

研究助成成果の抄録一覧

(年度順五十音順)

- ◆ 力・触覚ディスプレイ装置によるリハビリテーションに関する研究 (1041003) 6
A Study on Rehabilitation Using a Haptic-Tactile Display
大岡 昌博 名古屋大学大学院情報科学研究科 助教授

- ◆ 人間の制御行動支援を目的とした環境適応型コラボレータに関する研究 (1041004) 10
Research of Adaptive Collaborator Toward to Support the Control Action of the
Machine Operator
大塚 弘文 国立熊本電波工業高等専門学校 教授

- ◆ ナノマシン技術による細胞修飾 (ナノ手術) に関する研究 (1041006) 15
A Study of Nano-Operation of a Cell Using Nanomachining
桑野 博喜一 東北大学大学院工学研究科 教授

- ◆ 超リアルな顔表情ロボットによる感性豊かな言語・
非言語コミュニケーションの実現 (1041007) 20
Realization of Sensitive Verbal and Non-Verbal Communication by Using Realistic Face Robot
小林 宏 東京理科大学工学部 助教授

- ◆ 機械系の位相特性に注目した人間-機械系の性能解析に関する研究 (1041009) 24
Performance Analysis of Man-machine System from the Viewpoint of the
Phase Property of Mechanical Systems
佐藤 淳 岩手大学工学部 講師

- ◆ 流路を備えた柔軟神経プローブの開発 (1041012) 28
Development of a Flexible Neural Probe Integrated with Fluidic Channels
鈴木 隆文 東京大学大学院情報理工学系研究科 特任講師

- ◆ 人とロボットの協調のための柔軟触覚センサの開発 (1051001) 32
Development of Flexible Tactile Sensor for Human Robot Cooperation
新井 史人 東北大学大学院工学研究科 教授

- ◆ 偏極キセノン原子を用いた体にやさしいMRI造影剤の開発 (1051002) 36
Hyperpolarized Xenon Solutions for Medical MRI with Spin Enhancement
石川 潔 兵庫県立大学大学院物質理学研究科 助教授

- ◆ 運動機能障害者の二次障害を予防する在宅リハビリテーション支援装置の開発 (1051006) 40
Novel Home-based Care Equipment for Prevention of the
Secondary Disorders in Paraplegic Persons
河島 則天 芝浦工業大学先端工学研究機構 助手

- ◆ 統合的非侵襲脳機能計測に基づく視覚的気づきの脳内機構に関する研究 (1051007) 44
 Integrated Noninvasive Neuroimaging Studies on Brain Mechanisms of Visual Awareness
 小林 哲生 京都大学大学院工学研究科 教授

- ◆ MRIを用いたハイパーサーミアを実現するための微小共振回路の設計試作 (1051010) 48
 Fabrication of Resonant Circuit for Hyperthermia Using MRI
 竹村 泰司 横浜国立大学 助教授

- ◆ 永久磁石を用いた生体内三次元位置センサの開発とその応用 (1051011) 52
 Development of 3-D Position Sensor Using Permanent Magnet
 永岡 隆 早稲田大学 助手

- ◆ 機能性高分子膜に半導体加工技術を施した生体成分計測用
 ウェアラブルセンサの開発 (1051016) 56
 Development of Wearable Chemical Sensors with Functional Polymers for Physical Monitoring
 三林 浩二 東京医科歯科大学生体材料工学研究所 教授

- ◆ インディペンデント・エージェントによる集団行動の学習 (1051017) 60
 Learning of Group Behavior by Independent Agents
 森 亮介 信州大学工学部機械システム工学科 助手

- ◆ ひずみ尺度と擬似音声を用いた雑音環境下での音声認識率の推定に関する研究 (1051018) 64
 Performance Estimation of Noisy Speech Recognition Using Distortion Measure and Artificial Voice
 山田 武志 筑波大学大学院システム情報工学研究科 助教授

- ◆ 複数ルールを統合した状態行動地図によるロボットの知的動作生成 (1051019) 68
 Robot Motion Planning by Integration of Multiple Rules
 新井 民夫 東京大学大学院工学系研究科 教授

- ◆ マイクロマニピュレーション時の人の情報処理メカニズムの解明 (1051020) 72
 Study on the Information Processing Mechanism of Human in a Micro Manipulation
 渡辺 哲陽 山口大学大学院理工学研究科 助手