

**1** マウスピース型自動歯磨きロボット使用時の口腔の負担低減を目指したデザイン検討

10:15～ User-centered design for lightening the burden of oral during using automatic teeth cleaning robot

○柴田 源<sup>1)</sup>、高西 淳夫<sup>2)</sup>、石井 裕之<sup>2)</sup>

1) 早稲田大学 先進理工学研究所 生命理工学専攻、2) 早稲田大学理工学術院

**2** 協調学習操作系を用いたハンズフリーモビリティにおける事前学習の有効性評価

10:30～ Evaluation of the Effectiveness of Prior Learning in Hands-Free Mobility with Cooperative Learning Operation system

○西脇 佑理<sup>1)</sup>、呂 超<sup>1)</sup>、陳 志韜<sup>1)</sup>、小野 敬済<sup>1)</sup>、武田 行生<sup>2)</sup>、菅原 雄介<sup>2)</sup>、二瓶 美里<sup>1)3)</sup>

1) 東京大学大学院 新領域創成科学研究科 人間環境学専攻 生活支援工学分野、2) 東京工業大学 工学院 機能システム学分野、

3) 東京大学 高齢社会総合研究機構

**3** 高齢者向けモビリティのためのペダリング運動負荷システム(楕円軌道ペダルを用いた介入実験)10:45～ Pedaling Exercise Load System of a Personal Mobility Vehicle for the Elderly  
- Intervention experiment using elliptical path pedal system -○菅原 雄介<sup>1)</sup>、八木 達也<sup>1)</sup>、武田 行生<sup>1)</sup>、二瓶 美里<sup>2)</sup>

1) 東京工業大学 工学院、2) 東京大学 大学院新領域創成科学研究科

**4** 被介助者上半身の姿勢制御可能な介助者と協働する移乗支援装置の開発

11:00～ - コンセプト提案と縮小モデルでの検討 -

Concept Proposal of Cooperative Transfer Assist Device Capable of Controlling Posture of Patient's Upper Body

○蔵田 真鈴<sup>1)</sup>、干場 功太郎<sup>1)</sup>、菅原 雄介<sup>1)</sup>、上原 隆浩<sup>2)</sup>、川端 真人<sup>2)</sup>、原田 健<sup>2)</sup>、武田 行生<sup>1)</sup>

1) 東京工業大学 工学院、2) 社会福祉法人枚方療育園 枚方総合発達医療センター

**5** 高層建築物における高齢者等低速歩行者の混在率が階段避難時間に与える影響

11:15～ Impact of the ratio of low-speed pedestrians such as the elderly on staircase evacuation time in a high-rise building

○柴田 卓弥<sup>1)</sup>、佐野 友紀<sup>2)</sup>

1) 早稲田大学 大学院人間科学研究科 修士課程、2) 早稲田大学 人間科学学術院

**6** 災害時要援護者の「順次避難」「介助避難」を考慮した避難安全計画

11:30～ Evacuation Safety Planning for Vulnerable People in Disasters Considering "Phased and Assisted Evacuation"

○佐野 友紀<sup>1)</sup>、柴田 卓弥<sup>2)</sup>、新谷 里々花<sup>2)</sup>、佐々木 敦<sup>2)</sup>、城 明秀<sup>3)</sup>、植地 那奈<sup>4)</sup>

1) 早稲田大学 人間科学学術院、2) 早稲田大学大学院 人間科学研究科、3) 株式会社竹中工務店 設計本部、4) 早稲田大学 人間科学部

**7** パネルディスカッション「新支援技術の使いこなしと社会展開」

11:45～

ゲストスピーカー：菅原 瑞貴

(株式会社ユニバーサルトレーニングセンター 代表取締役)