

1 趣旨説明

10:15~

平田 泰久(東北大学)
南澤 孝太(慶応義塾大学)

2 感覚共有を利用した拘縮遠隔触診に向けた試み

10:35~

Toward remote palpation of contracture using sensory sharing

○田中 由浩¹⁾、丹羽 和宏¹⁾、鈴木 貴大¹⁾、齊藤 貴文²⁾
1)名古屋工業大学、2)令和健康科学大学

3 共創に向けた適応自在 AI ロボットの開発体制

10:50~

Establishment of Research Framework for Co-creation by Adaptable AI-enable Robots

○岡部 康平¹⁾、久保田 直行²⁾
1)労働安全衛生総合研究所、2)東京都立大学システムデザイン研究科

4 Service Robot Design Matrix のためのプロトタイプアプリの開発

11:05~

Development of prototype app for Service Robot Design Matrix

○刈谷 友洋¹⁾、和田 一義¹⁾²⁾、安藤 慶昭³⁾、木見田 康治⁴⁾
1)東京都立大学大学院 システムデザイン研究科 機械システム工学域、2)東京都立大学 システムデザイン学部 機械システム工学科、
3)国立研究開発法人 産業技術総合研究所 インダストリアル CPS 研究センター、4)東京大学大学院 工学系研究科 技術経営戦略学専攻

5 転倒衝撃緩和装置を活用した実証実験プラットフォームの構築

11:20~

Building empirical experiment platforms with a falling impact reduction device

○加藤 健治¹⁾、吉見 立也¹⁾、相本 啓太²⁾、神谷 正樹²⁾、塚田 智也²⁾、伊藤 直樹²⁾、近藤 和泉¹⁾
1)国立研究開発法人国立長寿医療研究センター 健康長寿支援ロボットセンター ロボット臨床評価研究室、
2)国立長寿医療研究センター リハビリテーション科部

6 パネルディスカッション

11:35~