

2026年3月17日（火） 10:00-12:00（発表20分，質疑応答10分）

1A Award Session 1

- 1A1 擬似計測を用いたLidar Inertial Odometryによる退化環境における自己位置推定
○友納正裕（千葉工業大学）
Self-Localization in Degenerate Environments Using Lidar Inertial Odometry with Pseudo-Measurements
○Masahiro Tomono (Chiba Institute of Technology)
- 1A2 GPUを利用したReservoir Stein Particle Filterによる点群6自由度モンテカルロSLAM
○中尾拓道（筑波大学），小出健司（産業技術総合研究所），高野瀬碧輝（産業技術総合研究所），大石修士（産業技術総合研究所），横塚将志（産業技術総合研究所），伊達央（筑波大学）
Range-based 6-DoF Monte Carlo SLAM with Reservoir Stein Particle Filter on GPU
○Takumi Nakao (University of Tsukuba), Kenji Koide (AIST), Aoki Takanose (AIST), Shuji Oishi (AIST), Masashi Yokozuka (AIST), Hisashi Date (University of Tsukuba)
- 1A3 CUBE-LIO : LiDAR の反射強度を活用したキューブマップベースのLiDAR 慣性オドメトリ
○劉陽（パナソニック アドバンステクノロジー株式会社），山本和成（パナソニック アドバンステクノロジー株式会社），松井敦史（パナソニック アドバンステクノロジー株式会社），高橋三郎（パナソニック アドバンステクノロジー株式会社），阿部敏久（パナソニック アドバンステクノロジー株式会社）
CUBE-LIO: Intensity-Assisted Cubemap Projection for LiDAR-Inertial Odometry
○Yang LIU (Panasonic Advanced Technology), Kazushige YAMAMOTO (Panasonic Advanced Technology), Atsushi MATSUI (Panasonic Advanced Technology), Saburo TAKAHASHI (Panasonic Advanced Technology), Toshihisa ABE (Panasonic Advanced Technology)
- 1A4 GNSSアンビグイティ整数化を統合した衛星状態推定型グラフ最適化による自己位置推定
○鈴木太郎（千葉工業大学）
Position Estimation via Satellite State-Aware Graph Optimization Integrating GNSS Ambiguity Resolution
○Taro Suzuki (Chiba Institute of Technology)

1B セグメンテーション

- 1B1 3D Lidar 点群の特性を考慮した地面検出と物体セグメンテーション
○田中拓真（明治大学），原祥亮（千葉工業大学），黒田洋司（明治大学）
Ground Detection and Object Segmentation Considering 3D Lidar Point Cloud Properties
○Takuma Tanaka (Meiji University), Yoshitaka Hara (Chiba Institute of Technology), Yoji Kuroda (Meiji University)
- 1B2 点群セマンティックセグメンテーションにおける半教師あり学習と地図アノテーションを用いた異なる Lidar へのドメイン適応
○中西創（明治大学），原祥亮（千葉工業大学），黒田洋司（明治大学）
Domain Adaptation to Different Lidars using Semi-Supervised Learning with Map Annotation in Point Cloud Semantic Segmentation
○So Nakanishi (Meiji University), Yoshitaka Hara (Chiba Institute of Technology), Yoji Kuroda (Meiji University)
- 1B3 カメラ画像のラベル投影を訓練データとした Lidar 点群のセマンティックセグメンテーションの学習
○宮川慶（法政大学），原祥亮（千葉工業大学），中村壮亮（法政大学）
Learning of Lidar Point Cloud Semantic Segmentation using Camera Image Label Projection as Training Data
○Kei Miyagawa (Hosei University), Yoshitaka Hara (Chiba Institute of Technology), Sousuke Nakamura (Hosei University)
- 1B4 空間ノードを介した意味的共起の割り当てによる高精度なシーン分割
○軍司健太（東北大学），大野和則（東北大学），田所諭（東北大学）
Scene Partitioning Using 3D Scene Graphs by Integrating Spatial Nodes and Semantic Co-occurrence
○Kenta Gunji (Tohoku university), Kazunori Ohno (Tohoku university), Satoshi Tadokoro (Tohoku university)

1C マニピュレーション 1

- 1C1 セルフサーベイ発表：Priority-based state machine synthesis that relaxes behavior design of multi-arm manipulators in dynamic environments
○大西祐輝（千葉工業大学），三平満司（東京科学大学）
Self-survey Presentation: Priority-based state machine synthesis that relaxes behavior design of multi-arm manipulators in dynamic environments
○Yuki Onishi (Chiba Institute of Technology), Mitsuji Sampei (Institute of Science Tokyo)
- 1C2 人間マルチロボット協調操作のリアルタイム・高精度化に向けたキャリブレーション・骨格推定
○井手俊太（東京大学），村上健一（東京大学），山川雄司（東京大学）
Calibration and Skeleton Estimation Towards Real-time, High-accuracy Human-Multi-Robot Collaborative manipulation
○Shunta IDE (The University of Tokyo), Kenichi Murakami (The University of Tokyo), Yuji Yamakawa (The University of Tokyo)
- 1C3 マニピュレータ動作生成のための分布シフトに頑健な学習手法
○田中祐里奈（東京理科大学），守屋洸希（東京理科大学），荒井翔悟（東京理科大学）
Distribution-Shift Robust Learning for Manipulator Motion-Generation
○Yurina Tanaka (Tokyo University of Science), Koki Moriya (Tokyo University of Science), Shogo Arai (Tokyo University of Science)
- 1C4 モバイルマニピュレータによる動作集合を用いた多種類ドアの開閉オペレーション
○山口裕資（東京理科大学），荒井翔悟（東京理科大学）
Motion-Set Based Door Opening and Closing Operations for Multiple Door Types by a Mobile Manipulator
○Yusuke Yamaguchi (Tokyo University of Science), Shogo Arai (Tokyo University of Science)

1D 制御

- 1D1 セルフサーベイ発表：Design and experimental verification of a hoverable quadrotor composed of only clockwise rotors
○伊藤匠（東京科学大学），船田陸（東京科学大学），持田峻佑（群馬大学），川越貴啓（アズビル株式会社），伊吹竜也（明治大学），三平満司（東京科学大学）
Self-survey Presentation: Design and experimental verification of a hoverable quadrotor composed of only clockwise rotors
○Takumi Ito (Institute of Science Tokyo), Riku Funada (Institute of Science Tokyo), Shunsuke Mochida (Gunma University), Takahiro Kawagoe (Azbil Corporation), Tatsuya Ibuki (Meiji University), Mitsuji Sampei (Institute of Science Tokyo)
- 1D2 ピーク接触力低減のための非線形モデル予測インピーダンス制御
ー一次元ロボットアームモデルによる検証ー
○劉建（北海道大学），妹尾拓（北海道大学），近野敦（北海道大学）
Nonlinear Model Predictive Impedance Control for Reducing Peak Contact Forces
-Validation with a Simplified 1-DOF Robotic Arm Model-
○Jian LIU (Hokkaido University), Taku SENOO (Hokkaido University), Atsushi KONNO (Hokkaido University)
- 1D3 ヒューマノイドのカセンサを持たない部位に加わる力の推定値ベースド制御
○青山祐之介（筑波大学），メヘディベナレグ（産総研），アルノデモン（産総研），金広文男（産総研）
Estimation-based control of forces applied to parts of humanoids that do not have force sensors
○Yunosuke Aoyama (University of Tsukuba), Mehdi Benallegue (AIST), Arnaud Demont (AIST), Fumio Kanehiro (AIST)
- 1D4 N+1型ワイヤ駆動系の減速機摩擦を考慮した関節トルク増大のための時分割補償制御
○川上真司（オムロン株式会社），阿部将佳（オムロン株式会社），塚田将平（オムロン株式会社），森泰元（オムロン株式会社），沖賢太郎（オムロン株式会社），青木友哉（オムロン株式会社），杉原知道（オムロン株式会社）
Time-Division Compensation Control for Increasing Joint Torque Considering Gear Friction in an N+1 Wire-Driven System
○Shinji Kawakami (OMRON Corporation), Masayoshi Abe (OMRON Corporation), Shohei Tsukada (OMRON Corporation), Yasumoto Mori (OMRON Corporation), Kentaro Oki (OMRON Corporation), Tomoya Aoki (OMRON Corporation), Tomomichi Sugihara (OMRON Corporation)

2026年3月17日（火）13:00-14:30（発表20分，質疑応答10分）

2A Award Session 2

- 2A1 移動ロボットの自己位置推定のためのベクトル量子化による3次元占有格子地図の圧縮
○船井涼（千葉工業大学），林原靖男（千葉工業大学），上田隆一（千葉工業大学）
Compression of 3D Occupancy Grid Maps for Mobile Robot Localization using Vector Quantization
○Ryo Funai (Chiba Institute of Technology), Yasuo Hayashibara (Chiba Institute of Technology), Ryuichi Ueda (Chiba Institute of Technology)
- 2A2 Dual Quadric表現を用いた動的物体追跡とRGB-D・IMU制約の密結合によるオドメトリ推定
○島田豊藏（豊橋技術科学大学），小出健司（産業技術総合研究所），高野瀬碧輝（産業技術総合研究所），大石修士（産業技術総合研究所），横塚将志（産業技術総合研究所），三浦純（豊橋技術科学大学）
Tightly-Coupled Dynamic Object Tracking and RGB-D Inertial Odometry Estimation with Dual Quadrics
○Toyozo Shimada (Toyohashi Univ. of Technology), Kenji Koide (AIST), Aoki Takanose (AIST), Shuji Oishi (AIST), Masashi Yokozuka (AIST), Jun Miura (Toyohashi Univ. of Technology)
- 2A3 非舗装路面におけるトラクタ牽引力増強のための走行補助機構の開発
ー付け足し可能な駆動輪ユニットによる牽引力増強効果のスケールモデルでの検証ー
○泉沢天（東京大学），七久保萌（東京大学），本田功輝（東京大学），笹部高史（株式会社クボタ），坂野倫洋（株式会社クボタ），石見憲一（株式会社クボタ），福井類（東京大学）
Development of a Drive Assist Mechanism for Traction Enhancement of Tractor on Unpaved Road
-Scale Model-based Verification of Traction Enhancement by Additive Driving Wheel Units-
○Takuten Izumi (The University of Tokyo), Moe Nanakubo (The University of Tokyo), Koki Honda (The University of Tokyo), Takashi Sasabe (Kubota Corporation), Tomoyoshi Sakano (Kubota Corporation), Kenichi Iwami (Kubota Corporation), Rui Fukui (The University of Tokyo)

2B 画像処理

- 2B1 家電解体工程におけるマニピュレータを用いた配線切断の自動化
○松下璃衣菜（東京理科大学），佐藤太亮（東京理科大学），荒井翔悟（東京理科大学），松田源一郎（パナソニックホールディングス株式会社），濱田真吾（パナソニックホールディングス株式会社），石倉智貴（パナソニックホールディングス株式会社）
Automation of Wiring Cutting Using a Manipulator in Processes of Home Appliance Disassembly
○Riina Matsushita (Tokyo University of Science), Taisuke Sato (Tokyo University of Science), Shogo Arai (Tokyo University of Science), Genichiro Matsuda (Panasonic Holdings Corporation), Shingo Hamada (Panasonic Holdings Corporation), Tomoki Ishikura (Panasonic Holdings Corporation)
- 2B2 REVISE フレームワークにおけるロバストな個人識別のためのリアルタイムハイブリッド顔認識・追跡
○ブラジナ アーノルド（法政大学），彌富仁（法政大学），中村壮亮（法政大学）
Real-Time Hybrid Face Recognition and Tracking for Robust Individual Identification in the ReViSE Framework
○Arnold Prajna (Hosei University), Hitoshi Iyatomi (Hosei University), Sousuke Nakamura (Hosei University)
- 2B3 ボリュームトリックスタジオにおける制作支援システムの検討
ー仮想カメラのプレビジュアル化ー
○加藤大一郎（NHK財団），吉野数馬（NHK放送技術研究所），廣島俊枝（NHK放送技術研究所），富山仁博（NHK放送技術研究所）
A study of production support system for volumetric studio
-Virtual camera previsualization-
○Daiichiro Kato (NHK Foundation), Kazuma Yoshino (NHK), Toshie Hiroshima (NHK), Kimihiro Tomiyama (NHK)

2C マニピュレーション 2

- 2C1 天板付きかつ密配架状態の書架におけるマニピュレータを用いた書籍入出庫自動化
○伊藤紘成（東京理科大学），金子凌星（東京理科大学），荒井翔悟（東京理科大学）
Automation of Book Retrieval and Storage Using a Manipulator in Top-Covered and Dense Bookshelves
○Kosei Ito (Tokyo University of Science), Ryosei Kaneko (Tokyo University of Science), Shogo Arai (Tokyo University of Science)
- 2C2 回転ループ紐機構（MLSL）を用いた柔軟マニピュレーションの基礎特性
○木野仁（中京大学），上木一（中京大学），高橋寛人（中京大学）
Fundamental Properties of Flexible Manipulation with a Motorized Looped-String Launcher (MLSL)
○Hitoshi Kino (Chukyo Univ.), Hajime Uwagi (Chukyo Univ.), Hiroto Takahashi (Chukyo Univ.)
- 2C3 エアホッケーロボットにおける複数パucksの位相分離制御
○福田龍之介（千葉大学），新崎広人（千葉大学），小栗爽楽（千葉大学），並木明夫（千葉大学）
Phase Separation Control of Multiple Pucks in an Air Hockey Robot
○Ryunosuke Fukuda (Chiba University), Hiroto Arasaki (Chiba University), Sora Oguri (Chiba University), Akio Namiki (Chiba University)

2D 飛行ロボット

- 2D1 セルフサーベイ発表：Development of test method for evaluation of UAS mobility capability in GNSS-denied environment
○山田大地（日本原子力研究開発機構），阿部浩之（株式会社 アセンド），大金一二（新潟工科大学），川端邦明（日本原子力研究開発機構）
Self-survey Presentation: Development of test method for evaluation of UAS mobility capability in GNSS-denied environment
○Taichi Yamada (Japan Atomic Energy Agency), Hiroyuki Abe (Ascend Co., Ltd.), Katsuji Ogane (Nigata Institute of Technology), Kuniaki Kawabata (Japan Atomic Energy Agency)
- 2D2 生成画像の平均テンプレートを用いたPOC-IC-LKの動的遷移によるドローン自動着陸
○加藤凌太（三菱電機株式会社），南本高志（三菱電機株式会社），寺園大悟（東北大学大学院），千葉直也（東北大学大学院），鏡慎吾（東北大学大学院），橋本浩一（Tohoku University）
Autonomous UAV Landing by Dynamically Switching POC and IC-LK with a Generated-Image Average Template
○Ryota Kato (MitsubishiElectric), Takashi Nammoto (MitsubishiElectric), Daigo Terazono (Tohoku University), Naoya Chiba (Tohoku University), Shingo Kagami (Tohoku University), Koichi Hashimoto (Tohoku University)
- 2D3 ドローン聴覚に基づくアクティブ音響センシングの路面状態把握への応用
○城田和依（東京科学大学），干場功太郎（東京科学大学），山浦弘（東京科学大学）
Measurement of road surface condition using drone audition-based active acoustic sensing
○Kai Shirota (Science Tokyo), Kotaro Hoshiba (Science Tokyo), Hiroshi Yamaura (Science Tokyo)

2026年3月17日（火）14:45-16:15（発表20分，質疑応答10分）

3A Award Session 3

- 3A1 匂い源探索のための昆虫の匂い濃度依存的な速度調整メカニズムのモデル化
○関和諒子（明治大学），伊吹竜也（明治大学），志垣俊介（国立情報学研究所）
Modeling of Moth-Inspired Odor Concentration-Dependent Velocity Modulation Mechanism for Odor Source Localization
○Ryoko Sekiwa (Meiji Univ.), Tatsuya Ibuki (Meiji Univ.), Shunsuke Shigaki (NII)
- 3A2 相似変換群とポアンカレ方程式による膨張・収縮するソフトロボットの動力学
○工藤大和（東京大学），石垣泰暉（東京理科大学），鮎澤光（産業技術総合研究所），山本江（東京大学）
Dynamics of Expanding and Contracting Soft Robots using Similarity Transformation Group and Poincare's Equation
○Yamato Kudo (University of Tokyo), Taiki Ishigaki (Tokyo University of Science), Ko Ayusawa (AIST), Ko Yamamoto (University of Tokyo)
- 3A3 高階時間微分を考慮した多リンク系の順・逆運動最適化
○石垣泰暉（東京理科大学），鮎澤光（産業技術総合研究所），吉田英一（東京理科大学）
Direct and Inverse Motion Optimization Including High-Order Time Differentiation for Multi-link System
○Taiki Ishigaki (Tokyo University of Science), Ko Ayusawa (AIST), Eiichi Yoshida (Tokyo University of Science)

3B 自己位置推定・SLAM 1

- 3B1 周期性特徴に基づくIMU運動モデルのオンライン学習による密結合LiDAR-IMU移動量推定
○藤本和志（立命館大学），小出健司（産業技術総合研究所），大河原拓（産業技術総合研究所），高野瀬碧輝（産業技術総合研究所），大石修士（産業技術総合研究所），横塚将志（産業技術総合研究所），西尾信彦（立命館大学）
Tightly Coupled LiDAR-IMU Odometry Using Online Learning of IMU Motion Model based on Periodic Features.
○Kazushi Fujimoto (Ritsumeikan University), Kenji Koide (AIST), Taku Okawara (AIST), Aoki Takanose (AIST), Shuji Oishi (AIST), Masashi Yokozuka (AIST), Nobuhiko Nishio (Ritsumeikan University)
- 3B2 特徴抽出とマッチングを用いた Visual Localization の評価
○大竹悠也（法政大学），原祥亮（千葉工業大学），中村壮亮（法政大学）
Evaluation of Visual Localization using Feature Extraction and Matching
○Yuya Otake (Hosei University), Yoshitaka Hara (Chiba Institute of Technology), Sousuke Nakamura (Hosei University)
- 3B3 Wi-Fi CSIのMUSIC法を用いた位相回転停止手法
○池野航太（東北大学），小出健司（産総研），高野瀬碧輝（産総研），大石修士（産総研），横塚将志（産総研），宇野健太郎（東北大学），吉田和哉（東北大学）
Phase Rotation Correction Using MUSIC Algorithm for Wi-Fi CSI
○Kota Ikeno (Tohoku University), Kenji Koide (AIST), Aoki Takanose (AIST), Shuji Oishi (AIST), Masashi Yokozuka (AIST), Kentaro Uno (Tohoku University), Kazuya Yoshida (Tohoku University)

3C ハンド

- 3C1 形状適合可能な凍結把持および吸着把持を行うグリップの開発
○柳澤拓馬（金沢大学），西村育寛（金沢大学），鈴木陽介（金沢大学），辻徳生（金沢大学），渡辺哲陽（金沢大学）
Development of a gripper for shape-adaptable freezing and suction gripping
○Takuma Yanagisawa (Kanazawa University), Toshihiro Nishimura (Kanazawa University), Yosuke Suzuki (Kanazawa University), Tokuo Tsuji (Kanazawa University), Tetsuyou Watanabe (Kanazawa University)
- 3C2 高速ロボットハンドを用いた機械学習に基づくねじ緩み検査システムの開発
○眞柄幸弘（北海道大学），妹尾拓（北海道大学），近野敦（北海道大学）
Development of a screw loosening inspection system based on machine learning using a high-speed robot hand
○Yukihiro Magara (Hokkaido University), Taku Senoo (Hokkaido University), Atsushi Konno (Hokkaido University)
- 3C3 多方向屈曲関節メカニズム
○Maira Omar（大阪大学），Chiranthan KRISHNAPPA（大阪大学），前川 宙穂（大阪大学），三宅 章太（大阪大学），阿部一樹（大阪大学），渡辺将広（大阪大学），多田隈 建二郎（大阪大学）
Joint Mechanism with Offset for Multi-Directional Bending
○Maira Omar (Osaka University), Chiranthan KRISHNAPPA (Osaka University), Soraho Maekawa (Osaka University), Shota Miyake (Osaka University), Kazuki Abe (Osaka University), Masahiro Watanabe (Osaka University), Kenjiro Tadakuma (Osaka University)

3D 脚移動ロボット

- 3D1 セルフサーベイ発表：Simulation of autonomous rhythm and gait generation in quadrupedal locomotion with hindlegs
○木村浩（京都工芸繊維大学），モフロア クリストフ（フラウンホーファー研究所）
Self-survey Presentation: Simulation of autonomous rhythm and gait generation in quadrupedal locomotion with hindlegs
○Hiroshi Kimura (Kyoto Institute of Technology), Christophe Maufroy (Fraunhofer Institute IPA)
- 3D2 Woven City における階段や立体交差を含む3次元環境での四脚車輪ロボットの自律走行
○村田悠稀（トヨタ自動車），棚橋和真（トヨタ自動車），原祥亮（千葉工業大学），鈴木太郎（千葉工業大学），汐月大志（トヨタ自動車），須田理央（トヨタ自動車）
Autonomous Navigation for Wheeled Quadruped Robots in 3D Environments of Woven City including Stairs and Overpasses
○Yuki MURATA (TOYOTA), Kazuma TANAHASHI (TOYOTA), Yoshitaka HARA (Chiba Institute of Technology), Taro SUZUKI (Chiba Institute of Technology), Taishi SHIOTSUKI (TOYOTA), Rio SUDA (TOYOTA)
- 3D3 浮力を用いた非転倒型バルーン二足歩行ロボットの歩行安定化メカニズムに関する実験的検証
○水上憲明（東京国際工科専門職大学），荒金匡徳（東京国際工科専門職大学），西田麻美（東京国際工科専門職大学）
Experimental Investigation of the Walking Stabilization Mechanism in a Buoyancy-Assisted Non-fallable Balloon Biped Robot
○Noriaki Mizukami (IPUT), Masanori Aragane (IPUT), Mami Nishida (IPUT)

2026年3月17日（火）16:30-18:00（発表20分，質疑応答10分）

4A モデリング・シミュレーション

- 4A1 ヒューマノイドロボット動作生成に向けた可操作性解析による家庭内収納動作の動作特徴抽出
○吉川萌海（福井大学），築地原里樹（福井大学），高橋泰岳（福井大学）
Extraction of Motion Features in Household Storage Tasks based on Manipulability for Humanoid Robot Motion Generation
○Moemi Yoshikawa (University of Fukui), Satoki Tsuichihara (University of Fukui), Yasutake Takahashi (University of Fukui)
- 4A2 マルチスケール歩行者流モデルの学習結果に基づくデータ補間と渋谷スクランブル交差点を対象としたシミュレーション
○櫻井彬光（東京大学），梶尾直哉（東京大学），山本江（東京大学）
Data Interpolation Based on Learning Results of a Multi-Scale Pedestrian Flow Model and Simulation Assuming Shibuya Scramble Crossing
○AKihiro Sakurai (University of Tokyo), Naoya Kajio (University of Tokyo), Ko Yamamoto (University of Tokyo)
- 4A3 Group Attentionによる社会的関係性を考慮した歩行者流シミュレーション
○梶尾直哉（東京大学），山本江（東京大学）
A Pedestrian Flow Simulation Incorporating Social Relations with Group Attention
○Naoya Kajio (the University of Tokyo), Ko Yamamoto (the University of Tokyo)

4B 自己位置推定・SLAM 2

- 4B1 位置サンプリングに基づく整数アンビグイティ拘束を有するRTK-GNSS/IMU密結合による位置推定
○高野瀬碧輝（産業技術総合研究所），小出健司（産業技術総合研究所），大河原拓（産業技術総合研究所），大石修士（産業技術総合研究所），横塚将志（産業技術総合研究所）
Tightly-Coupled RTK-GNSS/IMU Position Estimation with Integer Ambiguity Constraints Based on Position Sampling
○Aoki Takanose (National Institute of Advanced), Kenji Koide (National Institute of Advanced), Taku Okawara (National Institute of Advanced), Shuji Oishi (National Institute of Advanced), Masashi Yokozuka (National Institute of Advanced)
- 4B2 オブジェクト分布記述子を用いた明暗差に頑健なvSLAMのループとじ込み
○杉山彰太郎（明治大学），黒田洋司（明治大学）
Robust Loop Closure of vSLAM in High Contrast Environment based on Object Distribution Descriptors
○Shotaro Sugiyama (Meiji University), Youji Kuroda (Meiji University)
- 4B3 SfM および単眼Visual SLAM の定量評価：COLMAP, GLOMAP, ORB-SLAM3, DROID-SLAM, DPVO, DPV-SLAM
○足立一貴（法政大学），張文政（法政大学），原祥堯（千葉工業大学），中村壮亮（法政大学）
Quantitative Evaluation of SfM and Monocular Visual SLAM: COLMAP, GLOMAP, ORB-SLAM3, DROID-SLAM, DPVO, and DPV-SLAM
○Kazuki Adachi (Hosei University), Wenzheng Zhang (Hosei University), Yoshitaka Hara (Chiba Institute of Technology), Sousuke Nakamura (Hosei University)

4C 機構

- 4C1 連続繊維挿入による3Dプリント造形物の耐吸湿性の評価
○松下倫太郎（千葉工業大学），太田祐介（千葉工業大学）
Evaluation of Hygroscopic Resistance of 3D Printed Parts with Continuous Fiber Insertion
○Rintaro MATSUSHITA (Chiba Institute of Technology), Yusuke OTA (Chiba Institute of Technology)
- 4C2 重量物の位置決めのための6自由度パラレルワイヤ懸垂機構の設計
○阿部真之（東京科学大学），小椋優（株式会社IHI），武田行生（東京科学大学），菅原雄介（東京科学大学）
Design of 6-DOF Cable-Suspended Parallel Robot for Heavy Object Positioning
○Masayuki Abe (Institute of Science Tokyo), Yu Ogura (IHI Corporation), Yukio Takeda (Institute of Science Tokyo), Yusuke Sugahara (Institute of Science Tokyo)
- 4C3 ドローンによる接触作業のための不安定化抑制機構の開発
○岸山晴飛（千葉大学），鈴木智（千葉大学）
Development of an Instability Suppression Mechanism for Contact Tasks by Drone
○Haruto Kishiyama (Chiba Univ.), Satoshi Suzuki (Chiba Univ.)

4D 車輪移動ロボット

- 4D1 差動2輪ローバのための扇形を用いたwheel-leggedの自然地形におけるパラメータ最適化
○鎌田祥太郎（中央大学理工学研究科電気電子情報通信工学専攻），坂本康輔（中央大学研究開発機構），國井康晴（中央大学理工学部）
Parameter Optimization of Fan-Shaped Wheel-Legged Mechanisms for a Differential Two-Wheel Rover on Natural Terrain
○Sakitaro KAMATA (Chuo University), Kosuke SAKAMOTO (Chuo University), Yasuharu KUNII (Chuo University)
- 4D2 車輪型不整地走行ロボットの自己教師あり学習に基づく走行可能性推定
○川瀬愛香（明治大学），高橋一貴（明治大学），黒田洋司（明治大学）
Traversability Estimation using Self-Supervised Learning for Wheeled Robots on Unstructured Terrain
○Aika Kawase (Meiji University), Kazuki Takahashi (Meiji University), Yoji Kuroda (Meiji University)
- 4D3 天井裏検査を行う狭小空間移動可能な6輪ロボットの提案・開発
○加藤恵輔（明治大学），山田駿（明治大学大学院），久保仁志（三機工業株式会社）
Proposal and development of 6-wheeled robot moving in narrow spaces of ceilings for inspection
○Keisuke Kato (Meiji university), Shun Yamada (Meiji univ. graduate school), Satoshi Kubo (Sanki engineering co.,ltd.)

2026年3月18日（水）8:30-10:30（発表20分，質疑応答10分）

5A 学習

- 5A1 最適性条件付きモデルによる部分観測問題の効率的予測
○小林泰介（国立情報学研究所/総合研究大学院大学），神孝典（国立情報学研究所/総合研究大学院大学），鶴峯義久（奈良先端科学技術大学院大学），松原崇充（奈良先端科学技術大学院大学）
Efficient Prediction of Partially Observable Problems with Optimality-conditioned Models
○Taisuke Kobayashi (NII/SOKENDAI), Takanori Jin (NII/SOKENDAI), Yoshihisa Tsurumine (NAIST), Takamitsu Matsubara (NAIST)
- 5A2 タグボート曳航支援におけるCOLREGs準拠の衝突回避
○山中直人（国立情報研/総研大），小林泰介（国立情報研/総研大）
Tugboat-Assisted Towing with COLREGs-Compliant Collision Avoidance
○Naoto Yamanaka (NII/SOKENDAI), Taisuke Kobayashi (NII/SOKENDAI)
- 5A3 DPV-SLAM における AnyLoc を用いた学習ベースのループ検出
○張文政（法政大学），足立一貴（法政大学），原祥亮（千葉工業大学），中村壮亮（法政大学）
Learning-based Loop Detection using AnyLoc in DPV-SLAM
○Wenzheng Zhang (Hosei University), Kazuki Adachi (Hosei University), Yoshitaka Hara (Chiba Institute of Technology), Sousuke Nakamura (Hosei University)
- 5A4 ロボットの身体構造への汎用性を考慮したGNNに基づくニューラル運動モデルによるオドメトリ推定
○大河原拓（産業技術総合研究所），高野瀬碧輝（産業技術総合研究所），小出健司（産業技術総合研究所），大石修士（産業技術総合研究所），横塚将志（産業技術総合研究所）
Odometry Estimation with GNN-based Neural Kinematic Models Incorporating Robot Embodiments
○Taku Okawara (AIST), Aoki Takanose (AIST), Kenji Koide (AIST), Shuji Oishi (AIST), Masashi Yokozuka (AIST)

5B トポロジカルマップ

- 5B1 カメラのループ拘束と IMU の進行方位拘束に基づく最適化によるトポロジカルマップの構築
○中尾天哉（明治大学），原祥亮（千葉工業大学），黒田洋司（明治大学）
Topological Mapping with Optimization based on Camera Loop Constraints and IMU Heading Constraints
○Takaya Nakao (Meiji University), Yoshitaka Hara (Chiba Institute of Technology), Yoji Kuroda (Meiji University)
- 5B2 全周画像のパノラマシフトと空間的一貫性チェックを用いた視覚場所認識によるトポロジカルマップの構築
○津越大貴（明治大学），原祥亮（千葉工業大学），黒田洋司（明治大学）
Topological Mapping with Visual Place Recognition using Panoramic Image Shift and Spatial Consistency Check
○Hiroki Tsukoshi (Meiji University), Yoshitaka Hara (Chiba Institute of Technology), Yoji Kuroda (Meiji University)
- 5B3 トポロジカルマッピングによる勝者ノード指向LiDAR-慣性オドメトリ
○大淵亮輔（岡山大学），戸田雄一郎（岡山大学），松野隆幸（岡山大学）
Topology-Integrated LiDAR-Inertial Odometry with Winner-Node Association
○Ryosuke Ofuchi (Okayama University), Yuichiro Toda (Okayama University), Takayuki Matsuno (Okayama University)
- 5B4 トポロジカルマップを用いた挑戦的な探索を伴う走行可能性の自己学習手法
○加藤幸長（岡山大学），戸田雄一郎（岡山大学），松野隆幸（岡山大学），中村 佳雅（東京都立産業技術研究センター）
Self-Learning Method for Traversability Perception from Challenging Exploration using Topological Map
○Yukinaga KATO (Okayama University), Yuichiro TODA (Okayama University), Takayuki MATSUNO (Okayama University), Yoshimasa NAKAMURA (TIRI)

5C 医療・福祉

- 5C1 心電追従型下肢電気刺激システムの開発と血流促進効果の基礎評価
○土井凜次郎（法政大学）、宮依吹（法政大学）、小澤航太郎（法政大学）、望月典樹（日本工業大学）、中村壮亮（法政大学）
Development and Basic Evaluation of a Cardiogram-Tracking Electrical Stimulation System for Lower Limb Blood Flow Promotion
○Kojiro DOI (Hosei University), Ibuki MIYA (Hosei University), Kotaro OZAWA (Hosei University), Noriki MOCHIZUKI (Nippon Institute of Technology), Sousuke NAKAMURA (Hosei University)
- 5C2 身体保持幾何データベースの開発と高齢者支援デザインへの応用
○野村彩乃（東京科学大学）、西田佳史（東京科学大学）
A Body Support Geometry Database for Applications in Elderly Care
○Ayano Nomura (Institute of Science Tokyo), Yoshifumi Nishida (Institute of Science Tokyo)
- 5C3 人と生活支援ロボット間の相互提案を実現するデジタルツイン画面中心なユーザインタフェースシステム
○大日方慶樹（東京大学）、岡田慧（東京大学）
A Digital Twin Screen-Centric User Interface System for Mutual Proposals Between Humans and Daily Life Support Robots
○Yoshiki Obinata (The University of Tokyo), Kei Okada (The University of Tokyo)
- 5C4 着衣状態で清拭を可能にする磁力連結型衣服上移動ロボットの開発
○三原篤志（金沢大学）、西村育寛（金沢大学）、多田隈建二郎（大阪大学）、渡辺哲陽（金沢大学）
Development of a Magnetically Coupled Mobile Robot Moving on Clothing for Body Cleaning without Undressing
○Atsushi Mihara (Kanazawa university), Toshihiro Nishimura (Kanazawa university), Kenjiro Tadakuma (Osaka university), Tetsuyou Watanabe (Kanazawa university)

5D フィールドロボット

- 5D1 セルフサーベイ発表：Robust cabbage recognition and automatic harvesting under environmental changes
○浅野真輝（東京大学）、大西主馬（立命館大学）、深尾隆則（東京大学）
Self-survey Presentation: Robust cabbage recognition and automatic harvesting under environmental changes
○Masaki Asano (University of Tokyo), Kazuma Onishi (Ritsumeikan University), Takanori Fukao (University of Tokyo)
- 5D2 河道閉塞現場における遠隔監視のための3次元地形データ伝送システム
○安藤波音（千葉工業大学）、浅生俊希（千葉工業大学）、葛西柊摩（千葉工業大学）、岩澤尚樹（千葉工業大学）、永谷圭司（筑波大学）、藤井浩光（筑波大学）
3D Terrain Data Transmission System for Remote Monitoring at River Blockage Disasters
○Naoto Ando (Chiba Institute of Technology), Toshiki Asoh (Chiba Institute of Technology), Shuma Kasai (Chiba Institute of Technology), Naoki Iwasawa (Chiba Institute of Technology), Keiji Nagatani (University of Tsukuba), Hiromitsu Fujii (University of Tsukuba)
- 5D3 土工現場向けCPSプラットフォームの開発と複数自律建機の連携による土砂掘削運搬実験
○秋成光太（九州大学大学院システム情報科学府）、笠原 侑一郎（九州大学大学院システム情報科学府）、高野 智也（九州大学大学院システム情報科学府）、堤 哲之介（九州大学大学院システム情報科学府）、山内 元貴（国立研究開発法人土木研究所技術推進本部）、遠藤 大輔（国立研究開発法人土木研究所技術推進本部）、阿部 太郎（国立研究開発法人土木研究所技術推進本部）、橋本 毅（国立研究開発法人土木研究所技術推進本部）、千葉 拓史（株式会社フジタ技術センターDX推進研究部）、小林 礼（株式会社フジタ技術センターDX推進研究部）、永谷 圭司（筑波大学大学院理工情報生命学術院）、倉爪 亮（九州大学大学院システム情報科学研究院）
Development of a CPS platform for earthwork sites and experiments on excavation and transportation using multiple autonomous construction machines
○Kota Akinari (Kyushu University), Yuichiro Kasahara (Kyushu University), Tomoya Kouno (Kyushu University), Akinosuke Tsutsumi (Kyushu University), Genki Yamauchi (PWRI), Daisuke Endo (PWRI), Taro Abe (PWRI), Takeshi Hashimoto (PWRI), Takumi Chiba (FUJITA Corporation), Rei Kobayashi (FUJITA Corporation), Keiji Nagatani (University of Tsukuba), Ryo Kurazume (Kyushu University)
- 5D4 未知未踏領域探索のための分散協調型誘導手法
○鈴木大和（中央大学）、國井康晴（中央大学）
Distributed Cooperative Guidance Method for Exploration in Unknown and Unexplored Areas
○Yamato Suzuki (Chuo University), Yasuharu Kunii (Chuo University)

2026年3月18日（水）10:45-12:45（発表20分，質疑応答10分）

6A ロボットアプリケーション

- 6A1 脳組織の破壊兆候を検知可能な小型レトラクタシステムの開発と動物モデルを用いた検証
○林輝（金沢大学），西村齊寛（金沢大学），一ノ瀬惇也（金沢大学），中原光尊（金沢大学），田中慎吾（金沢大学），笹川泰生（金沢大学），中田光俊（金沢大学），渡辺哲陽（金沢大学）
Development of a compact retractor system capable of detecting signs of brain tissue destruction and its validation using an animal model
○Akira Hayashi (Kanazawa University), Toshihiro Nishimura (Kanazawa University), Toshiya Ichinose (Kanazawa University), Mitsutaka Nakahara (Kanazawa University), Shingo Tanaka (Kanazawa University), Yasuo Sasagawa (Kanazawa University), Mitsutoshi Nakada (Kanazawa University), Tetsuyou Watanabe (Kanazawa University)
- 6A2 文脈で奏でるハンドヘルド型ジェスチャー音楽生成システム
ーポインタ入力・自然言語入力・身体入力の包括的な比較評価ー
○劉羽童（東京大学），泉沢天（東京大学），藤谷真人（東京大学），横山寛人（東京大学），本田功輝（東京大学），福井類（東京大学）
A Semantic-Driven Handheld Gesture-Based Music Generation System
-Comprehensive Comparative Evaluation of Pointer Input, Natural Language Input, and Embodied Input-
○Yutong LIU (The University of Tokyo), Takuten Izumi (The University of Tokyo), Manato Fujiya (The University of Tokyo), Hiroto Yokoyama (The University of Tokyo), Koki Honda (The University of Tokyo), Rui Fukui (The University of Tokyo)
- 6A3 GNSS整数アンビグイティ決定不要なTightly Coupled Rao-Blackwellized Particle Filterによる位置推定
○新美大樹（名城大学），藤野杏（名城大学），鈴木太郎（千葉工業大学），目黒淳一（名城大学）
Tightly Coupled Rao-Blackwellized Particle Filter for GNSS Positioning without Integer Ambiguity Resolution
○Daiki Niimi (Meijo University), An Fujino (Meijo University), Taro Suzuki (Chiba Institute of Technology), Junichi Meguro (Meijo University)
- 6A4 燃料デブリの試料採取に向けた多腕型軌道構造体Rail Spiderのスケールモデル開発
ー屈曲可能な軌道アーム上を移動する観察・採取ロボットと遠隔操作部の開発と予備的検証ー
○陳博源（東京大学），松澤泰健（東京大学），太谷豪（東京大学），本田功輝（東京大学），福井類（東京大学）
Scale Model Development of a Multi-Arm Rail Structure "Rail Spider" for Fuel Debris Sampling
-Development and Preliminary Verification of Monitoring and Sampling Robots Moving along a Bendable Rail Arm and a Remote Operation System-
○Boyuan Chen (The University of Tokyo), Taiken Matsuzawa (The University of Tokyo), Go Oya (The University of Tokyo), Koki Honda (The University of Tokyo), Rui Fukui (The University of Tokyo)

6B ナビゲーション

- 6B1 小型群ロボットのナビゲーションに向けた観測と行動の不確実性を考慮したトポロジカルマップの構築
○川杉和輝（中央大学），坂本康輔（中央大学），國井康晴（中央大学）
Construction of Topological Maps Considering Observational and Behavioral Uncertainty for Navigation of Small Swarm Robots
Okazuki kawasugi (Chuo University), kosuke sakamoto (Chuo University), yasuharu kunii (Chuo University)
- 6B2 拡散モデルに基づく深層強化学習による拡張可能なソーシャルナビゲーション
○富田湧（九州大学），松本耕平（九州大学），兵頭侑樹（九州大学），長久陽斗（九州大学），倉爪亮（九州大学）
Scalable Social Navigation via Diffusion-Based Deep Reinforcement Learning
○Yuki Tomita (Kyushu-University), Kohei Matsumoto (Kyushu-University), Yuki Hyodo (Kyushu-University), Haruto Nagahisa (Kyushu-University), Ryo Kurazume (Kyushu-University)
- 6B3 組込みCPUで実行可能なセグメント情報付きロボットナビゲーション地図の構築
ー3Dガウシアンクラスタによる高効率な環境表現ー
○永松雄二（ソニーセミコンダクタソリューションズ株式会社），薄井優（ソニーセミコンダクタソリューションズ株式会社），出沼亮輔（ソニーセミコンダクタソリューションズ株式会社），片岡大祐（ソニーセミコンダクタソリューションズ株式会社），市川サラ（ソニーセミコンダクタソリューションズ株式会社），田中智也（ソニーセミコンダクタソリューションズ株式会社），遠藤空（ソニーセミコンダクタソリューションズ株式会社），白石淳也（ソニーセミコンダクタソリューションズ株式会社）
Construction of Segment-Structured Robot Navigation Maps Executable on Embedded CPUs
-3D Gaussian cluster based efficient environment representation-
○Yuji Nagamatsu (Sony Semiconductor Solutions), Masaru Usui (Sony Semiconductor Solutions), Ryosuke Idenuma (Sony Semiconductor Solutions), Daisuke Kataoka (Sony Semiconductor Solutions), Sarah Ichikawa (Sony Semiconductor Solutions), Tomoya Tanaka (Sony Semiconductor Solutions), Sora Endo (Sony Semiconductor Solutions), Junya Shiraishi (Sony Semiconductor Solutions)
- 6B4 全天球カメラのセマンティックセグメンテーションに基づくコストマップ作成と動作計画
○鈴木尚人（明治大学），津越大貴（明治大学），中西創（明治大学），田口瑛舜（明治大学），原 祥亮（千葉工業大学），黒田 洋司（明治大学）
Cost Map Creation and Motion Planning based on Semantic Segmentation of a 360-degree Camera
○Naoto Suzuki (Meiji University), Hiroki Tsukoshi (Meiji University), So Nakanishi (Meiji University), Akitoshi Taguchi (Meiji University), Yoshitaka Hara (Chiba Institute of Technology), Yoji Kuroda (Meiji University)

6C ハプティクス・操縦

- 6C1 センサレス反力推定に向けた柔軟物モデルのスイッチングのためのパラメータ推定
○金谷孝一郎（東京大学），村上健一（東京大学），山川雄司（東京大学）
Parameter Estimation for Switching Deformable Object Models Toward Sensorless Reaction Force Estimation
○Koichiro Kanaya (The University of Tokyo), Kenichi Murakami (The University of Tokyo), Yuji Yamakawa (The University of Tokyo)
- 6C2 肘関節姿勢と皮膚伸張量が腱振動・皮膚伸張複合提示による運動錯覚に及ぼす影響
○三島爽真（法政大学），土井滉次郎（法政大学），望月典樹（日本工業大学），中村壮亮（法政大学）
Effects of Elbow Joint Posture and Skin Stretch on Kinesthetic Illusions Induced by Combined Tendon Vibration and Skin Stretch Stimulation
○Soma MISHIMA (Hosei University), Kojiro DOI (Hosei University), Noriki MOCHIZUKI (Nippon Institute of Technology), Sousuke NAKAMURA (Hosei University)
- 6C3 空中マニピュレーションのための6自由度の力覚フィードバックを有する遠隔操作システム
○奥朋哉（東京大学大学院 工学系研究科 機械工学専攻），金子輝太郎（東京大学大学院 工学系研究科 機械工学専攻），菅啓一朗（東京大学大学院 工学系研究科 機械工学専攻），杉原惇一郎（東京大学大学院 工学系研究科 機械工学専攻），李謹傑（東京大学大学院 工学系研究科 機械工学専攻），趙漢居（東京大学大学院 工学系研究科 機械工学専攻）
Teleoperation system with 6-DoF haptic feedback for aerial manipulation
○Tomoya Oku (Department of Mechanical Engineering, The University of Tokyo), Kotaro Kaneko (Department of Mechanical Engineering, The University of Tokyo), Keiichi Kan (Department of Mechanical Engineering, The University of Tokyo), Junichiro Sugihara (Department of Mechanical Engineering, The University of Tokyo), Jinjie Li (Department of Mechanical Engineering, The University of Tokyo), Moju Zhao (Department of Mechanical Engineering, The University of Tokyo)
- 6C4 下肢操縦インターフェイス「FRIC」の全方位移動ロボット操作に向けた制御に関する研究
○荒井峻太（法政大学），吉田佳世（法政大学），長津裕己（拓殖大学），大山英明（富山県立大学），中村壮亮（法政大学）
A Study on Control Method of Lower-Limb Maneuvering Interface 'FRIC' for Omnidirectional Mobile Robot
○Ryota Arai (Hosei University), Kase Yoshida (Hosei University), Yuki Nagatsu (Takushoku University), Eimei Oyama (Toyama Prefectural University), Sousuke Nakamura (Hosei University)

6D 複数ロボット協調

- 6D1 2台の網状索道自走機による協調搬送制御
○宮田佳奈（東京科学大学），野口皓平（東京科学大学），遠藤央（東京科学大学），菅原雄介（東京科学大学）
Cooperative object transportation control by two cable-traversing robot on spatially-structured cableway
○Kana Miyata (Institute of Science Tokyo), Kohei Noguchi (Institute of Science Tokyo), Mitsuru Endo (Institute of Science Tokyo), Yusuke Sugahara (Institute of Science Tokyo)
- 6D2 WPT-Robotの研究：フィデューシャルマーカを活用した追走給電システムの実用性向上に向けた基礎研究
○清水敬貴（法政大学），小澤航太郎（法政大学），梅修平（株式会社ダイヘン），清水 拓（法政大学），中村壮亮（法政大学）
Research on WPT-Robot: A Fundamental Study on Enhancing the Practicality of a Tracking WPT System via Fiducial Markers
○Toshiki Shimizu (Hosei University), Kotaro Ozawa (Hosei University), Shuhei Toga (DAIHEN Corporation), Taku Shimizu (Hosei University), Sousuke Nakamura (Hosei University)
- 6D3 WPT-Robotにおけるインピーダンス制御による位置ずれに対する電力安定化手法の研究
○菊地涼太（法政大学），木村蒼輝（法政大学），宮浦隆宏（株式会社ダイヘン），中村壮亮（法政大学）
A Study on Power Stabilization Against Misalignment in WPT-Robot Using Impedance Control
○Ryota Kikuchi (Hosei University), Soki Kimura (Hosei University), Takahiro Miyaura (DAIHEN Corporation), Sousuke Nakamura (Hosei University)
- 6D4 行動差異をストレスとして評価する跳躍群ロボットの確率的誘導制御
○清水諒太（中央大学大学院），坂本康輔（中央大学），國井康晴（中央大学）
Probabilistic induction control of jumping group robots that evaluate behavioral differences as stress
○Ryota Shimizu (Chuo University Graduate School), Kosuke Sakamoto (Chuo University), Yasuharu Kunii (Chuo University)