

第12回 公益社団法人 計測自動制御学会
システムインテグレーション部門 講演会

SI 2011

会期：2011年12月23日～2011年12月25日

会場：京都大学 吉田キャンパス

(京都府京都市左京区吉田本町)

主催・企画：公益社団法人 計測自動制御学会 SI (システムインテグレーション) 部門

協賛：一般社団法人 日本機械学会, システム制御情報学会, 一般社団法人 映像情報メディア学会, 一般社団法人 情報処理学会, (社)人工知能学会, 公益社団法人 精密工学会, (社)電気学会, (社)電子情報通信学会, (社)日本フルードパワーシステム学会, 一般社団法人 日本ロボット学会, (社)日本ロボット工業会, (社) 日本建築学会, 一般社団法人 日本原子力学会, (社)日本工学アカデミー, 一般社団法人 日本航空宇宙学会, (社)日本生体医工学会, IEEE Robotics & Automation Society Japan Chapter, ORiN 協議会, 特定非営利活動法人 ヒューマンインタフェース学会, 高速信号処理応用技術学会, 独立行政法人産業技術総合研究所, 日本バーチャルリアリティ学会, (社)日本音響学会, 日本感性工学会, 日本神経回路学会, 一般社団法人 日本人間工学会, 日本知能情報フレンジイ学会, (社)日本理学療法士協会, (社)日本作業療法士協会, 農業機械学会, 日本農作業学会, 農業施設学会, 日本生物環境工学会, 日本バイオフィードバック学会, 特定非営利活動法人 国際レスキューシステム研究機構

後援：京都大学

講演会プログラム

SI2011セッション日程

12月23日(金)

	A室	B室	C室	D室	E室	F室	G室	H室
1	10:30 レスキュー工学(1)	10:15 共創システム(1)	10:00 ヒューマノイド	10:00 機構知(1)	10:15 循環産業創成を目指した自律型セル生産ロボットシステム(1)	10:30 エージェント・シンセシス・エンジニアリングの設計・応用(1)	10:30 移動知から身体・神経基盤解明に向けて(1)	10:30 医用工学と障害者支援(1)
	12:00		12:00	12:00	12:00	12:00	12:00	12:00
Lunch Time								
2	13:00 レスキュー工学(2)	13:00 共創システム(2)	13:00 ヒューマン・ロボット・インタラクション(1)	13:00 機構知(2)	13:00 循環産業創成を目指した自律型セル生産ロボットシステム(2)	13:00 エージェント・シンセシス・エンジニアリングの設計・応用(2)	13:00 移動知から身体・神経基盤解明に向けて(2)	13:00 医用工学と障害者支援(2)
	14:30		14:30	14:30	14:30	14:30	14:30	14:30
3	14:45 レスキュー工学(3)	14:45 共創システム(3)	14:45 ヒューマン・ロボット・インタラクション(2)	14:45 機構知(3)	14:45 循環産業創成を目指した自律型セル生産ロボットシステム(3)	14:45 スワームロボティクス(1)	14:45 自立生活に向けたリハビリテーションロボティクス(1)	14:45 医用工学と障害者支援(3)
	16:15		16:15	16:15	16:15	16:15	16:15	16:15
4	16:30 消防防災とシステムインテグレーション	16:30 共創システム(4)	16:30 ヒューマン・ロボット・インタラクション(3)	16:30 ロボット・セラピー・システム	16:30 バイオメトリック知能とロボット	16:30 スワームロボティクス(2)	16:30 自立生活に向けたリハビリテーションロボティクス(2)	16:30 医用工学と障害者支援(4)
	18:00		18:00	18:30	18:15	18:15	18:00	18:00
			18:45					

12月24日(土)

	A室	B室	C室	D室	E室	F室	G室	H室
1	9:00 レスキューを題材にしたロボットコンテスト(1)	9:30 エージェント・シンセシス・エンジニアリングの設計・応用(3)	9:30 ユニバーサルデザインを考慮したシステム(1)	9:30 空間知(1)	9:00 自動化システム・FAシステムの技術および一般(1)	9:30 多指ハンドとインテリジェント物体操作(1)	9:30 メカトロ教育のシステムと要素技術(1)	9:00 実学としての医工融合研究と医工ものづくりシステム(1)
	10:45		10:45	10:45	10:45	10:45	10:45	10:45
2	11:00 レスキューを題材にしたロボットコンテスト(2)	11:00 相互作用と賢さ	11:00 ユニバーサルデザインを考慮したシステム(2)	11:00 空間知(2)	11:00 自動化システム・FAシステムの技術および一般(2)	11:00 多指ハンドとインテリジェント物体操作(2)	11:00 メカトロ教育のシステムと要素技術(2)	11:00 実学としての医工融合研究と医工ものづくりシステム(2)
	12:45		12:30	12:30	12:30	12:45	12:30	12:30
Lunch Time								
13:30-14:20 表彰式 会場:京大百周年時計台記念館 百周年記念ホール 14:30-15:30 特別講演「東日本大震災における救急医療」小池 薫氏(京大大学院医学研究科 教授) 会場:京大百周年時計台記念館 百周年記念ホール 15:40-17:10 パネル討論「東日本大震災から何を学び何をどう変えていくべきか」 会場:京大百周年時計台記念館 百周年記念ホール 18:30-20:30 懇談会 会場:京都ロイヤルホテル&スパ								

12月25日(日)

	A室	B室	C室	D室	E室	F室	G室	H室
1	9:15 行動理解・動作認識・人体運動追跡(1)	9:15 作業をするロボット(1)	9:30 人間機械共存システムの操作支援制御技術(1)	9:30 空間知能化とアプリケーション(1)		9:00 農業分野におけるロボティクス	9:15 遠隔操縦ロボットシステム(1)	9:30 人と機械システムとしての医療・福祉工学(1)
	10:45		10:45	10:45	10:45	10:45	10:45	10:45
2	11:00 行動理解・動作認識・人体運動追跡(2)	11:00 作業をするロボット(2)	11:00 人間機械共存システムの操作支援制御技術(2)	11:00 空間知能化とアプリケーション(2)		11:00 植物工場	11:00 遠隔操縦ロボットシステム(2)	11:00 人と機械システムとしての医療・福祉工学(2)
	12:30		12:30	12:30	12:30	12:30	12:30	12:30
Lunch Time								
3	13:30 サービスロボットの安全化と関連安全技術者の育成	13:30 測域センサを用いた計測と環境認識(1)	13:30 人間機械共存システムの操作支援制御技術(3)	13:30 空間知能化とアプリケーション(3)		13:30 農業分野におけるメカトロニクス		13:30 人と機械システムとしての医療・福祉工学(3)
	15:00		15:00	15:00	15:15	15:00	15:00	15:00
4		15:15 測域センサを用いた計測と環境認識(2)	15:15 人間機械共存システムの操作支援制御技術(4)					
			17:00	16:45				

第A室(2階・共北25)	第B室(2階・共北26)	第C室(2階・共北27)	第D室(2階・共北28)
<p>1A1</p> <p>レスキュー工学(1)</p> <p>10:30-12:00</p> <p>土井 智晴 (大阪府高専)</p>	<p>1B1</p> <p>共創システム(1)</p> <p>10:15-12:00</p> <p>上浦 基 (東京電機大) 三輪 敬之 (早稲田大) 三宅 美博 (東京工業大)</p>	<p>1C1</p> <p>ヒューマノイド</p> <p>10:00-12:00</p> <p>玄 相昊 (立命館大) 岩田 浩康 (早稲田大)</p>	<p>1D1</p> <p>機構知(1)</p> <p>10:00-12:00</p> <p>石橋 良太 (首都大東京)</p>
<p>1A1-1 足場が脆弱な傾斜環境における4脚ロボットの歩行方法</p> <p>京大 ○安部 祐一, 金 テヒョン, 山崎 隆太, 豊島 聡, 花本 惣平, 松野 文俊</p> <p>1A1-2 カテゴリ学習を用いた足探りによる不整地の足場認識</p> <p>和歌山大 ○廣江 健太, 徳田 献一, 岡山理科大 衣笠 哲也, 消防研 天野 久徳</p> <p>1A1-3 4脚ロボットの支持脚状態を用いた不整地における滑る足場の検出手法</p> <p>和歌山大 ○三好 敦士, 徳田 献一, 岡山理科大 衣笠 哲也, 消防研 天野 久徳</p> <p>1A1-4 不整地での自律走行を目的としたヘビ型ロボットの開発</p> <p>法政大 ○丸山 晴生, 伊藤 一之</p> <p>1A1-5 生存者探査を目的とした半円形二重構造マニピュレータの提案</p> <p>法政大 ○下館 侑弥, 伊藤 一之</p> <p>1A1-6 幅の広い可動クローラを有するレスキューロボットの開発</p> <p>函館高専 ○若狭 恵雄, 中村 尚彦, 浜 克己</p>	<p>1B1-1 <i>Keynote[2]</i> 重層的ライブニッツ時空による共創の形 (元) 京大 ○片井 修</p> <p>1B1-2 表現としての共創</p> <p>早大 ○三輪 敬之</p> <p>1B1-3 <こころ>はだれにも見えないけれど<こころづかい>は見える:「場」の可視化への取組み</p> <p>東工大 三宅 美博, 東北大 ○野澤 孝之, 東大 緒方 大樹, 日立製作所 矢野 和男, 荒 宏視, 東工大 肥後 直樹, 本橋 正成</p> <p>1B1-4 共創表現メディア</p> <p>早大 ○板井 志郎, 沖山 良太, 鈴木 一徳, 三輪 敬之</p> <p>1B1-5 行為の内在性と共創の舞台</p> <p>東工大 ○小川 健一朗, 三宅 美博</p> <p>1B1-6 入出力先行過程と共創の数理</p> <p>電機大 ○上浦 基</p>	<p>1C1-1 人の全身姿勢からヒューマノイドの全身姿勢を入力するインタフェースの開発(その2)</p> <p>筑波大院 ○米倉 健太, 産総研 中岡 慎一郎, 横井 一仁</p> <p>1C1-2 人間とロボットとの協調移動制御</p> <p>トヨタ FP 部 市川 健太郎, 早大 菅岩 泰亮, ○高橋 城志, 長嶺 伸治, 前代 アト夢, 加納 弘之, 野口 博史, 早大高研 岩田 浩康, トヨタ FP 部 金道 敏樹, 早大 菅野 重樹</p> <p>1C1-3 ロボカップ用ヒューマノイドDynamo2011の開発</p> <p>千葉工大 ○林原 靖男, 南方 英明, 入江 清, 一澤 勝弘, 土橋 一成, 野平 幸佑, はじめ研究所 坂本 元</p> <p>1C1-4 二足歩行ロボットのバランス制御における重心モデルの影響</p> <p>立命館大 ○石崎 順也, 小澤 隆太</p> <p>1C1-5 環境接触行動ヒューマノイドのための柔軟変形多軸触覚センサを用いた全身分散配置被覆外装の実現</p> <p>東大 ○熊谷 伊織, 野沢 峻一, 垣内 洋平, 吉海 智晃, 岡田 慧, 稲葉 雅幸</p> <p>1C1-6 協調行動学習による複数ヒューマノイドの段差登り動作の実現</p> <p>東大 ○辻 純平, 秋元 貴博, 吉海 智晃, 稲葉 雅幸</p> <p>1C1-7 マルチヒューマノイド協調神輿動作における実時間揺れ補正システム</p> <p>東大 ○秋元 貴博, 辻 純平, 吉海 智晃, 稲葉 雅幸</p> <p>1C1-8 ヒューマノイドによる把持物体の双腕見直し操作による3次元見かけ認識モデル構築のための最良把持選択</p> <p>東大 ○津田 敦史, 垣内 洋平, 野沢 峻一, 植田 亮平, 岡田 慧, 稲葉 雅幸</p>	<p>1D1-1 閉ループ弾性体を用いた瞬発力発生機構の形状遷移モデリング</p> <p>筑波大 ○高須 亮輔, 望山 洋</p> <p>1D1-2 急旋回能力を有する瞬発力発生機構を用いた薄型キック遊泳ロボット</p> <p>筑波大 ○今井 翔太, 望山 洋</p> <p>1D1-3 V字型閉ループ弾性体を用いた魚型遊泳ロボット</p> <p>首都大 ○長澤 三喜郎, 武居 直行, 関谷 達彦, 笠原 卓也, 筑波大 望山 洋</p> <p>1D1-4 体幹部駆動式トカゲ型ロボットの肢体長さが歩行に及ぼす影響</p> <p>産業技術短大 ○須崎 史也, 二井見 博文, 産総研 村井 健介</p> <p>1D1-5 水中構造物調査のための本体支持機構を有する水中ロボットの位置・姿勢保持条件</p> <p>立命館大 ○石丸 浩平, 東海大 坂上 憲光, 近大 柴田 瑞穂, 立命館大 川村 貞夫</p> <p>1D1-6 長いオーバーラップを有する低リーク水圧サーボ弁の研究</p> <p>名城大 ○神谷 祐樹, 坂本 清志, 大道 武生</p> <p>1D1-7 クランク運動に依存しない発電エンジンシステムの開発(その2)</p> <p>名城大 ○石川 広基, 武田 佑太, 石原 丈裕, 鈴木 翔, 芦澤 怜史, 大道 武生</p> <p>1D1-8 ルアー形状に倣った持続性の高い潮力発電装置の開発</p> <p>名工大 ○中山 学之, 圓尾 裕造, 藤本 英雄</p>

注: *Keynote[1],[2]*はキーノート講演 ([]内の数値は講演時間. 1講演分=15分)

第E室(3階・共東31)	第F室(3階・共東32)	第G室(3階・共北37)	第H室(3階・共北38)
<p style="text-align: center;">1E1</p> <p style="text-align: center;">循環産業創成を目指した自律型セル生産ロボットシステム(1)</p> <p style="text-align: center;">10:15-12:00</p> <p style="text-align: center;">樫木 哲夫 (京大)</p> <p>1E1-1 <i>Keynote[2]</i> ロボティクスと実ロボット開発 東北大 ○小菅 一弘</p> <p>1E1-2 <i>Keynote[2]</i> 世界のものづくり及び産業ロボットの潮流と今後の方向性 三菱総研 ○三治 信一郎</p> <p>1E1-3 エラー解析に対するダイナミックベイジアンネットワークの応用 京大 ○阪田 隆司, 幸田 武久, 三菱電機 野田 哲男, 長野 陽, 永谷 達也</p> <p>1E1-4 協調型複数ロボットセル生産システムにおける多目的レイアウト最適化 京大 ○末光 一成, 泉井 一浩, 西脇 眞二, 三菱電機 野田 哲男, 永谷 達也, 田中 健一</p> <p>1E1-5 パラ積み部品供給可能なセル生産ロボットのシステム設計論 三菱電機 ○野田 哲男, 永谷 達也, 堂前 幸康, 長野 陽, 北明 靖雄, 田中 健一</p>	<p style="text-align: center;">1F1</p> <p style="text-align: center;">エージェント・シンセシス・エンジニアリングの設計・応用(1)</p> <p style="text-align: center;">10:30-12:00</p> <p style="text-align: center;">奥野 拓 (はこだて未来大) 成瀬 継太郎 (会津大)</p> <p>1F1-1 複数のシステム環境下による協調行動の獲得 北見工大 ○福原 隆宏, 渡辺 美知子</p> <p>1F1-2 水中環境における仮想筋肉を用いた人工生物の遊泳獲得 北大 ○福本 晃宏, 鈴木 育男, 山本 雅人, 古川 正志</p> <p>1F1-3 宿泊推薦システムの開発 会津大 ○佐藤 衣実香, 佐藤 竜矢, 佐野 洋貴, 鈴木 一馬, 鈴木 貴之, 鈴木 俊光, 田村 和也, 松崎 隆, 矢口 勇一, 成瀬 継太郎</p> <p>1F1-4 DITAに基づくソフトウェアドキュメンテーション環境の提案 未来大 ○奥野 拓, 坂井 麻里恵, 伊藤 恵, 大場 みち子</p> <p>1F1-5 Twitterにおけるコミュニティの重層性と情報伝搬モデル 会津大 ○大長 拓磨, 成瀬 継太郎</p> <p>1F1-6 東日本大震災時の Twitter データに基づく情報伝搬ネットワークの解析 北大 ○小笠原 寛弥, 鈴木 育男, 山本 雅人, 古川 正志</p>	<p style="text-align: center;">1G1</p> <p style="text-align: center;">移動知から身体・神経基盤解明に向けて(1)</p> <p style="text-align: center;">10:30-12:00</p> <p style="text-align: center;">川端 邦明 (理化学研) 千葉 龍介 (首都大東京)</p> <p>1G1-1 ヘビ型ロボットのエネルギー効率に基づく Sinus-lifting 滑走に関する考察 京大 ○豊島 聡, 松野 文俊</p> <p>1G1-2 非構造環境下での這行が可能なヘビ型ロボットの自律分散制御 東北大 ○加納 剛史, 佐藤 貴英, 広島大/JST CREST 小林 亮, 東北大/JST CREST 石黒 章夫</p> <p>1G1-3 腕運動の自発的役割分担生成を可能とするクモヒトデ型ロボットの自律分散制御 東北大 ○渡邊 航, 鈴木 翔太, 加納 剛史, 東北大/JST CREST 石黒 章夫</p> <p>1G1-4 Swiss Robot に潜む陰的制御則の理論的解析 阪大 ○末岡 裕一郎, 大須賀 公一, 杉本 靖博, 清水 正宏, 東北大 石黒 章夫</p> <p>1G1-5 トンボ型羽ばたきロボットの翼特性による推進性能の向上に関する研究 京都工繊大 ○小田 崇太, 東善之, 木村 浩</p>	<p style="text-align: center;">1H1</p> <p style="text-align: center;">医用工学と障害者支援(1)</p> <p style="text-align: center;">10:30-12:00</p> <p style="text-align: center;">永田 健太郎 (神奈川リハビリセンター)</p> <p>1H1-1 頭皮上脳波を使用するBMIに用いる脳波解析手法 東海大 ○肥田 陽介, 前川 大吉, 曲谷 一成</p> <p>1H1-2 MP3 音源が脳波に与える影響についての検討 東海大 手島 成也, ○曲谷 一成</p> <p>1H1-3 電子白杖と誘導テープを用いた視覚障害者用道案内装置の開発 東海大 ○深沢 仁, 曲谷 一成</p> <p>1H1-4 SEMGを用いた頸部からの母音音声認識・識別システムに関する研究 東海大 ○三宅 祐也, 神奈川リハセン 永田 健太郎, 東海大 曲谷 一成</p> <p>1H1-5 表面筋電位を用いたロボットハンド制御システムの開発 東海大 ○瀬戸 翼, 曲谷 一成, 神奈川リハセン 永田 健太郎</p> <p>1H1-6 多チャネル電極と多クラスSVMを用いたSEMGによる手指の動作認識に最適なカーネルとパラメータの検討 東海大 ○二股 大央, 神奈川リハセン 永田 健太郎, 東海大 曲谷 一成</p>

第I室(3階・共北31)	第J室(3階・共北32)	第K室(3階・共北33)	第L室(3階・共北34)
<p>111</p> <p>触覚・力覚(1)</p> <p>10:15-12:00</p> <p>下条 誠 (電気通信大) 田中 由浩 (名古屋工業大)</p>	<p>1J1</p> <p>ポストハーベスト技術と非破壊検査</p> <p>10:15-12:00</p> <p>小川 雄一 (京都市大)</p>	<p>1K1</p> <p>フレキシブル・メカニズム/オブジェクト</p> <p>10:00-12:00</p> <p>森田 良文 (名古屋工業大) 川福 基裕 (名古屋工業大) 原 進 (名古屋大)</p>	<p>1L1</p> <p>快適生活空間ネットワークの創出 (1)</p> <p>10:15-12:00</p> <p>横田 祥 (摂南大)</p>
<p>111-1 高速高感度型すべり覚センサの研究開発 電通大 ○知場 充洋, 勅使河原 誠一, 鈴木 陽介, 明 愛国, 東大 石川 正俊, 電通大 下条 誠</p> <p>111-2 ロボット義手のための小型触すべり覚センサシステムの研究開発 電通大 ○羽石 雅貴, 山岸 大亮, 勅使河原 誠一, 鈴木 陽介, 横井 浩史, 下条 誠</p> <p>111-3 分布触覚情報の状態変化速度に基づくオンライン時空間粗密構造化の実現 東大 ○吉海 智晃, 小林 一也, 稲葉 雅幸</p> <p>111-4 触覚共有のための表面硬さ分布の非接触計測と提示 東大 ○藤原 正浩, 中妻 啓, 篠田 裕之</p> <p>111-5 反射型触覚センサにおけるフォトディテクタ配置の設計と実装 東北大 ○小見 耕太郎, 嵯峨 智, 岡谷 貴之, 出口 光一郎</p> <p>111-6 反射型触覚センサにおける疑似的な零位法を用いたアクティブパターンの実装 東北大 ○平良 亮祐, 嵯峨 智, 岡谷 貴之, 出口 光一郎</p> <p>111-7 磁気式触覚センサ内部の永久磁石の回転角 神戸市高専 ○黒田 賢, 武縄 悟, 神戸大 中本 裕之</p>	<p>1J1-1 近赤外分光法を用いたブドウの糖度・硬度の計測精度の比較 京大 ○渡辺 優一, Xu, Huirong, 小川 雄一, 近藤 直</p> <p>1J1-2 カンキツ果皮に含まれる蛍光物質の分類ならびに特定 京大 ○井戸 恭平, 愛媛大 倉本 誠, 京大院 近藤 直, 小川 雄一, 山本 一哉, Momin, MD, Abdul</p> <p>1J1-3 テラヘルツ波分光法による乳房炎早期発見のための全反射減衰法の実用 京大 ○内藤 啓貴, 白神 慧一郎, 小川 雄一, 近藤 直, 北海道総研 平井 綱雄, 大坂 郁夫</p> <p>1J1-4 細胞計測のための ATR-THz 分光法における基礎研究 京大 ○白神 慧一郎, 小川 雄一, 内藤 啓貴, 富田 さくら, 鈴木 哲仁, 近藤 直</p> <p>1J1-5 金属メッシュを用いた小分子の非標識検出及び定量評価 京大院 ○平岡 美智子, 小川 雄一, 鈴木 哲仁, 近藤 直, 村田製作所 近藤 孝志</p> <p>1J1-6 金属メッシュの透過スペクトルによるタンパク質アレイ測定 京大 ○鈴木 哲仁, 小川 雄一, 近藤 直, 村田製作所 近藤 孝志, 神波 誠治</p> <p>1J1-7 金属メッシュを用いた微量物質測定における夾雑物の影響 京大 ○草深 裕子, 鈴木 哲仁, 小川 雄一, 平岡 美智子, 近藤 直, 村田製作所 近藤 孝志, 神波 誠治</p>	<p>1K1-1 <i>Keynote[2]</i> 柔軟構造物のパワーアシスト搬送 名大 ○原 進</p> <p>1K1-2 分布姿勢センサを持つ柔軟索状体の動力学モデルを用いた状態推定 東北大 ○石倉 路久, 竹内 栄二郎, 昆陽 雅司, 田所 諭</p> <p>1K1-3 配管検査のための高挿入性を有する能動スコープカメラの開発 東北大 ○鉛 博瑛, 若菜 和仁, 昆陽 雅司, 田所 諭</p> <p>1K1-4 圧電素子を用いたガルバノミラーの制振制御系設計 名工大 ○横井 宏季, 関 健太, 川福 基裕, 岩崎 誠</p> <p>1K1-5 柔軟ベースに搭載されたロボットアームの軌道計画 旭川高専 阿部 晶, ○岩井 啓介</p> <p>1K1-6 柔軟デュアルマニピュレータの振動抑制に関する研究 旭川高専 ○阿部 晶</p> <p>1K1-7 柔軟な車輪を用いた惑星探索ローバの移動制御 JAXA ○大槻 真嗣, 石上 玄也, 成田 伸一郎, 若林 幸子, 久保田 孝</p>	<p>1L1-1 階段昇降キャリアカートのパワーアシスト制御に関する研究 大阪市大院 ○田中 亮太郎, 大阪市大 今津 篤志</p> <p>1L1-2 パウダブレイキを用いたパッシブ支援型車椅子の開発 関西学院大 ○樋口 竜也, 中後 大輔, 摂南大 横田 祥, 電通大 高瀬 國克</p> <p>1L1-3 簡便な方向指示と自律移動機能の協調による電動車いすの操作手法の提案 中央大 ○越智 照通, 新妻 実保子</p> <p>1L1-4 iGPSを用いた無人搬送車の移動制御 関西学院大 ○磯崎 直哉, 中後 大輔, 摂南大 横田 祥, 電通大 高瀬 國克</p> <p>1L1-5 ZigBeeを用いた館内位置情報システムの検討 東京工科大 ○王 碩, 高橋 麻貴, 坪井 利憲</p> <p>1L1-6 移動ロボット群における集中・分散処理を併用した自己位置推定 大阪工大院 ○古林 久人, 大阪工大 小林 裕之</p> <p>1L1-7 ビクトサインとの相対位置関係に基づく移動ロボットの自己位置推定 関西学院大 ○廣瀬 圭, 中後 大輔, 摂南大 横田 祥, 電通大 高瀬 國克</p>

第M室(3階・共北35)	第N室(3階・共北36)	第O室(3階・共西31)	第P室(3階・共西32)
<p style="text-align: center;">1M1</p> <p style="text-align: center;">インテリジェント ビークルのための センシングと制御</p> <p style="text-align: center;">10:15-12:00</p> <p style="text-align: center;">菅沼 直樹 (金沢大) 羽多野 正俊 (日本大)</p> <p>1M1-1 他者誘導のための人間の 行動モデルについての基礎的検 討 東大 ○田村 雄介, トヨタ 人見 謙太郎, Chandrasiri, Naiwala P., デ ンソー 坂東 誉司, 東大 浅間 一</p> <p>1M1-2 一般道路におけるステレ オビジョンを用いた自動車のエ ゴモーション推定 金沢大 ○坂 元希</p> <p>1M1-3 Precise and Efficient Control Method Using Position/Force Bracing Redundancy Okayama Univ ○Gu, Wenhao, MAEBA Tomohide, MINAMIMamoru, YANOUIAkira</p> <p>1M1-4 レーザとビジョンによる 急加減速運動を行う複数人物の 三次元追跡 同志社大院 ○根田 知樹, 同志社 大 橋本 雅文, 高橋 和彦</p> <p>1M1-5 自己復元機構を有する倒 立振子型移動ロボットにおける 重心移動制御および姿勢角測定 愛知工大 ○加藤 雅大, 奥川 雅之, 岐阜高専 小林 義光, 愛知 工大 北川 翔也, 中川 敬太</p> <p>1M1-6 知的電動車椅子の危険回 避のためのマルチレイヤレーザ ベースト走行路認識 同志社大院 ○鈴木 智也, 同志社 大 橋本 雅文, 高橋 和彦</p> <p>1M1-7 HDR ステレオ画像に対す る視差解析手法の検討 岡山県大 ○松井 俊樹, 金沢大 菅沼 直樹</p>	<p style="text-align: center;">1N1</p> <p style="text-align: center;">移動ロボットのための 移動機構の新提案(1)</p> <p style="text-align: center;">10:00-12:00</p> <p style="text-align: center;">多田隈 建二郎 (大阪大) 永谷 圭司 (東北大)</p> <p>1N1-1 軟弱かつ急斜面の不整地走 行を目的とした揺動サイドクロ ーラを有する移動ロボットの開 発 東北大 ○秋山 健, 永谷 圭司, 吉田 和哉, JAXA 西田 信一郎</p> <p>1N1-2 広域屋外環境の探査を目的 とした超小型移動ロボットの開 発とフィールド実験 東北大 ○野寄 敬博, 高橋 悠輔, 山内 元貴, 永谷 圭司, 吉田 和哉</p> <p>1N1-3 広域移動・動作を実現する ロボット駆動ベース 京大 ○小森 雅晴, 松田 吉平</p> <p>1N1-4 走行路面に適応するコンプ ライアンス可変車輪の開発 電通大 ○大石 千種, 鈴木 陽介, 明 愛国, 下条 誠</p> <p>1N1-5 円弧状歯形動力伝達ベルト を用いた全方向駆動ユニット 阪大○緒方 裕彦, 多田隈 建二郎, 山形大 多田隈 理一郎, 阪大 東森 充, 金子 真</p> <p>1N1-6 平地・管内走行を想定した 蠕動運動型ロボットに関する研 究 関西学院大 ○手銭 聡, 嵯峨 宣彦, 秋田県大 佐藤 俊之</p> <p>1N1-7 雪中移動ロボットの開発 九産大 ○川上 遼平, 川波 宏樹, 牛見 宣博</p> <p>1N1-8 ジャイロ搭載型球体ロボッ トの開発と制御 神戸大 ○大澤 正典, 浦久保 孝光, 情報通信研 前川 聡</p>	<p style="text-align: center;">1O1</p> <p style="text-align: center;">つくばチャレンジ: リアルワールドロボット チャレンジ(RWRC)(1)</p> <p style="text-align: center;">10:30-12:00</p> <p style="text-align: center;">吉田 智章 (千葉工業大) 鈴木 太郎 (早稲田大)</p> <p>1O1-1 つくばチャレンジ2011 参加自律ロボットの開発 金沢高専 ○岡部 真也, 中嶋 将, 林 誠司, 伊藤 恒平</p> <p>1O1-2 つくばチャレンジ 2011 に 向けた長距離ナビゲーションシ ステム 千葉工大 ○入江 清, 吉田 智章, 小柳 栄次, 友納 正裕</p> <p>1O1-3 つくばチャレンジ 2011 参 加レポート アイシン精機 ○高柳 渉, 梁 盛濤, 安藤 充宏, 柿並 俊明</p> <p>1O1-4 固有値による自己位置補正 機能付き JAUS 準拠 Local Pose Component の開発 法政大 ○高橋 一成, 長 卓弥, 横田 忠至, 天野 亮祐, 森山 成仁, 小林 一行, 渡辺 嘉二郎</p> <p>1O1-5 LRF を用いた地図生成及び 自己位置推定における特徴点の 抽出 中央大 ○新井 雅海, 東大 中村 壮亮, 鯉坂 志人, 中央大 橋本 秀紀</p> <p>1O1-6 つくばチャレンジ 2011 に おける自律移動ロボットの開発 早大 ○北村 光教, 渡邊 輝, 安岡 洋一, 鈴木 太郎, 天野 嘉春, 橋詰 匠</p>	<p style="text-align: center;">1P1</p> <p style="text-align: center;">初心にもどろう受動的 ロコモーション(1)</p> <p style="text-align: center;">10:30-12:00</p> <p style="text-align: center;">大須賀 公一 (大阪大)</p> <p>1P1-1 Keynote[2] リムレスホイ ールの受動歩行に内在する自己安 定化原理 北陸先端大 ○浅野 文彦</p> <p>1P1-2 衝突姿勢の前傾に伴う劣駆 動2 脚歩容の収束特性の変化 広島大 ○原田 祐志, 北陸先端大 浅野 文彦</p> <p>1P1-3 軌道学習とパラメータ調整 による受動歩行ロボットの歩容 遷移 広島大 ○佐藤 訓志, 名大 藤本 健治, 広島大 佐伯 正美</p> <p>1P1-4 2 足歩行ロボットの足首弾 性による蹴り出しの効果 東工大 ○花澤 雄太, 山北 昌毅</p>

12月23日(金) 第2スロット

第A室(2階・共北25)	第B室(2階・共北26)	第C室(2階・共北27)	第D室(2階・共北28)
<p>1A2</p> <p>レスキュー工学(2)</p> <p>13:00-14:30</p> <p>衣笠 哲也(岡山理科大)</p>	<p>1B2</p> <p>共創システム(2)</p> <p>13:00-14:30</p> <p>渡辺 富夫(岡山県大) 古山 宣洋(情報学研究所) 竹中 毅(産業技術総合研)</p>	<p>1C2</p> <p>ヒューマン・ロボット・インタラクション(1)</p> <p>13:00-14:30</p> <p>中内 靖(筑波大) 大村 廉(豊橋技術科学大)</p>	<p>1D2</p> <p>機構知(2)</p> <p>13:00-14:30</p> <p>武居 直行(首都大東京)</p>
<p>1A2-1 倒壊家屋の内部構造推定に関する研究 北大 ○山本 将太, 小野里 雅彦, 田中 文基</p> <p>1A2-2 複数移動ロボットによる被災者発見システム 大阪市大院 ○小林 元樹, 辻岡 哲夫, 杉山 久佳</p> <p>1A2-3 災害用係留型情報気球に搭載されたカメラの揺動に対応した画像撮影方向推定手法 北大 ○樫村 健, 小野里 雅彦, 田中 文基</p> <p>1A2-4 屋外型飛行船ロボットの直線経路追従制御 神戸大 ○佐伯 一夢, 深尾 隆則, 浦久保 孝光, JAXA 河野 敬</p> <p>1A2-5 動力付きパラグライダーのモデリングと軌道追従制御 電通大 ○倉持 信行, 河合 大志, 田中 一男, 九州工大 大竹 博</p> <p>1A2-6 回転型ステレオカメラを用いた屋外シーンの密な三次元再構成 神戸大 ○吉田 武史, 深尾 隆則</p>	<p>1B2-1 サイバースペースにおけるエージェントと情報資源の間の共創について 東北大 ○笹井 一人</p> <p>1B2-2 タメの表現支援 早大 ○宮本 旅人, 岡田 阿久里, 原 知也, 三輪 敬之</p> <p>1B2-3 頭部動作と音声に基づく身体引き込みキャラクタ重量合成型ビデオチャットシステムの開発 岡山県大 ○小林 亜由美, 高田 友寛, 石井 裕, 渡辺 富夫</p> <p>1B2-4 聴覚相互作用と身体性を介した音楽行為者モデル 神戸大 ○辰巳 信平</p> <p>1B2-5 生活者を起点としたサービス工学研究の展開 産総研 ○竹中 毅, 小柴 等, 本村 陽一</p> <p>1B2-6 文学作品における構造の変化と進化 神戸大 ○松井 哲也, 郡司 幸夫, 北村 有人</p>	<p>1C2-1 <i>Keynote[2]</i> ケア・レシーバー型ロボットがもたらす新しい幼児教育の可能性 筑波大 ○田中 文英</p> <p>1C2-2 親和的なインタラクションに基づくサービスを提供する子ぐま型ソーシャルロボットの開発 富士通研 ○今井 岳, 金岡 利知, 立田 隼人, 渡辺 一郎, 安川 裕介</p> <p>1C2-3 ロボットの高さが対話のしやすさに及ぼす影響に関する予備的検討 大阪工大 ○中山 貴之, 廣井 富, 黒田 尚孝, 東北大 三宅 真司, 伊藤 彰則</p> <p>1C2-4 操作者と対話者のジェスチャーに応じたロボットモーション生成の提案 慶大 ○金井 祐輔, 今井 倫太</p>	<p>1D2-1 斜めに配置されたローラを有するスラストベアリングの摩擦特性 神戸市高専 ○柳瀬 大, 武縄 悟</p> <p>1D2-2 一方クラッチによる駆動関節の変速 神戸市高専 ○大長 勇太, 武縄 悟</p> <p>1D2-3 扇形の断面形状を持つプーリーを用いた差動伝達機構の開発 立命館大 ○藤本 和憲, 小澤 隆太</p> <p>1D2-4 走査型接触センサのための摩擦の無い直動弾性機構 九大 ○橋口 大輝, 菊植 亮, 山本 元司</p> <p>1D2-5 安定した足踏みのためのロボット腕振り機構 近畿大院 ○渡邊 正明, 増田 和浩, 近大 五百井 清, 弓削高専 前田 弘文</p>

注: *Keynote[1],[2]*はキーノート講演 ([]内の数値は講演時間. 1講演分=15分)

第E室(3階・共東31)	第F室(3階・共東32)	第G室(3階・共北37)	第H室(3階・共北38)
<p style="text-align: center;">1E2</p> <p style="text-align: center;">循環産業創成を目指した自律型セル生産ロボットシステム(2)</p> <p style="text-align: center;">13:00-14:30</p> <p style="text-align: center;">野田 哲男(三菱電機)</p> <p>1E2-1 産業用ロボットによる高速なバラ積み部品取り出し 三菱電機 ○堂前 幸康, 奥田 晴久, 永谷 達也, 野田 哲男</p> <p>1E2-2 ロボット制御セル生産システムにおける画像処理技術を利用した稼働率向上への取り組み IDEC ○善波 学, 米澤 浩, 濱田 航一, 飯田 勝久</p> <p>1E2-3 塑性変形可能物体の組み立て動作生成 東北大 ○具 環謨, 近野 敦, 内山 勝, 三菱電機 野田 哲男</p> <p>1E2-4 力制御機能搭載ロボットコントローラの開発 三菱電機 ○劉 正勇, 白土 浩司, 原口 林太郎, 奥田 晴久</p> <p>1E2-5 力制御パラメータ調整のための可視化項目の検討 京大院 ○安田 圭佑, 堀口 由貴男, 中西 弘明, 榎木 哲夫, 三菱電機 永谷 達也, 野田 哲男</p> <p>1E2-6 座標系校正による産業用ロボットの位置復旧支援技術 三菱電機 ○永谷 達也, 野田 哲男, 田中 健一</p>	<p style="text-align: center;">1F2</p> <p style="text-align: center;">エージェント・シンセシス・エンジニアリングの設計・応用(2)</p> <p style="text-align: center;">13:00-14:30</p> <p style="text-align: center;">渡辺 美知子(北見工業大) 古川 正志(北海道大)</p> <p>1F2-1 要件定義のための AHP 評価基準決定における合意済みモデルの適用 未来大院 ○清水 伸晋, 未来大 奥野 拓</p> <p>1F2-2 複数のクラス重心に基づく次元圧縮を利用したサポートベクターマシンの小型化 会津大 ○金田 祐也, 趙 強福, 渡會 恭平</p> <p>1F2-3 仮想流体環境における人工生物の形状と移動能力の関係 北大 ○中村 啓太, 鈴木 育男, 山本 雅人, 古川 正志</p> <p>1F2-4 キャプチャ舞踏動作からの遺伝的アルゴリズムを用いた動作獲得に関する基礎研究 琉球大 ○比嘉 盛尚, 山田 孝治, 沖縄高専 神里 志穂子, 琉球大 遠藤 聡志</p> <p>1F2-5 学習による車両分岐率の予測に基づく交通流フィードバックによる信号機制御 未来大院 ○若原 拓己, 未来大 三上 貞芳</p>	<p style="text-align: center;">1G2</p> <p style="text-align: center;">移動知から身体・神経基盤解明に向けて(2)</p> <p style="text-align: center;">13:00-14:30</p> <p style="text-align: center;">川端 邦明(理化学研) 千葉 龍介(首都大東京)</p> <p>1G2-1 リミットサイクル型2次元2足歩行ロボットの視覚を用いた遊脚運動制御 京都工芸繊維大 ○浅田 亮, 日本電産 長谷 善生, 京都工繊大 東善之, 木村 浩</p> <p>1G2-2 ヒト歩行運動に内在する低次元構造とそのシステムモデル 京大 ○青井 伸也, 船戸 徹郎, 同志社大 富田 望, 土屋 和雄</p> <p>1G2-3 身体スキーマに基づく下肢運動リハビリテーションの提案 農工大 ○近藤 敏之, 高田 洋平, 立命館大 伊藤 宏司</p> <p>1G2-4 セロトニン仮説に基づくセロトニン神経系の数理モデルと分岐現象 東大 ○矢野 史朗, 北大 青沼 仁志, 東大 浅間 一</p> <p>1G2-5 移動知研究の将来展望 東大 ○太田 順, 浅間 一, 旭川医科大 高草木 薫, 近大 村田 哲, 農工大 近藤 敏之</p>	<p style="text-align: center;">1H2</p> <p style="text-align: center;">医用工学と障害者支援(2)</p> <p style="text-align: center;">13:00-14:30</p> <p style="text-align: center;">京相 雅樹(東京都市大)</p> <p>1H2-1 SEMGを用いた動作認識における自由度向上のための基礎的検討 神奈川リハセン ○永田 健太郎, 東海大 曲谷 一成</p> <p>1H2-2 手術器具の人間工学的研究 東京工科大 ○河西 理恵, 水島 岩徳, 武藤 友和, コヴィディエン ジャパン 松尾 智子, 東京女子医大 富澤 康子, 東京工科大 武田 朴</p> <p>1H2-3 コールドトラップ法を用いた呼気ガスの揮発性有機化合物測定 東海大 ○飯塚 慎二郎, 早大 永岡 隆, 日本光電工業 小林 尚史, 倉橋 宗重, 東京工科大 武田 朴, 東海大 青木 琢也, 辻 千鶴子, 浦野 哲哉, 阿部 直, 曲谷 一成</p> <p>1H2-4 聴覚刺激誘発電位は実時間計測可能か? 阪大 ○吉川 修平, 伸澤 佑一, MIJOU PROJECT JAPAN 溝上 浩司, 阪大 金子 真</p> <p>1H2-5 脳波源推定における外心分離電極配置の提案 阪大 ○伸澤 佑一, MIJOU PROJECT JAPAN 溝上 浩司, 阪大 金子 真</p> <p>1H2-6 判別成分分析に基づく新しい次元圧縮型リカレント確率ニューラルネット 広島大 ○早志 英朗, 平松 侑樹, 芝軒 太郎, 島 圭介, 熊本高専 卜 楠, 広島大 栗田 雄一, 辻 敏夫</p>

第I室(3階・共北31)	第J室(3階・共北32)	第K室(3階・共北33)	第L室(3階・共北34)
<p>112</p> <p>触覚・力覚(2)</p> <p>13:00-14:30</p> <p>嵯峨 智(東北大)</p>	<p>1J2</p> <p>産業機器オープンネットワーク インタフェース ORiN</p> <p>13:00-14:30</p> <p>榊原 聡(デンソーウェーブ) 木村 利明(機械振興協会)</p>	<p>1K2</p> <p>RTミドルウェア コンテスト2011(1)</p> <p>13:00-14:30</p> <p>平井 成興(千葉工業大) 山下 智輝(前川製作所)</p>	<p>1L2</p> <p>快適生活空間 ネットワークの創出(2)</p> <p>13:00-14:30</p> <p>小林 裕之(大阪工業大)</p>
<p>112-1 微小触覚素子の無配線結合 東大 ○竹内 一史, 野田 聡人, 篠田 裕之</p> <p>112-2 赤外線反射型近接センサ レーの適切な光学素子配置に関 する研究 電通大 ○向山 由宇, 鈴木 陽介, 長谷川 浩章, 明 愛国, 東大 石川 正俊, 電通大 下条 誠</p> <p>112-3 光電式近接覚センサによる 対象物の反射特性に対しロバ ストな速度検出手法 電通大 ○曾根 聡史, 長谷川 浩章, 叶 沙, 鈴木 陽介, 東大 石川 正俊, 電通大 下条 誠</p> <p>112-4 赤外光反射分布型近接覚セ ンサを用いたロバストな距離計 測手法の検討 電通大 ○国府田 直人, 向山 由宇, 長谷川 浩章, 鈴木 陽介, 東大 石川 正俊, 電通大 下条 誠</p> <p>112-5 皮膚振動計測用センサに関 する研究 名工大 ○堀田 祥弘, 田中 由浩, 佐野 明人</p> <p>112-6 接触面画像を用いた把握動 作時の初期滑り計測 奈良先端大 ○武藤 誠, 池田 篤俊, 高松 淳, 小笠原 司</p>	<p>1J2-1 <i>Keynote[1]</i> ORiN の活動状況 と今後の方向性 デンソーウェーブ ○榊原 聡, 機械振興協会 木村 利明, 芝浦工 大 水川 真</p> <p>1J2-2 SCADA システム向けミドル ウェア CaoSQL の機能拡張 デンソーウェーブ ○犬飼 利宏</p> <p>1J2-3 ORiN 連携スマートフォンア プリの開発 ケー・ティー・システム ○近藤 知明</p> <p>1J2-4 ORiN を活用した非接触 加工前ワーク形状計測システム 機械振興協会 ○木村 利明, パル ステック工業 寺田 久晃, ソフィ ックス 伊崎 達也, アドー・ジャ パン 下谷 幸久, ブルーム LMT 左山 邦彦</p> <p>1J2-5 仮想メカを使用した制御ソ フトウェア検証への ORiN 活用 デジタルプロセス ○川人 昌明, 船木 滋夫, 手嶋 撰</p> <p>1J2-6 スマートフォンの産業機器 への応用 デンソーウェーブ ○由井 大介</p>	<p>1K2-1 <i>Keynote[1]</i> RT ミドルウェア コンテスト 2011 の狙い 産総研 ○神徳 徹雄, 安藤 慶昭, IHI 村上 弘記, セック 長瀬 雅之, 前川製作所 山下 智輝, 阪 大 大原 賢一, リバスト 菅 佑樹, 芝浦工大 佐々木 毅, 電通大 末廣 尚士, JARA 濱田 彰一, 畑 能正, 富士通 神田 真司, 千葉工大 平井 成興</p> <p>1K2-2 RTS 研究及び開発の独立・ 再利用化へのサポートツール 法政大 ○米長 慎介</p> <p>1K2-3 移動ロボットのソフトウェ ア開発のための屋内環境シミュ レータ RTC 豊橋技科大 ○重村 敦史, 三浦 純</p> <p>1K2-4 RT ミドルウェアに基づく 視覚トラッキングによるクァ ードロータの誘導 都立産技研 ○佐々木 智典, 島田 茂伸</p> <p>1K2-5 インタラクションのための 指差し位置推定コンポーネン ト 立命館大 ○幸泉 佑典, 李 周浩</p>	<p>1L2-1 教育的環境における紙と Web の効果的な利用方法につ いての提案 中部大 ○尾崎 正弘, 名女大 杉村 藍, 中部大院 宇佐美 裕康</p> <p>1L2-2 高度情報社会における利用 者主体ネットワーク環境の提案 中部大 ○宇佐美 裕康, 尾崎 正弘</p> <p>1L2-3 国際感情写真システムの画 像パラメータから感情ベクトル を推理するための知的エンジ ンの構築 東京工科大 ○サマラトウンガ ワサンタ, 牧野 浩二, 産業技術大 院大 橋本 洋志, 東京工科大 大山 恭弘</p> <p>1L2-4 自閉症児とのスマートデバ イスを用いたコミュニケーション システム 首都大 ○常深 宣英, 下川原 英理, 藤本 泰成, 山口 亨, 新田 收</p> <p>1L2-5 発話タイミングを考慮した ロボット運動計画とその実験的 評価 電機大 ○後藤 淳, 五十嵐 洋, 小林 晴美, 鈴木 聡</p> <p>1L2-6 サービスロボットの挙動に 対する観測者の国別差異の検出 電機大 ○島津 卓也, 鈴木 聡, 首都大 青木 広貴, 藤本 泰成, 山口 亨</p>

第M室(3階・共北35)	第N室(3階・共北36)	第O室(3階・共西31)	第P室(3階・共西32)
<p style="text-align: center;">1M2</p> <p style="text-align: center;">移動体のモデル化/制御/ ナビゲーション(1)</p> <p style="text-align: center;">13:00-14:30</p> <p style="text-align: center;">河合 宏之(金沢工業大) 大川 一也(千葉大)</p> <p>1M2-1 飛行ビークルのための省 自由度対地適応機構の研究 金沢工大 ○桑田 知明, 土居 隆宏, 阪大 多田限 建二郎</p> <p>1M2-2 複合センサシステムによ るクワッドローター機の姿勢制 御実験 群馬高専 ○湯浅 朋久, 吉田 拓矢, 黒澤 義也, 平社 信人</p> <p>1M2-3 入力飽和を考慮した動的 視覚オブザーバによる小型自律 飛行ロボットの位置姿勢制御 金沢工大 ○鶴尾 有生, 河合 宏之, 産業技術大院大 村尾 俊幸</p> <p>1M2-4 遺伝的アルゴリズムによ る外乱を受けにくい船の経路計 画 千葉大 ○Liew Kit How, 大川 一也, 加藤 秀雄, 樋口 静一</p> <p>1M2-5 壁面走行ロボットの設計 近畿大院 ○横井 裕貴, 立本 佳祐, 近大 五百井 清</p>	<p style="text-align: center;">1N2</p> <p style="text-align: center;">移動ロボットのための移 動機構の新提案(2)</p> <p style="text-align: center;">13:00-14:30</p> <p style="text-align: center;">琴坂 信哉(埼玉大) 大矢 晃久(筑波大)</p> <p>1N2-1 能動/受動複合関節の新機 構とそれを用いた二足歩行ロボ ット TokaiRobo-Habilis2 東海大 ○杉本 広夢, 小金澤 鋼一, 橋本 翔平</p> <p>1N2-2 能動/受動複合関節の新機 構とそれを用いた二足歩行ロボ ット Tokai-Robo-Habilis2 東海大 ○橋本 翔平, 杉本 広夢, 小金澤 鋼一</p> <p>1N2-3 恐竜型二足歩行ロボット TITRUSの開発 埼玉大 ○伊藤 廣紀, 程島 竜一, 琴坂 信哉, 東工大 広瀬 茂男</p> <p>1N2-4 ダクトファンの推力偏向を 用いたホバリング飛行体 徳島大 ○重松 佑紀, 山下 剛史, 三輪 昌史</p> <p>1N2-5 マグナス効果を利用した飛 行移動体の開発 電通大 ○小澤 晃司, 岩倉 裕也, 田中 一男, 九州工大 大竹 博</p> <p>1N2-6 小型ブラシレス DC モータ の高効率なフィードフォワード 電流制御系の設計 筑波大 ○渡辺 敦志, 大矢 晃久, 油田 信一</p>	<p style="text-align: center;">1O2</p> <p style="text-align: center;">つくばチャレンジ: リアルワールドロボット チャレンジ(RWRC)(2)</p> <p style="text-align: center;">13:00-14:30</p> <p style="text-align: center;">飯島 純一(明星大) 長谷川 忠大(芝浦工業大)</p> <p>1O2-1 <i>Keynote[2]</i> つくばチャレン ジ 2011: 実世界で働くロボット を目指して 筑波大 ○油田 信一, 芝浦工大 水川 真, 中央大 橋本 秀紀, ニュ ーテクノロジー振興財団 田代 泰典, つくば市 大久保 剛史</p> <p>1O2-2 つくばチャレンジにおける 自律移動ロボットの開発 明星大 ○本田 光一, 清本 次郎, 大嶋 沙羅, 松本 篤, 飯島 純一, 山崎 芳昭</p> <p>1O2-3 屋内外のセンシング環境に 適応できるロボットナビゲーシ ョン 大阪工大院 ○緩利 圭輔, 大阪工 大 大神 仁, 橋本 和樹, 森家 大 治, 小山 晃司, 宮脇 健三郎, 井上 雄紀, 西口 敏司, 小松 信雄, 佐野 睦夫</p> <p>1O2-4 屋外自律移動ロボット” MML-02”の開発 芝浦工大 ○川村 英史, 佐橋 翔太, 長谷川 忠大</p>	<p style="text-align: center;">1P2</p> <p style="text-align: center;">初心にもどろう受動的 ロコモーション(2)</p> <p style="text-align: center;">13:00-14:30</p> <p style="text-align: center;">藤本 健治(名古屋大)</p> <p>1P2-1 平面受動歩行における上体 の影響について 立命館大 ○小澤 隆太</p> <p>1P2-2 上体つき受動歩行による高 効率な歩行の実現 名工大 ○加藤 良樹, 筑波大 池俣 吉人, 名工大 佐野 明人</p> <p>1P2-3 上体と粘弾性脚を持つ能動 リムレスホイールの平地歩行 北陸先端大 ○河本 集治, 浅野 文彦</p> <p>1P2-4 揺動質量を利用した連結型 リムレスホイールの受動歩行の 高速化 北陸先端大 ○田中 大樹, 浅野 文彦</p>

第A室(2階・共北25)	第B室(2階・共北26)	第C室(2階・共北27)	第D室(2階・共北28)
<p>1A3</p> <p>レスキュー工学(3)</p> <p>14:45-16:15</p> <p>奥川 雅之(愛知工業大)</p>	<p>1B3</p> <p>共創システム(3)</p> <p>14:45-16:15</p> <p>板井 志郎(早稲田大) 山本 知仁(金沢工業大) 小川 健一朗(東京工業大)</p>	<p>1C3</p> <p>ヒューマン・ロボット・インタラクション(2)</p> <p>14:45-16:15</p> <p>平田 泰久(東北大) 大村 廉(豊橋技術科学大)</p>	<p>1D3</p> <p>機構知(3)</p> <p>14:45-16:15</p> <p>望山 洋(筑波大)</p>
<p>1A3-1 無人ヘリコプタのための地面効果を考慮した複合航法システム</p> <p>京大 ○中西 弘明, 大阪府立大金田 さやか, 京大 榎木 哲夫</p> <p>1A3-2 正規化エネルギー安定余裕の解析によるクローラ型レスキューロボットの転倒回避アルゴリズム</p> <p>名工大 ○佐藤 徳孝, 京大 後藤 悠介, 松野 文俊</p> <p>1A3-3 小型移動ロボットの遠隔操作による火山活動区域の観察</p> <p>東北大 ○永谷 圭司, 桐林 星河, 千葉工大 西村 健志, 吉田 智章, 小柳 栄次, 工学院大 羽田 靖史, 筑波大 油田 信一, インロッド・ネット 中里 邦子, 久武 経夫, 国土交通省 森山 裕二</p> <p>1A3-4 ICT 技術を用いた消防隊員遠隔支援用レスキューベストの開発</p> <p>府大高専 ○土井 智晴, 愛知工大 奥川 雅之, 岡山県大 山内 仁, 国際レスキュー研 高森 年, 近大 大坪 義一, 岡山理科大 衣笠 哲也</p> <p>1A3-5 レスキューロボットにおけるデバイス管理を容易にするための分散処理システムの開発</p> <p>弓削高専 ○前田 弘文, 国際レスキュー研 藤長 大祐, 近大 五百井 清, 大坪 義一, 神戸市高専 小林 滋, 国際レスキュー研 高森 年</p> <p>1A3-6 衛星からの広視野画像と低高度 UAV からの高解像度画像を組み合わせた砂防 GIS コンテンツの作成</p> <p>早大 ○清水 創太, 鈴木 太郎, 瀧口 純一, 橋詰 匠</p>	<p>1B3-1 カニ時計</p> <p>神戸大 ○西山 雄大, 未来大 榎本 洗一郎, 戸田 真志, 信州大 森山 徹, 神戸大 郡司 ペギオ 幸夫</p> <p>1B3-2 A Minimal model of group behaviors of homing pigeons</p> <p>Waseda Univ. ○SHIRAISHI Masashi, AIZAWA Yoji</p> <p>1B3-3 ヤドカリにおける身体と場の認知</p> <p>神戸大 ○園田 耕平, 朝倉 彰, 郡司 ペギオ 幸夫</p> <p>1B3-4 階層性を持つロボットの部分の目的と全体の運動の関係</p> <p>未来大 ○吉田 彩乃, 櫻沢 繁</p> <p>1B3-5 群れの維持・形成に寄与する内的ゆらぎ</p> <p>神戸大 ○村上 久, 西山 雄大, 新里 高行, 未来大 榎本 洗一郎, 戸田 真志, 信州大 森山 徹, 飯塚 浩二郎, 神戸大 郡司 ペギオ 幸夫</p>	<p>1C3-1 無意識的身ぶりを表出可能なテレプレゼンスロボットの提案</p> <p>筑波大 ○長谷川 孔明, 中内 靖</p> <p>1C3-2 ロボット聴覚ソフトウェア HARK における音源定位パラメータチューニングの検討</p> <p>早大 ○藤井 雄太, 東工大 吉田 尚水, HRI-JP 中村 圭佑, 早大 菅野 重樹, 早大/東工大/HRI-JP 中臺 一博</p> <p>1C3-3 フィールド調査のための行動観察ロボット - 第一報: コンセプトの提案 -</p> <p>首都大 ○杉岡 達朗, 和田 一義, 下山 茜</p> <p>1C3-4 マルチ PLL を用いた任意周波数信号に対するロボットの同期運動軌道生成</p> <p>埼玉大 ○藤原 大佑, 程島 竜一, 琴坂 信哉</p> <p>1C3-5 支援機器操作を目的とした超音波による口腔内舌位置の検出</p> <p>筑波大 長谷川 泰久, ○久野 良介</p>	<p>1D3-1 V字型SMAを利用したパラレルシステムの基礎的検討</p> <p>首都大 石橋 良太, ○小田 隆彦, 九大 田原 健二, 福岡工大 木野 仁, 首都大 児島 晃</p> <p>1D3-2 形状記憶合金線における繰返し学習制御を用いた位置決め精度の向上</p> <p>福岡工大 ○森部 翔太, 寺原 綾一, 首都大 石橋 良太, 福岡工大 木野 仁</p> <p>1D3-3 筋骨格システムのフィードフォワード位置制御における強化学習を用いた内力決定法</p> <p>福岡工大 ○松谷 祐希, 越智 裕章, 九大 田原 健二, 福岡工大 木野 仁</p> <p>1D3-4 ロボットの遠隔操縦における冗長自由度を利用した外力緩衝</p> <p>富山大 ○関本 昌紘, 花房 祐一, 立命館大/理研 有本 卓</p> <p>1D3-5 軸力センサを用いた平面3自由度冗長駆動パラレルメカニズムの内力と外力の計測</p> <p>近大 ○留 伯迪, 打越 友哉, 原田 孝</p> <p>1D3-6 Tensegrity を利用した移動ロボット4号機とワイヤ端点機構の開発</p> <p>福岡工大 松谷 祐希, ○片伯部 章太, 木野 仁</p>

第E室(3階・共東31)	第F室(3階・共東32)	第G室(3階・共北37)	第H室(3階・共北38)
<p style="text-align: center;">1E3</p> <p style="text-align: center;">循環産業創成を目指した 自律型セル生産 ロボットシステム(3)</p> <p style="text-align: center;">14:45-16:15</p> <p style="text-align: center;">横小路 泰義 (神戸大)</p> <p>1E3-1 多指ハンドによるリグラス ピングを利用した能動的3次元セ ンシング 東大 ○田畑 義之, 山川 雄司, 妹尾 拓, 石川 正俊</p> <p>1E3-2 Enhancement of Tactile Sensor's Ability in In-Hand Manipulation Utilizing Image Processing Tool Ritsumeikan Univ. ○HO, ANH- VAN, Mitsubishi Electric Corp. NAGATANI Tatsuya, NODA Akio, Ritsumeikan Univ. HIRAI Shinichi</p> <p>1E3-3 ロボットセルにおける組立 作業のためのロバスト把持戦略 の計画手法 京大 ○土橋 宏規, 神戸大 平岡 隼一, 横小路 泰義, 三菱電機 野田 哲男, 長野 陽, 永谷 達也, 奥田 晴久, 田中 健一</p> <p>1E3-4 全方向駆動車輪の開発 京大 ○小森 雅晴, 松田 吉平, 大橋 啓生</p> <p>1E3-5 駆動力冗長性を有する高速 パラレル・メカニズムにおける 運動学的冗長性の効果 立命館大 永井 清, ○窪 大輔</p> <p>1E3-6 直接教示によるモード分岐 を含む動作に対する作業スキル の生成手法 京大 ○木原 康之, 神戸大 横小路 泰義</p>	<p style="text-align: center;">1F3</p> <p style="text-align: center;">スワーム ロボティクス(1)</p> <p style="text-align: center;">14:45-16:15</p> <p style="text-align: center;">松野 文俊 (京都大) 大倉 和博 (広島大)</p> <p>1F3-1 <i>Keynote[2]</i> アリの集団採餌 における判断と行動 広島大 ○西森 拓, 荻原 悠佑, 栗津 暁紀, 京都工繊大 秋野 順治</p> <p>1F3-2 <i>Keynote[2]</i> 鳥の群れの集団 動力学 東北大 ○早川 美徳</p> <p>1F3-3 アリの行動モデルの構築と 群における分業の有効性の検証 京大 三浦 裕介, ○花本 惣平, 松野 文俊</p> <p>1F3-4 シロアリに学ぶ環境を改変 するロボット群に関する研究 八戸工大○野原 将徳, 阪大 松下 光次郎, 八戸工大 藤澤 隆介</p>	<p style="text-align: center;">1G3</p> <p style="text-align: center;">自立生活に向けた リハビリテーション ロボティクス(1)</p> <p style="text-align: center;">14:45-16:15</p> <p style="text-align: center;">尹 祐根(産業技術総合研) 脇田 優仁(産総技術総合研)</p> <p>1G3-1 視覚障害者歩行支援システ ムの開発 東京工科大院 ○相場 一輝, 橋野 賢</p> <p>1G3-2 受動歩行に基づく歩行支援 機の開発 名工大 ○岩月 和輝, 佐野 明人</p> <p>1G3-3 傾斜対応型パワーアシスト 車椅子の性能向上 函館高専 ○関谷 大地, 浜 克己, 中村 尚彦</p> <p>1G3-4 筋電位信号による筋疲労に 影響されないリアルタイム筋力 推定 東海大 ○西村 一眞, 青木 秀彰, 小金澤 鋼一</p>	<p style="text-align: center;">1H3</p> <p style="text-align: center;">医用工学と 障害者支援(3)</p> <p style="text-align: center;">14:45-16:15</p> <p style="text-align: center;">永岡 隆 (早稲田大)</p> <p>1H3-1 口部入力インターフェース を用いた電動車いす用コントロ ーラの提案 九大 ○江藤 竜徳, 池田 毅, 山本 元司</p> <p>1H3-2 可変重量把持対象物に対応 したパワーアシストグローブの 制御 函館高専 ○弗田 萌心, 中村 尚彦, 浜 克己</p> <p>1H3-3 視覚障がい者の歩行支援用 ロボットの障害物回避 函館高専 ○熊谷 侑弥, 中村 尚彦, 浜 克己</p> <p>1H3-4 空間周波数を連続的に変化 させた疑似ランダム刺激による 視機能評価 早大 ○百瀬 桂子</p> <p>1H3-5 アレイ電極で計測された筋 電位による表層筋と深層筋の活 動の識別 未来大 ○小塩 俊貴, 櫻沢 繁, 金沢大 秋田 純一, 未来大 戸田 真史, 京大 中村 裕一</p> <p>1H3-6 非接触呼吸計測を用いた簡 易肺機能検査の提案 名工大 ○青木 広宙, 慶大 仲村 秀俊, 名工大 坂口 正道, 藤本 英雄</p>

第I室(3階・共北31)	第J室(3階・共北32)	第K室(3階・共北33)	第L室(3階・共北34)
<p style="text-align: center;">113</p> <p style="text-align: center;">触覚・力覚(3)</p> <p style="text-align: center;">14:45-16:15</p> <p style="text-align: center;">篠田 裕之(東京大)</p> <p>113-1 <i>Keynote[2]</i> SA-I 機械受容ユニットの加圧・発火特性及び電気刺激-圧感覚生成特性に関する定量的検討とその医療応用 東大 ○満洲 邦彦</p> <p>113-2 感覚神経線維の電気刺激による人工触・圧覚の生成と感覚強化 電通大 ○新納 弘崇, 東大 満洲 邦彦, 済生会神奈川病院 國本 雅也, 東大 鈴木 隆文, 電通大 下条 誠</p> <p>113-3 振動刺激の重量を用いた表面形状呈示 東北大 ○櫻井 達馬, 昆陽 雅司, 田所 諭</p> <p>113-4 硬軟感提示における指先上の接触面積と圧分布の同時制御が及ぼす影響 東大 ○木村 文信, 山本 晃生</p> <p>113-5 ヒトの振動知覚に及ぼす皮膚の共振周波数の影響 慶大/トヨタ紡織 ○西尾 未希, 慶大 牧野 泰才, 前野 隆司</p>	<p style="text-align: center;">1J3</p> <p style="text-align: center;">次世代ロボット 共通プラットフォーム 技術(1)</p> <p style="text-align: center;">14:45-16:15</p> <p style="text-align: center;">松日楽 信人(芝浦工業大) 大山 英明(産業技術総合研)</p> <p>1J3-1 <i>Keynote[2]</i> NUI(Natural User Interface)の現在とこれから ゲッシュ ○中村 薫</p> <p>1J3-2 ヒューマノイドロボットのための統合操縦ソフト”V-Sido” 奈良先端大/産総研 ○吉崎 航, 産総研/奈良先端大 加賀美 聡</p> <p>1J3-3 ART-Linux の複数コア利用機能によるソフトウェアディペンダビリティ向上 産総研 ○加賀美 聡, 石綿 陽一, 西脇 光一, 梶田 秀司 金広 文男 尹 祐根, 安藤 慶昭, 佐々木 洋子, Thompson, Simon, 松井 俊浩</p>	<p style="text-align: center;">1K3</p> <p style="text-align: center;">RTミドルウェア コンテスト2011(2)</p> <p style="text-align: center;">14:45-16:15</p> <p style="text-align: center;">末廣 尚士(電気通信大) 小笠原 哲也(東京大)</p> <p>1K3-1 RTMの教育への活用 産業技術短大 ○二井見 博文</p> <p>1K3-2 ポータブルコンポーネントマネージャの実装 産総研 ○松坂 要佐</p> <p>1K3-3 RT ミドルウェアの学習を目的とした安価で入手容易なロボット上での実行環境の構築 埼玉大 ○高橋 直希, 程島 竜一, 琴坂 信哉</p> <p>1K3-4 音声認識による物体認識システムの開発 阪大 ○岩根 享平, 吉永 悠一郎, 大原 賢一, 前 泰志, 新井 健生</p> <p>1K3-5 RoIS フレームワークと RTコンポーネントの接続アダプタの開発 ATR ○佐藤 幹</p> <p>1K3-6 RT Component for analyzing a motion script to implement a service using the Humanoid Robot HRP-4 Nara Inst. Tech. ○Garcia Ricardez, Gustavo Alfonso, TSUCHIHARA Satoki, IKEDA Atsutoshi, YAMAGUCHI Akihiko, TAKAMATSU Jun, OGASAWARA Tsukasa</p>	<p style="text-align: center;">1L3</p> <p style="text-align: center;">快適生活空間ネットワークの創出 ~サービスインタフェースを通して~(3)</p> <p style="text-align: center;">14:45-16:15</p> <p style="text-align: center;">中後 大輔(関西学院大)</p> <p>1L3-1 位相平面に基づく標準人間動作の生成 摂南大 ○横田 祥, 産業技術大院 大 橋本 洋志, 関西学院大 中後 大輔, 東京工科大 大山 恭弘</p> <p>1L3-2 重心位置と関節角度の位相差に基づく太極拳の熟練度評価の一考察 産業技術大院大 ○中野 誉司, 佐藤 裕作, 河田 聡, 平尾 康幸, 哈斯 朝魯, 村尾 俊幸, 橋本 洋志</p> <p>1L3-3 曲率対数分布図と平滑化微分を用いた美しい動きの評価 産業技術大院大 平尾 康幸, ○河田 聡 佐藤 裕作 中野 誉司 哈斯 朝魯, 村尾 俊幸, 橋本 洋志</p> <p>1L3-4 パーセプトロンを用いたセラピーロボットに対する人の触行動の判別方法に関する研究 東京工科大 ○牧野 浩二, 余 錦華, 大山 恭弘</p> <p>1L3-5 人の音響聴取を模倣した特定音響の能動的センシング 香川大 ○宇高 静, 澤田 秀之</p> <p>1L3-6 手操作評価システムにおける3次元距離データへの幾何当てはめによる姿勢の計測 都立産技研 ○佐々木 智典, 産業技術大院大 橋本 洋志, 摂南大 横田 祥, 東京工科大 大山 恭弘, 法政大 石井 千春</p>

注: *Keynote[1],[2]*はキーノート講演 ([]内の数値は講演時間. 1講演分=15分)

第M室(3階・共北35)	第N室(3階・共北36)	第O室(3階・共西31)	第P室(3階・共西32)
<p style="text-align: center;">1M3</p> <p style="text-align: center;">移動体のモデル化/制御/ ナビゲーション(2)</p> <p style="text-align: center;">14:45-16:15</p> <p style="text-align: center;">竹田 年延 (成蹊大)</p> <p>1M3-1 倒立振り子型搬送ロボット のインピーダンス制御手法 大阪電通大 ○松川 文厚, 鄭 聖熹</p> <p>1M3-2 着座式車輪倒立振り子型パ ーソナルモビリティの 搭乗姿勢 および操作方法の検討 愛知工大 ○吉村 卓真, 奥川 雅之, 暮石 光博</p> <p>1M3-3 脚車輪機構とスライダを 併用する倒立二輪移動体の制御 設計 近大 ○友國 伸保</p> <p>1M3-4 微小面積で接地する一輪 車型ロボットの旋回運動に関す る考察 筑波大 ○清水 雄太, 成蹊大 竹田 年延, 筑波大 坪内 孝司</p> <p>1M3-5 球型移動ロボット設計の ための動力学モデルの構築と解 析 九大 ○盛永 明啓, Mikhail Svinin, 山本 元司</p>	<p style="text-align: center;">1N3</p> <p style="text-align: center;">移動ロボットの 自己位置推定(1)</p> <p style="text-align: center;">14:45-16:15</p> <p style="text-align: center;">大川 一也 (千葉大)</p> <p>1N3-1 2つの特徴点間の距離に基 づく対応点抽出によるビジュア ルオドメトリの精度向上 千葉大 ○銭 嘉珞, 大川 一也, 加藤 秀雄, 樋口 静一</p> <p>1N3-2 カメラ画像内の特徴点によ るオプティカルフローを用いた 自律移動ロボットのナビゲーシ ョンの検証 芝浦工大 ○佐橋 翔太, 川村 英史, 長谷川 忠大</p> <p>1N3-3 環境にロバストな自己位置 同定路面センサの研究 名城大 ○芦澤 怜史, 青木 秀典, 都築 駿一, 櫻井 武司, 山下 道央, 大道 武生</p> <p>1N3-4 超小型ロボットに搭載可能 な非接触型自己位置推定デバイ スの屋外環境での性能評価 東北大 ○山内 元貴, 岡山大 永井 伊作, 東北大 野寄 敬博, 高橋 悠輔, 永谷 圭司, 吉田 和哉</p> <p>1N3-5 二値化したみなし履歴を利用 した超群ロボットの位置同定 法 阪大 ○清水 克哉, 杉本 靖博, 中西 大輔, 大須賀 公一, 日立製 作所 板東 幹雄</p>	<p style="text-align: center;">1O3</p> <p style="text-align: center;">つくばチャレンジ: リアルワールドロボット チャレンジ(RWRC)(3)</p> <p style="text-align: center;">14:45-16:15</p> <p style="text-align: center;">多羅尾 進 (東京高専) 横塚 将志 (産業技術総合研)</p> <p>1O3-1 屋外自律走行のための特徴 的な環境情報の抽出とその情報 に基づく自己位置推定 千葉大 ○高橋 周平, 大川 一也, 加藤 秀雄, 樋口 静一</p> <p>1O3-2 屋外自立走行ロボット高尾 1号の環境認識機能強化 東京高専 ○多羅尾 進, 大森 実, 佐々木 理, 石塚 裕澄, 堀 三晟, 青木 宏之</p> <p>1O3-3 全方位パノラマ画像の SURF特徴量を用いたナビゲーシ ョンシステム 千葉工大 ○伊藤 聡一郎, 高橋 永次, 下條 和真, 野崎 耕平, 林原 靖男</p> <p>1O3-4 つくばチャレンジ 2011 に おける自律移動ロボット「やまぶ き」の開発 芝浦工大 ○丸岡 泰, 塚田 雄輝, 宮下 隼輔, 小林 大輔, 小宮 康平, 中田 春樹, 内村 裕</p> <p>1O3-5 自律と操縦に対応した移動 ロボット用 RTC の開発 京大 ○金 兌炫, 根 和幸, 安部 祐一, 電通大 新 隼人, 京大 五十 嵐 広希, 松野 文俊, 東北大 田所 諭, 国際レスキュー研 高森 年, セグウェイジャパン 齋藤 俊久</p> <p>1O3-6 実環境における自律走行車 椅子の実証実験 産総研 ○横塚 将志, 芝浦工大 鈴木 雄介, 日立AD 山下 明宏, 産総研 橋本 尚久, 松本 治</p>	<p style="text-align: center;">1P3</p> <p style="text-align: center;">初心にもどらう受動的 ロコモーション(3)</p> <p style="text-align: center;">14:45-16:15</p> <p style="text-align: center;">佐野 明人 (名古屋工業大)</p> <p>1P3-1 受動的動歩行における理論 的研究の実験による検証 大阪電通大 ○入部 正継, 岡山理 科大 衣笠 哲也, 阪大 大須賀 公一</p> <p>1P3-2 抑制足形状による長時間連 続受動歩行の実現 未来大 ○菅原 学, 力石 直也, 豊田工大 兵頭 和幸, 未来大 三上 貞芳</p> <p>1P3-3 揺動現象に着目した三次元 準受動的動歩行の発現 阪大 ○中西 大輔, 杉本 靖博, 大須賀 公一, 筑波大 山海 嘉之</p> <p>1P3-4 揺動を用いた四脚準受動的 動歩行ロボットの開発 阪大 ○木林 傑, 杉本 靖博, 大須賀 公一</p>

第A室(2階・共北25)	第B室(2階・共北26)	第C室(2階・共北27)	第D室(2階・共北28)
<p>1A4</p> <p>消防防災とシステム インテグレーション</p> <p>16:30-18:00</p> <p>天野 久徳 (消防研究センター) 衣笠 哲也 (岡山理科大)</p> <p>1A4-1 柔軟全周囲クローラ RT04 について 岡山理科大 ○衣笠 哲也, 土師 貴史, 吉田 浩治, 鹿児島大 林 良太, 大阪電通大 入部 正継, 和歌山大 徳田 献一, 消防研 天野 久徳, 阪大 大須賀 公一</p> <p>1A4-2 消防防災用無人ヘリコプタ システムの研究開発 産総研 ○森川 泰, 松本 治, 富田 文明, 神村 明哉, 消防研 天野 久徳, 新井場 公德</p> <p>1A4-3 階段昇降機構を付加した救 助支援型担架システムの開発 明石高専 ○岩野 優樹, 阪大 大須賀 公一, 消防研 天野 久徳</p> <p>1A4-4 災害対応を考慮した自治体 ・地域コミュニティ情報管理シ ステムの構築 京大 ○畑山 満則, 大阪産業大 吉川 耕司, 三重大 白井 真人, 遠軽町役場 玉置 昌史, テクノ 一宮 龍彦, 東工大 角本 繁</p>	<p>1B4</p> <p>共創システム(4)</p> <p>16:30-18:45</p> <p>西 洋子 (東洋英和女学院大) 郡司 幸夫 (神戸大) 三輪 敬之 (早稲田大)</p> <p>1B4-1 コミュニティ型サービスに おける共創的イノベーションの 場づくり 東工大 ○三宅 美博, 東北大 野澤 孝之, 東大 緒方 大樹, 日立製作 所 矢野 和男, 荒 宏視, 東工大 肥後 直樹, 本橋 正成</p> <p>1B4-2 「場」における対面相互 作用パターンと 所属する集団の主 観的評価との関係に関する研究 東大/東工大 ○緒方 大樹, 東工大 小野 永輔, 本橋 正成, 東北大/ 東工大 野澤 孝之, 東工大 肥後 直樹, 国立情報学研 小林 哲郎, 東工大 三宅 美博</p> <p>1B4-3 民族学博物館におけるイン クルーシブな身体表現ワークシ ョップの開発 東洋英和大 ○西 洋子</p> <p>1B4-4 Shadow awareness II (Dual 2010) 早大 ○住友 翔, 柳澤 裕樹, 板井 志郎, 東洋英和大 西 洋子, 早大 三輪 敬之</p> <p>1B4-5 3次元空中描画を活用した 身体表現の共創支援に関する研 究 早大 ○山口 慶二郎, 遠藤 祐二, 鈴木 昂佑, 三輪 敬之</p> <p>1B4-6 地域の多様性を考慮した空 間デジタルアーカイブシステム 金沢工大 ○山本 知仁, 池谷 友介, 伊藤 喜輝, 東工大 三宅 美博</p> <p>1B4-7 ごっこ遊びのコミュニケー ション効果に着目した実空間共 有型エデュテインメントシステ ムの評価 関西学院大 ○鐘ヶ江 宏樹, 山根 大, 山本 倫也, 岡山県大 渡辺 富夫</p> <p>1B4-8 明在的テキストから得られ る登場人物の非在的図地情報 神戸大 ○北村 有人, 郡司 幸夫</p> <p>1B4-9 携帯型タッチスクリーンデ バイスを用いた身体拡張型プレ ゼンテーション支援システムの 評価 関西学院大 ○村林 卓, 山本 倫也, 岡山県大 渡辺 富夫</p>	<p>1C4</p> <p>ヒューマン・ロボット・ インタラクション(3)</p> <p>16:30-18:00</p> <p>平田 泰久 (東北大) 長谷川 泰久 (筑波大)</p> <p>1C4-1 下肢完全麻痺患者に対する 歩行支援システムの開発 筑波大 長谷川 泰久, ○松下 雄史, 韓 蓄, 山海 嘉之</p> <p>1C4-2 協調型歩行支援システムを 用いた遊脚期の動作支援手法の 評価 東北大 ○鈴木 慎治, 平田 泰久, 小菅 一弘, 西多賀病院 小野寺 宏</p> <p>1C4-3 技能体験のための位置と力 覚の受動的提示法に関する研究 名工大 ○川上 文啓, 坂口 正道, 青木 広宙, 首都大 武居 直行, 名工大 藤本 英雄</p> <p>1C4-4 左右独立履物型マイクロモ ビリティの開発 阪大 ○西城 英秋, 田窪 朋仁, 大原 賢一, 前 泰志, 新井 健生</p> <p>1C4-5 形状記憶合金アクチュエー タと直流モータから構成される 複合システムの検討 金沢工大 ○酒井 岳志, 大阪教 育大 光永 法明, 金沢工大 小暮 潔</p>	<p>1D4</p> <p>ロボット・セラピー・ システム</p> <p>16:30-18:30</p> <p>香川 美仁 (拓殖大) 木村 龍平 (帝京科学大)</p> <p>1D4-1 <i>Keynote[2]</i> ロボット・セラ ピーにおける「理由」と「正義」 筑波学院大 ○宮寺 晃夫</p> <p>1D4-2 日常生活の観察によるロボ ット介入活動の効果 拓殖大 香川 美仁, ○米重 陽介, 道中 裕樹, 筑波学院大 浜田 利満, 帝京科学大 永沼 充</p> <p>1D4-3 認知症高齢者に対する文化 系学生の介入によるロボット介 在活動 帝京科学大 ○木村 龍平, 永沼 充</p> <p>1D4-4 ロボット・セラピーにおけ る会話コミュニケーションに関 する考察 筑波学院大 ○浜田 利満, 佐藤 千久沙, 仁保 真奈美, 帝京科学大 永沼 充, 拓殖大 香川 美仁, 富士 通研 渡辺 一郎, 安川 裕介, パス トーン浅間台 米岡 利彦, 成育医 療セン 相吉 恵, 正木 英一</p> <p>1D4-5 小型人型ロボットを介在し た高齢者の体操促進活動 室蘭工大 ○岡崎 大樹, 平野 正隆, 花島 直彦, 山下 光久</p> <p>1D4-6 RAR 向けロボット遠隔操作 システムの改良 帝京短大 ○大久保 英一, 帝京科 学大 鉄井 俊宏, 所沢ロイヤル病 院 加藤 範子, 帝京科学大 木村 龍平, 拓殖大 香川 美仁, 筑波学 院大 浜田 利満, 帝京科学大 永沼 充</p> <p>1D4-7 歩行リハビリテーションシ ステムの概要 埼玉工大 ○橋本 智己, 筑波学院 大 浜田 利満, 北里大 赤澤 とし子, 埼玉医大 高倉 保幸, 山本 満</p>

注: *Keynote[1],[2]*はキーノート講演 ([]内の数値は講演時間. 1講演分=15分)

第E室(3階・共東31)	第F室(3階・共東32)	第G室(3階・共北37)	第H室(3階・共北38)
<p style="text-align: center;">1E4</p> <p style="text-align: center;">バイオミメティック 知能とロボット</p> <p style="text-align: center;">16:30-18:15</p> <p style="text-align: center;">渡辺 桂吾(岡山大) 前田 裕(関西大) 泉 清高(佐賀大)</p> <p>1E4-1 圧電繊維複合材料を用いた羽ばたきロボットの研究開発 電通大 ○Luekiatphaisan Natchapon, 明 愛国, 下条 誠</p> <p>1E4-2 同時振動最適化法を用いた適応制御によるフレキシブルアームの制御 関西大 ○鈴木 徹, 前田 裕</p> <p>1E4-3 フランクル心理学に基づいたロボットインタラクション 神奈川大 ○大西 剛, 増田 寛之, 林 憲玉</p> <p>1E4-4 3対6腱駆動2関節アームに対する作業空間指令の優先順位を考慮可能な張力分配 三重大 ○森 翔太, 駒田 諭, 平井 淳之</p> <p>1E4-5 腰関節を有するネコ骨格ロボットのジャンプ動作 佐賀大 ○野中 撰護, 泉 清高, 辻村 健</p> <p>1E4-6 PSD センサ情報のみに基づく複数の移動ロボットの群遊行動 山口理科大 山城 貴寛, ○永田 寅臣, 北原 直樹, 大塚 章正, 岡山大 渡辺 桂吾</p> <p>1E4-7 アンセンテッドRTSスモータを用いたSLAM手法の実機検証 岡山大 ○船本 智史, 渡辺 桂吾, 前山 祥一</p>	<p style="text-align: center;">1F4</p> <p style="text-align: center;">スワーム ロボティクス(2)</p> <p style="text-align: center;">16:30-18:15</p> <p style="text-align: center;">松野文俊(京都大) 大倉和博(広島大)</p> <p>1F4-1 小型移動体の振る舞いがミナモメツギガニの群れに及ぼす影響 信州大 ○藤原 大佑, 飯塚 浩二郎, 松村 嘉之, 森山 徹, 渡辺 諒</p> <p>1F4-2 信頼度を用いた強化学習によるマルチロボットシステムの競合回避行動の獲得 東洋大 ○高野 慧, 渡辺 智美, 山田 和明, 松元 明弘</p> <p>1F4-3 群ロボットにおける近接通信を用いたモバイルアドホックネットワーク構築 北陸先端大 ○多田羅 一昂, 小野 裕明, 李 根浩, 丁 洛榮</p> <p>1F4-4 スワームロボットシステムにおける群挙動のクラスタ分析に関する一考察 広島大 ○森下 力, 保田 俊行, 大倉 和博</p> <p>1F4-5 異方性近傍を持つエージェントによる群れの結合度と安定性 会津大 ○桑原 琢, 成瀬 継太郎</p> <p>1F4-6 個体識別が不要なターゲット包囲 防衛大 ○久保 正男, 陸上自衛隊 吉村 達郎, 福岡工大 山口 明宏, 防衛大 松原 隆</p> <p>1F4-7 協調箱押しタスクにおける強化学習ロボット群の段階的行動形成とその行動解析 広島大 ○宗近 公紀, 保田 俊行, 大倉 和博</p>	<p style="text-align: center;">1G4</p> <p style="text-align: center;">自立生活に向けた リハビリテーション ロボティクス(2)</p> <p style="text-align: center;">16:30-18:00</p> <p style="text-align: center;">伊 祐根(産業技術総合研) 脇田 優仁(産業技術総合研)</p> <p>1G4-1 上肢リハビリ装置の同調制御 信州大 ○高石 恵里, 本田技研 柴垣 南, 信州大 橋本 稔</p> <p>1G4-2 空気圧ラバーアクチュエータを用いた手指関節用リハビリロボットの基礎的検討 津山高専 ○谷口 浩成, 青柳 直樹, 豊岡 秀典, 福田 真人, 湊原 哲也</p> <p>1G4-3 空気圧シリンダを用いた肘置き式上肢機能回復訓練システムの開発 関西学院大 ○沖 恭平, 菅原 直貴, 嵯峨 宣彦, 永瀬 純也, 神戸大 中本 裕之</p> <p>1G4-4 食事前型型自助器具の評価 函館高専 ○澤谷 知輝, 竹内 岳, 中村 尚彦, 浜 克己, 桶谷 済</p> <p>1G4-5 食事前型型自助器具の使いやすさ向上に関する研究 函館高専 ○竹内 岳, 中村 尚彦, (元)函館高専 桶谷 済, 函館高専 浜 克己, 澤谷 知輝</p>	<p style="text-align: center;">1H4</p> <p style="text-align: center;">医用工学と 障害者支援(4)</p> <p style="text-align: center;">16:30-18:00</p> <p style="text-align: center;">百瀬 桂子(早稲田大)</p> <p>1H4-1 ハイパースペクトルイメージャを用いたメラノーマの自動診断-第3報- 早大 ○永岡 隆, 中村 厚, 山口 麻人, 静岡がんセン 清原 祥夫, 早大 宗田 孝之</p> <p>1H4-2 スペクトル拡散を用いた人体近傍電界通信技術の生体計測への応用 都市大 ○小林 匠, 島谷 祐一, 京相 雅樹</p> <p>1H4-3 近赤外光を用いた完全体内埋め込み型電気刺激装置の開発 都市大 ○菅原 豪太, 京相 雅樹, 島谷 祐一</p> <p>1H4-4 容量性電極を用いた生体電位計測装置の開発 都市大 ○青山 拓矢, 島谷 祐一, 京相 雅樹</p> <p>1H4-5 3次元コードを用いた埋め込み型機器からの生体信号無線伝送方式の提案 都市大 ○崎村 広一, 京相 雅樹, 島谷 祐一</p> <p>1H4-6 体内埋め込み型回路への供給を目的としたエネルギーハーベスト技術による筋活動からの電力収集 都市大 ○小野 彰大, 島谷 祐一, 京相 雅樹</p>

第I室(3階・共北31)	第J室(3階・共北32)	第K室(3階・共北33)	第L室(3階・共北34)
<p>114</p> <p>触覚・力覚(4)</p> <p>16:30-18:15</p> <p>梶本 裕之(電気通信大)</p>	<p>1J4</p> <p>次世代ロボット 共通プラットフォーム 技術(2)</p> <p>16:30-18:00</p> <p>松日楽 信人(芝浦工業大) 大山 英明(産業技術総合研)</p>	<p>1K4</p> <p>RTミドルウェア コンテスト2011(3)</p> <p>16:30-18:00</p> <p>大原 賢一(大阪大) 長瀬 雅之(セック) 神徳 徹雄(産業技術総合研)</p>	<p>1L4</p> <p>宇宙工学</p> <p>16:30-18:45</p> <p>西田 信一郎(JAXA) 市川 勉(JAXA)</p>
<p>114-1 人指と表面マイクロ形状とのなぞり特性 首都大 ○金原 翔平, 武居 直行, 佐宗 雄己, 筑波大 望山 洋, 名工大 藤本 英雄</p> <p>114-2 Psychophysical Experiment on Roughness Perception Considering Bidirectionality in Active Touch Nagoya Inst. Tech. ○TANAKA Yoshihiro, Utrecht Univ. Bergmann Tiest, Wouter, M., Kappers Astrid, M.L., Nagoya Inst. Tech. SANO Akihito</p> <p>114-3 垂直方向振動を用いた水平方向移動感の呈示 慶大 ○牧野 泰才, 前野 隆司</p> <p>114-4 なぞり感の感隔提示における指先せん断変形の影響に関する考察 東大 ○工藤 宏史, 木村 文信, 山本 晃生</p> <p>114-5 剪断力を用いた2.5次元触覚ディスプレイによる凹凸感提示手法の評価 東北大 ○嵯峨 智, 出口 光一郎</p> <p>114-6 水とお湯を用いた温度ディスプレイの開発 名工大 ○尾畑 宏幸, 坂口 正道, 藤本 英雄</p> <p>114-7 指末節における振動刺激提示部位への温覚の重畳 電通大 ○渡辺 亮, 電通大院 大原 淳, 國安 裕生, 佐藤 未知, 福嶋 政期, 梶本 裕之</p>	<p>1J4-1 Keynote[2] RSiによるインタネット/クラウド指向のロボットサービスのための共通仕様RSNP 産業技術大院大 ○成田 雅彦, 加藤 由花, 富士通研 村川 賀彦</p> <p>1J4-2 災害対応を想定した移動ロボットプラットフォームの開発 京大 ○根 和幸, 金 テヒョン, 電通大 新 隼人, 京大 安部 祐一, 花本 惣平, 山崎 隆太, 五十嵐 広希, 名工大 佐藤 徳孝, 岡山大 亀川 哲志, 京大 松野 文俊</p> <p>1J4-3 災害対応を想定した移動ロボットプラットフォームの開発 電通大○新 隼人, 京大 根 和幸, 五十嵐 広希, 金 テヒョン, 豊島 聡, 名工大 佐藤 徳孝, 岡山大 亀川 哲志, 京大 松野 文俊</p> <p>1J4-4 つくばモビリティロボット実験特区を活用した公道走行実証実験 産総研 ○松本 治, つくば市 大久保 剛史</p>	<p>1K4-1 RTコンポーネントとRSNPを利用した画像処理システムの開発 産業技術大院大 ○岡部 泉, 奥平 直仁, 内藤 裕幸, 名倉 真史, 成田 雅彦, 加藤 由花</p> <p>1K4-2 再利用可能なRTミドルウェアコンポーネントを利用した異種ロボット間での相互位置推定 奈良先端大 桑原 潤一郎, 竹村 憲太郎, 末永 剛, ○高松 淳, 小笠原 司</p> <p>1K4-3 家電制御用電源タップ型デバイス“RTタップ” 首都大 ○田中 溪介, 和田 一義</p> <p>1K4-4 RTコンポーネント対応デバイスを開発するためのマイコン用ライブラリ&ツール「RTno」の開発 リバスト ○菅 佑樹</p> <p>1K4-5 初心者向けシステム開発支援用RTCの開発 信州大 ○新井 康允, 河村 隆</p> <p style="text-align: center;">————— 表彰式 —————</p>	<p>1L4-1 ハロー軌道を利用したピーナツ型小惑星の観測ミッションの可能性 京大 ○坂東 麻衣, 阪大 大須賀 公一, 京大 山川 宏</p> <p>1L4-2 L2点周りのハロー軌道に対する主要特性に対する研究 総研大 ○杉本 理英, JAXA 川勝 康弘, 中宮 賢樹, 総研大 Simanjuntak, Triwanto</p> <p>1L4-3 小惑星探査ローパーMINERVA-IIの移動機構 阪大 ○大須賀 公一, 大方 圭介, 筑波大 望山 洋, 京大 坂東 麻衣, 名工大 藤本 英雄</p> <p>1L4-4 小惑星探査ローパーMINERVA IIの軌道計画 京大 ○坂東 麻衣, 阪大 大須賀 公一, 京大 山川 宏</p> <p>1L4-5 月表面探査計画のための衛星画像解析の検討 JAXA ○片山 保宏, 電通大 南木 晋, JAXA 西田 信一郎</p> <p>1L4-6 ソーラ・セイル宇宙機IKAROSにおける軌道決定 富士通 ○谷口 正, 石橋 史朗, 山本 洋介, 今村 仁, JAXA 吉川 真, 市川 勉, 竹内 央, 加藤 隆二, 津田 雄一, 池田 人, 総研大 山口 智宏</p> <p>1L4-7 金星探査機「あかつき」軌道設計 JAXA ○廣瀬 史子, 石井 信明, 山本 高行, 川勝 康弘, NEC 航空宇宙システム 鶴飼 千亜妃, 寺田 博, 日本電気 榎原 匡俊</p> <p>1L4-8 Application of High-Precision two-way Ranging to the spacecraft navigation JAXA ○Ichikawa, Tsutomu</p> <p>1L4-9 Keynote[1] 宇宙デブリの点検・捕獲シナリオ JAXA ○西田 信一郎, 河本 聡美</p>

注: Keynote[1],[2]はキーノート講演 ([]内の数値は講演時間. 1講演分=15分)

第M室(3階・共北35)	第N室(3階・共北36)	第O室(3階・共西31)	第P室(3階・共西32)
1M4	1N4	1O4	1P4
移動体のモデル化/制御/ ナビゲーション(3)	移動ロボットの 自己位置推定(2)	つくばチャレンジ： リアルワールドロボット チャレンジ(RWRC)(4)	初心にもどろう受動的 ロコモーション(4)
16:30-18:00	16:30-18:00	16:30-18:00	16:30-18:00
稲垣 伸吉(名古屋大) 鈴木 昭二(はこだて未来大)	奥川 雅之(愛知工業大) 永谷 圭司(東北大)	松元 明弘(東洋大) 内村 裕(芝浦工業大) 橋本 尚久(産業技術総合研)	浅野文彦(北陸先端大)
1M4-1 ワイヤ巻取テンション制御装置による自律4輪バギー車の操舵 室蘭工大 ○栃久保 雄太, 小林真琴, 花島 直彦, 石間 起也, 山下 光久	1N4-1 オドメトリによる自己位置推定を利用したポーターロボットの人追従制御 愛知工大 ○坂本 典之, 奥川 雅之	1O4-1 優先度つきマルチナビゲータによる自律移動ロボットの動作生成 宇都宮大 ○赤井 直紀, 篠原正俊, サムアン ラホック, 尾崎 功一	1P4-1 <i>Keynote[2]</i> 受動歩行ロボットと走行ロボットの開発 名工大 ○佐野 明人
1M4-2 自律型移動体のための屋内ナビゲーションシステム 室蘭工大 ○戸田岸 尚宏, 山下 光久, 花島 直彦	1N4-2 画像マッチングとFast SLAMに基づく簡略化した環境地図を利用した移動ロボットナビゲーション 明治大 ○山中 啓史, 森岡 一幸	1O4-2 人の移動軌跡を利用した走行可能領域推定に基づく局所的ナビゲーション 東洋大 ○関根 嵩泰, 島山 巧夢, 松元 明弘	ー パネルディスカッションー 「受動的ロコモーションの技術的展開」
1M4-3 自己位置の不確かさの変化を考慮した移動ロボットの行動計画 名大 ○山下 遼, 項 警宇, 田崎 勇一, 稲垣 伸吉, 鈴木 達也	1N4-3 移動に伴う測域センサ情報の歪み補正 熊本大 ○江川 知宏, 公文 誠	1O4-3 自律二足歩行ロボットの屋外歩行に関する検討 千葉工大 ○谷本 和城, 羽根田 友希, 秋谷 駿行, 一澤 勝弘, 小椋 慎祐, 南方 英明, 林原 靖男	
1M4-4 壁沿い走行のための全方位カメラを利用した廊下との位置関係の把握 未来大 ○大川 剛史, 鈴木 昭二	1N4-4 通行人によるオクルージョンを考慮したICPスキュンマッチングによる環境地図の生成 筑波大 ○識名 拓, 油田 信一	1O4-4 屋外用自律移動ロボット「PAR-II」の開発 芝浦工大 ○藤岡 峻, 石黒 佑樹, 石田 宏司, 眞山 勝博, 大平 杏奈, 田畑 伸頼, 前田 佳男, 山口 健太, 大島 雄介, 大橋 和貴, 二坂 良平, 伏見 正嗣, 水川 真, 安藤 吉伸, 吉見 卓, グローバルアシスト 坂本 武志	
1M4-5 最適軌道設計による群ロボットシステムの自律行動制御 群馬高専 ○平社 信人, 石原 正彬, 瀧澤 隆宏	1N4-5 LRF搭載移動ロボットのパーティクルフィルタに基づく複数人物位置推定 創価大 ○河端 悟, 東原 智幸, 渥美 雅保	1O4-5 屋外自律移動ロボットにおける地図情報を用いた経路設定に関する提案 芝浦工大 ○藤岡 峻, 水川 真, 安藤 吉伸, 吉見 卓	
		1O4-6 ROSプラットフォームを用いた屋外自律移動ロボットの開発 筑波大 ○原 祥堯, 坪内 孝司, 油田 信一	

12月24日(土) 第1スロット

第A室(2階・共北25)	第B室(2階・共北26)	第C室(2階・共北27)	第D室(2階・共北28)
<p style="text-align: center;">2A1</p> <p style="text-align: center;">レスキューを題材にした ロボットコンテスト(1)</p> <p style="text-align: center;">9:00-10:45</p> <p style="text-align: center;">奥川 雅之(愛知工業大)</p> <p>2A1-1 第11回レスキューロボットコンテストにおけるレスキューロボット操縦システムと管理方式 徳島大 ○三輪 昌史, 産業技術短大 二井見 博文, 愛知工業大 奥川 雅之, レスコン実行委</p> <p>2A1-2 第11回レスキューロボットコンテストにおける計算機システム概要と競技分析 大阪電通大 ○小枝 正直, 阪府大 小島 篤博, 岡山県大 山内 仁, レスコン実行委 榎永 沙織, レスコン実行委</p> <p>2A1-3 レスキューロボットコンテストにおけるレスキューゲームのセンシングに関する考察 福山大 ○佐賀 正典, 石川高専 藤岡 潤, 星翔高校 立花 勢司, 阪大 松下 雄貴, 福山大 沖俊任, レスコン実行委</p> <p>2A1-4 ヒト型レスキューロボットコンテスト2011と将来構想 産業技術短大 ○二井見 博文, 大阪電通大 升谷 保博, ヒト型レスコン委</p> <p>2A1-5 レスキューロボットコンテスト・シーズジャンボリー2011 in KOBEの実施報告 広島工大 ○寺西 大, 府大高専 土井 智晴, 福祉科学研究会, 愛知工大 奥川 雅之</p> <p>2A1-6 レスコンシーズのための機材開発 レスコンシーズ安芸実行委 ○岩熊 孝幸, 広島工大 原田 淳平, レスコンシーズ安芸実行委 大川 翔太, 広島工大 寺西 大, レスコンシーズ安芸実行委, 広島工大 大科学部</p> <p>2A1-7 小高連携による自律型レスキューロボット体験活動の実践 埼玉大 ○野村 泰朗, 浦和北高校 岡村 起代之</p>	<p style="text-align: center;">2B1</p> <p style="text-align: center;">エージェント・シンセシス・エンジニアリングの 設計・応用(3)</p> <p style="text-align: center;">9:30-10:45</p> <p style="text-align: center;">成瀬 継太郎(会津大)</p> <p>2B1-1 多目的最適化を用いた仮想自律ロボットの複合型行動の実現 北大 ○米陀 佳祐, 鈴木 育男, 山本 雅人, 古川 正志</p> <p>2B1-2 複合的人工ニューラルネットワークによる仮想飛翔ロボットの飛翔制御 北大 ○大江 亮介, 鈴木 育男, 山本 雅人, 古川 正志</p> <p>2B1-3 Analyzing Model of LCO Behavior in TSP Hokkaido Univ. ○KONNO Yohko, KAWAMURA Hidenori, SUZUKI Keiji</p> <p>2B1-4 局所部分経路を組合せた分割統治法による大規模 TSP の解法 北大 ○石川 和典, 鈴木 育男, 山本 雅人, 古川 正志</p> <p>2B1-5 巡回セールスマン問題に対する群知能的解法 北大 ○市瀬 光生, 鈴木 育男, 山本 雅人, 古川 正志</p>	<p style="text-align: center;">2C1</p> <p style="text-align: center;">ユニバーサルデザインを 考慮したシステム(1)</p> <p style="text-align: center;">9:30-10:45</p> <p style="text-align: center;">田中 孝之(北海道大) 松日楽 信人(芝浦工業大)</p> <p>2C1-1 無伴奏歌唱からのリズムと音程の推定方法 神奈川工大 ○古賀 俊介, 吉留 忠史, 河原崎 徳之</p> <p>2C1-2 寝返り動作による睡眠段階の推定方法 神奈川工大 ○和田 史也, 吉留 忠史, 山本 圭治郎</p> <p>2C1-3 画像処理による拡大読書器の試作と評価 神奈川工大 ○野本 真広, 河原崎 徳之, 吉留 忠史</p> <p>2C1-4 光学ズームカメラを用いた顔認証システムのロボットへの応用 神奈川工大 ○鈴鹿 正浩, 吉留 忠史, 河原崎 徳之</p> <p>2C1-5 相対的な表面温度による人体検知法 神奈川工大 ○吉留 忠史, 日向 遼, 河原崎 徳之</p>	<p style="text-align: center;">2D1</p> <p style="text-align: center;">空間知(1)</p> <p style="text-align: center;">9:30-10:45</p> <p style="text-align: center;">和田 一義(首都大東京) 新妻 実保子(中央大)</p> <p>2D1-1 Smart Variable Space に関する研究 首都大 ○高山 慶介, 和田 一義, 菅沼 勇介, 工学院大 鈴木 敏彦</p> <p>2D1-2 ZigBee センサネットワークによる見守りロボットシステムを用いた人の動作認識 首都大 ○石黒 慎, 直井 優, 藤本 泰成, 下川原 絵理, 山口 亨</p> <p>2D1-3 インタクションロボットとモビリティロボットの協調による案内支援 首都大 ○田中 航平, 川岸 賢弘, 山口 亨, 下川原 英理</p> <p>2D1-4 脳波を用いたマルチモーダルインタクションの評価 首都大 ○生野 貴昭, 青木 広貴, 藤本 泰成, 下川原 英理, 山口 亨</p> <p>2D1-5 複数台カメラを利用した読唇補助システムの開発 首都大 ○増山 直輝, 久保田 直行</p>

注: Keynote[1],[2]はキーノート講演 ([]内の数値は講演時間. 1講演分=15分)

第E室(3階・共東31)	第F室(3階・共東32)	第G室(3階・共北37)	第H室(3階・共北38)
<p style="text-align: center;">2E1</p> <p style="text-align: center;">自動化システム・FAシステムの技術および一般(1)</p> <p style="text-align: center;">9:00-10:45</p> <p style="text-align: center;">三好 孝典(豊橋技術科学大) 野田 哲男(三菱電機)</p> <p>2E1-1 天井クレーンにおけるオンライン経路計画法 豊田高専 ○永井 駿介, 兼重明宏, 上木 諭, 豊橋技科大 寺嶋一彦, 三好 孝典</p> <p>2E1-2 振動予測手法の構築と制振入力設計による液体容器の高速自動搬送 豊橋技科大 ○渋谷 涼太, 岡塚尚, 野田 善之, 三好 孝典, 寺嶋一彦</p> <p>2E1-3 フルステップ駆動型ステップモータにおける紙テープ送り機構の振動解析・高精度位置決め制御 豊橋技科大院 ○吉田 貴裕, 野田善之, 寺嶋 一彦, 東京ウエルズ西田 真幸, 菅沼 直彦</p> <p>2E1-4 繊維機械用圧電アクチュエータの振動抑制による高速化 東洋大 ○染谷 哲章, ワックデータサービス 渡辺 和久, 東洋大松元 明弘</p> <p>2E1-5 磁界解析ソフトMagNet7を用いた5軸能動型磁気軸受の磁界解析 農工大 ○吉田 智, 農工大 今井悠介, 中村 幸紀, 涌井 伸二</p> <p>2E1-6 空圧式除振装置における床振動フィードフォワードの調整手法に関する一研究 農工大 ○論手 孝至, 農工大 院 甲斐 孝志, 中村 幸紀, 涌井 伸二</p> <p>2E1-7 供給空気圧変動を伴う空圧式除振装置のフィードフォワード補償 農工大 院 ○福田 遼, 中村 幸紀, 涌井 伸二</p>	<p style="text-align: center;">2F1</p> <p style="text-align: center;">多指ハンドとインテリジェント物体操作(1)</p> <p style="text-align: center;">9:30-10:45</p> <p style="text-align: center;">毛利 哲也(岐阜大)</p> <p>2F1-1 多指ハンドを用いた視覚フィードバックによる円盤状柔軟物体の回転保持 東大 ○中農 士誠, 山川 雄司, 妹尾 拓, 石川 正俊</p> <p>2F1-2 高速多指ハンドを用いた反転動作に基づくキャッチング動作 東大 ○村上 健一, 妹尾 拓, 石川正俊</p> <p>2F1-3 ロバスト制御と適応制御に基づく物体操りの実験 豊田高専 ○上木 諭, 岐阜大 川崎晴久, 毛利 哲也, 豊田高専 兼重明宏</p> <p>2F1-4 ロボットハンド操作を目的とした表面筋電位の機械学習による把持形状の推定 立命館大 ○岸本 太希, 小澤隆太, 吉村 陽太郎</p> <p>2F1-5 ロボットハンドを用いた使いやすい定量評価システム 奈良先端大 ○松本 真, 池田篤俊, 高松 淳, 小笠原 司</p>	<p style="text-align: center;">2G1</p> <p style="text-align: center;">メカトロ教育のシステムと要素技術(1)</p> <p style="text-align: center;">9:30-10:45</p> <p style="text-align: center;">藤澤 正一郎(徳島大) 琴坂 信哉(埼玉大)</p> <p>2G1-1 自己増殖型学習教材の開発と移動ロボットへの応用 岐阜高専 ○古井地 正義, 小森大輝, 森 貴彦, 臼井 敏男, 小林義光, 北川 輝彦</p> <p>2G1-2 ロボットシステム実験・実習の取り組みについて 愛知工大 ○磯貝 正弘, 坂口 鋼一</p> <p>2G1-3 e-Gadget用自動倉庫の作製 府大高専 ○金田 忠裕, 和田 健, 藪 厚生, ダイセン電子工業 榊正敏</p> <p>2G1-4 ハンドヘルドコンピュータTI-NspireCXの紹介と制御教育への適用可能性 福井大 ○川谷 亮治, 飯田工業高 高田 直人</p> <p>2G1-5 マイコンボードTK400SHとその応用例の紹介 福井大 ○川谷 亮治, 飯田工業高 高田 直人</p>	<p style="text-align: center;">2H1</p> <p style="text-align: center;">実学としての医工融合研究と医工ものづくりシステム(1)</p> <p style="text-align: center;">9:00-10:45</p> <p style="text-align: center;">木口量夫(佐賀大) 小林洋(早稲田大)</p> <p>2H1-1 全方向移動型歩行訓練機の開発 高知工大 ○王 碩玉, 河田耕一, 井上 喜雄, 高知大 石田健司, 早大 藤江 正克, 相愛 永野敬典, さつとシステムズ 猪野真吾, 高知工技セン 毛利 謙作</p> <p>2H1-2 利用者の蹴った力に応じて回転するトレッドミルを用いた屋内型歩行リハビリシステムの提案 早大 ○中島 康貴, 阪大 安藤 健, 早大 小林 洋, 藤江 正克</p> <p>2H1-3 片麻痺者におけるBFを用いた麻痺側加重時の不安低減手法 早大高研 ○岩田 浩康, 早大 菅野重樹</p> <p>2H1-4 下肢感覚運動統合機能の定量的評価法の開発 名工大 ○山崎 一徳, 今泉 大地, 佐藤 徳孝, 森田 良文, 鶴飼 裕之, 名古屋市大院 伊藤 忠, リハステージ東海 小向 徹哉</p> <p>2H1-5 病院内のプライバシー空間における異常検知 阪大院 ○武田 真季, 吉本 佳世, 佐々木 なぎさ, 安藤 健, 清水佐知子, 山田 憲嗣, 大野 ゆう子</p> <p>2H1-6 Keynote[2] 実用化に向けた支援機器開発・研究のストラテジの提案 国立長寿医療研究セン ○大川 弥生</p>

12月24日(土) 第1スロット

第I室(3階・共北31)	第J室(3階・共北32)	第K室(3階・共北33)	第L室(3階・共北34)
<p>2I1</p> <p>触覚・力覚(5)</p> <p>9:00-10:45</p> <p>佐野 明人(名古屋工業大)</p>	<p>2J1</p> <p>人工筋肉を目指したソフトアクチュエータ(1)</p> <p>9:30-10:45</p> <p>安積 欣志(産業技術総合研) 高木 賢太郎(名古屋大) 釜道 紀浩(東京電機大)</p>	<p>2K1</p> <p>ナノ・マイクロシステムとその応用(1)</p> <p>9:00-10:45</p> <p>新井 健生(大阪大) 新井 史人(名古屋大) 福田 敏男(名古屋大)</p>	<p>2L1</p> <p>記号創発ロボティクス(1)</p> <p>9:30-10:45</p> <p>谷口 忠大(立命館大) 田口 亮(名古屋工業大)</p>
<p>2I1-1 <i>Keynote[2]</i> インプットからアウトプットを生み出す触覚呈示技術へ 東北大 ○昆陽 雅司</p> <p>2I1-2 人体の振動伝播に基づくインピーダンス知覚仮説 東北大 ○深澤 洗貴, 昆陽 雅司, 田所 諭</p> <p>2I1-3 足裏皮膚のずれ感覚と立位バランスに関する生体工学的研究 産総研○林 健志, 飛島電機 吉村 眞一, 昭和大 佐藤 満, 東京国際大 布川 清彦, 東京医保大 山下 和彦, 産総研 井野 秀一</p> <p>2I1-4 擬似牽引力によるプローブ操作の運動誘導に関する検討 阪大 ○濱口 英典, 丹羽 真隆, 橋本 悠希, 飯塚 博幸, 安藤 英由樹, 前田 太郎</p> <p>2I1-5 疑似筋骨格機構を用いたインピーダンス知覚評価法 東北大 ○藤田 晴千, 昆陽 雅司, 田所 諭</p> <p>2I1-6 足底圧分布提示デバイス開発のための基礎研究 山形大 ○増田 恭伸, 菊池 武士, 杉山 正雄, 三俣 哲, 大堀 優</p>	<p>2J1-1 非線形弾性要素を有するアクチュエータ(ANLES)を用いた3自由度拮抗駆動関節の剛性および姿勢制御 東海大 ○高見 岳, 渡邊 正賢木, 小金澤 鋼一</p> <p>2J1-2 小型ハンド用ロール型アクチュエータの特性評価 村田製作所 ○大寺 昭三, 澤田 拓也</p> <p>2J1-3 高分子アクチュエータを用いたパワーアシストグループに関する基礎検討 和歌山大 ○小田 慧, 泉谷 惇嗣, 木下 雄樹, 菊地 邦友, 幹 浩文, 丸 典明, 土谷 茂樹, 産総研 安積 欣志</p> <p>2J1-4 IPMCを用いた人工管腔臓器の試作 鈴鹿医科大 ○中村 太郎, 伊原 正, 産総研 安積 欣志, 理研 向井 利春</p> <p>2J1-5 IPMCを用いた複数関節駆動型人工筋肉 鈴鹿医科大 ○伊原 正, 中村 太郎, 理研-東海ゴム人間共存セン 向井 利春, 産総研 安積 欣志</p>	<p>2K1-1 パターン化した細胞包埋型マイクロ構造体のオンチップ作製 名大 岳 涛, ○中島 正博, 小嶋 勝, 福田 敏男</p> <p>2K1-2 オンライン/オフラインハイブリッドによる赤血球の高速硬さ評価 阪大 ○廣瀬 優紀, 金子 真, 名大 川原 知洋, 山西 陽子, 新井 史人</p> <p>2K1-3 赤血球硬さが循環器系疾患に及ぼす力学的仮説 阪大 ○福井 航, 廣瀬 優紀, 金子 真, 坂田 泰史, 鳥取大 山本 一博, 名大 川原 知洋, 山西 陽子, 新井 史人</p> <p>2K1-4 暗視野顕微鏡法における遊泳細胞の三次元トラッキング 東大 ○荒井 祐介, 持地 翔太, 若林 憲一, 吉川 雅英, 奥 寛雅, 石川 正俊</p> <p>2K1-5 磁気駆動マイクロツールによる高速遊泳する微生物の捕獲と計測 名大 ○川原 知洋, 杉田 真邦, 萩原 将也, 山西 陽子, 新井 史人</p> <p>2K1-6 マイクロ化学チップを用いたアレルギータンパク質検知の検証 芝浦工大 ○山田 大, 佐藤 正樹, 長谷川 忠大, 山下 光雄</p> <p>2K1-7 アクチュエータ内蔵型多分岐切替バルブチップの開発 芝浦工大 ○花倉 洋一, 長谷川 忠大, 東大 生田 幸士</p>	<p>2L1-1 強化学習を用いた腕脚統合型ロボットによる障害物回避の最適化 阪大 ○小南 景士, 田窪 朋仁, 大原 賢一, 前 泰志, 新井 健生</p> <p>2L1-2 身体像を考慮した強化学習を用いた多脚ロボットの制御 法政大 ○西貝 和哉, 伊藤 一之</p> <p>2L1-3 物体操作タスクにおけるHMMを用いた障害物回避動作の生成 奈良先端大 ○山内 祐輝, 情報通信研 杉浦 孔明, 岩橋 直人, 奈良先端大 Sakti Sakriani, 戸田 智基, 中村 哲</p> <p>2L1-4 逐次最小二乗法を用いた連続行動空間での最適行動の学習 農工大 ○関口 拓生, 農工大/理研 RTC 小林 祐一</p> <p>2L1-5 自律移動ロボットによるオンラインマルチモーダルカテゴリーゼーション 電通大 ○荒木 孝弥, 中村 友昭, 長井 隆行, 情報通信研 岩橋 直人</p>

注: *Keynote[1],[2]*はキーノート講演([]内の数値は講演時間. 1講演分=15分)

第M室(3階・共北35)	第N室(3階・共北36)	第O室(3階・共西31)	第P室(3階・共西32)
<p style="text-align: center;">2M1</p> <p style="text-align: center;">人間運動特性のシステム インテグレーション(1)</p> <p style="text-align: center;">9:00-10:45</p> <p style="text-align: center;">池浦 良淳 (三重大)</p> <p>2M1-1 筋骨格モデルを利用した 上肢到達運動の効率性評価 広島大 ○佐々木 桂一, 栗田 雄一, 辻 敏夫</p> <p>2M1-2 筋骨格モデルと表面筋電 信号を用いた上肢到達運動にお ける運動評価 奈良先端大 ○伊藤 隆洋, 広島大 /JST 栗田 雄一, 奈良先端大 池田 篤俊, 高松 淳, 小笠原 司</p> <p>2M1-3 機能的電気刺激(FES)を 用いた筋協調性に基づく肘関節 制御法の提案 阪大 ○菱井 康生, 仲嶋 将史, 植 村 充典, 平井 宏明, 宮崎 文夫</p> <p>2M1-4 EMG 解析および力学的解 析から得られる手先剛性の比較 阪大 ○仲嶋 将史, 村上 健太, Pham, Hang, T.T., 飯村 太紀, 植村 充典, 平井 宏明, 宮崎 文夫</p> <p>2M1-5 EMG を用いた肘関節筋骨 格ロボットの平衡点制御 阪大 ○有賀 陽平, 植村 充典, 平井 宏明, 宮崎 文夫</p> <p>2M1-6 ヒトのペダリング運動に おける筋協調解析 阪大 ○井上 恵太, 飯村 太紀, 奥 貴紀, 植村 充典, 平井 宏明, 宮崎 文夫</p> <p>2M1-7 ヒト坂道歩行運動におけ る筋空間運動基底の比較 阪大 ○飯村 太紀, 井上 恵太, 佐伯 晋, 富永 健太, 植村 充典, 平井 宏明, 宮崎 文夫</p>	<p style="text-align: center;">2N1</p> <p style="text-align: center;">ホームロボット& システム(1)</p> <p style="text-align: center;">9:15-10:45</p> <p style="text-align: center;">吉見 卓 (芝浦工業大) 三浦 純 (豊橋技術科学大)</p> <p>2N1-1 <i>Keynote[2]</i> 実験住宅 <i>My Home</i> (くすいーほーむ) でのユ ーザエクスペリエンス研究へ向 けて 京産大 ○平井 重行, 上田 博唯</p> <p>2N1-2 RFID を用いた床面掃引ロ ボットの大域的地図情報生成と 効率的掃引動作計画 九大 ○岩本 憲泰, 山本 元司</p> <p>2N1-3 ベルト潜り込み式ロボット による玄関整理の研究 農工大 ○境野 結花, 水内 郁夫</p> <p>2N1-4 高速触覚センサを搭載した 移動マニピュレータによる立ち 上がり動作支援 電通大 ○安藤 健治, 塚野 聖仁, 明 愛国, 下条 誠</p> <p>2N1-5 二次元導波路を用いる大容 量電力伝送 東大 ○奥山 拓哉, 野田 聡人, 篠田 裕之</p>	<p style="text-align: center;">2O1</p> <p style="text-align: center;">つくばチャレンジ: リアルワールドロボット チャレンジ(RWRC) (5)</p> <p style="text-align: center;">9:15-10:45</p> <p style="text-align: center;">秋元 俊成 (東洋大) 森岡 一幸 (明治大)</p> <p>2O1-1 環境磁場とマップマッチン グを用いたナビゲーション手法 の開発 宇都宮大 ○篠原 正俊, 吉田 大輔, 井上 一道, Sam, Ann, Rahok, 片寄 浩平, 島田 遼, 尾崎 功一</p> <p>2O1-2 つくばチャレンジ 2011 に おける自律移動ロボットの開発 宇都宮大 江口 純司 ○尾崎 功一</p> <p>2O1-3 複数センサとパーティクル フィルタによる移動ロボットの 自己位置推定 東洋大 ○李 忠鍾, 新井 啓文, 宮城 慶介, 秋元 俊成, 寺田 信幸</p> <p>2O1-4 つくばチャレンジ 2011 に おける自己位置推定および経路 計画の工夫 筑波大 ○識名 拓, 山田 大地, 木下 和樹, 油田 信一</p> <p>2O1-5 神奈川工科大学による屋外 自立走行ロボットの開発 神奈川工大 ○金石 有平, 鈴木 高史, Alejandro Israel Barragan Diaz, 吉留 忠史, 河原崎 徳之</p> <p>2O1-6 占有格子地図を利用した屋 外自律走行ロボットの開発 明治大 ○犀川 裕一, 森岡 一幸</p>	<p style="text-align: center;">2P1</p> <p style="text-align: center;">初心にもどろう受動的 ロコモーション(5)</p> <p style="text-align: center;">9:30-10:45</p> <p style="text-align: center;">大須賀 公一 (大阪大)</p> <p>2P1-1 母関数を用いた最適制御の 解法と最適歩容の生成 名大 Zhiwei HAO, ○藤本 健治</p> <p>2P1-2 ヒト歩行メカニズムに関す る一仮説 名工大 ○阿部 晃大, 筑波大 池俣 吉人, 名工大 佐野 明人, 坂口 正道, 藤本 英雄</p> <p>2P1-3 受動歩行の安定足形状を用 いた歩行安定化促進靴アタッチ メントの開発 未来大 ○力石 直也, 菅原 学, 豊田工大 兵頭 和幸, 未来大 三上 貞芳</p> <p>2P1-4 受動歩行におけるモーショ ンキャプチャを用いた運動分析 豊田工大 ○兵頭 和幸, 成清 辰生, 川西 通裕</p>

第A室(2階・共北25)	第B室(2階・共北26)	第C室(2階・共北27)	第D室(2階・共北28)
<p>2A2</p> <p>レスキューを題材にした ロボットコンテスト(2)</p> <p>11:00-12:45</p> <p>大金 一二(新潟工科大)</p> <p>2A2-1 第11回レスキューロボットコンテスト参加に向けた大阪工業大学モノラボロボットプロジェクトの取り組み 大阪工大 ○奥 宏史, 近藤 隆路, 牛田 俊, 田熊 隆史, 小林 裕之</p> <p>2A2-2 レスキューロボットコンテストにおける六甲おろしのチーム再生への取り組み 神戸大 ○柏木 洋慶, 岩瀬 竜馬, 渡邊 嵩智, 平井 一駿, 中辻 秀憲</p> <p>2A2-3 第11回レスキューロボットコンテストにおける兵庫県立大学「SHIRASAGI」の取り組み 兵庫県大 ○楠木 浩亮, 川口 夏樹, 中村 俊文, 鴨居 佳輝, 桜木 陽介, 多田 翔平, 荒木 望</p> <p>2A2-4 第11回レスキューロボットコンテスト向けに製作した福山大学チームのロボット 福山大 ○沖 俊任, 中島 雅, 田中 聡</p> <p>2A2-5 第11回レスキューロボットコンテストにおける大阪電気通信大学自由工房チームの取り組み 大阪電通大 ○浦野 蒼士, 浦中 雄大, 廣澤 勝成, 小國 翔平, 芝和亮, 高橋 裕一郎, 鮫島 智樹, 田中 亮, 立花 勢司, 薦田 誠, 升谷 保博, 入部 正継</p> <p>2A2-6 大阪電気通信大学自由工房でのレスキューロボットの開発 大阪電通大 ○上殿 泰生, 中井 智貴, 中森 智史, 鹿島 健吾, 中村 祐一, 奥田 友彦, 目黒 隼人, Chiguala, Echevarria, Max, Eibin, 三輪 好輝, 齋藤 佑一, 中島 誠, 立花 勢司, 薦田 誠, 升谷 保博, 入部 正継</p> <p>2A2-7 第11回レスキューロボットコンテストにおける産業技術短期大学「太助隊プラス」の取り組み 産業技術短大 ○天野 裕介, 二井 見 博文</p>	<p>2B2</p> <p>相互作用と賢さ</p> <p>11:00-12:30</p> <p>高崎 正也(埼玉大)</p> <p>2B2-1 入浴介護腰補助用マッスルスーツの開発 理科大 ○何 佳欧, 佐藤 裕, 小林 寛征, 村松 慶紀, 橋本 卓弥, 小林 宏</p> <p>2B2-2 肉体労働者用マッスルスーツの開発 理科大 ○村松 慶紀, 小林 寛征, 佐藤 裕, 何 佳欧, 橋本 卓弥, 小林 宏</p> <p>2B2-3 人の操作意図に基づいた移動ロボットの遠隔操作 神奈川大 ○増田 寛之, 保坂 祐生, 林 憲玉</p> <p>2B2-4 タッチインタフェースの半側空間無視リハビリテーションへの適用可能性 首都大 ○青木 理, 檜皮 えりこ, 久保田 直行</p> <p>2B2-5 ポータブルでマルチモーダルなテーブルトップ型タンジブルユーザーインタフェース 第二報 立命館大 ○草深 宇翔, 李 周浩</p> <p>2B2-6 シート状超音波振動子を用いた皮膚感覚ディスプレイ 埼玉大 ○高崎 正也, 須崎 道広, 水野 毅</p>	<p>2C2</p> <p>ユニバーサルデザインを 考慮したシステム(2)</p> <p>11:00-12:30</p> <p>吉留 忠史(神奈川工科大) 河原崎 徳之(神奈川工科大)</p> <p>2C2-1 監視サービスの自動化と監視員のオペレーションの検討 三菱電機 ○魚住 光成, 山田 耕一, 東大 浅間 一, 旭川医科大 高草木 薫</p> <p>2C2-2 リアルタイム地震情報を利用した災害時避難行動支援ロボットのユニバーサルな情報伝達方法の検討 愛知工大 ○大道 拓磨, 奥川 雅之</p> <p>2C2-3 誤服薬の危険度を考慮した薬箱型服薬管理支援インターフェースの提案 筑波大 ○鈴木 拓央, 上瀬 雄太, 中内 靖</p> <p>2C2-4 介護予防用4輪型電動アシストパーソナルモビリティの開発 福まち研 ○李 虎奎, 橋詰 努, 東洋大 米田 郁夫</p> <p>2C2-5 触覚インタフェースのリアルタイム性の向上に関する研究 近畿大高専 ○浅川 貴史, 神奈川 工大 河原崎 徳之</p> <p>2C2-6 環境デザインを利用したロボット位置計測に関する検討 芝浦工大 ○松日楽 信人, 山口 陽之, 東芝 小川 秀樹</p>	<p>2D2</p> <p>空間知(2)</p> <p>11:00-12:30</p> <p>和田 一義(首都大東京) 新妻 実保子(中央大)</p> <p>2D2-1 空間知におけるユーザ指向のRTサービス提案システムに関する提案 芝浦工大 ○大平 杏奈, 石黒 佑樹, 水川 真, 安藤 吉伸, 吉見 卓, グローバルアシスト/芝浦工大 坂本 武志</p> <p>2D2-2 空間知におけるロボットとサービスの管理に関する提案 芝浦工大 ○前田 佳男, 石黒 佑樹, 芝浦工大/グローバルアシスト 坂本 武志, 芝浦工大 水川 真, 安藤 吉伸, 吉見 卓</p> <p>2D2-3 空間知における探し物検索システムの開発 芝浦工大 ○石塚 哲也, 安藤 吉伸, 吉見 卓, 水川 真</p> <p>2D2-4 都市における集合知サイクルを用いたマップ情報の構築 筑波大 ○山口 渉, 産総研 小島 一浩, 谷川 民生, 神徳 徹雄</p> <p>2D2-5 インテリジェントタップネットワークを利用した省エネ喚起システムの開発 北九州高専 ○山崎 晴喜, 滝本 隆</p> <p>2D2-6 電力需給制御を実現するインテリジェントタップの開発 北九州高専 ○三好 悠太, 滝本 隆</p>

第E室(3階・共東31)	第F室(3階・共東32)	第G室(3階・共北37)	第H室(3階・共北38)
<p style="text-align: center;">2E2</p> <p style="text-align: center;">自動化システム・FAシステムの技術および一般(2)</p> <p style="text-align: center;">11:00-12:45</p> <p style="text-align: center;">菅原 雄介(東北大) 阪口 健(産業技術総合研)</p> <p>2E2-1 仕上げ作業ロボットシステムにおける加工対象ハンドリング手法の研究 芝浦工大 ○川島 拓麻, 藤井 孟, 下山 翔平, 金澤 鷹亮, 河浪将大, 吉見 卓, 水川 真, 安藤吉伸, IHI 藤井 正和, 村上 弘記</p> <p>2E2-2 ロボットアームによる豚胸膜切り操作の自動化 鹿児島大 余 永, ○雲 凱, 孫智勇, マトヤ技研工業 福別府弘, 益留 福一</p> <p>2E2-3 多関節ロボットにおける可変剛性省エネルギー制御法の実験的検討 立命館大 ○呉屋 秀将, 阪大 植村充典, 立命館大 川村 貞夫, 西岡靖貴</p> <p>2E2-4 火花試験に基づく鋼材成分識別の研究 理科大 ○田中 章寛, 橋本 卓弥, 小林 宏</p> <p>2E2-5 2台の一輪把持型ロボットによる車両の操り 東北大 ○米澤 直晃, 小菅 一弘, 平田 泰久, 菅原 雄介, IHI 運搬機械 神林 隆, 鈴木 公基, 村上 和則, 中村 健一</p> <p>2E2-6 双腕と全方向移動機構を有するロボットプラットフォーム“MobileHIRO” 産総研 ○阪口 健, 角 保志, 田中 秀幸, 松本 吉央</p> <p>2E2-7 自動化を含む生産プロセスの認知的作業分析 京大 ○堀口 由貴男, Univ. of Waterloo Burns, Catherine, M., 京大 樫木 哲夫, 中西 弘明</p>	<p style="text-align: center;">2F2</p> <p style="text-align: center;">多指ハンドとインテリジェント物体操作(2)</p> <p style="text-align: center;">11:00-12:30</p> <p style="text-align: center;">上木 諭(豊田高専)</p> <p>2F2-1 剛性可変機構を有する人工指の開発 東海大 ○濱本 玲央奈, 小金澤 鋼一</p> <p>2F2-2 複合遊星歯車を用いた人工指の開発 東海大 ○山田 達也, 新倉 諒</p> <p>2F2-3 人間の把持動作判別に基づくロボットハンドの遠隔操作 立命館大 ○吉村 陽太郎, 小澤 隆太</p> <p>2F2-4 物体把持タスク遂行のための自律動作生成 東北大 ○坪田 真延, 東北大/JST 大野 和則, 東北大 鍾 磊, 竹内 栄二郎, 田所 諭</p> <p>2F2-5 直接教示の容易性と高難易度の折り紙作品の実現を考慮したロボットハンドの設計 神戸大 ○大島 裕貴, 京大 木原 康之, 横小路 泰義</p> <p>2F2-6 コイル形状記憶合金アクチュエータを用いた腱駆動ロボットハンドの性能比較 津山高専 ○神田 亮, 谷口 浩成, 関西学院大 永瀬 純也, 嵯峨 宣彦</p>	<p style="text-align: center;">2G2</p> <p style="text-align: center;">メカトロ教育のシステムと要素技術(2)</p> <p style="text-align: center;">11:00-12:30</p> <p style="text-align: center;">河村 隆(信州大) 稲垣 克彦(東海大)</p> <p>2G2-1 <i>Keynote11</i> ロボベディア: ロボット教育手法の共有による教育の改善 埼玉大 ○琴坂 信哉, 東大 佐藤 知正</p> <p>2G2-2 ロボット制御システム学習環境の開発(第4報) 神奈川工大 ○兵頭 和人, 近藤科学 登坂 博和, 図工 矢田 孝志</p> <p>2G2-3 群知能研究を目的とした画像処理機能を有する自律移動台車の開発 大同大 ○河合 拓郎, 橋口 宏衛</p> <p>2G2-4 強いロボコン用マシンを作るために 信州大 ○河村 隆, 北大 田中 孝之, 信州大 新井 康允, 田中 翔太, 日置電機 水出 博司</p> <p>2G2-5 企業技術者と連携した実践的なメカトロニクス教育 奈良高専 ○櫛 弘明, 島岡 三義, 道下 貴広, シーエス・ワキタ 脇田 良夫, たくみ精密板金製作所 鈴木 謙三</p> <p>2G2-6 小中学校で活用できる安価な計測制御教材の開発 埼玉大 ○野村 泰朗</p>	<p style="text-align: center;">2H2</p> <p style="text-align: center;">実学としての医工融合研究と医工ものづくりシステム(2)</p> <p style="text-align: center;">11:00-12:30</p> <p style="text-align: center;">藤江正克(早稲田大) 岩田浩康(早稲田大)</p> <p>2H2-1 脳活動計測に基づいた操作性評価による, 手術支援ロボットアームの最適位置の同定 早大 ○三浦 智, 小林 洋, 関雅俊, 野口 建彦, 粕谷 昌宏, 横尾 勇樹, 藤江 正克</p> <p>2H2-2 移動体下における体幹装着型遠隔診断エコーデバイスの装着性及びエコー画質の評価 早大 ○朝山 智史, 伊藤 慶一郎, 鶴田 功一, 菅野 重樹, 横浜市大 中村 京太, 早大 岩田 浩康</p> <p>2H2-3 筋付着位置の個人差による人工股関節脱臼への影響 佐賀大 木口 量夫, 田村 薫, ○林 喜章, 日本メディカルマテリアル 上野 勝, 小林 恒之, 佐賀大 馬渡 正明, 佛淵 孝夫</p> <p>2H2-4 人工股関節全置換術3次元手術計画自動立案システム"AutoImPlan" 神戸大院 ○音丸 格, 横田 太, 山梨大院 鍵山 善之, 阪大院 高尾 正樹, 中本 将彦, 神戸大院 多田 幸生, 阪大院 菅野 伸彦, 富山 憲幸, 佐藤 嘉伸</p> <p>2H2-5 MRIガイド手術のための穿刺軌道の計測 立命館大 ○森 厚郎, 平井 慎一, 滋賀医大 森川 茂廣</p> <p>2H2-6 視野を操作する機能を有する単孔式手術支援ロボットの開発 早大 ○小林 洋, 関口 雄太, 伴野 裕, 野口 建彦, 高橋 祐, 渡辺 広樹, 九大 豊田 和孝, 植村 宗則, 家入 里志, 大平 猛, 富川 盛雅, 橋爪 誠, 早大 藤江 正克</p>

12月24日(土) 第2スロット

第I室(3階・共北31)	第J室(3階・共北32)	第K室(3階・共北33)	第L室(3階・共北34)
<p>2I2</p> <p>触覚・力覚(6)</p> <p>11:00-12:30</p> <p>昆陽 雅司(東北大)</p>	<p>2J2</p> <p>人工筋肉を目指したソフトアクチュエータ(2)</p> <p>11:00-12:30</p> <p>安積 欣志(産業技術総合研) 高木 賢太郎(名古屋大) 釜道 紀浩(東京電機大)</p>	<p>2K2</p> <p>ナノ・マイクロシステムとその応用(2)</p> <p>11:00-12:30</p> <p>新井 健生(大阪大) 新井 史人(名古屋大) 福田 敏男(名古屋大)</p>	<p>2L2</p> <p>記号創発ロボティクス(2)</p> <p>11:00-12:30</p> <p>谷口 忠大(立命館大) 杉浦 孔明(情報通信研)</p>
<p>2I2-1 空気流量制御弁を用いた空気枕のインピーダンス制御 広島市大 ○三倉 将太, 中村 元, 岩城 敏</p> <p>2I2-2 ペダリング運動を用いた人体下肢のインピーダンス調整機能の評価 東北大 ○渡邊 高広, 昆陽 雅司, 田所 諭</p> <p>2I2-3 多指仮想触力覚提示におけるオブジェクト形状の認知 NHK放送技研 ○半田 拓也, 坂井 忠裕, 東大 篠田 裕之</p> <p>2I2-4 MR流体により力覚提示する手術シミュレータの開発 東北大 ○佐瀬 一弥, 陳 曉帥, 富田 将茂, 辻田 哲平, 近野 敦, 中山 雅野, 阿部 幸勇, 内山 勝</p>	<p>2J2-1 IPMCにおけるSF6プラズマを用いた電極のパターンめっきの作製と評価 和歌山大 ○谷口 智久, 清水一平, 菊地 邦友, 幹 浩文, 土谷 茂樹, 産総研 安積 欣志</p> <p>2J2-2 IPMCの電気機械特性に与えるイオン交換時の溶媒の影響 和歌山大 ○金 壯憲, 中村 佳寛, 岡本 正臣, 菊地 邦友, 幹 浩文, 土谷 茂樹, 産総研 安積 欣志</p> <p>2J2-3 複数のIPMCアクチュエータの協調制御による応答緩和特性の抑制 豊橋技科大 ○平山 卓, 佐野 滋則, 名大 高木 賢太郎, 豊橋技科大 内山 直樹</p> <p>2J2-4 IPMCセンサの周波数応答特性 電機大 ○釜道 紀浩, 神戸 威人, 名大 高木 賢太郎, 電機大 石川 潤</p>	<p>2K2-1 オンチップ微細操作のための非接触磁気駆動マイクロロボット 名大 ○市川 明彦, 新井 史人</p> <p>2K2-2 ローディング機構を有する単一細胞分注システム 名大 ○平野 達彦, 川原 知洋, ウベット フセイン, 冯 林, 新井 史人</p> <p>2K2-3 High-Speed 3D Detection and Tracking of a Two-Fingered Microhand Osaka Univ. ○Nguyen, Chanh-Nghiem, OHARA Kenichi, AVCI, Ebubekir, TAKUBO Tomohito MAE Yasushi, ARAI Tatsuo</p> <p>2K2-4 フェムト秒レーザ描画とマスク露光を融合した三次元マイクロ構造体の作製 名大 ○深田 翔太, 恩田 一寿, 名大/ソウル大 新井 史人</p> <p>2K2-5 スタンプ変形を考慮したマイクロコンタクトプリント 東京女子医大 ○田中 信行, 太田 裕貴, 大和 雅之, 岡野 光夫</p> <p>2K2-6 薬物動態評価のためのオンチップ吸収代謝モデル 東大 ○池田 崇, 木村 啓志, 酒井 康行, 藤井 輝夫</p>	<p>2L2-1 行動観察記憶課題中の脳波と記憶の分節性 阪大院 ○砂川 未佳, 丹羽 真隆, 飯塚 博幸, 安藤 英由樹, 前田 太郎</p> <p>2L2-2 Detecting Unknown Objects and Unknown Names Using Multimodal Information Kobe Univ. ○OZASA Yuko, NICT IWAHASHI Naoto, Kobe Univ. NAKATANI Rohei, HORI Takahiro, ARIKI Yasuo, HRI-JP NAKANO Mikio</p> <p>2L2-3 視覚特徴を用いた対象物体と身体とのオクルージョンを含んだ統計的予測モデル生成 農工大 ○染井 貴之, 農工大/理研 RTC 小林 祐一</p> <p>2L2-4 連続音声からの語彙学習と特徴選択 名工大 ○田口 亮, 中部大 保黒 政大, 名工大 梅崎 太造</p> <p>2L2-5 Bag of Multimodal HDPを用いたロボットによる概念・語意の獲得 電通大 ○中村 友昭, 長井 隆行, 情報通信研 岩橋 直人</p> <p>2L2-6 OpenHRI-SoarRTCを使った対話制御の学習 産総研 ○麻生 英樹, 松坂 要佐, 原 功, 浅野 太</p>

注: Keynote[1],[2]はキーノート講演([]内の数値は講演時間. 1講演分=15分)

第M室(3階・共北35)	第N室(3階・共北36)	第O室(3階・共西31)	第P室(3階・共西32)
2M2	2N2	2O2	2P2
人間運動特性のシステム インテグレーション(2)	ホームロボット& システム(2)	つくばチャレンジ： リアルワールドロボット チャレンジ(RWRC)(6)	初心にもどろろ受動的 ロコモーション(6)
11:00-12:45	11:00-12:30	11:00-12:30	11:00-12:30
田中 良幸 (広島大)	平井 重行 (京都産業大) 三浦 純 (豊橋技術科学大)	竹内 栄二郎 (東北大) 竹岡 年延 (成蹊大)	佐野 明人 (名古屋工業大) 藤本 健治 (名古屋大) 浅野 文彦 (北陸先端科技大)
<p>2M2-1 非定常リズム信号を生成可能なCPGシナジーモデルの提案と指タップ運動機能評価への応用</p> <p>広島大 ○丸元 崇弘, 植野 岳, 芝軒 太郎, 島 圭介, 栗田 雄一, 辻 敏夫, 日立製作所 神島 明彦, 刀根山病院 佐古田 三郎</p> <p>2M2-2 一定負荷がある場合の人間どうしの腕の協調特性解析</p> <p>三重大 ○王 元新, 池浦 良淳, 早川 聡一郎, 澤井 秀樹</p> <p>2M2-3 社交ダンスのモーションデータにおける相連動作の検出と動作の教示手法の提案</p> <p>立命館大院 ○上亟 正樹, 立命館大 関 優樹, 黄 宏軒, 李 周浩, 川越 恭二</p> <p>2M2-4 モーションキャプチャデータを用いた寝返りのスムーズさに関する分析</p> <p>東京工科大 ○石澤 利晃, 関口 曉宣, 16号整形外科 山田 朱織, 東京工科大 三上 浩司, 松島 渉, 井上 亮文, 阪大 井垣 宏, 慶大 堀口 悟史, 東京工科大 松尾 芳樹, 浦上 大輔, 東邦大 勝呂 徹, 東京工科大 星 徹</p> <p>2M2-5 顔方向に基づく電動車椅子の操作インターフェイスの開発</p> <p>群馬大 森 崇, ○中沢 信明</p> <p>2M2-6 複数の指先操作に基づくタッチパッドインタフェースの開発</p> <p>群馬大 ○中沢 信明, 安部 隆平, GMK 金澤 雅紀, 群馬大 松井 利一</p> <p>2M2-7 RCヘリコプターのホバリング制御における操作者の動揺の識別</p> <p>未来大 ○藤田雄人, 飯岡 祐貴, 伊藤 精英, 櫻沢 繁</p>	<p>2N2-1 片付け掃除を行うモバイルマニピュレーションロボットの認識行動計画統合システム</p> <p>東大 ○三喜田 浩行, 東 馳, 斉藤 学, 岡田 慧, 稲葉 雅幸</p> <p>2N2-2 頭部装着三次元カメラによる手指の分離認識に基づく操作対象物のモデル獲得と認識</p> <p>東大 ○鈴木 稔人, 矢口 裕明, 山崎 公俊, 花井 亮, 岡田 慧, 稲葉 雅幸</p> <p>2N2-3 布地としわに由来する画像特徴を用いた布製品の分類</p> <p>東大/JST ○山崎 公俊, 東大 稲葉 雅幸</p> <p>2N2-4 衣類着脱支援のための布内部領域の動的変化を用いた状態マッチング</p> <p>東大 ○大矢 良輔, 長濱 虎太郎, 東大/JST 山崎 公俊, 東大 稲葉 雅幸</p> <p>2N2-5 家庭用サービスロボットの実現に向けた布状物体の折りたたみ動作解析</p> <p>芝浦工大 ○柴田 翔平, 吉見 卓, 水川 眞, 安藤 吉伸</p> <p>2N2-6 ロボットハンドによる書字動作を目指した人間の書き順データの計測</p> <p>大同大 ○山本 晃大, 橋口 宏衛</p>	<p>2O2-1 最小ハードウェアの自律走行ロボット - Minimal Autonomous Mover -</p> <p>群馬大 ○塩谷 敏昭, ミツバ 小暮 和重, 群馬大 太田 直哉</p> <p>2O2-2 移動ロボットサブロー in つくばチャレンジ 2011</p> <p>筑波大 ○中林 達彦, 森田 華子, 成蹊大 横田 恵助, 筑波大 浅野 明日香, 竹岡 年延, 筑波大 OB 奥村 純平, 筑波大 坪内 孝司</p> <p>2O2-3 つくばチャレンジにおける明治大学の取り組み</p> <p>明治大 ○三橋 雅仁, 永田 祐也, 齊藤 隆仁, 上妻 洋明, 宮崎 権太郎, 黒田 洋司</p> <p>2O2-4 道なり走行と交差点認識および方位検出に基づく移動ロボットの屋外自律ナビゲーション</p> <p>筑波大 ○渡辺 敦志, 阪東 茂, 油田 信一</p> <p>2O2-5 自律と操縦に対応した移動ロボット用RTCの開発</p> <p>東北大 ○竹内 栄二郎, 田中 一志, 廣 信利, 福井 貴久, 李 昭暉, 菅原 直樹, 荒川 尚吾, 大野 和則, 田所 諭, セグウェイ ジャパン 斎藤 俊久, 京大 五十嵐 広希, 松野 文俊, 国際レスキュー研 高森 年</p> <p>2O2-6 自由空間領域モデルおよび画像情報に基づいた自己位置推定</p> <p>電通大 ○松田 啓明, 村松 聡, 林 直宏, 高橋 和宏, 東大 小川 雅也, 電通大 佐藤 雄也, 富沢 哲雄, 工藤 俊亮, 末廣 尚士</p>	<p>2P2-1 Keynote[2] 現象学的観点から受動的ロコモーションを観てみると...</p> <p>阪大 ○大須賀 公一</p> <p>ー パネルディスカッションー 「受動的ロコモーションの科学的深化」</p>

12月25日(日) 第1スロット

第A室(2階・共北25)	第B室(2階・共北26)	第C室(2階・共北27)	第D室(2階・共北28)
<p>3A1</p> <p>行動理解・動作認識・ 人体運動追跡(1)</p> <p>9:15-10:45</p> <p>下坂 正倫(東京大)</p>	<p>3B1</p> <p>作業をするロボット(1)</p> <p>9:15-10:45</p> <p>辰野 恭市(名城大)</p>	<p>3C1</p> <p>人間機械共存システムの 操作支援制御技術(1)</p> <p>9:30-10:45</p> <p>佐藤 拓史(長岡高専) 森 貴彦(岐阜高専) 内山 直樹(豊橋技術科学大)</p>	<p>3D1</p> <p>空間知能化と アプリケーション(1)</p> <p>9:30-10:45</p> <p>森岡 一幸(明治大)</p>
<p>3A1-1 慣性センサを用いた3次元 オートグラフの登録と認識 立命館大 ○山岸 高士, 李 周浩</p> <p>3A1-2 加速度センサを用いたリアル タイム行動識別による効果音 生成 立命館大院 ○佐田 貴章, 李 周浩</p> <p>3A1-3 下肢の運動とパラメータの 同時推定 立命館大 ○水澤 洋平, 小澤 隆太</p> <p>3A1-4 腰部負荷推定のための腰部 形状と上体重心位置計測に基づ く上体運動推定 北大 ○保科 大樹, 田中 孝之, 奈良 博之, 金子 俊一</p> <p>3A1-5 慣性センサを用いた姿勢推 定における誤差関数の影響 立命館大 ○林 俊祐, 小澤 隆太</p> <p>3A1-6 小型多軸モーションセンサ ユニットの開発 日工大 ○滝田 謙介</p>	<p>3B1-1 <i>Keynote[1]</i> 配電作業ロボッ トが遂行する作業 名城大 ○辰野 恭市</p> <p>3B1-2 ターンコントロールするパ ッシブターン型スキーロボッ トの開発 関西学院大 ○河野 兼吾, 嵯峨 宣彦</p> <p>3B1-3 エアホッケーロボットの止 め打ち動作 電通大 ○御堂丸 圭介, 富沢 哲雄, 工藤 俊亮, 末廣 尚士</p> <p>3B1-4 人間と対戦するジェンガゲ ームロボットの開発 立命館大 ○杉浦 辰哉, 杉山 正治, 吉川 恒夫</p> <p>3B1-5 アオコ除去を目的とする自 走式ボートの開発 岡山大 ○高岩 昌弘, 則次 俊郎, 佐々木 大輔</p> <p>3B1-6 工具片付けロボットの開発 筑波大 ○木下 和樹, 油田 信一</p>	<p>3C1-1 単純な動作軌道による人間 操作型クレーンの振動抑制 豊橋技科大 ○Ouyang Huimin, 内山 直樹, 佐野 滋則</p> <p>3C1-2 モデル予測制御を用いた天 井クレーンの遠隔操縦システ ムに関する研究 岐阜高専 ○倉地 正也, 奥谷 文徳, 森 貴彦</p> <p>3C1-3 零位相差ノッチフィルタを 用いた天井クレーンの遠隔操縦 システムに関する研究 岐阜高専 ○高木 智之, 森 貴彦</p> <p>3C1-4 注視ステレオビジョンによ る旋回クレーン吊り荷のトラッ キング 中部大 ○犬飼 崇善, 吉田 靖夫</p> <p>3C1-5 操作型フレキシブルアーム の手先振動制御 長岡高専 ○増井 詠一郎, 佐藤 拓史</p>	<p>3D1-1 <i>Keynote[1]</i> 空間知能化にお けるインテグレーションに関す る検討 中央大 ○橋本 秀紀</p> <p>3D1-2 室内固定カメラ画像からの 人体姿勢推定を利用したスマー ト携帯端末の自己位置推定 東大 下坂 正倫, ○飯野 大悟, 佐藤 知正, 福井 類</p> <p>3D1-3 知能化空間における携帯端 末を用いたリアルタイムインタ ラクション 立命館大 ○松尾 亮太郎, ディン トゥアン チャン, 李 周浩</p> <p>3D1-4 通信遅延を補償した分散ア クチュエータの制御手法 阪大 ○前田 有里奈, 大原 賢一, 田窪 朋仁, 前 康志, 新井 健生</p> <p>3D1-5 ライブ・エンタテインメン トコミュニケーションシステム 「LumiConne(ルミコネ)」 バンダイナムコゲームス ○平川 新吾, 末光 智彦, 小林 威晴, 佐藤 皇太郎, 大久保 明</p>

注: *Keynote[1],[2]*はキーノート講演 ([]内の数値は講演時間. 1講演分=15分)

第E室(3階・共東31)	第F室(3階・共東32)	第G室(3階・共北37)	第H室(3階・共北38)
	<p style="text-align: center;">3F1</p> <p style="text-align: center;">農業分野における ロボティクス</p> <p style="text-align: center;">9:00-10:45</p> <p style="text-align: center;">門田 充司(岡山大)</p> <p>3F1-1 果樹園 UGV のレーザーレンジファインダを用いた巡回制御系の一設計法 神戸大院 ○開田 宏介, 倉鋪 圭太, 深尾 隆則, ヤマハ発動機 石山 健二, 神谷 剛志, 北農研 村上 則幸</p> <p>3F1-2 栗農園における無動力2足運搬ロボットの活用 名工大 ○恒川 篤史, 佐野 明人</p> <p>3F1-3 可変構造関節を有する農業ロボットアームの最適設計 信州大 ○一瀬 雄太郎, 酒井 悟</p> <p>3F1-4 生食用ホウレンソウ自動収穫機の開発 信州大 ○丸山 寛智, 林 克彦, 高藤 景介, 安藤 文康, 中村 雄太, 千田 有一, 酒井 悟, JA 全農長野 塩入 敏夫, 葛田 武司, JA 長野ハヶ岳 藤ヶ崎 静男, 西澤電機計器製作所 北沢 進</p> <p>3F1-5 かんきつ類収穫支援ロボットの開発 松江高専 ○藤岡 美博, 齊藤 陽平, 大阪電通大 入部 正継</p> <p>3F1-6 イチゴ収穫ロボット導入のための栽培システム開発 農研機構 ○長崎 裕司, 林 茂彦, 中元 陽一, 川嶋 浩樹, 愛媛県庁 河野 靖</p> <p>3F1-7 農産物のトレーサビリティを構築する品質評価ロボット 岡山大 ○門田 充司, 難波 和彦</p>	<p style="text-align: center;">3G1</p> <p style="text-align: center;">遠隔操縦 ロボットシステム(1)</p> <p style="text-align: center;">9:15-10:45</p> <p style="text-align: center;">奥川 雅之(愛知工業大)</p> <p>3G1-1 スマートフォンを利用した遠隔操作 サンリツオートメイション 片山 雄二, ○岩田 直樹</p> <p>3G1-2 Wii リモコンを用いた無人ヘリの簡易操縦システム 徳島大 ○三輪 昌史</p> <p>3G1-3 遠隔操作型六脚ロボット用多目的ハプティックデバイスの開発 電機大 ○榎本 優, 栗栖 正充</p> <p>3G1-4 小型多媒体能動探索移動システムの提案 ASTEM ○鄭 心知, 上海交通大 陳 衛東, 王 賀昇, 江 茂奎, 国際レスキュー研 高森 年</p> <p>3G1-5 遠隔操作ロボットによる土壌浄化システムの提案 府大高専 ○山中 恵介, 富田 拓吾, 土井 智晴, 明石高専 岩野 優樹, 小林 篤功</p> <p>3G1-6 遠隔操縦ロボットにおける制御システム サンリツオートメイション ○片山 雄二</p>	<p style="text-align: center;">3H1</p> <p style="text-align: center;">人と機械システムとしての 医療・福祉工学(1)</p> <p style="text-align: center;">9:30-10:45</p> <p style="text-align: center;">黒住 亮太(神戸高専)</p> <p>3H1-1 視覚障害者誘導用ブロックにおける方向提示性能の評価 徳島大 ○三宅 章郁, 高橋 慎治, 伊藤 伸一, 佐藤 克也, 藤澤 正一郎</p> <p>3H1-2 福祉用具を用いた介護者と患者/利用者にとって安全な介護について 森ノ宮医大 ○上田 喜敏, 徳島大 藤澤 正一郎</p> <p>3H1-3 ALS患者を対象とした重度障害者用意思伝達装置適正処方システムの開発 徳島大 ○椿 卓也, 大阪市 米崎 二郎, 徳島大 佐藤 克也, 伊藤 伸一, 藤澤 正一郎</p> <p>3H1-4 狭指向性スピーカーを用いた広域音場再現手法の開発 徳島大 ○谷林 宏紀, 佐藤 克也, 伊藤 伸一, 藤澤 正一郎</p> <p>3H1-5 福祉用具としての自動伸縮機能付きリリーチャーの開発 岡山大 ○茂崎 敬司, 則次 俊郎, 高岩 昌弘, 佐々木 大輔</p>

12月25日(日) 第1スロット

第I室(3階・共北31)	第J室(3階・共北32)	第K室(3階・共北33)	第L室(3階・共北34)
<p>3I1</p> <p>触覚・力覚(7)</p> <p>9:15-10:45</p> <p>牧野 泰才(慶應義塾大)</p>	<p>3J1</p> <p>ソフトメカニズム(1)</p> <p>9:30-10:45</p> <p>則次 俊郎(岡山大)</p>	<p>3K1</p> <p>生活支援のための生活機能構成学(1)</p> <p>9:30-10:45</p> <p>松本 吉央(産業技術総合研) 西田 佳史(産業技術総合研)</p>	<p>3L1</p> <p>地域連携を活用した科学/技術/環境/教育の新展開と事例発表</p> <p>9:00-10:45</p> <p>土井 智晴(大阪府高専)</p>
<p>3I1-1 触覚グローブによる仮想キャラクターとのジェスチャーインタラクション 香川大 ○奥本 真治, 姜 長安, 趙 鋒, 澤田 秀之</p> <p>3I1-2 弾性表面波皮膚感覚ディスプレイと指ダミーを用いたテレタッチ 埼玉大 ○林 直治, 高崎 正也, 水野 毅</p> <p>3I1-3 ペンタブレット型弾性表面波皮膚感覚ディスプレイ 埼玉大 ○高田 裕樹, 多門 良, 高崎 正也, 水野 毅</p> <p>3I1-4 空中超音波による把持物体を介した位置情報提示 東大 ○長谷川 圭介, 篠田 裕之</p> <p>3I1-5 電気触覚ディスプレイを用いた円筒形マスタハンドの設計 電通大 ○梶本 裕之</p> <p>3I1-6 触覚研究における細胞工学からのアプローチ 名工大 ○佐野 明人, 星 貴之, 田中 由浩</p>	<p>3J1-1 剛性可変機構を有する肩関節の開発 東海大 ○宮下 博貴, 井上 恵次, 小金澤 鋼一</p> <p>3J1-2 ゴム微細表面構造の変形による接触角変化 岡山大 ○森重 佳久, 鈴木 康一, 脇元 修一</p> <p>3J1-3 大変形解析を用いた空気圧柔軟・小型圧力操作弁の開発 立命館大 ○西岡 靖貴, 川村 貞夫</p> <p>3J1-4 手指関節リハビリロボット用ラバーアクチュエータの開発 津山高専 ○青柳 直樹, 谷口 浩成</p>	<p>3K1-1 <i>Keynote[2]</i> 「生活機能構成学」への臨床医学からの示唆: その「三位一体」の取り組みから 日本障害者リハビリ協会 ○上田 敏</p> <p>3K1-2 ICF を利用した生活支援機器データベースの提案 産総研 ○松本 吉央, 大山 英明, 角 保志, 脇田 優仁, 尹 祐根, 田中 秀幸, 吉川 雅博</p> <p>3K1-3 生活分析のための工学的観点からのICF拡張の試み 産総研 ○田中 秀幸, 吉川 雅博, 角 保志, 松本 吉央</p> <p>3K1-4 うれしさネットワーク分析に基づいた生活機能統合による社会参加支援 産総研 ○井上 美喜子, 北村 光司, 西田 佳史</p>	<p>3L1-1 段ボールを利用したロボット教材の開発 府大高専 ○福元 秀, ペーパーワールド 岩崎 隆, 府大高専 藪 厚生, 金田 忠裕</p> <p>3L1-2 e-Gadget用ロボットハンドの製作 府大高専 ○小濱 吉弘, ダイセン 電子工業 蟬 正敏, 府大高専 藪 厚生, 金田 忠裕</p> <p>3L1-3 玉乗りロボットを用いたメカトロニクス教材の開発 府大高専 ○北田 一馬, Vstone 横山 智彰, 府大高専 藪 厚生, 金田 忠裕</p> <p>3L1-4 全方位カメラを用いた顔認識とロボットの制御 府大高専 ○豊久 徹, ヴィストン 横山 智彰, 府大高専 藪 厚生, 金田 忠裕</p> <p>3L1-5 シュート成功率向上を目的としたハンドボールキーパーシステムの開発 明石高専 ○吉永 祐貴, 岩野 優樹</p> <p>3L1-6 パリカン型芝刈ロボットの開発 明石高専 ○小林 篤功, 岩野 優樹</p> <p>3L1-7 一人乗り三輪車型電気自動車の開発と評価 府大高専 ○宇野 潤士, 土井 智晴, 淀川製作所小倉 庸敬, 府大高専 葭谷 安正, 三宅 翔太, 京都造形大 田村 洋介</p>

注: *Keynote[1],[2]*はキーノート講演 ([]内の数値は講演時間. 1講演分=15分)

第M室(3階・共北35)	第N室(3階・共北36)	第O室(3階・共西31)	第P室(3階・共西32)
<p style="text-align: center;">3M1</p> <p style="text-align: center;">ビジョンシステムと ビジョン応用システム (1)</p> <p style="text-align: center;">9:30-10:45</p> <p style="text-align: center;">小室 孝 (埼玉大) 山崎 公俊 (東京大)</p> <p>3M1-1 多重情報地図作成の為の 道路標示認識 弘前大 ○煙山 裕季, 小野口 一則</p> <p>3M1-2 注視行動計測に基づくド ライバの意識状態推定 豊橋技科大 ○松永 惇, 三宅 哲夫, 今村 孝, 章 忠</p> <p>3M1-3 応力発光体を用いた圧力 容器検査における亀裂パターン の分離 産総研 ○上野 直広, 郭 樹強, 徐 超男</p> <p>3M1-4 シーン認識の為の画像か らの特徴構造発見手法 東大 ○矢口 裕明, 吉海 智晃, 岡田 慧, 稲葉 雅幸</p> <p>3M1-5 顔角層細胞内メラニンの 分析と定量的評価に関する研究 理科大 ○橋本 卓弥, 山下 香緒 里, ポーラ化成工業 山崎 和広, 平山 賢哉, 藪崎 次郎, 理科大 小林 宏</p>		<p style="text-align: center;">3O1</p> <p style="text-align: center;">つくばチャレンジ: リアルワールドロボット チャレンジ(RWRC) (7)</p> <p style="text-align: center;">9:15-10:45</p> <p style="text-align: center;">五十嵐 広希 (京都大) 富沢 哲雄 (電気通信大)</p> <p>3O1-1 公共空間を自律移動する電 動カートの開発 電通大 ○大谷 洋介, 村松 聡, 平井 雅尊, 佐藤 晶則, 富沢 哲雄, 工藤 俊亮, 末廣 尚士</p> <p>3O1-2 つくばチャレンジ 2011 に 向けた自律移動ロボットの制御 プログラムの開発 千葉工大 ○高橋 駿弥, 瀧田 祐一, 山崎 達郎, 藤田 茂</p> <p>3O1-3 つくばチャレンジ 2011 に 向けた小型ロボットの開発 熊本高専 ○博多 哲也, 葉山 清輝, 長岡技科大 入江 博樹, 熊本高専 工藤 友裕</p> <p>3O1-4 つくばチャレンジ 2011 に おける筑波大学知能ロボット研 究室「屋外組」の取り組み 筑波大 ○田所 裕貴, 木村 剛実, 清水 雄太, 谷垣 絢太, 佐藤 功太, 横島 英明, 川本 駿, 水野 拓郎, 山本 祥太郎, 阪東 茂, 坪内 孝司</p> <p>3O1-5 屋外環境におけるポテンシ ヤル法に基づく経路計画 筑波大 ○木村 剛実, 田所 裕貴, 山本 祥太郎, 水野 拓郎, 木下 和樹, 坪内 孝司</p> <p>3O1-6 屋外自律移動ロボットにお けるリアルタイムセンサデータ と内部状態の可視化 筑波大 ○川本 駿, 田所 裕貴, 識名 拓, 坪内 孝司</p>	<p style="text-align: center;">3P1</p> <p style="text-align: center;">RTシステムと オープン化(1)</p> <p style="text-align: center;">9:30-10:45</p> <p style="text-align: center;">清水 正晴 (千葉工業大) 神徳 徹雄 (産業技術総合研)</p> <p>3P1-1 RTC-CANopen の国際標準 化活動報告 芝浦工大 ○水川 真, 石田 宏司, 座間 勇輔, 山口 健太, 田畑 伸頼, グローバルアシスト 坂本 武志, セック 中本 啓之, 松永 夏真</p> <p>3P1-2 OpenRTM-aist によるビジ ョンシステムのためのフレーム ワーク 産総研 ○安藤 慶昭, ミュンヘン 工大 ウイトマイヤー シュテフ アン, ヤンツ ミヒヤエル, クノール アーロイス</p> <p>3P1-3 作業系モジュールの I/F 共 通化による再利用性向上の検証 富士ソフト ○小島 幸也, 二宮 恒樹, 東大 小笠原 哲也, 産総研 松本 吉央, 河井 良浩, 奈良先端 大 小笠原 司, 千葉工大 平井 成興</p> <p>3P1-4 OpenRT Platform / Android 版 RT ミドルウェアの開発 (第2 報) セック ○川口 仁, 中本 啓之, 池添 明宏, 佐藤 美帆, 濱千代 貴大, 長瀬 雅之</p>

12月25日(日) 第2スロット

第A室(2階・共北25)	第B室(2階・共北26)	第C室(2階・共北27)	第D室(2階・共北28)
<p>3A2</p> <p>行動理解・動作認識・ 人体運動追跡(2)</p> <p>11:00-12:30</p> <p>森 武俊 (東京大)</p>	<p>3B2</p> <p>作業をするロボット(2)</p> <p>11:00-12:30</p> <p>辰野 恭市 (名城大)</p>	<p>3C2</p> <p>人間機械共存システムの 操作支援制御技術(2)</p> <p>11:00-12:30</p> <p>前田 太郎 (大阪大) 綿貫 啓一 (埼玉大)</p>	<p>3D2</p> <p>空間知能化と アプリケーション(2)</p> <p>11:00-12:30</p> <p>李 周浩 (立命館大)</p>
<p>3A2-1 状況の時系列情報に基づく人間の次行動及び実行タイミングの推定 名大 ○橋本 幸二郎, 愛知工大 道木 加絵, 名大 道木 慎二</p> <p>3A2-2 スタイル-位相適応による周期運動の時空間同期 ATR/奈良先端大 ○内方 章雅, 奈良先端大/ATR 松原 崇充, ATR 森本 淳</p> <p>3A2-3 見えに基づく局所変形可能なアピランスモデルを用いた室内行動認識 東大 ○小田嶋 成幸, 下坂 正倫, 福井 類, 佐藤 知正</p> <p>3A2-4 人の道具操作観察における機能分類のための重量・随伴関係推定 東大 ○長濱 虎太郎, 山崎 公俊, 岡田 慧, 稲葉 雅幸</p> <p>3A2-5 大規模木構造識別器を用いた高速人体姿勢推定 東大 下坂 正倫, ○藤野 晴樹, 福井 類, 佐藤 知正</p> <p>3A2-6 差分ステレオを用いた人流計測手法の屋外実環境における実証実験 中央大/JST CREST ○生形 徹, モロ アレサンドロ, 有江 誠, 電機大/JST CREST 西本 龍弘, 中央大/JST CREST 寺林 賢司, 梅田 和昇, 電機大/JST CREST 戸辺 義人</p>	<p>3B2-1 不整地移動ロボットによる広域マニピュレーション試験とその評価 東北大 ○佐藤 毅一, 大木 健, 永谷 圭司, 吉田 和哉</p> <p>3B2-2 狭小垂直2平面間を移動する蠕動運動型ロボットの開発 中央大 ○三戸 大輔, 森下 陽介, 堀井 翔太, 中村 太郎</p> <p>3B2-3 折り紙公理に基づいた作業記述 電通大 ○前田 雄哉, 富沢 哲雄, 工藤 俊亮, 末廣 尚士</p> <p>3B2-4 受け手の心地よさを考慮した持ち替えを含む日用品の把持 産総研 ○山野辺 夏樹, 永田 和之, 原田 研介, 中村 晃, 河井 良浩, 東大 久場 景太郎, 新井 民夫</p> <p>3B2-5 手づたえ教示におけるロボットアームの操作性向上のためのロボット二重シェル構造の開発 パナソニック ○札場 勇大, 山本 正樹, 津坂 優子, 佐藤 太一</p> <p>3B2-6 液面振動低減を目的とした間欠搬送式ボトリング装置のカム曲線最適化 三重大 ○金澤 賢一, 矢野 賢一, 澁谷工業 谷口 浩一</p>	<p>3C2-1 ピークホールド処理を用いた音声区間検出手法の検討 豊橋技科大 ○高橋 忠相, 章 忠, 今村 孝, 三宅 哲夫</p> <p>3C2-2 内部モデル制御を利用した筆圧と筆跡の再現技術への応用 金沢工大 鈴木 亮一, ○葛原 卓, 平林 健一, 河合 宏之, 小林 伸明</p> <p>3C2-3 NIRS を用いた意識的および無意識的運動の脳賦活分析 埼玉大院 ○平山 健太, 綿貫 啓一, 楓 和憲</p> <p>3C2-4 NIRS による遠隔操作型ブレイン・マシン・インターフェイスの無線化に関する研究 埼玉大 ○侯 磊, 綿貫 啓一</p> <p>3C2-5 前庭電気刺激を用いた頭部と眼球の運動による視野移動の補佐 阪大院 ○杉崎 有, 橋本 悠希, 米村 朋子, 飯塚 博幸, 安藤 英由樹, 前田 太郎</p>	<p>3D2-1 磁界共振結合を用いた位置推定および電力伝送の同時実現に関する基礎検討 東大 ○中村 壮亮, 胡間 遼, 鯉坂 志門, 中央大 橋本 秀紀</p> <p>3D2-2 二次元導波路電力伝送用RF-DC変換カプラー 東大 ○野田 聡人, 篠田 裕之</p> <p>3D2-3 2次元導波路を用いる光エネルギー伝送システム 東大 ○丹野 優一, 篠田 裕之</p> <p>3D2-4 Zigbee無線ノード群間の通信電波強度変化に着目した室内人場所推定 東大 ○野口 博史, 深田 洋銘, 森 武俊, 佐藤 知正</p> <p>3D2-5 レーザレンジファインダを用いた杭打ち機のナビゲーションシステム 中央大 ○川原 悠, 芝浦工大 佐々木 毅, 大林組 井上 文宏, 大本 絵利, 中央大 橋本 秀紀, 木下 源一郎</p> <p>3D2-6 複数のFPGAベースカメラセンサノードを用いた広域での動物追跡 明治大 ○菊池 創, 森岡 一幸</p>

注: **Keynote[1],[2]**はキーノート講演 ([]内の数値は講演時間. 1講演分=15分)

第E室(3階・共東31)	第F室(3階・共東32)	第G室(3階・共北37)	第H室(3階・共北38)
	<p style="text-align: center;">3F2</p> <p style="text-align: center;">植物工場</p> <p style="text-align: center;">11:00-12:30</p> <p style="text-align: center;">清水 浩(京都大)</p> <p>3F2-1 自動植物栽培システム 椿本チエイン ○大原 均</p> <p>3F2-2 果菜類接ぎ木苗生産におけるメカトロニクス 大阪府立大 ○西浦 芳史, 和田光生, 藤浦 建史, 三国アグリテック / 安栗 嘉雄</p> <p>3F2-3 近赤外線分光法による植物体内硝酸イオン濃度非破壊計測法開発 神戸大 ○伊藤 博通, 白石 齊聖, 宇野 雄一, 友田 小百合, 濱田佳代, 荻野 伸祐, 綾田 晃士, 北秋 広徳, 野村 耕太, 藤田 裕子</p> <p>3F2-4 植物工場における体内時計の制御 大阪府立大 ○福田 弘和</p> <p>3F2-5 エチレンが微小重力環境での植物の成長に及ぼす影響 京大 ○小池 崇裕, 大阪府立大 村瀬 治比古, 京大 近藤 直, 小川 雄一</p>	<p style="text-align: center;">3G2</p> <p style="text-align: center;">遠隔操縦 ロボットシステム(2)</p> <p style="text-align: center;">11:00-12:30</p> <p style="text-align: center;">片山 雄二(サンリツオートメイション)</p> <p>3G2-1 テレオペレーションにおける非熟練者のための操作性向上とインタフェースに関する検証 立命館大 ○武藤 高史, 奥野修平, 李 周浩</p> <p>3G2-2 ツアーガイドロボットにおける展示物識別と発話機能 愛知工大 ○奥川 雅之, 加藤悠記, 加藤 雅大, 大道 拓磨</p> <p>3G2-3 拡張ベトリネットに基づくリアルタイム分散制御システムの設計と実現 長崎総合大 ○安田 元一</p> <p>3G2-4 新しい情報保存方式を用いたセキュアな遠隔医療ネットワークシステム 東京医科大 ○佐藤 均, 国立がんセン 森山 紀之</p> <p>3G2-5 無線センサノードによる海中モニタリング実地実験 電機大 ○小林 卓史, 澤井 圭, 理研 川端 邦明, 沖縄高専 武村史朗, 磯村 尚子, 下嶋 賢, 渡邊謙太, 蔵屋 英介, 電機大 鈴木 剛</p> <p>3G2-6 MR対応手術支援マスタスレーブシステムのための液圧式運動伝達機構の設計 立命館大 ○Mohamad Ikhwan Alif Bin, Hashim, 林 叔克, 永井 清</p>	<p style="text-align: center;">3H2</p> <p style="text-align: center;">人と機械システムとしての医療・福祉工学(2)</p> <p style="text-align: center;">11:00-12:30</p> <p style="text-align: center;">藤澤 正一郎(徳島大)</p> <p>3H2-1 空気圧ゴム人工筋を用いた上肢用ウェアラブル型マスタスレーブ訓練装置の開発 岡山大 ○佐々木 大輔, 則次俊郎, 高岩 昌弘</p> <p>3H2-2 視線入力式ページめくりシステムの試作 金沢工大 ○舛田 浩平, 不二電機工業 中島 貴志, 金沢工大 小暮 潔</p> <p>3H2-3 内部モデル制御を利用した短下肢義足の足首関節角度制御と階段昇降動作の生成 金沢工大 ○澤田 隆之, 松本俊哉, 高須賀 俊輔, 鈴木 亮一, 小林 伸明</p> <p>3H2-4 遠隔医療診断ロボットシステムの構築 静岡大 伊藤 友孝, ○吉田 達雄, 河内 傑, 程 偉鵬</p> <p>3H2-5 自己組織化マップを応用した個体差を考慮した脳波分析法 徳島大 ○伊藤 伸一, 慶大 満倉靖恵, 徳島大 佐藤 克也, 藤澤 正一郎</p>

12月25日(日) 第2スロット

第I室(3階・共北31)	第J室(3階・共北32)	第K室(3階・共北33)	第L室(3階・共北34)
<p>3I2</p> <p>触覚・力覚(8)</p> <p>11:00-12:30</p> <p>高崎 正也(埼玉大)</p>	<p>3J2</p> <p>ソフトメカニズム(2)</p> <p>11:00-12:30</p> <p>鈴木 康一(岡山大)</p>	<p>3K2</p> <p>生活支援のための生活機能構成学(2)</p> <p>11:00-12:30</p> <p>松本 吉央(産業技術総合研) 西田 佳史(産業技術総合研)</p>	<p>3L2</p> <p>環境・環境計測</p> <p>11:00-12:30</p> <p>堀口 由貴男(京都市大)</p>
<p>3I2-1 生物由来の物質の手触り 山形大院 ○宮下 高明, 慶大院 前野 隆司, 山形大院 野々村 美宗</p> <p>3I2-2 無毛部における水面知覚 電通大 ○佐藤 未知, 梶本 裕之</p> <p>3I2-3 腕立て伏せ時の「カチカチ感」付与による運動量錯覚 電通大 ○栗原 洋輔, 國安 裕生, 蜂須 拓, 佐藤 未知, 福嶋 政期, 梶本 裕之</p> <p>3I2-4 ユーザの身体表面位置指示に基づくウェアラブルインタフェース 東大 ○中妻 啓, 篠田 裕之</p> <p>3I2-5 実世界の材質情報に基づいた触れる3Dモデル作成システム 東大 ○家室 証, 慶大 南澤 孝太, 館 暲</p> <p>3I2-6 触覚コンテンツの制作及び共有支援システムの提案 名工大 ○星 貴之, 東大 中妻 啓</p>	<p>3J2-1 多関節グリップの開発 東海大 ○下野 宗司, 小金澤 鋼一</p> <p>3J2-2 腹ばい型柔軟歩行ロボット歩行動作の検討 関東学院大 ○矢吹 慧介, 清田 恭平, 西田 麻美</p> <p>3J2-3 筋電により人間の意思を反映したパワーアシストグローブの制御 岡山大 ○小西 秀和, 則次 俊郎, 高岩 昌弘, 佐々木 大輔, 門脇 陽子</p> <p>3J2-4 空気圧バルーンを用いた腱駆動フィンガの予測機能制御 関西学院大 ○永瀬 純也, 秋田県大 佐藤 俊之, 関西学院大 嵯峨 宣彦, 岡山大 鈴木 康一</p> <p>3J2-5 臀部に能動的に変な柔軟肉質外装を有する小型ヒューマノイドによる転倒衝撃吸収動作の実現 東大 ○小林 一也, 吉海 智晃, 稲葉 雅幸</p>	<p>3K2-1 <i>Keynote[2]</i> 実際のプロダクトデザインに役立つ生活データ駆動型設計支援ツール 日本インダストリアルデザイナー協会 ○浅香 嵩</p> <p>3K2-2 行動指標+αに基づくサービスピロセス品質管理 産総研 ○蔵田 武志</p> <p>3K2-3 生活機能構成のための生活データベース管理システムの開発 産総研 ○北村 光司, 金 一雄, 西田 佳史</p> <p>3K2-4 日常生活不具合マッピングに基づく住宅のデザイン ミサワホーム ○田井 宏樹, 大内 綾子</p> <p style="text-align: center;">—— 全体討論 ——</p> <p>「生活支援のための生活機能構成学」 司会: 西田 佳史, 松本 吉央</p>	<p>3L2-1 分散制御型電力分配ネットワークの提案 大阪市大 ○上出 翔太, 杉山 久佳</p> <p>3L2-2 自転車発電機を利用した発電量管理システムの開発 北九州高専 ○平川 瑠一郎, 滝本 隆</p> <p>3L2-3 クワドロコプターを使った屋外音環境の収録と解析 東工大 ○奥谷 啓太, 吉田 尚水, HRI-JP 中村 圭佑, 東工大/HRI-JP 中臺 一博</p> <p>3L2-4 実環境における音源方向定位に関する検討 豊橋技科大 ○中谷 匡宏, 章 忠, 今村 孝, 三宅 哲夫</p> <p>3L2-5 小型魚類の水質汚染監視用バイオアッセイシステムの開発 広島大 ○宮本 健太郎, 来山 茂央, 阪大 曾 智, 呉高専 平野 旭, 広島大 栗田 雄一, 辻 敏夫, 金沢大 滝口 昇, 阪大 大竹 久夫</p>

注: *Keynote[1],[2]*はキーノート講演 ([]内の数値は講演時間. 1講演分=15分)

第M室(3階・共北35)	第N室(3階・共北36)	第O室(3階・共西31)	第P室(3階・共西32)
<p style="text-align: center;">3M2</p> <p style="text-align: center;">ビジョンシステムと ビジョン応用システム (2)</p> <p style="text-align: center;">11:00-12:30</p> <p style="text-align: center;">下ノ村 和弘 (立命館大) 渡辺 義浩 (東京大)</p> <p>3M2-1 VolVision : 自由運動を利用した高速移動ビジョンシステム 東大 ○竹岡 英樹, 望戸 雄史, Carson Reynolds, 埼玉大 小室 孝, 東大 渡辺 義浩, 石川 正俊</p> <p>3M2-2 高速ジェスチャインタラクションのための動的変形モデルを用いた指先トラッキング 東大 ○松谷 淳史, 新倉 雄大, 渡辺 義浩, 埼玉大 小室 孝, 東大 石川 正俊</p> <p>3M2-3 距離画像データからの平面・稜線検出に基づく日常家具の可動構造付き形状モデリング 東大 ○山崎 公俊, トヨタ自動車 森 健光, 山本 貴史, 東大 稲葉 雅幸</p> <p>3M2-4 焦点の異なる複数の画像を用いた3次元動き推定アルゴリズム 東大院 ○松崎 翔太, 奥 寛雅, 石川 正俊</p> <p>3M2-5 位相シフト法を用いたレベル形状測定システムの提案 首都大 ○戸塚 章一郎, 千葉龍介, 森 泰親, 青木 翔平, カネコ 太田 賢一, 小山 愛</p>		<p style="text-align: center;">302</p> <p style="text-align: center;">つくばチャレンジ: リアルワールドロボット チャレンジ(RWRC) (8)</p> <p style="text-align: center;">11:00-12:30</p> <p style="text-align: center;">安藤 吉伸 (芝浦工業大) 伊達 央 (防衛大) 坪内 孝司 (筑波大)</p> <p>302-1 屋外自律移動体における障害物回避アルゴリズムの開発 大同大 ○松岡 純生, 橋口 宏衛</p> <p>302-2 2011年度芝浦工業大学ロボティクス研究室における屋外用自律移動ロボットの開発 芝浦工大 ○安藤 吉伸, 中澤 文彬, 丸山 寛勝, 小島 元紀, 吉見 卓, 水川 真</p> <p>302-3 屋外環境における詳細な地図を用いないUGVの自律制御 千葉大 ○グエン ジュイヒン, ウキケン, 鮎澤 秀夫, 岩倉 大輔, 原 大悟, 野波 健蔵</p> <p>302-4 実世界における自律移動ロボットの開発 筑波大 ○大山 裕也, 但馬 慶行, 芝浦工大 田原 敏策, 筑波大 村上 奨, 奥山 弘祐, 中内 靖</p> <p>302-5 学生サークルによる屋内外自律移動ロボットの開発 早大 マイクロマウスクラブ ○米田 圭佑, 山口 直輝, 有松 和之, レイノルズ ジェームズ 俊介, 菅原 英剛, 飯田 翔太郎</p> <p>302-6 市街地の自律走行における輝度情報付3次元スキャンデータの活用 防衛大 ○伊達 央, 大川 真弥, 滝田 好宏</p>	<p style="text-align: center;">3P2</p> <p style="text-align: center;">RTシステムと オープン化(2)</p> <p style="text-align: center;">11:00-12:30</p> <p style="text-align: center;">菅 佑樹 (リバスト) 佐々木 毅 (芝浦工業大)</p> <p>3P2-1 RTミドルウェアサマーキャンプ開催報告 阪大 ○大原 賢一, 産総研 神徳 徹雄, 栗原 眞二, 富士ソフト 片見 剛人</p> <p>3P2-2 OpenRAVEとOpenRTMを連携させるためのコントローラに関する研究 電通大 ○DOGO WAKOUBO JEAN, 富沢 哲雄, 工藤 俊亮, 末廣 尚士</p> <p>3P2-3 制御入出力が異なるシステム同士を接続するRTコンポーネントの開発 静岡大 ○清水 昌幸, 産総研 音田 弘</p> <p>3P2-4 次世代知能画像認識モジュール・頭部LRF統合RTC群による歩行動作中の実時間自己位置推定の実現 東大 ○秋元 貴博, 辻 純平, 吉海 智晃, 稲葉 雅幸</p> <p>3P2-5 ロボットシステム安定性向上のためのソフトウェア実装評価 芝浦工大 ○山口 健太, 水川 真, 前川製作所 田中 基雅, 山下 智輝</p> <p>3P2-6 モジュールの階層型遠隔管理システムのためのタスク制御 中央大院 ○小山 順平, 國井 康晴</p>

第A室(2階・共北25)	第B室(2階・共北26)	第C室(2階・共北27)	第D室(2階・共北28)
<p>3A3</p> <p>サービスロボットの安全化と関連安全技術者の育成</p> <p>13:30-15:00</p> <p>五十嵐 広希(京都大)</p>	<p>3B3</p> <p>測域センサを用いた計測と環境認識(1)</p> <p>13:30-15:00</p> <p>大矢 晃久(筑波大) 前山 祥一(岡山大)</p>	<p>3C3</p> <p>人間機械共存システムの操作支援制御技術(3)</p> <p>13:30-15:00</p> <p>田崎 勇一(名古屋大) 松尾 芳樹(東京工科大)</p>	<p>3D3</p> <p>空間知能化とアプリケーション(3)</p> <p>13:30-15:15</p> <p>橋本 秀紀(中央大)</p>
<p>3A3-1 全方向移動ロボットにおける駆動機構の故障を考慮した安全ナビゲーション</p> <p>九産大 ○照屋 寛樹, 三喜 崇真, 牛見 宣博</p> <p>3A3-2 移動ロボットの障害物回避による安全技術</p> <p>ALSOK ○櫻井 正樹, 小椎尾 文夫, 甲斐 聡, 若林 潔</p> <p>3A3-3 メッシュネットワークを用いたロボット用停止スイッチの検討</p> <p>工学院大 ○金子 貴彦, 羽田 靖史</p> <p>3A3-4 ディペンダビリティを考慮したサービスロボットのモデル設計</p> <p>芝浦工大 ○田畑 伸頼, 水川 真, 吉見 卓, 安藤 吉伸, 芝浦工大/グローバルアシスト 坂本 武志</p> <p>3A3-5 国際安全規格に基づく津波被災地水中ロボット探査作業のリスク・アベイラビリティアセスメント</p> <p>長岡技科大 ○蓮実 雄大, 木村 哲也</p>	<p>3B3-1 高速三次元走査型測距測角センサの開発</p> <p>北陸先端大 ○野口 尚人, 川崎 暢也, 李 根浩, 丁 洛榮</p> <p>3B3-2 テクスチャ付距離画像計測システムの高速度化と同期機能の追加</p> <p>中央大 ○内田 裕己, 寺林 賢司, 梅田 和昇</p> <p>3B3-3 二つのレーザスキャナを用いた管状構造物の三次元計測</p> <p>宮崎大 ○川末 紀功仁, 小松 貴幸, 李 涛</p> <p>3B3-4 測域センサによる窓ガラスの開閉と施錠の確認</p> <p>筑波大 ○谷垣 純太, 大矢 晃久</p> <p>3B3-5 測域センサとサポートベクターマシンを用いたエレベータ内の乗車数予測</p> <p>電通大 ○梶田 真也, 富沢 哲雄, 工藤 俊亮, 末廣 尚士</p> <p>3B3-6 ICP を応用した傾斜地三次元立木マップの構築</p> <p>アドイン研/森林再生システム ○近藤 修平, 塩沢 恵子, 望月 寿彦, 筑波大 坪内 孝司, 浅野 明日香, 久留米高専 松本 光広, 森林再生システム 富村 周平, 中西 修一, 望月 亜希子, 森林総研 千葉 幸弘, アドイン研 佐々木 浩二, 森林再生システム 速水 亨</p>	<p>3C3-1 フラットネススペース制御による自動注湯ロボットの注湯流量制御</p> <p>豊橋技科大 ○野田 善之, Univ. Stuttgart Zeitz, Michael, Sawodny, Oliver, 豊橋技科大 寺嶋 一彦</p> <p>3C3-2 慣性体の遠隔操縦による制動停止のための操作支援手法</p> <p>東京工科大 ○福田 遼, 松尾 芳樹, 浦上 大輔, 関口 暁宣</p> <p>3C3-3 磁性粉体ブレーキを用いた制動力提示のリンク揺動操作への適用</p> <p>埼玉大 ○楓 和憲, 綿貫 啓一</p> <p>3C3-4 拘束切り替え型協調搬送システムの提案</p> <p>名大 ○勝 洋明, 名大/JSR CREST 奥田 裕之, 名大 田崎 勇一, 鈴木 達也</p> <p>3C3-5 定常特性を考慮した平行2リンクマニピュレータの視覚フィードバック制御</p> <p>金沢工大 ○橋本 龍馬, 河合 宏之, 鈴木 亮一, 小林 伸明</p> <p>3C3-6 不整地歩行のための点接触型足を有する2足ロボットの設計と検証</p> <p>豊橋技科大 ○山田 萌, 佐野 滋則, 内山 直樹</p>	<p>3D3-1 移動ロボットの SLAM を利用した知能化空間におけるレーザ測域センサの位置姿勢推定</p> <p>明治大 ○橋川 史崇, 森岡 一幸</p> <p>3D3-2 知能化空間における立体音響を用いた人物誘導(第2報)</p> <p>立命館大 ○森田 貴大, 李 周浩</p> <p>3D3-3 音による人間行動への関与(第1報)</p> <p>立命館大 ○村瀬 亮, 松本 佳子, 李 周浩</p> <p>3D3-4 知能化空間における複数人物の選択的三次元形状復元</p> <p>明治大 ○石丸 隆士, 森岡 一幸</p> <p>3D3-5 ユーザの自然動作中の衣服情報の自動取得</p> <p>立命館大 ○武田 悠吾, 李 周浩</p> <p>3D3-6 階層ベイズ法による外出時間帯の典型パターン抽出</p> <p>東大 ○富永 将至, 下坂 正倫, 福井 類, 佐藤 知正</p> <p>3D3-7 知能化空間における生活動画像を用いた回想・検索に関する研究</p> <p>立命館大 ○斎藤 和史, 吉村 晃, 櫻井 隆平, 李 周浩</p>

注: Keynote[1],[2]はキーノート講演 ([]内の数値は講演時間. 1講演分=15分)

第E室	第F室(3階・共東32)	第G室	第H室(3階・共北38)
	<p style="text-align: center;">3F3</p> <p style="text-align: center;">農業分野におけるメカトロニクス</p> <p style="text-align: center;">13:30-15:00</p> <p style="text-align: center;">飯田 訓久 (京大)</p> <p>3F3-1 自脱コンバイン・ロボットの経路追従制御 京大 飯田 訓久, ○内田 諒, 祝 華平, 栗田 寛樹, 村主 勝彦, 増田 良平</p> <p>3F3-2 スペクトラム拡散音を用いた位置自動取得システムの開発 京大 ○山本 一哉, 椎木 友朗, Slamet Widodo, 田村 壽規, 近藤 直, 小川 雄一</p> <p>3F3-3 屋外におけるスペクトラム拡散音を用いた位置自動取得システムの開発 京大 ○田村 壽規, 椎木 友朗, 山本 一哉, 近藤 直, 小川 雄一</p> <p>3F3-4 騒音環境下で働く作業者のための騒音低減・音声通信システムの開発 京大 ○椎木 友朗, 愛媛大 都築 伸二, 京大 近藤 直, 小川 雄一</p> <p>3F3-5 枝肉脂質撮影装置の開発 岐阜県情報技研 ○田中 等幸, 山田 俊郎, 大野 尚則, イーエスピー企画 江崎 雅康, 岐阜県畜産研 丸山 新, 岐阜県情報技研 棚橋 英樹</p>		<p style="text-align: center;">3H3</p> <p style="text-align: center;">人と機械システムとしての 医療・福祉工学(3)</p> <p style="text-align: center;">13:30-15:00</p> <p style="text-align: center;">伊藤 伸一 (徳島大)</p> <p>3H3-1 位相振動子モデルを用いた同調制御の基礎実験 信州大院 ○涌井 康洋, 信州大 橋本 稔</p> <p>3H3-2 奥行き稜線を持たない立体画像を用いた立体視知覚異常検査システムの開発 鹿児島大 ○安部 雅之, 林 良太, 川平 和美, 緒方 敦子, 余 永, 下堂 蘭 恵, 大浜 倫太郎</p> <p>3H3-3 特別なニーズを持つ子どもたちの早期移動体験における全方向移動機能の有効性 滋賀県立大 ○奥屋 憲利, 安田 寿彦, びわこ学園 高塩 純一</p> <p>3H3-4 ロバスト PID 制御を用いた歩行支援機 JARoW の制御 北陸先端大 ○大沼 孝徳, 李 根浩, 丁 洛榮</p> <p>3H3-5 3次元反力提示ロボットを用いた脳卒中片麻痺患者の反復負荷抵抗訓練 名工大 ○森田 良文, 飯田 裕紀, 平松 佑基, 山崎 一徳, 佐藤 徳孝, 鶴飼 裕之, 神戸大 田邊 浩文, 種村 留美</p> <p>3H3-6 三軸加速度センサを用いた詳細歩行能力解析と歩行能力改善の検討 神戸市高専 ○黒住 亮太, 兵庫県大 田中 基史, 倉本 圭, 小橋 昌司, 畑 豊</p>

12月25日(日) 第3スロット

第I室(3階・共北31)	第J室	第K室	第L室(3階・共北34)
<p style="text-align: center;">313</p> <p style="text-align: center;">次世代医療福祉システム</p> <p style="text-align: center;">13:30-15:30</p> <p style="text-align: center;">木口 量夫 (佐賀大) 光石 衛 (東京大)</p> <p>313-1 筋電義手における遺伝的プログラミングを用いた関節トルクの推定 佐賀大 木口 量夫, 〇林 喜章</p> <p>313-2 上肢パワーアシストロボットにおける振戦発生部位を考慮した振戦抑制 佐賀大 木口 量夫, 〇林 喜章</p> <p>313-3 モーションセンサを利用した脳卒中患者における共同運動の検出 福井大 〇小坂 一平, 佐々木 崇, 川谷 亮治, 福井医療短大 小林 康孝, 石田 圭二, 福井工大 古荘 純次</p> <p>313-4 運動想起脳波識別における時間窓選択を用いた空間フィルタの設計 電通大 〇田中 拓哉, 田中 一男, 九州工大 大竹 博</p> <p>313-5 3次元モデルの投影による輪郭情報に基づいた鉗子検出に関する研究 東大 〇白 榮民, 田中 真一, 原田 香奈子, 杉田 直彦, NTT 関東病院 森田 明夫, 東京警察病院 楚良 繁雄, 東大 光石 衛</p> <p>313-6 気道管理における肺への空気注入が検知可能なフローセンサの開発とそのセンサを用いた手技評価方法の提案 早大 〇Noh, Yohan, 京都科学 庄司 聡, 早大 王 春宝, 徳本 光宏, 海老原 一樹, 石井 裕之, 高西 淳夫, 京都科学 中江 悠介, 松岡 紀之, 畠 和幸</p> <p>313-7 ベッド挙上時における測域センサを利用したマットレス上身体ずれ計測システム 東大 〇野口 博史, 小川 有貴, 仲上 豪二郎, 森 武俊, 真田 弘美</p> <p>313-8 面状圧力センサを用いたエアマットレスの接触面圧力制御 九大 〇高嶋 淳, 東海ゴム工業 御崎 晶嗣, 九大病院 高杉 紳一郎, 九大 山本 元司</p>			<p style="text-align: center;">3L3</p> <p style="text-align: center;">モデリング・パラメータ推定</p> <p style="text-align: center;">13:30-15:00</p> <p style="text-align: center;">中西 弘明 (京都在)</p> <p>3L3-1 非線形ばね要素を含んだ拮抗筋駆動指のモデリング 岡山県大 〇井上 貴浩, 加藤 亮祐, 立命館大 平井 慎一</p> <p>3L3-2 運動器具”パワーボール”の転がりとすべりの遷移を考慮したモデリング 名大 井上 剛志, 高木 賢太郎, 〇竹崎 勇輝</p> <p>3L3-3 風洞内における航空機ハイブリッドモーションシミュレーション 東北大 〇中田 伸大, 阿部 弘之, 伊藤 崇文, 近野 敦, 姜 欣, 安孫子 聡子, 内山 勝, 沼田 大樹, 浅井 圭介</p> <p>3L3-4 六軸床反力計の動的キャリブレーション法の開発 東大 〇廣松 航平, 鮎澤 光, 神永 拓, 中村 仁彦</p> <p>3L3-5 力覚情報を用いた抱え上げ動作生成のための特徴抽出 農工大 〇植松 重之, 農工大/理研 RTC 小林 祐一</p> <p>3L3-6 磁気浮上制御系の非線形モデリングとパラメータ推定 名大 井上 剛志, 〇山本 道雄, 高木 賢太郎</p>

注: **Keynote[1],[2]**はキーノート講演 ([]内の数値は講演時間. 1講演分=15分)

第M室(3階・共北35)	第N室	第O室	第P室(3階・共西32)
<p style="text-align: center;">3M3</p> <p style="text-align: center;">ビジョンシステムと ビジョン応用システム(3)</p> <p style="text-align: center;">13:30-15:00</p> <p style="text-align: center;">奥 寛雅(東京大) 吉海 智晃(東京大)</p> <p>3M3-1 VOR ゲイン調整機構をもつロボット視線安定化システム 立命館大 ○溝渕 泰大, 下ノ村 和弘</p> <p>3M3-2 カメラ運動下における移動物体検出のための複合イメージセンサ 立命館大 ○後藤 真也, 溝口 仁也, 下ノ村 和弘</p> <p>3M3-3 High-speed Visual Servoing with Cylindrical Coordinates by a Robot Arm Univ. of Tokyo ○Shouren Huang, TAKU Senoo, Masatoshi ISHIKAWA</p> <p>3M3-4 高速アクティブビジョンシステムを用いた位置計測精度の向上手法の提案 東大 ○五十嵐 渉, 山川 雄司, 妹尾 拓, 石川 正俊</p> <p>3M3-5 視空間偏差を用いたビジュアルサーボによるEye-In-Hand型ロボットの位置姿勢制御 和歌山大 ○松浦 精太郎, 丸 典明</p>			<p style="text-align: center;">3P3</p> <p style="text-align: center;">RTシステムとオープン化(3)</p> <p style="text-align: center;">13:30-15:00</p> <p style="text-align: center;">大原 賢一(大阪大) 安藤 慶昭(産業技術総合研)</p> <p>3P3-1 物体搬送サービスにおける消費電力予測システムの開発 芝浦工大 ○石田 宏司, 水川 真, 安藤 吉伸, 吉見 卓</p> <p>3P3-2 RT ミドルウェアの動的設定システム研究開発 芝浦工大 ○座間 勇輔, 水川 真, 安藤 吉伸, 吉見 卓, グローバルアシスト/芝浦工大 坂本 武志</p> <p>3P3-3 サービスロボットの振る舞い設計支援環境の提案 キャッツ ○穴田 啓樹, NTT データ 加賀谷 豊明</p> <p>3P3-4 RT システムインテグレーションツール「FIROSOPHY」の開発 リバスト ○菅 佑樹</p>

12月25日(日) 第4スロット

第A室	第B室(2階・共北26)	第C室(2階・共北27)	第D室
	<p style="text-align: center;">3B4</p> <p style="text-align: center;">測域センサを用いた計測と環境認識(2)</p> <p style="text-align: center;">15:15-17:00</p> <p style="text-align: center;">大矢 晃久(筑波大) 前山 祥一(岡山大)</p> <p>3B4-1 歩道における障害物の速度を考慮したロボットの自律走行 千葉大 ○勝亦 俊二, 大川 一也, 加藤 秀雄, 樋口 静一</p> <p>3B4-2 マルチエコーを取得可能な測域センサを利用した移動ロボットのための障害物検知方法の提案 筑波大 ○佐藤 功太, 大矢 晃久</p> <p>3B4-3 三次元測域センサを搭載した移動ロボットによる走行可能領域の検出 筑波大 ○森田 華子, 油田 信一</p> <p>3B4-4 動的環境における移動ロボットのための三次元温度分布マッピング 東北大 ○大竹 一樹, 岡田 佳都, 永谷 圭司, 吉田 和哉</p> <p>3B4-5 屋内における環境の特徴的方位を用いた地図生成とループ解決手法 筑波大 ○阪東 茂, 油田 信一</p> <p>3B4-6 複数移動ロボットによる高効率な地図拡張手法 明治大 ○宮崎 権太郎, 黒田 洋司</p> <p>3B4-7 レーザ測域センサによるSLAMと屋内地図に基づくパーソナルモビリティ搭乗者への情報支援システムの構築 東大 森 武俊, ○黒田 藍子, 野口 博史, 下坂 正倫, 田中 雅行, 佐藤 知正</p>	<p style="text-align: center;">3C4</p> <p style="text-align: center;">人間機械共存システムの操作支援制御技術(4)</p> <p style="text-align: center;">15:15-16:45</p> <p style="text-align: center;">稲葉 毅(東海大) 滝本 隆(北九州高専) 三好 孝典(豊橋技術科学大)</p> <p>3C4-1 脚漕ぎ式倒立振り子型パーソナルモビリティ試作2号機の車体設計 大阪電通大 ○榎田 勇司, 大阪工大 廣井 豊, 福島大 高橋 隆行, 産総研 松本 治, 大阪電通大 鄭 聖熹</p> <p>3C4-2 位置決めしやすいパワーアシストシステムの制御 東海大 ○近藤 拓也, 稲葉 毅</p> <p>3C4-3 位置決めしやすいパワーアシストシステムの制御 東海大 ○周 宇航, 稲葉 毅</p> <p>3C4-4 人間の操作を考慮した電動アシスト自転車の開発 北九州高専 ○中村 太亮, 滝本 隆</p> <p>3C4-5 床反力から作業者の操作力を推定するパワーアシストシステムの構築 豊橋技科大 ○高森 和博, 三好 孝典, 寺島 一彦</p> <p>3C4-6 障害物衝突防止を考慮した全方向移動式パワーアシストベッドの構築 豊橋技科大 ○上野 祐樹, 岐阜高専 北川 秀夫, ケーイーアール 柿原 清章, さわらび会福祉村病院 榎原 利夫, 山本 孝之, 豊橋技科大 寺嶋 一彦</p>	

注: Keynote[1],[2]はキーノート講演 ([]内の数値は講演時間. 1講演分=15分)

この時間帯, 第E~P室まではセッション・講演がありません.

著者索引 ※ボールド体は当該講演の発表者、イタリック体は当該スロットの司会者またはオーガナイザであることを意味しています。

あ		新井 雅海	101-5	石黒 佑樹	104-4, 2D2-1, 2D2-2
相場 一輝	1G3-1	新井 康允	1K4-5, 2G2-4	石崎 順也	1C1-4
相吉 恵	1D4-4	荒井 祐介	2K1-4	石澤 利晃	2M2-4
青井 伸也	1G2-2	新井場 公徳	1A4-2	石田 圭二	3I3-3
青木 理	2B2-4	荒川 尚吾	2O2-5	石田 健司	2H1-1
青木 翔平	3M2-5	荒木 孝弥	2L1-5	石田 宏司	104-4, 3P1-1, 3P3-1
青木 琢也	1H2-3	荒木 望	2A2-3	石塚 哲也	2D2-3
青木 秀彰	1G3-4	有江 誠	3A2-6	石塚 裕澄	103-2
青木 秀典	1N3-3	有賀 陽平	2M1-5	石橋 史朗	1L4-6
青木 広宙	1C4-3, 1H3-6	有松 和之	3O2-5	石橋 良太	<i>1D1, 1D2, 1D3</i> , 1D3-1, 1D3-2
青木 広貴	1L2-6, 2D1-4	有本 卓	1D3-4	石原 丈裕	1D1-7
青木 宏之	103-2	粟津 暁紀	1F3-1	石原 正彬	1M4-5
青沼 仁志	1G2-4	安藤 健治	2N1-4	石間 起也	1M4-1
青柳 直樹	1G4-2, 3J1-4	安藤 健	2H1-2, 2H1-5	石丸 浩平	1D1-5
青山 拓矢	1H4-4	安藤 慶昭	1J3-3, 1K2-1, <i>3P1, 3P1-2, 3P2, 3P3</i>	石丸 隆士	3D3-4
赤井 直紀	104-1	安藤 英由樹	2I1-4, 2L2-1, 3C2-5	石山 健二	3F1-1
赤澤 とし子	1D4-7	安藤 文康	3F1-4	石綿 陽一	1J3-3
秋田 純一	1H3-5	安藤 充宏	101-3	泉井 一浩	1E1-4
秋谷 駿行	104-3	安藤 吉伸	104-4, 104-5, 2D2-1, 2D2-2, 2D2-3, 2E2-1, 2N2-5, 3A3-4, <i>3O2, 3O2-2, 3P3-1, 3P3-2</i>	泉谷 惇嗣	2J1-3
秋野 順治	1F3-1	安部 祐一	1A1-1, 1J4-2, 103-5	泉 清高	<i>1E4, 1E4-5</i>
秋元 貴博	1C1-6, 1C1-7, 3P2-4			磯貝 正弘	2G1-2
秋元 俊成	<i>2O1, 2O1-3</i>			磯崎 直哉	1L1-4
秋山 健	1N1-1	い		磯村 尚子	3G2-5
浅井 圭介	3L3-3	李 根浩	1F4-3, 3B3-1, 3H3-4	板井 志郎	1B1-4, 1B3, 1B4-4
安積 欣志	<i>2J1, 2J1-3, 2J1-4, 2J1-5, 2J2, 2J2-1, 2J2-2</i>	飯岡 祐貴	2M2-7	樺 弘明	2G2-5
浅香 嵩	3K2-1	飯島 純一	<i>1O2, 1O2-2</i>	市川 明彦	2K2-1
浅川 貴史	2C2-5	飯田 勝久	1E2-2	市川 健太郎	1C1-2
朝倉 彰	1B3-3	飯田 翔太郎	3O2-5	市川 勉	<i>1L4, 1L4-6, 1L4-8</i>
浅田 亮	1G2-1	飯田 訓久	<i>3F3, 3F3-1</i>	一澤 勝弘	1C1-3, 104-3
浅野 明日香	2O2-2, 3B3-6	飯田 裕紀	3H3-5	市瀬 光生	2B1-5
浅野 太	2L2-6	飯塚 浩二郎	1B3-5, 1F4-1	一瀬 雄太郎	3F1-3
浅野 文彦	<i>1P1, 1P1-1, 1P1-2, 1P2, 1P2-3, 1P2-4, 1P3, 1P4, 2P1, 2P2</i>	飯塚 慎二郎	1H2-3	一宮 龍彦	1A4-4
浅間 一	1G2-4, 1G2-5, 1M1-1, 2C2-1	飯塚 博幸	2I1-4, 2L2-1, 3C2-5	井戸 恭平	1J1-2
朝山 智史	2H2-2	飯野 大悟	3D1-2	伊藤 彰則	1C2-3
鯉坂 志人	101-5	飯村 太紀	2M1-4, 2M1-6, 2M1-7	伊藤 一之	1A1-4, 1A1-5, 2L1-2
鯉坂 志門	3D2-1	家入 里志	2H2-6	伊藤 精英	2M2-7
芦澤 怜史	1D1-7, 1N3-3	五百井 清	1A3-5, 1D2-5, 1M2-5	伊藤 恵	1F1-4
東 馳	2N2-1	井垣 宏	2M2-4	伊藤 慶一郎	2H2-2
麻生 英樹	2L2-6	五十嵐 広希	1J4-2, 1J4-3, 103-5, 2O2-5, <i>3A3, 3O1</i>	伊藤 宏司	1G2-3
渥美 雅保	1N4-5	五十嵐 洋	1L2-5	伊藤 恒平	101-1
穴田 啓樹	3P3-3	五十嵐 渉	3M3-4	伊藤 伸一	3H1-1, 3H1-3, 3H1-4, 3H2-5, 3H3
安孫子 聡子	3L3-3	生田 幸士	2K1-7	伊藤 聡一郎	103-3
阿部 晃大	2P1-2	池浦 良淳	<i>2M1, 2M2, 2M2-2</i>	伊藤 隆洋	2M1-2
阿部 晶	1K1-5, 1K1-6	池谷 友介	1B4-6	伊藤 崇文	3L3-3
阿部 幸勇	2I2-4	池添 明宏	3F1-4	伊藤 忠	2H1-4
阿部 直	1H2-3	池田 篤俊	1I2-6, 1K3-6, 2F1-5, 2M1-2	伊藤 友孝	3H2-4
阿部 弘之	3L3-3	池田 崇	2K2-6	伊藤 廣紀	1N2-3
安部 雅之	3H3-2	池田 毅	1H3-1	伊藤 博通	3F2-3
安部 隆平	2M2-6	池田 人	1L4-6	伊藤 喜輝	1B4-6
天野 久徳	1A1-2, 1A1-3, <i>1A4, 1A4-1, 1A4-2, 1A4-3</i>	池侯 吉人	1P2-2, 2P1-2	稲垣 克彦	<i>2G1, 2G2</i>
天野 裕介	2A2-7	伊崎 達也	1J2-4	稲垣 伸吉	<i>1M4, 1M4-3</i>
天野 嘉春	101-6	石井 千春	1L3-6	稲葉 毅	<i>3C4, 3C4-2, 3C4-3</i>
天野 亮祐	101-4	石井 信明	1L4-7	稲葉 雅幸	1C1-5, 1C1-6, 1C1-7, 1C1-8, 1I1-3, 2N2-1, 2N2-2, 2N2-3, 2N2-4, 3A2-4, 3J2-5, 3M1-4, 3M2-3, 3P2-4
綾田 晃士	3F2-3	石井 裕之	3I3-6	犬飼 崇普	3C1-4
鮎澤 秀夫	3O2-3	石井 裕	1B2-3	犬飼 利宏	1J2-2
鮎澤 光	3L3-4	石上 玄也	1K1-7	井野 秀一	2I1-3
荒 宏規	1B1-3, 1B4-1	石川 和典	2B1-4	猪野 真吾	2H1-1
新井 健生	1C4-4, 1K3-4, <i>2K1, 2K2, 2K2-3, 2L1-1, 3D1-4</i>	石川 潤	2J2-4	井上 亮文	2M2-4
新井 民夫	3B2-4	石川 広基	1D1-7	井上 一道	201-1
新井 啓文	201-3	石川 正俊	1E3-1, 1I1-1, 1I2-2, 1I2-3, 1I2-4, 2F1-1, 2F1-2, 2K1-4, 3M2-1, 3M2-2, 3M2-4, 3M3-3, 3M3-4	井上 恵次	3J1-1
新井 史人	<i>2K1, 2K1-2, 2K1-3, 2K1-5, 2K2, 2K2-1, 2K2-2, 2K2-4</i>	石倉 路久	1K1-2	井上 恵太	2M1-6, 2M1-7
		石黒 章夫	1G1-2, 1G1-3, 1G1-4	井上 貴浩	3L3-1
		石黒 慎	2D1-2	井上 剛志	3L3-2, 3L3-6
				井上 文宏	3D2-5
				井上 美喜子	3K1-4

井上 雄紀 1O2-3
井上 喜雄 2H1-1
伊原 正 2J1-4, **2J1-5**
今井 翔大 **1D1-2**
今井 岳 **1C2-2**
今井 倫太 1C2-4
今井 悠介 2E1-5
今泉 大地 2H1-4
今津 篤志 1L1-1
今村 仁 1L4-6
今村 孝 3C2-1, 3L2-4, 3M1-2
入江 清 1C1-3, **1O1-2**
入江 博樹 3O1-3
入部 正継 1A4-1, **1P3-1**, 2A2-5, 2A2-6, 3F1-5
岩井 啓介 **1K1-5**
岩城 敏 2I2-1
岩熊 孝幸 **2A1-6**
岩倉 大輔 3O2-3
岩倉 裕也 1N2-5
岩崎 隆 3L1-1
岩崎 誠 1K1-4
岩瀬 竜馬 2A2-2
岩田 直樹 **3G1-1**
岩田 浩康 *1C1*, 1C1-2, *2H1*, **2H1-3**, *2H2*, 2H2-2
岩月 和輝 **1G3-2**
岩根 享平 **1K3-4**
岩野 優樹 **1A4-3**, 3G1-5, 3L1-5, 3L1-6
岩橋 直人 *2L1*, 2L1-3, 2L1-5, *2L2*, 2L2-2, 2L2-5
岩本 憲泰 **2N1-2**
林 憲玉 1E4-3, 2B2-3

う

上木 諭 2E1-1, **2F1-3**, *2F2*
上亟 正樹 **2M2-3**
上田 敏 **3K1-1**
上田 喜敏 **3H1-2**
上田 博唯 2N1-1
植田 亮平 1C1-8
上殿 泰生 **2A2-6**
植野 岳 2M2-1
上野 直広 **3M1-3**
上野 勝 2H2-3
上野 祐樹 **3C4-6**
植松 重之 **3L3-5**
植村 充典 2E2-3, 2M1-3, 2M1-4, 2M1-5, 2M1-6,
2M1-7
植村 宗則 2H2-6
魚住 光成 **2C2-1**
鶴飼 千亜妃 1L4-7
鶴飼 裕之 2H1-4, 3H3-5
宇佐美 裕康 1L2-1, **1L2-2**
牛田 俊 2A2-1
牛見 宣博 1N1-7, 3A3-1
白井 敏男 2G1-1
白井 真人 1A4-4
宇高 静 **1L3-5**
内方 章雅 **3A2-2**
打越 友哉 1D3-5
内田 裕己 **3B3-2**
内田 諒 **3F3-1**
内村 裕 1O3-4, *1O4*
内山 直樹 2J2-3, *3C1*, 3C1-1, *3C2*, *3C3*, 3C3-6,
3C4
内山 勝 1E2-3, 2I2-4, 3L3-3
宇野 潤士 **3L1-7**
宇野 雄一 3F2-3
生形 徹 **3A2-6**
梅崎 太造 2L2-4
梅田 和昇 3A2-6, 3B3-2

浦上 大輔 2M2-4, 3C3-2
浦久保 孝光 1A2-4, 1N1-8
浦中 雄大 2A2-5
浦野 蒼士 **2A2-5**
浦野 哲哉 1H2-3
雲 凱 **2E2-2**

え

江川 知宏 **1N4-3**
江口 純司 2O1-2
江崎 雅康 3F3-5
江藤 竜徳 **1H3-1**
榎本 洗一郎 1B3-1, 1B3-5
榎本 優 **3G1-3**
榎原 匡俊 1L4-7
海老原 一樹 3I3-6
遠藤 聡志 1F2-4
遠藤 祐二 1B4-5

お

王 元新 **2M2-2**
王 碩 **1L1-5**
王 碩玉 **2H1-1**
大石 千種 **1N1-4**
大内 綾子 3K2-4
大江 亮介 **2B1-2**
大方 圭介 1L4-3
大金 一二 *2A1*, *2A2*
大神 仁 1O2-3
大川 一也 *1M2*, 1M2-4, *1N3*, 1N3-1, 1O3-1, 3B4-1
大川 翔太 2A1-6
大川 真弥 3O2-6
大川 剛史 **1M4-4**
大川 弥生 **2H1-6**
大木 健 3B2-1
大久保 明 3D1-5
大久保 英一 **1D4-6**
大久保 剛史 1J4-4, *1O1*, *1O2*, 1O2-1, *1O3*, *1O4*,
2O1, *2O2*, *3O1*, *3O2*
大倉 和博 *1F3*, *1F4*, 1F4-4, 1F4-7
大坂 郁夫 1J1-3
大澤 正典 **1N1-8**
大嶋 沙羅 1O2-2
大島 裕貴 **2F2-5**
大島 雄介 1O4-4
大須賀 公一 1A4-1, 1A4-3, 1G1-4, 1L4-1, **1L4-3**,
1L4-4, 1N3-5, *1P1*, *1P2*, *1P3*, 1P3-1,
1P3-3, 1P3-4, *1P4*, *2P1*, *2P2*, **2P2-1**
太田 賢一 3M2-5
太田 順 **1G2-5**
太田 直哉 2O2-1
太田 裕貴 2K2-5
大平 猛 2H2-6
大竹 一樹 **3B4-4**
大竹 久夫 3L2-5
大竹 博 1A2-5, 1N2-5, 3I3-4
大谷 洋介 **3O1-1**
大塚 章正 1E4-6
大槻 真嗣 **1K1-7**
大坪 義一 1A3-4, 1A3-5
大寺 昭三 **2J1-2**
大長 勇太 **1D2-2**
大西 剛 **1E4-3**
大沼 孝徳 **3H3-4**
大野 和則 2F2-4, 2O2-5
大野 尚則 3F3-5
大野 ゆう子 2H1-5
大場 みち子 1F1-4

大橋 和貴 1O4-4
大橋 啓生 1E3-4
大浜 倫太郎 3H3-2
大原 賢一 1C4-4, 1K2-1, 1K3-4, *1K4*, 2K2-3, 2L1-1,
3D1-4, **3P2-1**, *3P3*
大原 淳 1I4-7
大原 均 **3F2-1**
大平 杏奈 1O4-4, **2D2-1**
大堀 優 2I1-6
大道 拓磨 **2C2-2**, 3G2-2
大道 武生 1D1-6, 1D1-7, 1N3-3
大村 廉 *1C2*, *1C3*, *1C4*
大本 絵利 3D2-5
大森 実 1O3-2
大矢 晃久 *1N2*, 1N2-6, *3B3*, 3B3-4, *3B4*, 3B4-2
大矢 良輔 **2N2-4**
大山 英明 *1J3*, *1J4*, 3K1-2
大山 恭弘 *1L1*, *1L2*, 1L2-3, *1L3*, 1L3-1, 1L3-4,
1L3-6
大山 裕也 **3O2-4**
岡崎 大樹 **1D4-5**
小笠原 司 1I2-6, 1K3-6, 1K4-2, 2F1-5, 2M1-2,
3P1-3
小笠原 哲也 *1K3*, 3P1-3
小笠原 寛弥 **1F1-6**
岡田 阿久里 1B2-2
緒方 敦子 3H3-2
岡田 慧 1C1-5, 1C1-8, 2N2-1, 2N2-2, 3A2-4,
3M1-4
緒方 大樹 1B1-3, 1B4-1, **1B4-2**
緒方 裕彦 **1N1-5**
岡田 佳都 3B4-4
岡谷 貴之 1I1-5, 1I1-6
岡塚 尚 2E1-2
岡野 光夫 2K2-5
岡部 真也 1O1-1
岡部 泉 **1K4-1**
岡村 起代之 2A1-7
岡本 正臣 2J2-2
小川 健一朗 **1B1-5**, *1B3*
小川 秀樹 2C2-6
小川 雅也 2O2-6
小川 雄一 *1J1*, 1J1-1, 1J1-2, 1J1-3, 1J1-4, 1J1-5,
1J1-6, 1J1-7, 3F2-5, 3F3-2, 3F3-3, 3F3-4
3I3-7
小川 有貴 **1G4-3**
沖 恭平 **1G4-3**
沖 俊任 2A1-3, **2A2-4**
萩野 伸祐 3F2-3
萩原 悠佑 1F3-1
沖山 良太 1B1-4
奥 貴紀 2M1-6
奥 宏史 **2A2-1**
奥 寛雅 2K1-4, 3M2-4, *3M3*
奥川 雅之 *1A1*, *1A2*, *1A3*, 1A3-4, 1M1-5, 1M3-2,
1N4, 1N4-1, *2A1*, 2A1-1, 2A1-5, *2A2*,
2C2-2, *3G1*, *3G2*, **3G2-2**
奥田 友彦 2A2-6
奥田 晴久 1E2-1, 1E2-4, 1E3-3
奥田 裕之 3C3-4
奥平 直仁 1K4-1
奥谷 啓太 **3L2-3**
小國 翔平 2A2-5
奥野 修平 3G2-1
奥野 拓 *1F1*, 1F1-4, 1F2-1
奥村 純平 2O2-2
奥本 真治 **3I1-1**
奥屋 憲利 **3H3-3**
奥谷 文徳 3C1-2
奥山 弘祐 3O2-4
奥山 拓哉 **2N1-5**

小椋 慎祐 1O4-3
小倉 庸敬 3L1-7
桶谷 濟 1G4-4, 1G4-5
尾崎 功一 1O4-1, 2O1-1, 2O1-2
尾崎 正弘 1L2-1, 1L2-2
小澤 晃司 1N2-5
小澤 隆太 1C1-4, 1D2-3, 1P2-1, 2F1-4, 2F2-3, 3A1-3, 3A1-5
小田 慧 2J1-3
小田 崇太 1G1-5
小田 隆彦 1D3-1
小田嶋 成幸 3A2-3
越智 照通 1L1-3
越智 裕章 1D3-3
音丸 格 2H2-4
小野 彰大 1H4-6
小野 永輔 1B4-2
小野 裕明 1F4-3
小野口 一則 3M1-1
小野里 雅彦 1A2-1, 1A2-3
小野寺 宏 1C4-2
尾畑 宏幸 1H4-6
小向 徹哉 2H1-4
小見 耕太郎 1H1-5
恩田 一寿 2K2-4
音田 弘 3P2-3

か

何 佳欧 2B2-1, 2B2-2
甲斐 聡 3A3-2
甲斐 孝志 2E1-6
開田 宏介 3F1-1
楓 和憲 3C2-3, 3C3-3
加賀美 聡 1J3-2, 1J3-3
鏡 慎吾 3M1, 3M2, 3M3
加賀谷 豊明 3P3-3
香川 美仁 1D4, 1D4-2, 1D4-4, 1D4-6
垣内 洋平 1C1-5, 1C1-8
柿並 俊明 1O1-3
柿原 清章 3C4-6
鍵山 善之 2H2-4
郭 樹強 3M1-3
角本 繁 1A4-4
河西 理恵 1H2-2
笠原 卓也 1D1-3
梶田 秀司 1J3-3
梶田 真也 3B3-5
鹿島 健吾 2A2-6
櫻村 健 1A2-3
梶本 裕之 1H4, 1H4-7, 3H1-5, 3H2-2, 3H2-3
柏木 洋慶 2A2-2
粕谷 昌宏 2H2-1
片井 修 1B1-1
片伯部 章太 1D3-6
片見 剛人 3P2-1
片山 保宏 1L4-5
片山 雄二 3G1, 3G1-1, 3G1-6, 3G2
片寄 浩平 2O1-1
勝 洋明 3C3-4
勝亦 俊二 3B4-1
加藤 範子 1D4-6
加藤 秀雄 1M2-4, 1N3-1, 1O3-1, 3B4-1
加藤 雅大 1M1-5, 3G2-2
加藤 悠記 3G2-2
加藤 由花 1J4-1, 1K4-1
加藤 良樹 1P2-2
加藤 隆二 1L4-6
加藤 亮祐 3L3-1
門脇 陽子 3J2-3

金井 祐輔 1C2-4
金岡 利知 1C2-2
金澤 賢一 3B2-6
金澤 鷹堯 2E2-1
金田 さやか 1A3-1
金石 有平 2O1-5
鐘ヶ江 宏樹 1B4-7
金子 俊一 3A1-4
金子 貴彦 3A3-3
金子 真 1H2-4, 1H2-5, 1N1-5, 2K1-2, 2K1-3
金澤 雅紀 2M2-6
兼重 明宏 2E1-1, 2F1-3
金田 忠裕 2G1-3, 3L1-1, 3L1-2, 3L1-3, 3L1-4
金田 祐也 1F2-2
金広 文男 1J3-3
加納 剛史 1G1-2, 1G1-3
加納 弘之 1C1-2
釜道 紀浩 2J1, 2J2, 2J2-4
上浦 基 1B1, 1B1-6
神里 志穂子 1F2-4
上出 翔太 3L2-1
神永 拓 3L3-4
神村 明哉 1A4-2
神谷 剛志 3F1-1
神谷 祐樹 1D1-6
家室 証 3H2-5
亀川 哲志 1J4-2, 1J4-3
鴨居 佳輝 2A2-3
河合 拓郎 2G2-3
河合 大志 1A2-5
河合 宏之 1M2, 1M2-3, 3C2-2, 3C3-5
河井 良浩 3B2-4, 3P1-3
川勝 康弘 1L4-2, 1L4-7
川上 文啓 1C4-3
川上 遼平 1N1-7
川岸 賢弘 2D1-3
川口 仁 3P1-4
川口 夏樹 2A2-3
川越 恭二 2M2-3
川崎 暢也 3B3-1
川崎 晴久 2F1, 2F1-3, 2F2
川島 拓麻 2E2-1
川嶋 浩樹 3F1-6
川末 紀功仁 3B3-3
河田 耕一 2H1-1
河田 聡 1L3-2, 1L3-3
川谷 亮治 2G1, 2G1-4, 2G1-5, 2G2, 3H3-3
川波 宏樹 1N1-7
河浪 将大 2E2-1
川西 通裕 2P1-4
川端 邦明 1G1, 1G2, 3G2-5
河端 悟 1N4-5
川原 知洋 2K1-2, 2K1-3, 2K1-5, 2K2-2
川原 悠 3D2-5
川人 昌明 1J2-5
川平 和美 3H3-2
川福 基裕 1K1, 1K1-4
川村 貞夫 1D1-5, 2E2-3, 3J1-3
河村 隆 1K4-5, 2G1, 2G2, 2G2-4
川村 英史 1N3-2, 1O2-4
河本 聡美 1L4-9
川本 駿 3O1-4, 3O1-6
河本 隼治 1P2-3
河原崎 徳之 2C1, 2C1-1, 2C1-3, 2C1-4, 2C1-5, 2C2, 2C2-5, 2O1-5
韓 蕃 1C4-1
神田 真司 1K2-1
神田 亮 2F2-6
神鳥 明彦 2M2-1
神波 誠治 1J1-6, 1J1-7

神林 隆 2E2-5
神戸 威人 2J2-4

き

菊植 亮 1D2-4
木口 量夫 2H1, 2H2, 2H2-3, 3I3, 3I3-1, 3I3-2
菊地 邦友 2J1-3, 2J2-1, 2J2-2
菊池 武士 2H1-6
菊池 創 3D2-6
木下 和樹 2O1-4, 3B1-6, 3O1-5
岸本 太希 2F1-4
北秋 広徳 3F2-3
北明 靖雄 1E1-5
北川 翔也 1M1-5
北川 輝彦 2G1-1
北川 秀夫 3C4-6
北沢 進 3F1-4
北田 一馬 3L1-3
北原 直樹 1E4-6
北村 光司 3K1-4, 3K2-3
北村 光教 1O1-6
北村 有人 1B2-6, 1B4-8
来山 茂央 3L2-5
吉川 雅英 2K1-4
衣笠 哲也 1A1-2, 1A1-3, 1A2, 1A3-4, 1A4, 1A4-1, 1P3-1
木野 仁 1D3-1, 1D3-2, 1D3-3, 1D3-6
木下 源一郎 3D2-5
木下 雄樹 2J1-3
木林 傑 1P3-4
木原 康之 1E3-6, 2F2-5
金 一雄 3K2-3
金 兌炫 1A1-1, 1J4-2, 1J4-3, 1O3-5
木村 剛美 3O1-4, 3O1-5
木村 哲也 3A3, 3A3-5
木村 利明 1J2, 1J2-1, 1J2-4
木村 啓志 2K2-6
木村 浩 1G1-5, 1G2-1
木村 文信 1H3-4, 1H4-4
木村 龍平 1D4, 1D4-3, 1D4-6
姜 長安 3H1-1
京相 雅樹 1H2, 1H4-2, 1H4-3, 1H4-4, 1H4-5, 1H4-6
清田 恭平 3J2-2
清原 祥夫 1H4-1
清本 次郎 1O2-2
桐林 星河 1A3-3
金 壯憲 2J2-2
金道 敏樹 1C1-2
金原 翔平 1H4-1

<

具 環謨 1E2-3
草深 宇翔 2B2-5
草深 裕子 1J1-7
楠木 浩亮 2A2-3
葛原 卓 3C2-2
工藤 俊亮 2O2-6, 3B1-3, 3B2-3, 3B3-5, 3O1-1, 3P2-2
工藤 友裕 3O1-3
工藤 宏史 1H4-4
國井 康晴 3P2-6
國本 雅也 1H3-2
國安 裕生 1H4-7, 3H2-3
久野 良介 1C3-5
久場 景太郎 3B2-4
窪 大輔 1E3-5
久保 正男 1F4-6

久保田 孝 1K1-7
久保田 直行 2B2-4, 2D1-5
熊谷 伊織 1C1-5
熊谷 侑弥 1H3-3
公文 誠 1N4-3
倉鋪 圭太 3F1-1
藏田 武志 3K2-2
倉地 正也 3C1-2
倉橋 宗重 1H2-3
倉持 信行 1A2-5
倉本 圭 3H3-6
倉本 誠 1J1-2
藏屋 英介 3G2-5
栗栖 正充 3G1-3
栗田 寛樹 3F3-1
栗田 雄一 1H2-6, 2M1-1, 2M1-2, 2M2-1, 3L2-5
栗原 眞二 3P2-1
栗原 洋輔 3I2-3
暮石 光博 1M3-2
黒澤 義也 1M2-2
黒住 亮太 3H1, 3H3-6
黒田 藍子 3B4-7
黒田 賢 1H1-7
黒田 尚孝 1C2-3
黒田 洋司 2O2-3, 3B4-6
桑田 知明 1M2-1
桑原 潤一郎 1K4-2
桑原 琢 1F4-5
郡司 ベギオ 幸夫 1B2-6, 1B3-1, 1B3-3, 1B3-5, 1B4, 1B4-8

け

煙山 裕季 3M1-1
玄 相吳 1C1

こ

小池 崇裕 3F2-5
古井地 正義 2G1-1
幸泉 佑典 1K2-5
項 警宇 1M4-3
黄 宏軒 2M2-3
幸田 武久 1E1-3
国府田 直人 1I2-4
河内 傑 3H2-4
上妻 洋明 2O2-3
神徳 徹雄 1K2, 1K2-1, 1K3, 1K4, 2D2-4, 3P1, 3P2, 3P2-1, 3P3
河野 兼吾 3B1-2
河野 敬 1A2-4
河野 靖 3F1-6
小枝 正直 2A1-2
古賀 俊介 2C1-1
伍賀 正典 2A1-3
小金澤 鋼一 1G3-4, 1N2-1, 1N2-2, 2F2-1, 2J1-1, 3J1-1, 3J2-1
小暮 和重 2O2-1
小暮 潔 1C4-5, 3H2-2
小坂 一平 3I3-3
小塩 俊貴 1H3-5
小椎尾 文夫 3A3-2
小柴 等 1B2-5
児島 晃 1D3-1
小島 篤博 2A1-2
小島 一浩 2D2-4
小嶋 勝 2K1-1
小島 元紀 3O2-2
小島 幸也 3P1-3
小菅 一弘 1C4-2, 1E1-1, 2E2-5
後藤 淳 1L2-5

後藤 真也 3M3-2
後藤 悠介 1A3-2
琴坂 信哉 1C3-4, 1K3-3, 1N2, 1N2-3, 2G1, 2G2, 2G2-1
小西 秀和 3J2-3
小橋 昌司 3H3-6
小濱 吉弘 3L1-2
小林 篤功 3G1-5, 3L1-6
小林 亜由美 1B2-3
小林 一也 1H1-3, 3J2-5
小林 一行 1O1-4
小林 滋 1A3-5
小林 大輔 1O3-4
小林 卓史 3G2-5
小林 匠 1H4-2
小林 威晴 3D1-5
小林 恒之 2H2-3
小林 哲郎 1B4-2
小林 尚史 1H2-3
小林 伸明 3C2-2, 3C3-5, 3H2-3
小林 晴美 1L2-5
小林 宏 2B2-1, 2B2-2, 2E2-4, 3M1-5
小林 寛征 2B2-1, 2B2-2
小林 裕之 1L1-6, 1L2, 2A2-1
小林 真琴 1M4-1
小林 元樹 1A2-2
小林 康孝 3I3-3
小林 祐一 2L1-4, 2L2-3, 3L3-5
小林 洋 2H1, 2H1-2, 2H2, 2H2-1, 2H2-6
小林 義光 1M1-5, 2G1-1
小林 亮 1G1-2
胡間 遼 3D2-1
駒田 諭 1E4-4
小松 貴幸 3B3-3
小松 信雄 1O2-3
小南 景士 2L1-1
小宮 康平 1O3-4
小室 孝 3M1, 3M2-1, 3M2-2
薦田 誠 2A2-5, 2A2-6
小森 大輝 2G1-1
小森 雅晴 1E3-4, 1N1-3
呉屋 秀將 2E2-3
小柳 栄次 1A3-3, 1O1-2
小山 愛 3M2-5
小山 晃司 1O2-3
小山 順平 3P2-6
根 和幸 1J4-2, 1J4-3, 1O3-5
根田 知樹 1M1-4
近藤 修平 3B3-6
近藤 孝志 1J1-5, 1J1-6, 1J1-7
近藤 隆路 2A2-1
近藤 拓也 3C4-2
近藤 敏之 1G2-3, 1G2-5
近藤 知明 1J2-3
近藤 直 1J1, 1J1-1, 1J1-2, 1J1-3, 1J1-4, 1J1-5, 1J1-6, 1J1-7, 3F2-5, 3F3-2, 3F3-3, 3F3-4, 1E2-3, 2I2-4, 3L3-3
近野 敦 1H1, 1I2, 1I3, 1I3-3, 1I4, 1K1-2, 1K1-3, 2I1, 2I1-1, 2I1-2, 2I1-5, 2I2, 2I2-2, 3I1, 3I2
昆陽 雅司

さ

犀川 裕一 2O1-6
佐伯 一夢 1A2-4
西城 英秋 1C4-4
斎藤 和史 3D3-7
斎藤 隆仁 2O2-3
斎藤 俊久 1O3-5, 2O2-5
斎藤 学 2N2-1

齋藤 佑一 2A2-6
齊藤 陽平 3F1-5
佐伯 晋 2M1-7
佐伯 正美 1P1-3
嵯峨 智 1H1-5, 1H1-6, 1I2, 1H4-5
嵯峨 宣彦 1G4-3, 1N1-6, 2F2-6, 3B1-2, 3J2-4
坂 元希 1M1-2
酒井 悟 3F1-3, 3F1-4
酒井 岳志 1C4-5
坂井 忠裕 2I2-3
坂井 麻里恵 1F1-4
酒井 康行 2K2-6
境野 結花 2N1-3
坂上 憲光 1D1-5
榊原 聡 1J2, 1J2-1
榊原 利夫 3C4-6
坂口 鋼一 2G1-2
阪口 健 2E1, 2E2, 2E2-6
坂口 正道 1C4-3, 1H3-6, 1I4-6, 2P1-2
坂田 泰史 2K1-3
阪田 隆司 1E1-3
坂本 清志 1D1-6
坂本 武志 1O4-4, 2D2-1, 2D2-2, 3A3-4, 3P1-1, 3P3-2
坂本 典之 1N4-1
坂本 元 1C1-3
崎村 広一 1H4-5
櫻井 武司 1N3-3
櫻井 達馬 1I3-3
櫻井 正樹 3A3-2
櫻井 隆平 3D3-7
桜木 陽介 2A2-3
櫻沢 繁 1B3-4, 1H3-5, 2M2-7
佐古田 三郎 2M2-1
笹井 一人 1B2-1
佐々木 智典 1K2-4, 1L3-6
佐々木 桂一 2M1-1
佐々木 浩二 3B3-6
佐々木 理 1O3-2
佐々木 大輔 3B1-5, 3H1-5, 3H2-1, 3J2-3
佐々木 崇 3I3-3
佐々木 毅 1K2-1, 3D2-5, 3P2
佐々木 なぎさ 2H1-5
佐々木 洋子 1J3-3
佐瀬 一弥 2I2-4
佐宗 雄己 1I4-1
佐田 貴章 3A1-2
佐藤 衣実香 1F1-3
佐藤 克也 3H1-1, 3H1-3, 3H1-4, 3H2-5
佐藤 毅一 3B2-1
佐藤 功太 3B4-2, 3O1-4
佐藤 皇太郎 3D1-5
佐藤 訓志 1P1-3
佐藤 太一 3B2-5
佐藤 貴英 1G1-2
佐藤 竜矢 1F1-3
佐藤 千久沙 1D4-4
佐藤 俊之 1N1-6, 3J2-4
佐藤 知正 1J3, 1J4, 2G2-1, 3A2-3, 3A2-5, 3B4-7, 3D1-2, 3D2-4, 3D3-6
佐藤 徳孝 1A3-2, 1J4-2, 1J4-3, 2H1-4, 3H3-5
佐藤 均 3G2-4
佐藤 拓史 3C1, 3C1-5
佐藤 正樹 2K1-6
佐藤 晶則 3O1-1
佐藤 幹 1K3-5
佐藤 未知 1I4-7, 3I2-2, 3I2-3
佐藤 満 2I1-3
佐藤 美帆 3P1-4
佐藤 裕作 1L3-2, 1L3-3

佐藤 雄也 2O2-6
佐藤 裕 2B2-1, 2B2-2
佐藤 嘉伸 2H2-4
真田 弘美 3I3-7
佐野 明人 1G3-2, III, II2, II2-5, II3, II4, II4-2, IP1, 1P2, 1P2-2, 1P3, 1P4, 1P4-1, 2II, 2I2, 2P1, 2P2, 2P1-2, 3F1-2, 3II-6, 3II, 3I2
佐野 滋則 2J2-3, 3C1-1, 3C3-6
佐野 洋貴 1F1-3
佐野 睦夫 1O2-3
佐橋 翔太 1N3-2, 1O2-4
座間 勇輔 3P1-1, 3P3-2
鮫島 智樹 2A2-5
左山 邦彦 1J2-4
澤井 圭 3G2-5
澤井 秀樹 2M2-2
澤田 隆之 3H2-3
澤田 拓也 2J1-2
澤田 秀之 1L3-5, 3II-1
澤谷 知輝 1G4-4, 1G4-5
榎木 哲夫 1A3-1, 1E1, 1E2, 1E2-5, 1E3, 2E2-7
山海 嘉之 1C4-1, 1P3-3
三治 信一郎 1E1-2
三戸 大輔 3B2-2

し

椎木 友朗 3F3-2, 3F3-3, 3F3-4
塩入 敏夫 3F1-4
塩沢 恵子 3B3-6
塩谷 敏昭 2O2-1
識名 拓 1N4-4, 2O1-4, 3O1-6
重松 佑紀 1N2-4
重村 敦史 1K2-3
下谷 幸久 1J2-4
篠田 裕之 III, III-4, II2, II2-1, II3, II4, 2II, 2I2, 2I2-3, 2N1-5, 3D2-2, 3D2-3, 3II, 3II-4, 3I2, 3I2-4
篠原 正俊 1O4-1, 2O1-1
芝 和亮 2A2-5
柴垣 南 1G4-1
柴田 翔平 2N2-5
柴田 瑞穂 1D1-5
芝軒 太郎 1H2-6, 2M2-1
渋谷 涼太 2E1-2
島 圭介 1H2-6, 2M2-1
島岡 三義 2G2-5
島田 茂伸 1K2-4
島田 武司 3F1-4
島田 遼 2O1-1
島谷 祐一 1H4-2, 1H4-3, 1H4-4, 1H4-5, 1H4-6
島津 卓也 1L2-6
清水 一平 2J2-1
清水 克哉 1N3-5
清水 佐知子 2H1-5
清水 創太 1A3-6
清水 伸晋 1F2-1
清水 浩 3F2
清水 正晴 3P1
清水 正宏 1G1-4
清水 昌幸 3P2-3
清水 雄太 1M3-4, 3O1-4
下川原 英理 1L2-4, 2D1-2, 2D1-3, 2D1-4
下坂 正倫 3A1, 3A2, 3A2-3, 3A2-5, 3B4-7, 3D1-2, 3D3-6
下嶋 賢 3G2-5
下條 和真 1O3-3
下条 誠 1E4-1, III, III-1, III-2, II2-2, II2-3, II2-4, II3-2, 1N1-4, 2N1-4

下館 侑弥 1A1-5
下堂 蘭 恵 3H3-2
下野 宗司 3J2-1
下ノ村 和弘 3M2, 3M3-1, 3M3-2
下山 茜 1C3-3
下山 翔平 2E2-1
余 錦華 1L3-4
姜 欣 3L3-3
周 宇航 3C4-3
祝 華平 3F3-1
徐 超男 3M1-3
章 忠 3C2-1, 3L2-4, 3M1-2
庄司 聡 3I3-6
上瀬 雄太 2C2-3
生野 貴昭 2D1-4
白石 齊聖 3F2-3
白神 慧一郎 1J1-3, 1J1-4
白土 浩司 1E2-4
新 隼人 1J4-2, 1J4-3, 1O3-5

す

末岡 裕一郎 1G1-4
末永 剛 1K4-2
末廣 尚士 1K2-1, 1K3, 2O2-6, 3B1-3, 3B2-3, 3B3-5, 3O1-1, 3P2-2
末光 一成 1E1-4
末光 智彦 3D1-5
菅 佑樹 1K2-1, 1K4-4, 3P2, 3P3-4
菅岩 泰亮 1C1-2
菅沼 直樹 IMI, 1M1-7
菅沼 直彦 2E1-3
菅沼 勇介 2D1-1
菅野 重樹 1C1-2, 1C3-2, 2H1-3, 2H2-2
菅野 伸彦 2H2-4
菅原 直貴 1G4-3
菅原 雄介 2E2, 2E2-5
菅原 豪太 1H4-3
菅原 直樹 2O2-5
菅原 英剛 3O2-5
菅原 学 1P3-2, 2P1-3
杉浦 孔明 2L1, 2L1-3, 2L2
杉浦 辰哉 3B1-4
杉岡 達朗 1C3-3
杉崎 有 3C2-5
杉田 直彦 3I3-5
杉田 真邦 2K1-5
杉村 藍 1L2-1
杉本 広夢 1N2-1, 1N2-2
杉本 靖博 1G1-4, 1N3-5, 1P3-3, 1P3-4
杉本 理英 1L4-2
杉山 正治 3B1-4
杉山 久佳 1A2-2, 3L2-1
杉山 正雄 2I1-6
村主 勝彦 3F3-1
勝呂 徹 2M2-4
須崎 史也 1D1-4
須崎 道広 2B2-6
鈴鹿 正浩 2C1-4
鈴木 育男 1F1-2, 1F1-6, 1F2-3, 2B1-1, 2B1-2, 2B1-4, 2B1-5
鈴木 翔 1D1-7
鈴木 一穂 1B1-4
鈴木 一馬 1F1-3
鈴木 謙三 2G2-5
鈴木 公基 2E2-5
鈴木 昂佑 1B4-5
鈴木 聡 1L2-5, 1L2-6
鈴木 昭二 IM4, 1M4-4
鈴木 翔太 1G1-3

鈴木 慎治 1C4-2
鈴木 高史 2O1-5
鈴木 隆文 1I3-2
鈴木 貴之 1F1-3
鈴木 拓央 2C2-3
鈴木 達也 1M4-3, 3C3-4
鈴木 太郎 1A3-6, 1O1, 1O1-6
鈴木 剛 3G2-5
鈴木 哲仁 1J1-4, 1J1-5, 1J1-6, 1J1-7
鈴木 徹 1E4-2
鈴木 敏彦 2D1-1
鈴木 俊光 1F1-3
鈴木 智也 1M1-6
鈴木 稔人 2N2-2
鈴木 雄介 1O3-6
鈴木 陽介 1I1-1, 1I1-2, 1I2-2, 1I2-3, 1I2-4, 1N1-4
鈴木 亮一 3C2-2, 3C3-5, 3H2-3
鈴木 康一 3J1, 3J1-2, 3J2, 3J2-4
砂川 未佳 2L2-1
角 保志 2E2-6, 3K1-2, 3K1-3
住友 翔 1B4-4

せ

関 健太 1K1-4
関 雅俊 2H2-1
関 優樹 2M2-3
関口 暁宣 2M2-4, 3C3-2
関口 拓生 2L1-4
関口 雄太 2H2-6
関谷 大地 1G3-3
関根 嵩泰 1O4-2
関本 昌紘 1D3-4
関谷 達彦 1D1-3
瀬戸 翼 1H1-5
妹尾 拓 1E3-1, 2F1-1, 2F1-2, 3M3-3, 3M3-4
蟬 正敏 2G1-3, 3L1-2
銭 嘉珞 1N3-1
善波 学 1E2-2

そ

曾 智 3L2-5
宗田 孝之 1H4-1
曾根 聡史 1I2-3
園田 耕平 1B3-3
染井 貴之 2L2-3
染谷 哲章 2E1-4
楚良 繁雄 3I3-5
孫 智勇 2E2-2

た

田井 宏樹 3K2-4
大長 拓磨 1F1-5
平良 亮祐 1H1-6
高石 恵里 1G4-1
高岩 昌弘 3B1-5, 3H1-5, 3H2-1, 3J2-3
高尾 正樹 2H2-4
高木 賢太郎 2J1, 2J2, 2J2-3, 2J2-4, 3L3-2, 3L3-6
高木 智之 3C1-3
高草木 薫 1G2-5, 2C2-1
高倉 保幸 1D4-7
高崎 正也 2B2, 2B2-6, 3I1-2, 3I1-3, 3I2
高塩 純一 3H3-3
高嶋 淳 3I3-8
高須 亮輔 1D1-1
高須賀 俊輔 3H2-3
高杉 紳一郎 3I3-8
高瀬 國克 1L1-2, 1L1-4, 1L1-7

高田 友寛 1B2-3
高田 直人 2G1-4, 2G1-5
高田 裕樹 3I1-3
高田 洋平 1G2-3
高藤 景介 3F1-4
高西 淳夫 3I3-6
高野 慧 1F4-2
高橋 永次 1O3-3
高橋 一成 1O1-4
高橋 和彦 1M1-4, 1M1-6
高橋 和宏 2O2-6
高橋 城志 1C1-2
高橋 周平 1O3-1
高橋 駿弥 3O1-2
高橋 慎治 3H1-1
高橋 隆行 3C4-1
高橋 忠相 3C2-1
高橋 直希 1K3-3
高橋 麻貴 1L1-5
高橋 祐 2H2-6
高橋 裕一郎 2A2-5
高橋 悠輔 1N1-2, 1N3-4
高松 淳 1I2-6, 1K3-6, 1K4-2, 2F1-5, 2M1-2
高見 岳 2J1-1
高森 和博 3C4-5
高森 年 1A3-4, 1A3-5, 1O3-5, 2O2-5, 3A3, 3G1-4
高柳 涉 1O1-3
高山 慶介 2D1-1
瀧口 純一 1A3-6
瀧口 昇 3L2-5
瀧澤 隆宏 1M4-5
滝田 謙介 3A1-6
滝田 祐一 3O1-2
滝田 好宏 3O2-6
滝本 隆 2D2-5, 2D2-6, 3C4, 3C4-4, 3L2-2
田口 亮 2L1, 2L2, 2L2-4
田窪 朋仁 1C4-4, 2K2-3, 2L1-1, 3D1-4
田熊 隆史 2A2-1
竹囲 年延 1M3, 1M3-4, 2O2, 2O2-2
竹内 栄二朗 1K1-2, 2F2-4, 2O2, 2O2-5
竹内 岳 1G4-4, 1G4-5
竹内 一史 1I2-1
竹内 央 1L4-6
竹岡 英樹 3M2-1
竹崎 勇輝 3L3-2
武居 直行 1C4-3, 1D1, 1D1-3, 1D2, 1D3, 1I4-1
武田 朴 1H2-2, 1H2-3
武田 真季 2H1-5
武田 悠吾 3D3-5
武田 佑太 1D1-7
竹中 毅 1B1, 1B2, 1B2-5, 1B3, 1B4
武繩 悟 1D2-1, 1D2-2, 1I1-7
竹村 憲太郎 1K4-2
武村 史朗 3G2-5
田崎 勇一 1M4-3, 3C3, 3C3-4
但馬 慶行 3O2-4
田代 泰典 1O1, 1O2, 1O2-1, 1O3, 1O4, 2O1, 2O2, 3O1, 3O2

多田 翔平 2A2-3
多田 幸生 2H2-4
多田 隈 建二郎 1M2-1, 1N1, 1N1-5
多田 隈 理一郎 1N1-5
多田 羅 一昂 1F4-3
館 暉 3I2-5
立花 勢司 2A1-3, 2A2-5, 2A2-6
辰野 恭市 3B1, 3B1-1, 3B2
辰巳 信平 1B2-4
伊達 央 3O2, 3O2-6
立田 隼人 1C2-2
立本 佳祐 1M2-5

田所 諭 1I3-3, 1K1-2, 1K1-3, 1O3-5, 2F2-4, 2I1-2, 2I1-5, 2I2-2, 2O2-5

田所 裕貴 3O1-4, 3O1-5, 3O1-6
田中 章寛 2E2-4
田中 一男 1A2-5, 1N2-5, 3I3-4
田中 一志 2O2-5
田中 溪介 1K4-3
田中 健一 1E1-4, 1E1-5, 1E2-6, 1E3-3
田中 航平 2D1-3
田中 聡 2A2-4
田中 翔太 2G2-4
田中 真一 3I3-5
田中 大樹 1P2-4
田中 孝之 2C1, 2C2, 2G2-4, 3A1-4
田中 拓哉 3I3-4
田中 等幸 3F3-5
田中 信行 2K2-5
田中 秀幸 2E2-6, 3K1-2, 3K1-3
田中 文基 1A2-1, 1A2-3
田中 文英 1C2-1
田中 雅行 3B4-7
田中 幹也 3H1, 3H2, 3H3
田中 基史 3H3-6
田中 基雅 3P2-5
田中 由浩 1I1, 1I2-5, 1I4-2, 3I1-6
田中 良幸 2M1, 2M2
田中 亮 2A2-5
田中 亮太郎 1L1-1
棚橋 英樹 3F3-5
田邊 浩文 3H3-5
谷垣 純太 3B3-4, 3O1-4
谷川 民生 2D2-4
谷口 浩一 3B2-6
谷口 正 1L4-6
谷口 忠大 2L1, 2L2
谷口 智久 2J2-1
谷口 浩成 1G4-2, 2F2-6, 3J1-4
谷林 宏紀 3H1-4
谷本 和城 1O4-3
種村 留美 3H3-5
田畑 伸頼 1O4-4, 3A3-4, 3P1-1
田畑 義之 1E3-1
田原 健二 1D3-1, 1D3-3
田原 敏策 3O2-4
玉置 昌史 1A4-4
田村 薫 2H2-3
田村 和也 1F1-3
田村 壽規 3F3-2, 3F3-3
田村 雄介 1M1-1
田村 洋介 3L1-7
多門 良 3I1-3
多羅尾 進 1O3, 1O3-2
丹野 優一 3D2-3

ち

千田 有一 3F1-4
知場 充洋 1H1-1
千葉 幸弘 3B3-6
千葉 龍介 1G1, 1G2, 3M2-5
中後 大輔 1L1-2, 1L1-4, 1L1-7, 1L3, 1L3-1
趙 強福 1F2-2
長 卓弥 1O1-4
趙 鋒 3I1-1
鄭 聖熹 1M3-1, 3C4-1
丁 洛榮 1F4-3, 3B3-1, 3H3-4
陳 曉帥 2I2-4

つ

塚越 秀行 1A1, 1A2, 1A3
塚田 雄輝 1O3-4
塚野 聖仁 2N1-4
津坂 優子 3B2-5
辻 純平 1C1-6, 1C1-7, 3P2-4
辻 千鶴子 1H2-3
辻 敏夫 1H2-6, 2M1, 2M1-1, 2M2, 2M2-1, 3L2-5
辻岡 哲夫 1A2-2
辻田 哲平 2I2-4
辻村 健 1E4-5
津田 敦史 1C1-8
津田 雄一 1L4-6
土谷 茂樹 2J1-3, 2J2-1, 2J2-2
土橋 一成 1C1-3
土屋 和雄 1G2-2
都築 駿一 1N3-3
都築 伸二 3F3-4
恒川 篤史 3F1-2
常深 宣英 1L2-4
椿 卓也 3H1-3
坪井 利憲 1L1, 1L1-5, 1L2, 1L3
坪内 孝司 1M3-4, 1O4-6, 2O2-2, 3B3-6, 3O1-4, 3O1-5, 3O1-6, 3O2

坪田 真延 2F2-4
鶴尾 有生 1M2-3
鶴田 功一 2H2-2

て

程 偉鵬 3H2-4
鄭 心知 3G1-4
出口 光一郎 1I1-5, 1I1-6, 1I4-5
勅使河原 誠一 1I1-1, 1I1-2
手島 成也 1H1-2
手嶋 撰 1J2-5
手銭 聡 1N1-6
鉄井 俊宏 1D4-6
寺嶋 一彦 2E1-1, 2E1-2, 2E1-3, 3C1, 3C2, 3C3, 3C3-1, 3C4, 3C4-5, 3C4-6

寺田 信幸 2O1-3
寺田 久晃 1J2-4
寺田 博 1L4-7
寺西 大 2A1-5, 2A1-6
寺林 賢司 3A2-6, 3B3-2
寺原 綾一 1D3-2
照屋 寛樹 3A3-1

と

土居 隆宏 1M2-1
土井 智晴 1A1, 1A2, 1A3, 1A3-4, 2A1, 2A1-5, 2A2, 3G1-5, 3L1, 3L1-7

道木 加絵 3A2-1
道木 慎二 3A2-1
堂前 幸康 1E1-5, 1E2-1
徳田 献一 1A1-2, 1A1-3, 1A4-1
徳本 光宏 3I3-6
戸田 智基 2L1-3
戸田 真志 1B3-1, 1B3-5, 1H3-5
戸田 岸 尚宏 1M4-2
栃久保 雄太 1M4-1
戸塚 章一郎 3M2-5
土橋 宏規 1E3-3
戸辺 義人 3A2-6
富川 盛雅 2H2-6
富沢 哲雄 2O2-6, 3B1-3, 3B2-3, 3B3-5, 3O1, 3O1-1, 3P2-2
富澤 康子 1H2-2

富田 さくら	1J1-4
富田 拓吾	3G1-5
富田 望	1G2-2
富田 文明	1A4-2
富田 将茂	2I2-4
富永 健太	2M1-7
富永 将至	3D3-6
富村 周平	3B3-6
富山 憲幸	2H2-4
友國 伸保	1M3-3
友田 小百合	3F2-3
伴野 裕	2H2-6
友納 正裕	1O1-2
豊岡 秀典	1G4-2
豊島 聡	1A1-1, 1G1-1 , 1J4-3
豊田 和孝	2H2-6
豊久 徹	3L1-4

な

内藤 啓貴	1J1-3 , 1J1-4
内藤 裕幸	1K4-1
直井 優	2D1-2
永井 伊作	1N3-4
永井 清	1E3-5, 3G2-6
永井 駿介	2E1-1
長井 隆行	<i>2L1</i> , 2L1-5, <i>2L2</i> , 2L2-5
中井 智貴	2A2-6
中内 靖	<i>1B1</i> , <i>1B2</i> , <i>1B3</i> , <i>1B4</i> , <i>1C2</i> , <i>1C3</i> , 1C3-1, <i>1C4</i> , 2C2-3, 3O2-4
中江 悠介	3I3-6
中岡 慎一郎	1C1-1
永岡 隆	1H2-3, <i>1H3</i> , 1H4-1
仲上 豪二郎	3I3-7
中川 敬太	1M1-5
長崎 裕司	3F1-6
中里 邦子	1A3-3
中沢 信明	2M2-5 , 2M2-6
中澤 文彬	3O2-2
長澤 三喜郎	1D1-3
中嶋 将	1O1-1
中島 貴志	3H2-2
中島 誠	2A2-6
中島 雅	2A2-4
仲嶋 将史	2M1-3, 2M1-4
中島 正博	2K1-1
中島 康貴	2H1-2
永瀬 純也	1G4-3, 2F2-6, 3J2-4
長瀬 雅之	<i>1K2</i> , 1K2-1, <i>1K3</i> , <i>1K4</i> , 3P1-4
永田 和之	3B2-4
永田 健太郎	<i>1H1</i> , 1H1-4, 1H1-5, 1H1-6, 1H2-1
中田 伸大	3L3-3
中田 春樹	1O3-4
永田 寅臣	1E4-6
永田 祐也	2O2-3
中臺 一博	1C3-2, 3L2-3
永谷 圭司	1A3-3 , <i>1M2</i> , <i>1M3</i> , <i>1M4</i> , <i>1N1</i> , 1N1-1, 1N1-2, <i>1N2</i> , <i>1N3</i> , 1N3-4, <i>1N4</i> , 3B2-1, 3B4-4
永谷 達也	1E1-3, 1E1-4, 1E1-5, 1E2-1, 1E2-5, 1E2-6 , 1E3-2, 1E3-3
中谷 匡宏	3L2-4
中辻 秀憲	2A2-2
中妻 啓	1I1-4, 3I2-4 , 3I2-6
中西 修一	3B3-6
中西 大輔	1N3-5, 1P3-3
中西 弘明	1A3-1 , 1E2-5, 2E2-7, <i>3L3</i>
永沼 充	1D4-2, 1D4-3, 1D4-4, 1D4-6
中農 士誠	2F1-1
中野 誉司	1L3-2 , 1L3-3

長野 陽	1E1-3, 1E1-5, 1E3-3
永野 敬典	2H1-1
長濱 虎太郎	2N2-4, 3A2-4
中林 達彦	2O2-2
長嶺 伸治	1C1-2
中宮 賢樹	1L4-2
中村 晃	3B2-4
中村 厚	1H4-1
中村 薫	1J3-1
中村 京太	2H2-2
中村 圭佑	1C3-2, 3L2-3
中村 啓太	1F2-3
中村 健一	2E2-5
中村 哲	2L1-3
中村 壮亮	1O1-5, 3D2-1
中村 太亮	3C4-4
中村 尚彦	1A1-6, 1G3-3, 1G4-4, 1G4-5, 1H3-2, 1H3-3
中村 太郎	2J1-4 , 2J1-5
中村 太郎	3B2-2
中村 俊文	2A2-3
中村 友昭	2L1-5, 2L2-5
中村 元	2I2-1
仲村 秀俊	1H3-6
中村 祐一	2A2-6
中村 裕一	1H3-5
中村 雄太	3F1-4
中村 幸紀	2E1-5, 2E1-6, 2E1-7
中村 仁彦	3L3-4
中村 佳寛	2J2-2
中本 啓之	3P1-1, 3P1-4
中本 裕之	1G4-3, 1I1-7
中本 将彦	2H2-4
中元 陽一	3F1-6
中森 智史	2A2-6
中山 学之	1D1-8
中山 貴之	1C2-3
中山 雅野	2I2-4
名倉 真史	1K4-1
鉛 博瑛	1K1-3
奈良 博之	3A1-4
成清 辰生	2P1-4
成田 伸一郎	1K1-7
成田 雅彦	1J4-1 , 1K4-1
成瀬 継太郎	<i>1F1</i> , 1F1-3, 1F1-5, <i>1F2</i> , 1F4-5, <i>2B1</i>
難波 和彦	3F1-7

に

新倉 雄大	3M2-2
新倉 諒	2F2-2
新里 高行	1B3-5
新妻 実保子	1L1-3, <i>2D1</i> , <i>2D2</i>
二井見 博文	1D1-4, 1K3-1 , 2A1-1, 2A1-4 , 2A2-7
新納 弘崇	1I3-2
二坂 良平	1O4-4
西 洋子	<i>1B4</i> , 1B4-3 , 1B4-4
西浦 芳史	3F2-2
西尾 未希	1I3-5
西岡 靖貴	2E2-3, 3J1-3
西貝 和哉	2L1-2
西口 敏司	1O2-3
西田 信一郎	<i>1L4</i> , 1L4-5, 1L4-9 , 1N1-1
西田 真幸	2E1-3
西田 麻美	3J2-2
西田 佳史	<i>3K1</i> , 3K1-4, <i>3K2</i> , 3K2-3
西村 一真	1G3-4
西村 健志	1A3-3
西本 龍弘	3A2-6
西森 拓	1F3-1

西山 雄大	1B3-1 , 1B3-5
西脇 光一	1J3-3
西脇 眞二	1E1-4
新田 收	1L2-4
二宮 恒樹	3P1-3
仁保 真奈美	1D4-4
丹羽 真隆	2I1-4, 2L2-1

ぬ

布川 清彦	2I1-3
沼田 大樹	3L3-3

の

野口 建彦	2H2-1, 2H2-6
野口 尚人	3B3-1
野口 博史	1C1-2
野口 博史	3B4-7, 3D2-4 , 3I3-7
野崎 耕平	1O3-3
野沢 峻一	1C1-5, 1C1-8
野澤 孝之	1B1-3 , 1B4-1, 1B4-2
野田 哲男	<i>1E1</i> , 1E1-3, 1E1-4, 1E1-5 , <i>1E2</i> , 1E2-1, 1E2-3, 1E2-5, 1E2-6, <i>1E3</i> , 1E3-2, 1E3-3, <i>2E1</i> , <i>2E2</i>
野田 聡人	1I2-1, 2N1-5, 3D2-2
野田 善之	2E1-2, 2E1-3, 3C3-1
野中 摂護	1E4-5
野波 健蔵	3O2-3
野々村 美宗	3I2-1
野原 将徳	1F3-4
野平 幸佑	1C1-3
伸澤 佑一	1H2-4, 1H2-5
登坂 博和	2G2-2
野村 耕太	3F2-3
野村 泰朗	2A1-7 , 2G2-6
野本 真広	2C1-3
野寄 敬博	1N1-2, 1N3-4
則次 俊郎	3B1-5, 3H1-5, 3H2-1, <i>3J1</i> , <i>3J2</i> , 3J2-3

は

博多 哲也	3O1-3
萩原 将也	2K1-5
土師 貴史	1A4-1
橋川 史崇	3D3-1
橋口 宏衛	2G2-3, 2N2-6, 3O2-1
橋口 大輝	1D2-4
橋詰 匠	1A3-6, 1O1-6
橋詰 努	2C2-4
橋爪 誠	2H2-6
橋野 賢	1G3-1
橋本 和樹	1O2-3
橋本 幸二郎	3A2-1
橋本 翔平	1N2-1, 1N2-2
橋本 卓弥	2B2-1, 2B2-2, 2E2-4, 3M1-5
橋本 智己	1D4-7
橋本 尚久	1O3-6, <i>1O4</i>
橋本 秀紀	<i>1O1</i> , 1O1-5, <i>1O2</i> , 1O2-1, <i>1O3</i> , <i>1O4</i> , <i>2O1</i> , <i>2O2</i> , <i>3D1</i> , <i>3D1-1</i> , <i>3D2</i> , 3D2-1, 3D2-5, <i>3D3</i> , <i>3O1</i> , <i>3O2</i>
橋本 洋志	<i>1L1</i> , <i>1L2</i> , 1L2-3, <i>1L3</i> , 1L3-1, 1L3-2, 1L3-3, 1L3-6
橋本 雅文	1M1-4, 1M1-6
橋本 稔	1G4-1, 3H3-1
橋本 悠希	2I1-4, 3C2-5
橋本 龍馬	3C3-5
哈斯 朝魯	1L3-2, 1L3-3
蓮実 雄大	3A3-5
長谷 善生	1G2-1

長谷川 圭介 **3I1-4**
長谷川 孔明 **1C3-1**
長谷川 忠大 1N3-2, *1O2*, 1O2-4, 2K1-6, 2K1-7
長谷川 浩章 1I2-2, 1I2-3, 1I2-4
長谷川 泰久 *1C2*, *1C3*, 1C3-5, *1C4*, 1C4-1
羽田 靖史 1A3-3, 3A3-3
畑 豊 3H3-6
畑 能正 1K2-1
畠 和幸 3I3-6
畠山 巧夢 1O4-2
羽多野 正俊 *1M1*
畑山 満則 **1A4-4**
蜂須 拓 3I2-3
花井 亮 2N2-2
花倉 洋一 **2K1-7**
花澤 雄太 **1P1-4**
花鳥 直彦 1D4-5, 1M4-1, 1M4-2
花房 祐一 1D3-4
花本 惣平 1A1-1, **1F3-3**, 1J4-2
羽石 雅貴 **1I1-2**
羽根田 友希 1O4-3
浜 克己 1A1-6, 1G3-3, 1G4-4, 1G4-5, 1H3-2, 1H3-3
濱口 英典 **2I1-4**
濱田 佳代 3F2-3
濱田 航一 1E2-2
濱田 彰一 1K2-1
浜田 利満 1D4-2, **1D4-4**, 1D4-6, 1D4-7
濱千代 貴大 3P1-4
濱本 玲央奈 **2F2-1**
早川 聡一郎 2M2-2
早川 美徳 **1F3-2**
林 克彦 3F1-4
林 茂彦 3F1-6
林 俊祐 **3A1-5**
林 誠司 1O1-1
林 健志 **2I1-3**
林 直治 **3I1-2**
林 直宏 2O2-6
早志 英朗 **1H2-6**
林 喜章 **2H2-3**, **3I3-1**, **3I3-2**
林 叔克 3G2-6
林 良太 1A4-1, 3H3-2
林原 靖男 **1C1-3**, 1O3-3, 1O4-3
葉山 清輝 3O1-3
速水 亨 3B3-6
原 功 2L2-6
原 進 *1K1*, **1K1-1**
原 知也 1B2-2
原 祥堯 **1O4-6**
原口 林太郎 1E2-4
原田 香奈子 3I3-5
原田 研介 3B2-4
原田 淳平 2A1-6
原田 孝 1D3-5
原田 祐志 **1P1-2**
幹 浩文 2J1-3, 2J2-1, 2J2-2
半田 拓也 **2I2-3**
阪東 茂 2O2-4, **3B4-5**, 3O1-4
坂東 啓司 1M1-1
坂東 麻衣 **1L4-1**, 1L4-3, **1L4-4**
板東 幹雄 1N3-5

ひ

比嘉 盛尚 **1F2-4**
東 善之 1G1-5, 1G2-1
東原 智幸 1N4-5
東森 充 1N1-5
樋口 静一 1M2-4, 1N3-1, 1O3-1, 3B4-1

樋口 竜也 **1L1-2**
肥後 直樹 1B1-3, 1B4-1, 1B4-2
久武 経夫 1A3-3
菱井 康生 **2M1-3**
肥田 陽介 **1H1-1**
人見 謙太郎 1M1-1
日向 遼 2C1-5
兵頭 和人 **2G2-2**
兵頭 和幸 1P3-2, 2P1-3, **2P1-4**
平井 成興 *1K2*, 1K2-1, *1K3*, *1K4*, 3P1-3
平井 重行 **2N1-1**, **2N2**
平井 淳之 1E4-4
平井 慎一 1E3-2, 2H2-5, 3L3-1
平井 綱雄 1J1-3
平井 一駿 2A2-2
平井 宏明 2M1-3, 2M1-4, 2M1-5, 2M1-6, 2M1-7
平井 雅尊 3O1-1
平尾 康幸 1L3-2, 1L3-3
平岡 隼一 1E3-3
平岡 美智子 **1J1-5**, 1J1-7
平川 新吾 **3D1-5**
平川 瑤一郎 **3L2-2**
平社 信人 1M2-2, **1M4-5**
平田 泰久 *1C2*, *1C3*, *1C4*, 1C4-2, 2E2-5
平野 旭 3L2-5
平野 達彦 **2K2-2**
平野 正隆 1D4-5
平林 健一 3C2-2
平松 佑基 3H3-5
平松 侑樹 1H2-6
平山 健太 **3C2-3**
平山 賢哉 3M1-5
平山 卓 **2J2-3**
廣 信利 2O2-5
廣井 富 1C2-3
廣井 豊 3C4-1
廣江 健太 **1A1-2**
廣澤 勝成 2A2-5
廣瀬 圭 **1L1-7**
広瀬 茂男 1N2-3
廣瀬 史子 **1L4-7**
廣瀬 優紀 **2K1-2**, 2K1-3
廣松 航平 **3L3-4**
檜皮 えりこ 2B2-4

ふ

冯 林 2K2-2
深尾 隆則 1A2-4, 1A2-6, 3F1-1
深澤 洗貴 **2I1-2**
深沢 仁 **1H1-3**
深田 翔太 **2K2-4**
深田 洋銘 3D2-4
福井 貴久 2O2-5
福井 類 3A2-3, 3A2-5, 3D1-2, 3D3-6
福井 航 **2K1-3**
福嶋 政期 1I4-7, 3I2-3
福田 敏男 **2K1**, 2K1-1, **2K2**
福田 弘和 **3F2-4**
福田 真人 1G4-2
福田 遼 **2E1-7**
福田 遼 **3C3-2**
福原 隆宏 **1F1-1**
福別府 弘 2E2-2
福本 晃宏 **1F1-2**
福元 秀 **3L1-1**
藤井 輝夫 2K2-6
藤井 孟 2E2-1
藤井 正和 2E2-1
藤井 雄太 **1C3-2**

藤浦 建史 3F2-2
藤江 正克 *2H1*, 2H1-1, 2H1-2, *2H2*, 2H2-1, 2H2-6
藤岡 潤 2A1-3
藤岡 峻 1O4-4, 1O4-5
藤岡 美博 **3F1-5**
藤ヶ崎 静男 3F1-4
藤澤 正一郎 *2G1*, *2G2*, *3H1*, 3H1-1, 3H1-2, 3H1-3, 3H1-4, *3H2*, 3H2-5, *3H3*
藤澤 隆介 1F3-4
藤田 茂 3O1-2
藤田 晴千 **2I1-5**
藤田 裕子 3F2-3
藤田 雄人 **2M2-7**
藤長 大祐 1A3-5
藤野 晴樹 **3A2-5**
伏見 正嗣 1O4-4
藤本 和憲 **1D2-3**
藤本 健治 *1P1*, 1P1-3, *1P2*, *1P3*, *1P4*, *2P1*, **2P1-1**, *2P2*
藤本 英雄 1C4-3, 1D1-8, 1H3-6, 1I4-1, 1I4-6, 1L4-3, 2P1-2
藤本 泰成 1L2-4, 1L2-6, 2D1-2, 2D1-4
藤原 大悟 3O2-3
藤原 大佑 **1C3-4**
藤原 大佑 **1F4-1**
藤原 正浩 **1I1-4**
礼場 勇大 **3B2-5**
二股 大央 **1H1-6**
弗田 萌心 **1H3-2**
船木 滋夫 1J2-5
船戸 徹郎 1G2-2
船木 智史 **1E4-7**
古川 正志 *1F1*, 1F1-2, 1F1-6, *1F2*, 1F2-3, *2B1*, 2B1-1, 2B1-2, 2B1-4, 2B1-5
古荘 純次 3I3-3
古林 久人 **1L1-6**
古山 宣洋 *1B2*

へ

白 榮民 **3I3-5**

ほ

侯 磊 **3C2-4**
保黒 政大 2L2-4
保坂 祐生 2B2-3
星 貴之 3I1-6, **3I2-6**
星 徹 2M2-4
保科 大樹 **3A1-4**
佛淵 孝夫 2H2-3
程島 竜一 1C3-4, 1K3-3, 1N2-3
堀 三晟 1O3-2
堀井 翔太 3B2-2
堀口 悟史 2M2-4
堀口 由貴男 1E2-5, **2E2-7**, *3L2*
堀田 祥弘 **1I2-5**
本田 光一 **1O2-2**

ま

前 泰志 1C4-4, 1K3-4, 2K2-3, 2L1-1, 3D1-4
前川 聡 1N1-8
前川 大吉 1H1-1
前代 アト夢 1C1-2
前田 太郎 2I1-4, 2L2-1, *3C2*, 3C2-5
前田 弘文 **1A3-5**, 1D2-5
前田 雄哉 **3B2-3**
前田 裕 *1E4*, 1E4-2
前田 有里奈 **3D1-4**

前田 佳男 1O4-4, 2D2-2
 前野 隆司 1I3-5, 1I4-3, 3I2-1
 前山 祥一 1E4-7, 3B3, 3B4
 曲谷 一成 1H1, 1H1-1, 1H1-2, 1H1-3, 1H1-4, 1H1-5, 1H1-6, 1H2, 1H2-1, 1H2-3, 1H3, 1H4
 牧野 浩二 1L2-3, 1L3-4
 牧野 泰才 1I3-5, 1I4-3, 3I1
 正木 英一 1D4-4
 増井 詠一郎 3C1-5
 増田 和浩 1D2-5
 舛田 浩平 3H2-2
 増田 寛之 1E4-3, 2B2-3
 増田 恭伸 2I1-6
 榎田 勇司 3C4-1
 増田 良平 3F3-1
 升谷 保博 2A1-4, 2A2-5, 2A2-6
 益留 福一 2E2-2
 榎永 沙織 2A1-2
 増山 直輝 2D1-5
 松井 哲也 1B2-6
 松井 利一 2M2-6
 松井 俊樹 1M1-7
 松井 俊浩 1J3-3
 松浦 精太郎 3M3-5
 松尾 智子 1H2-2
 松尾 芳樹 2M2-4, 3C3, 3C3-2
 松尾 亮太郎 3D1-3
 松岡 純生 3O2-1
 松岡 紀之 3I3-6
 松川 文厚 1M3-1
 松坂 要佐 1K3-2, 2L2-6
 松崎 翔太 3M2-4
 松崎 隆 1F1-3
 松下 光次郎 1F3-4
 松下 雄貴 2A1-3
 松下 雄史 1C4-1
 松島 渉 2M2-4
 松田 吉平 1E3-4, 1N1-3
 松田 啓明 2O2-6
 松谷 淳史 3M2-2
 松谷 祐希 1D3-3, 1D3-6
 松永 夏真 3P1-1
 松永 惇 3M1-2
 松野 文俊 1A1-1, 1A3-2, 1F3, 1F3-3, 1F4, 1G1-1, 1J4-2, 1J4-3, 1O3-5, 2O2-5
 松原 隆 1F4-6
 松原 崇充 3A2-2
 松日樂 信人 1J3, 1J4, 2C1, 2C2, 2C2-6
 松村 嘉之 1F4-1
 松元 明弘 1F4-2, 1O4, 1O4-2, 2E1-4
 松本 篤 1O2-2
 松本 治 1A4-2, 1J4-4, 1O3-6, 3C4-1
 松本 真 2F1-5
 松本 俊哉 3H2-3
 松本 光広 3B3-6
 松本 吉央 2E2-6, 3K1, 3K1-2, 3K1-3, 3K2, 3P1-3
 松本 佳子 3D3-3
 瀧淵 邦彦 1I3-1, 1I3-2
 眞山 勝博 1O4-4
 丸 典明 2J1-3, 3M3-5
 圓尾 裕造 1D1-8
 丸岡 泰 1O3-4
 丸元 崇弘 2M2-1
 丸山 新 3F3-5
 丸山 晴生 1A1-4
 丸山 寛勝 3O2-2
 丸山 寛智 3F1-4
 馬渡 正明 2H2-3

み

三浦 智 2H2-1
 三浦 純 1K2-3, 2N1, 2N2
 三浦 裕介 1F3-3
 三上 浩司 2M2-4
 三上 真芳 1F2-5, 1P3-2, 2P1-3
 三喜 崇真 3A3-1
 三喜田 浩行 2N2-1
 三倉 将太 2I2-1
 御崎 晶嗣 3I3-8
 水出 博司 2G2-4
 水内 郁夫 2N1-3
 水川 真 1J2, 1J2-1, 1O1, 1O2, 1O2-1, 1O3, 1O4, 1O4-4, 1O4-5, 2D2-1, 2D2-2, 2D2-3, 2E2-1, 2N2-5, 2O1, 2O2, 3A3-4, 3O1, 3O2, 3O2-2, 3P1, 3P1-1, 3P2, 3P2-5, 3P3, 3P3-1, 3P3-2
 水澤 洋平 3A1-3
 水島 岩徳 1H2-2
 水野 拓郎 3O1-4, 3O1-5
 水野 毅 2B2-6, 3I1-2, 3I1-3
 溝上 浩司 1H2-4, 1H2-5
 溝口 仁也 3M3-2
 溝淵 泰大 3M3-1
 道下 貴広 2G2-5
 道中 裕樹 1D4-2
 光石 衛 3I3, 3I3-5
 満倉 靖恵 3H2-5
 光永 法明 1C4-5
 三橋 雅仁 2O2-3
 三俣 哲 2I1-6
 御堂丸 圭介 3B1-3
 南方 英明 1C1-3, 1O4-3
 南木 晋 1L4-5
 湊原 哲也 1G4-2
 南澤 孝太 3I2-5
 宮城 慶介 2O1-3
 三宅 章郁 3H1-1
 三宅 翔太 3L1-7
 三宅 真司 1C2-3
 三宅 哲夫 3C2-1, 3L2-4, 3M1-2
 三宅 祐也 1H1-4
 三宅 美博 1B1, 1B1-3, 1B1-5, 1B2, 1B3, 1B4, 1B4-1, 1B4-2, 1B4-6
 宮崎 権太郎 2O2-3, 3B4-6
 宮崎 文夫 2M1-3, 2M1-4, 2M1-5, 2M1-6, 2M1-7
 宮下 隼輔 1O3-4
 宮下 高明 3I2-1
 宮下 博貴 3J1-1
 宮寺 晃夫 1D4-1
 宮本 健太郎 3L2-5
 宮本 旅人 1B2-2
 宮脇 健三郎 1O2-3
 三好 敦士 1A1-3
 三好 孝典 2E1, 2E1-1, 2E1-2, 2E2, 3C1, 3C2, 3C3, 3C4, 3C4-5
 三好 悠太 2D2-6
 三輪 好輝 2A2-6
 三輪 昌史 1N2-4, 2A1-1, 3G1-2
 三輪 敬之 1B1, 1B1-2, 1B1-4, 1B2, 1B2-2, 1B3, 1B4, 1B4-4, 1B4-5
 明 愛国 1E4-1, 1I1-1, 1I2-2, 1N1-4, 2N1-4

む

向井 利春 2J1-4, 2J1-5
 向山 由宇 1I2-2, 1I2-4
 武藤 高史 3G2-1
 武藤 友和 1H2-2

武藤 誠 1I2-6
 宗近 公紀 1F4-7
 村井 健介 1D1-4
 村尾 俊幸 1L2-2, 1L3-3, 1M2-3
 村上 和則 2E2-5
 村上 健一 2F1-2
 村上 健太 2M1-4
 村上 奨 3O2-4
 村上 則幸 3F1-1
 村上 久 1B3-5
 村上 弘記 1K2-1, 2E2-1
 村川 賀彦 1J4-1
 村瀬 治比古 3F2-5
 村瀬 亮 3D3-3
 村田 哲 1G2-5
 村林 卓 1B4-9
 村松 聡 2O2-6, 3O1-1
 村松 慶紀 2B2-1, 2B2-2

め

目黒 隼人 2A2-6

も

毛利 謙作 2H1-1
 毛利 哲也 2F1, 2F1-3, 2F2
 望戸 雄史 3M2-1
 茂崎 敬司 3H1-5
 持地 翔太 2K1-4
 望月 亜希子 3B3-6
 望月 寿彦 3B3-6
 望山 洋 1D1, 1D1-1, 1D1-2, 1D1-3, 1D2, 1D3, 1I4-1, 1L4-3
 本橋 正成 1B1-3, 1B4-1, 1B4-2
 本村 陽一 1B2-5
 百瀬 桂子 1H3-4, 1H4
 森 厚郎 2H2-5
 森 翔太 1E4-4
 森 崇 2M2-5
 森 貴彦 2G1-1, 3C1, 3C1-2, 3C1-3
 森 武俊 3A1, 3A2, 3B4-7, 3D2-4, 3I3-7
 森 健光 3M2-3
 森 泰親 3M2-5
 森岡 一幸 1N4-2, 2O1, 2O1-6, 3D1, 3D2-6, 3D3-1, 3D3-4
 森川 茂廣 2H2-5
 森川 泰 1A4-2
 森重 佳久 3J1-2
 森下 力 1F4-4
 森下 陽介 3B2-2
 森田 明夫 3I3-5
 森田 貴大 3D3-2
 森田 華子 2O2-2, 3B4-3
 森田 良文 1K1, 2H1-4, 3H3-5
 盛永 明啓 1M3-5
 森部 翔太 1D3-2
 森本 淳 3A2-2
 森家 大治 1O2-3
 森山 徹 1B3-1, 1B3-5, 1F4-1
 森山 成仁 1O1-4
 森山 紀之 3G2-4
 森山 裕二 1A3-3
 門田 充司 3F1, 3F1-7, 3F2

や

矢口 裕明 2N2-2, 3M1-4
 矢口 勇一 1F1-3
 安岡 洋一 1O1-6

安川 裕介 1C2-2, 1D4-4
安栗 嘉雄 3F2-2
安田 圭佑 **1E2-5**
安田 元一 **3G2-3**
安田 寿彦 3H3-3
保田 俊行 1F4-4, 1F4-7
矢田 孝志 2G2-2
柳澤 裕樹 1B4-4
柳瀬 大 **1D2-1**
矢野 和男 1B1-3, 1B4-1
矢野 賢一 3B2-6
矢野 史朗 **1G2-4**
藪 厚生 2G1-3, 3L1-1, 3L1-2, 3L1-3, 3L1-4
矢吹 慧介 **3J2-5**
藪崎 次郎 3M1-5
山内 元貴 1N1-2, **1N3-4**
山内 仁 1A3-4, 2A1-2
山内 祐輝 **2L1-3**
山川 宏 1L4-1, 1L4-4
山川 雄司 1E3-1, 2F1-1, 3M3-4
山岸 大亮 1I1-2
山岸 高士 **3A1-1**
山北 昌毅 1P1-4, *2J1, 2J2*
山口 明宏 1F4-6
山口 麻人 1H4-1
山口 慶二郎 **1B4-5**
山口 健太 1O4-4, 3P1-1, **3P2-5**
山口 亨 1L2-4, 1L2-6, 2D1-2, 2D1-3, 2D1-4
山口 智宏 1L4-6
山口 直輝 3O2-5
山口 陽之 **2C2-6**
山口 渉 **2D2-4**
山崎 一徳 **2H1-4, 3H3-5**
山崎 和広 3M1-5
山崎 公俊 2N2-2, **2N2-3, 2N2-4, 3A2-4, 3M1, 3M2-3**
山崎 達郎 3O1-2
山崎 晴喜 **2D2-5**
山崎 芳昭 1O2-2
山崎 隆太 1A1-1, 1J4-2
山下 明宏 1O3-6
山下 香緒里 3M1-5
山下 和彦 2I1-3
山下 剛史 1N2-4
山下 智輝 *1K2, 1K2-1, 1K3, 1K4, 3P1, 3P2, 3P2-5, 3P3*
山下 道央 1N3-3
山下 光雄 2K1-6
山下 光久 1D4-5, 1M4-1, 1M4-2
山下 遼 **1M4-3**
山城 貴寛 1E4-6
山田 和明 1F4-2
山田 憲嗣 2H1-5
山田 耕一 2C2-1
山田 孝治 1F2-4
山田 朱織 2M2-4
山田 大地 2O1-4
山田 達也 **2F2-2**
山田 俊郎 3F3-5
山田 大 **2K1-6**
山田 萌 **3C3-6**
大和 雅之 2K2-5
山中 恵介 **3G1-5**
山中 啓史 **1N4-2**
山西 陽子 2K1-2, 2K1-3, 2K1-5
山根 大 1B4-7
山野辺 夏樹 **3B2-4**
山本 晃生 1I3-4, 1I4-4
山本 晃大 **2N2-6**
山本 一博 2K1-3

山本 一哉 1J1-2, **3F3-2, 3F3-3**
山本 圭治郎 2C1-2
山本 将太 **1A2-1**
山本 祥太郎 3O1-4, 3O1-5
山本 貴史 3M2-3
山本 孝之 3C4-6
山本 高行 1L4-7
山本 透 *3H1, 3H2, 3H3*
山本 知仁 *1B3, 1B4-6*
山本 正樹 3B2-5
山本 雅人 1F1-2, 1F1-6, 1F2-3, 2B1-1, 2B1-2, 2B1-4, 2B1-5
山本 道雄 **3L3-6**
山本 倫也 1B4-7, 1B4-9
山本 満 1D4-7
山本 元司 1D2-4, 1H3-1, 1M3-5, 2N1-2, 3I3-8
山本 洋介 1L4-6
梁 盛澄 1O1-3

ゆ

湯浅 朋久 **1M2-2**
由井 大介 **1J2-6**
岳 涛 2K1-1
油田 信一 1A3-3, 1N2-6, 1N4-4, *1O1, 1O2, 1O2-1, 1O3, 1O4, 1O4-6, 2O1, 2O1-4, 2O2, 2O2-4, 3B1-6, 3B4-3, 3B4-5, 3O1, 3O2*
緩利 圭輔 **1O2-3**
尹 祐根 *1G3, 1G4, 1J3-3, 3K1-2*

よ

余 永 2E2-2, 3H3-2
叶 沙 1I2-3
横井 一仁 1C1-1
横井 宏季 **1K1-4**
横井 裕貴 **1M2-5**
横井 浩史 1I1-2
横尾 勇樹 2H2-1
横小路 泰義 *1E1, 1E2, 1E3, 1E3-3, 1E3-6, 2F2-5*
横島 英明 3O1-4
横田 恵助 2O2-2
横田 祥 *1L1, 1L1-2, 1L1-4, 1L1-7, 1L2, 1L3, 1L3-1, 1L3-6*
横田 忠至 1O1-4
横田 太 2H2-4
横塚 将志 *1O3, 1O3-6*
横山 智彰 3L1-3, 3L1-4
吉海 智晃 1C1-5, 1C1-6, 1C1-7, 1I1-3, 3J2-5, 3M1-4, *3M3, 3P2-4*
吉川 耕司 1A4-4
吉川 修平 **1H2-4**
吉川 恒夫 3B1-4
吉川 真 1L4-6
吉川 雅博 3K1-2, 3K1-3
吉崎 航 **1J3-2**
吉田 彩乃 **1B3-4**
吉田 英一 *1C1*
吉田 和哉 1N1-1, 1N1-2, 1N3-4, 3B2-1, 3B4-4
吉田 浩治 1A4-1
吉田 智 **2E1-5**
吉田 大輔 2O1-1
吉田 貴裕 **2E1-3**
吉田 尚水 1C3-2, 3L2-3
吉田 拓矢 1M2-2
吉田 武史 **1A2-6**
吉田 達雄 **3H2-4**
吉田 智章 1A3-3, *1O1, 1O1-2*
吉田 靖夫 3C1-4
葭谷 安正 *3L1, 3L1-7*

吉留 忠史 *2C1, 2C1-1, 2C1-2, 2C1-3, 2C1-4, 2C1-5, 2C2, 2O1-5*
吉永 悠一郎 1K3-4
吉永 祐貴 **3L1-5**
吉見 卓 1O4-4, 1O4-5, 2D2-1, 2D2-2, 2D2-3, 2E2-1, *2N1, 2N2, 2N2-5, 3A3-4, 3O2-2, 3P3-1, 3P3-2*
吉村 晃 3D3-7
吉村 眞一 2I1-3
吉村 卓真 **1M3-2**
吉村 達郎 1F4-6
吉村 陽太郎 2F1-4, **2F2-3**
吉本 佳世 2H1-5
米岡 利彦 1D4-4
米倉 健太 **1C1-1**
米崎 二郎 3H1-3
米澤 直晃 **2E2-5**
米澤 浩 1E2-2
米重 陽介 **1D4-2**
米田 郁夫 2C2-4
米陀 佳祐 **2B1-1**
米田 圭佑 **3O2-5**
米長 慎介 **1K2-2**
米村 朋子 3C2-5

の

李 昭瞳 2O2-5
李 周浩 1K2-5, 2B2-5, 2M2-3, 3A1-1, 3A1-2, *3D1, 3D1-3, 3D2, 3D3, 3D3-2, 3D3-3, 3D3-5, 3D3-7, 3G2-1*
李 忠鍾 **2O1-3**
李 涛 3B3-3
李 虎奎 **2C2-4**
力石 直也 1P3-2, **2P1-3**
劉 正勇 1E2-4
留 伯妣 1D3-5

ろ

論手 孝至 **2E1-6**

わ

若狭 恵雄 **1A1-6**
若菜 和仁 1K1-3
若林 潔 3A3-2
若林 憲一 2K1-4
若林 幸子 1K1-7
若原 拓己 **1F2-5**
脇田 優仁 *1G3, 1G4, 3K1-2*
脇田 良夫 2G2-5
脇元 修一 3J1-2
涌井 伸二 2E1-5, 2E1-6, 2E1-7
涌井 康洋 **3H3-1**
和田 一義 1C3-3, 1K4-3, *2D1, 2D1-1, 2D2*
和田 健 2G1-3
和田 光生 3F2-2
和田 史也 **2C1-2**
渡邊 輝 1O1-6
渡辺 敦志 **1N2-6, 2O2-4**
渡辺 一郎 1C2-2, 1D4-4
渡辺 嘉二郎 1O1-4
渡辺 和久 2E1-4
渡辺 桂吾 *1E4, 1E4-6, 1E4-7*
渡邊 謙太 3G2-5
渡辺 智美 1F4-2
渡邊 嵩智 2A2-2
渡邊 高広 **2I2-2**
渡辺 富夫 *1B2, 1B2-3, 1B4-7, 1B4-9*

渡辺 広樹	2H2-6
渡邊 正明	1D2-5
渡邊 正賢木	2J1-1
渡辺 美知子	1F1-1, <i>1F2</i>
渡辺 優一	1J1-1
渡辺 義浩	3M2 , 3M2-1, 3M2-2
渡辺 亮	1I4-7
渡辺 諒	1F4-1
渡邊 航	1G1-3
綿貫 啓一	3C2 , 3C2-3, 3C2-4, 3C3-3
渡會 恭平	1F2-2
王 春宝	3I3-6

Alphabetical Order

Alejandro Israel Barragan Diaz	2O1-5
Alessandro MORO	3A2-6
Alois Knoll	3P1-2
Ariki, Yasuo	2L2-2
AVCI, Ebubekir	2K2-3
Bergmann Tiest, Wouter, M.	1I4-2
Bu, Nan (卜楠)	1H2-6
Burns, Catherine, M.	2E2-7
Carson Reynolds	3M2-1
Chandrasiri, Naiwala P.	1M1-1
Chen, Weidong (陳衛東)	3G1-4
Chiguala,Echevarria,Max.Eibin	2A2-6
Dinh Tuan Tran	3D1-3
DOGO WAKOUBO JEAN	3P2-2
Garcia Ricardez, Gustavo Alfonso	1K3-6
Gu, Wenhao	1M1-3
HO, ANH-VAN	1E3-2
Hori, Takahiro	2L2-2
James 俊介 REYNOLDS	3O2-5
Jiang, Maolui (江茂奎)	3G1-4
Kappers Astrid, M.L	1I4-2
Kawamura, Hidenori	2B1-3
Konno, Yohko	2B1-3
Liew Kit How	1M2-4
Luekiatphaisan Natchapon	1E4-1
Maeba, Tomohide	1M1-3
Masashi, Shiraishi	1B3-2
Michael Jäntschi	3P1-2
Mikhail Svinin	1M3-5
Minami, Mamoru	1M1-3
Mohamad Ikhwan Alif Bin, Hashim	3G2-6
Momin, MD, Abdul	1J1-2
Nakano, Mikio	2L2-2
Nakatani, Rohei	2L2-2
NGUYEN DUY HINH	3O2-3
Nguyen, Chanh-Nghiem	2K2-3
Noh, Yohan	3I3-6
Ouyang Huimin	3C1-1
Ozasa, Yuko	2L2-2
Pham, Hang, T.T.	2M1-4
Sakti Sakriani	2L1-3
Sam, Ann, Rahok	1O4-1, 2O1-1
Sawodny, Oliver	3C3-1
Shouren Huang	3M3-3
Simanjuntak, Triwanto	1L4-2
Slamet Widodo	3F3-2
Steffen Wittmeier	3P1-2
Suzuki, Keiji	2B1-3
Thompson, Simon	1J3-3
Tsuichihara, Satoki	1K3-6
Uvet HUSEYIN	2K2-2
Wang, Hesheng (王賀昇)	3G1-4
Wasantha Samarathunga	1L2-3
WU XIQIAN	3O2-3
Xu, Huirong	1J1-1
Yamaguchi, Akihiko	1K3-6
Yanou, Akira	1M1-3
Yoji, Aizawa	1B3-2
Zeitz, Michael	3C3-1
Zhiwei HAO	2P1-1
Zhong Lei (鍾磊)	2F2-4

講演会場のご案内

会場：京都大学 吉田キャンパス（京都市左京区吉田本町）

アクセス：

JR／近鉄 京都駅から：

- 市バス 206 系統「東山通 北大路バスターミナル」行に乗車，「京大正門前」バス停にて下車
- 市バス 17 系統「河原町通 錦林車庫」行に乗車，「百万遍」バス停にて下車

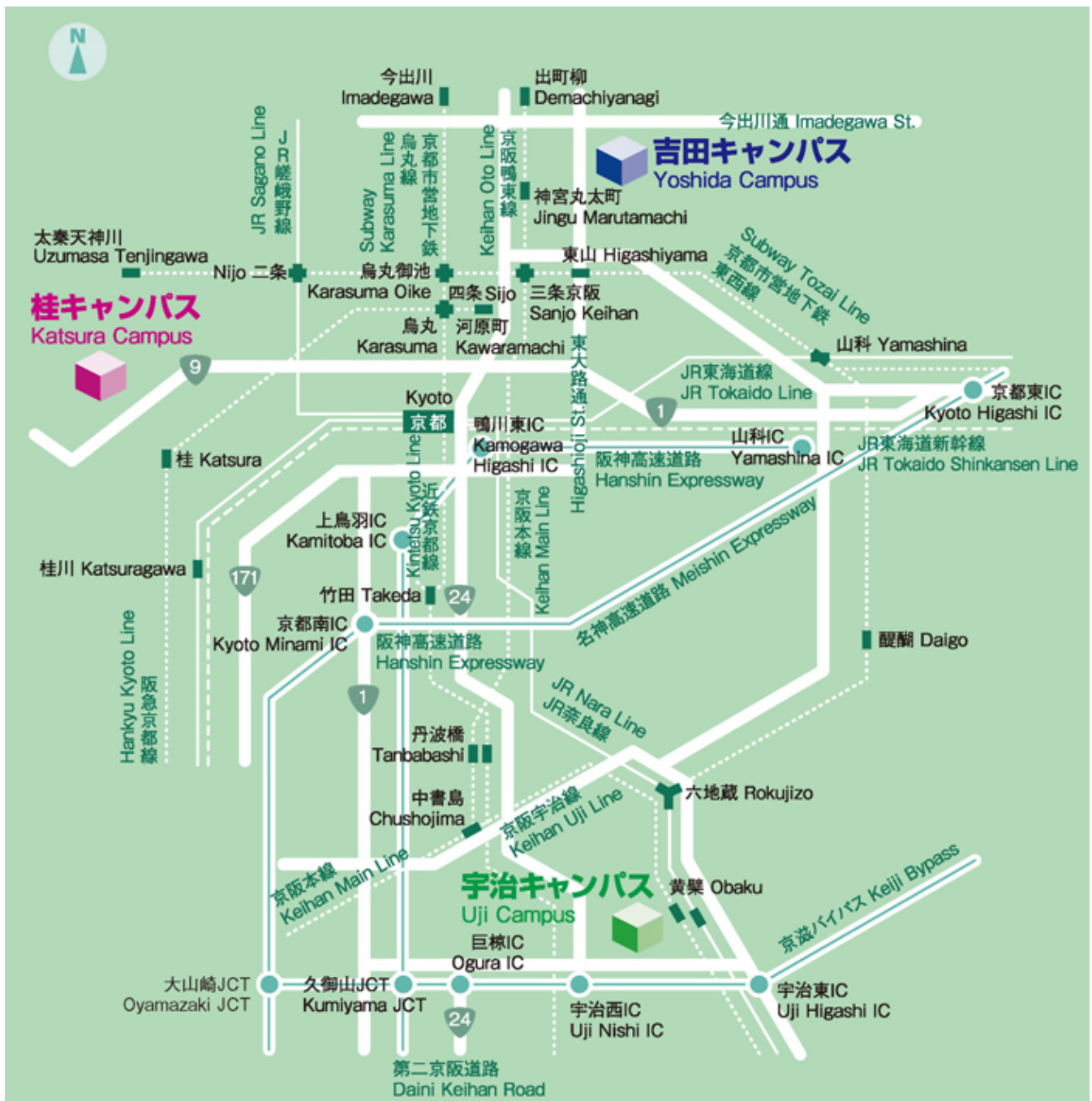
阪急 河原町駅から：

- 市バス 201 系統「祇園 百万遍」行に乗車，「京大正門前」バス停にて下車
- 市バス 31 系統「東山通 高野・岩倉」行に乗車，「京大正門前」バス停にて下車

地下鉄烏丸線 烏丸今出川駅から：

- 市バス 201 系統「百万遍・祇園」行に乗車，「京大正門前」バス停にて下車

京阪 出町柳駅から： 徒歩 20 分

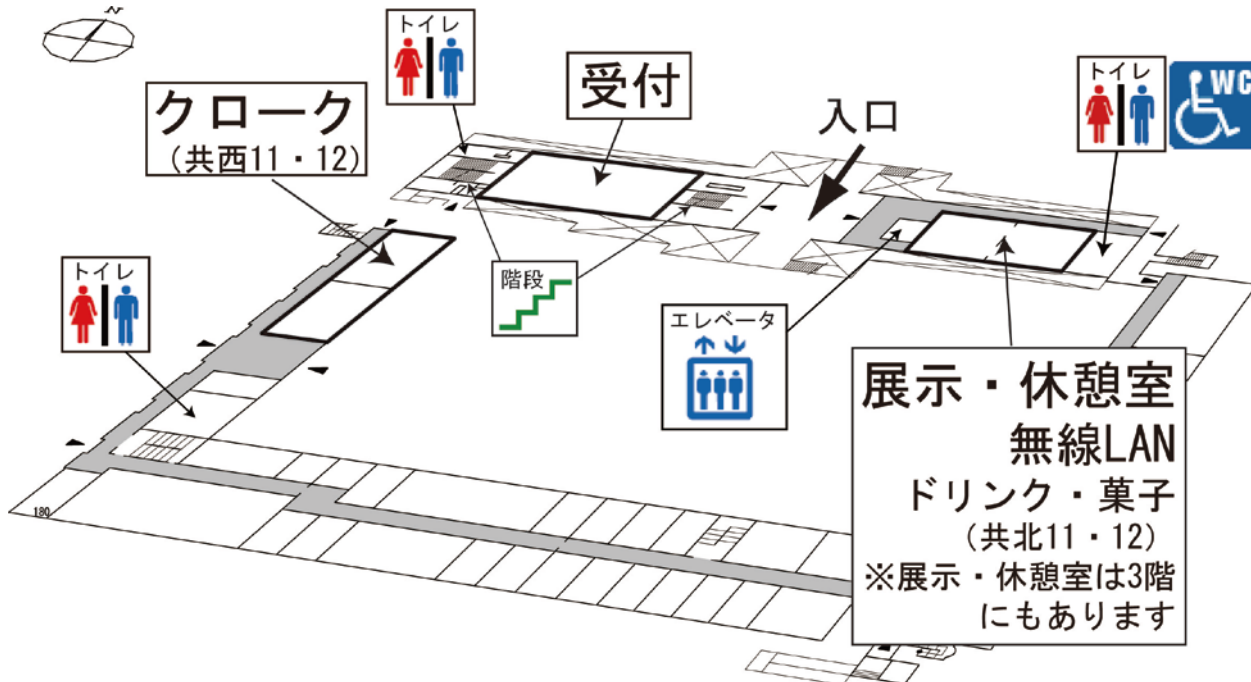


会場周辺地図

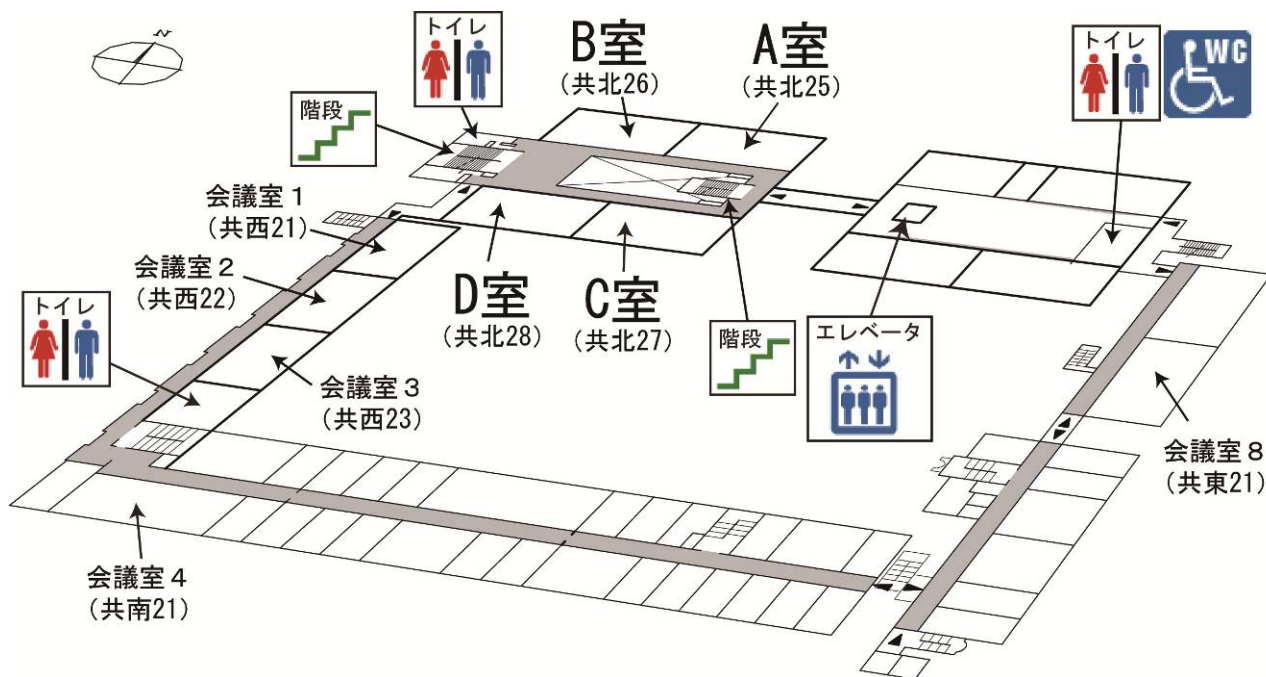


講演会場配置図

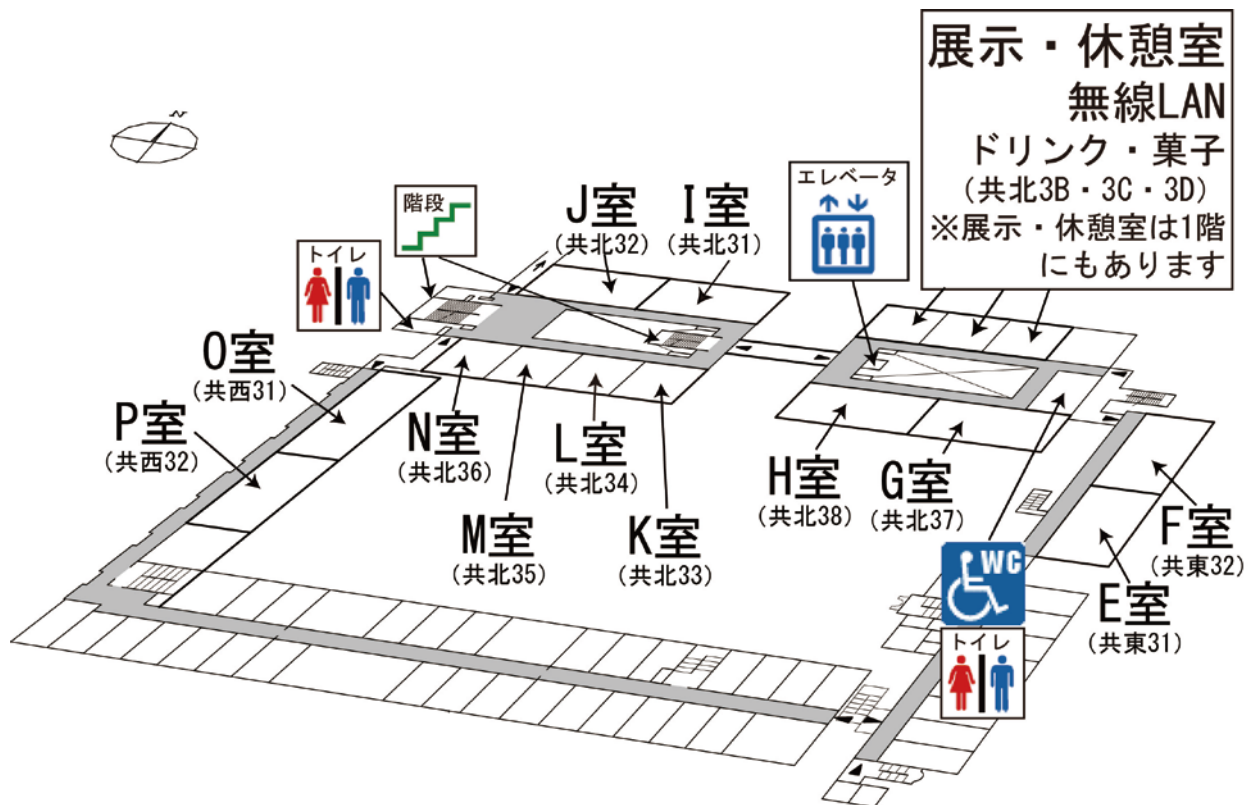
[吉田南総合館 1階] 受付, クローク, 企業展示・休憩室



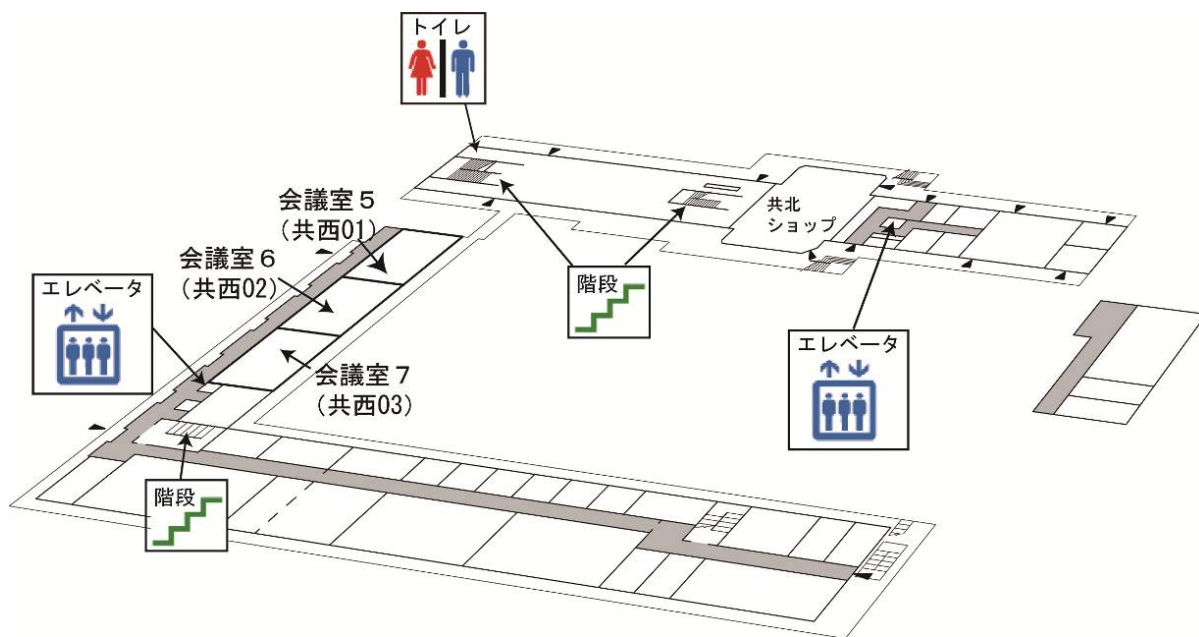
[吉田南総合館 2階] 講演室 A室~D室, 会議室



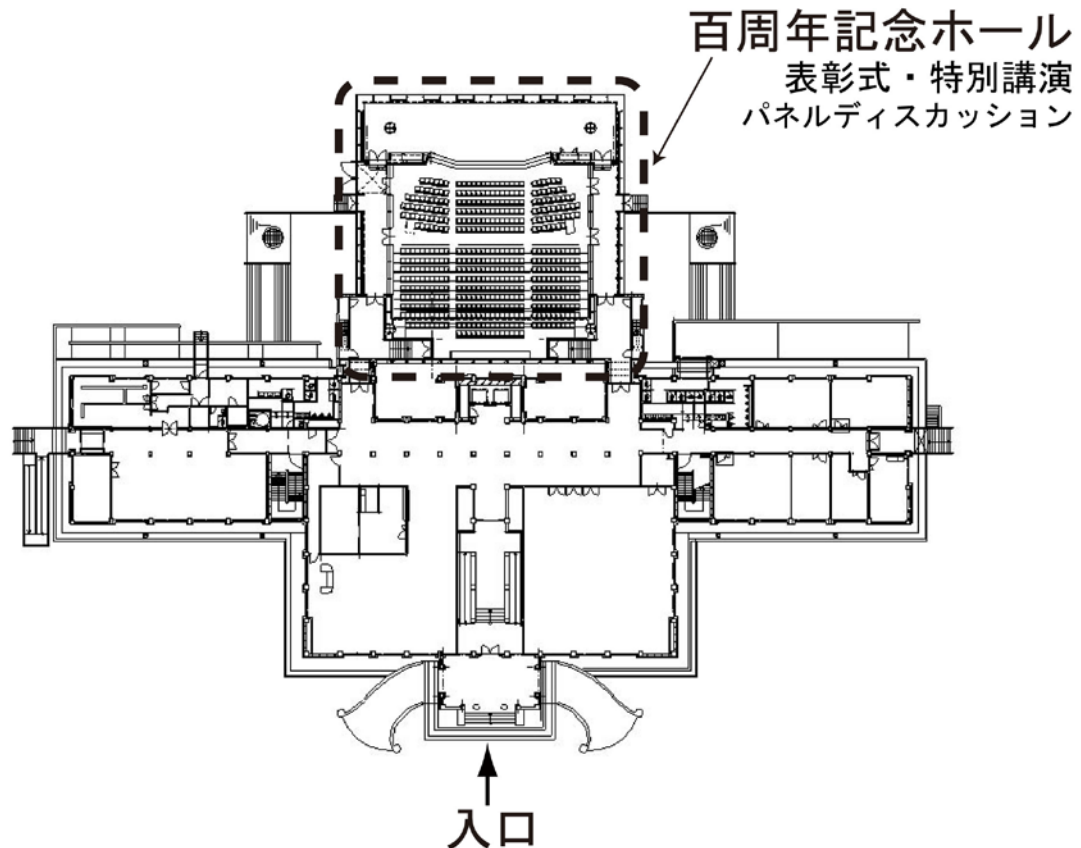
[吉田南総合館3階] 講演室E室～P室, 企業展示・休憩室



[吉田南総合館地階] 会議室



[百周年時計台記念館 1階] 表彰式・特別講演・パネルディスカッション



懇談会のご案内

日時：2011年12月24日（土） 18:30～

会場：京都ロイヤルホテル&スパ（京都市中京区河原町三条上ル）

TEL：075-223-1234 FAX：075-223-1702

（次頁の地図をご参照ください）

交通手段

○ 京阪電車の場合：

『出町柳』または『神宮丸太町』より【淀屋橋/中之島方面ゆき】に乗車、『三条』（ホテルより徒歩5分）にて下車。

・『出町柳』から乗車の場合、正門から駅まで徒歩10分+『三条』まで3分（210円）

・『神宮丸太町』から乗車の場合、正門から駅まで徒歩15分+『三条』まで2分（210円）

○ 市バスの場合：

『百万遍』より3【京都外大 松尾橋ゆき】または17【河原町通 京都駅ゆき】に乗車、『河原町三条』（ホテル南隣ファミリーマート前）にて下車、徒歩約1分（トータル約20分、バス運賃220円）。

（ただし、東大路通りではなく今出川通りの『百万遍』から乗車するように注意。また本数はそれほど多くないため、京阪電車の方が確実）

○ タクシーの場合：

ホテルまで所要時間約10分、約1000円

京都大学 ⇄ 懇談会会場(京都ロイヤルホテル&スパ) アクセスマップ

