

1 下肢関節角度空間の平面構造を利用した歩行相検出手法の提案

14:45~ Gait Phase Detection based on Planar Structure in Angular Space of Lower Limb

○三宅 太文、藤江 正克、菅野 重樹
早稲田大学**2** スマートフォンによる実世界クリッカー操作方式の提案と性能評価

15:00~ Proposal and Performance Evaluation of Real World Clicker Manipulation Method by a Smartphone

○坂本 慎一郎、前田 隆成、新谷 桃ノ介、野口 恵伍、池田 徹志、高橋 雄三、岩城 敏
広島市立大学 情報科学部 システム工学科**3** Motion-Less VR の研究：バーチャル身体の力学モデルにおけるパラメータの個人適合による運動性能改善の検討

15:15~ Research on Motion-Less VR : Investigation of performance improvement by personalization of parameters in a dynamical model of a virtual body

○岡本 夏葵¹⁾、望月 典樹²⁾、中村 壮亮²⁾
1)法政大学大学院 理工学研究科 電気電子工学専攻、2)法政大学 理工学部 電気電子工学科**4** Motion-Less VR の研究：バーチャル身体の運動生成におけるリアル身体の姿勢の影響

15:30~ Research on Motion-Less VR : Effect of real body posture on virtual body motion generation

○田村 誠一郎¹⁾、望月 典樹¹⁾、岡本 夏葵²⁾、中村 壮亮¹⁾
1)法政大学 理工学部 電気電子工学科、2)法政大学 理工学研究科 電気電子工学専攻**5** 手術支援ロボットの機械遅れを考慮した駆動機構の組み合わせの導出

15:45~ Combination design of the drive mechanism considering the delay of the surgical robot

○関根 諒、三浦 智
東京工業大学 工学院 機械系**6** 上肢サポートスーツの効果検証に向けた内視鏡保持タスク時の筋活動量計測

16:00~ Muscle activity measurement in endoscope holding task for verifying the effect using the upper limb support suit

○佐野 智成¹⁾、川村 和也¹⁾²⁾、下村 義弘³⁾、川平 洋⁴⁾
1)千葉大学大学院 融合理工学府 基幹工学専攻 医工学コース、2)千葉大学フロンティア医工学センター、
3)千葉大学デザインリサーチインスティテュート、4)自治医科大学メディカルシミュレーションセンター**7** 薄型超音波モータの試作と評価

16:15~ Design and Evaluation of Thin Ultrasonic Motor

○出原 俊介
京都先端科学大学 ナガモリアクチュエータ研究所