

11.研究発表（平成21年度の研究成果）

〔雑誌論文〕 計（ 1 ）件 うち査読付論文 計（ 1 ）件

著者名	論文標題			
池田 篤俊, 栗田 雄一, 小笠原 司	腱骨格モデルを用いたつまみやすさの生体力学的解析			
雑誌名	査読の有無	巻	発行年	最初と最後の頁
日本ロボット学会論文誌	有	28	2010	191-199

著者名	論文標題			
雑誌名	査読の有無	巻	発行年	最初と最後の頁

著者名	論文標題			
雑誌名	査読の有無	巻	発行年	最初と最後の頁

〔学会発表〕 計（ 9 ）件 うち招待講演 計（ 0 ）件

発表者名	発表標題		
Yuichi Kurita	Human-sized Anthropomorphic Robot Hand with Detachable Mechanism at the Wrist		
学会等名	発表年月日	発表場所	
2009 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems	October, 2009	St. Louis, MO, USA	

発表者名	発表標題		
Atsutoshi Ikeda	A Tendon Skeletal Finger Model for Evaluation of Pinching Effort		
学会等名	発表年月日	発表場所	
2009 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems	October, 2009	St. Louis, MO, USA	

発表者名	発表標題		
Yuichi Kurita	Biomechanical Analysis of Subjective Pinching Effort Based on Tendon-Skeletal Mode		
学会等名	発表年月日	発表場所	
The 31st Annual International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society	September, 2009	Minnesota, USA	

発表者名	発表標題		
Atsutoshi Ikeda	Pinching Facility Evaluation by a Tendon-Driven Robot Hand		
学会等名	発表年月日	発表場所	
2009 IEEE International Conference on Robotics and Automation	May, 2009	Kobe, Japan	

発表者名	発表標題		
池田 篤俊	筋余裕推定に基づく製品の使いやすさ定量評価		
学会等名	発表年月日	発表場所	
第15回ロボティクスシンポジア	2010.3	奈良	

発表者名	発表 標 題		
栗田 雄一	音情報を用いたロボットハンドによるタスク達成判別および水量推定		
学 会 等 名	発表年月日	発 表 場 所	
第 10 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	2009.12	東京	

発表者名	発表 標 題		
栗田 雄一	グラスハーブの音響特性を利用したはじき動作による水量推定		
学 会 等 名	発表年月日	発 表 場 所	
第 27 回ロボット学会学術講演会	2009.9	横浜	

発表者名	発表 標 題		
栗田 雄一	手首での着脱機構を持つ人間サイズの多指ロボットハンドの開発		
学 会 等 名	発表年月日	発 表 場 所	
ロボティクス・メカトロニクス講演会 2009	2009.5	福岡	

発表者名	発表 標 題		
池田 篤俊	主観的なつまみやすさ評価における姿勢の影響		
学 会 等 名	発表年月日	発 表 場 所	
ロボティクス・メカトロニクス講演会 2009	2009.5	福岡	

〔図 書〕 計 (0) 件

著 者 名	出 版 社		
	書 名	発 行 年	総ページ数
		■ ■ ■	

12. 研究成果による産業財産権の出願・取得状況

〔出 願〕 計 (1) 件

産業財産権の名称	発明者	権利者	産業財産権の種類、番号	出願年月日	国内・外国の別
感性・技能評価方法および評価システム	栗田 雄一, 池田 篤俊, 小笠原 司	奈良先端科学技術大学院大学	特願2010-001597	2010.1.6	国内

〔取 得〕 計 (0) 件

産業財産権の名称	発明者	権利者	産業財産権の種類、番号	取得年月日	国内・外国の別

13. 備考

※ 研究者又は所属研究機関が作成した研究内容又は研究成果に関するwebページがある場合は、URLを記載すること。

<p>○人間サイズのロボットハンド NAIST-Hand 2 http://robotics.naist.jp/research/NAIST-Hand2/NAIST-Hand2.html</p> <p>○持ちやすさの生体力学的解析 http://robotics.naist.jp/research/Pinching_analysis/pinchinganalysis.html</p>
--