

研究助成成果の抄録一覧

(年度順五十音順)

- ◆ 運動-視覚神経ダイナミクスの非侵襲計測技術による「操作感」の評価 (1071001) 9
Measurements of visuomotor neural dynamics using noninvasive brain imaging techniques
岩 木 直 (財)産業技術総合研究所 研究グループ長

- ◆ 利用者視点での超広視野映像の撮影機構に関する研究 (1071007) 13
A Study on Recording Mechanism of Wide-view Parallax-free User's View
清 川 清 大阪大学 サイバーメディアセンター 准教授

- ◆ マイクロ波イメージングによる初期乳がん検診法の確立 (1071008) 17
Early Breast Cancer Detection via Microwave Imaging
桑 原 義 彦 静岡大学 工学部 教授

- ◆ 力発揮調節の不安定性を改善する神経生理学的・力学的補償機構の解明 (1071009) 22
A clarification of neurophysiological and mechanical compensation mechanism for
improvement of instable motor output
神 崎 素 樹 京都大学大学院 人間・環境学研究科 准教授

- ◆ 食生活改善を支援する個人適応型情報システムの構築 (1071011) 26
A study of dietary support system based on personal medical and life information
嶋 田 泰 幸 熊本電波工業高等専門学校 電子制御工学科 准教授

- ◆ 骨粗鬆症性骨折予防を目的とした筋刺激用エレクトロニクスデバイスの開発 (1071016) 30
Development of An Electrical Stimulation Device for Muscle to Prevent Osteoporotic Fracture
田 中 茂 雄 金沢大学 環日本海域環境研究センター 准教授

- ◆ コンパクトディスク型マイクロチップを用いたマイクロ生化学分析システムの開発 (1071018) 37
Development of Micro Biochemical Analysis System on a Compact Disk-Like Microfluidic Device
中 嶋 秀 九州大学大学院 工学研究院 助教
(現 首都大学東京大学院 都市環境科学研究科 准教授)

- ◆ 分解・調整アプローチによる生産システムの最適運用計画システムの開発 (1071019) 41
Development of Production Planning and Management Systems
by Decomposition and Coordination Approach
西 竜 志 大阪大学大学院 基礎工学研究科 准教授

- ◆ 路面状況に応じたアシスト力を生成するパワーアシスト車いすの開発 (1071020) 45
Development of Electrical Wheelchair with Power-assist System Adapting to Road Condition
野 田 善 之 豊橋技術科学大学 工学部 助教

- ◆ 患者にやさしい次世代 CT 装置の構成方式 (1081009) 89
 Construction Methods of Patient-Friendly Next Generation CT Scanners
 工 藤 博 幸 筑波大学大学院 システム情報工学研究科 教授
- ◆ 人と協調動作する石見銀山遺跡調査ロボット用マニピュレータに関する研究 (1081010) 94
 Study on the manipulator for Iwami-Ginzan exploration robot cooperating with human operator
 久 間 英 樹 松江工業高等専門学校 電子制御工学科 教授
- ◆ 視覚障害者や人工手足使用者のための新しい MCF センサを使った
 義肢システムの開発 (1081012) 98
 Development of artificial limb utilizing new MCF sensor for visual handicapped people and
 used artificial hand or foot
 島 田 邦 雄 福島大学 共生システム理工学類 准教授
- ◆ 伸縮性電極の接合によるイオノマー系化学アクチュエータの創製と運動性能 (1081013) 103
 Conducting Fabrics as a Stretchable Flexible Electrode for the Development of
 Ionomer based Chemical Actuators and their Performance Evaluation
 庄 司 英 一 福井大学大学院 工学研究科 准教授
- ◆ 人間と共存・協調するロボットアームの動作生成手法の開発 (1081015) 107
 Development of Motion Control Method for Manipulators Cooperating with Humans
 瀬 戸 文 美 千葉工業大学 未来ロボット技術研究センター 主任研究員
- ◆ 情動センシング用 Brain-Computer Interface の基盤技術 (1081017) 111
 Methodological Establishment of Brain-Computer Interface for Emotion Sensing
 高 橋 宏 知 東京大学 先端科学技術研究センター 講師
- ◆ 福祉支援用機器の直感的制御を可能にするマン-マシン入力インターフェースの開発 (1081022)
 115
 Development of the Human Interface for Controlling Welfare Support Machinery
 戸 修一郎 東北大学 電気通信研究所 助教
- ◆ 網膜部位再現性を利用した視覚関連 fMRI 脳活動の表示・解析手法の開発 (1081024) 121
 Development of Inverse-retinotopic Morphing and Analyzing Method of
 fMRI Activity in Human Visual Cortex
 番 浩 志 京都大学 こころの未来研究センター 助教
- ◆ 時間解像度と量子化レベルを関連付けた適応的信号表現アルゴリズムのハード化 (1081025) 125
 Hardware Implementation of Adaptive Signal Expression Based on Equivalence of
 Time Resolution and Quantization Level
 久 門 尚 史 京都大学大学院 工学研究科 准教授

- ◆ 人との共存を目指したロボットの聴覚機構の開発 (1081026) 129
 Development of Robot Ear for Human-robot Coexistence
 松本光春 電気通信大学 先端領域教育研究センター 特任助教
- ◆ 半導体化学センサを用いた細胞単層膜の薬物透過特性評価法の開発研究 (1081028) 133
 Development of Cell Layer Permeability Assay Using Chemical Sensor based on Semiconductor
 宮本浩一郎 東北大学大学院 工学研究科 助教
- ◆ 筋肉のステフネス変化と加速度制御に基づいた人と移動機械システムの協調制御 (1081029) 137
 Cooperative Control of Human and Wheelchair Based on Muscle Stiffness Variation and
 Acceleration Control
 村上俊之 慶應義塾大学 理工学部 教授
- ◆ 柔軟物の力学的機能を活用した瞬発力によるアシストデバイスの開発 (1081030) 141
 Development of Human Assist Device based on Impulsive Forces Generator
 using Mechanistic Functions of Closed Elastica
 望山洋 筑波大学 システム情報工学研究科 准教授
- ◆ 単眼全方位カメラを用いた環境モデリングによる人間への任意視点映像提示の研究 (1081032) 146
 Environment Modeling and Representation of Arbitrary Viewpoint Images by
 Using a Single Omni-Directional Camera
 山下淳 静岡大学 工学部 機械工学科 准教授
- ◆ テラヘルツ・スタンダードコム内蔵型周波数カウンターの開発 (1081033) 150
 Terahertz Frequency Counter based on a Terahertz Frequency Comb
 横山修子 大阪大学大学院 基礎工学研究科 特任研究員