

研究助成成果の抄録一覧

(年度順五十音順)

- ◆ 視覚障害者のための環境内文字情報読み上げシステムの開発 (1061002) 8
 Development of Text Information Reading System in Natural Scene Images for Blind Person
 江崎 修 央 鳥羽商船高等専門学校 制御情報工学科 准教授

- ◆ ドラックデリバリーシステム機能を有する生分解神経プローブの開発 (1061004) 12
 Development of Neural Probes Coated Biodegradable Polymer with Drug Delivery System
 加藤 康 広 東京大学大学院 工学系研究科 先端学際工学専攻 博士課程
 (現 日本電信電話株式会社 NTT コミュニケーション科学基礎研究所)

- ◆ ホログラム立体映像表示を利用した計装システム用
 複合現実感インタフェースの研究 (1061007) 16
 Virtual Touch Interface System for 3D Image Using Holographic Display
 阪本 邦 夫 島根大学 総合理工学部 准教授
 (現 甲南大学 知能情報学部 准教授)

- ◆ 乳房 X 線写真における構築の乱れを対象とした
 コンピュータ支援診断システムの開発 (1061015) 22
 Computer-aided Diagnosis Scheme for Detection of Architectural Distortions on Mammograms
 中山 良 平 三重大学 医学部附属病院 中央放射線部 助教

- ◆ 複素ニューラルネットワークに基づくプラスチック地雷探知システムの開発研究 (1061018) 26
 Development of a plastic landmine visualization system based on
 complex-valued neural networks
 廣瀬 明 東京大学大学院 工学系研究科 教授

- ◆ 低被爆 X 線撮影装置の開発研究 (1061019) 30
 Development of a Low-Dose X-ray Imaging Device
 房安 貴 弘 長崎総合科学大学大学院 新技術創成研究所 准教授

- ◆ 状態行動地図の組み合わせによる移動障害物の存在下でのロボットの行動生成 (1071002) 35
 Decision Making of Robots under Existence of Moving Objects by
 Combination of State-Action-Maps
 上田 隆 一 東京大学大学院 工学系研究科 助教

- ◆ 機械学習に基づく創薬支援システムの開発 (1071003) 40
 Development of a new In silico drug discovery approach based on machine learning
 奥野 恭 史 京都大学大学院 薬学研究科 准教授

- ◆ 人の剛性調節機能の解析に基づく器用なロボットハンドの開発 (1071004) 44
 Development of a dexterous robot hand with adjustable joint stiffness
 梶川 伸 哉 東北学院大学 工学部 教授

- ◆ 感性コミュニケーションロボットのための感情制御と感情生成 (1071005) 48
 An Emotion Control and Generation Method for Emotional Communication Robots
 加藤昇平 名古屋工業大学大学院 工学研究科 准教授
- ◆ 脳型情報処理システムのためのシナプス可塑性を有する電子回路モデル (1071010) 53
 Electronics Circuit Model with Synaptic Plasticity for Brain-type Information Processing System
 佐伯勝敏 日本大学 理工学部 准教授
- ◆ 複雑な構造を持つ高次元データに対する機械学習 (1071012) 57
 Machine learning for structured high-dimensional data
 杉山将 東京工業大学大学院情報理工学研究所 准教授
- ◆ 動作・判断を統合した行動の数理モデルの構築とその予防安全技術への応用 (1071013) 60
 Mathematical modeling of human behavior based on integration of motion and decision
 鈴木達也 名古屋大学大学院 工学研究科 教授
- ◆ 絵文字オントロジーの構築とその多角的検索 (1071014) 65
 Building Pictogram Ontology and Its Multiple Search Methods
 高崎俊之 京都大学 情報学研究科 社会情報専攻 研究員 (GCOE)
- ◆ 高次元理論を用いた発話障害者の発話スタイルの解析及び音声認識への適用 (1071015) 69
 Utterance Analysis Using Higher-order Theory and Speech Recognition for
 a Person with Articulation Disorders
 滝口哲也 神戸大学 都市安全研究センター 講師
- ◆ カーボンナノチューブをベースとしたロボット用高性能アクチュエータ材料の開発 (1071017) ... 73
 Development of Carbon Nanotube based Actuation Materials
 唐捷 (独)物質・材料研究機構 グループリーダー
- ◆ 屋外を高速移動可能な介助犬ロボットの研究開発 (1071021) 76
 Development of a Service Dog Robot Walking Outdoor Dynamically
 福岡泰宏 茨城大学 工学部 知能システム工学科 講師
- ◆ 移動物体の遮蔽後位置予測機構の研究 (1071023) 80
 A study on position anticipation mechanism of occluded moving object
 藤田欣也 東京農工大学大学院 共生科学技術研究院 教授
- ◆ 環境情報の構造化と獲得情報量の最大化を規範とした学習制御の研究 (1071024) 84
 A Learning Algorithm for Structuring and Maximizing of Environmental Information
 藤本康孝 横浜国立大学大学院 工学研究院 准教授

◆ 電解インプロセス表面改質加工による骨組織適合型バイオインプラントの創製 (1071025) 89

Bioactivity of Titanium Alloy Finished by a New Grinding System

水谷正義 独立行政法人 理化学研究所 大森素形材工学研究室 協力研究員