

研究助成成果の抄録一覧

(年度順五十音順)

- ◆ 介護支援用ロボットアームの試作 (1021015) 8
 Test Production of an Assistive Robot-Arm for Nursing Care
 比 嘉 広 樹 琉球大学工学部電気電子工学科 助手

- ◆ 呼吸モニター用蛍光式炭酸ガスセンサーの開発 (1031001) 12
 Development of CO₂ Gas Sensor Using Fluorescent Probe for Monitoring Breath
 天 尾 豊 大分大学工学部 助教授

- ◆ 可動範囲に限界が無い球状ハプティックインタフェースの開発 (1031012) 16
 Development of a Spherical Haptic Interface without Limitation of Work Space
 妻 木 勇 一 弘前大学理工学部知能機械システム工学科 助教授

- ◆ 超高速高精度競合学習ニューラルネットワークによる
 画像データマイニング技術の研究 (1031013) 20
 Image Data Mining by Using High Performance Competitive Neural Network
 長 山 格 琉球大学工学部 助教授

- ◆ H_∞学習理論の確立と柔らかな学習システムの開発 (1031015) 24
 Establishment of H_∞ Learning Theory and Development of Smart Learning Systems
 西 山 清 岩手大学工学部情報システム工学科 教授

- ◆ 看護介護支援を念頭においた人共存ロボット用高機能デバイスの開発 (1031016) 28
 High Performance Robot Sensors for Daily Nursing Elderly People
 野 方 誠 立命館大学理工学部ロボティクス学科 助教授

- ◆ 人間とロボットの協調的環境空間モデル構築に関する研究 (1031019) 32
 Environmental Spatial Model Construction Based on Human-Robot Cooperation
 矢 入 健 久 東京大学 講師

- ◆ 生物における低エネルギー高信頼性情報符号化メカニズムの解明 (1031020) 36
 The Study on Low Energy Reliable Information Coding Scheme in Animals
 山野辺 貴 信 北海道大学大学院医学研究科 助手

- ◆ 並列デジタルホログラムによる生体3次元瞬時顕微鏡に関する研究 (1041001) 40
 Study on the Microscope Based on Parallel Digital Holography for Instantaneous
 Three-Dimensional Measurement of Organism
 粟 辻 安 浩 京都工芸繊維大学工芸学部 助教授

- ◆ 制御系と身体系の有機的調和設計：多脚歩行ロボットを用いた事例研究 (1041002) 44
 Well-balanced Coupling between Control and Mechanical Systems
 — A Robotic Case Study —
 石 黒 章 夫 名古屋大学大学院工学研究科 助教授
- ◆ デジタルヒューマンモデルを用いた人間-機械融合型の生産システムの評価 (1041005) 48
 An Evaluation Method for Human-Machine Mixed Manufacturing Systems
 by Using Digital Human Models
 小野里 雅 彦 北海道大学大学院情報科学研究科 教授
- ◆ 単一分子を挿入する極微ギャップ電極の開発と超高感度バイオセンサへの応用 (1041008) 52
 Molecular Electronics by the Use of Metal Tips and Gap Electrode
 坂 口 浩 司 静岡大学電子工学研究所 助教授
- ◆ Sieve 電極を用いたマン・マシンインターフェイスの研究 (1041010) 56
 Study of Man-Machine Interface Using Sieve Micro Electrodes
 島 谷 祐 一 東京女子医科大学医学部 助手
- ◆ 異種材料微粒子アセンブル技術による卓上型
 シンクロトロンのための軟 X 線源の開発 (1041011) 60
 Soft X-ray Source for Tabletop Synchrotron by Assembly of Binary Particles
 菅 野 公 二 京都大学工学研究科 助手
- ◆ 感情認知の手がかりとしてのパラ言語情報
 — 基本周波数と音圧の効果 — (1041013) 64
 Paralanguage Information as a Cue to Estimate Humans' Emotions
 — Effects of Fundamental Frequency and Intensity —
 長 崎 康 子 公立はこだて未来大学システム情報科学部 助手
- ◆ 準静的加圧による生体組織の粘弾性分布映像システムの開発 (1041014) 68
 Tissue Viscoelasticity Imaging System Based on Quasi-Static Deformation
 新 田 尚 隆 独立行政法人 産業技術総合研究所 研究員
- ◆ 次世代型レスキューロボットによる瓦礫撤去作業に関する研究 (1041015) 72
 Research on New Type Rescue Robots for Removing Rubble
 羽多野 正 俊 富山大学工学部 助手
- ◆ 高度モバイルアプリケーションのための効率的な情報共有機構に関する研究 (1041016) 76
 Study on Mechanisms of Efficient Information Sharing for Advanced Mobile Applications
 原 隆 浩 大阪大学 助教授

- ◆ 人間の操作性を考慮した運動特性可変型パッシブ移動台車システム (1041017) 80
 Passive-type Mobile Transport System with Variable Motion Characteristics
 for Improving Maneuverability
 平 田 泰 久 東北大学大学院工学研究科 助手

- ◆ 運動の学習と記憶に関する神経情報工学的研究 (1041018) 84
 A Neuro-information Engineering Study on Motor Learning and Memory
 平 田 豊 中部大学工学部 教授

- ◆ 機能的電気刺激法を用いた脊損患者の静的立位機能
 補償機構開発のための基礎研究 (1041019) 88
 Fundamental Research for Development of FES-System for Quiet Standing
 政 二 慶 トロント大学生体材料・生体医用工学部 客員研究員

