

第1回感性ロボティクスシンポジウム プログラム (2006.4.28)

		時間		
		10:00-10:05	開会の挨拶	富山健(日本感性工学会感性ロボティクス部会長)
セッション名	座長	時間	題目	著者
感性モデルと感性認識	河村隆 (信州大)	10:05-10:25	介護者支援ロボットにおける擬似感性の構築	宮治裕(青山学院女子短期大学) 富山健(千葉工業大学)
		10:25-10:45	隠れマルコフモデルを用いた擬似感性構築	湖上潤(青山学院大学) 宮治裕(青山学院女子短期大学) 富山健(千葉工業大学)
		10:45-11:05	情動モデルを用いたパートナーロボットの学習	久保田直行(首都大学東京) 表慎太郎(東京都立大学大学院) 裴京哲(首都大学東京大学院) 森善一(茨城大学大学院)
	森善一 (茨城大)	11:05-11:25	感性ロボットの表情表出のための感情モデル	柴田寛(名古屋工業大学大学院) 後藤みの理(名古屋工業大学大学院) 加納政芳(中京大学) 加藤昇平(名古屋工業大学大学院) 伊藤英則(名古屋工業大学大学院)
		11:25-11:45	感性ロボットのためのベイジアンネット混合モデルに基づく話者感情の推定法	杉野良樹(名古屋工業大学) 加藤昇平(名古屋工業大学) 伊藤英則(名古屋工業大学)
		11:45-12:05	力学系の逐次設計による連続的な表情識別	橋爪宏典(信州大学) 加藤雄貴(ハーモニックドライブシステムズ) 橋本稔(信州大学大学院)
		12:05-13:00	昼休み	
感性コミュニケーションロボット	柴田論 (愛媛大)	13:00-13:20	ヒューマノイドロボットと人間とのインタラクションにおける人間計測システムの開発	齊藤稔(早稲田大学) 難波伸広(早稲田大学) 今西一剛(早稲田大学) 伊藤加寿子(早稲田大学) Massimiliano Zecca(早稲田大学) 高信英明(工学院大学) 高西淳夫(早稲田大学)
		13:20-13:40	頭部ロボット(Kamin_FA1)の開発とその応用	吉田真也(信州大学大学院) 杉浦徹(信州大学) 橋本稔(信州大学大学院) 玉津幸政(デンソー)
		13:40-14:00	音声とステレオ画像を用いたコミュニケーションロボットシステム	河原崎徳之(神奈川工科大学) 川島康太(神奈川工科大学) 西原主計(神奈川工科大学) 吉留忠史(神奈川工科大学)
	渡辺富夫 (岡山県立大)	14:00-14:20	人に飽きられないコンパニオンロボットSELFの開発	森善一(茨城大学大学院) 久保田直行(首都大学東京)
		14:20-14:40	脳波を利用したAIBOの動作制御システムの開発	高野航(芝浦工業大学大学院) 今村総士(芝浦工業大学) 大倉典子(芝浦工業大学)
		14:40-15:00	人に優しいパートナーロボットの社会的コミュニケーション	小嶋宏幸(東京都立大学) 伊藤善博(福井大学) 久保田直行(首都大学東京)
		15:00-15:10	休憩	

身体的感性インタラクションと福祉ロボット	大倉典子 (芝浦工業大)	15:10-15:30	創造性育成を目的とするUFO型ロボット	高下直也(高知工科大学) 王碩玉(高知工科大学) 牧野圭一(京都精華大学) 河田耕一(高知工科大学) 井上喜雄(高知工科大学) 土谷武士(北海道工業大学)
		15:30-15:50	感性伝達関数を用いた腕型ロボットから人間への手渡し動作	柴田論(愛媛大学) 山本智規(愛媛大学) 藤岡真也(愛媛大学)
		15:50-16:10	握手接近動作モデルに基づく握手ロボットシステムの開発	神代充(岡山県立大学) 渡辺富夫(岡山県立大学) 柴田論(愛媛大学) 山本智規(愛媛大学)
	河原崎徳之 (神奈川工科大)	16:10-16:30	全方向移動型歩行訓練機のデザインと操作性	井上寛之(高知工科大学) 王碩玉(高知工科大学) 河田耕一(高知工科大学) 井上喜雄(高知工科大学) 石田健司(高知大学) 永野正展(株式会社相愛) 木村哲彦(国際医療福祉大学)
		16:30-16:50	座位姿勢操作システムの開発	竹田昌悟(三重大学) 南圭輔(三重大学) 池浦良淳(三重大学), 新木隆史(三重県科学技術振興センター) 松岡敏生(三重県科学技術振興センター) 水谷一樹(三重大学) 澤井秀樹(三重大学)
		16:50-17:00	休憩	
	司会進行	時間	題目	パネラー
パネルディスカッション	富山健	17:00-18:00	「感性ロボティクスへの期待」	感性工学会感性工房部会会長 加藤俊一 早稲田大学教授 藤江正克
		18:00	閉会	
懇親会		18:15-20:00		