

第23回創発システムシンポジウム ポスター講演資料

- P01 ウェアラブルデバイスを用いた食事時の同伴者有無の推定
○霧生和樹（東京大学），落合桂一，稲垣章弥，山本直樹，深澤佑介（NTT DOCOMO）
木本勝敏（NTT DOCOMO），沖村宰，寺澤悠理，前田貴記（慶應大学）
太田順（東京大学）
- P02 シンプルな力学モデルを用いた四脚ロボットの
バウンド歩容における体幹柔軟性がもたらす役割
○上村知也，青井伸也，土屋和雄，松野文俊（京都大学）
- P03 二者協調による運動学習が個の運動技能獲得に及ぼす影響
○西村鼓太郎，矢野史朗，近藤敏之（東京農工大学）
- P04 主成分分析を用いたヒトの通常歩行・ナンバ歩行に関する上肢・下肢運動の相互比較
○林祐一郎，長谷和徳（首都大学東京），矢野龍彦（桐朋学園大学）
- P05 Wi-Fiシグナルによるイベント滞在時間推定
○内種岳詞（神戸大学）
- P06 最適化手法に基づくPI2アルゴリズム
○宮下恵，廣谷亮，矢野史朗，近藤敏之（東京農工大学）
- P07 小脳梗塞ラットの歩行解析
○酒井隆太郎，船戸徹郎（電気通信大学），藤木聡一郎，浅香明子（東京大学）
青井伸也（京都大学），柳原大（東京大学）
- P08 外乱印加時の体性感覚を元にした姿勢制御に関する筋骨格シミュレーション
○上西康平，姜平（東京大学），千葉龍介，高草木薫（旭川医科大学），太田順（東京大学）
- P09 大腰筋の多関節筋機能を有した2足ロボットの開発
○進寛史，世田竜士，池本周平，細田耕（大阪大学）
- P10 ヒトの歩行・走行遷移時の筋シナジー解析
○八切宗矩，高橋弘宗，辻内伸好，伊藤彰人，大島裕子（同志社大学）
青井伸也（京都大学），船戸徹郎（電気通信大学），土屋和雄（京都大学）
- P11 逆上がりの上肢関節トルクを規定する要因
○鴻巣暁，吉岡伸輔，深代千之（東京大学）
- P12 Convolution Neural Networkを用いた再学習不要な筋電義手の制御手法
○山野井佑介，加藤龍（横浜国立大学）

- P13 ロバスト制御と探索木を用いたベイジアン強化学習
○菱沼徹, 泉田啓 (京都大学)
- P14 移動ロボットによる重量物の任意方向への傾け操作
○伊藤達真, 白藤翔平, 太田順 (東京大学)
- P15 飛び移り座屈を用いたロボットの移動に関する研究
○Mak Kwanwai, 大須賀公一 (大阪大学)
- P16 細胞群の放射線適応応答に対するエージェントベースモデルを用いた解析手法の提案
○伊藤悠真, 服部佑哉, 倉林大輔 (東京工業大学)
- P17 協調タッピングにおける タイミング制御モデルの解析
○木村和人, 長尾高利, 小川健一郎, 三宅美博 (東京工業大学)
- P18 片麻痺患者の起立動作のリハビリテーションにおける理学療法士の技能の解析
○湖上碩樹 (東京大学), Qi An (University of Tokyo), 楊濤嘉, 山川博司 (東京大学)
田村雄介, 山下淳, 浅間一 (東京大学), 山崎弘嗣 (理化学研究所)
Matti Itkonen, Fady Shibata-Alnajjar (RIKEN), 下田真吾 (理化学研究所)
木野本誠 (大阪発達総合療育センター), 服部憲明, 高橋幸治, 藤井崇典 (森之宮病院)
乙宗宏範, 宮井一郎 (森之宮病院)
- P19 歩行のslow dynamicsのモデル化
ラット神経筋骨格モデルを用いた左右分離型トレッドミル歩行の動力学シミュレーション
○藤木聡一郎 (東京大学), 青井伸也 (京都大学), 船戸徹郎 (電気通信大学)
柳原大 (東京大学), 土屋和雄 (京都大学)
- P20 無限プラント集合で表される変動に対してロバストな強化学習
泉田啓, ○大坪立サミュエル, 谷百合夏 (京都大学)
- P21 デザイン思考に基づくモジュール的認知モデルを用いたロボットパートナーシステムの開発
○禹珍碩, 久保田直行 (首都大学東京)
- P22 音場制御型ロボットナビゲーション
○角田祐輔, 枝知樹, 末岡裕一郎, 南裕樹, 大須賀公一 (大阪大学)
- P23 3次元四脚モデルを用いたPace・Trot歩容の動力学解析
○安達真永, 上村知也, 松野文俊 (京都大学)
- P24 3者間コミュニケーションにおける聞き手間の相互作用が
話し手-聞き手間の身体同調に及ぼす影響
○佐藤智哉, 方暁借, 小川健太郎, 三宅美博 (東京工業大学)
- P25 ヒューマノイドロボットによるバランス制御のためのJacobi行列推定にもとづく制御則生成
○山本好晃, 皆川正太郎, 小林祐一 (静岡大学), 高野渉 (東京大学)