

ImPACT"タフ・ロボティクス・チャレンジ" シンポジウム
2018年7月30日～7月31日（東京工業大学大 岡山キャンパス 70周年記念講堂）

2018年7月30日（月）			
10:00		開会	田所諭（ImPACT PM）
10:10-11:00		ImPACT-TRC概要	
	(30)	1) ImPACT-TRCの概要とイノベーション	田所諭（ImPACT PM）
	(10)	2) フィールド評価会	高森年 （国際レスキューシステム研究機構）
	(10)	3) 安全とSTM	木村哲也 （長岡技術科学大学）
11:00-12:40		飛行ロボット	
	(40)	1) 災害対応飛行ロボットの研究開発と利活用および今後の展望	野波健蔵 （自律制御システム研究所）
	(20)	2) ドローン聴覚～災害地での迅速な要救助者の搜索を目指して～	中臺一博 （東京工業大学）
	(20)	3) ロボットアームを搭載したドローンによる空中からの作業の実現	高木健 （広島大学）
	(20)	4) ミニサーバイヤーの機動性・安全性向上・飛行時間延長に関する研究	砂田茂（名古屋大学） 田辺安忠（宇宙航空研究開発機構） 米澤宏一（電力中央研究所） 得竹浩（金沢大学）
12:40-13:50	(70)	昼食・休憩	
13:50-16:00		建設ロボット	
	(30)	1) 建設ロボットの概要	吉灘裕 （大阪大学）
	(20)	2) 有線給電ドローンによる第三者視点カメラの実現	永谷圭司 （東北大学）
	(20)	3) 建設ロボットの高臨場感遠隔操縦のための手先負荷力推定	横小路泰義 （神戸大学）
	(20)	4) ロボット筐体で生じる高周波振動情報を用いた触覚伝達	永野光 （東北大学）
	(20)	5) タフロボット用油圧アクチュエータ	鈴森康一 （東京工業大学）
	(20)	6) 災害対応ロボットシミュレータ	金広文男 （産業技術総合研究所）
16:00-16:20	(20)	休憩	
16:20-17:50		サイバー救助犬	
	(30)	1) イヌと人とロボット技術を統合した新たな被災者探査手法	大野和則 （東北大学）
	(20)	2) 遠隔移動体による探査活動をサポートする画像認識システム	山崎公俊 （信州大学）
	(20)	3) 犬の情動をリアルタイムに読み取り可視化する技術の開発	菊水健史 （麻布大学）
	(20)	4) 犬の歩容とスーツ搭載センサを利用した3次元軌跡推定	星達也 （東北大学）
17:50		閉会	

2018年7月31日（火）			
9:00-10:50		脚ロボット	
	(30)	1) 脚ロボットWAREC-1の概要	高西淳夫（早稲田大学） 橋本健二（明治大学）
	(20)	2) 測域センサアレイを用いたSLAM	久保田直行 （首都大学東京）
	(20)	3) 過去の画像を用いた低通信負荷かつ軽量の俯瞰画像提示システム	佐藤徳孝 （名古屋工業大学）
	(20)	4) 脚ロボットのための省電力な高出力ハンドの開発	毛利哲也 （岐阜大学）

	(20)	5) 脚ロボットのための遠隔操作マニピュレーションシステムの開発	並木明夫 (千葉大学)
10:50-11:10	(20)	休憩	
11:10-12:40		索状ロボット（細径）	
	(30)	1) 索状ロボット（細径）プラットフォームの概要	昆陽雅司 (東北大学)
	(20)	2) 索状ロボット（細径）のモビリティ － 流体噴射を用いた浮上技術の開発 －	安部祐一 (東北大学)
	(20)	3) 索状ロボット（細径）の音センシング技術 － 姿勢推定と音声強調 －	坂東宜昭 (産業技術総合研究所)
	(20)	4) 先端部搭載カメラ映像を用いた索状ロボット（細径）の視覚SLAM	岡谷貴之 (東北大学)
12:40-13:50		昼食・休憩	
13:50-15:20		索状ロボット（太径）	
	(30)	1) 索状ロボット（太径）プラットフォームの概要	松野文俊 (京都大学)
	(20)	2) 全方向包込み式の柔剛切替膜グリップ機構 － 原理具現化と索状体への統合過程 －	多田隈建二郎 (東北大学)
	(20)	3) 索状ロボットのための触覚センサ － 耐久性と実用性の観点からの設計 －	鈴木陽介 (金沢大学)
	(20)	4) 索状ロボット（太径）を用いた配管内検査のための 情報統合化インタフェース	藤原始史 (京都大学)
15:20-15:40	(20)	休憩	
15:40-17:00	(80)	パネルディスカッション	
17:00		閉会	