

田村 雄介

東北大学 大学院工学研究科 ロボティクス専攻
准教授 / 博士（工学）

e-mail: ytamura@tohoku.ac.jp

url: <https://tamlab.jp>

research interests:

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

学歴

1999年3月	麻布高等学校 卒業
2003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
2005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
2008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

2006年4月～2008年3月	日本学術振興会 特別研究員（DC2）
2007年4月～2007年9月	Universität Bielefeld, Visiting Scholar
2008年4月～2009年11月	東京大学 人工物工学研究センター 特任研究員
2009年12月～2012年3月	東京大学 大学院工学系研究科 特任研究員
2012年4月～2015年3月	中央大学 理工学部 精密機械工学科 助教
2015年4月～2019年3月	東京大学 大学院工学系研究科 精密工学専攻 特任准教授
2019年4月～2020年3月	東京大学 大学院工学系研究科 総合研究機構 特任准教授
2020年4月～現在	東北大学 大学院工学研究科 ロボティクス専攻 准教授

[兼務]

2012年11月～2013年3月	東京大学 人工物工学研究センター 協力研究員
2013年5月～2015年3月	東京大学 大学院工学系研究科 客員研究員
2014年4月～2014年9月	東京都市大学 非常勤講師
2015年4月～2019年3月	東京大学 人工物工学研究センター 客員研究員
2020年6月～現在	東京大学 大学院工学系研究科 客員研究員

研究業績

学術論文（査読有り）

- [61] Ziheng Chao, Ren Komatsu, Hanwool Woo, [Yusuke Tamura](#), Atsushi Yamashita, Hajime Asama, "Radiation Distribution Estimation with Non-directional Detector Using Plane Source Model," *Advanced Robotics*, Vol.36, No.4, pp.182-191 (2022).
- [60] Takuya Kishimoto, Hanwool Woo, Ren Komatsu, [Yusuke Tamura](#), Hideki Tomita, Kenji Shimazoe, Atsushi Yamashita, Hajime Asama, "Path Planning for Localization of Radiation Sources Based on Principal Component Analysis," *Applied Sciences*, Vol.11, No.10, 4707 (2021).
- [59] Hiroki Kogami, Qi An, Ningjia Yang, Ruoxi Wang, Kazunori Yoshida, Hiroyuki Hamada, Hiroshi Yamakawa, [Yusuke Tamura](#), Shingo Shimoda, Hiroshi Yamasaki, Moeka Sonos, Fady Alnajjar, Noriaki Hattori, Koji Takahashi, Takanori Fujii, Hironori Otomune, Ichiro Miyai, Atsushi Yamashita, Hajime Asama, "Analysis of Muscle Synergy and Kinematics in Sit-to-Stand Motion of Hemiplegic Patients in Subacute Period," *Advanced Robotics*, Vol.35, No.13-14, pp.867-877 (2021).
- [58] Kazunori Yoshida, Qi An, Hiroyuki Hamada, Hiroshi Yamakawa, [Yusuke Tamura](#), Atsushi Yamashita, Hajime Asama, "Artificial Neural Network that Modifies Muscle Activity in Sit-to-Stand Motion Using Sensory Input," *Advanced Robotics*, Vol.35, No.13-14, pp.858-866 (2021).
- [57] Kei Aoyagi, Wen Wen, Qi An, Shunsuke Hamasaki, Hiroshi Yamakawa, [Yusuke Tamura](#), Atsushi Yamashita, Hajime Asama, "Modified Sensory Feedback Enhances the Sense of Agency during Continuous Body Movements in Virtual Reality," *Scientific Reports*, 11, 2553, pp.1-10 (2021).
- [56] Yusheng Wang, Yonghoon Ji, Hanwool Woo, [Yusuke Tamura](#), Hiroshi Tsuchiya, Atsushi Yamashita, Hajime Asama, "Acoustic Camera-Based Pose Graph SLAM for Dense 3-D Mapping in Underwater Environments," *IEEE Journal of Oceanic Engineering*, Vol.46, No.3, pp.829-847 (2021).
- [55] 筑紫彰太, 山内統広, [田村雄介](#), 山川博司, 永谷圭司, 藤井浩光, 千葉拓史, 山本新吾, 茶山和博, 山下淳, 浅間一, "スペクトル画像を用いた土質パラメータの推定に基づく建設機械の走破性判定", *精密工学会誌*, Vol.86, No.12, pp.1057-1063 (2020). **[精密工学会高城賞]**
- [54] Yusheng Wang, Yonghoon Ji, Dingyu Liu, [Yusuke Tamura](#), Hiroshi Tsuchiya, Atsushi Yamashita, Hajime Asama, "ACMarker: Acoustic Camera-based Fiducial Marker System in Underwater Environment," *IEEE Robotics and Automation Letters*, Vol.5, No.4, pp.5018-5025 (2020). **[SIYA-IROS2020 (筆頭著者の受賞)]**
- [53] Hanwool Woo, Mizuki Sugimoto, Hirokazu Madokoro, Kazuhito Sato, [Yusuke Tamura](#), Atsushi Yamashita, Hajime Asama, "Goal Estimation of Mandatory Lane Changes Based on Interaction Between Drivers," *Applied Sciences*, Vol.10, No.9, 3289, pp.1-12 (2020).
- [52] Ren Komatsu, Hiromitsu Fujii, [Yusuke Tamura](#), Atsushi Yamashita, Hajime Asama, "Free Viewpoint Image Generation System using Fisheye Cameras and a Laser Rangefinder for Indoor Robot Teleoperation," *ROBOMECH Journal*, Vol.7, 15, pp.1-10 (2020).
- [51] Jiayu Wu, [Yusuke Tamura](#), Yusheng Wang, Hanwool Woo, Alessandro Moro, Atsushi Yamashita, and Hajime Asama, "Smartphone Zombie Detection from LiDAR Point Cloud for Mobile Robot Safety," *IEEE Robotics and Automation Letters*, Vol.5, No.2, pp.2256-2263 (2020).
- [50] 禹ハンウル, 間所洋和, 佐藤和人, [田村雄介](#), 山下淳, 浅間一, "先行車追従モデルに基づいた追従運転者の操作特性の推定", *自動車技術会論文集*, Vol.51, No.2, pp.304-309 (2020).
- [49] Ningjia Yang, Qi An, Hiroki Kogami, Hiroshi Yamakawa, [Yusuke Tamura](#), Kouji Takahashi, Makoto Kinomoto, Hiroshi Yamasaki, Matti Itkonen, Fady Shibata-Alnajjar, Shingo Shimoda, Noriaki Hattori, Takanori Fujii, Hironori Otomune, Ichiro Miyai, Atsushi Yamashita, and Hajime Asama, "Temporal Muscle Synergy Features Estimate Effects of Short-Term Rehabilitation in Sit-to-Stand of Post-Stroke Patients," *IEEE Robotics and Automation Letters*, Vol.5, No.2, pp.1796-1802 (2020).
- [48] 筑紫彰太, 森山湧志, 藤井浩光, [田村雄介](#), 山川博司, 永谷圭司, 坂井郁也, 千葉拓史, 山本新吾, 茶山和博, 山下淳, 浅間一, "遠隔操作オペレータの要求仕様に基づいたバックホウ盛土作業のための映像自動提示", *精密工学会誌*, Vol.86, No.2, pp.164-170 (2020).

- [47] Feiyun Cong, Yusuke Tamura, Kenji Shimazoe, Hiroyuki Takahashi, Jun Ota, and Shuiguang Tong, "Radioactive Source Recognition with Moving Compton Camera Imaging Robot Using Geant4," *Nuclear Instruments and Methods in Physics Research Section A: Accelerators, Spectrometers, Detectors and Associated Equipment*, Vol.953, 163108, pp.1-12 (2020).
- [46] Hanwool Woo, Hirokazu Madokoro, Kazuhito Sato, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita, and Hajime Asama, "Adaptive Cruise Control Based on Operation Characteristic Estimation and Trajectory Prediction," *Applied Sciences*, Vol.9, No.22, 4875, pp.1-18 (2019).
- [45] Ren Komatsu, Hiromitsu Fujii, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita, and Hajime Asama, "Octave Deep Plane-Sweeping Network: Reducing Spatial Redundancy for Learning-based Plane-Sweeping Stereo," *IEEE Access*, Vol.7, No.1, pp.150306-150317 (2019).
- [44] Ningjia Yang, Qi An, Hiroki Kogami, Hiroshi Yamakawa, Yusuke Tamura, Kouji Takahashi, Makoto Kinomoto, Hiroshi Yamasaki, Matti Itkonen, Fady Shibata-Alnajjar, Shingo Shimoda, Noriaki Hattori, Takanori Fujii, Hironori Otomune, Ichiro Miyai, Atsushi Yamashita, Hajime Asama, "Temporal Features of Muscle Synergies in Sit-to-stand Motion Reflect the Motor Impairment of Post-Stroke Patients," *IEEE Transactions on Neural Systems and Rehabilitation Engineering*, Vol.27, No.10, pp.2118-2127 (2019).
- [43] Hanwool Woo, Yonghoon Ji, Yusuke Tamura, Yasuhide Kuroda, Takashi Sugano, Yasunori Yamamoto, Atsushi Yamashita, Hajime Asama, "Lane-Change Detection Based on Individual Driving Style," *Advanced Robotics*, Vol.33, No.20, pp.1087-1098 (2019).
- [42] Jiayu Wu, Hanwool Woo, Yusuke Tamura, Alessandro Moro, Stefano Massaroli, Atsushi Yamashita, and Hajime Asama, "Pedestrian Trajectory Prediction Using BiRNN Encoder-Decoder Framework," *Advanced Robotics*, Vol.33, No.18, pp.956-969 (2019).
- [41] Hiroshi R. Yamasaki, Qi An, Makoto Kinomoto, Koji Takahashi, Takanori Fujii, Hiroki Kogami, Ningjia Yang, Hiroshi Yamakawa, Yusuke Tamura, Matti Itkonen, Moeka Sonoo, Fady S.K. Alnajjar, Atsushi Yamashita, Hironori Otomune, Noriaki Hattori, Hajime Asama, Ichiro Miyai, Shingo Shimoda, "Organization of functional modularity in sitting balance response and gait performance after stroke," *Clinical Biomechanics*, Vol.67, pp.61-69 (2019).
- [40] Shunsuke Hamasaki, Qi An, Wen Wen, Yusuke Tamura, Hiroshi Yamakawa, Atsushi Yamashita, Hajime Asama, Satoshi Unenaka, Satoshi Shibuya, and Yukari Ohki, "Changes in the Body Representation of Human Upper Limb as a Function of the Movement and Visual Hand Position," *Journal of Advanced Computational Intelligence and Intelligent Informatics*, Vol.23, No.2, pp.196-208 (2019).
- [39] Qi An, Yuki Ishikawa, Wen Wen, Shu Ishiguro, Koji Ohata, Hiroshi Yamakawa, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita, and Hajime Asama, "Skill Abstraction of Physical Therapist in Hemiplegia Patients Rehabilitation Using A Walking Assist Robot," *International Journal of Automation Technology*, Vol.13, No.2, pp.271-278 (2019).
- [38] Kazunori Yoshida, Qi An, Arito Yozu, Ryosuke Chiba, Kaoru Takakusaki, Hiroshi Yamakawa, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita, and Hajime Asama, "Visual and Vestibular Inputs Affect Muscle Synergies Responsible for Body Extension and Stabilization in Sit-to-Stand Motion", *Frontiers in Neuroscience*, Vol.12, 1042, DOI:10.3389/fnins.2018.01042 (2019).
- [37] Yonghoon Ji, Yusuke Tanaka, Yusuke Tamura, Mai Kimura, Atsushi Umemura, Yoshiharu Kaneshima, Hiroki Murakami, Atsushi Yamashita, and Hajime Asama, "Adaptive Motion Planning Based on Vehicle Characteristics and Regulations for Off-Road UGVs," *IEEE Transactions on Industrial Informatics*, Vol.15, No.1, pp.599-611 (2019).
- [36] Hanwool Woo, Yonghoon Ji, Yusuke Tamura, Yasuhide Kuroda, Takashi Sugano, Yasunori Yamamoto, Atsushi Yamashita, and Hajime Asama, "Trajectory Prediction of Surrounding Vehicles Considering Individual Driving Characteristics," *International Journal of Automotive Engineering*, Vol.9, No.4, pp.282-288 (2018).
- [35] Wen Wen, Rin Minohara, Shunsuke Hamasaki, Takaki Maeda, Qi An, Yusuke Tamura, Hiroshi Yamakawa, Atsushi Yamashita, and Hajime Asama, "The Readiness Potential Reflects the Reliability of Action Consequence," *Scientific Reports*, 8, 11865, DOI:10.1038/s41598-018-30410-z (2018).

- [34] Masao Sugi, Ippei Matsumura, Yusuke Tamura, Tamio Arai, Jun Ota, "Analysis of Usability of Information on Worker's Hands in Animated Assembly Manuals," *International Journal of Automation Technology*, Vol.12, No.4, pp.524-532 (2018).
- [33] Yusuke Tamura, Soichiro Morishita, Hajime Asama, "Development of Fluffy Screen System and Field Trial at a Shopping Mall," *International Journal of Automation Technology*, Vol.12, No.4, pp.492-498 (2018).
- [32] Hanwool Woo, Yonghoon Ji, Yusuke Tamura, Yasuhide Kuroda, Takashi Sugano, Yasunori Yamamoto, Atsushi Yamashita, and Hajime Asama, "Dynamic State Estimation of Driving Style Based on Driving Risk Feature," *International Journal of Automotive Engineering*, Vol.9, No.1, pp.31-38 (2018).
- [31] Hiroki Kogami, Qi An, Ningjia Yang, Hiroshi Yamakawa, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita, Hajime Asama, Hiroshi Yamasaki, Matti Itkonen, Fady Shibata-Alnajjar, Shingo Shimoda, Makoto Kinomoto, Noriaki Hattori, Kyuji Takahashi, Takanori Fujii, Hironori Otomune, and Ichiro Miyai, "Effect of Physical Therapy on Muscle Synergy Structure during Standing-up Motion of Hemiplegic Patients," *IEEE Robotics and Automation Letters*, Vol.3, No.3, pp.2229-2236 (2018).
- [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 Localization of Radiation Sources," *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, pp.1-10 (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C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*, 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C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*, Vol.192, pp.387-396 (2002).

解説等

[3] 田村雄介, “廃炉ロボットが利用するフォトリソ技術の現状と将来”, レーザー研究, Vol.47, No.11, pp.630-633 (2019).

[2] 田村雄介, “福島第一原子力発電所廃止措置のための俯瞰的人材育成”, 日本ロボット学会誌, Vol.36, No.7, pp.456-459 (2018).

[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).

単行本掲載論文（査読有り）

[6] Kazunori Yoshida, Qi An, Hiroshi Yamakawa, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita, Hajime Asama, “Effect of Tilted Ground on Muscle Activity in Human Sit-to-Stand Motion: Preliminary Result,” Intelligent Autonomous Systems 16, M.H. Ang Jr, H. Asama, W. Lin and S. Foong (Eds.), Springer, (2022, to appear).

[5] Yuki Doi, Yonghoon Ji, Yusuke Tamura, Yuki Ikeda, Atsushi Umemura, Yoshiharu Kaneshima, Hiroki Murakami, Atsushi Yamashita, Hajime Asama, “Robust Path Planning against Pose Errors for Mobile Robots in Rough Terrain,” Intelligent Autonomous Systems 15, M. Strand, R. Dillmann, E. Menegatti, and S. Ghidoni (Eds.), Springer, pp.27-39 (2019).

[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

[92] Ziheng Chao, Ren Komatsu, Hanwool Woo, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita, Hajime Asama, “Estimation of Radiation Source Distribution Using Structure Information for Fukushima Daiichi Nuclear Power Plant Reactor,” Proceedings of the 2022 IEEE/SICE International Symposium on System Integration, pp.1030-1035 (2022).

[91] Atsushi Mukai, Shintaro Hara, Keita Yamagishi, Ryohei Terabayashi, Kenji Shimazoe, Yusuke Tamura, Hanwool Woo, Takuya Kishimoto, Hiroki Kogami, Zhong Zhihong, Mizuki Uenomachi, Agus Nurrachman, Hiroyuki Takahashi, Hajime Asama, Fumihiko Ishida, Hidetake Ebi, Eiji Takada, Jun Kawarabayashi, Kosuke Tanabe, Kei Kamada, Hideki Tomita, “Optimization of Detector Movement Algorithm Using Decision Tree Analysis for Radiation Source Identification Based on 4π Gamma Imaging,” Proceedings of the 2022 IEEE/SICE International Symposium on System Integration, pp.1026-1029 (2022).

[90] Haoxiang Liu, Ren Komatsu, Hanwool Woo, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita, Hajime Asama, “Viewpoint Selection without Subject Experiments for Teleoperation of Robot Arm in Reaching Task Using Reinforcement Learning,” Proceedings of the 2022 IEEE/SICE International Symposium on System Integration, pp.1015-1020 (2022).

[89] Shintaro Hara, Hideki Tomita, Atsushi Mukai, Keita Yamagishi, Hidetake Ebi, Ryohei Terabayashi, Kenji Shimazoe, Agus Nurrachman, Zhong Zhihong, Mizuki Uenomachi, Hanwool Woo, Takuya Kishimoto, Hiroki

Kogami, Hajime Asama, [Yusuke Tamura](#), Fumihiko Ishida, Eiji Takada, Jun Kawarabayashi, Kousuke Tanabe, Kei Kamada, "Measurement Protocol Optimization using Machine Learning for Radiation Source Identification based on 4π Gamma Imaging," 2021 IEEE Nuclear Science Symposium and Medical Imaging Conference, N-09-179 (2021)

[88] Atsushi Mukai, Keita Yamagishi, Shintaro Hara, Ryohei Terabayashi, Kenji Shimazoe, [Yusuke Tamura](#), Hanwool Woo, Takuya Kishimoto, Hiroki Kogami, Zhong Zhihong, Mizuki Uenomachi, Agus Nurrachman, Hiroyuki Takahashi, Hajime Asama, Fumihiko Ishida, Hidetake Ebi, Eiji Takada, Jun Kawarabayashi, Kousuke Tanabe, Kei Kamada, Hideki Tomita, "Development of Radiation Source Identification Device based on 4π Gamma Imaging with LiDAR-SLAM," 2021 IEEE Nuclear Science Symposium and Medical Imaging Conference, N-09-169 (2021).

[87] Ren Komatsu, Hanwool Woo, [Yusuke Tamura](#), Atsushi Yamashita, Hajime Asama, "Gamma-ray Image Noise Generation Using Energy-Image Converter Based on Image Histogram," Proceedings of the 2021 IEEE/SICE International Symposium on System Integration, pp.93-99 (2021).

[86] Shota Chikushi, Jun Younes Louhi Kasahara, Hiromitsu Fujii, [Yusuke Tamura](#), Angela Faragasso, Hiroshi Yamakawa, Keiji Nagatani, Yonghoon Ji, Shinya Aoki, Takumi Chiba, Shingo Yamamoto, Kazuhiro Chayama, Atsushi Yamashita, Hajime Asama, "Research and Development of Construction Technology in Social Cooperation Program "Intelligent Construction System"," Proceedings of the 37th International Symposium on Automation and Robotics in Construction, pp.1536-1540 (2020).

[85] Jinhyeok Sim, Jun Younes Louhi Kasahara, Shota Chikushi, Hiroshi Yamakawa, [Yusuke Tamura](#), Keiji Nagatani, Takumi Chiba, Shingo Yamamoto, Kazuhiro Chayama, Atsushi Yamashita, Hajime Asama, "Action Recognition of Excavator using Simulated Training Data in Excavator Loading Trucks," Proceedings of the 37th International Symposium on Automation and Robotics in Construction, pp.595-599 (2020).

[84] Ren Komatsu, Hiromitsu Fujii, [Yusuke Tamura](#), Atsushi Yamashita, Hajime Asama, "360° Depth Estimation from Multiple Fisheye Images with Origami Crown Representation of Icosahedron," Proceedings of the 2020 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, pp.10092-10099 (2020).

[83] Yusheng Wang, Yonghoon Ji, Hanwool Woo, [Yusuke Tamura](#), Hiroshi Tsuchiya, Atsushi Yamashita, Hajime Asama, "Planar AnP: A Solution to Acoustic-n-Point Problem on Planar Target," Global Oceans 2020, (2020)

[82] Hanwool Woo, Hirokazu Madokoro, Kazuhito Sato, [Yusuke Tamura](#), Atsushi Yamashita, Hajime Asama, "Prediction of Following Vehicle Trajectory Considering Operation Characteristics of a Human Driver," Proceedings of the 2020 IEEE/SICE International Symposium on System Integration, pp.712-717 (2020).

[81] Shota Chikushi, Yushi Moriyama, Hiromitsu Fujii, [Yusuke Tamura](#), Hiroshi Yamakawa, Keiji Nagatani, Yuya Sakai, Takumi Chiba, Shingo Yamamoto, Kazuhiro Chayama, Atsushi Yamashita, Hajime Asama, "Automated Image Presentation for Backhoe Embankment Construction in Unmanned Construction Site," Proceedings of the 2020 IEEE/SICE International Symposium on System Integration, pp.22-27 (2020).

[80] Hideki Tomita, Kotaro Kanamori, Atsushi Mukai, Mizuki Uenomachi, Agus Nurrachman, Kenji Shimazoe, Hiroyuki Takahashi, Hanwool Woo, [Yusuke Tamura](#), Hidetake Ebi, Fumihiko Ishida, Eiji Takada, Jun Kawarabayashi, Ken'ichi Tsuchiya, Tetsuo Iguchi, "Gamma-ray Source Identification by a Vehicle-mounted 4π Compton Imager," Proceedings of the 2020 IEEE/SICE International Symposium on System Integration, pp.18-21, (2020).

[79] Hideki Tomita, Kotaro Kanamori, Atsushi Mukai, Yusuke Oshima, Yuri Yoshihara, Kenji Shimazoe, Hiroyuki Takahashi, Hanwool Woo, [Yusuke Tamura](#), Hidetake Ebi, Fumihiko Ishida, Eiji Takada, Jun Kawarabayashi, Ken'ichi Tsuchiya, Tetsuo Iguchi, "Development of Radioactive Source Identification by 4π Compton Gamma Imaging using Origin Ensemble Algorithm," 2019 IEEE Nuclear Science Symposium and Medical Imaging Conference, N-05-235 (2019).

[78] Norihiro Yamauchi, Shota Chikushi, [Yusuke Tamura](#), Hiroshi Yamakawa, Keiji Nagatani, Hiromitsu Fujii, Yuya Sakai, Takumi Chiba, Shingo Yamamoto, Kazuhiro Chayama, Atsushi Yamashita, Hajime Asama, "Estimation of Cone Index from Water Content and Soil Types Obtained by Hyperspectral Imaging," Proceedings of the 2019 IEEE 8th Global Conference on Consumer Electronics, pp.999-1002 (2019).

- [77] Hanwool Woo, Hirokazu Madokoro, Kazuhito Sato, [Yusuke Tamura](#), Atsushi Yamashita, Hajime Asama, "Advanced Adaptive Cruise Control Considering Reaction Time of Following Driver," Proceedings of the 2019 IEEE 8th Global Conference on Consumer Electronics, pp.995-996 (2019).
- [76] Hiroki Kogami, Qi An, Hiroshi Yamakawa, Ningjia Yang, [Yusuke Tamura](#), Hiroshi Yamasaki, Fady S. Alnajjar, Shingo Shimoda, Makoto Kinomoto, Noriaki Hattori, Kouji Takahashi, Takanori Fujii, Hironori Otomune, Ichiro Miyai, Shu Ishiguro, Takashi Saigusa, Yoshikazu Nozaki, Haruhisa Maruyama, Atsushi Yamashita, Hajime Asama, "Assistive Chair to Support Hip Rising of Elderly People Improves Body Movement of Sit-to-Stand Motion," Preprints of the 1st IFAC Workshop on Robot Control, pp.480-483 (2019).
- [75] Shinya Katsuma, Hanwool Woo, Yonghoon Ji, [Yusuke Tamura](#), Atsushi Yamashita, Hajime Asama, "Efficient Motion Planning for Mobile Robots Dealing with Changes in Rough Terrain," IFAC PapersOnLine, Vol.52, No.22 (1st IFAC Workshop on Robot Control WROCO2019), pp.83-86 (2019).
- [74] Yusheng Wang, Yonghoon Ji, Hanwool Woo, [Yusuke Tamura](#), Hiroshi Tsuchiya, Atsushi Yamashita, Hajime Asama, "Rotation Estimation of Acoustic Camera Based on Illuminated Area in Acoustic Image," IFAC PapersOnLine, Vol.52, No.21 (12th IFAC Conference on Control Applications in Marine Systems, Robotics, and Vehicles), pp.163-168 (2019).
- [73] Kei Aoyagi, Wen Wen, Qi An, Shunsuke Hamasaki, Hiroshi Yamakawa, [Yusuke Tamura](#), Atsushi Yamashita, Hajime Asama, "Improvement of Sense of Agency During Upper-Limb Movement for Motor Rehabilitation Using Virtual Reality," Proceedings of the 41st Annual International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society, pp.118-121 (2019).
- [72] Kotaro Kanamori, Atsushi Mukai, Hideki Tomita, Kohei Uema, Tetsuo Iguchi, Tetsuya Shimoyama, Jun Kawarabayashi, Eiji Takada, Yusuke Oshima, Yuri Yoshihara, Kenji Shimazoe, Hiroyuki Takahashi, Hanwool Woo, [Yusuke Tamura](#), "Development of 3D Imaging of Radioactive Source using 4 π sensitive Compton Gamma Camera," International Topical Workshop on Fukushima Decommissioning Research, FDR2019-1036 (2019).
- [71] Yusheng Wang, Yonghoon Ji, Hanwool Woo, [Yusuke Tamura](#), Atsushi Yamashita, Hajime Asama, "Graph Optimization-based 3D Mapping of Underwater Environment Using Acoustic Camera," Proceedings of the 2019 IEEE/SICE International Symposium on System Integration, pp.28-33 (2019).
- [70] Kei Aoyagi, Wen Wen, Qi An, Shunsuke Hamasaki, Hiroshi Yamakawa, [Yusuke Tamura](#), Atsushi Yamashita, Hajime Asama, "Improvement of Sense of Agency via Visual Intervention in Virtual Reality," 2nd International Symposium on Embodied-Brain Systems Science, P73 (2018).
- [69] Sonmin Yun, Wen Wen, Qi An, Shunsuke Hamasaki, Hiroshi Yamakawa, [Yusuke Tamura](#), Atsushi Yamashita, Hajime Asama, "Investigating the Relationship between Assisted Driver's Sense of Agency and EEG Alpha Power," 2nd International Symposium on Embodied-Brain Systems Science, P66 (2018).
- [68] Hiroki Kogami, Qi An, Ningjia Yang, Hiroshi Yamakawa, [Yusuke Tamura](#), Hiroshi Yamasaki, Matti Itkonen, Fady Shibata-Alnajjar, Shingo Shimoda, Makoto Kinomoto, Noriaki Hattori, Kouji Takahashi, Takanori Fujii, Hironori Otomune, Ichiro Miyai, Atsushi Yamashita, Hajime Asama, "Effect of Physical Therapy on Joint Angle of Hemiplegic Patients during Standing-up Motion," 2nd International Symposium on Embodied-Brain Systems Science, P51 (2018).
- [67] Ningjia Yang, Qi An, Hiroshi Yamakawa, [Yusuke Tamura](#), Kouji Takahashi, Makoto Kinomoto, Hiroshi Yamasaki, Matti Itkonen, Fady Shibata-Alnajjar, Shingo Shimoda, Noriaki Hattori, Takanori Fujii, Hironori Otomune, Ichiro Miyai, Atsushi Yamashita, Hajime Asama, "Clarification of Altered Muscle Synergies during Sit-to-stand Motion in Stroke Patients," 2nd International Symposium on Embodied-Brain Systems Science, P50 (2018).
- [66] Qi An, Hiroki Kogami, Ningjia Yang, Hiroshi Yamakawa, [Yusuke Tamura](#), Hiroshi Yamasaki, Matti Itkonen, Fady Shibata-Alnajjar, Shingo Shimoda, Noriaki Hattori, Makoto Kinomoto, Kouji Takahashi, Takanori Fujii, Hironori Otomune, Ichiro Miyai, Atsushi Yamashita, Hajime Asama, "Rehabilitation Intervention of Physical Therapists Improves Muscle Synergy during Standing-up Motion of Stroke Patients," 2nd International Symposium on Embodied-Brain Systems Science, P49 (2018).
- [65] Hanwool Woo, Yonghoon Ji, [Yusuke Tamura](#), Yasuhide Kuroda, Takashi Sugano, Yasunori Yamamoto, Atsushi Yamashita, Hajime Asama, "Advanced Adaptive Cruise Control Based on Collision Risk Assessment,"

Proceedings of the IEEE 21st International Conference on Intelligent Transportation Systems, pp.939-944 (2018).

[64] Sonmin Yun, Wen Wen, Qi An, Shunsuke Hamasaki, Hiroshi Yamakawa, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita, Hajime Asama, "Investigating the Relationship between Assisted Driver's SoA and EEG," Proceedings of the 5th International Conference on Neurorehabilitation, pp.1039-1043 (2018).

[63] Yusheng Wang, Yonghoon Ji, Hanwool Woo, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita, Hajime Asama, "3D Occupancy Mapping Framework Based on Acoustic Camera in Underwater Environment," IFAC-PapersOnLine, Vol.51, No.22 (12th IFAC Symposium on Robot Control SYROCO 2018), pp.324-330 (2018).

[62] Ngoc Trung Mai, Yonghoon Ji, Hanwool Woo, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita, Hajime Asama, "Acoustic Image Simulator Based on Active Sonar Model in Underwater Environment," Proceedings of the 15th International Conference on Ubiquitous Robots, pp.781-786 (2018).

[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, pp.444-449 (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, pp.194-200 (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, Vol.50, No.1 (The 20th World Congress of the International Federation of Automatic Control), 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, Vol. 50, No.1 (The 20th World Congress of the International Federation of Automatic Control), 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

- [170] 丹野壮一郎, 田村雄介, 大室朗, 岩本太郎, 菅野崇, 平田泰久, "歩行者と車の相互作用を考慮するアテンションモデルによる軌道予測", 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2022, (2022, 発表予定).
- [169] 鈴木洋佑, 田村雄介, 平田泰久, "複数台ロボットでの粗密探索による放射線源分布推定", 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2022, (2022, 発表予定).
- [168] 筑紫彰太, ルイ笠原純ユネス, 小松廉, 山川博司, 谷島諒丞, 濱崎峻資, 永谷圭司, パトハックサーサク, 藤井浩光, 田村雄介, 千葉拓史, 山本新吾, 茶山和博, 山下淳, 浅間一, "インテリジェント施工システムのための施工技術の開発 - 第二報: 建設機械の走破性判定, 転倒回避, 任意視点映像生成, 動作認識に関する研究 -", 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2022, (2022, 発表予定).
- [167] 向篤志, 原真太郎, 山岸恵大, 海老秀虎, 石田文彦, 高田英治, 島添健次, 田村雄介, 禹ハンウル, Zhong Zhihong, Agus Nurrachman, 高橋浩之, 浅間一, 上ノ町水紀, 河原林順, 田辺鴻典, 鎌田圭, 富田英生, "全方向コンプトンカメラによる放射性物質探知手法の開発 (8) 放射線源とその周辺の障害物の環境地図上における特定と可視化, 第69回応用物理学会春季学術講演会, 23a-F307-4 (2022).
- [166] Agus Nurrachman, Kenji Shimazoe, Hiroyuki Takahashi, Hideki Tomita, Eiji Takada, Yusuke Tamura, Jun Kawarabayashi, Kosuke Tanabe, "Characterization of Time of Flight Compton Camera for Radiation Monitoring," 日本原子力学会2022年春の年会, 3B12 (2022).
- [165] 海老秀虎, 向篤志, 島添健次, 田村雄介, 禹ハンウル, 石田文彦, 河原林順, 田辺鴻典, 鎌田圭, 富田英生, "全方向コンプトンイメージングに基づく放射線源可視化・定量法の開発 (5) 周辺構造物を考慮した線源同定と可視化", 日本原子力学会2022年春の年会, 3B10 (2022).
- [164] 岡本章良, 田村雄介, ラワンカルアンキット, 平田泰久, "搭乗者の目的地推定に基づく運動主体感を考慮したパーソナルモビリティの操作支援", 第27回ロボティクスシンポジウム講演論文集, pp.126-128 (2022).
- [163] 向篤志, 原真太郎, 山岸恵大, 海老秀虎, 島添健次, 田村雄介, 禹ハンウル, Zhong Zhihong, Agus Nurrachman, 高橋浩之, 浅間一, 上ノ町水紀, 石田文彦, 高田英治, 河原林順, 田辺鴻典, 鎌田圭, 富田英生, "全方向ガンマイメージングと3次元LiDARによるSLAMを用いたガンマ線源位置・強度推定システムの開発", 第36回研究会「放射線検出器とその応用」, (2022).

- [162] 川住歩弥, 田村雄介, 平田泰久, “人とロボットの安全な共存のためのカメラ映像を用いた歩きスマホ検出”, 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, 3D-04 (2021).
- [161] Agus Nurrachman, Kenji Shimazoe, Hiroyuki Takahashi, Yusuke Tamura, Hideki Tomita, Hanwool Woo, Kei Kamada, Fumihiko Ishida, Eiji Takada, Kosuke Tanabe, “Study on Time-of-Flight Compton Imaging System for Environmental Monitoring,” 日本原子力学会2021年秋の大会, 2H03 (2021).
- [160] 山岸恵大, 向篤志, 原真太郎, 海老秀虎, 寺林稜平, 島添健次, 田村雄介, 禹ハンウル, 岸本卓也, 湖上碩樹, Zhong Zhihong, 上ノ町水紀, Agus Nurrachman, 高橋浩之, 浅間一, 石田文彦, 高田英治, 河原林順, 田辺鴻典, 鎌田圭, 富田英生, “全方向コンプトンイメージングに基づく放射線源可視化・定量法の開発 (4) LiDAR SLAMを用いた線源位置・強度推定の実証”, 日本原子力学会2021年秋の大会, 2H01 (2021).
- [159] 向篤志, 原真太郎, 山岸恵大, 海老秀虎, 寺林稜平, 島添健次, 田村雄介, 禹ハンウル, 岸本卓也, 湖上碩樹, Zhong Zhihong, 上ノ町水紀, Agus Nurrachman, 高橋浩之, 浅間一, 石田文彦, 高田英治, 河原林順, 田辺鴻典, 鎌田圭, 富田英生, “全方向ガンマイメージングを用いた線源同定法への球面調和関数フィルタの適用, 2021年次世代放射線シンポジウム (2021).
- [158] 山岸恵大, 向篤志, 原真太郎, 海老秀虎, 寺林稜平, 島添健次, 田村雄介, 禹ハンウル, 岸本卓也, 湖上碩樹, Zhong Zhihong, 上ノ町水紀, Agus Nurrachman, 高橋浩之, 浅間一, 石田文彦, 高田英治, 河原林順, 田辺鴻典, 鎌田圭, 富田英生, “全方向ガンマイメージングを用いた線源探知手法のための自己位置推定と環境地図の構築”, 2021年次世代放射線シンポジウム (2021).
- [157] 岡本章良, 田村雄介, 平田泰久, “パーソナルモビリティの操作支援における負担軽減と効率性の両立”, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2021, 1P3-H12 (2021).
- [156] Agus Nurrachman, Zhong Zhihong, Kenji Shimazoe, Hiroyuki Takahashi, Hideki Tomita, Atsushi Mukai, Yusuke Tamura, Hanwool Woo, Eiji Takada, Kosuke Tanabe, “Compton Imaging with GFAG Scintillator with High Time Resolution ASIC,” 日本原子力学会2021年春の年会, 2D10, (2021).
- [155] 梶子恒, 小松廉, 禹ハンウル, 田村雄介, 山下淳, 浅間一, “非指向性検出器を用いた面状線源モデル化による放射線源分布推定”, 第26回ロボティクスシンポジウム予稿集, pp.161-164 (2021, 査読有).
- [154] 向篤志, 原真太郎, 山岸恵大, 寺林稜平, 島添健次, 田村雄介, 禹ハンウル, 岸本卓也, 湖上碩樹, Zhong Zhihong, 上ノ町水紀, Agus Nurrachman, 高橋浩之, 浅間一, 海老秀虎, 石田文彦, 高田英治, 河原林順, 田辺鴻典, 鎌田圭, 富田英生, “全方向コンプトンカメラによる放射性物質探知手法の開発 (7) 移動中逐次推定によるガンマ線源位置・強度推定の実証”, 第68回応用物理学会春季学術講演会, 16a-Z28-5 (2021).
- [153] 海老秀虎, 石田文彦, 高田英治, 向篤志, 原真太郎, 山岸恵大, 富田英生, 田村雄介, 禹ハンウル, 岸本卓也, 湖上碩樹, Zhong Zhihong, 上ノ町水紀, Agus Nurrachman, 島添健次, 高橋浩之, 浅間一, 河原林順, 田辺鴻典, 鎌田圭, “全方向コンプトンイメージによる線源推定情報と全地球カメラ映像の合成による隠匿された放射線源の可視化”, 2021年電子情報通信学会総合大会, D11-20 (2021).
- [152] 原真太郎, 向篤志, 山岸恵大, 寺林稜平, 富田英生, 島添健次, 田村雄介, 禹ハンウル, 岸本卓也, 湖上碩樹, Zhong Zhihong, 上ノ町水紀, Agus Nurrachman, 高橋浩之, 浅間一, 海老秀虎, 石田文彦, 高田英治, 河原林順, 田辺鴻典, 鎌田圭, “全方向ガンマイメージングを用いた放射線源探知における最適検出器移動アルゴリズムの強化学習による解析”, 第35回研究会「放射線検出器とその応用」, (2021).
- [151] 山岸恵大, 向篤志, 原真太郎, 寺林稜平, 富田英生, 島添健次, 田村雄介, 禹ハンウル, 岸本卓也, 湖上碩樹, Zhong Zhihong, 上ノ町水紀, Agus Nurrachman, 高橋浩之, 浅間一, 海老秀虎, 石田文彦, 高田英治, 河原林順, 田辺鴻典, 鎌田圭, “全方向ガンマイメージングを用いた線源探知手法のための自己位置推定と環境地図の構築”, 第35回研究会「放射線検出器とその応用」, (2021).
- [150] 湖上碩樹, 安琪, 吉田和憲, 王若曦, 山川博司, 楊澤嘉, 山崎弘嗣, Fady Alnajjar, 園尾萌香, 下田真吾, 服部憲明, 高橋幸治, 藤井崇典, 乙宗宏範, 宮井一郎, 田村雄介, 山下淳, 浅間一, “リハビリテーションにおける片麻痺患者の起立動作の改善過程の解明 ~滑らかさと安定性による評価~, 計測自動制御学会システム・情報部門学術講演会2020講演論文集, pp.570-573 (2020).
- [149] Agus Nur Rachmann, Kenji Shimazoe, Hiroyuki Takahashi, Yusuke Tamura, Hideki Tomita, Hanwool Woo, Kei Kamada, Fumihiko Ishida, Eiji Takada, Kosuke Tanabe, “Prototype Development of Sphere Compton Imaging System with GFAG Scintillators,” 日本原子力学会2020年秋の大会, 1M07 (2020).
- [148] 向篤志, 原真太郎, 山岸恵大, 寺林稜平, 島添健次, 田村雄介, 禹ハンウル, 岸本卓也, Zhong Zhihong, 上ノ町水紀, Agus Nurrachman, 高橋浩之, 浅間一, 富田英生, “全方向コンプトンイメージングに基づく放射線源可視化・定量

法の開発 (3) 無人ビークル搭載全方向コンプトンカメラを用いた実験的検証”, 日本原子力学会2020年秋の大会, 1M05 (2020).

[147] 原真太郎, 向篤志, 山岸恵大, 寺林稜平, 島添健次, 田村雄介, 禹ハンウル, 岸本卓也, Zhong Zhihong, 上ノ町水紀, Agus Nurrachman, 高橋浩之, 浅間一, 富田英生, “全方向コンプトンカメラによる放射性物質探知手法の開発 (6) 線源探知用検出器移動アルゴリズムの検討”, 第81回応用物理学会秋季学術講演会, 10a-Z14-13 (2020).

[146] 沈鎮赫, ルイ笠原・純ユネス, 筑紫彰太, 山川博司, 田村雄介, 永谷圭司, 千葉拓史, 山本新吾, 茶山和博, 山下淳, 浅間一, “シミュレーションの訓練データを用いた深層学習による油圧ショベルの動作認識”, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2020, 2P2-A05 (2020).

[145] Nur Rachman Agus, Zhihong Zhong, Kenji Shimazoe, Hiroyuki Takahashi, Mizuki Uenomachi, Jun Kawarabayashi, Yusuke Tamura, Hideki Tomita, Atsushi Mukai, Kotaro Kanamori, Shintaro Hara, Ryohei Terabayashi, Tetsuo Iguchi, Hanwool Woo, Hidetaka Ebi, Fumihiko Ishida, Eiji Takada, Ken'ichi Tsuchiya, “Mobile Robot Compton Camera for Environment Monitoring,” 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2020, 1P2-D05 (2020).

[144] 王ぎよくせい, 池勇勳, 劉丁瑜, 田村雄介, 土屋洋, 山下淳, 浅間一, “音響カメラに基づいた水中環境における人工マーカシステムの開発”, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2020, 1A1-B01 (2020).

[143] 山内統広, 筑紫彰太, 田村雄介, 山川博司, 永谷圭司, 藤井浩光, 千葉拓史, 山本新吾, 茶山和博, 山下淳, 浅間一, “スペクトル画像を用いた土の種類識別と含水比の推定に基づくコーン指数の推定”, 動的画像処理実用化ワークショップ2020講演論文集, pp.254-260 (2020).

[142] 向篤志, 金森滉太郎, 原真太郎, 富田英生, 寺林稜平, 島添健次, Hanwool Woo, 田村雄介, 上ノ町水紀, Agus Nurrachman, 高橋浩之, 海老秀虎, 石田文彦, 高田英治, 河原林順, 土屋兼一, 井口哲夫, “無人ビークル搭載全方向ガンマイメージャを用いたガンマ線源推定法の開発”, 第34回研究会「放射線検出器とその応用」(2020).

[141] 原真太郎, 向篤志, 金森滉太郎, 富田英生, 井口哲夫, 寺林稜平, 河原林順, 堀順一, 松本哲郎, 島添健次, 田村雄介, 土屋兼一, 高橋浩之, “全方向ガンマイメージングを用いた放射線源探知手法のための検出器移動アルゴリズムの開発”, 第51回日本原子力学会中部支部研究発表会 (2019).

[140] 禹ハンウル, 間所洋和, 佐藤和人, 田村雄介, 山下淳, 浅間一, “先行車追従モデルに基づいた追従運転者の操作特性の推定”, 自動車技術会2019年秋季大会学術講演会, 20196081, pp.1-6 (2019).

[139] 金森滉太郎, 向篤志, 富田英生, 原真太郎, 海老秀虎, 石田文彦, 高田英治, 島添健次, 田村雄介, 鎌田圭, 土屋兼一, 河原林順, 井口哲夫, “全方向コンプトンカメラによる放射性物質探知手法の開発 (5) Origin Ensemble法を用いた全方向イメージングによる線源推定”, 第80回応用物理学会秋季学術講演会, 20a-E305-7 (2019).

[138] 石田文彦, 海老秀虎, 高田英治, 山岸恵大, 向篤志, 金森滉太郎, 富田英生, 田村雄介, 島添健次, 原真太郎, 井口哲夫, 鎌田圭, 土屋兼一, 河原林順, “全方向コンプトンイメージングに基づく放射線源可視化・定量法の開発 (2) 3次元再構成されたコンプトンイメージと可視光カメラ映像との合成による隠匿された放射線源の可視化”, 日本原子力学会2019秋の大会, 2N04 (2019).

[137] 向篤志, 金森滉太郎, 富田英生, 海老秀虎, 山岸恵大, 石田文彦, 高田英治, 田村雄介, 島添健次, 原真太郎, 井口哲夫, 鎌田圭, 土屋兼一, 河原林順, “全方向コンプトンイメージングに基づく放射線源可視化・定量法の開発 (1) 隠匿された線源の可視化・定量に関する基礎検討”, 日本原子力学会2019秋の大会, 2N03 (2019).

[136] 山内統広, 筑紫彰太, 田村雄介, 山川博司, 永谷圭司, 藤井浩光, 坂井郁也, 千葉拓史, 山本新吾, 茶山和博, 山下淳, 浅間一, “ハイパースペクトル画像を用いた土壌の走破性の判定”, 第25回画像センシングシンポジウム, IS1-14 (2019).

[135] 筑紫彰太, 淵田正隆, 河野仁, モロアレサンドロ, ミヤグスクレナート, アンジェラファラガッソ, 禹ハンウル, 藤井浩光, 池勇勳, 田村雄介, 山川博司, 山下淳, 浅間一, “災害対応における建設ロボットののための遠隔操作技術の開発”, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2019, 2P1-E05 (2019).

[134] 水野秀哉, 筑紫彰太, 藤井浩光, 田村雄介, 永谷圭司, 山下淳, 浅間一, “遠隔操作ロボット走行時におけるアーム制御による転倒回避”, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2019, 2P1-B06 (2019).

[133] 勝間慎弥, 禹ハンウル, 池勇勳, 田村雄介, 山下淳, 浅間一, “不整地の環境変化に効率的に対応する移動ロボットの動作計画”, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2019, 2A2-C13 (2019).

- [132] 岸本卓也, Hanwool Woo, 田村雄介, 島添健次, 高橋浩之, 山下淳, 浅間一, “ガンマ線検出器を搭載した移動ロボットによる空間中の構造物を考慮した放射線源分布の3次元再構成”, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2019, 2A1-B10 (2019).
- [131] 筑紫彰太, 藤井浩光, 田村雄介, 山川博司, 永谷圭司, 坂井郁也, 千葉拓史, 山本新吾, 茶山和博, 山下淳, 浅間一, “インテリジェント施工システムのための施工技術の開発 第一報: 無人建機の知能化に向けた環境計測および遠隔操作性の向上”, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2019, 1P2-D03 (2019).
- [130] 杉本瑞生, 禹ハンウル, 田村雄介, 山崎慎也, 黒田康秀, 菅野崇, 山本康典, 山下淳, 浅間一, “車線変更が必須である交通環境下における他車の割り込み場所の推定”, 自動車技術会2019年春季大会学術講演会予稿集, 20195039, pp.1-6, (2019).
- [129] 呉家旭, Hanwool Woo, 田村雄介, Alessandro Moro, Stefano Massaroli, 山下淳, 浅間一, “BiRNNを用いたアテンションモデルによる歩行者軌道予測”, 第24回ロボティクスシンポジウム予稿集, pp.65-68 (2019, 査読有). **[SI部門若手奨励賞(筆頭著者の受賞)]**
- [128] 杉本瑞生, Hanwool Woo, 田村雄介, 山崎慎也, 黒田康秀, 菅野崇, 山本康典, 山下淳, 浅間一, “車線変更が必須である交通環境下における他車の割り込み場所の推定”, 第19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, pp.2925-2929 (2018).
- [127] 水野秀哉, 筑紫彰太, 藤井浩光, 田村雄介, 永谷圭司, 山下淳, 浅間一, “遠隔操作ロボット走行時における機体の姿勢変化による転倒回避”, 第19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, pp.1680-1683 (2018). **[SI2018優秀講演賞]**
- [126] 勝間慎弥, Hanwool Woo, 田村雄介, 山下淳, 浅間一, “オフライン探索の結果を用いた効率的な再探索を行う不整地移動ロボットの動作計画”, 第19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, pp.1569-1574 (2018).
- [125] 岸本卓也, Hanwool Woo, 田村雄介, 大島佑介, 島添健次, 高橋浩之, 山下淳, 浅間一, “ガンマ線検出器を搭載した移動ロボットによる複数放射線源の分布推定”, 第19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, pp.665-667 (2018).
- [124] 湖上碩樹, Qi An, 楊澤嘉, 山川博司, 田村雄介, 山崎弘嗣, Matti Itkonen, Fady Shibata-Alnajjar, 下田真吾, 服部憲明, 木野本誠, 高橋幸治, 藤井崇典, 乙宗宏範, 宮井一郎, 山下淳, 浅間一, “理学療法士の膝と臀部に対する介入が片麻痺患者の起立動作の身体軌道に与える影響の調査”, 計測自動制御学会システム・情報部門学術講演会2018講演論文集, GS03-11 (2018).
- [123] Qi An, 湖上碩樹, 楊澤嘉, 山川博司, 田村雄介, 山崎弘嗣, Matti Itkonen, Fady Shibata-Alnajjar, 下田真吾, 服部憲明, 木野本誠, 高橋幸治, 藤井崇典, 乙宗宏範, 宮井一郎, 山下淳, 浅間一, “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と筋シナジーに与える影響の調査”, 計測自動制御学会システム・情報部門学術講演会2018講演論文集, GS03-09 (2018).
- [122] Hanwool Woo, Mizuki Sugimoto, Jiaxu Wu, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita, Hajime Asama, “Trajectory Prediction of Surrounding Vehicles Using Social LSTM Network”, 自動車技術会2018年秋季大会学術講演会予稿集, 20186277, pp.1-4 (2018).
- [121] 粟島靖之, 藤井浩光, 田村雄介, 永谷圭司, 山下淳, 浅間一, “ロボット遠隔操作のための力学シミュレーションを用いた走行安定性の提示”, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2018講演論文集, 2A1-K06 (2018).
- [120] Hanwool Woo, Yonghoon Ji, Yusuke Tamura, Yasuhide Kuroda, Takashi Sugano, Yasunori Yamamoto, Atsushi Yamashita, Hajime Asama, “Trajectory Prediction for Other Vehicles Considering Individual Driving Characteristics”, 自動車技術会2018年春季大会学術講演会予稿集, 20185028, pp.1-7 (2018).
- [119] 濱崎峻資, 安琪, 温文, 田村雄介, 山川博司, 畝中智志, 渋谷賢, 大木紫, 山下淳, 浅間一, “上肢運動における身体所有感及び運動主体感が指の知覚位置に与える影響”, 第30回自律分散システムシンポジウム資料, pp.143-144 (2018).
- [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] 湖上碩樹, 安琪, 楊澤嘉, 山川博司, 田村雄介, 山下淳, 浅間一, 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, 浅間一, “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, 浅間一, “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, 浅間一, 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, 浅間一, “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, 浅間一, “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, 浅間一, “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, 浅間一, “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, 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”, 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] 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”, 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, 浅間一, “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, 浅間一, “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] 簗原凜, 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, 浅間一, “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, “天井走行型クレーンの軌道の評価”, 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, “四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, “三次元筋骨格靭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, 坂東蒼司, 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靭帯膝モデルの開発”, 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, 李玓鎬, “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, “作業者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把持運動の推定”, 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, “作業者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, “作業者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, “作業者配慮型生産システム - 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).

講演等

- [9] 田村雄介, “自律移動ロボットを用いた放射線源の分布推定技術”, 電気学会 放射線を利用した微量分析およびイメージング技術調査専門委員会, (2022).
- [8] 田村雄介, “見えないものを扱うロボティクス”, 福島県立安積高等学校, (2021).
- [7] Yusuke Tamura, Hajime Asama, “Integration of Mobile Robotics and Radiation Measurement for Decommissioning of Fukushima Daiichi Nuclear Power Plant and other applications,” Japan-Korea Joint Workshop on Next Generation Robotics, (2019).
- [6] 田村雄介, “廃止措置研究・人材育成等強化プログラムにおける東京大学の取り組み”, 第36回日本ロボット学会学術講演会 オープンフォーラム OF9「廃炉に向けた日本原子力学会との連携と課題4」(2018).
- [5] 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).

- [4] 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).
- [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).

特許等

- [8] 千葉拓史, 山本新吾, 山内統広, 浅間一, 山下淳, 永谷圭司, 筑紫彰太, 田村雄介, 山川博司, 藤井浩光, “対象物推定方法、コーン指数推定システム、車両及び無人航空機”, 特開2021-196765, 特願2020-101790
- [7] 千葉拓史, 山本新吾, 山内統広, 浅間一, 山下淳, 永谷圭司, 筑紫彰太, 田村雄介, 山川博司, 藤井浩光, “含水比推定方法、コーン指数推定方法、コーン指数推定システム、車両及び無人航空機”, 特開2021-196226, 特願2020-101791
- [6] 山下淳, 浅間一, 永谷圭司, 田村雄介, 筑紫彰太, 藤井浩光, 森山湧志, 千葉拓史, 坂井郁也, 山本新吾, “カメラの制御システム”, 特開2021-057694, 特願2019-177329
- [5] 从飛云, 李慧敏, 童水光, 田村雄介, 島添健次, 高橋浩之, 太田順, “半値確率密度分布に基づく三次元再構成方法”, 特表2021-528627, 特願2020-546879, 国際公開番号: WO2020/238111
- [4] 水野秀哉, 藤井浩光, 筑紫彰太, 田村雄介, 永谷圭司, 山下淳, 浅間一, 山本新吾, 千葉拓史, 坂井郁也, “転倒判定装置、転倒判定方法、およびプログラム”, 特開2020-163495, 特願2019-64293
- [3] 小松廉, 藤井浩光, 筑紫彰太, 田村雄介, 永谷圭司, 山下淳, 浅間一, 岡本浩幸, モロアレサンドロ, 山本新吾, 千葉拓史, 坂井郁也, “俯瞰映像提示システム”, 特開2020-161895, 特願2019-57052
- [2] 山下淳, 浅間一, 田村雄介, 藤井浩光, 栗島靖之, 山本新吾, 千葉拓史, 坂井郁也, “俯瞰映像提示システム”, 特開2019-213039, 特願2018-107239
- [1] 山下淳, 浅間一, 永谷圭司, 田村雄介, 藤井浩光, 栗島靖之, 山本新吾, 千葉拓史, 坂井郁也, “評価装置、評価方法、およびプログラム”, 特開2019-209421, 特願2018-107026

受賞

- **2020年度 廃炉貢献賞 (優秀賞)**, 日本原子力学会福島第一原子力発電所廃炉検討委員会
田村雄介
- **2020年度精密工学会高城賞**
筑紫彰太, 山内統広, 田村雄介, 山川博司, 永谷圭司, 藤井浩光, 千葉拓史, 山本新吾, 茶山和博, 山下淳, 浅間一, “スペクトル画像を用いた土質パラメータの推定に基づく建設機械の走破性判定”, 精密工学会誌 86巻12号
- **SI2018優秀講演賞**, 第19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
水野秀哉, 筑紫彰太, 藤井浩光, 田村雄介, 永谷圭司, 山下淳, 浅間一, “遠隔操作ロボット走行時における機体の姿勢変化による転倒回避”
- **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
栗島靖之, 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”

- **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”

筆頭著者の学生の受賞

- **SICE International Young Authors Award for IROS 2020**
Yusheng Wang, “ACMarker: Acoustic Camera-based Fiducial Marker System in Underwater Environment”, IROS 2020
- **計測自動制御学会システムインテグレーション部門 若手奨励賞**
呉家旭, “BiRNNを用いたアテンションモデルによる歩行者軌道予測”, 第24回ロボティクスシンポジウム, 2019.
- **Best Student Paper Award**, 2016 IEEE International Conference on Real-time Computing and Robotics
Wenzheng Chi, “A Human-friendly Robot Navigation Algorithm using the Risk-RRT Approach”, RCAR 2016

指導学生の受賞

- 岡本章良, 自動車技術会大学院研究奨励賞 (2022)
- 丹野壮一郎, 東北大学工学部長賞 (2022)
- 川住歩弥, 日本機械学会畠山賞 (2021)

外部研究費取得状況

- 英知を結集した原子力科学技術・人材育成推進事業 課題解決型廃炉研究プログラム【研究分担者】「連携計測による線源探査ロボットシステムの開発研究」(2021-2023, 研究代表者: 人見啓太郎)
- 科研費・挑戦的研究(萌芽)(課題番号: 21K19839)【研究代表者】「隠匿された放射線源の迅速な探索」(2021-2022)
- 英知を結集した原子力科学技術・人材育成推進事業 研究人材育成型廃炉研究プログラム【研究分担者】「燃料デブリ取り出し時における炉内状況把握のための遠隔技術に関する研究人材育成」(2019-2023, 研究代表者: 浅間一)
- 科研費・基盤研究(A)(課題番号: 19H00881)【研究分担者】「全方位3次元測距とガンマイメージングを融合した俯瞰画像下線源可視化・定量法の開発」(2019-2022, 研究代表者: 島添健次)
- 科研費・基盤研究(C)(課題番号: 18K11490)【研究代表者】「視覚的注意を考慮した歩行者モデルの構築」(2018-2020)

- 科研費・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）
- 科研費・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）
- 科研費・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）

講演会等への貢献

- 第41回日本ロボット学会学術講演会 (RSJ2023), 副実行委員長補佐
- 2022 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robotics and Systems (IROS 2022), Associate Editor
- Augmented Humans 2022, Program Committee member
- 2022 IEEE/SICE International Symposium on System Integration (SII2022), Program Committee member
- 2021 IEEE/SICE International Symposium on System Integration (SII2021), 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2020, プログラム副委員長
- 第5回次世代イニシアティブ廃炉技術カンファレンス (NDEC-5, 2020), 実行委員
- 2020 IEEE/SICE International Symposium on System Integration (SII 2020), Program Committee member
- 第20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 (SI 2019), プログラム委員
- 第37回日本ロボット学会学術講演会 (RSJ 2019), スポンサーシップ委員長
- 第37回日本ロボット学会学術講演会 (RSJ 2019), プログラム委員
- 第4回次世代イニシアティブ廃炉技術カンファレンス (NDEC-4, 2019), 実行委員
- 第24回ロボティクスシンポジウム (2019), プログラム委員
- 2019 IEEE/SICE International Symposium on System Integration (SII 2019), Program Committee member
- 第19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 (SI 2018), プログラム委員
- 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 (SI 2017), 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 (SI 2016), 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ウム (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 (RSJ 2015), 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ウム (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 (SI 2014), 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ウム (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 (RSJ 2013), 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
 - Robotics and Automation Society
- 日本ロボット学会, 正会員
 - 廃炉に向けたロボットの調査研究と社会貢献に関する研究会 委員 (2019.06~)
 - 実用化技術賞選考小委員会 委員 (2019.04~2021.03)
 - Advanced Robotics Best Paper Award選考小委員会 委員 (2018.04~2020.03)
 - 代議員 (2017.03~2021.02)
 - 論文査読小委員会 委員 (2015.04~2017.03)
- 日本機械学会, 正員
 - ロボティクス・メカトロニクス部門 運営委員 (2022.04~)
 - 学術誌編修部会 委員 (2018.04~2020.03)
 - ロボティクス・メカトロニクス部門 出版委員会 委員 (2013.04~, 2013.04~2014.03 幹事)

公的な委員会等

- 産業競争力懇談会 (COCN) 「人共存ロボティクス普及基盤形成」, プロジェクトメンバー, 2019
- 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

- アドバンスドロボティクス (英語講義), 東北大学大学院工学研究科ロボティクス専攻, 2022-
- システム制御工学II (英語講義), 東北大学大学院工学研究科ロボティクス専攻, 2021-
- Design and Drawing I (英語講義), 東北大学工学部機械知能・航空工学科 (IMAC-U), 2021-
- 創造工学研修, 東北大学工学部, 2021-
- 物理学A, 東北大学 (全学教育), 2020-
- ロボティクス特論 (英語講義, 1コマ), 東北大学大学院工学研究科ロボティクス専攻博士後期課程, 2020-
- 機械知能・航空研修I, 東北大学工学部機械知能・航空工学科, 2020-2021
- 機械知能・航空研修II, 東北大学工学部機械知能・航空工学科, 2020-2021
- プログラミング基礎I, 東京大学工学部精密工学科, 2015-2019
- プログラミング基礎II, 東京大学工学部精密工学科, 2015-2019
- 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, 2016-2019
- OECD NEA NEST/CLADS Project, Lecturer, 2018-2019.

- 「原子力人材育成事業」遠隔TV講義, 国立高等専門学校機構, 2018-2019
- 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