(芝浦工業大学) 3E4-04 16:15～ 等身大ヒューマノイドの遠隔操縦システムにおける予測身体姿勢提示機能の提案 ○吉岡 滉起(東京大学) 小島 邦生(東京大学) 岡田 慧(東京大学)	3F4 IS3:Robotics, Mechatronics and Automation(4/4) Paul Hannibal(Ritsumeikan University)、Kazuhiro Shimonomura(Ritsumeikan University) 3F4-01 15:30～ Gas Source Localization via Spatial Decomposition and Multi-Modal Environmental Analysis ○Huu Quoc Dong Tran(Institute of Science Tokyo) Duc-Nhat Luong(Institute of Science Tokyo) Hayato Dan(Institute of Science Tokyo) Daisuke Kurabayashi(Institute of Science Tokyo) 3F4-02 15:45～ Coordinated Control of A Tethered Aquatic-Aerial System ○Thinh Huynh(Pukyong National University) Jung-Suk Park(Pukyong National University) Yoshinobu Hagiwara(Soka University) Yoshiaki Mizuchi(Tamagawa University) Yong-Woon Choi(Soka University) Young-Bok Kim(Pukyong National University) 3F4-03 16:00～ Force Modeling of Robot-Environment Interaction in Granular Media ○Jiaxin Liu(Ritsumeikan University) Zhongkui Wang(Ritsumeikan University)	3G4 GS9:歩行ロボット(2/2) 上村知也(大阪大学)、米田完(千葉工業大学) 3G4-01 15:30～ 柔軟な体幹と神経振動子を有する四脚モデルにおける体幹関節位置と脚間初期位相差が歩行に与える影響 ○三坂 昇平(大阪工大) 田熊 隆史(大阪工大) 3G4-02 15:45～ 接地点周りの角運動量に基づく3脚ロボットの転倒抑制歩行制御 ○林 湖山(立命館大学) 植村 充典(立命館大学) 3G4-03 16:00～ 不整地での安定歩行を目的とした 強化学習による四足歩行動作生成 ○ウオン マタイ(東京大学) 劉 玉彬(東京大学) 箱田 峻(東京大学) 大石 岳史(東京大学)	3H4 GS21:生活支援ロボット(2/2) 宮田なつき(産業技術総合研究所)、鄭聖熹(大阪電気通信大学) 3H4-01 15:30～ 経由点制約付き最適制御による装着型ロボットの自立歩行の軌道計画 大鋸 亮仁(愛工大) ○香川 高弘(愛工大) 3H4-02 15:45～ 転倒衝撃低減システムのリハビリテーションにおける実用性の検討 ○藤澤 壮志(長寿研) 霜島 大希(長寿研) 西村 匡弘(長寿研) 吉見 立也(長寿研) 加藤 健治(長寿研)

9月5日(金) PM2			
I室(M-178)	J室(M-B07)	K室(M-B104)	L室(M-B43)
3I4 GS7:生物模倣ロボット(2/2) 中村太郎(中央大学)、亀川哲志(岡山大学) 3I4-01 15:30～ マングルラックを用いたハチドリ型羽ばたき飛行ロボットのフラッピング制御による高効率なホバリングに関する研究 ○松山 玲央(東京科学大学) 伊藤 達哉(東京科学大学) 田中 博人(東京科学大学) 3I4-02 15:45～ 省自由度ヘビ型ロボットの開発 ○高岡 昂生(千葉工大) 青木 岳史(千葉工大) 3I4-03 16:00～ 強化学習による粘性変化に適応可能なヘビ型ロボットのうねり運動制御 ○木元 剛士(大阪公立大) 山野 彰夫(大阪公立大) 本田 康平(名古屋大) 岩佐 貴史(大阪公立大) 3I4-04 16:15～ 剛性の低い弾性腱駆動ロボットアームの駆動メカニズムの研究 ○柴原 瑞暉(山形大学) 水戸部 和久(山形大学) 3I4-05 16:30～ 円筒回転運動を想定した人の手の操り動作の機能解析 ○山野井 佑介(理科大) 三宅 昭輝(理科大) 阪田 治(理科大)	3J4 GS19:歩行者とロボティクス・ウェアラブルデバイス(2/2) 島田明(芝浦工業大学)、長谷川泰久(名古屋大学) 3J4-01 15:30～ 人-ロボットの相互作用におけるIMUセンサを用いた位置推定手法 ○松下 佳樹(富山県立大学) アルマスリ アハメド(富山県立大学) 小柳 健一(富山県立大学) 李 豊羽(富山県立大学) 増田 寛之(富山県立大学) 澤井 圭(富山県立大学) 3J4-02 15:45～ ニットセンサによる歩行姿勢評価の基礎的検討 ○今村 由芽子(産総研) 泉 小波(産総研) 3J4-03 16:00～ 治療支援に向けた個別筋解剖情報と高密度表面筋電位を統合した深部筋活動推定・可視化フレームワーク構築の検討 ○岡島 正太郎(名大) 川端 陸(名大、東大) 下田 真吾(名大) 3J4-04 16:15～ On-body Travel Arm: 体表を這行する拡張肢の提案 ○仲野 克磨(早稲田大) 岩崎 悠希子(早稲田大) 岩田 浩康(早稲田大) 3J4-05 16:30～ 脳卒中患者の歩行における筋シナジーグラフニューラルネットワーク解析 ○川端 陸(名古屋大学) 块 珏(Zhejiang Lab, Data Hub & Security Research Center) 安 琪(東京大学) 下田 真吾(名古屋大学)	3K4 OS9:水中ロボティクス 坂上憲光(龍谷大学)、上村宇之(広和マリンシステム部) 3K4-01 15:30～ 水中ロボットを搭載した水上ロボットの自律航行戦略の構築 ○白濱 真人(大阪公大) 藤永 拓矢(大阪公大) 3K4-02 15:45～ 海洋CO ₂ 回収システムを搭載したASVによる海洋酸性化緩和に関する研究 ○橋本 美空(長崎大学) 西村 賢介(長崎大学) 山本 郁夫(長崎大学) 盛永 明啓(長崎大学) 吉田 弘(海洋研究開発機構) 3K4-03 16:00～ 複数の自律型海中ロボットの縮尺修正を取り入れた単眼Visual SLAMに関する研究 ○細井 裕貴(明大) 松田 匠未(明大) 3K4-04 16:15～ 複数の自律型海中ロボットの機体間測位による経路制御手法 ○古川 達也(明大) 松田 匠未(明大) 3K4-05 16:30～ 水中ヘビ型ロボットの尾鰭の剛性と長さが運動効率に与える影響 ○王 琅(立命館大) 加古川 篤(立命館大) 刘 在阳(立命館大) 岩崎 裕斗(立命館大)	

9月5日(金) PM2			
M室(M-278)	N室(M-374)	O室(M-135)	P室(くらまえホール)
3M4 OS14:オープンハードウェアと学習制御(4/4) 河原塚健人(東京大学)、室岡雅樹(産業技術総合研究所) 3M4-01 15:30～ オープンハードウェアのライセンスに関する問題と提言 ○中川 友紀子(RT) 中川 範晃(RT) 鎌形 篤史(RT) 原 功(RT) 安江 達也(RT) 薬師川 楓(RT) 細田 耕(京大) 3M4-02 15:45～ ジョイントマッピング型リーダ装置によるモバイルマニピュレータのための直感的な遠隔操作システムの開発 ○若山 侑生(トヨタ自動車) 有馬 純平(トヨタ自動車) 奥松 美宏(トヨタ自動車) 3M4-03 16:00～ 模倣学習・バイラテラル制御向けマルチサイズ6自由度ロボットアーム ○武居 直行(ファジィロボ研/都立大) 東海林 優也(ファジィロボ研/都立産技大/都立大) 永嶋 主佑(ファジィロボ研/電通大) 高根沢 皓誠(ファジィロボ研/都立大) 道川 稜平(ファジィロボ研/京大) 和田 一義(ファジィロボ研/都立大) 久保田 直行(ファジィロボ研/都立大) 内山 純(都立産技大) 吉崎 航(アスラテック) 3M4-04 16:15～ ディスカッション ○河原塚健人(東京大学) 室岡雅樹(産業技術総合研究所) 中川友紀子(株式会社アールティ) 尾形哲也(早稲田大学)	3N4 OS10:飛行ロボティクス(4/4) 青野光(信州大学)、三輪昌史(徳島大学) 3N4-01 15:30～ 羽ばたき飛翔構造体の設計と鉛直方向ホバリング試験装置の提案 ○瀬音 貴陽(富山大学) 戸田 英樹(富山大学) 3N4-02 15:45～ デュアルモータ駆動羽ばたき翼ロボットのピッチ・ロール角のPD制御と飛行特性 ○青野 光(信州大) 清水 海樹(信州大院) 直井 俊樹(信州大院) 3N4-03 16:00～ 羽ばたき飛行ロボットののための歩行機構の開発 ○佐藤 陽威(都立大) 関野 詩音(都立大) アンワル カスブル(都立大) 雨宮 朝海(都立大) アフアー ムハammad・ラビップ(都立大) 望山 洋(筑波大) 武居 直行(都立大) 3N4-04 16:15～ 空陸両用型四足ロボットの複合移動様式と大型物体の空中把持運搬行動の実現 ○趙 漢居(東京大学) 3N4-05 16:30～ 夜光雲観測のための気球とグライダー型安定装置を用いた撮影システムの提案と開発 ○山口 凜太郎(明治大学大学院) 鈴木 健流(明治大学大学院) 金子 僚佑(明治大学大学院) 高田 拓(都立産業技術高専) 遠藤 哲歩(明治大学大学院) 石井 智士(立教大学) 吉田 理人(総合研究大学院大学) 富川 喜弘(国立極地研) 川上 莉奈(総合研究大学院大学) 加藤 恵輔(明治大学) 鈴木 秀彦(明治大学)		

9月5日(金) PM2

Q室(くらまえホール)

R室(くらまえホール)

ポスター掲示場所

スロット：1P1, 1Q1, 1R1

9月3日（水） AM1 9:45～11:30

掲示番号

講演番号

題目

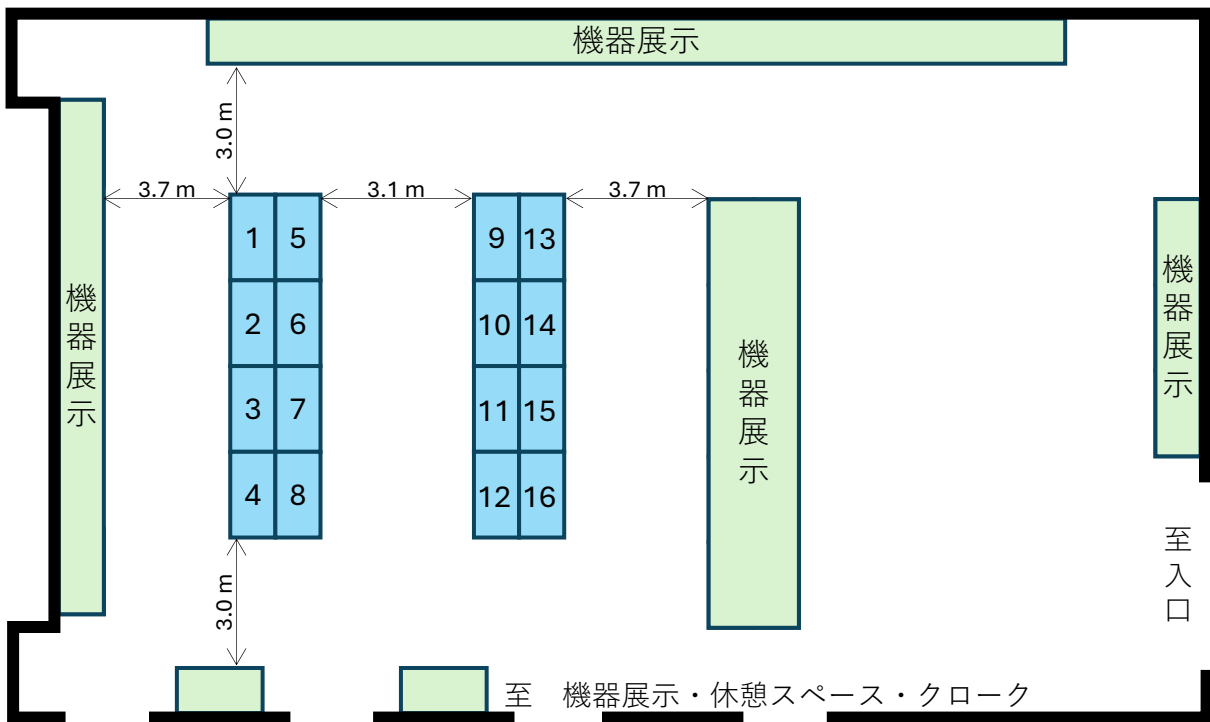
1	5
1P1-01 1自由度グライド推進体教材の低価格化	1P1-05 産業応用に向けた3Dプリンタ製機構部品
2	6
1P1-02 ローラーウォーカーに関する研究	1P1-06 産業応用に向けた3Dプリンタ製ロボット機構部品
3	7
1P1-03 高強度化学繊維によるワイヤ駆動のための基礎的検討	1P1-07 Comparison of Three-Points Bending Tests On Short Fiber-reinforced Materials Manufactured by a 3D Printer
4	8
1P1-04 支圧接合により固定された樹脂製片持ち梁の軸方向荷重に対する見なし曲げ応力-ひずみ特性	1P1-08 熱溶融積層方式による樹脂部材の強化に関する研究

9	13
1Q1-01 連続繊維挿入による3Dプリント造形物の強度・剛性変化	1R1-01 ER流体クラッチを利用した往復運動: ニューラルネットワークモデルおよびPD計算トルク法による位置制御の実現
10	14
1Q1-02 3Dプリントによる動吸振器内蔵の準等強度梁に関する研究	1R1-02 MR流体を応用した力覚フィードバックデバイスの開発
11	15
1Q1-03 樹脂温度特性を利用する緩衝材開発	1R1-03 形状記憶合金(SMA)ワイヤの相変態・変態熱・比熱・力学モデルの提案と実験による妥当性の評価
12	16
1Q1-04 柔軟CFRP製STEMブーム伸展機構の開発と3軸パラレルマニピュレータへの実装	

くらまえホール配置図

#

机(幅0.18 m × 奥行0.7 m)



ポスター掲示場所

スロット：1P3, 1Q3, 1R3

9月3日（水） PM1 14:15～16:00

掲示番号

講演番号

題目

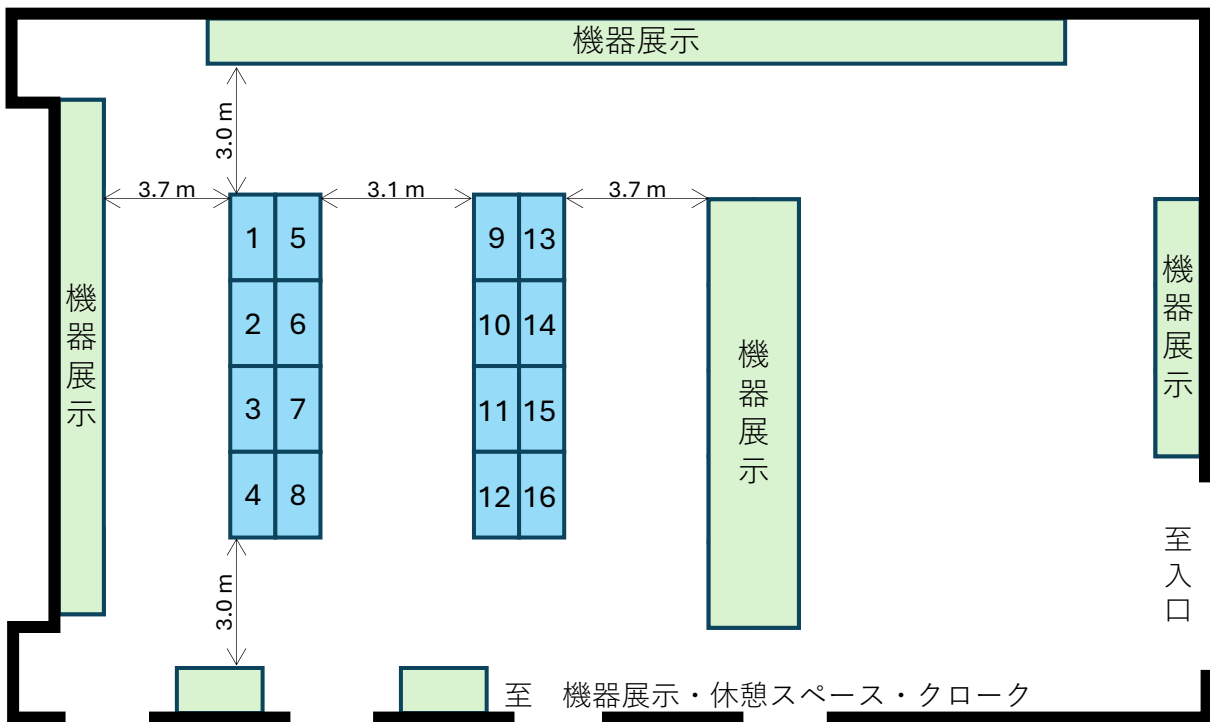
1	5
1P3-01 階層的インフィル構造を有するマルチマテリアル3Dプリント圧力センサの開発	1Q3-01 エポキシパテ圧着機能を有する小径ガス管孔食部補修ロボットの開発
2	6
1P3-02 ワイヤ干渉駆動マニピレータの受動プーリにおける張力損失の補償	1Q3-02 大口径配管検査のための円周状にブラシを有する軽量ミミズ型移動ロボットの開発
3	7
1P3-03 リンク部材と一軸関節から構成されるロボットアームの締結軸力・変位測定	1Q3-03 内界センサのみを用いた小口径配管経路作図システムの管径変化への適応
4	8
	1Q3-04 蝶番構造を用いた連結車輪型配管内検査ロボット「AIRo-8」の開発

9	13
1R3-01 2自由度ワイヤ干渉駆動指モジュールを用いたロボットハンドの開発	1R3-05 ザトウグモ型6脚歩行ロボットASURA 2号機の開発
10	14
1R3-02 ケーブル張力式無限回転伝達機構	1R3-06 ワイヤ駆動空中移動ロボットCALVADOSのドローンとの連携による障害物回避行動の実現
11	15
1R3-03 形態遷移型脚車輪ロボットの開発	1R3-07 電磁式壁登攀移動ロボットの提案
12	16
1R3-04 位相縮約理論に基づくCPGネットワークによる6脚歩行ロボットの歩容遷移の制御	1R3-08 回転数-トルク特性の動的切替が可能な可変鎖状モータの開発

くらまえホール配置図

#

机(幅0.18 m × 奥行0.7 m)



ポスター掲示場所
スロット：2P1, 2Q1, 2R1
9月4日（木） AM1 9:45～11:30

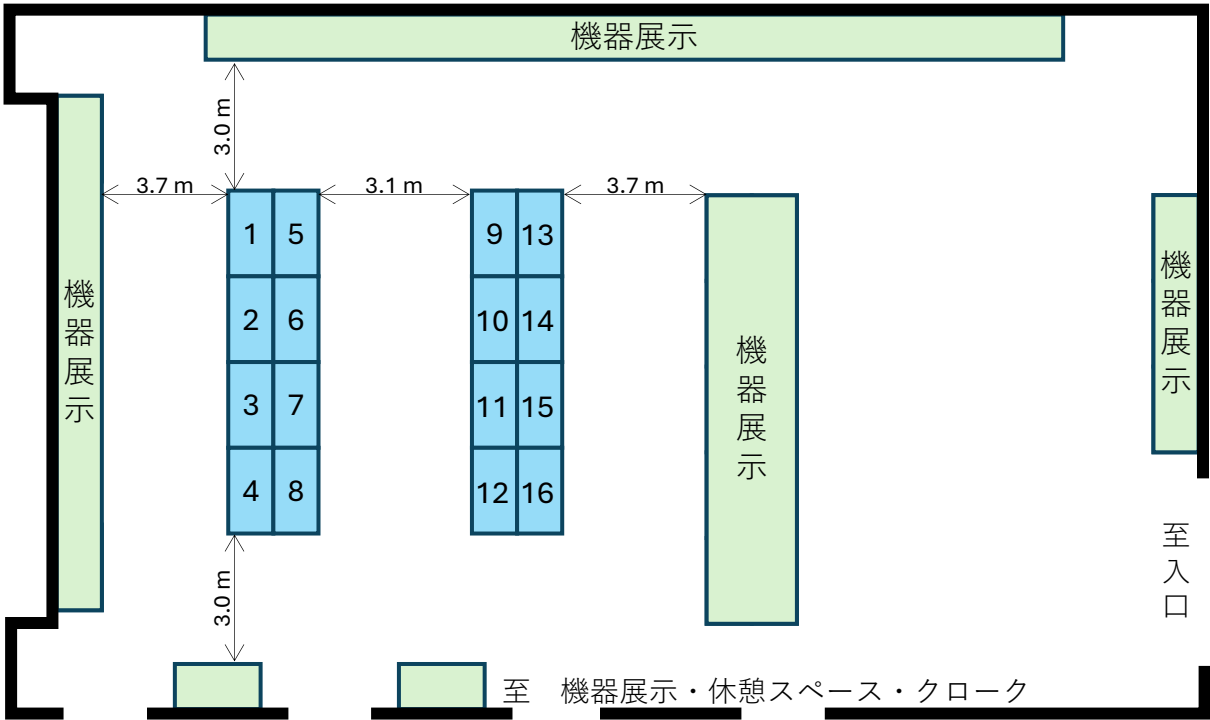
掲示番号
講演番号
題目

1	5
2P1-01 弾性テレスコピックアームに関する研究	2P1-05 全身の連動性を考慮したヒューマノイドロボットの受動的身体性の調整と制御
2	6
2P1-02 拡張型Super Dragonにおける関節固定による姿勢安定性の向上	2P1-06 バックバックに引掛けるトレッキングギアとしての稲穂型歩行支援機
3	7
2P1-03 空間素構造物に基づく空間リンク機構の運動伝達性評価	2P1-07 稲穂型歩行支援機へのセンサの付加および歩行実験解析
4	8
2P1-04 Few-shotを念頭にした2足ロボットの世界モデルベースの深層強化学習	2P1-08 アシストスーツのエネルギー消費と安全性を改善するメカニカルブレーキの開発

9	13
2Q1-01 パラレルワイヤ駆動システムを用いた多自由度免震装置の開発	2Q1-05 一方向変位量で回転方向を切り替える双方向間欠回転機構
10	14
2Q1-02 シリアルリンク構造の安全ロック機構に関する提案	2Q1-06 水没型ギアード電動サーボモータの制御回路基板一体化および水没化による水中ロボット用関節のモジュール化
11	15
2Q1-03 粘体・粉体運搬用バケット型エンドエフェクタによる掬い取り把持実験	
12	16
2Q1-04 柔軟タイミングベルトのためのループ状芯材の製作方法の検討	

くらまえホール配置図

机(幅0.18 m × 奥行0.7 m)



ポスター掲示場所
スロット：3P1, 3Q1, 3R1
9月5日（金） AM1 9:45～11:30

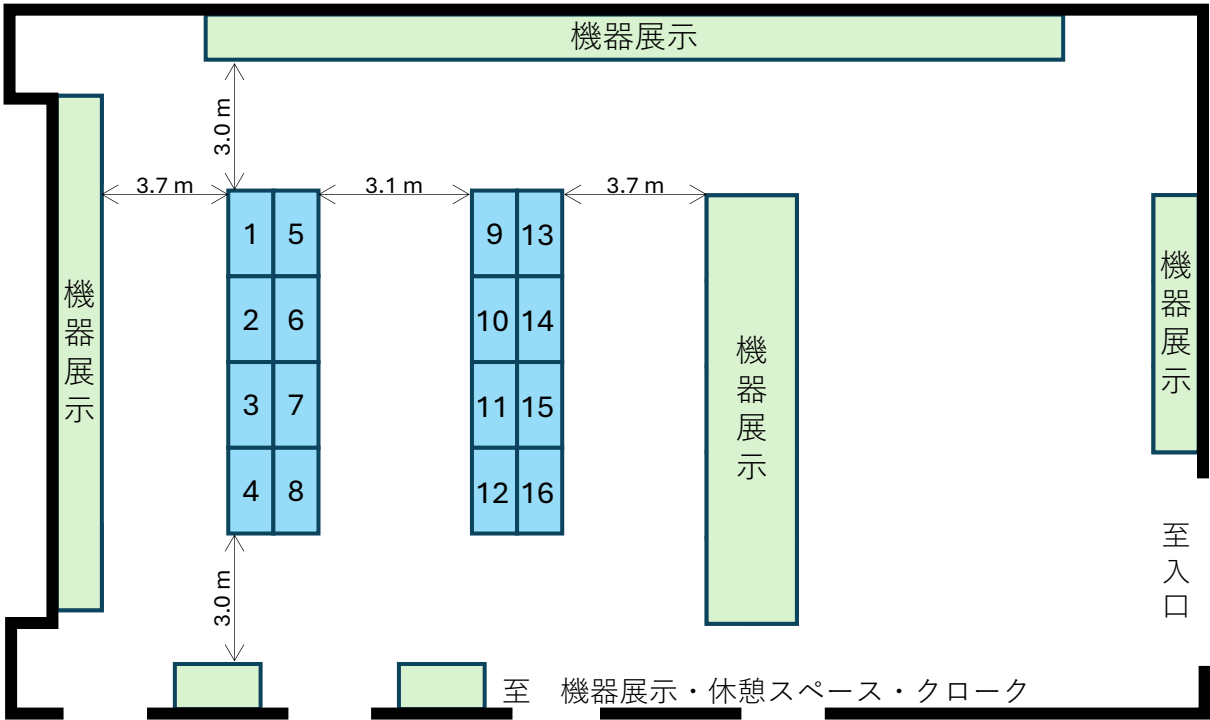
掲示番号
講演番号
題目

1	5
3P1-03 ロボットサービスインフラの国際標準化	3Q1-06 サービスロボットの安全運用マネジメント事例調査
2	6
3P1-01 人・ロボット間の相互通知を容易にする「LCI Bell Device」の開発	3Q1-02 自律移動型サービスロボットの導入難易度が高い環境の実例
3	7
3P1-02 LCI Box (ロボット・エレベータ連携システム)の導入手順	3Q1-05 トヨタ記念病院における自律搬送ロボット「Potaro」と環境カメラを活用した信号システムの開発
4	8
3R1-01 展示会場巡回の屋外自律移動ロボットの実現	3R1-02 介護施設でのレクリエーション活動でのロボットの利用

9	13
3Q1-01 自律移動ロボットのシステム性能を評価する指標の開発	3P1-07 共有マーカを用いた巡回移動ロボットの位置補正と指示提示
10	14
3Q1-03 RFA群管理規格対応システムと連携したリージョン分割に基づく自律移動ロボットの分散協調制御	3P1-06 角丸共有マーカの計測精度向上の試み
11	15
3Q1-04 トヨタ記念病院における自律搬送ロボット「Potaro」の多台数統括システムと導入期間短縮に向けた取り組み	3P1-04 RFA共有マーカの配色が検出率に及ぼす影響
12	16
3R1-03 作業に応じた静力学的冗長性を活用した未知操作力にロバストなセンサレス衝突検出	3P1-05 RFA共有マーカの配色が検出率に及ぼす影響

くらまえホール配置図

机(幅0.18 m×奥行0.7 m)



ポスター掲示場所

スロット：3P3, 3Q3, 3R3

9月5日（金） PM1 13:45～15:30

掲示番号

講演番号

題目

1	5
3P3-01 軽量性と制御性を備えた空気圧駆動システムのためのボペットバルブのモデル化	3P3-05 河道閉塞における災害現場可視化のための地形変化監視システム
2	6
3P3-02 大口径ソレノイドによるボール射出機能の入出力同定	3P3-06 白線画像認識によるRTG走行制御の位置・姿勢計測技術の開発
3	7
3P3-03 離地感覚共有のためのウェアラブル足裏感覚共有システムの開発	3P3-07 軌道上サービスを実現するためのカラーマーカを用いた相対位置姿勢計測
4	8
3P3-04 男性用トイレにおける小便器奥の壁推定手法の開発	

9	13
3Q3-01 対象物の3D情報に基づくロボット軌道動作生成システムの検証	3Q3-05 自律移動の経路計画に向けた3次元地図からの2.5次元地図生成手法
10	14
3Q3-02 心拍数に基づく抑揚変化が会話ロボットとの共感形成に与える影響	3Q3-06 自律移動ロボットのための価値反復とA*探索を組み合わせた大域経路計画
11	15
3Q3-03 FPGA実装された近似GMM型オープンセット認識手法による筋電義手制御システム	3Q3-07 足音の音響スペクトログラムとCNNを用いた屋内場所識別
12	16
3Q3-04 サイバネティックアクター技術を盛り込んだ標準仕様に基づくロボットサービスのサンプル実装	3Q3-08 移動ロボットのためのベクトル量子化による占有格子地図の圧縮と圧縮したままの地図を利用した自己位置推定

くらまえホール配置図

机(幅0.18 m × 奥行0.7 m)

