

田村 雄介

東京大学 大学院工学系研究科 精密工学専攻
特任准教授 / 博士（工学）

e-mail: tamura@robot.t.u-tokyo.ac.jp

url: <http://www.tamlab.jp>

research interests:

- ヒューマンロボットインタラクション
- ヒューマンインタフェース
- スポーツ工学

学歴

平成11年3月	麻布高等学校 卒業
平成15年3月	東京大学 工学部 システム創成学科 知能社会システムコース 卒業
平成17年3月	東京大学 大学院 工学系研究科 精密機械工学専攻 修士課程 修了
平成20年3月	東京大学 大学院 工学系研究科 精密機械工学専攻 博士課程 修了

職歴

平成18年4月～平成20年3月	日本学術振興会 特別研究員（DC2）
平成19年4月～平成19年9月	Universität Bielefeld, Visiting Scholar
平成20年4月～平成21年11月	東京大学 人工物工学研究センター 特任研究員
平成21年12月～平成24年3月	東京大学 大学院工学系研究科 特任研究員
平成24年4月～平成27年3月	中央大学 理工学部 精密機械工学科 助教
平成27年4月～現在	東京大学 大学院工学系研究科 精密工学専攻 特任准教授

[兼務]

平成24年11月～平成25年3月	東京大学 人工物工学研究センター 協力研究員
平成25年5月～平成27年3月	東京大学 大学院工学系研究科 客員研究員
平成26年4月～平成26年9月	東京都市大学 非常勤講師
平成27年4月～現在	東京大学 人工物工学研究センター 客員研究員

研究業績

学術論文（査読有り）

- [30] 粟島靖之, 小松廉, 藤井浩光, 田村雄介, 山下淳, 浅間一, “ロボット遠隔操作のためのLiDARを用いた全方位3次元測距による俯瞰映像上での障害物提示”, 精密工学会誌, Vol.83, No.12, pp.1216-1223 (2017).
- [29] Shunsuke Hamasaki, Qi An, Masataka Murabayashi, Yusuke Tamura, Hiroshi Yamakawa, Atsushi Yamashita, and Hajime Asama, “Evaluation of the Effect of Prime Stimulus on Sense of Agency in Stop Operation of the Object in Circular Motion,” Journal of Advanced Computational Intelligence and Intelligent Informatics, Vol.21, No.7, pp.1161-1171 (2017).
- [28] Hitoshi Kono, Tsuyoshi Suzuki, Akiya Kamimura, Kohji Tomita, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita, and Hajime Asama, “Automatic Convergence Estimation by Utilizing Fractal Dimensional Analysis for Reinforcement Learning,” Journal of Instrumentation, Automation and Systems, Vol.3, No.3, pp.58-70 (2016).
- [27] Doyeon Kim, Hanwool Woo, Yonghoon Ji, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita, and Hajime Asama, “Effect of Detector Pose Uncertainty in Radiation Sources Localization,” E-Journal of Advanced Maintenance, Vol.9, No.2, pp.97-103 (2017).
- [26] Yusuke Tamura, Takafumi Akashi, and Hisashi Osumi, “Where Robot Looks Is Not Where Person Thinks Robot Looks,” Journal of Advanced Computational Intelligence and Intelligent Informatics, Vol.21, No.4, pp.660-666 (2017).
- [25] Wen Wen, Daisuke Tomoi, Hiroshi Yamakawa, Shunsuke Hamasaki, Kaoru Takakusaki, Qi An, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita, and Hajime Asama, “A Continuous Estimation of Stress using Physiological Signals during a Real Car Race,” Psychology, Vol.8, No.7, pp.978-986 (2017).
- [24] Hitoshi Kono, Musab Obaid Alhammadi, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita, and Hajime Asama, “Distributed Cooperative Fault Diagnosis Method for Internal Components of Robot Systems,” International Journal of Intelligent Systems and Applications in Robotics, Vol.8, No.1, pp.1-11 (2017)
- [23] Hanwool Woo, Yonghoon Ji, Hitoshi Kono, Yusuke Tamura, Yasuhide Kuroda, Takashi Sugano, Yasunori Yamamoto, Atsushi Yamashita, and Hajime Asama, “Lane-Change Detection Based on Vehicle-Trajectory Prediction,” IEEE Robotics and Automation Letters, Vol.2, No.2, pp.1109-1116 (2017).
- [22] Yuki Ishikawa, Qi An, Junki Nakagawa, Hiroyuki Oka, Tetsuro Yasui, Michio Tojima, Haruhi Inokuchi, Nobuhiko Haga, Hiroshi Yamakawa, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita, Hajime Asama, “Gait Analysis of Patients with Knee Osteoarthritis by Using Elevation Angle: Confirmation of the Planar Law and Analysis of Angular Difference in the Approximate Plane,” Advanced Robotics, Vol.31, Issue1-2, pp.68-79 (2017).
- [21] Ningjia Yang, Qi An, Hiroshi Yamakawa, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita, and Hajime Asama, “Muscle Synergy Structure using Different Strategies in Human Standing-up Motion,” Advanced Robotics, Vol.31, Issue1-2, pp.40-54 (2017).
- [20] Hanwool Woo, Yonghoon Ji, Hitoshi Kono, Yusuke Tamura, Yasuhide Kuroda, Takashi Sugano, Yasunori Yamamoto, Atsushi Yamashita, and Hajime Asama, “Automatic Detection Method of Lane-Changing Intentions Based on Relationship with Adjacent Vehicles Using Artificial Potential Fields,” International Journal of Automotive Engineering, Vol.7, No.4, pp.127-134 (2016).
- [19] Yusuke Tamura, Takafumi Akashi, Shiro Yano, and Hisashi Osumi, “Human Visual Attention Model based on Analysis of Magic for Smooth Human-Robot Interaction,” International Journal of Social Robotics, Vol.8, No.5, pp.689-694 (2016).
- [18] Wen Wen, Katsutoshi Muramatsu, Shunsuke Hamasaki, Qi An, Hiroshi Yamakawa, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita, and Hajime Asama, “Goal-Directed Movement Enhances Body Representation Updating,” Frontiers in Human Neuroscience, Vol.10, 329, doi: 10.3389/fnhum.2016.00329 (2016).
- [17] 熊原渉, 増山岳人, 田村雄介, 山下淳, 浅間一, “動的環境下における歩行者流を利用した移動ロボットナビゲーション,” 計測自動制御学会論文集, Vol.50, No.1, pp.58-67 (2014).

- [16] Yusuke Tamura, Yoshitaka Terada, Atsushi Yamashita, and Hajime Asama, "Modelling Behaviour Patterns of Pedestrian for Trajectory Generation of Mobile Robots," *International Journal of Advanced Robotic Systems*, Vol. 10, No.8, 310, pp.1-11 (2013).
- [15] Guanghui Li, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita, and Hajime Asama, "Effective Improved Artificial Potential Field Based Regression Search Method for Autonomous Mobile Robot Path Planning," *International Journal of Mechatronics and Automation*, Vol.3, No.3, pp.141-170 (2013).
- [14] Yusuke Tamura, Mami Egawa, Shiro Yano, Takaki Maeda, Motoichiro Kato, and Hajime Asama, "Activeness Improves Cognitive Performance in Human-Machine Interaction," *Journal of Advanced Computational Intelligence and Intelligent Informatics*, Vol.17, No.3, pp.425-432 (2013).
- [13] 熊原渉, 増山岳人, 田村雄介, 山下淳, 浅間一, "局所経路情報と歩行者流情報を用いた移動ロボットナビゲーション手法," *精密工学会誌*, Vol.79, No.4, pp.349-355 (2013).
- [12] 田村雄介, 濱崎峻資, 山下淳, 浅間一, "環境に応じた人間の移動予測に基づく移動ロボットの人物回避," *日本機械学会論文集中編*, Vol.79, No.799, pp.617-628 (2013).
- [11] Inyong Ha, Yusuke Tamura, and Hajime Asama, "Development of Open Platform Humanoid Robot DARwIn-OP," *Advanced Robotics*, Vol.27, No.3, pp.223-232 (2013).
- [10] Guanghui Li, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita, and Hajime Asama, "Moving Task Allocation and Reallocation Method Based on Body Expansion Behaviour for Distributed Multi-robot Coordination," *International Journal of Mechatronics and Automation*, Vol.2, No.4, pp.240-261 (2012).
- [9] Yusuke Tamura, Yu Murai, Hiroki Murakami, and Hajime Asama, "Identification of Types of Obstacles for Mobile Robots," *Intelligent Service Robotics*, Vol.4, No.2, pp.99-105 (2011).
- [8] Yusuke Tamura, Masao Sugi, Tamio Arai, and Jun Ota, "Attentive Deskwork Support System," *Journal of Advanced Computational Intelligence and Intelligent Informatics*, Vol.14, No.7, pp.578-589 (2010).
- [7] Masao Sugi, Yuto Nakanishi, Masataka Nishino, Yusuke Tamura, Tamio Arai, and Jun Ota, "Development of Deskwork Support System using Pointing Gesture Interface," *Journal of Robotics and Mechatronics*, Vol. 22, No.4, pp.430-438 (2010).
- [6] Masao Sugi, Ippei Matsumura, Yusuke Tamura, Makoto Nikaido, Jun Ota, Tamio Arai, Kiyoshi Kotani, Kiyoshi Takamasu, Hiromasa Suzuki, Akio Yamamoto, Yoichi Sato, Seiichi Shin, and Fumihiko Kimura, "Quantitative Evaluation of Automatic Parts Delivery in "Attentive Workbench" Supporting Workers in Cell Production," *Journal of Robotics and Mechatronics*, Vol.21, No.1 pp.135-145 (2009).
- [5] Yusuke Tamura, Masao Sugi, Tamio Arai, and Jun Ota, "Target Identification Through Human Pointing Gesture Based on Human-Adaptive Approach," *Journal of Robotics and Mechatronics*, Vol.20, No.4, pp. 515-525 (2008).
- [4] 杉正夫, 二階堂諒, 田村雄介, 太田順, 新井民夫, "作業支援型セル生産システム "Attentive Workbench" のための自走式部品トレイの動作及び配置の計画," *精密工学会誌*, Vol.72, No.11, pp.1380-1385 (2006).
- [3] 田村雄介, 杉正夫, 太田順, 新井民夫, "卓上作業支援システムのための作業意図の推定," *計測自動制御学会論文集中編*, Vol.41, No.7, pp.612-618 (2005).
- [2] 香月理絵, 太田順, 田村雄介, 水田貴久, 鬼頭朋見, 新井民夫, 植山剛, 西山強志, "マークを用いたロボットの多種類物体ハンドリング," *日本機械学会論文集中編*, Vol.70, No.691, pp.766-773 (2004).
- [1] 大和裕幸, 安藤英幸, 増田宏, 白山晋, 佐藤昌弘, 唐澤武郎, 田村雄介, 釘吉讓, "セマンティックウェブの造船設計システムへの応用," *日本造船学会論文集中編*, Vol.192, pp.387-396 (2002).

解説等

- [1] 田村雄介, 浅間一, "サービスロボット: 人間・ロボット共存環境におけるサービスロボットの振る舞い," *精密工学会誌*, Vol.78, No.8, pp.666-669 (2012).

招待講演等

- [7] 田村雄介, “移動ロボットを用いたガンマ線CTについての検討”, 福島第一原子力発電所の廃炉に向けた研究及び人材育成に関する東京大学・IRIDワークショップ (2017).
- [6] 田村雄介, “人を中心としたロボット技術と福島第一原発廃炉への適用”, 電気学会北陸支部学術講演会 (2017).
- [5] 田村雄介, “画像処理技術に基づく遠隔操作インタフェース”, 平成29年電気学会全国大会シンポジウム「原子力における計測制御技術の現状と将来動向」, 7-S4-6 (2017).
- [4] 田村雄介, “本プログラムにおける遠隔操作技術に関する研究”, 廃止措置研究・人材育成等強化プログラム 第7回東京大学人材育成セミナー, (2016).
- [3] Yusuke Tamura, “Robot Technology for Decommissioning of Fukushima Daiichi Nuclear Power Plant,” Stakeholders’ Workshop on Rehabilitation Efforts in Disaster-stricken Provinces in the Visayas, Philippines, IEEE-R10 Humanitarian Technology Conference, (2015).
- [2] 田村雄介, “人の理解とモデル化に基づいたロボティクス”, 東大精研会技術講演会, (2015).
- [1] 田村雄介, “人と人工物の相互作用”, 中央大学理工学部精密機械工学科同窓会講演会, (2012).

単行本掲載論文（査読有り）

- [4] Yuki Ishikawa, Qi An, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita, Hajime Asama and Hiroyuki Oka, “Effect of Mediolateral Knee Displacement on Ligaments and Muscles around Knee Joint - Quantitative Analysis with Three-dimensional Musculoskeletal Ligament Knee Model,” Intelligent Autonomous Systems 12 - Advances in Intelligent and Soft Computing, S. Lee, H. Cho, K.-J. Yoon, and J. Lee (Eds.), Springer, pp.447-456 (2013).
- [3] Yusuke Tamura, Masao Sugi, Tamio Arai, and Jun Ota, “Estimation of User’s Request for Attentive Deskmwork Support System,” Cutting Edge Robotics 2010, V. Kordic (Ed.), IN-TECH, pp.243-262 (2010).
- [2] Masao Sugi, Yusuke Tamura, Jun Ota, Tamio Arai, Kiyoshi Takamasu, Kiyoshi Kotani, Hiromasa Suzuki, and Yoichi Sato, “Attentive Workbench: An Intelligent Production Cell Supporting Human Workers,” Distributed Autonomous Robotic System 6, R. Alami, R. Chatila, and H. Asama (Eds.), Springer, pp.465-474 (2007).
- [1] Masao Sugi, Yusuke Tamura, Makoto Nikaido, Jun Ota, Tamio Arai, Kiyoshi Takamasu, Kiyoshi Kotani, Akio Yamamoto, Hiromasa Suzuki, Yoichi Sato, Fumihiko Kimura, and Seiichi Shin, “Human Supporting Production Cell “Attentive Workbench”,” Intelligent Autonomous Systems 9, T. Arai, R. Pfeifer, T. Balch, and H. Yokoi (Eds.), IOS Press, pp.740-747 (2006).

国際会議（査読有り）

- [61] Doyeon Kim, Hanwool Woo, Yonghoon Ji, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita, Hajime Asama, “3D Radiation Imaging Using Mobile Robot Equipped with Radiation Detector,” Proceedings of the 2017 IEEE/SICE International Symposium on System Integration, (2017).
- [60] Yasuyuki Awashima, Hiromitsu Fujii, Yusuke Tamura, Keiji Nagatani, Atsushi Yamashita, Hajime Asama, “Safeness Visualization of Terrain for Teleoperation of Mobile Robot Using 3D Environment Map and Dynamic Simulator,” Proceedings of the 2017 IEEE/SICE International Symposium on System Integration, (2017).
- [59] Sonmin Yun, Wen Wen, Qi An, Shunsuke Hamasaki, Hiroshi Yamakawa, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita, Hajime Asama, “Investigating the Relationship between Driver’s Sense of Agency and EEG: Mu-Rhythm is More Suppressed in Higher SoA Case,” Proceedings of the 2017 International Symposium on Micro-NanoMechatronics and Human Science, pp.272-276 (2017).
- [58] Ngoc Trung Mai, Hanwool Woo, Yonghoon Ji, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita, Hajime Asama, “3D Reconstruction of Line Features Using Multi-view Acoustic Images in Underwater Environment,” Proceedings of the 2017 IEEE International Conference on Multisensor Fusion and Integration for Intelligent Systems, pp.312-317 (2017).
- [57] Hanwool Woo, Yonghoon Ji, Yusuke Tamura, Yasuhide Kuroda, Takashi Sugano, Yasunori Yamamoto, Atsushi Yamashita, Hajime Asama, “Driver Classification in Vehicle-Following Behavior by Using Dynamic

- Potential Field Method," Proceedings of the IEEE 20th International Conference on Intelligent Transportation Systems, pp.1101-1106 (2017).
- [56] Ningjia Yang, Qi An, Hiroshi Yamakawa, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita, Matti Itkonen, Fady Alnajjar, Shingo Shimoda, Hajime Asama, Noriaki Hattori, Ichiro Miyai, "Clarification of Muscle Synergy Structure During Standing-up Motion of Healthy Young, Elderly and Post-Stroke Patients", Proceedings of the 15th IEEE International Conference on Rehabilitation Robotics, pp.19-24 (2017).
- [55] Takao Sugimoto, Hiroshi Yamakawa, Qi An, Wen Wen, Yusuke Tamura, Koichi Ohtomi, Takayuki Kosaka, Hiromasa Suzuki, Atsushi Yamashita, Hajime Asama, "Estimation of Tension and Concentration Scenes during Crane Operation Using Physiological Indices for Skill Improvement Support," Proceedings of the 5th International Conference on Serviceology, pp.153-160 (2017).
- [54] Tasuku Ito, Hitoshi Kono, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita, Hajime Asama, "Recovery Motion Learning for Arm Mounted Mobile Crawler Robot in Drive System's Failure," IFAC PapersOnLine (The 20th World Congress of the International Federation of Automatic Control), Vol.50, No.1, pp.2329-2334 (2017).
- [53] Ngoc Trung Mai, Hanwool Woo, Yonghoon Ji, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita, Hajime Asama, "3-D Reconstruction of Underwater Object based on Extended Kalman Filter by Using Acoustic Camera Images," IFAC PapersOnLine (The 20th World Congress of the International Federation of Automatic Control), Vol. 50, No.1, pp.1043-1049 (2017).
- [52] Yasuyuki Awashima, Ren Komatsu, Hiromitsu Fujii, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita and Hajime Asama, "Visualization of Obstacles on Bird's-eye View Using Depth Sensor for Remote Controlled Robot," Proceedings of the International Workshop on Advanced Image Technology 2017, (2017).
- [51] Rin Minohara, Wen Wen, Shunsuke Hamasaki, Takaki Maeda, Qi An, Yusuke Tamura, Hiroshi Yamakawa, Atsushi Yamashita and Hajime Asama, "How Anticipation for the Sense of Agency Affects Readiness Potential," Proceedings of the 2016 International Symposium on Micro-NanoMechatronics and Human Science, pp.166-168 (2016). **[Best Poster Award]**
- [50] Doyeon Kim, Hanwool Woo, Yonghoon Ji, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita and Hajime Asama, "Localization of Radiation Sources using a Gamma-ray Detector in a Simulated Environment," 2016 International Conference on Maintenance Science and Technology, FC-2-4 (2016).
- [49] Yutaka Watanabe, Takayuki Aoki, Yuichi Niibori, Toru Obara, Isamu Sato, Saishun Yamazaki, Koji Okamoto, Shunichi Suzuki and Yusuke Tamura, "Overview of the Fundamental Research and Human Resource Development for the Decommissioning of Fukushima Daiichi Nuclear Power Station in Japan," 2016 International Conference on Maintenance Science and Technology, FC-1-1 (2016).
- [48] Hanwool Woo, Yonghoon Ji, Hitoshi Kono, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita, Hajime Asama, Yasuhide Kuroda, Takashi Sugano and Yasunori Yamamoto, "Lane-Changing Feature Extraction Using Multisensor Integration," Proceedings of the 2016 16th International Conference on Control, Automation and Systems, pp.1633-1636 (2016).
- [47] Hanwool Woo, Yonghoon Ji, Hitoshi Kono, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita, Hajime Asama, Yasuhide Kuroda, Takashi Sugano and Yasunori Yamamoto, "Dynamic Potential-Model-based Feature for Lane Change Prediction," Proceedings of the 2016 IEEE International Conference on Systems, Man, and Cybernetics, pp. 838-843 (2016).
- [46] Yuki Ishikawa, Qi An, Wen Wen, Shu Ishiguro, Koji Ohata, Hiroshi Yamakawa, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita and Hajime Asama, "Auxiliary System to Classify Patterns of Patients with Hemiplegia for Transferring Skill of Rehabilitation with Walking Assist Robot," Proceedings of the 4th International Conference on Serviceology, pp.154-157 (2016).
- [45] Wenzheng Chi, Hitoshi Kono, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita, Hajime Asama and Max Q.-H. Meng, "A Human-friendly Robot Navigation Algorithm using the Risk-RRT approach," Proceedings of the 2016 IEEE International Conference on Real-time Computing and Robotics, pp.227-232 (2016). **[Best Student Paper Award]**

- [44] Ningjia Yang, Qi An, Hiroshi Yamakawa, [Yusuke Tamura](#), Atsushi Yamashita and Hajime Asama, "Muscle Synergy Analysis in Human Standing-up Motion Using Different Strategies," Proceedings of the 1st International Symposium on Embodied-Brain Systems Science, p.32 (2016).
- [43] Shunsuke Hamasaki, Qi An, Wen Wen, [Yusuke Tamura](#), Hiroshi Yamakawa, Atsushi Yamashita, Hajime Asama, Satoshi Unenaka, Satoshi Shibuya and Yukari Ohki, "Influence of Sense of Ownership and Sense of Agency on Body Representation Change of Human Upper Limb," Proceedings of the 1st International Symposium on Embodied-Brain Systems Science, p.26 (2016).
- [42] Hanwool Woo, Yonghoon Ji, Hitoshi Kono, [Yusuke Tamura](#), Atsushi Yamashita and Hajime Asama, "Detection Method of Lane Change Intentions in Other Drivers Using Hidden Markov Models," Proceedings of the 6th International Conference on Advanced Mechatronics, pp.253-254 (2015).
- [41] Yusuke Tanaka, Yonghoon Ji, [Yusuke Tamura](#), Atsushi Yamashita and Hajime Asama, "Course Detection from Integrated 3D Environment Measurement by Multiple Mobile Robots," Proceedings of the 6th International Conference on Advanced Mechatronics, pp.237-238 (2015).
- [40] Hitoshi Kono, [Yusuke Tamura](#), Atsushi Yamashita and Hajime Asama, "Distributed Cooperative Fault Diagnosis Method for Internal Electric Component of Robot System," Proceedings of the 6th International Conference on Advanced Mechatronics, pp.235-236 (2015).
- [39] Ren Komatsu, Hiromitsu Fujii, Hitoshi Kono, [Yusuke Tamura](#), Atsushi Yamashita and Hajime Asama, "Bird's-eye View Image Generation with Camera Malfunction in Irradiation Environment," Proceedings of the 6th International Conference on Advanced Mechatronics, pp.177-178 (2015).
- [38] Shunsuke Hamasaki, Qi An, Wen Wen, [Yusuke Tamura](#), Hiroshi Yamakawa, Atsushi Yamashita, Hajime Asama, Satoshi Shibuya and Yukari Ohki, "Evaluating Effect of Sense of Ownership and Sense of Agency on Body Representation Change of Human Upper Limb," Proceedings of the 2015 International Symposium on Micro-NanoMechatronics and Human Science, pp.254-257 (2015). **[Best Poster Award]**
- [37] Daisuke Tomoi, Wen Wen, Hiroshi Yamakawa, Shunsuke Hamasaki, Kaoru Takakusaki, Qi An, [Yusuke Tamura](#), Atsushi Yamashita and Hajime Asama, "Estimation of Stress during Car Race with Factor Analysis," Proceedings of the 2015 International Symposium on Micro-NanoMechatronics and Human Science, pp. 213-216 (2015).
- [36] [Yusuke Tamura](#), Kojiro Matsushita and Hisashi Osumi, "Estimation of Handgrip Position Based on Force Measurement During Steady Pedaling," Science & Cycling (2015).
- [35] Ryo Ohta, Hisashi Osumi and [Yusuke Tamura](#), "Optimal Grasping Poses of Manipulators for Cooperative Manipulation with Passive Joints," Proceedings of the 2014 IEEE/SICE International Symposium on System Integration, pp.447-452 (2014).
- [34] [Yusuke Tamura](#), Shiro Yano and Hisashi Osumi, "Visual Attention Model for Manipulating Human Attention by a Robot," Proceedings of the 2014 IEEE International Conference on Robotics and Automation, pp.5307-5312 (2014).
- [33] [Yusuke Tamura](#), Shiro Yano and Hisashi Osumi, "Modeling of Human Attention Based on Analysis of Magic," Proceedings of the 9th ACM/IEEE International Conference on Human-Robot Interaction, pp. 302-303 (2014).
- [32] Takafumi Akashi, [Yusuke Tamura](#), Shiro Yano and Hisashi Osumi, "Analysis of Manipulating Other's Attention for Smooth Interaction between Human and Robot," Proceedings of 2013 IEEE/SICE International Symposium on System Integration, pp.340-345 (2013).
- [31] Masaki Negishi, Hisashi Osumi, Keiichiro Saito, Hikaru Masuda and [Yusuke Tamura](#), "Development of Crane Tele-operation System using Laser Pointer Interface," Proceedings of the 2013 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, pp.5457-5462 (2013).
- [30] [Yusuke Tamura](#), Phuoc Dai Le, Kentarou Hitomi, Naiwala P. Chandrasiri, Takashi Bando, Atsushi Yamashita and Hajime Asama, "Development of Pedestrian Behavior Model Taking Account of Intention," Proceedings of the 2012 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, pp.382-387 (2012).

- [29] Guanghui Li, Atsushi Yamashita, Hajime Asama and Yusuke Tamura, "An Efficient Improved Artificial Potential Field Based Regression Search Method for Robot Path Planning," Proceedings of the IEEE International Conference on Mechatronics and Automation, pp.1227-1232 (2012).
- [28] Guanghui Li, Yusuke Tamura, Min Wu, Atsushi Yamashita and Hajime Asama, "Hybrid Dynamic Mobile Task Allocation and Reallocation Methodology for Distributed Multi-robot Coordination," Proceedings of the 2012 IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics, pp.190-195 (2012).
- [27] Yusuke Tamura, Mami Egawa, Shiro Yano, Yoshinori Kumita, Takaki Maeda, Motoichiro Kato and Hajime Asama, "Relationship between Sense of Agency and Task Performance in Target Search Task," Proceedings of the 2012 ICME International Conference on Complex Medical Engineering, pp.392-396 (2012).
- [26] Guanghui Li, Yusuke Tamura and Hajime Asama, "Influence Analysis of Setting Thresholds on Dynamical Sequential Task Allocation and Reallocation Methodology," Proceedings of the IEEE/SICE International Symposium on System Integration, pp.1165-1170 (2011).
- [25] Shunsuke Hamasaki, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita and Hajime Asama, "Prediction of Human's Movement for Collision Avoidance of Mobile Robot," Proceedings of the IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics, pp.1633-1638 (2011).
- [24] Guanghui Li, Yusuke Tamura and Hajime Asama, "A Comparative Study of Dynamical Sequential and Global Optimal Task Reallocation Methodology for Distributed Multi-robot System," Proceedings of the 8th International Conference on Ubiquitous Robots and Ambient Intelligence, pp.307-312 (2011).
- [23] Inyong Ha, Yusuke Tamura, and Hajime Asama, "Gait Pattern Generation and Stabilization for Humanoid Robot Based on Coupled Oscillators," Proceedings of the IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, pp.3207-3212 (2011).
- [22] Inyong Ha, Yusuke Tamura, Hajime Asama, Jeakweon Han and Denis W. Hong, "Development of Open Humanoid Platform DARwIn-OP," Proceedings of SICE Annual Conference 2011, pp.2178-2181 (2011).
- [21] Guanghui Li, Yusuke Tamura, and Hajime Asama, "Dynamical Task Allocation and Reallocation Based on Body Expansion Behavior for Multi-robot Coordination System," Proceedings of the IEEE International Conference on Mechatronics and Automation, pp.537-542 (2011).
- [20] Jun Ishii, Yusuke Tamura, and Hajime Asama, "Calibration-Free Wireless-LAN Location Estimation System Using Polar Coordinates Filter," Proceedings of the 7th International Conference on Ubiquitous Robots and Ambient Intelligence, pp.437-440 (2010).
- [19] Yusuke Tamura, Tomohiro Fukuzawa, and Hajime Asama, "Smooth Collision Avoidance in Human-Robot Coexisting Environment," Proceedings of the 2010 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, pp.3887-3892 (2010).
- [18] Yusuke Tamura, Yu Murai, Hiroki Murakami, and Hajime Asama, "Identification of Types of Obstacles and Obstacle Map Building for Mobile Robots," Proceedings of the 6th International Conference on Ubiquitous Robots and Ambient Intelligence, pp.340-344 (2009). **[Outstanding Paper Award]**
- [17] Jun Ishii, Yusuke Tamura, and Hajime Asama, "Filter Design by Using Map Information on Wireless-LAN Location Awareness System," Proceedings of the IEEE International Conference on Mechatronics and Automation, pp.2967-2972 (2009).
- [16] Inyong Ha, Yusuke Tamura, Soichiro Morishita, Hajime Asama, Itsuki Noda, Yasushi Hada, and Hiroyuki Okamoto, "Design of Location Management Module and Environment Server for Constructing of Intelligent Environment Space," Proceedings of the 5th International Conference on Ubiquitous Robots and Ambient Intelligence, pp.485-488 (2008).
- [15] Yusuke Tamura, Masao Sugi, Jun Ota, and Tamio Arai, "Attentive Object Feeding for Supporting Deskwork," Proceedings of the 2008 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, pp.2840-2845 (2008).
- [14] Masao Sugi, Ippei Matsumura, Yusuke Tamura, Jun Ota, and Tamio Arai, "Quantitative Evaluation of Physical Assembly Support in Human Supporting Production System "Attentive Workbench"," Proceedings of the 2008 IEEE International Conference on Robotics and Automation, pp.3624-3629 (2008).

- [13] Yusuke Tamura, Masao Sugi, Jun Ota, and Tamio Arai, "Estimation of User's Intention Inherent in the Movements of Hand and Eyes for the Deskwork Support System," Proceedings of the 2007 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, pp.3709-3714 (2007).
- [12] Masao Sugi, Ippei Matsumura, Yusuke Tamura, Jun Ota, and Tamio Arai, "Quantitative Evaluation of Human Supporting Production System "Attentive Workbench"," Proceedings of the 2007 IEEE Conference on Automation Science and Engineering, pp.531-535 (2007).
- [11] Masao Sugi, Yusuke Tamura, Jun Ota, Tamio Arai, Kiyoshi Takamasu and Hiromasa Suzuki, "Implementation of Human Supporting Production System "Attentive Workbench"," Proceedings of the SICE-ICASE International Joint Conference 2006, pp.1270-1273 (2006).
- [10] Masao Sugi, Makoto Nikaido, Yusuke Tamura, Jun Ota and Tamio Arai, "Development of Gesture-Based Interface for Deskwork Support System," Proceedings of the 2006 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, pp.5171-5176 (2006).
- [9] Yusuke Tamura, Masao Sugi, Jun Ota and Tamio Arai, "Handing-Over between Human and Self-Moving Tray," Proceedings of the IMEKO XVIII World Congress, TC18-08 (2006).
- [8] Yusuke Tamura, Masao Sugi, Jun Ota and Tamio Arai, "Prediction of Target Object Based on Human Hand Movement for Handing-Over between Human and Self-Moving Trays," Proceedings of the 15th IEEE International Symposium on Robot and Human Interactive Communication, pp.189-194 (2006).
- [7] Yusuke Tamura, Masao Sugi, Jun Ota and Tamio Arai, "Placement of Self-Moving Trays for the Deskwork Support System," Proceedings of the 2005 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, pp.3886-3891 (2005). **[IEEE RAS JC Young Award]**
- [6] Makoto Nikaido, Masao Sugi, Yusuke Tamura, Jun Ota, Tamio Arai, Kiyoshi Kotani, Kiyoshi Takamasu, Akio Yamamoto, Seiichi Shin, Hiromasa Suzuki and Yoichi Sato, "Arrangement Planning for Multiple Self-Moving Trays in Human Supporting Production Cell "Attentive Workbench"," Proceedings of the 2005 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, pp.3880-3885 (2005).
- [5] Masao Sugi, Makoto Nikaido, Yusuke Tamura, Jun Ota, Tamio Arai, Kiyoshi Kotani, Kiyoshi Takamasu, Seiichi Shin, Hiromasa Suzuki and Yoichi Sato, "Motion Control of Self-Moving Trays for Human Supporting Production Cell "Attentive Workbench"," Proceedings of the 2005 IEEE International Conference on Robotics and Automation, pp.4091-4096 (2005).
- [4] Yusuke Tamura, Masao Sugi, Jun Ota and Tamio Arai, "Deskwork Support System Based on the Estimation of Human Intentions," Proceedings of the 13th IEEE International Workshop on Robot and Human Interactive Communication, pp.413-418 (2004). **[Best Paper Award]**
- [3] Masao Sugi, Yusuke Tamura, Jun Ota, Tamio Arai, Kiyoshi Kotani, Hiromasa Suzuki, Kiyoshi Takamasu and Yoichi Sato, "Distributed Control of Multiple Self-Moving Trays for an Intelligent Cell Production System," Proceedings of SICE Annual Conference 2004, pp.2506-2511 (2004).
- [2] Rie Katsuki, Jun Ota, Yusuke Tamura, Takahisa Mizuta, Tomomi Kito, Tamio Arai, Tsuyoshi Ueyama and Tsuyoshi Nishiyama, "Handling of Objects with Marks by a Robot," Proceedings of the 2003 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, pp.130-135 (2003).
- [1] Hideyuki Ando, Hiroyuki Yamato, Masahiro Sato, Takeo Karasawa, Yusuke Tamura, Susumu Shirayama and Hiroshi Masuda, "A Research on Knowledge-Centered System for Ship Basic Design - Semantic Web Approach -," Proceedings of the 8th International Marine Design Conference, pp.168-179 (2003).

国内会議

- [118] 土居悠輝, 池勇勳, 田村雄介, 池田裕樹, 梅村篤志, 金島義治, 村上弘記, 山下淳, 浅間一, "不整地走行移動ロボットの位置誤差を考慮したロバストな経路計画", 第18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講演論文集, pp.3438-3443 (2017).
- [117] 森山湧志, 藤井浩光, 田村雄介, 山川博司, 三鬼尚臣, 千葉拓史, 山本新吾, 茶山和博, 永谷圭司, 山下淳, 浅間一, "バックホウの盛土作業における遠隔操作のための映像評価法", 第18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講演論文集, pp.2763-2768 (2017).

- [116] 湖上硯樹, 安琪, 楊濤嘉, 山川博司, 田村雄介, 山下淳, 淺間一, 下田真吾, 山崎弘嗣, Matti Itkonen, Fady Shibata-Alnajjar, 服部憲明, 木野本誠, 高橋幸治, 藤井崇典, 乙宗宏範, 宮井一郎, “片麻痺患者の起立動作のリハビリテーションにおける理学療法士の技能の解析”, 計測自動制御学会システム・情報部門学術講演会2017講演論文集, pp.345-346 (2017).
- [115] Ningjia Yang, Qi An, Hiroki Kogami, Hiroshi Yamakawa, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita, Hajime Asama, Shingo Shimoda, Hiroshi Yamasaki, Matti Itkonen, Fady Shibata-Alnajjar, Noriaki Hattori, Makoto Kinomoto, Kouji Takahashi, Takanori Fujii, Hironori Otomune, Ichiro Miyai, “Clarification of Muscle Synergy Structure During Standing-up Motion of Healthy Elderly and Post-Stroke Patients,” 計測自動制御学会システム・情報部門学術講演会2017講演論文集, pp.339-341 (2017).
- [114] Yuyang Shao, Yonghoon Ji, Hiromitsu Fujii, Shingo Yamamoto, Takumi Chiba, Kazuhiro Chayama, Yusuke Tamura, Keiji Nagatani, Atsushi Yamashita, Hajime Asama, “Estimation of Soil Volume Change using UAV-based 3D Terrain Mapping,” 計測自動制御学会システム・情報部門学術講演会2017講演論文集, pp.247-250 (2017).
- [113] 禹ハンウル, 池勇勳, 河野仁, 田村雄介, 黒田康秀, 菅野崇, 山本康典, 山下淳, 淺間一, “車両挙動分析による先行者追従における運転者の運転特性推定”, 自動車技術会2017年春季大会学術講演会講演予稿集, pp.1351-1356 (2017).
- [112] 金度演, 禹ハンウル, 池勇勳, 田村雄介, 山下淳, 淺間一, “コンプトンカメラを搭載した移動ロボットによるSLAMを用いた放射線源の位置推定手法の構築”, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2017, 2P1-R06 (2017).
- [111] 田村雄介, 岡本孝司, 鈴木俊一, 淺間一, 太田順, 山本晃生, 山下淳, 福井類, 昆陽雅司, 大野和則, 松野文俊, 高橋隆行, 成瀬継太郎, 鈴木茂和, 横小路泰義, “福島第一原子力発電所の廃止措置のための遠隔操作技術の開発と人材育成”, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2017, 2P1-R01 (2017).
- [110] 田中佑典, 池勇勳, 河野仁, 田村雄介, 木村麻衣, 梅村篤志, 金島義治, 村上弘記, 山下淳, 淺間一, “3次元環境地図を用いた不整地走行無人車両の経路計画”, 第22回ロボティクスシンポジウム予稿集, pp.198-199 (2017, 査読有).
- [109] 伊藤翼, 河野仁, 田村雄介, 山下淳, 淺間一, “アーム搭載移動ロボットの駆動系故障時のための強化学習を用いたリカバリモーション獲得”, 第22回ロボティクスシンポジウム予稿集, pp.91-96 (2017, 査読有).
- [108] 吉田和憲, 安琪, 四津有人, 千葉龍介, 高草木薫, 山川博司, 田村雄介, 山下淳, 淺間一, “カロリックテストを用いた前庭感覚情報が起立動作の筋シナジーに与える影響の解明”, 第22回ロボティクスシンポジウム予稿集, pp.16-23 (2017, 査読有).
- [107] 吉田和憲, 安琪, 四津有人, 千葉龍介, 高草木薫, 山川博司, 田村雄介, 山下淳, 淺間一, “前庭感覚と視覚が起立動作の筋シナジーに与える影響の解析”, 第26回ライフサポート学会フロンティア講演会, (2017).
- [106] 小松廉, 藤井浩光, 田村雄介, 山下淳, 淺間一, “複数台のカメラとレーザ測域センサによる人工物の幾何情報を考慮した任意視点映像生成”, 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2016講演論文集, pp.2536-2540 (2016). **[SI2016優秀講演賞]**
- [105] 栗島靖之, 小松廉, 藤井浩光, 田村雄介, 山下淳, 淺間一, “ロボット遠隔操作のための3次元測距センサを用いた俯瞰映像上での障害物提示”, 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2016講演論文集, pp.498-503 (2016). **[SI2016優秀講演賞]**
- [104] 金度演, 禹ハンウル, 池勇勳, 田村雄介, 山下淳, 淺間一, “放射線源の位置推定におけるガンマ線検出器の位置姿勢誤差による影響の検証”, 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2016講演論文集, pp.473-476 (2016).
- [103] 禹ハンウル, 池勇勳, 河野仁, 田村雄介, 黒田康秀, 菅野崇, 山本康典, 山下淳, 淺間一, “車線変更推定および人工ポテンシャル法を用いた他車の走行軌道予測”, 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2016講演論文集, pp.446-451 (2016). **[SI2016優秀講演賞]**
- [102] 箕原凜, 温文, 濱崎峻資, 前田貴記, 安琪, 田村雄介, 山川博司, 渋谷賢, 大木紫, 山下淳, 淺間一, “フィードバックに対する予期が運動関連の脳活動に与える影響の評価”, 計測自動制御学会システム・情報部門学術講演会2016講演論文集, pp.336-339 (2016).

- [101] 吉田和憲, Qi An, 石川雄己, 山川博司, 田村雄介, 山下淳, 浅間一, “起立動作において視覚情報の有無が下肢の筋シナジーに与える影響の解析”, 計測自動制御学会システム・情報部門学術講演会2016講演論文集, pp.323-327 (2016).
- [100] 鈴木俊一, 岡本孝司, 浅間一, 高橋浩之, 田村雄介, 高橋隆行, 横小路泰義, “英知を結集した原子力科学技術・人材育成推進事業 廃止措置研究・人材育成等強化プログラムにおける人材育成活動 (3) 東京大学「遠隔操作技術及び核種分析技術を基盤とする俯瞰的廃止措置人材育成」実施状況”, 日本原子力学会2016年秋の大会, 3M03 (2016).
- [99] マイゴクチュン, 禹ハンウル, 池勇勳, 田村雄介, 山下淳, 浅間一, “音響カメラ画像を用いた拡張カルマンフィルタに基づく水中物体の3次元計測手法の構築”, 第34回日本ロボット学会学術講演会, 1C3-06 (2016).
- [98] 吉田和憲, Qi An, 石川雄己, 山川博司, 田村雄介, 山下淳, 浅間一, “起立動作において視覚情報の有無が下肢の筋シナジーに与える影響の解析”, 第34回日本ロボット学会学術講演会, 1A3-05 (2016).
- [97] 鈴木俊一, 田村雄介, 岡本孝司, “俯瞰的アプローチによる福島第一廃止措置の新たな工法検討”, 日本保全学会第13回学術講演会要旨集, pp.482-483 (2016).
- [96] 河野仁, 田村雄介, 山下淳, 神村明哉, 富田康治, 鈴木剛, 浅間一, “ロボット遠隔操作のためのポテンシャル法を用いた注意環境の記録と提示手法”, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2016講演論文集, 1P1-15a6 (2016).
- [95] 多田康治, 田村雄介, 大隅久, “自動車競技運転において注視点が運転に与える影響の解析”, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2016講演論文集, 1P1-12b1 (2016).
- [94] 福井健人, 森田一輝, 大隅久, 田村雄介, “受動関節機構を有する複数台の全方向移動マニピュレータによる単一物体の協調搬送”, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2016講演論文集, 1A1-04a3 (2016).
- [93] 禹ハンウル, 池勇勳, 河野仁, 田村雄介, 山下淳, 浅間一, 菅野崇, 黒田康秀, “人工ポテンシャル法による周辺車両との関係性を考慮した車線変更推定”, 自動車技術会2016年春季大会学術講演会講演予稿集, pp.1397-1402 (2016).
- [92] 石川雄己, 安琪, 温文, 石黒周, 大畑光司, 山川博司, 田村雄介, 山下淳, 浅間一, “アシストロボットを用いたリハビリテーション技能学習のための片麻痺患者歩行解析”, サービス学会第4回国内大会講演論文集, pp.414-415 (2016).
- [91] 田中佑典, 池勇勳, 河野仁, 田村雄介, 江本周平, 坂野肇, 村上弘記, 山下淳, 浅間一, “複数台移動ロボットによる環境計測結果に基づいた不整地走行のための移動ロボットの進路方向決定手法の構築”, 第21回ロボティクスシンポジウム予稿集, pp.250-255 (2016, 査読有).
- [90] 禹ハンウル, 池勇勳, 河野仁, 田村雄介, 山下淳, 浅間一, “状態単位の隠れマルコフモデルを用いた他車の車線変更推定手法”, 第21回ロボティクスシンポジウム予稿集, pp.222-227 (2016, 査読有).
- [89] 村松克俊, 温文, 濱崎峻資, 山川博司, 安琪, 田村雄介, 山下淳, 浅間一, “動作意図が身体図式の変容に与える影響の評価”, 2016年度精密工学会春季大会学術講演会講演論文集, pp.573-574 (2016).
- [88] 村松克俊, 温文, 濱崎峻資, 山川博司, 安琪, 田村雄介, 山下淳, 浅間一, “行動目標がラバーハンド錯覚に与える影響”, 第25回ライフサポート学会フロンティア講演会予稿集, p.136 (2016).
- [87] 河野仁, 田村雄介, 山下淳, 浅間一, “ロボットシステム内電装系のための分散協調型故障診断システム”, 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2015講演論文集, pp.2195-2198, (2015). **[SI2015優秀講演賞]**
- [86] Ningja Yang, Qi An, Hiroshi Yamakawa, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita, Hajime Asama, “Identification of Muscle Synergy Parameters in Different Strategies of Human Standing-up Motion,” 計測自動制御学会システム・情報部門学術講演会2015講演論文集, pp.405-409 (2015).
- [85] 河野仁, 田村雄介, 山下淳, 浅間一, “ロボットシステム内電装系コンポーネントのための自律分散型故障診断手法”, 第33回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 3H2-04 (2015).
- [84] 金島義治, 曾根原光治, 村上弘記, 田村雄介, 山下淳, 浅間一, “遠隔操作のレジリエンス指揮統制システムの研究”, 第33回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 3K1-03 (2015).
- [83] 太田諒, 森田一輝, 田村雄介, 大隅久, “受動関節機構を用いた3台の全方向移動マニピュレータの協調搬送制御”, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2015講演論文集, 2P1-V02 (2015).
- [82] 岩田雅史, 鈴木悠平, 田村雄介, 大隅久, “四脚歩行ロボットの最速歩行における状態遷移軌道の設計”, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2015講演論文集, 2A2-O09 (2015).

- [81] 根岸昌輝, 中村隆太郎, 田村雄介, 大隅久, “移動障害物を考慮した天井走行クレーンの経路計画”, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2015講演論文集, 2A1-Q06 (2015).
- [80] 角田郁弥, 棚田瑞樹, 小野学, 田村雄介, 大隅久, “シルバーカーのための段差乗り越え機構の開発”, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2015講演論文集, 2A1-I07 (2015).
- [79] 元谷秀明, 田村雄介, 大隅久, “自転車ペダリング動作時の姿勢解析のための6軸力覚センサを用いた荷重計測システムの開発”, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2015講演論文集, 1P1-H05 (2015).
- [78] 明石貴文, 田村雄介, 大隅久, “ロボットの姿勢が人間の注意の領域に与える影響を考慮したロボットの姿勢と注意の誘導のモデル化”, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2015講演論文集, 1A1-S01 (2015).
- [77] 森田一輝, 太田諒, 大隅久, 田村雄介, “協調ハンドリング時における物体の把持点探索手法”, 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2014講演論文集, pp.1795-1799 (2014).
- [76] 田村雄介, 松下光次郎, 大隅久, “荷重計測に基づいた自転車乗車時のハンドル把持位置の推定”, シンポジウム: スポーツ・アンド・ヒューマン・ダイナミクス2014講演論文集, B-8 (2014).
- [75] 明石貴文, 田村雄介, 矢野史朗, 大隅久, “ロボットの姿勢が人間の注意に与える影響の解析”, 第32回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 1Q2-03 (2014).
- [74] 棚田瑞樹, 小柳徹, 大隅久, 田村雄介, 小野まなぶ, “シルバーカーの衝撃軽減のための機構の解析”, 第32回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 1H1-06 (2014).
- [73] 根岸昌輝, 増田光, 大隅久, 田村雄介, 斎藤慶一郎, “レーザーポインタ型インタフェースによるクレーンの遠隔操作システムの開発”, 第14回建設ロボットシンポジウム論文集, pp.145-150 (2014).
- [72] 元谷秀明, 田村雄介, 大隅久, “自転車走行時の自転車各部にかかる荷重計測システムの開発”, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2014講演論文集, 3A1-N03 (2014).
- [71] 森田一輝, 太田諒, 大隅久, 田村雄介, “搬送時の把持物体姿勢を考慮した把持点探索アルゴリズムの提案の提案”, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2014講演論文集, 2A1-W01 (2014).
- [70] 田村雄介, 大隅久, “自転車ペダリング技術向上のためのタイミング情報提示システム”, 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2013講演論文集, pp.766-767 (2013).
- [69] 棚田瑞樹, 小柳徹, 大隅久, 田村雄介, 小野まなぶ, “シルバーカーの衝撃軽減のための機構の開発”, 第31回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 3F3-03 (2013).
- [68] 上別縄輝, 田村雄介, 大隅久, “クランク機構を応用した3リンク受動歩行の提案”, 第31回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 2E2-05 (2013).
- [67] 太田諒, 大隅久, 田村雄介, “複数のマニピュレータを用いた協調把持における負荷均等化把持点探索”, 第31回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 2I1-01 (2013).
- [66] 田村雄介, 矢野史朗, 大隅久, “注意誘導のための視覚的注意のモデル化と手品鑑賞時の注視点計測に基づくモデルの評価”, 第31回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 2H1-04 (2013).
- [65] 明石貴文, 田村雄介, 矢野史朗, 大隅久, “人間とロボットのインタラクション円滑化に向けた注意誘導の解析”, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2013講演論文集, 2P1-P14 (2013).
- [64] 小柳徹, 棚田瑞樹, 小野学, 大隅久, 田村雄介, “シルバーカーにおける段差乗り越え機構の開発”, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2013講演論文集, 2A2-B11 (2013).
- [63] 根岸昌輝, 増田光, 大隅久, 田村雄介, “レーザーポインタ型インタフェースによるクレーンの遠隔操作システムの開発”, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2013講演論文集, 1A2-P19 (2013).
- [62] 脇政博, 田村雄介, 大隅久, “ワイヤ懸垂型ハンドの移動制御”, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2013講演論文集, 1A2-P18 (2013).
- [61] 西村真澄, 太田諒, 大隅久, 田村雄介, “台車部のサスペンション特性を利用した複数の全方向移動マニピュレータによる協調搬送”, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2013講演論文集, 1A2-A01 (2013).
- [60] 藤岡徹, 中村亮介, 田村雄介, 大隅久, “四脚ロボットの曲線歩行運動”, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2013講演論文集, 1A1-P02 (2013).
- [59] 岩田雅史, 中村亮介, 大隅久, 田村雄介, “4脚歩行ロボットの最短時間制御における遊脚軌道の設計”, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2013講演論文集, 1A1-P01 (2013).

- [58] 熊原渉, 増山岳人, 田村雄介, 山下淳, 浅間一, “局所経路情報と歩行者流情報に基づく未知動的環境下における移動ロボットナビゲーション”, 第18回ロボティクスシンポジウム予稿集, pp.535-542 (2013, 査読有).
- [57] 齋藤慶一郎, 大隅久, 増田光, 田村雄介, “レーザーポインタ型インターフェースによるクレーンの遠隔操縦システムの開発”, 第18回ロボティクスシンポジウム予稿集, pp.395-400 (2013, 査読有).
- [56] 熊原渉, 増山岳人, 田村雄介, 山下淳, 浅間一, “局所経路情報と歩行者流情報を活用した動的環境下での移動ロボットナビゲーション”, 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2012講演論文集, pp.2144-2149 (2012).
- [55] 田村雄介, 明石貴文, 矢野史朗, 大隅久, “手と視線の関係が注意誘導に与える影響”, HAIシンポジウム2012, 2A-3 (2012).
- [54] 柴山晃貴, 松本徹, 田村雄介, 大隅久, “張力楕円を考慮したワイヤ懸垂型マニピュレータの張力制御”, 第30回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 4O3-6 (2012).
- [53] 増田光, 田村雄介, 大隅久, “障害物回避を考慮した天井クレーンの遠隔操縦システムの開発”, 第30回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 4G3-5 (2012).
- [52] 田村雄介, 矢野史朗, 大隅久, “注意誘導動作のモデル化のための手品鑑賞時の視線計測”, 第30回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 2N1-4 (2012).
- [51] 石川雄己, 安琪, 田村雄介, 山下淳, 岡敬之, 浅間一, “個体別モデリングを用いた膝疾患診断手法の構築への提案 — 変形性膝関節症発症メカニズム解明に向けて —”, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2012講演論文集, 2P1-I02 (2012).
- [50] 加藤利哉, 田村雄介, 山下淳, 浅間一, “火災時における安全性を考慮した避難誘導に関する研究”, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2012講演論文集, 1P1-A07 (2012).
- [49] 熊原渉, 田村雄介, 山下淳, 浅間一, “トポロジカルな地図情報と歩行者流情報を用いた移動ロボットナビゲーション手法の提案”, 第17回ロボティクスシンポジウム予稿集, pp.163-168 (2012, 査読有).
- [48] 石川雄己, 安琪, 田村雄介, 山下淳, 岡敬之, 浅間一, “三次元筋骨格帯膝モデルの妥当性検証方法の提案”, 2012年度精密工学会春季大会学術講演会, pp.945-946 (2012).
- [47] 山口祐樹, 田村雄介, 寺田善貴, 熊原渉, 山下淳, 浅間一, “人追従を利用した移動ロボットのナビゲーション”, 2012年度精密工学会春季大会学術講演会, pp.647-648 (2012).
- [46] 寺田善貴, 田村雄介, 山下淳, 浅間一, “移動ロボットの軌道生成のためのすれ違いにおける歩行者の行動パターンのモデル化”, 第24回自律分散システム・シンポジウム資料, pp.175-180 (2012).
- [45] 田村雄介, 人見謙太郎, Naiwala P. Chandrasiri, 坂東誉司, 浅間一, “他者誘導のための人間の行動モデルについての基礎検討”, 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2011講演論文集, pp.916-919 (2011).
- [44] 石川雄己, 安琪, 田村雄介, 岡敬之, 浅間一, “関節の遊びを有する三次元筋骨格帯膝モデルの開発”, 第32回バイオメカニクス学術講演会, 2A-6 (2011).
- [43] 成アンナ, 田村雄介, 浅間一, “生理指標を用いたサービスに対する不満状態の評価”, 第32回バイオメカニクス学術講演会, 2C-5 (2011).
- [42] 田村雄介, 寺田善貴, 濱崎峻資, 森下壮一郎, 岡本浩幸, 浅間一, “知能化環境におけるオブジェクトの一データ解釈とロボットへの安全情報の提供”, 第29回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 3B3-4 (2011).
- [41] 足立勝, 横山和彦, 辻徳生, 長谷川勉, 大橋健, 林久志, 田村雄介, 山口亨, 川端聡, 松坂要佐, “施設内生活支援ロボット知能の研究開発 — 作業知能モジュール群の有効性検証(第3報) —”, 第29回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 3B3-3 (2011).
- [40] 田村雄介, 森下壮一郎, 浅間一, “ふわふわディスプレイの開発”, 第21回インテリジェント・システム・シンポジウム, 2C1-2 (2011).
- [39] 渡辺周介, 田村雄介, 浅間一, “不完全に情報化された環境におけるサービスロボットののためのオブジェクト位置管理”, 2011年度精密工学会春季大会学術講演会講演論文集, pp.413-414 (2011).
- [38] 河寅勇, 田村雄介, 浅間一, 李玎鎬, “非線形振動子に基づくヒューマノイドDARwIn-OPの実時間歩行パターン生成と安定化”, 第23回自律分散システム・シンポジウム, pp.275-278 (2011).
- [37] 近村学, 田村雄介, 浅間一, “人ごみで移動可能な移動ロボットの開発”, 第23回自律分散システム・シンポジウム, pp.117-120 (2011).

- [36] 柄川麻美, 村林正堂, 矢野史朗, 田村雄介, 前田貴記, 加藤元一郎, 新井民夫, 浅間一, “サーチライト課題において操作者の能動性と受動性が与える影響”, 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2010講演論文集, pp. 410-413 (2010) .
- [35] 田村雄介, 浅間一, “移動ロボットの動作による人間動作の誘導”, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2010講演論文集, 2A1-D18 (2010).
- [34] 濱崎峻資, 田村雄介, 浅間一, “移動ロボットの衝突回避のための人間の移動予測アルゴリズム”, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2010講演論文集, 1P1-C12 (2010).
- [33] 福澤知浩, 田村雄介, 浅間一, “人-ロボット共存環境において人とスムーズにすれ違う移動ロボットの開発”, 2010年度精密工学会春季大会学術講演会講演論文集, pp.967-968 (2010).
- [32] 村上弘記, 田村雄介, 浅間一, “移動型サービスロボット向けの安全度評価モジュールの基本構成”, 第27回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 1D3-06 (2009).
- [31] 河寅勇, 田村雄介, 森下壮一郎, 浅間一, 岡本浩幸, 野田五十樹, 羽田靖史, “位置管理モジュール及び環境サーバ実装のためのシステム設計”, 第27回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 1D3-05 (2009).
- [30] 杉正夫, 松村一平, 田村雄介, 太田順, 新井民夫, “作業者の手情報を取り入れた動画組立マニュアルの評価”, 第27回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 1A2-08 (2009).
- [29] 田村雄介, 浅間一, “ロボットの位置及び動作が歩行者動作に与える影響”, 第27回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 1Q1-02 (2009).
- [28] 田村雄介, 浅間一, “人間共存環境におけるロボットからの歩行者意図の推定”, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2009講演論文集, 1A1-D16 (2009).
- [27] 河寅勇, 田村雄介, 森下壮一郎, 浅間一, 野田五十樹, 羽田靖史, 岡本浩幸, “知能化環境構築のための位置管理モジュール及び環境サーバの設計”, 第26回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 1F2-08 (2008).
- [26] 松村一平, 杉正夫, 田村雄介, 太田順, 新井民夫, “手情報を取り入れた動画組立マニュアルの効果 -作業時間に対する影響-”, 第25回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 2K16 (2007).
- [25] 杉正夫, 松村一平, 田村雄介, 太田順, 新井民夫, “作業支援型セル生産システムの定量的有効性評価”, 第25回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 1L26 (2007).
- [24] 田村雄介, 杉正夫, 太田順, 新井民夫, “卓上作業支援システムにおける視線情報の利用”, 2007年度精密工学会春季大会学術講演会講演論文集, pp.91-92 (2007).
- [23] 松村一平, 杉正夫, 田村雄介, 太田順, 新井民夫, “動画を用いた組立作業マニュアルにおける作業者の手の表示”, 2007年度精密工学会春季大会学術講演会講演論文集, pp.85-86 (2007).
- [22] 杉正夫, 松村一平, 田村雄介, 太田順, 新井民夫, 高増潔, 鈴木宏正, “連続製品組立作業によるAttentive Workbenchの有効性検証”, 2007年度精密工学会春季大会学術講演会講演論文集, pp.83-84 (2007).
- [21] 田村雄介, 杉正夫, 太田順, 新井民夫, “卓上作業支援システムのための視線情報を用いた到達保持運動の推定”, 第19回自律分散システム・シンポジウム資料, pp.257-260 (2007).
- [20] 杉正夫, 田村雄介, 太田順, 新井民夫, 高増潔, 鈴木宏正, “作業支援型セル生産システムの生産性評価”, 2006年度精密工学会秋季大会学術講演会講演論文集, pp.385-386 (2006).
- [19] 田村雄介, 杉正夫, 太田順, 新井民夫, “卓上作業支援システムのための人間-自走式トレイ間の物体受け渡し”, 2006年度精密工学会春季大会学術講演会講演論文集, pp.619-620 (2006).
- [18] 杉正夫, 田村雄介, 太田順, 新井民夫, 高増潔, 鈴木宏正, “人間支援型生産システムの実装と評価”, 2006年度精密工学会春季大会学術講演会講演論文集, pp.617-618 (2006).
- [17] 田村雄介, 杉正夫, 太田順, 新井民夫, “人間の手先運動に基づくリーチング検出と把持対象物体の予測”, 第18回自律分散システム・シンポジウム資料, pp.149-152 (2006).
- [16] 二階堂諒, 杉正夫, 太田順, 田村雄介, 新井民夫, 佐藤洋一, 高増潔, 鈴木宏正, “卓上作業支援システムにおける指差しインタフェースの実装”, 2005年度精密工学会秋季大会学術講演会講演論文集, pp.641-642 (2005).
- [15] 杉正夫, 二階堂諒, 田村雄介, 太田順, 新井民夫, 高増潔, 鈴木宏正, 小谷潔, 佐藤洋一, “Attentive Workbench -手を差し伸べる生産システム 第3報:指差しに基づくユーザインタフェース”, 第23回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 1H32 (2005).

- [14] 田村雄介, 杉正夫, 太田順, 新井民夫, “人間の主観的指差し方向推定のためのモデル化”, 第23回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 1H31 (2005).
- [13] 田村雄介, 杉正夫, 太田順, 新井民夫, “卓上作業支援システムにおける自走式トレイの配置”, 2005年度精密工学会春季大会学術講演会講演論文集, pp.269-270 (2005).
- [12] 二階堂諒, 杉正夫, 太田順, 田村雄介, 新井民夫, 佐藤洋一, 高増潔, 鈴木宏正, “卓上作業支援環境における自走式トレイ群の形態生成”, 2005年度精密工学会春季大会学術講演会講演論文集, pp.267-268 (2005).
- [11] 田村雄介, 杉正夫, 太田順, 新井民夫, “Attentive Workbenchのための自走式トレイの適応的配置”, ヒューマンインタフェースシンポジウム2004論文集, pp.151-154 (2004).
- [10] 田村雄介, 杉正夫, 太田順, 新井民夫, “主観的指差し方向と行為系列を考慮した卓上作業者の意図推定”, 第22回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 3D15 (2004).
- [9] 杉正夫, 二階堂諒, 田村雄介, 太田順, 新井民夫, 高増潔, 鈴木宏正, 佐藤洋一, “Attentive Workbench - 手を差し伸べる生産システム 第2報:自走式トレイの協調動作”, 第22回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 1B35 (2004).
- [8] 太田順, 杉正夫, 二階堂諒, 田村雄介, 新井民夫, 佐藤洋一, 高増潔, 鈴木宏正, “人間支援型生産システムのための自走式トレイ群の運動制御 - 第2報:複数トレイの協調動作”, 2004年度精密工学会秋季大会学術講演会講演論文集, pp. 119-120 (2004).
- [7] 杉正夫, 田村雄介, 太田順, 新井民夫, 佐藤洋一, 高増潔, 鈴木宏正, “人間支援型生産システムのための自走式トレイ群の運動制御”, 2004年度精密工学会春季大会学術講演会講演論文集, pp.487-488 (2004).
- [6] 田村雄介, 杉正夫, 太田順, 新井民夫, 高増潔, 鈴木宏正, 佐藤洋一, “作業意図の理解に基づいた卓上作業支援システム”, 2004年度精密工学会春季大会学術講演会講演論文集, pp.485-486 (2004).
- [5] 田村雄介, 杉正夫, 太田順, 新井民夫, 高増潔, 鈴木宏正, 佐藤洋一, “Attentive Workbenchを用いた卓上作業の支援”, 第16回自律分散システム・シンポジウム資料, pp.291-296 (2004).
- [4] 杉正夫, 田村雄介, 太田順, 新井民夫, 高増潔, 鈴木宏正, 佐藤洋一, “作業意図型生産システム - 第5報 モーショントレイとエンハンスドデスクを用いたシステムの実装”, 2003年度精密工学会秋季大会学術講演会講演論文集, p.644 (2003).
- [3] 杉正夫, 田村雄介, 太田順, 新井民夫, 木村文彦, 高増潔, 鈴木宏正, 新誠一, 佐藤洋一, 山本晃生, “Attentive Workbench - 手を差し伸べる生産システム 第1報:自走式トレイ群の制御システム”, 第21回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 2B27 (2003).
- [2] 香月理絵, 太田順, 田村雄介, 水田貴久, 鬼頭朋見, 新井民夫, 植山剛, 西山強志, “マークを用いたロボットの物体ハンドリング”, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2003講演論文集, 2A1-1F-E2 (2003).
- [1] 香月理絵, 太田順, 水田貴久, 鬼頭朋見, 新井民夫, 田村雄介, 植山剛, 西山強志, “二次元バーコード付きマークを用いた複数物体のハンドリング”, 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2002講演論文集, pp.199-200 (2002).

受賞

- **SI2016優秀講演賞**, 第17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
小松廉, 藤井浩光, 田村雄介, 山下淳, 浅間一, “複数台のカメラとレーザ測域センサによる人工物の幾何情報を考慮した任意視点映像生成”
- **SI2016優秀講演賞**, 第17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
粟島靖之, 小松廉, 藤井浩光, 田村雄介, 山下淳, 浅間一, “ロボット遠隔操作のための3次元測距センサを用いた俯瞰映像上での障害物提示”
- **SI2016優秀講演賞**, 第17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
禹ハンウル, 池勇勳, 河野仁, 田村雄介, 黒田康秀, 菅野崇, 山本康典, 山下淳, 浅間一, “車線変更推定法および人工ポテンシャル法を用いた他車の走行軌道予測”
- **Best Poster Award**, 2016 International Symposium on Micro-NanoMechatronics and Human Science
Rin Minohara, Wen Wen, Shunsuke Hamasaki, Takaki Maeda, Qi An, Yusuke Tamura, Hiroshi Yamakawa, Atsushi Yamashita and Hajime Asama, “How Anticipation for the Sense of Agency Affects Readiness Potential”
- **Best Student Paper Award**, 2016 IEEE International Conference on Real-time Computing and Robotics

- Wenzheng Chi, Hitoshi Kono, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita, Hajime Asama and Max Q.-H. Meng, "A Human-friendly Robot Navigation Algorithm using the Risk-RRT Approach" ※筆頭著者の学生の受賞
- **SI2015優秀講演賞**, 第16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
河野仁, 田村雄介, 山下淳, 浅間一, "ロボットシステム内電装系のための分散協調型故障診断システム"
 - **Best Poster Award**, 2015 International Symposium on Micro-NanoMechatronics and Human Science
Shunsuke Hamasaki, Qi An, Wen Wen, Yusuke Tamura, Hiroshi Yamakawa, Atsushi Yamashita, Hajime Asama, Satoshi Shibuya and Yukari Ohki, "Evaluating Effect of Sense of Ownership and Sense of Agency on Body Representation Change of Human Upper Limb"
 - **平成25年度 中央大学学術研究奨励賞**
田村雄介
 - **2012年度日本機械学会奨励賞 (研究)**
田村雄介, "人の動作からの意図推定とそれに基づいた支援システムの研究"
 - **Outstanding Paper Award**, 6th International Conference on Ubiquitous Robots and Ambient Intelligence (2009).
Yusuke Tamura, Yu Murai, Hiroki Murakami, and Hajime Asama, "Identification of Types of Obstacles and Obstacle Map Building for Mobile Robots"
 - **IEEE Robotics and Automation Society Japan Chapter Young Award**, 2005 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems
Yusuke Tamura, "Placement of Self-Moving Trays for the Deskwork Support System"
 - **Best Paper Award**, 13th IEEE International Workshop on Robot and Human Interactive Communication (2004).
Yusuke Tamura, Masao Sugi, Jun Ota, and Tamio Arai, "Deskwork Support System Based on the Estimation of Human Intentions"

外部研究費取得状況

- 学術研究助成基金助成金(科研費(基金))・挑戦的萌芽研究(課題番号: 15K12654)【研究代表者】「力計測に基づいた実走行中の自転車乗車姿勢推定手法の開発」(2015-2017)
- 公益財団法人精密測定技術振興財団「研究助成」【研究代表者】「自転車競技スキル向上のための情報提示に必要な身体動作及び荷重バランス計測システムの開発」(2014)
- 学術研究助成基金助成金(科研費(基金))・若手研究(B)(課題番号: 24700190)【研究代表者】「ヒューマンロボットインタラクションのための注意誘導のモデル化」(2012-2013)
- 科学研究費補助金・特別研究員奨励費(課題番号: 06J10474)【研究代表者】「人間との相互適応に基づいた卓上作業支援システム」(2006-2007)

学会等への貢献

- ・ 第3回次世代イニシアティブ廃炉技術カンファレンス (NDEC-3, 2018), 実行委員
- ・ 第23回ロボティクスシンポジウム (2018), プログラム委員
- ・ 第18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 (SI2017), プログラム委員
- ・ 2017 IEEE/SICE International Symposium on System Integration (SII 2017), Program Committee member
- ・ 2017 IEEE/SICE International Symposium on System Integration (SII 2017), Award Committee member
- ・ 2017 IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics (ROBIO 2017), Program Committee member
- ・ 第35回日本ロボット学会学術講演会 (RSJ2017), プログラム委員
- ・ 第22回ロボティクスシンポジウム (2017), プログラム委員
- ・ 第2回次世代イニシアティブ廃炉技術カンファレンス (NDEC-2, 2017), 実行委員
- ・ 第17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 (SI2016), プログラム委員
- ・ 2016 IEEE/SICE International Symposium on System Integration (SII 2016), Program Committee member
- ・ 2016 IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics (ROBIO 2016), Program Committee member

- ・ 第21回ロボティクスシンポジア (2016), プログラム委員
- ・ 第1回次世代イニシアティブ廃炉技術カンファレンス (NDEC-1, 2016), 実行委員
- ・ The 6th International Conference on Advanced Mechatronics (ICAM 2015), Publication Chair
- ・ 2015 IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics (ROBIO 2015), Program Committee member
- ・ 第33回日本ロボット学会学術講演会 (RSJ2015), プログラム委員
- ・ 2015 IEEE International Symposium on Robot and Human Interactive Communication (RO-MAN 2015), Technical Program Committee member
- ・ 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会 2015, プログラム委員
- ・ 第20回ロボティクスシンポジア (2015), プログラム委員
- ・ 第15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 (SI2014), 実行委員会幹事
- ・ 2014 IEEE/SICE International Symposium on System Integration (SII 2014), Program Committee member
- ・ 第19回ロボティクスシンポジア (2014), プログラム副委員長
- ・ 2013 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2013), Publication Co-Chair
- ・ 2013 IEEE International Workshop on Advanced Robotics and its Social Impacts (ARSO 2013), PaperPlaza Chair
- ・ 2013 IEEE International Workshop on Advanced Robotics and its Social Impacts (ARSO 2013), Program Committee member
- ・ 第31回 日本ロボット学会学術講演会 (RSJ2013), プログラム委員
- ・ 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会 2013, プログラム委員
- ・ 2010 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2010), Webmaster
- ・ 2009 IEEE International Workshop on Advanced Robotics and its Social Impacts (ARSO 2009), Secretariat

所属学会

- The Institute of Electrical and Electronics Engineers (IEEE), Member
- 日本ロボット学会, 正会員
 - ・ 代議員 (2017~2020)
 - ・ 論文査読小委員会 委員 (2015~2016年度)
- 日本機械学会, 正員
 - ・ ロボティクス・メカトロニクス部門 出版委員会 委員 (2013年度~, 2013年度 幹事)

公的な委員会等

- 技術研究組合国際廃炉研究開発機構, 共通基盤技術レビューワーキングメンバー, 2017
- 日本ロボット工業会, サービスロボット普及に向けた社会環境整備に関わる調査実行委員会, 幹事, 2008

教育歴

- プログラミング基礎I, 東京大学工学部精密工学科, 2015-2017
- プログラミング基礎II, 東京大学工学部精密工学科, 2015-2017
- 廃止措置特論E (英語講義, 1コマ), 東京大学大学院工学系研究科原子力国際専攻/精密工学専攻, 2016-2017
- 福島学 (1コマ), 東京大学大学院工学系研究科原子力専攻 (専門職大学院), 2016
- 機械工学特別講義II (1コマ), 大阪大学大学院工学研究科機械工学専攻, 2016
- ロボット工学, 東京都市大学工学部機械工学科, 2014
- 精密機械工学実験, 中央大学理工学部精密機械工学科, 2012-2014
- 精密機械工学概論 (1コマ), 中央大学理工学部精密機械工学科, 2012-2014

査読

- IEEE Transactions on Systems, Man, and Cybernetics - Part B: Cybernetics
- IEEE Transactions on Intelligent Informatics
- IEEE Robotics and Automation Letters
- Journal of Field Robotics
- Robotics and Autonomous Systems
- Simulation Modelling Practice and Theory
- International Journal of Social Robotics
- Journal of Nuclear Science and Technology
- Intelligent Service Robotics
- Advanced Robotics
- ROBOMECH Journal
- Journal of Advanced Computational Intelligence and Intelligent Informatics
- 日本ロボット学会誌
- 情報処理学会論文誌
- 計測自動制御学会論文集
- 電気学会論文誌

- IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA)
- IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS)
- IEEE International Conference on Automation Science and Engineering (CASE)
- ACM/IEEE International Conference on Human-Robot Interaction (HRI)
- IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics (ROBIO)
- IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics (AIM)
- IEEE International Conference on Information and Automation (ICIA)
- IEEE International Symposium on Robot and Human Interactive Communication (RO-MAN)
- IEEE/SICE International Symposium on System Integration (SII)
- IEEE International Workshop on Advanced Robotics and its Social Impacts (ARSO)
- IFAC Symposium on Intelligent Autonomous Vehicles (IAV)
- International Symposium on Distributed Autonomous Robotic Systems (DARS)
- International Conference on Human System Interaction (HSI)
- International Technical Conference on Circuits/Systems, Computers and Communications (ITC-CSCC)
- ロボティクスシンポジウム