

公表されている情報は【機密1】その他は【機密3】

様式第2号（第5条第2項関係）

令和6年10月28日現在

ふりがな	おがさわら つかさ	
氏名	小笠原 司	
	(男)・女	
現住所		
生年月日	昭和30年10月16日 生 (満69歳)	
学歴(大学卒業以降)	年 月	事 項
	昭和58年3月	東京大学大学院工学系研究科情報工学専門課程博士課程修了
	昭和55年3月	東京大学大学院工学系研究科情報工学専門課程修士課程修了
	昭和53年3月	東京大学工学部計数工学科 卒業
学位・免許・資格	年 月	事 項
	昭和58年3月	工学博士（東京大学）
主な職歴	年 月	事 項
	令和5年4月	奈良先端科学技術大学院大学研究推進機構特任教授（非常勤）（～令和6年3月）
	令和3年4月	奈良先端科学技術大学院大学理事・副学長（～令和5年3月）
	平成30年4月	奈良先端科学技術大学院大学先端科学技術研究科教授・研究科長（～令和3年3月）
	平成29年4月	奈良先端科学技術大学院大学副学長（兼務）（～令和3年3月）
	平成25年4月	奈良先端科学技術大学院大学情報科学研究科長（兼務）（～平成29年3月）
	平成10年4月	奈良先端科学技術大学院大学情報科学研究科教授（～平成30年3月）
	平成5年4月	カールスルーエ大学客員研究員（～平成6年3月）
	昭和58年4月	通商産業省工業技術学院電子技術総合研究所研究職（～平成10年4月）
主な教育研究業績	年 月	事 項
	昭和58年3月	① 学位論文 知能ロボットのシステム構成法に関する研究、昭和58年3月 ② 学術論文及び国際会議プロシーディングス 【学術論文】（131件）直近のもの

公表されている情報は【機密1】その他は【機密3】

令和6年1月	Tomoki Ishikura, Wataru Sato, Jun Takamatsu, Akishige Yuguchi, Sung-Gwi Cho, Ming Ding, Sakiko Yoshikawa, <u>Tsukasa Ogasawara</u> : “Delivery of pleasant stroke touch via robot in older adults,” <i>Frontiers in Psychology</i> , 14-1292178, Vol.14, DOI 10.3389/fpsyg.2023.1292178, 2024.
令和5年10月	湯口彰重、豊田真行、趙崇貴、吉野幸一郎、高松淳、中澤篤志、 <u>小笠原司</u> : “局面版を用いた赤外線漏れ全反射方式でのユマニチュードの触れ始めの解析のための接触面情報の取得”, <i>日本ロボット学会誌</i> , Vol. 41, No. 10, pp. 893-896, 2023.
令和5年6月	T. Sakuma, T. Kiyokawa, T. Matsubara, J. Takamatsu, T. Wada and <u>T. Ogasawara</u> , “Jamming Gripper-Inspired Soft Jig for Perceptive Parts Fixing,” <i>IEEE Access</i> , Vol. 11, pp. 62187-62199, 2023.
令和5年2月	Tomoki Ishikura, Yuki Kitamura, Wataru Sato, Jun Takamatsu, Akishige Yuguchi, Sung-Gwu Cho, Ming Ding, Sakiko Yoshikawa, <u>Tsukasa Ogasawara</u> : “Pleasant Stroke Touch on Human Back by a Human and a Robot,” <i>Sensors</i> , Vol.23, Issue 3, DOI: 10.3390/s23031136, 2023.
令和4年11月	Tomoko Yui, Sung-Gwi Cho, Yuki Sato, Yasuaki Orita, Ming Ding, Jun Takamatsu, Takahiro Wada, <u>Tsukasa Ogasawara</u> : “Evaluation of Hand-Scaling Skills of Dental Hygienist Students: Identification of Contact Between Hand- Scaler Blade Tip and Tooth Surface,” <i>IEEE Access</i> , Vol. 10, pp. 120640-120649, 2022.
令和4年9月	Pattaraporn Tulathum, Bunyapon Usawalertkamol, Gustavo A. Garcia Ricardez, Jun Takamatsu, <u>Tsukasa Ogasawara</u> , Kenichi Matsumoto: “Robot behavior debugger for non-expert users in convenience stores using behavior trees,” <i>Advanced Robotics</i> . Vol.36, No.17-18, pp.951-966, 2022.
令和4年8月	Gustavo G. Ricardez, Pedro U. Eljuri, Y. Kamemura, S. Yokota, N. Kugou, Y. Asama, Z. Wang, H. Kumamoto, K. Yoshimoto, Wai Y. Chan, T. Nagatani, P. Tulathum, B. Usawalertkamol, Lotfi El Hafi, H. Ikeuchi, M. Yamamoto, J. Takamatsu, T. Taniguchi, <u>T. Ogasawara</u> : “Autonomous service robot for human-aware restock, straightening and disposal tasks in retail automation,” <i>Advanced Robotics</i> , Vol.36, Nos.17-18. pp. 936-950, 2022.
令和4年8月	T. Wakayama, E. Fujiura, M. Yamaguchi, N.Yoshida, T. Inoue, H. Ikeuchi, M. Yamamoto, Lotfi El Hafi, Gustavo G. Ricardez, J. Takamatsu, T. Taniguchi, <u>T. Ogasawara</u> : “Versatile cleaning service robot based on a mobile manipulator with tool switching for liquids and garbage removal in restrooms,” <i>Advanced Robotics</i> , Vol.36. No.17-18. pp.967-981, 2022.
令和4年7月	吉本幸太郎、清川拓哉、高松淳、和田隆広、 <u>小笠原司</u> : “リサイクルロボットのための熱画像による密集した容器包装廃棄物の分類”, <i>日本ロボット学会誌</i> , Vol. 40, No. 6, pp. 538-541, 2022.
令和4年5月	Akishige Yuguchi, Takumi Nakamura, Mayuki Toyoda, Masayuki Yamada, Pattaraporn Tulathum, Mael Aubert, Gustavo A. Garcia Rlcardes, Jun Takamatsu, <u>Tsukasa</u>

公表されている情報は【機密1】その他は【機密3】

		Ogasawara: "Toward robot-agnostic home appliance operation: a task execution framework using motion primitives, ontology, and GUI," Advanced Robotics, Vol.36, No.11, pp.548-565, 2022.
	令和3年9月	Takuya Kiyokawa and Hiroki Katayama and Yuya Tatsuta and Jun Takamatsu, <u>Tsukasa Ogasawara</u> , "Robotic Waste Sorter with Agile Manipulation and Quickly Trainable Detector", IEEE ACCESS, Vol. 9, pp. 124616-124631, doi: 10.1109/ACCESS.2021.3110795, 2021.
	令和3年5月	Akishige Yuguchi, Tetsuya Sano, Gustavo A. Garcia Ricardez, Jun Takamatsu, Atsushi Nakazawa, <u>Tsukasa Ogasawara</u> : "Evaluating imitation and rule-based behaviors of eye contact and blinking using an android for conversation," Advanced Robotics, Vol.35, No.15, pp.907-918, 2021.
	令和3年5月	Akiya Yasuda, Gustavo A. Garcia Ricardez, Jun Takamatsu, <u>Tsukasa Ogasawara</u> : "Packing Planning and Execution Considering Arrangement Rules," International Journal of Robotic Computing, Vol.3, No.1, pp.1-21, 2021.
	令和3年4月	Naoki Shirakura, Takuya Kiyokawa, Hikaru Kumamoto, Jun Takamatsu, <u>Tsukasa Ogasawara</u> : "Collection of Marine Debris by Jointly Using UAV-UUV with GUI for Simple Operation", IEEE Access, Vol. 9, pp. 67432-67443, 2021.
	令和3年4月	清川拓哉, 佐久間達也, 高松淳, <u>小笠原司</u> : "組立部品の形状と挙動に応じて変形する柔軟治具", 日本ロボット学会誌, Vol. 39, No. 3, pp. 279-282, 2021.
	令和6年5月	【国際会議プロシーディングス】 (259件) 直近のもの Akishige Yuguchi, Tomoki Ishikura, Sung-Gwi Cho, Jun Takamatsu, <u>Tsukasa Ogasawara</u> : "Generation of Robotic Stroke Motion to Follow the Back Shape and its Psychological Effect," ICRA2024 Workshop on Nursing Robotics, 2024.
	令和4年5月	Tatsuya Sakuma, Takuya Kiyokawa, Jun Takamatsu, Takahiro Wada, <u>Tsukasa Ogasawara</u> : "Soft-Jig: A Flexible Sensing Jig for Simultaneously Fixing and Estimating Orientation of Assembly Parts," 2022 International Conference on Robotics and Automation (ICRA), pp.10945-10950, 2022.
	令和4年1月	Pattaraporn Tulathum, Bunyapon Usawalertkamol, Gustavo A. Garcia Ricardez, Jun Takamatsu, <u>Tsukasa Ogasawara</u> , Kenichi Matsumoto: "2Human-Robot Interaction System for Non-Expert Users in Convenience Stores using Behavior Trees," 2022 IEEE/SICE International Symposium on System Integration (SII2022), pp.1072-1077, 2022.
	令和3年11月	Sung-Gwi Cho, Mayuki Toyoda, Ming Ding, Jun Takamatsu, Chiaki Yokota, <u>Tsukasa Ogasawara</u> : "Analysis of Skin Deformation Differences on the Upper Arm Between Active and Passive Movements During Elbow Flexion and Extension," The 43rd Annual International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society (EMBC2021), pp.6187-6191, 2021.
	令和3年8月	Takuya Kiyokawa, Hiroki Katayama, Jun Takamatsu, Shigeki Koyanaka, <u>Tsukasa Ogasawara</u> : "Robotic Image Dataset

令和3年6月	Collection System Accomplished by Domain Adaptation for Robotic Waste Sorter,” IEEE International Conference on Automation Science and Engineering (CASE2021), 2021.
令和3年6月	Takuya Kiyokawa, Tatsuya Sakuma, Jun Takamatsu, <u>Tsukasa Ogasawara</u> : “Soft-Jig-Driven Assembly Operations,” 2021 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA 2021), pp.3466-3472, 2021.
令和3年6月	Takuya Kiyokawa, Jun Takamatsu, <u>Tsukasa Ogasawara</u> : “Assembly Sequences Based on Multiple Criteria Against Products with Deformable Parts,” 2021 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA 2021), pp.975-981, 2021.
令和3年3月	Hikaru Kumamoto, Naoki Shirakura, Jun Takamatsu, <u>Tsukasa Ogasawara</u> : “Underwater Suction Gripper for Object Manipulation with an Underwater Robot”, Proceedings of the 2021 IEEE International Conference on Mechatronics (ICM2021), 2021.
令和3年1月	Pedro M. Uriguen Eljuri, Gustavo A. Garcia Ricardez, Nishanth Koganti, Jun Takamatsu, <u>Tsukasa Ogasawara</u> : “Rearranging Tasks in Daily-life Environments Using a Monte Carlo Tree Search and a Feasibility Database,” 2021 IEEE/ SICE International Symposium on System Integration (SII 2021) pp.330-335, 2021.
令和3年1月	Hiroki Katayama, Takuya Kiyokawa, Jun Takamatsu, <u>Tsukasa Ogasawara</u> . Azimuth Angle Estimation Based on Sound Wave Reflection for Mirrors and Transparent Objects. 2021 IEEE/ SICE International Symposium on System Integration (SII). TuC2.2, 2021.
	③ 著書（24件）最近のもの
平成24年8月	Gustavo A. Garcia Ricardez, Akihiko Yamaguchi, Jun Takamatsu, <u>Tsukasa Ogasawara</u> : “Human Safety Index based on Impact Severity and Human Behavior Estimation,” in Mechatronics and Robotics Engineering for Advanced and Intelligent Manufacturing, Springer, ch. 14, pp.177-190, 2016.
平成24年2月	NAIST-IS書籍出版委員会 編：シンギュラリティ -限界突破を目指した最先端研究-、近代科学社、2016.
平成24年10月	Yuichi Kurita, Kazuyuki Nagata, Atsutoshi Ikeda, Masazumi Okajima, <u>Tsukasa Ogasawara</u> : “Biomedical Robotics for Healthcare,” in J. Wu (ed.), Technological Advancements in Biomedicine for Healthcare Applications, IGI GLOBAL, 2012.
平成23年9月	Atsutoshi Ikeda, Yuichi Kurita, <u>Tsukasa Ogasawara</u> : “Pinching Effort Evaluation Based on Tendon Force Estimation,” In J. Mizrahi (ed.), Advances in Applied Electromyography, Chapter 7 InTech, pp.119-136, 2011.
平成22年2月	Albert Causo, Kentaro Takemura, Jun Takamatsu, <u>Tsukasa Ogasawara</u> , Etsuko Ueda, Yoshio Matsumoto: “Predictive Tracking in Vision-based Hand Pose Estimation using Unscented Kalman Filter and Multi-viewpoint Cameras,” in Daisuke Chugo, ed. : Human-Robot Interaction, pp.155-170, 2010.

平成20年11月	Junichi Ido, Yoshio Matsumoto, <u>Tsukasa Ogasawara</u> : “Humanoid with interaction Ability Using Vision and Speech Information,” in Xiong Zhihui, ed.: Computer Vision, Chapter 8, pp.125-138, InTech, 2008.
平成20年 2 月	Jun Ueda, Masayuki Matsugashita, Reishi Oya, <u>Tsukasa Ogasawara</u> : “Control of Muscle Force During Exercise Using a Musculoskeletal-Exoskeletal Integrated Human Model,” in Oussama Khatib, Vijay Kumar, Daniela Rus (Eds.): Experimental Robotics, Springer, pp.143-152, 2008.
平成19年 7 月	(社)日本ロボット学会監修、オーム社編：ロボット研究者からのメッセージ、オーム社, pp. 35-40, 2007.
	④産業財産権数（公開及び登録）46件 【公開】最近のもの
平成30年 6 月	高松 淳, 仲田 昌司, <u>小笠原 司</u> , 池田 篤俊 特開2018-101165 色画像処理方法、色画像処理プログラム、物体認識方法及び装置 出願番号:特願2015-090892 出願日:平成27年 4 月27日 公開番号:特開2018-1-101165 公開日:平成30年 6 月28日
平成30年 3 月	藤本 弘道, 松本 聖矢, 山口 和真, 中井 康貴, 檜崎 達也, 長谷川 香織, 伊藤 崇之, 鹿島 潤, 猪俣 雄太, <u>小笠原 司</u> , 丁 明 特開2018-029843 歩行支援装置、履物、及び、歩行支援システム 出願番号:特願2016-165039 出願日:平成28年 8 月25日 公開番号:特開2018-029843 公開日:平成30年 3 月 1 日
平成29年10月	池田 篤俊, <u>小笠原 司</u> , 瀨瀬 和美, 川副 智行, 和田 潤 特開2015-114169 指先接触状態測定装置 出願日:平成25年12月10日 公開番号:特開2015-114169 公開日:平成27年 6 月22日 特許番号:特許第6232273号 発行日:平成29年10月27日
平成25年 2 月	竹村 憲太郎, 伊藤 晃大, 高松 淳, <u>小笠原 司</u> 特開2013-033382 インタフェイスシステム 出願番号:特願2011-169022 出願日:平成23年 8 月 2 日 公開番号:2013-33382 公開日:平成25年 2 月14日
	【特許】最近のもの
平成28年 3 月	日永田 佑介, 末永 剛, 竹村 憲太郎, 高松 淳, <u>小笠原 司</u> 出願番号:特願2013-521307 出願日:平成23年12月 7 日 特許第5892663号 発行日:平成28年 3 月 4 日
平成26年 2 月	栗田 雄一, 池田 篤俊, 小野 泰寛, <u>小笠原 司</u> 特許第5482664号 ロボットハンド 出願番号:特願2010-541350 出願日:平成21年12月 3 日 特許番号:特許第5482664号 学校日:平成26年 2 月28日
平成26年 1 月	近藤 豊, 竹村 憲太郎, 高松 淳, <u>小笠原 司</u> 特許第5447811号 経路計画生成装置および該方法ならびにロボット制御装置およびロボットシステム 出願番号:特願2009-209016 出願日:平成21年 9 月10日 公開番号:特開2011-056624 特許番号:特許第5447811号 発行日:平成26年 1 月10日

<p>平成24年11月</p> <p>令和5年9月</p> <p>令和3年12月</p> <p>平成30年9月</p> <p>平成29年12月</p> <p>平成29年9月</p> <p>平成23年5月</p> <p>平成10年9月</p> <p>平成5年11月</p> <p>平成4年7月</p> <p>平成元年11月</p> <p>令和5年12月</p> <p>令和5年6月</p> <p>令和4年9月</p> <p>令和4年9月</p> <p>令和3年12月</p> <p>令和3年12月</p>	<p>上田 淳, <u>小笠原 司</u>, 直原 佑哉 特許第5120920号 触覚センサ及び触覚情報検出方法 出願番号:特願2007-064045 出願日:平成19年3月13日 公開番号:特開2008-197078 特許番号:特許第5120920号 発行日:平成24年11月2日</p> <p>⑤受賞歴 主なもの 計測自動制御学会フェロー (計測自動制御学会) 一般財団法人 FA 財団 論文賞 計測自動制御学会論文賞 (計測自動制御学会) 一般財団法人 FA 財団 論文賞 日本ロボット学会フェロー (日本ロボット学会) 部門貢献表彰 (日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス部門) 日本ロボット学会論文賞 (日本ロボット学会) IECON'92 最優秀論文賞 (18th Annual International Conference on Industrial Electronics, Control, Instrumentation and Automation) 計測自動制御学会論文賞 (計測自動制御学会) 元岡記念会 元岡賞</p> <p>⑥国内外学会口頭発表・研究発表 (559件) 最近のもの 湯口彰重, 中澤篤志, 吉野幸一郎, 趙崇貴, 高松淳, <u>小笠原司</u>: “赤外線漏れ全反射方式の接触面を通したユマニチュードの熟練者と初学者による触れ始めの比較”, 第24回計測自動制御学会システムインテグレーション部会講演会 (SI2023), 1D2-09, 2023. 豊田真行, 湯口彰重, 趙崇貴, 佐藤勇起, 高松淳, 中澤篤志, 和田隆広, <u>小笠原司</u>: “ユマニチュードの触れ始めを再現するロボットハンド”, ロボティクス・メカトロニクス講演会20213 (ROBOMECH 2023), 2023. 湯口彰重, 豊田真行, 趙崇貴, 吉野幸一郎, 高松淳, 中澤篤志, <u>小笠原司</u>: “ユマニチュードの触れ方の解析のために曲面板を用いた赤外線漏れ全反射方式での接触面情報の取得”, 第40回日本ロボット学会学術講演会 (RSJ2022), 4D2-02, 2022. 湯口彰重, 豊田真行, 趙崇貴, 佐藤勇起, 高松淳, 中澤篤志, 和田隆広, <u>小笠原司</u>: “ユマニチュードの触れ方を再現するロボットハンド”, 第4回日本ユマニチュード学会総会, D01, 2022. 山田誠之, 築地原里樹, 湯口彰重, GARCIA RICARDEZ Gustavo Alfonso, 高松淳, 和田隆広, <u>小笠原司</u>: “重量物体保持におけるヒューマノイドの胸部を用いた両腕のトルク負荷の低減,” 第22回計測自動制御学会システムインテグレーション部門講演会 (SI2021), pp. 2804-2809, 2021. 12. 豊田真行, 湯口彰重, 趙崇貴, 佐藤勇起, 高松淳, 中澤篤志, 和田隆広, <u>小笠原司</u>: “ユマニチュードの触れ方を再現するエンドエフェクタ開発へ向けた触れる動作における手のひらの接触面変化の解析”, 第22回計測自動制御学会システムインテグレーション部会講演会 (SI2021), 2021. (SI2021優秀講演賞)</p>
---	---

公表されている情報は【機密1】その他は【機密3】

令和3年9月	趙崇貴, 高松淳, ”手の関節角度推定を通じた皮膚表面形状から抽出された筋骨格シナジーの表現力検証”, 第39回日本ロボット学会学術講演会 (RSJ2021), 1K2-02, 2021
令和3年6月	湯口彰重, 豊田真行, 高松淳, <u>小笠原司</u> : “優しい介護ケアにおける触れる際の手のひらの接触領域の可視化と定量化”, 第39回日本ロボット学会学術講演会 (RSJ2021), 2G1-03, 2021.
令和3年6月	豊田真行, 石倉智貴, 趙崇貴, 高松淳, <u>小笠原司</u> , ”タッチケアロボットのエンドエフェクタにおける接触面積・分布と快感情の関係”, ロボティクス・メカトロニクス講演会2021 (ROBOMECH 2021), 1A1-C09, 2021.
令和3年6月	湯口彰重, 豊田真行, 山田誠之, 中村匠, ガルシアグスタボ, 高松淳, <u>小笠原司</u> : “動作プリミティブセットを持つロボットアームによるオントロジに基づいた調理家電機器の一連操作の実行”, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2021 (ROBOMECH2021), 2A1-H09, 2021.
令和3年3月	吉本幸太郎, 清川拓哉, 高松淳, <u>小笠原司</u> : ”リサイクルロボットのための熱画像を用いた容器包装廃棄物の領域抽出と材料分類”, 第26回ロボティクスシンポジア, pp. 95-100, 2021. 3.
令和2年12月	龍田侑弥, 佐久間達也, 清川拓哉, 高松淳, <u>小笠原司</u> : “平板廃棄物把持のためのニードル付きジャミング吸着グリッパの開発”, 第21回計測自動制御学会システムインテグレーション部門講演会 (SI2020), 2E2-07, 2020.
令和2年12月	清川拓哉, 龍田侑弥, 片山寛基, 高松淳, <u>小笠原司</u> : “ロボットアームを用いたアルミニウム廃材の密集率調整システム”, 第21回計測自動制御学会システムインテグレーション部門講演会 (SI2020), 1G1-18, 2020.
令和2年12月	Akishige Yuguchi, Pattaraporn Tulathum, Takumi Nakamura, Mayuki Toyoda, Masayuki Yamada, Gustavo Alfonso Garcia Ricardez, Jun Takamatsu, and <u>Tsukasa Ogasawara</u> : “Toward Robot-Agnostic Home Appliance Operation: Task Execution Using Motion Primitives and Ontology”, 第21回計測自動制御学会システムインテグレーション部門講演会 (SI2020), 3E2-06, 2020.
令和2年9月	由井朋子, 趙崇貴, 丁明, 高松淳, <u>小笠原司</u> : “ハンドスケーリング動作の定量的計測値の利用可能性の検討”, 第39回日本歯科医学教育学会総会および学術大会プログラム・抄録集, p. 80, 2020.
令和4年6月	⑦解説、報告等 (42件) 最近のもの Gustavo Alfonso Garcia Ricardez, Lotfi El Haf, Hiroki Ikeuchi, Masaki Yamamoto, Jun Takamatsu, Tadahiro Taniguchi, <u>Tsukasa Ogasawara</u> : “Team NAIST-RITS-Panasonic at the Future Convenience Store Challenge -Our Approach from 2018 to 2021-,” 計測と制御, Vol.61, No.6, pp. 422-425, 2022.
令和元年12月	Garcia Gustavo, Jun Takamatsu and Tsukasa Ogasawara, “Key Technologies for Collaborative Robots in Front-end Retail Automation,” Journal of the Robotics Society of Japan, Vol.37, No.10, pp.934-937, 2019.

公表されている情報は【機密1】その他は【機密3】

平成30年9月	高松淳, Lotfi EI Hafi, 竹村憲太郎, 小笠原司: “角膜反射画像を用いた視線追跡と物体認識,” 微小光学研究会機関誌, Vol. 36, No. 3, pp13-18, 2018.
平成25年1月	河井良浩, 小笠原司:” 作業知能オープンソースの統合検証 - 双腕ロボットへの適用例-“, 日本ロボット学会誌, Vol. 31, No. 1, pp. 41-42, 2013.
平成25年1月	中尾学, 三浦純, 小田桐康暁, 吉海智晃, 小笠原司, 大原賢一, 溝口博:” 視覚を中核としたロボスタな移動知能“, 日本ロボット学会誌, Vol. 31, No. 1, pp. 18-21, 2013.
	<p>⑧共同研究・競争的資金等の研究課題</p> <p>共同研究 (28件) 主なもの 近畿日本鉄道、パナソニック、パナソニックAVネットワークス、本田技術研究所、トヨタ自動車など</p> <p>科学研究費助成事業 (10件) 最近のもの 小笠原 司, 神原 誠之, 松原 崇充, 丁 明, 佐藤 弥, 趙 崇貴, 高松 淳 マルチモーダルタッチケアロボットの開発と心理学的検証 日本学術振興会 科学研究費助成事業 基盤研究(A) 2019年4月-2023年3月</p> <p>小笠原 司, 高松 淳, 竹村 憲太郎, 池田 篤敏 多次元行動情報を付加したセマンティックマップによるロボットサービス 日本学術振興会 科学研究費助成事業 基盤研究(B) 2012年4月-2015年3月</p> <p>その他の競争的資金 主なもの 文部科学省 グローバルアントレプレナー育成促進事業 (EDGE プログラム)、「モノのインターネット」分野でのグローバルアントレプレナー育成プログラム GEIOT、代表者、2014-2016 年度</p> <p>JST 人材育成事業 頭脳循環を加速する若手研究者戦略的海外派遣プログラム、QOL の向上に寄与する環境知能基盤技術の開発と評価、代表者、2013-2015 年度</p> <p>JST 戦略的国際科学技術協力推進事業、工学-医学-生理学の融合による革新的リハビリテーション支援技術に関する研究交流、代表者、2010-2012 年度</p> <p>農林水産省 革新的技術開発・緊急展開事業、造林作業の負担軽減のための林業用アシストスーツの研究開発、分担者、2016-2020 年度</p> <p>独立行政法人 新エネルギー・産業技術開発機構、次世代ロボット知能化技術開発プロジェクト/移動知能(サービス産業分野)の開発のうち、移動・作業知能のための視覚に基づくロボスタな知的モジュール群の開発、機関代表、2007-2011 年度</p>
令和元年4月	
平成24年4月	
平成26年	
平成25年	
平成22年	
平成28年	
平成19年	

	年 月	事 項
学会及び社会における活動等	令和6年	⑨国内学会活動 主なもの
		所属学会 日本機械学会、ACM、IEEE、情報処理学会、計測自動制御学会、日本ロボット学会
	平成25年	日本ロボット学会生活創政支援ロボティクス研究専門委員会 委員長、2013.5-2017.4
	平成22年	第15回ロボティクスシンポジウム 実行委員長、2010.3
	平成20年	第26回日本ロボット学会学術講演会 実行委員（行事TF長）、2008.9
	平成18年	ロボティクスシンポジウム 運営委員、アドバイザー委員 2006.10-現在
	平成17年	日本機械学会ロボティクスメカトロニクス部門 運営委員、2005.4-2007.3
	平成17年	日本ロボット学会 評議員、2005.1-2006.12
	平成11年	IROS2000 実行委員会委員（Exhibition chair）、1999.9-2000.10
	平成11年	第5回ロボティクスシンポジウムプログラム 委員長、1999.3-2000.3
平成8年	日本ロボット学会 理事、1996.4-1998.3	
平成7年	日本機械学会 第1回J S M E ロボメカシンポジウム 行動理解に関するシンポジウム 委員長、1995.9-1996.5	
平成7年	日本機械学会 ロボティクス・メカトロニクス部門 運営委員会 委員、1995.4-1997.3	
平成7年	日本ロボット学会会誌編集委員会 委員、1995.4-1997.3	
平成6年	計測自動制御学会 事業委員会 委員、1994.4-1996.3	
平成元年	計測自動制御学会論文集委員会委員 委員、1989.3-1991.2	
		⑩学外活動（産学連携、地域貢献活動）
		産学連携 最近のもの
	令和3年	科学技術振興機構（JST）、大学・エコシステム推進型 スタートアップ・エコシステム形成支援、京阪神スタートアップ アカデミア・コアリション、共同機関責任者
	平成28年	科学技術振興機構（JST）、リサーチコンプレックス推進プログラム、i-Brain ICT「超快適」スマート社会創出グローバルリサーチコンプレックス、分担者、2016-2019
	令和4年	新エネルギー・産業技術総合開発機構 NEDO 技術委員、2022.5-2025.3
	令和4年	生駒市 学研高山地区第2工区事業推進会議委員、2022.11-2023.3
	令和3年	東京理科大学研究推進機構総合研究院パラレル脳センシング技術研究部門アドバイザー委員、2021.10-2022.3、2023.9-2024.3
	令和元年	一般社団法人 大学 ICT 推進協議会 監事、2019.5-2023.4
	平成23年	奈良工業高等専門学校運営諮問会 委員、2011.4-2018.3、2019.4-2024.3
	令和元年	関西電力株式会社 奈良支社 エネルギー懇話会 委員、2019.4-2021.3
平成30年	西大和学園高等学校スーパーサイエンスハイスクール（SSH）運営指導委員会 指導委員、2018.8-2024.3	
平成30年	大阪大学大学院情報科学研究科外部評価委員会 委員長、2018.1-2018.3	

公表されている情報は【機密1】その他は【機密3】

	平成21年 平成16年	<p>関経連次世代ロボット推進会議 幹事会委員、2009.6.-2011.6</p> <p>日本学術振興会科学研究費委員会 専門委員、2004、2008-2010、2013-2017</p> <p>地域貢献活動 公開講座、出前講義等（44件）最近のもの</p>
	令和6年8月	「ロボット技術・AI 技術の発展と社会的インパクト」、堺自由の泉大学 男女共同参画市民啓発講座、2024.8.30
	令和5年9月	「人間中心の情報化社会に向けて～AI 技術と人材育成～」、堺自由の泉大学 男女共同参画市民啓発講座、2023.9.30
	令和4年9月	「ICT 社会に向けた科学技術イノベーション」、堺自由の泉大学 男女共同参画市民啓発講座、2022.9.17
	令和3年9月	「コロナ新時代に向けた科学技術と ICT」、堺自由の泉大学 男女共同参画市民啓発講座、2021.9.25
	令和元年9月	「超スマート社会に向けたロボット技術」、堺自由の泉大学 男女共同参画市民啓発講座、2019.9.28
	平成30年10月	「ロボットマニピュレーションの新たな展開」、第2回未来ロボット基盤技術シンポジウム -ロボット社会に向けての技術開発-、東京大学生産技術研究所、2018.10.10
	平成30年9月	「超スマート社会に向けた AI・ロボット技術」、堺自由の泉大学 男女共同参画市民啓発講座、2018.9.29
	平成30年9月	「暮らしを支えるロボットを目指して」、第3回 KICK JISの会～KICK 発人材育成産学の会～、2018.9.25
	平成29年11月	「ヒューマンモデリング技術に基づく生活支援ロボット」、平成29年度第8回人材育成フレームワークレクチャー、けいはんなリサーチコンプレックス事業、2017.11.9
	平成29年9月	「高齢者社会を支援する人工知能・ロボット技術」、堺自由の泉大学 男女共同参画市民啓発講座、2017.9.9
	平成28年11月	「生活を支援するロボット研究～人間とロボットが協調する社会に向けて～」、日本電子デバイス産業協会（NEDIA）第3回電子デバイスフォーラム京都、2016.11.2
	平成28年10月	「暮らしを支える人工知能・ロボット技術」、堺自由の泉大学 男女共同参画市民啓発講座、2016.10.15
	平成28年1月	「リアルタイムセンシング技術に基づく生活支援ロボット」、組込みシステム産業振興機構 プライベートセミナー、2016.1.21
	平成27年7月	「ロボティクス技術のスポーツ科学への応用」、SPORTEC2015 セミナー「スポーツと技術工学の融合研究 スポーツエンジニアリング」、2015.7.29
	平成26年8月	「情報科学分野から家政学に期待する学際融合」、2014年家政学原論部会夏期セミナー「家政学の未来をつくる -国際家族年20周年から家政学の課題を問う-」、2014.8.24
	年 月	事 項
その他特記事項	プロフィールページ	<ul style="list-style-type: none"> ・ KAKEN 研究者番号 30304158 ・ Research map 会員ID 1000253225 ・ J-GLOBAL ID : 200901032140044447