

論文リスト

川人学習動態脳プロジェクト（2001年12月現在）

I. Papers

1. Atkeson, C. G.; Moore, A. W.; Schaal, S. Locally weighted learning. *A.I. Rev* 11, 11-73 (1997).
2. Atkeson, C. G.; Moore, A. W.; Schaal, S. Locally weighted learning for control. *A.I. Rev.* 11, 75-113 (1997).
3. Gomi, H.; Osu, R. Task dependent viscoelasticity of human multijoint arm and its spatial characteristics for interaction with environments. *J. Neurosci.* 18, 8965-8978 (1998).
4. Mimura, K.; Okada, M.; Kurata, K. Robustness to noise of associative memory using nonmonotonic analogue neurons. *IEICE Trans. Info. Sys.* E81-D. 928-932 (1998).
5. Mimura, K.; Okada, M.; Kurata, K. Associative memory model with forgetting process using nonmonotonic neurons. *IEICE Trans. Info. Sys.* E81-D. 1298-1304 (1998).
6. Miyamoto, H.; Kawato, M. A tennis serve and upswing learning robot based on bi-directional theory. *N. N.* 11, 1331-1344 (1998).
7. Okada, M.; Fukai, T.; Shiino, M. Random and systematic dilutions of synaptic connections in a neural network with a nonmonotonic response function. *Phys. Rev.* E57 (2-B). 2095-2103 (1998).
8. Schaal, S.; Atkeson, C.G. Constructive incremental learning from only local information. *Neural Computations.* 10, 2047-2084 (1998).
9. Schweighofer, N.; Arbib, M. A model of cerebellar metaplasticity. *Learning and Memory.* 4, 421-428 (1998).
10. Schweighofer, N. A model of activity-dependent formation of cerebellar microzones. *Bio. Cyber.* 79, 97-107 (1998).
11. Vijayakumar, S.; Schaal, S. Local adaptive subspace regression. *Neural Proces. Lett.* 7, 139-149 (1998).
12. Wolpert, D.; Kawato, M. Multiple paired forward and inverse models for motor control. *N. N.* 11, 1317-1329 (1998).
13. Yamaguchi, Y.; Fukushima, K.; Okada, M. A neural network model for associative recall of maps. *Systems Computers Jpn.* 29, 9-17 (1998).
14. Aonishi, T.; Kurata, K.; Okada, M. Statistical mechanics of an oscillator associative memory with scattered natural frequencies. *Phys. Rev. Lett.* 82, 2800-2803 (1999).
15. Doya, K. What are the computations in the cerebellum, the basal ganglia, and the cerebral cortex. *N. N.* 12, 961-974 (1999).
16. Flanagan, J.R.; Nakano, E.; Imamizu, H.; Osu, R.; Yoshioka, T.; Kawato, M. Composition and decomposition of Internal models in motor learning under altered kinematic and dynamic environments. *J. Neurosci.* 19 (RC34), 1-5 (1999).
17. Fujimaki, N.; Miyauchi, S.; Puetz, B.; Sasaki, Y.; Takino, R.; Sakai, K.; Tamada, T. Functional magnetic resonance imaging of neural activity related to orthographic, phonological and lexico-semantic judgments of visually presented characters and words. *Human Brain Mapping.* 8, 44-59 (1999).
18. Fukai, T.; Kimoto, T.; Doi, M.; Okada, M. Coexistence of uncorrelated and correlated attractors in a nonmonotonic neural network. *J. Phys. A: Math. General.* 32, 5551-5562 (1999).
19. Hikosaka, O.; Nakahara, H.; Rand, M. K.; Sakai, K.; Lu, X.; Nakamura, K.; Miyachi, S.; Doya, K. Parallel neural networks for learning sequential procedures. *Trend. Neurosci.* 22, 464-471 (1999).
20. Kawamura, M.; Okada, M.; Hirai, Y. Dynamics of selective recall in an associative memory model with one-to-many associations. *IEEE Trans. on Neural Networks.* 10, 704-713 (1999).
21. Kawato, M. Internal models for motor control and trajectory planning. *Curr. Opin. Neurobiol.* 9, 718-727 (1999).
22. Nakano, E.; Imamizu, H.; Osu, E.; Uno, Y.; Gomi, H.; Yoshioka, T.; Kawato, M. Quantitative examinations of internal representations for arm trajectory planning: minimum commanded torque change model. *J. Neurophysiol.* 81, 2140-2155 (1999).
23. Osu, R.; Gomi, H. Multijoint muscle regulation mechanisms examined by measured human-arm stiffness and EMG signals. *J. Neurophysiol.* 81, 1458-1468 (1999).

24. Sakai, K.; Hikosaka, O.; Miyauchi, S.; Takino, R.; Tamada, T.; Iwata, N. K.; Nielsen, M. Neural representation of a rhythm depends on its interval ratio. *J. Neurosci.* 19, 1999, 10074-10081 (1999).
25. Schaal, S. Is imitation learning the route to humanoid robots? *Trend. Cog. Sci.* 3, 233-242 (1999).
26. Schweighofer, N.; Doya, K.; Kawato, M. Electrophysiological properties of inferior olive neurons: A compartmental model. *J. Neurophysiol.* 82, 804-817 (1999).
27. Spoelstra, J.; Arbib, M.; Schweighofer, N. Cerebellar adaptive control of a biomimetic manipulator. *Neurocomputing.* 26, 881-889 (1999).
28. Sternad, D.; Schaal, S. Segmentation of endpoint trajectories does not imply segmented control. *Exp. Brain Res.* 124, 118-136 (1999).
29. Tamada, T.; Miyauchi, S.; Imamizu, H.; Yoshioka, T.; Kawato, M. Cerebro-cerebellar functional connectivity revealed by the laterality index in tool-use learning. *NeuroReport.* 10, 325-331 (1999).
30. Ude, A. Filtering in a unit quaternion space for model-based object tracking, *Robotics and Autonomous Systems.* 28, 163-172 (1999).
31. Atkeson, C.; Hale, J.; Pollick, F.; Marcia, F.; Kotosaka, S.; Schaal S.; Shibata, T.; Tevatia, G.; Ude, A.; Vijayakumar, S.; Kawato, M. Using humanoid robots to study human behavior. *IEEE Intelligent Systems magazine, Special Issue on Humanoid Robotics.* 46-56 (2000)
32. Bapi, R. S.; Doya, K.; Harner, A. M. Evidence for effector independent and dependent representations and their differential time course of acquisition during motor sequence learning. *Exp. Brain Res.* 132, 149-162 (2000).
33. Burdet, E.; Osu, R.; Franklin, D.; Milner, T.E.; Kawato, M. A method for measuring endpoint stiffness during multi-joint arm movements. *J. Biomechanics.* 33, 1705-1709 (2000).
34. Imamizu, H.; Miyauchi, S.; Tamada, T.; Sasaki, Y.; Takino, R.; Puetz, B.; Yoshioka T.; Kawato, M. Human cerebellar activity reflecting an acquired internal model of a novel tool. *Nature.* 403, 192-195 (2000).
35. Miall, C.; Imamizu, H.; Miyauchi, S. Activation of the cerebellum in co-ordinated eye and hand tracking movements: an fMRI study. *Exp. Brain Res.* 135, 22-33 (2000).
36. Sakai, K.; Hikosaka, O.; Takino, R.; Miyauchi, S.; Nielsen, M.; Tamada, T. What and When: Parallel and Convergent Processing in Motor Control. *J. Neurosci.* 20, 2691-2700 (2000).
37. Spoelstra, J.; Schweighofer, N.; Arbib M. Cerebellar learning of accurate predictive control for fast reaching movements. *Biol. Cybernetics.* 82, 321-333 (2000).
38. Schweighofer N.; Ferriol G. Diffusion of Nitric oxide can facilitate cerebellar learning., *Proc. Natl. Acad. Sci. USA.* 97, 10661-10665 (2000).
39. Sternad, D.; Duarte, M.; Katsumata, H.; Schaal, S. Dynamics of a bouncing ball in human performance. *Phys. Rev. E.* 63, 1-8 (2000).
40. Toya, K.; Okada, M.; Fukushima, K. Bi-stability of mixed states in neural network storing hierarchical patterns. *Journal of Physics A: Math. General.* 33, 2725-2738 (2000).
41. Burdet, E.; Osu, R.; Franklin, D.; Milner, T.E.; Kawato, M. The Central Nervous System stabilizes unstable dynamics by learning optimal impedance. *Nature.* 414, 446-449 (2001).
42. Haruno, M.; Wolpert, D. M.; Kawato, M. Multiple paired forward-inverse models for sensorimotor learning and control. *Neural Comp.* (2001).
43. Kimoto, T.; Okada, M. Mixed state on a sparsely encoded associative memory model. *Biol. Cybernetics.* 85, 319-325 (2001).
44. Kuroda, S.; Schweighofer, N.; Kawato, M. Exploration of signal transduction pathways in cerebellar long-term depression by kinetic simulation. *J. Neurosci.* 21, 5693-5702 (2001).
45. Kuroda, S.; Yamamoto, K.; Miyamoto, H.; Doya, K.; Kawato, M. Statistical characteristics of climbing fiber spikes necessary for efficient cerebellar learning. *Biol. Cybernetics.* 84, 183-192 (2001).
46. Miall, C.M.; Reckess, G.Z.; Imamizu, H. The cerebellum coordinates eye and hand tracking movements. *Nature Neurosci.* 4, 638-644 (2001).
47. Morimoto, J.; Doya, K. Acquisition of stand-up behavior by a real robot using hierarchical reinforcement learning. *Robotics and Autonomous Systems.* 36, 37-51 (2001).
48. Schaal, S.; Sternad, D. Origins and violations of the 2/3 power law in rhythmic 3D movements, *Exp. Brain Res.* 136, 60-72 (2001).
49. Schweighofer, N.; Doya, K.; Lay, F. Unsupervised learning of granule cell sparse codes enhances cerebellar adaptive control. *Neurosci.* 103, 35-50 (2001).
50. Shams, L.; Schaal, S. Graph-matching vs. entropy-based methods for object detection. *Neural Networks.* 14, 345-354 (2001).
51. Shibata, T.; Schaal, S. Biomimetic gaze stabilization based on feedback-error-learning with nonparametric regression networks. *Neural Networks.* 14, 201-216 (2001).
52. Tanaka, T.; Kaakiya, S.; Okada, M. Application of two-parameter dynamical replica theory to retrieval dynamics of associative memory with non-monotonic neurons. *Journal of Physics A:*

- Math. General. 34, 2695-2712 (2001).
53. Wada, Y.; Kaneko, Y.; Nakano, E.; Osu, R.; Kawato, M. Quantitative examinations for multi joint arm trajectory planning-using a robust calculation algorithm of the minimum commanded torque change trajectory. *Neural Networks*. 14, 381-393 (2001).
 54. 川村正樹; 岡田真人; 平井有三. 一対多の連合を記憶する相関型連想記憶モデルの解析. *電子情報通信学会論文誌 DII*. J81, 1336-1344 (1998).
 55. 宮本弘之; 川人光男. 作業レベルのロボット学習のための見まねによる教示. *電子情報通信学会論文誌D-II*. J81, 2401-2410 (1998).
 56. 中野恵理; 今水 寛; 大須理英子; 宇野洋二; 五味裕章; 吉岡利福; 川人光男. 多関節到達運動における軌道計画規範の定量的検討 -弾性トルク変化最小モデル-. *電子情報通信学会論文誌 D-II*. J81, 1666-1678 (1998).
 57. 山口芳央; 福島邦彦; 岡田真人. 空間記憶の神経回路モデル: 地図の連想. *電子情報通信学会論文誌DII*. J81, 386-394 (1998).
 58. 宮本弘之; 森本 淳; 銅谷賢治; 川人光男. 経路点表現を用いた強化学習. *電子情報通信学会論文誌 D-II*. J82, 2111-2117 (1999).
 59. 森本 淳; 銅谷賢治. 強化学習を用いた高次元状態空間における系列運動学習: 起き上がり運動の獲得. *電子情報通信学会論文誌 D-II*. J82, 1-14 (1999).
 60. 金子勇一; 中野恵理; 大須理英子; 和田安弘; 川人光男. Euler-Poisson程式を用いた指定トルク変化最小軌道の生成. *電子情報通信学会論文誌D-II*. J83, 1381-1391 (2000).
 61. 中野恵理; Flanagan, R.; 今水 寛; 大須理英子; 吉岡利福; 川人光男. 複数の変更された環境における到達運動の学習: 内部モデルの多重性の検証. *電子情報通信学会論文誌 D-II*. J83, 814-826 (2000).
 62. 櫻庭尚良; 大須理英子; 中野恵理; 和田安弘; 川人光男. 不完全な逆ダイナミクスモデルによる制御での手先軌道の特徴の説明. *電子情報通信学会論文誌 D-II*. J83, 784-794 (2000).
 63. 櫻庭尚良; 大須理英子; 中野恵理; 和田安弘; 川人光男. 不完全な内部モデル表現形式による手先軌道予測の比較検討. *計測自動制御学会論文誌*, 36, 599-608 (2000).
 64. 田端宏充; 山本健司; 川人光男. 片葉仮説に基づくサルVOR適応シミュレーション. *電子情報通信学会論文誌 D-II*. J83, 732-743 (2000).
 65. 琴坂信哉; Schaal, S. 神経振動子を用いたロボットのリズムミクな運動生成. *日本ロボット学会誌*. 19, 116-123 (2001).
 66. 森本 淳, 銅谷賢治, 階層型強化学習を用いた3リンク2関節ロボットによる起立運動の獲得, *日本ロボット学会誌*. 19, 574-579 (2001).
 67. 鮫島和行; 銅谷賢治; 川人光男. モジュール競合による運動パターンのシンボル化と見まね学習. *電子情報通信学会*. (2001).
 68. 鮫島和行; 片桐憲一; 銅谷賢治; 川人光男. 複数の予測モデルを用いた強化学習による非線形制御. *電子情報通信学会誌D-II*. 84, 2092-2106 (2001).
 69. 鮫島和行, 銅谷賢治, 川人光男, 強化学習MOSAIC: 予測性によるシンボル化と見まね学習, *日本ロボット学会誌*. 19, 9-14 (2001).
 70. 柴田智広; Schaal, S. ノンパラメトリック回帰ネットワークによる生体模倣型眼球運動制御系の高速学習. *日本ロボット学会誌*. 19, 468-475 (2001).
 71. 田端宏充; 山本憲司; 川人光男. 小脳皮質のシナプス可塑性モデルに基づくサルVOR適応のシミュレーション. *電子情報通信学会論文誌 D-II*. J84, 822-829 (2001).
 72. 多田充徳; 柴田智広; 今井正和; 小笠原司. 人の把持力制御メカニズム研究のための指先変形と把持/負荷力の同時計測装置の開発. *電子情報通信学会論文誌 D-II*. J84, 1033-1044 (2001).

II. Meetings

1. Schaal, S. Learning from demonstration. *Neural Information Processing Systems-Natural and Synthetic*, Denver, Dec. 1996, MIT Press, 1997, 1040-1046.
2. Doya, K. Reinforcement learning in animals and robot. *International Workshop on Brainware*, Tokyo, Dec. 1996, 69-71.
3. Atkeson, C. G.; Schaal, S. Robot learning from demonstration. *International Conference on Machine Learning*, Jan. 1997, 11-73.
4. Schaal, S., Learning systems that move, Brandies University, Volen Center for Complex Systems, Waltham, USA, Jan. 1997.
5. Atkeson, C. G.; Schaal, S. Learning tasks from a single demonstration. *IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA97)*, Albuquerque, NM, April 1997, 1706-1712.
6. Doya, K. How basal ganglia, cerebellum, and cerebral motor areas work together in sequential control tasks? *Neural Control of Movement*, Cancun, Mexico, April 1997, 28.
7. Schaal, S. Visuomotor control of an unstable dynamical system. *The Seventh Annual Meeting of Neural Control of Movement*, Cancun, Mexico, April 1997, 30.
8. Kawato, M. Learning Newtonian mechanics, *7th Annual Meeting of Neural Control of Movement*, Cancun, Mexico, April 1997.
9. Kawato, M. Internal models in the cerebellum: computational, behavioral and physiological studies, *Montreal University Seminar Series*, Montreal, Canada, April 1997.

10. Kawato, M. Internal models for sensory-motor integration, Queen's University Neuroscience Series, Kingston, Canada, April 1997.
11. Puetz, B.; Miyauchi, S.; Takino, R.; Fujimaki, N.; Sasaki, Y. Resintopy in visual imagery?. 3rd International Conference for Mapping of the Human Brain, Copenhagen, Denmark, May 1997, S134.
12. Imamizu, H.; Miyauchi, S.; Sasaki, Y.; Takino, R.; Puetz, B.; Kawato, M. Separated modules for visuomotor control and learning in the cerebellum: A functional MRI study. 3rd International Conference for Mapping of the Human Brain, Copenhagen, Denmark, May 1997, 15, s598.
13. Nakahara, H.; Doya, K.; Hikosaka, O.; Nagano, S. Multiple representations in the basal ganglia loops for sequential decision making. IEICE Neuro-Computing Workshop, Okinawa, June 1997, NC97 (24).
14. Vijayakumar, S.; Schaal, S. Local dimensionality reduction for locally weighted learning. IEEE International Conference on Computational Intelligence in Robotics and Automation, Monterey, CA, USA, July 1997, 220-225.
15. Domen, K.; Koike, Y.; Kawato, M., Estimation of the relationship between surface electrical muscle stimulation and joint torques using an artificial neural network model, Proc. 8th World Congress of the International Rehabilitation Medicine, Kyoto, Japan, Aug. 1997, 141.
16. Osu, R.; Uno, Y.; Koike, Y.; Kawato, M. Calculating optimal criteria for trajectory planning using observed movement data. Minnesota Conference on Vision for Reach and Grasp, Minneapolis Minnesota, Oct. 1997, 35-36.
17. Nakahara, H.; Doya, K.; Hikosaka, O.; Nagano, S. Multiple representations in the basal ganglia loops for acquisition and execution of sequential motor control. 27th Annual Meeting, Society for Neuroscience, New Orleans, USA, Oct. 1997, 23, 778.
18. Okada, M.; Matsukawa, N.; Fukushima, K.; Kawato, M. A model of diffusion motion information along a line: Does visual system use a relaxation calculation? 27th Annual Meeting, Society for Neuroscience, New Orleans, USA, Oct. 1997, 23, 173.
19. Miall, C.; Imamizu, H.; Miyauchi, S. An fMRI study of topographic organization for the cerebellar cortex in coordinated movement. 27th Annual Meeting, Society for Neuroscience, New Orleans, USA, Oct. 1997, 23, 748.
20. Osu, R.; Gomi, H.; Domen, K.; Yoshioka, T.; Kawato, M. Decrease in joint stiffness during motor learning revealed from measured EMG signals. 27th Annual Meeting, Society for Neuroscience, New Orleans, USA, Oct. 1997, 23, 202.
21. Schweighofer, N.; Ando, H. A model of cerebellar self-organization. 27th Annual Meeting Society for Neuroscience, New Orleans, USA, Oct. 1997, 23, 921-2364.
22. Domen, K.; Osu, R.; Yoshioka, T.; Kawato, M. Decrease in optimal performance indices for trajectory planning during motor learning. Society for Neuroscience 27th Annual Meeting, New Orleans, USA, Oct. 1997, 23, 202.
23. Nakano, E.; Osu, R.; Imamizu, H.; Uno, Y.; Gomi, H.; Yoshioka, T.; Kawato, M. Quantitative examinations of computational models for arm trajectory planning. 27th Annual Meeting, Society for Neuroscience, New Orleans, USA, Oct. 1997, 23, 2089.
24. Imamizu, H.; Miyauchi, S.; Sasaki, Y.; Takino, R.; Puetz, B.; Kawato, M. Cerebellar activities related to acquisition of the internal models for a new tool. Minnesota Conference on Vision for Reaching and Grasping, Minnesota, Oct. 1997, 27.
25. Imamizu, H.; Miyauchi, S.; Sasaki, Y.; Takino, R.; Puetz, B.; Kawato, M. Cerebellar activities related to acquisition of the internal models for a new tool. 27th Annual Meeting, Society for Neuroscience, New Orleans, USA, Oct. 1997, 23, 1053.
26. Kawato, M. Internal models for visual-motor transformation and beyond. 1997 HFSP Group Meeting, Minneapolis, USA, Oct. 1997.
27. Kawato, M. Internal models for visual-motor transformation: why, where and how? Vision for Reach and Grasp, Minneapolis, USA, Oct. 1997.
28. Schaal, S., Biomimetics as research strategy in neuroinformatics. Daimler-Benz Research Center, Berlin, Oct. 1997.
29. Schaal, S., From classical to biomimetic robotics. Workshop on Principles of Behaving Systems, Cambridge, UK, Oct. 1997.
30. Kawamura, M.; Okada, M.; Hirai, Y. Analysis of a correlation type associative memory with one-to-many associations. ICONIP' 97, Dunedin, New Zealand, Nov. 1997, 2, 885-889.
31. Kawato, M., Cerebellar internal models as general-purpose computational engines for human intelligence: from visuo-motor coordination to communication. IEEE Tokyo Chapter, Kyoto, Japan, Nov. 1997.
32. Schaal, S., On the hypothesis of internal forward models in motor control, Department of Kinesiology, Pennsylvania State University, University Park, USA, Nov. 1997.

33. Doya, K., Birdsong learning: Behavior, neurons and computation. The 11th Annual Conference on Neural Information Processing Systems, Post-Conference Workshop on Imitation Learning, Breckenridge, USA, Dec. 1997.
34. Kawato, M. Multiple internal models in the cerebellum. The 11th Annual Conference on Neural Information Processing Systems, Post-Conference Workshop: Can Artificial Cerebellar Models Compete to Control Robots? Breckenridge, Dec. 1997, NIPS' 97 Workshop Notes, 17-19.
35. Okada, M.; Shigemitsu, S.; Oda, Y., Hippocampal CA3 network and sparsely encoded associative memory model. The 11th Annual Conference on Neural Information Processing Systems, Post-Conference Workshop on Computational Models of Episodic Memory and Hippocampal Function, Breckenridge, USA, Dec. 1997
36. Schaal, S.; Vijayakumar, S.; and Atkeson, C. G. Local dimensionality reduction. The 11th Annual Conference on Neural Information Processing Systems, Denver, Dec. 1997, MIT Press, 1998, 633-639.
37. Spelstra, J.; Arbib M.; Schweighofer, N., Cerebellar control of a simulated biomimetic manipulator for fast movements. The 11th Annual Conference on Neural Information Processing Systems, Post-Conference Workshop on Cerebellum, Breckenridge, USA, Dec. 1997.
38. Doya, K., Multiple representations in the basal ganglia loops for acquisition and execution of sequential motor control. University of Southern California Department of Computer Science Special Seminar, Los Angeles, USA, Jan. 1998.
39. Kawato, M. Internal models for motor control. Novartis Foundation Symposium 218: Sensory Guidance of Movement, London, Jan. 1998, 291-307.
40. Schaal, S., Robot learning, the next generation. Los Angeles Association for Computer Machinery (ACM), Los Angeles, USA, Jan. 1998.
41. Vijayakumar, S.; Schaal S. Robust local learning in high dimensional spaces. 5th Joint Symposium on Neural Computation, San Diego, CA, Jan. 1998, 186-193.
42. Kawato, M. Internal models for motor control. Open Meeting of Sensory Guidance of Movement, London, UK., Jan. 1998.
43. Kawato, M. A computational model of cognitive and language functions of the human cerebellum. JST Forum for Researchers with Different Research Background, Hyogo, Japan, March 1998, 25.
44. Doya, K. Models, reinforcement, and representation: Collaboration of cerebellum basal ganglia, and frontal cortex. 8th Annual Meeting, on Neural Control of Movement, Satellite Meeting on Computational Modeling, Key West, Florida, USA, April 1998.
45. Kawato, M. Session chair: dynamic patterns in large network. NCM98: Satellite Meeting on Computational Modeling, Key West, USA, April. 1998.
46. Kawato, M.; Muscles, mechanics, and control. NCM98: Satellite Meeting on Computational Modeling, Key West, USA, April. 1998.
47. Kawato, M. Internal models in the cerebellum. Washington University School of Medicine: Seminar Series in Computational Neuroscience, St. Louis, USA, April 1998.
48. Puetz, B.; Miyauchi, S.; Sakai, K.; Fujimaki, N.; Takino, R., Visual imagery-conscience at work. Brain Topography Today, April 1998.
49. Schaal, S., Issues of motor learning, Workshop on Neural-Mechanical Interaction, Santa Fe Institute, April 1998.
50. Schaal, S.; Sternad, D. Origins and violations of the 2/3 power law in rhythmic 3D movements. The Eighth Annual Meeting of Neural Control of Movement (NCM), Key West, USA, April 1998, A-1.
51. Sternad, D.; Schaal, S. Segmentation of endpoint trajectories does not imply segmented control. The Eighth Annual Meeting of Neural Control of Movement (NCM), Key West, Florida, April 1998, F-6.
52. Nakahara, H.; Doya, K.; Hikosaka, O. Reinforcement learning with multiple representations in the basal ganglia loops for sequential motor control. International Joint Conference on Neural Networks, Anchorage, May 1998, 1553-1558.
53. Schaal, S., Nonlinear dynamics as a coherent framework for discrete and rhythmic movement primitives, 2nd International Conference on Cognitive and Neural Systems., Boston University, May 1998.
54. Imamizu, H.; Miyauchi, S.; Tamada, T.; Sasaki, Y.; Takino, R.; Puetz, B.; Yoshika, T.; Kawato, M. Multiple representations for vasomotor learning in the cerebellum: A functional MRI study. 4th International Conference on Functional Mapping of Human Brain, Montreal, Canada, June 1998, 7 (4), S819.
55. Fujimaki, N.; Miyauchi, S.; Puetz, B.; Sasaki, Y.; Takino, R.; Sakai, K.; Tamada, T. Neural activity during judgement of visual character and word. 4th International Conference on Functional Mapping of the Human Brain, Montreal, Quebec, Canada, June 1998, S220.
56. Schaal, S., A nonlinear dynamics approach to arm motor control, Workshop on "Animals, Locomotion, and Robotics", Minneapolis, Minnesota, June 1998.

57. Shibata, T.; Schaal, S. Robot gaze stabilization based on study of the vestibulo-cerebellum. European Workshop on Learning Robots, University of Edinburgh, UK, July 1998, 84-94.
58. Schweighofer, N.; Doya, K.; Kawato, M. A model of the electrophysiological properties of the inferior olive neurons. The 7th Annual Computational Neuroscience Meeting, Santa Barbara, Cal., July 1998, 7, 143.
59. Kawato, M., Multiple paired forward-inverse models in the cerebellum. Japan-Canada Neuroscience Workshop "Cognition" and "Neural Control", Shizuoka, Japan, Aug. 1998.
60. Kawato, M. Plenary lecture: Multiple paired forward-inverse models in the cerebellum. 5th Int. Conference on Neural Information Processing (ICONIP '98), Oct. 1998, 3, 1177-1180.
61. Shibata, T.; Schaal, S. Toward biomimetic oculomotor control. 1998 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, Victoria Conference Center, Canada, Oct. 1998, 872-879.
62. Morimoto, J.; Doya, K. Reinforcement learning of dynamic motor sequence: Learning to stand up. International Conference on Intelligent Robots and Systems, Victoria, B. C., Canada, Oct. 1998, 1721-1726.
63. Schaal, S.; Sternad, D. Programmable pattern generators. 3rd International Conference on Computational Intelligence in Neuroscience (ICGIN '98), North Carolina, Oct. 1998, 48-51.
64. Bapi, R. S.; Doya, K. A. sequence learning architecture based on cortico-basal ganglionic loops and reinforcement learning. The Fifth International Conference on Neural Information Processing, Kitakyushu, Japan, Oct. 1998, 260-263.
65. Schweighofer, N.; Doya, K.; Kawato, M. A model of the electrophysiological properties of the inferior olive neurons. The Fifth International Conference on Neural Information Processing, Kitakyushu, Japan, Oct. 1998, 1525-1528.
66. Morimoto, J.; Doya, K. Hierarchical reinforcement learning of low-dimensional subgoals and high-dimensional trajectories. The Fifth International Conference on Neural Information Processing, Kitakyushu, Japan, Oct. 1998, 850-853.
67. Doya, K. Integration of cortical, cerebellar and basal ganglionic modules specialized in unsupervised, supervised and reinforcement learning. 6th Triennial Meeting, International Basal Ganglia Society, Brewster, MA, USA, Oct. 1998, 27.
68. Nakahara, H.; Doya, K.; Hikosaka, O. Benefit of multiple representations in parallel cortico-basal ganglia mechanisms for acquisition and execution of visuo-motor sequences. 6th Triennial Meeting, International Basal Ganglia Society, Brewster, MA, USA, Oct. 1998, 29.
69. Haruno, M.; Wolpert, D.; Kawato, M. Multiple paired forward-inverse models for human motor learning and control. The 12th Annual Conference on Neural Information Processing Systems, Denver, Nov. 1998, MIT Press, 31-37.
70. Imamizu, H.; Miyauchi, S.; Tamada, T.; Sasaki, Y.; Takino, R.; Puetz, B.; Yoshika, T.; Kawato, M. Modular organization of multiple internal models for visuomotor learning: a functional MRI study. 28th Annual Meeting, Society for Neuroscience, Los Angeles, Nov. 1998, 24, 166.
71. Tamada, T.; Miyauchi, S.; Imamizu, H.; Yoshioka, T.; Kawato, M. A possible output pathway of the cerebellum related to learning to use a new tool. 28th Annual Meeting, Society for Neuroscience, Los Angeles, CA, USA, Nov. 1998, 68.6.
72. Sakai, K.; Hikosaka, O.; Miyauchi, S.; Nielsen, M.; Fujimaki, N.; Takino, R.; Tamada, T.; Puetz, B. Neural correlates for short-term rhythm memory. 28th Annual Meeting of Society for Neuroscience, Los Angeles, USA, Nov. 1998, 494.12.
73. Schaal, S., Is arm movement discrete or rhythmic? Department of Biokinesology and Physical Therapy, University of Southern California, Los Angeles, USA, Nov. 1998.
74. Schweighofer, N. A model of the electrophysiological properties of the inferior olive neurons. 28th Annual Meeting, Society for Neuroscience, Los Angeles, Nov. 1998, 24, 261-17.
75. Sternad, D.; Schaal, S. Segmentation of endpoint trajectories does not imply segmented control: 3D arm movements in humans and robots. The 28th Meeting of the Society of Neuroscience, Los Angeles, CA, Nov. 1998, F-6.
76. Osu, R.; Kawato, M. Poor performance temporarily increases stiffness during multijoint arm movement learning. Abstracts of the Society for Neuroscience 28th Annual Meeting, Nov. 1998, 24.
77. Domen, K.; Osu, R.; Yoshioka, T.; Kawato, M. Evaluation of motor function using optimal performance indices for trajectory planning in hemiparesis patients. Society for Neuroscience 28th Annual Meeting, Los Angeles, Nov. 1998.
78. Bapi, R.S.; Doya, K. Evidence for effector independent and dependent components in motor sequence learning. 28th Annual Meeting, Society for Neuroscience, Los Angeles, USA, Nov. 1998, 24, 167.

79. Doya, K. The roles of reward prediction in motor control and communication. 1998 Symposium on Brain Science of Communications, Kyoto, Dec. 1998, 5.
80. Doya, K. How the brain combines learning modules in the cerebellum, the basal ganglia, and the cerebral cortex. 4th International Symposium on Biology: Computational Biology: Analysis of Complex Biological Processes, Hamamatsu, Japan, Feb. 1999.
81. Kawato, M., Multiple internal models in the cerebellum for motor control and cognition. The 4th International Symposium on Biology: Computational Biology: Analysis of Complex Biological Processes, Feb. 1999, 18.
82. Okada, M. Relaxation processes of visual computation in the brain. information processing as many body problem. Statistical Mechanics and Information Science, Kyoto, Japan, June 1999.
83. Tamada, T.; Miyauchi, S.; Imamizu, H.; Yoshioka, T.; Kawato, M. Activation of the cerebellum in grip force and load force coordination: an fMRI study. Fifth International Conference on Functional Mapping of the Human Brain, Dusseldorf, Germany, June 1999, 9, S492.
84. Bapi, R.S.; Doya, K. MFM: Multiple forward model architecture for sequence processing. IJCAI' 99 Workshop on Sequence Learning, Stockholm, Sweden, July 1999.
85. Doya, K.; Nakahara, H.; Bapi, R.S.; Hikosaka, O. Multiple representations and algorithms for sequence learning. The Second International Conference on Cognitive Science, Tokyo, Japan, July 1999, 17-19.
86. Okada, M.; Doya, K.; Yoshioka, T.; Kawato, M. A region based MRF model for image segmentation- Necessity of bi-directional interaction between spike coherence and firing rate. ATR symposium on Face and Object Recognition ' 99, ATR, July 1999, 117-118.
87. Ude, A.; Riley, M. Estimation of human body kinematics from video using a polygonal mesh body model. 6th ATR Symposium on Face and Object Recognition, Kyoto, Japan, July 1999, 6, 151-152.
88. Shibata, T.; Schaal, S.; Kawato, M. Biomimetic oculomotor control for an anthropomorphic robot. ATR Symposium on Face and Object Recognition' 99, ATR, July 1999, 149-150.
89. Nishina, S.; Okada, M.; Kawato, M. Temporal dynamics of depth filling-in. ATR Symposium on Face and Object Recognition. ' 99, ATR, July 1999, 55-56.
90. Sternad, D.; Katsumata, H.; Duarte, M.; Schaal, S. Perceptual information and dynamic stability in a one-handed juggling task. Studies in Perception and Action, Edinburgh, Scotland, Aug. 1999.
91. Sternad, D.; Dean, W.J.; Schaal, S. Interaction of discrete and rhythmic dynamics in single-joint movements. Studies in Perception and Action, Edinburgh, Scotland, Aug. 1999.
92. Nishina, S.; Okada, M.; Kawato, M. Temporal dynamics of depth filling-in. European Conference on Visual Perception 1999, University of Torieste, Italy, Aug. 1999, 28, 121.
93. Ude, A. Robust estimation of human body kinematics from video. IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, Kyongju, Korea, Oct. 1999, 3, 1489-1494.
94. Ude, A.; Riley, M. Prediction of body configurations and appearance for model-based estimation of articulated human motions. IEEE International Conference on Systems, Man and Cybernetics, Tokyo, Japan, Oct. 1999, (II), 689-691.
95. Osu, R.; Kato, H.; Kawato, M. Increased arm stiffness induced by performance error accelerates internal model learning. 29th Annual Meeting, Society for Neuroscience, Miami Beach, Florida, Oct. 1999, 25, 2176.
96. Fukuzawa, K.; Imamizu, H.; Nagai, C.; Iwata, M.; Kawato, M. Cerebellar function impairment in tool-use learning: Different internal models for rotational transformation and velocity control. 29th Annual Meeting Society for Neuroscience, Miami, Florida, Oct. 1999, 25, 370.
97. Imamizu, H.; Miyauchi, S.; Tamada, T.; Yoshioka, T.; Kawato, M. Cerebellar activity related to acquisition of internal models of a novel tool: Implications from an fMRI study on human subjects using a computer mouse for the first time. 29th Annual Meeting Society for Neuroscience, Miami, Florida, Oct. 1999, 25, 101.
98. Tamada, T.; Miyauchi, S.; Imamizu, H.; Yoshioka, T.; Kawato, M. Cerebellar activation in grip force adjustments during transporting an object in a precision grip. 29th Annual Meeting Society for Neuroscience, Miami Beach Convention Center, Miami Beach, Florida, USA, Oct. 1999, 25, 1894.
99. Koike, Y.; Doya, K. Multiple state estimation reinforcement learning for driving model. IEEE International Conference on System, Man and Cybernetics, Tokyo, Oct. 1999, (V), 504-509.
100. Okada, M.; Toya, K.; Kimoto, T.; Doya, K. Retrieval dynamics of associative memory model can explain temporal dynamics of face-responsive neurons in the IT cortex. 29th Annual Meeting Society for Neuroscience, Miami Beach, Florida, USA, Oct. 1999, 25, 917.
101. Haruno, M.; Wolpert, D.; Kawato, M. Emergence of sequence-specific neural activities with hierarchical multiple paired forward and inverse models. The 29th Annual Meeting, Society for Neuroscience, Florida, USA, Oct. 1999, 25, 1910.

102. Nakano, E.; Flanagan, J.R.; Imamizu, H.; Osu, R.; Yoshioka, M.; Kawato, M. Adaptation to altered kinematics and dynamics in reaching movements based on composition and decomposition of learned internal models. 29th Annual Meeting Society for Neuroscience, Miami, Florida, Oct. 1999, 25, 1150.
103. Schweighofer, N.; Doya, K.; Kawato, M. Electrical coupling in inferior olive neurons increases information transmission and could improve cerebellar learning. 29th Annual Meeting Society for Neuroscience, Miami, USA, Oct. 1999, 25, 170.
104. Kawato, M.; Multiple internal models in the cerebellum and communication, USC Weekly Neuroscience Seminars, LA, USA, Oct. 1999.
105. Kawato, M. Cerebellar internal models for robotics and cognition. First Annual Computational Neuroscience Symposium, Minneapolis, USA, Oct. 1999.
106. Kawato, M. Multiple paired forward and inverse models of hierarchical sensory motor coordination, 31st Annual General Meeting of The European Brain and Behavior Society Final Workshop of a Human Frontier Science Program, Rome, Italy, Oct. 1999.
107. Kawato, M. Robotics as a tool for neuroscience: cerebellar internal models for robotics and cognition. 9th International Symposium of Robotics Research, Snowbird, USA, Oct. 1999.
108. Mehta, B.; Schaal, S. Visuomotor control of an unstable task, 29th Annual Meeting of Neuroscience, Miami, USA, Oct. 1999, 25, 1302.
109. Kawato, M. Robotics as a tool for neuroscience: cerebellar internal models for robotics and cognition. Robotics Research, Oct. 1999, 321-328.
110. Burdet, E.; Osu, R.; Franklin, D.; Milner, T.E.; Kawato, M. Measuring stiffness during arm movements in various dynamic environments. Eighth Annual Symposium on Haptic Interfaces for Virtual Environment and Teleoperator Systems, Nashville, USA, Nov. 1999, 67, 421-428.
111. Schaal, S., Is imitation learning the route to understanding motor control. RIKEN Brain Science Institute, Wako-shi, Saitama, Japan, Nov. 1999.
112. Kawato, M., Brain science and interne. ITU-T SG 13 Meeting Special Session, Kyoto, Japan, Feb. 2000.
113. Schaal, S., Real-time learning and control with humanoid systems. DARPA Workshop on Exoskeletons, Washington, DC, March 2000.
114. Kawato, M., Maximum task achievement model with signal-dependent noise. Satellite Meeting on Computational Models. (Neural Control of Movement 2000), Key West, USA, April 2000.
115. Riley, M.; Ude, A.; Atkeson, C. Methods for motion generation and interaction with a humanoid robot: case studies of dancing and catching. 2000 Workshop on Interactive Robotics and Entertainment, Pittsburgh, USA, April 2000, 35-42.
116. Schaal, S.; Atkeson, C.G.; Vijayakumar, S. Real-time robot learning with locally weighted statistical learning. International Conference on Robotics and Automation (ICRA2000), San Francisco, CA, USA, April 2000, 288-293.
117. Schaal, S., Functional decomposition of motor control. Conference on Neural Control of Movement, Cancun, MX, April 2000.
118. Schaal, S., Is Newtonian mechanics learnable? Conference on Neural Control of Movement, April 2000.
119. Schweighofer N.; Doya K.; Chiron J.V.; Fukai H.; Kawato, M., Chaotic inferior olive neurons and cerebellar learning. NCM, Key West, USA, April 2000.
120. Shibata, T.; Schaal, S. Fast learning of biomimetic oculomotor control with nonparametric regression networks, IEEE Int'l Conference on Robotics and Automation, San Francisco, CA, USA, April 2000, 3847-3854.
121. Tevatia, G.; Schaal, S. Inverse kinematics for humanoid robots. International Conference on Robotics and Automation (ICRA2000), San Francisco, CA, USA, April 2000.
122. Vijayakumar, S.; Schaal, S. Fast and efficient incremental learning for high-dimensional movement systems. International Conference on Robotics and Automation (ICRA2000), San Francisco, CA, USA, April 2000, 2, 1894-1899.
123. Conradt, J.; Tevatia, G.; Vijayakumar, S.; Schaal, S., Online learning for humanoid robot systems. International Conference on Machine Learning (ICML2000), Stanford, CA, USA, June 2000, 191-198.
124. Miall, C.; Reckess, G.; Imamizu, H. Eye-hand coordination in a tracking task, 6th Annual Meeting of the Organization for Human Brain Mapping, San Antonio, Texas, USA, June 2000, s826.
125. Morimoto, J.; Doya, K. Acquisition of stand-up behavior by a real robot using hierarchical reinforcement learning. International Conference on Machine Learning, Stanford, CA, USA, June 2000, 623-630.
126. Vijayakumar, S.; Schaal, S. LWPR: An O(n) Algorithm for incremental real time learning in high dimensional space. International Conference on Machine Learning (ICML2000), Stanford, CA, USA, June 2000, 1079-1086.

127. Servos, P.; Osu, R.; Kawato, M. The neural substrates of biological motion perception; an fMRI study. Canadian Society for Brain, Behavior, and Cognitive Science, Cambridge, England, July 2000, 55-56.
128. Kawato, M., 1. Internal models in the cerebellum. 2. Cognitive functions of the cerebellum and their model. 3. Chaotic desynchronisation of inferior olive neurons and demos. EU-Advanced Course in Computational Neuroscience, Trieste. Trieste, Italy, Aug. 2000.
129. Kotosaka, S.; Schaal, S. Synchronized robot drumming by neural oscillator. The International Symposium on Adaptive Motion of Animals and Machines. Montreal, Canada, Aug. 2000.
130. Schaal, S.; Kotosaka, S.; Sternad, D. Nonlinear dynamical systems as movement primitives. Humanoids2000, First IEEE-RAS International Conference on Humanoid Robots, Cambridge, MA, USA, Sep. 2000.
131. Kotosaka, S.; Shibata, T.; Schaal, S. Humanoid robot "DB." International Conference on Machine Automation (ICMA 2000), Osaka Institute of Technology, Osaka, Japan, Sep. 2000, 21-26.
132. Vijayakumar, S.; Schaal, S. Real Time learning in humanoids: A challenge for scalability of online algorithms. Humanoids2000, First IEEE-RAS International Conference on Humanoid Robots, MIT, Cambridge, MA, USA, Sep. 2000.
133. Kawato, M. Robotics as a computational neuroscience. IEEE/RSJ IN International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2000), Kagawa, Japan, Oct. 2000, 72.
134. Bapi, R. S.; Graydon, F. X.; Doya, K., Time course of learning of motor sequence representation. 30th Annual Meeting, Society of Neuroscience, New Orleans, USA, Nov. 2000, 26, 707.
135. Burdet, E.; Osu, R.; Franklin, D.; Milner, T.E.; Kawato, M. Learning impedance to stabilize unstable dynamics: ii) Direct evidence in multijoint movements. Society for Neuroscience 30th Annual Meeting, New Orleans, Louisiana, USA, Nov. 2000, 26, 171.
136. Franklin, D., Osu, R., Burdet, E., Kawato, M., and Milner, T.E. Learning impedance to stabilize unstable dynamics: iii) EMG correlates. Society for Neuroscience 30th Annual Meeting, New Orleans, Louisiana, USA, Nov. 2000, 26, 171.
137. Kuroda S.; Schweighofer N.; Kawato M. Exploration and prediction of signal transduction pathways in cerebellar long term depression by kinetic simulation. 2000 Annual Meeting Society for Neuroscience, New Orleans, USA, Nov. 2000, 26, 2106.
138. Osu, R.; Burdet, E.; Franklin, D.; Milner, T.E.; Kawato, M. Learning impedance to stabilize unstable dynamics: i) Contrast with learning an internal dynamic model. Society for Neuroscience 30th Annual Meeting, New Orleans, Louisiana, USA, Nov. 2000, 26, 171.
139. Okada, M., Nishina, S., Kawato, M. Dynamics of visual computation in the brain: experimental and theoretical evidence for iterative calculation. Society for Neuroscience, New Orleans, USA, Nov. 2000, 26, 670.
140. Morimoto, J.; Doya, K. Robust reinforcement learning. Advances in Neural Information Processing Systems, Denver, Colorado, USA, Nov. 2000, 77.
141. Samejima, K. Ueda, Y.; Kimura, M.; Doya, K.; Schweighofer, N. Information coding of the striatal neurons during sequential movement. Society for Neuroscience, New Orleans, USA, Nov. 2000, 26, 694.
142. Vijayakumar, S.; Schaal, S. Real-time modeling for complex learning tasks. Advances in Neural Information Processing Systems, Denver, Colorado, USA, Nov. 2000, 110.
143. Tabata, H.; Shibata, T.; Taguchi, S.; Kawato, M., Simulation study on the smooth pursuit eye movement with MST-neural field model. 脳と心のメカニズム第1回冬のワークショップ, Hokkaido, Japan, Jan. 2001.
144. Imamizu, H.; Kuroda, T.; Yoshioka, T.; Kawato, M., Brain activity related to switching of internal models: an fMRI study. Human Brain Mapping 2001, Brighton England, June 2001, s1193.
145. Imamizu, H., Modular organization of multiple internal models in the human cerebellum. HFSP Arundel Meeting, Arundel Natural Science Center, Canada, Quebec, July 2001.
146. Wada, Y.; Kaneko, Y.; Nakano, E.; Osu, R.; Kawato, M., Multi joint arm trajectory formation based on the minimization principle using the Euler-Poisson equation. International Conference on Artificial Neural Networks, Aug. 2001.
147. Imamizu, H., Modular organization of multiple internal models in the human cerebellum. Joint France-Japan Symposium on Cognitive Neuroscience, Brain Science Institute RIKEN, Saitama, Japan, Sep. 2001.
148. Osu, R.; Kawato, M., A new method to estimate multi-joint stiffness from EMG through torque estimation in isometric condition. The First International Symposium on Measurement, Analysis and Modeling of Human Functions, Hokkaido, Japan, Sep. 2001.
149. Billaard A.; Schaal, S., Robust learning of arm trajectories through human demonstration. IEEE International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS2001), Maui, Hawaii, USA, Oct. 2001.

150. D'Souza, A.; Vijayakumar, S.; Schaal, S., Learning Inverse Kinematics, International Conference on Intelligence in Robotics and Autonomous Systems (IROS2001). Hawaii, Oct. 2001.
151. Ijspeert Auke, J.; Nakanishi J.; Schaal, S., Trajectory formation for imitation with nonlinear dynamical systems. IEEE International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS2001), Maui, Hawaii, USA, Oct. 2001.
152. Shibata, T.; Schaal, S., Biomimetic Smooth pursuit based on fast learning of the target dynamics. IEEE International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS2001), Maui, Hawaii, USA, Oct. 2001.
153. Vijayakumar, S.; Conradt, J.; Shibata, T.; Schaal, S., Overt visual attention for a humanoid Robot. International Conference on Intelligence in Robotics and Autonomous Systems (IROS2001), Hawaii, Oct. 2001.
154. D'Souza, A.; Vijayakumar, S.; Schaal, S., Are internal models of the entire body learnable? Abstracts of the Society for Neuroscience, The 31st Annual Meeting, San Diego, USA, Nov. 2001.
155. Miyapuram, K. P.; Bapi, R. S.; Samejima, K.; Doya, K., fMRI investigation of the learning of visuo-motor sequences. The 31st Annual Meeting, Society of Neuroscience, San Diego, USA, Nov. 2001.
156. Mohajerian, P.; Ijspeert, A.; Schaal, S., Arm motor control based on superimposed rhythmic and discrete movement primitives. The 31st Meeting of the Society of Neuroscience, San Diego, CA, USA, Nov. 2001.
157. Schaal, S.; Sternad, D.; Osu, R.; Kawato, M., Rhythmic movement is not discrete. The 31st Meeting of the Society of Neuroscience, San Diego, CA, USA, Nov. 2001.
158. Schaal, S.; Vijayakumar, S.; D'Souza, A.; Auke Ijspeert, A.; Nakanishi, J. Real-time statistical learning for robotics and human augmentation, 10th International Symposium of Robotics, Lorne, Victoria, Australia, Nov. 2001.
159. Shibata, T.; Vijayakumar, S.; Conradt, J.; Schaal, S., Humanoid oculomotor control based on concepts of computational neuroscience. IEEE-RAS International Conference Humanoid Robots (Humanoid 2001), Tokyo, Japan, Nov. 2001.
160. 中野恵理; 今水 寛; 大須理英子; 宇野洋二; 五味裕章; 吉岡利福; 川人光男. 多数の軌道データに基づいた軌道計画規範の定量的検討. 電子情報通信学会ニューロコンピューティング研究会, Dec. 1996, NC96-72, 111-118.
161. 銅谷賢治. 報酬の予測に基づくロボットの学習と脳のモデル. 1997年情報学シンポジウム, 東京, Jan. 1997, 7.
162. 宮本弘之. 頭を使うけん玉ロボット(見まねによる運動学習). 生理学研究所第19回生理学技術研究会抄録集, 岡崎, Feb. 1997, 3.
163. 小池康晴; 銅谷賢治. 強化学習による自動車運転技能の獲得. 電子情報通信学会ニューロコンピューティング研究会, 東京, March 1997, NC96 (169).
164. 松川直樹; 岡田真人; 川人光男; 福島邦彦. 動く輪郭の速度知覚II-視覚系は繰り返し計算を用いるか-. 電子情報通信学会ニューロコンピューティング研究会, 東京, March 1997, NC96 (193).
165. 山口芳央; 福島邦彦; 岡田真人. 空間記憶の神経回路モデル: 回転を含む地図の連想. 電子情報通信学会ニューロコンピューティング研究会, 東京, March 1997, NC96 (185).
166. 掛谷英紀; 岡田真人; 岡部洋一. 部分反転法の統計神経力学. 電子情報通信学会ニューロコンピューティング研究会, 東京, March 1997, NC96 (127).
167. 中野恵理; 今水 寛; 大須理英子; 宇野洋二; 五味裕章; 吉岡利福; 川人光男. 多数の軌道データに基づいた軌道計画規範の定量的検討(2). 電子情報通信学会ニューロコンピューティング研究会, 東京, March 1997, NC96-141.
168. 宮本弘之; 琴坂信哉. 見まねによる運動学習. SICE九州フォーラム, 北九州, May 1997, 31-33.
169. 庄野 逸; 永原健一; 福島邦彦; 岡田真人. ネオコグニトロンの実用化-大規模なデータベースによる評価-. 電子情報通信学会ニューロコンピューティング研究会, 沖縄, June 1997, NC97 (19).
170. 川村正樹; 岡田真人; 平井有三. 一対多の連合を記憶する相関型連想記憶モデルの解析. 電子情報通信学会ニューロコンピューティング研究会, 大阪, July 1997, NC97 (34).
171. 森本 淳; 銅谷賢治. 強化学習による起き上がりパターンの獲得. 電子情報通信学会ニューロコンピューティング研究会, 大阪, July 1997, NC97 (28).
172. 岡田真人; 松川直樹; 川人光男; 福島邦彦. 運動方向情報の空間的伝搬I: モデル. 第20回日本神経科学大会, 仙台, July 1997, 94.
173. 仁科繁明; 岡田真人; 川人光男. 運動方向情報の空間的伝搬II: 心理物理学的考察. 第20回日本神経科学大会, 仙台, July 1997, 94.
174. 今水 寛; 宮内 哲; 佐々木由香; 多喜乃亮介; Puetz, B.; 川人光男. 視覚運動学習時の小脳活動: fMRIによる計測. 第20回日本神経科学大会, 仙台, July 1997, 125.
175. 大須理英子; 道免和久; 五味裕章; 吉岡利福; 今水 寛; 川人光男. 筋電図による運動学習時の腕の硬さの変化の推定. 第20回日本神経科学大会, 仙台, July 1997, 139.
176. 中野恵理; 今水 寛; 大須理英子; 宇野洋二; 五味裕章; 吉岡利福; 川人光男. 多関節到達運動における軌道計画規範の定量的検討, 第20回日本神経科学大会, 仙台, July 1997, 139.

177. 大須理英子; 五味裕章. 筋電図を用いた力制御中の関節スティフネスの推定. 第12回生体・生理工学シンポジウム, 町田, Sep. 1997, 361-364.
178. 岡田真人; 仁科繁明; 川人光男. 視覚系は緩和計算を用いているか?. 第12回生体・生理工学シンポジウム, 東京, Sep. 1997, 17-20.
179. 琴坂信哉; 深堀由美; 青柳誠司; Schaal, S. 内部モデルを用いた双方向計算理論に基づく打撃運動学習. 第15回日本ロボット学会学術講演会, 東京, Sep. 1997, 1, 165-166.
180. 柴田智広; Schaal, S. Biomimetic vision. 第15回日本ロボット学会学術講演会, 東京, Sep. 1997, 133-134.
181. 森本 淳; 銅谷賢治. 強化学習による非ホロノミック系の制御: 起立運動系列の獲得. 日本ロボット学会全国大会, 東京, Sep. 1997, 17-18.
182. 青西 亨; 岡田真人; 倉田耕治. 振動子ネットワークの非同期現象による偽記憶の識別. 日本物理学会, 神戸, Oct. 1997, 52, 756.
183. 岡田真人. 相関型連想記憶モデルの想起ダイナミクスの理論. 日本物理学会, 神戸, Oct. 1997, 52, 784.
184. 岡田真人; 戸谷 要; 福島邦彦. 連想記憶モデルにおける概念パターンの双安定性. 日本神経回路学会第8回全国大会, 金沢, Nov. 1997, 182-183.
185. 土井 誠; 深井朋樹; 岡田真人. 相関アトラクタを持つ非単調ネットワーク. 日本神経回路学会第8回全国大会, 金沢, Nov. 1997, 184-185.
186. 川村正樹; 岡田真人; 平井有三. 連想記憶モデルにおける文脈依存的想起. 日本神経回路学会第8回全国大会, 金沢, Nov. 1997, 232-233.
187. 掛谷英紀; 岡田真人; 岡部洋一. ニューロウインドウ連想記憶の統計神経力学. 日本神経回路学会第8回全国大会, 金沢, Nov. 1997, 226-227.
188. 青西 亨; 岡田真人; 倉田耕治. 振動子ネットワークの非同期現象による偽記憶の識別. 日本神経回路学会第8回全国大会, 金沢, Nov. 1997, 250-251.
189. 庄野 逸; 岡田真人; 福島邦彦; ネオコグニトロンを用いた3D物体認識. 日本神経回路学会第8回全国大会, 金沢, Nov. 1997, 83-84.
190. 道免和久; 大須理英子; 川人光男; 大田哲生; 千野直一. 軌道計画のための評価関数を用いた脳卒中片麻痺の運動機能評価. 第18回バイオメカニズム学会, 神奈川, Nov. 1997, 259-260.
191. 道免和久; 大田哲生; 千野直一; 大須理英子; 川人光男. 軌道計画のための評価関数を用いた定量的運動機能評価. 第27回日本脳波・筋電図学会学術大会, 福岡, Nov. 1997, 2DA53, 291.
192. 宮本弘之. ロボットへの教示方法-見まねによる学習-. 日本ファジー学会ファジー制御研究会特別講演会「とことんIntelligent」, 東京, Jan. 1998.
193. 銅谷賢治. 学習系のメタ制御機構としての情動系へのアプローチ. JST異分野研究者交流フォーラム「快か不快かの科学」, 松代, Feb. 1998, 85.
194. 山本憲司; 小林 康; 竹村 文; 河野憲二; 川人光男. 垂直方向追従眼球運動の適応シミュレーション: 小脳皮質の計算モデルは運動学習を再現できるか?. 電子情報通信学会ニューロコンピューティング研究会, 東京, March 1998, NC97 (131), 229-236.
195. 土居 誠; 深井朋樹; 岡田真人. 相関アトラクタをもつ非単調ネットワーク. 日本物理学会, 東京, March 1998, 53, 643.
196. 戸谷 要; 岡田真人; 福島邦彦. 階層パターンを持つ連想記憶モデル. 日本物理学会, 東京, March 1998, 53, 643.
197. 道免和久; 大須理英子; 川人光男; 大田哲生; 有田元英; 堀田富士子; 千野直一. 軌道計画のための評価関数を用いた脳卒中片麻痺の運動学習課程の定量的評価. リハビリテーション学会, 青森, May 1998, 35, 771.
198. 道免和久; 大須理英子; 川人光男; 大田哲生; 有田元英; 堀田富士子; 千野直一. 脳卒中不全片麻痺の上肢到達運動における運動学習課程. 第23回日本脳卒中学会, 札幌, May 1998, 20, 203.
199. 中野恵理; Flanagan, R.; 今水 寛; 大須理英子; 吉岡利福; 川人光男. 複数の内部モデルの分離及び合成. 電子情報通信学会ニューロコンピューティング研究会, 名古屋, July 1998, NC98 (32).
200. 玉田朋枝; 宮内 哲; 今水 寛; 吉岡利福; 川人光男. 道具使用に関わる大脳-小脳機能的結合: fMRIによる計測. 電子情報通信学会ニューロコンピューティング研究会, 名古屋, July 1998, NC98 (30).
201. 櫻庭尚良; 大須理英子; 中野恵理; 和田安弘; 川人光男. 不完全な逆ダイナミクスモデルによる制御での手先軌道の特徴の説明. 電子情報通信学会ニューロコンピューティング研究会, 名古屋, July 1998, NC98 (31), 9-16.
202. 銅谷賢治. 大脳皮質-基底核機能連関の計算理論モデル. 第13回日本大脳基底核研究会, 長浜, July 1998, 17.
203. 今水 寛; 宮内 哲; 玉田朋枝; 佐々木由香; 多喜乃亮介; Puetz, B.; 吉岡利福; 川人光男. 小脳に構成される視覚運動学習の内部モデル: fMRIによる計測. 文部省特定領域研究「高次脳機能のシステムの理解」第3回夏のワークショップ [DECISION MAKING], 富士吉田, Aug. 1998, 9.
204. 今水 寛; 宮内 哲; 玉田朋枝; 佐々木由香; 多喜乃亮介; Puetz, B.; 吉岡利福; 川人光男. 小脳に構成される視覚運動学習の内部モデル: fMRIによる計測. 第21回日本神経科学, 第41回神経化学合同大会, 東京, Sep. 1998, 216.
205. 玉田朋枝; 宮内 哲; 今水 寛; 吉岡利福; 川人光男. 道具使用の学習における大脳-小脳活動. 第21回日本神経科学, 第41回神経化学合同大会, 東京, Sep. 1998, 216.

206. 中野恵理; Flanagan, R.; 今水 寛; 大須理英子; 吉岡利福; 川人光男. 複数の内部モデルの分離及び合成. 第21回日本神経科学, 第41回神経化学合同大会, 東京, Sep. 1998, 303.
207. 今水 寛; 宮内 哲; 玉田朋枝; 佐々木由香; 多喜乃亮介; Puetz, B.; 吉岡利福; 川人光男. 小脳に構成される多重内部モデル: fMRIによる計測. 第21回日本神経科学-第41回神経化学合同大会, 東京, Sep. 1998.
208. 琴坂信哉; Schaal, S. 見まね運動学習のダイナミックなタスクへの拡張. 第16回日本ロボット学会学術講演会, 札幌, Sep. 1998, 1, 413-414.
209. 柴田智広; Schaal, S. 人間の眼球運動ダイナミクスと前庭動眼反射系の模倣に基づいたロボット視覚の適応静定. 第16回日本ロボット学会学術講演会, 札幌, Sep. 1998, 1363-1364.
210. 銅谷賢治. 学習系のメタ制御機構としての情動系へのアプローチ. JST重要研究課題育成推進事業「快か不快かの科学」ワークショップ, 穂高町, Sep. 1998.
211. 大須理英子; 川人光男. 運動学習時における試行の失敗: 成功に伴う一時的な腕の剛性の上昇と下降. 第21回日本神経科学, 第41回神経化学合同大会, 東京, Sep. 1998.
212. 川村正樹; 岡田真人. 相関型連想記憶モデルのダイナミクスの性質. 日本物理学会, 沖縄, Sep. 1998, 53, 752.
213. 戸谷 要; 岡田真人; 福島邦彦. 階層パターンを持つ連想記憶モデル II. 日本物理学会, 沖縄, Sep. 1998, 53, 752.
214. 青西 亨; 岡田真人; 倉田耕治. ばらついた固有振動数を持つ振動子連想記憶の統計力学. 日本物理学会, 沖縄, Sep. 1998, 53, 752.
215. 深井朋樹; 岡田真人. 相関アトラクタをもつ非単調ネットワークの記憶容量. 日本物理学会, 沖縄, Sep. 1998, 53, 737.
216. 川人光男. 小脳外側部の内部モデル-ヒト知性の計算エンジン: 想像、コミュニケーション、言語、思考、意識-. 第13回生体・生理工学シンポジウム特別講演, 石川, Sep. 1998, 9-21.
217. 片桐憲一; 銅谷賢治; 川人光男. 複数のモデルを用いた強化学習による非線形制御方式. 電子情報通信学会ニューロコンピューティング研究会, 博多, Oct. 1998, NC98 (46).
218. 銅谷賢治; 試行錯誤から学ぶロボットと脳. 「脳の世紀」第6回シンポジウム, 東京, Oct. 1998.
219. 金子勇一; 中野恵理; 大須理英子; 和田安弘; 川人光男. オイラー・ポアソン方程式を用いた弾性トルク変化最小軌道の生成. 平成10年度電子情報通信学会信越支部大会, Oct. 1998.
220. 仁科繁明; 岡田真人; 川人光男. 輪郭運動方向の計算における充填過程と大局的バインディング. 電子情報通信学会ニューロコンピューティング研究会, 仙台, Nov. 1998, NC98 (65).
221. 古賀和久; 庄野 逸; 福島邦彦; 岡田真人. ネオコグニトロンによる3次元物体の識別. 電子情報通信学会ニューロコンピューティング研究会, 大阪, Jan. 1999, NC98 (77).
222. 川村正樹; 岡田真人; 平井有三. 1対多の連合を行なう連想記憶モデル: 到達不可能な平衡状態の存在について. 電子情報通信学会ニューロコンピューティング研究会, 北海道, Feb. 1999, NC98 (91).
223. 小池康晴; 銅谷賢治. マルチステップ状態予測を用いた強化学習. 電子情報通信学会ニューロコンピューティング研究会, 東京, March 1999, NC98 (129).
224. 柴田智広. IP5000の頭部装着型眼球運動計測装置への応用. 動画像処理実用化研究報告会, 電子技術総合研究所, 茨城, March 1999, 82-85.
225. 岡田真人; 銅谷賢治; 吉岡利福; 川人光男. 位相を隠れ変数とし持つ領域ベース結合MRFモデル. 電子情報通信学会ニューロコンピューティング研究会, 東京, March 1999, NC98 (184).
226. 青西 亨; 岡田真人. ばらついた固有振動数をもつ振動子連想記憶の統計力学 -シナプス切断と均一なディレイ-. 電子情報通信学会ニューロコンピューティング研究会, 東京, March 1999, NC98 (179).
227. 木本智幸; 岡田真人. スパースコーディングされた連想記憶モデルにおける対称混合状態. 電子情報通信学会ニューロコンピューティング研究会, 東京, March 1999, NC98 (178).
228. 岡田真人; 銅谷賢治; 吉岡利福; 川人光男. 位相を隠れ変数としてもつ領域ベースMRFモデル. 日本物理学会, 広島, March 1999, 54, 698.
229. 戸谷 要; 岡田真人; 福島邦彦. 階層パターンを憶えた連想記憶モデルの想起のダイナミクス. 日本物理学会, 広島, March 1999, 54, 697.
230. 川村正樹; 岡田真人. スパースコーディングされた連想記憶モデルのダイナミクス. 日本物理学会, 広島, March 1999, 54, 697.
231. 青西 亨; 岡田真人. ばらついた固有振動数をもつ振動子連想記憶の統計力学 -シナプスを切った場合-. 日本物理学会, 広島, March 1999, 54, 691.
232. 銅谷賢治. 脳の行動学習のモデル. シンポジウム: モデルとモデリングの新しい方法論を求めて, 東京, April 1999, 101-103.
233. 青西 亨; 岡田真人. フラストレーションのある結合振動子系のオンサーガ反作用場による加速効果. 電子情報通信学会ニューロコンピューティング研究会, 沖縄, June 1999, NC99 (23).
234. 岡田真人; 銅谷賢治; 吉岡利福; 川人光男. V1野の情報のキャリアは何か?-位相と発火頻度を用いた結合MRFモデル-. 日本神経科学学会大会「一次視覚野研究の動向と展望」, 大阪, July 1999, 353.
235. 玉田朋枝; 宮内 哲; 今水 寛; 吉岡利福; 川人光男. 精密把握による物体移動時の小脳活動. 第22回日本神経科学大会, 大阪, July 1999, 160.
236. 今水 寛; 宮内 哲; 玉田朋枝; 吉岡利福; 川人光男. 小脳外側部に獲得される新奇な道具の内部モデル. 第22回日本神経科学大会, 大阪, July 1999, 160.
237. 岡田真人. 視覚の連想記憶モデル. 平成11年度文部省特定領域研究「高次脳機能のシステムの理解」, 蓼科, Aug. 1999, 23.

238. 銅谷賢治. 脳の情報表現：発火周波数，時間パターンと細胞モデル. 神経情報科学サマースクール（日本神経回路学会主催），神奈川，Aug. 1999，6-11.
239. 岡田真人. 隠れ状態とマルコフランダム場. 神経情報科学サマースクール（日本神経回路学会主催），神奈川，Aug. 1999，60-69.
240. 柴田智広; Schaal, S. ノンパラメトリック回帰ネットワークによる生体模倣型眼球運動系の高速学習. 日本ロボット学会第17回学術講演会，平塚，Sep. 1999，3，1001-1002.
241. 琴坂信哉; Schaal, S. ロボットの打撃運動を生成する神経振動子のパラメータ学習. 日本ロボット学会第17回学術講演会，平塚，Sep. 1999，3，757-758.
242. 琴坂信哉; 柴田智広; Schaal, S. 脳研究のためのヒューマノイドロボットの開発. 日本ロボット学会第17回学術講演会，平塚，Sep. 1999，3，1221-1222.
243. 森本 淳 ; 銅谷賢治 . 階層型強化学習を用いた実ロボットによる起立運動の獲得 . 第9回日本神経回路学会全国大会，札幌，Sep. 1999，147-148.
244. 木本智幸; 岡田真人. IT野の顔細胞のダイナミクスを説明する連想記憶モデル-階層構造を持つスパースパターンを学習したモデル-. 日本神経回路学会第9回全国大会，北海道，Sep. 1999，5-6.
245. 三好誠司; 岡田真人. Syn-fire chainのモデル. 日本神経回路学会第9回全国大会，北海道，Sep. 1999，22-23.
246. 青西 亨 ; 岡田真人 . フラストレーションのある結合振動子系のオンサーガ反作用場による加速効果 . 日本物理学会，岩手，Sep. 1999，54，264.
247. 庄野 逸 ; 岡田真人 . アナログ素子を用いた画像修復の平均場理論 . 日本物理学会，岩手，Sep. 1999，54，286.
248. 仁科繁明; 岡田真人; 川人光男. 奥行きフィリングインの時間特性. 日本心理学会第63回大会，名古屋，Sep. 1999，375.
249. 桜庭尚良; 大須理英子; 中野恵理; 和田安広; 川人光男. 不完全な逆ダイナミクスによる手先軌生成の検討. 日本神経回路学会第9回全国大会，札幌，Sep. 1999，P3-20(98)，193-194.
250. 仁科繁明; 岡田真人; 川人光男. 奥行き知覚における視覚的充填のダイナミクス. 第14回生体・生理工学シンポジウム，神戸，Oct. 1999，149-152.
251. 桜庭尚良; 大須理英子; 中野恵理; 和田安広; 川人光男. ヒトの手先軌道の特徴の説明-不完全な内部モデルによる検討. 平成11年度電子情報通信学会信越支部大会，柏崎，Oct. 1999，F2，161-162.
252. 田端宏充; 山本健司; 川人光男. 片葉仮説に基づくサルVOR適応シミュレーション：小脳皮質の計算モデルはVOR適応モデルを再現しうるか？ 電子情報通信学会ニューロコンピューティング研究会，仙台，Oct. 1999，NC99-47，61-68.
253. 川人光男. 小脳多重内部モデルとヒューマノイドロボット (DB). 第42回自動制御連合講演会，千葉，Nov. 1999，1-4.
254. 今水 寛 ; 宮内 哲 ; 玉田朋枝 ; 吉岡利福 ; 川人光男 . 計算理論とfMRI. 第29回日本脳波筋電図学会学術大会，日本大学医学部，Nov. 1999，159.
255. Kawato, M. Cerebellar internal models for robotics and cognition. 第6回日立中研・基礎研合同研究会「脳精神科学の基礎と応用 II」，東京，Jan. 2000 (*in press*).
256. 森本 淳 ; 銅谷賢治 . 階層型強化学習を用いた実ロボットによる起立運動の獲得 . 第5回ロボティクスシンポジウム，神戸，March 2000，397-402.
257. 鮫島和行; 銅谷賢治; 川人光男. 局所線形モデルに基づく状態分割を用いた階層強化学習. 電子情報通信学会ニューロコンピューティング研究会，玉川学園大学，March 2000，NC99-115，173-180.
258. 琴坂信哉; Schaal, S. 神経振動子を用いたリズムミク運動の模倣. 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会，熊本，May 2000.
259. 笹部慶智; 琴坂信哉; 青柳誠司; 高野政晴. 神経振動子を用いた複雑な打撃運動パターンの生成. 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会，熊本，May 2000.
260. 柴田智広; ステファン・シャール. ノンパラメトリック回帰ネットワークを用いた生体模倣型の眼球運動制御. ロボティクス・メカトロニクス講演会 (Robomec'00)，熊本，May 2000.
261. 川人光男; 銅谷賢治; 春野雅彦. ヒト知性の計算神経科学-言語に迫るための条件. 文部省科学研究費補助金特定領域研究A，「心の発達：認知的成長の機構」全体会議特別講演，東京，June 2000，3-12.
262. 川人光男; 銅谷賢治; 春野雅彦. ヒト知性の計算神経科学. 電子情報通信学会ニューロコンピューティング研究会，沖縄，June 2000，NC2000-22，101-108.
263. 鮫島和行; 銅谷賢治; 川人光男. 複数モデルベース強化学習におけるモジュール間の評価割り付け. 電子情報通信学会ニューロコンピューティング研究会，香川，July 2000，NC2000-48，51-58.
264. 森本 淳 ; 銅谷賢治 . ロバスト強化学習 . 電子情報通信学会ニューロコンピューティング研究会，香川，July 2000，59-66.
265. 川人光男. Cerebellar internal models for robotics and cognition. 理化学研究所脳科学総合研究センターサマープログラム，埼玉，July 2000，23.
266. Schaal, S., A biomimetic approach to humanoid robots. 第39回計測自動制御学会学術講演会，飯塚，July 2000.
267. 川人光男. 講義1 はじめに：脳における双方向情報処理講義2：小脳に学習で獲得される内部モデル. 日本神経回路学会 第2回神経情報科学サマースクール，神奈川，Aug. 2000，5-13，39-50.
268. 今水 寛 . 人間の脳に獲得される内部モデル -脳機能イメージングによる検証 . 神経情報科学サマースクール 2000，神奈川，Aug. 2000，51-60.

269. 笹部慶智; 琴坂信哉; 青柳誠司; 高野政晴. 神経振動子を用いたヒューマノイドロボットのためのリズムミ
ックな協応的運動軌道の生成. 第18回日本ロボット学会学術講演会, 草津, Sep. 2000, 1, 605-606.
270. 森本 淳 ; 銅谷賢治 . ロバスト強化学習 . 日本ロボット学会学術講演会 , 草津 , Sep. 2000, 1263-
1264.
271. 琴坂信哉; Schaal, S. 神経振動子を用いたリズムミク運動の模倣. 第二報 運動の同期のメカニズム .
第 18回日本ロボット学会学術講演会 , 草津 , Sep. 2000, 3, 1461-1462.
272. 山本憲司; 琴坂信哉; 川人光男; 北澤 茂 . 操作対象に応じた運動制御切り替えの動物実験モデル . 第
23回日本神経科学大会・第 10回日本神経回路学会合同大会 , 横浜 , Sep. 2000, 318.
273. 福澤一吉; 今水 寛 ; 永井知代子 ; 岩田 誠; 川人光男. 小脳損傷例における道具使用. 第24回日本神経
心理学会総会, 東京, Sep. 2000.
274. 川人光男. 小脳とヒューマノイドロボット. 計測自動制御学会関西支部シンポジウム「2000年計測・制
御・情報化技術...そしてこれから」, 大阪, Oct. 2000, 24-29.
275. 川端康宏; 山本憲司; 北澤 茂 ; 琴坂信哉 ; 和田安弘 ; 川人光男 . 複数力場における多重内部モデル
の検討 . 平成 12年度電子情報通信学会信越支部大会 , 長野 , Oct. 2000, 21.
276. 川端康宏; 山本憲司; 北澤 茂 ; 琴坂信哉 ; 和田安弘 ; 川人光男 . 複数粘性力場に対する多重内部モ
デルの獲得 , ニューロコンピューティング研究会 , 北九州 , Nov. 2000, 47-54.
277. 黒田真也; Schweighofer, N.; 貝淵弘三; 川人光男. Kinetic Simulationによるシグナル伝達経路の評価
と考察. 第 23 回日本分子生物学会年会, 神戸, Dec. 2000.
278. 川人光男. ロボット工学と臨床神経生理学. 第30回日本臨床神経生理学会学術大会 教育講演 , 京都 ,
Dec. 2000.
279. 柴田智広; 田端宏充; 川人光男. 視覚ターゲットのダイナミクス学習に基づく円滑性追跡眼球運動制御と
そのヒューマノイドへの実装. 脳と心のメカニズム第一回冬のワークショップ, Jan. 2001.
280. 川人光男. ヒト知性の計算神経科学. デジタル・ヒューマン・ラボラトリー・ワークショップ, 東京,
Feb. 2001.
281. 柴田智広; 田端宏充; 川人光男. 視覚ターゲットのダイナミクス学習に基づく円滑性追跡眼球運動とその
ヒューマノイドへの実装. 電子情報通信学会 ニューロコンピューティング研究会 , 札幌 , Feb. 2001,
100-618, 55-62.
282. 田口進也; 田端宏充; 柴田智広; 川人光男. ポピュレーション符号から発火率符号への変換の学習による
獲得. ニューロコンピューティング研究会, 札幌, Feb. 2001, NC2000-102, 71-78.
283. 今水 寛 . 小脳はフィードバック学習によって感覚運動変換の内部モデルを獲得する . 第 78回日本生理
学会 : シンポジウム「運動学習における大脳基底核と小脳の役割」, 京都 , March 2001, 158.
284. 多田充徳; 貝野彰彦; 柴田智広; 今井正和; 小笠原司. 初期滑り計測に基づく人の把持動作解析. ロボテ
イクス・メカトロニクス講演会' 01 (ROBZOMEC' 01), June 2001, 1P1-H2, 1-2.
285. 宇賀田正臣; 黒田朋枝; 今水 寛 ; 吉岡利福 ; 和田安弘 ; 川人光男 . ヒトの把持力負荷力結合モデル
の仮説の検討 . 電子情報通信学会ニューロコンピューティング研究会 , 沖縄 , June 2001, NC2001-23,
7-14.
286. 多田充徳; 柴田智広; 小笠原司. 指先接触面の固着領域率に基づく人の物体把持力制御仮説の提案と検
証. 第16回生体生理シンポジウム (BPES2001), 相模原, Aug. 2001.
287. 今水 寛 ; 黒田朋枝 ; 吉岡利福 ; 川人光男 . 内部モデルの切り替えに関連する脳活動 . 第 44回日本
神経科学大会 , 京都 , Sep. 2001, 303.
288. 樋口さとみ; 今水 寛 ; 川人光男 , . 道具を使うことをイメージした時の脳活動 . 日本神経回路学会第
11回全国大会 , 奈良 , Sep. 2001.
289. 古川哲也; 深井英和; ニコラシュヴァイゴファー; 佐藤雅昭; 銅谷賢治; 川人光男. 下オリーブ核細胞モ
デルの相互情報量解析. 日本神経回路学会第11回全国大会, 奈良, Sep. 2001.
290. 今水 寛 ; 黒田朋枝 ; 吉岡利福 ; 川人光男 . 内部モデルの切り替えに関連する脳活動 : fMRIによる計
測 . 日本神経回路学会第 11回全国大会 , 奈良 , Sep. 2001.
291. 大須理英子; Etienne Burdet; David W Franklin; Theodore E Milner; 川人光男 . 中枢神経は最適なイン
ピーダンスを学習し巧みに不安定な環境を安定化させる . 日本神経回路学会第 11回全国大会 , 奈良
, Sep. 2001.
292. 鮫島和行; 銅谷賢治; 川人光男. モジュール強化学習におけるモジュール間の責任割り付け. 日本神経回
路学会第11回全国大会, 奈良, Sep. 2001.
293. 柴田智広; 田端宏充; 田口進也; Stefan Schaal; 川人光男. 円滑性追跡眼球運動のモデル~ヒューマノ
イド研究から脳科学へ. 日本神経回路学会第11回全国大会, 奈良, Sep. 2001
294. 多田充徳; 柴田智広; 小笠原司. 指先接触面の固着領域率に基づく人の物体把持力制御仮説. 日本神経回
路学会第11回全国大会, 奈良, Sep. 2001.
295. 宇賀田正臣, 黒田朋枝, 今水 寛 , 吉岡利福 , 和田安弘 , 川人光男 . 把持力負荷力結合モデルの検討
 . 日本神経回路学会第 11回全国大会 , 奈良 , Sep. 2001.

III. Reviews and Books

1. Schaal, S., Learning from demonstration. *Advances in Neural Information Processing Systems* 9, MIT Press, 1997, 1040-1046.
2. Zeller, M. "Neural systems for robotics" by Omidvar, O.; van der Smagt, P. ed. *Neural Networks*. 11, 1998, 1141-1142.

3. Schaal, S.; Vijayakumar, S.; Atkeson, C. G., Local dimensionality reduction, *Advances in Neural Information Processing Systems* 10, MIT Press, 1998, 633-639.
4. Shibata, T.; Schaal, S. Robot gaze stabilization based on mimesis of oculomotor dynamics and vestibulocerebellar learning, *Advanced Robotics*, 13, 1999, 351-352.
5. Haruno, M.; Wolpert, D.; Kawato, M., Multiple paired forward-inverse models for human motor learning and control, *Advances in Neural Information Processing Systems*, MIT Press, 1999, 31-37.
6. Morimoto, J.; Doya, K., Hierarchical reinforcement learning for motion learning: learning "stand-up" trajectories, *Advanced Robotics*, 13, 1999, 267-268.
7. Sternad, D.; H. Katsumata, Schaal, S.; et al, Perceptual information and dynamic stability in a one-handed juggling task. *Studies in Perception and Action V*, 1999, 170-174.
8. Sternad, D.; W. J. Dean, Schaal, S. et al, Interaction of discrete and rhythmic Dynamics in single-joint movements. *Studies in Perception and Action V.*, 1999, 282-287.
9. Ude, A., Filtering in a unit quaternion space for model-based object tracking, *Robotics and Autonomous Systems*. 28, 1999, 163-172.
10. Doya, K.; Sejnowski, T.J., A computational model of avian song learning, M. S. Gazzaniga, editor: *The New Cognitive Neurosciences*, 2nd edition, MIT Press, 2000, 469-482.
11. Schaal, S., Nonparametric regression for learning nonlinear transformations, *Prerational Intelligence in Strategies, High-Level Processes and Collective Behavior*, Kluwer Academic Press, 2000.
12. Shibata, T.; Schaal, S., Biomimetic gaze stabilization, Demiris, J. and Birk, A. Eds., *Robot Learning: An Interdisciplinary Approach*, World Scientific, 2000, 31-52.
13. Kawato, M., Robotics as a tool for neuroscience: cerebellar internal models for robotics and cognition, *Robotics Research*. 2000, 321-328.
14. Bapi, R. S.; Doya, K., Multiple Forward Model Architecture for Sequence Processing, R. Sun and C.L. Giles (eds.) *Sequence Learning*, Springer, 2001, 308-320.
15. Kotosaka, S.; Shibata, T.; Schaal, S., Humanoid Robot "DB", *Human Friendly Mechatronics. Selected Papers of the International Conference on Machine Automation*, 2001, 279-284.
16. 銅谷賢治. "運動学習の神経計算機構: 基底核、小脳と大脳皮質." 別冊・数理科学「脳科学の frontline」. 1997, 141-152.
17. 岡田真人; 仁科繁明; 川人光男. "視覚における動的文脈依存性." 別冊・数理科学「脳科学の frontline」. 1997, 103-111.
18. 岡田真人. "自己相関型連想記憶モデル." 別冊・数理科学「脳科学の frontline」. 1997, 48-56.
19. 銅谷賢治. 運動計画と大脳基底核: 運動の学習と計画の理論. *科学*. 68, 1998, 975-979.
20. 銅谷賢治. "脳科学とロボット." *日本ロボット学会誌*. 17, 1999, 7-10.
21. 銅谷賢治. "試行錯誤から学ぶロボットと脳. 脳を知る・創る・守る③." 「脳の世紀」推進会議編, クバプロ, 1999, 128-143.
22. 今水 寛 ; 宮内 哲; 玉田朋枝; 吉岡利福; 川人光男. 計算理論とfMRI. 第29回日本脳波筋電図学会学術大会, 日本大学医学部, Nov. 1999, 159.
23. 川人光男. 小脳多重内部モデルとヒューマノイドロボット (DB). 第42回自動制御連合講演会. 千葉, Nov. 1999, 1-4.
24. 柴田智広. "画像処理ボードIP5010と眼球撮影装置を利用した瞳孔・角膜反写像位置の検出に基づく人間の注視点推定システム." *画像ラボ*. 10月号, 1999, 13-17.
25. 柴田智広. "ART-Linuxによるリアルタイム処理への適用と応用." *Interface*, 1999, 130-137.
26. 銅谷賢治. "神経情報科学の新しい流れ." *科学*. 11月号, 69, 1999, 858-860.
27. 岡田真人. "スピン系のダイナミクスと知識情報処理." *数理科学*. 37, 1999, 41-47.
28. 中村恭之; 佐藤知正; 國吉康夫; 開 一夫 ; 柴田智広 ; 浅田 稔; カール マクドーマン . "なぜ認知ロボティクスは有望なのか?" *日本ロボット学会誌* . 17, 1999, 38-43.
29. 銅谷賢治; 川人光男; 春野雅彦. ヒト知性の計算神経科学 第3回小脳、大脳基底核、大脳皮質の機能分化と統合, *岩波科学* . 70, 2000, 740-749.
30. 今水 寛 ; 宮内 哲; 玉田朋枝; 川人光男. 道具使用の学習と小脳. *神経研究の進歩*. 44, 2000, 760-769.
31. 今水 寛 ; 大須理英子 . 軌道計画の空間 . 甘利・外山 (編) *脳科学大事典* . 朝倉書店 , 2000, 557-562.
32. 今水 寛 . 大脳皮質の情報表現 , 甘利・外山 (編) *脳科学大事典* . 朝倉書店 , 2000, 643-648.
33. 琴坂信哉; 川人光男. 脳神経系研究のためのロボット研究. *日本機械学会誌*. 103 (975), 2000, 91-94.
34. 琴坂信哉; 柴田智広; 川人光男. 脳神経系研究のためのヒューマノイドロボット. *バイオメカニズム学会誌*. 24, 2000, 204-208.
35. 川人光男. 小脳に形成される多重内部モデル. *神経研究の進歩*. 44, 2000, 770-782.
36. 川人光男; 銅谷賢治; 春野雅彦. ヒト知性の計算神経科学. 第1回言語に迫る条件 . *岩波科学* . 70, 2000, 381-387.
37. 川人光男; 銅谷賢治; 春野雅彦. ヒト知性の計算神経科学. 第2回小脳が獲得する内部モデル . *岩波科学* . 70, 2000, 598-606.

38. 川人光男; 銅谷賢治; 春野雅彦. ヒト知性の計算神経科学 第4回 多重順逆対モデル(モザイク). 岩波科学. 70, 2000, 1009-1017.
39. 川人光男. 川人学習動態脳プロジェクト. 日本ロボット学会誌. 18, 2000, 1074-1080.
40. 川人光男. 人のこころや知性の鍵を握る小脳の計算モデル. 理化学研究所脳科学総合研究センター3周年記念冊子「脳科学が築く21世紀」. 2000, 94-95.
41. 今水 寛. 運動学習と道具の使用, 乾・安西(編) 認知科学の新展開. 第3巻 岩波書店, 2001.
42. 今水 寛. 感覚運動学習から高次認知機能へ「回転マウス」を使った行動実験・脳機能計測実験. バイオメカニクス学会誌. 25, 2001, 152-160.
43. 川人光男, 川人学習動態脳プロジェクト, システム制御情報学会誌. 45, 2001, 53-55
44. 川人光男; 銅谷賢治; 春野雅彦. ヒト知性の計算神経科学. 第5回その1 モザイクの拡張とコミュニケーション. 岩波科学. 71, 2001, 197-204.
45. 鮫島和行; 銅谷賢治. 強化学習と大脳基底核. バイオメカニクス学会誌. 2001.
46. 柴田智広. 脳科学と眼球運動制御とヒューマノイド. 日本ロボット学会誌. 19, 2001, 569-573.

[← 前へ戻る](#)