

履歴・研究略歴

名前： 浅間 一
生年月日： 昭和34年1月18日生（60歳）
性別： 男性
現住所： 〒170-0005 東京都豊島区南大塚 3-42-2-1103
電話番号： 03-3971-8930
勤務先： 東京大学大学院工学系研究科精密工学専攻
役職： 教授
住所： 〒113-8656 東京都文京区本郷 7-3-1
電話番号： 03-5841-6456
FAX： 03-5841-8547
電子メール： asama@robot.t.u-tokyo.ac.jp



学歴：

1978. 4. 1 東京大学教養学部理科I類入学
1980. 4. 1 東京大学工学部精密機械工学科進学
1982. 3. 27 東京大学工学部精密機械工学科卒業
1982. 4. 1 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入学
1984. 3. 29 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
1984. 4. 1 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進学
1986. 8. 31 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中退
1989. 9. 20 工学博士取得（東京大学）

職歴：

1986. 9. 1 理化学研究所化学工学研究室研究員補
1989.12. 1 理化学研究所化学工学研究室研究員
1996. 4. 1 理化学研究所化学工学研究室前任研究員
1996. 5.10 理化学研究所生化学システム研究室前任研究員
1997. 3.17 理化学研究所研究基盤技術部極限環境技術室前任研究員
1998. 4. 1 理化学研究所研究基盤技術部技術開発促進室前任研究員
1998. 8. 1 理化学研究所研究基盤技術部技術開発促進室副主任研究員
1999. 4. 1 理化学研究所工学基盤研究部技術開発促進室副主任研究員
1999.11. 1 理化学研究所工学基盤研究部技術開発促進室室長（副主任研究員）
2002. 9. 1 理化学研究所工学基盤研究部副主任研究員
2002.11. 1 東京大学人工物工学研究センター教授
2009.11.16 東京大学大学院工学系研究科精密工学専攻教授
2019. 4. 1 東京大学大学院工学系研究科人工物工学研究センター長（兼務）

研究概要：

サービスロボティクス，自律分散型ロボットシステム，空間知能化，サービス工学，移動知，身体性システム，ヒューマン・インタフェースの研究，および介護／リハビリや災害対応などの分野におけるロボット技術の社会実装や原子力施設の廃炉などの活動等に従事。

査読つき学術論文（雑誌，単行本）

欧文誌

1. H. Asama, H. Yoshikawa, T. Mikami, T. Shiroya: "Development of a 9 DoF Articulated Manipulator for Maintenance", *Bulletin of the Japan Society of Precision Engineering*, vol. 20, no. 1, pp. 47-48 (1986).
2. I. Endo, H. Asama, T. Nagamune: "A Database System and an Expert System for Realizing Factory Automation in the Bioindustries", in *Bioproducts and Bioprocesses* (Fiechter, Okada, Tanner Eds.), Springer-Verlag, Berlin-Heidelberg, pp. 337-346, (1989).
3. H. Asama, T. Nagamune, M. Hirata, A. Hirata, I. Endo: "An Expert System for Cultivating Operations", in *Biochemical Engineering VI* (W. E. Goldstein, D. Dibiasio and H. Pedersen Eds.), *Annals of the New York Academy of Sciences*, vol. 589, pp. 569-579, (1990).
4. T. Fukuda, Y. Kawauchi, M. Buss, H. Asama: "A Study on Dynamically Reconfigurable Robotic Systems (Recognition and Communication System of Cell-Structured Robot "CEBOT")", *JSME Int. J. (Series III)*, vol. 34, no. 2, pp. 295-302 (1991).
5. T. Fukuda, Y. Kawauchi, H. Asama: "Dynamically Reconfigurable Robotic Systems: Optimal Knowledge Allocation for Cellular Robotic System (CEBOT)", *Journal of Robotics and Mechatronics*, vol. 2, no. 6, pp. 436-444 (1990).
6. T. Siimes, M. Nakajima, H. Yada, H. Asama, T. Nagamune, P. Linko, I. Endo: "Knowledge Base Diagnosis of Inoculum Properties and Sterilization Time in Lactic Acid Fermentation", *Biotechnology Techniques*, vol. 6, no. 5, pp. 385-390 (1992).
7. T. Siimes, M. Nakajima, H. Yada, H. Asama, T. Nagamune, P. Linko, I. Endo: "Object-oriented Fuzzy System for On-line Diagnosing and Control of Bioprocesses", *Applied Microbiology and Biotechnology*, vol. 37, pp. 756-761 (1992).
8. H. Asama, K. Ozaki, A. Matsumoto, Y. Ishida, I. Endo: "Development of Task Assignment System Using Communication for Multiple Autonomous Robots", *Journal of Robotics and Mechatronics*, vol. 4, no. 2, pp. 122-127 (1992).
9. Z. R. F. Bustamante, M. Pokkinen, T. Takuwa, H. Asama, P. Linko, I. Endo: "Fuzzy Reasoning System for Fault Diagnosis of Physiological Activities in a Cultivating Process", *J. Biotechnology*, vol. 24, no. 1, pp. 75-83 (1992).
10. M. Pokkinen, Z. R. F. Bustamante, H. Asama, I. Endo, P. Linko: "Diagnosing Lactic Acid Fermentation Based on Specific Rates of Growth, Substrate Consumption and Product Formation", *Bioprocess Engineering*, vol. 7, no. 7, pp. 319-323 (1992).
11. M. Pokkinen, Z. R. F. Bustamante, H. Asama, I. Endo, R. Aarts, P. Linko: "A Knowledge Based System for Diagnosing Microbial Activities during Fermentation Process", *Bioprocess Engineering*, vol. 7, no. 8, pp. 331-334 (1992).
12. C. von Numers, M. Nakajima, T. Siimes, H. Asama, P. Linko, I. Endo: "A Knowledge based System using Fuzzy Inference for Supervisory Control of Bioprocesses", *J. of Biotechnology*, vol. 34, pp. 109-118 (1994).
13. H. Asama, K. Ozaki, Y. Ishida, K. Yokota, A. Matsumoto, H. Kaetsu, I. Endo: "Strategy for Cooperative Motion of Multiple Robots in a Decentralized Robotic System", *SME Trans. on Robotics Research*, MS94-236, pp. 1-11 (1994).
14. G. Xue, T. Fukuda, H. Asama: "Error Recovery in Assembly of a Self-Organizing Manipulator by Using Active Visual and Force Sensing", *Autonomous Robots*, vol. 1, pp. 179-186 (1995).
15. S. Takata, H. Hiraoka, H. Asama, N. Yamaoka, D. Saito: "Facility Model for Life Cycle Maintenance Systems", *Annals of CIRP*, vol. 44/1, pp. 117-121 (1995).
16. H. Hiraoka, D. Saito, S. Takata, H. Asama: "Model Based Approach to Life-cycle Simulation of Manufacturing Facilities", *Life Cycle Modelling for Innovative Products and Processes* (Ed. F.-L. Krause and H. Jansen), Chapman & Hall, pp. 408-419, (1995).
17. T. Fujii, H. Asama, T. von Numers, T. Fujita, H. Kaetsu, I. Endo: "Co-evolution of a Multiple Autonomous Robot System and its Working Environment via Intelligent Local Information Storage", *J. of Robotics and Autonomous Systems*, vol. 19, pp. 1-13 (1996).

18. H. Asama, T. Fujii, H. Kaetsu, I. Endo: "Elemental Technologies for Collective Robots", *J. of Robotics and Mechatronics*, vol. 8, no. 5, pp. 420-426 (1996).
19. K. Ozaki, H. Asama, Y. Ishida, A. Matsumoto and I. Endo: "Collision Avoidance Using Communication between Autonomous Mobile Robots", *J. of Robotics and Mechatronics*, vol. 8, no. 5, pp. 459-466 (1996).
20. S. Takata, H. Shiono, H. Hiraoka, H. Asama: "Case-Based Evaluation of Potential Deterioration for Facility Life-Cycle Management", *Annals of CIRP*, vol. 46/1, pp. 385-390 (1997).
21. S. Suzuki, Y. Arai, S. Kotosaka, H. Asama, H. Kaetsu, I. Endo: "Development of an Infrared Sensory System with Local Communication Facility for Collision Avoidance of Multiple Mobile Robots", *J. of Robotics and Mechatronics*, vol. 9, no. 5, pp. 354-361 (1997).
22. K. Ozaki, H. Asama, I. Endo: "Distributed and Cooperative Object Pushing by Multiple Mobile Robots Based on Communication", *Advanced Robotics*, vol. 11, no. 5, pp. 501-518 (1997).
23. T. Suzuki, T. Fujii, H. Asama, K. Yokota, H. Kaetsu, I. Endo: "A Multi-Robot Teleoperation System Utilizing the Internet", *Advanced Robotics*, vol. 11, no. 8, pp. 781-797 (1998).
24. S. Takata, A. Yamada, T. Kohda, H. Asama: "Life Cycle Simulation Applied to a Robot Manipulator -An Example of Aging Simulation of Manufacturing Facilities-", *Annals of CIRP*, vol. 47/1, pp. 397-400 (1998).
25. K. Hosokawa, T. Fujii, H. Kaetsu, H. Asama, Y. Kuroda, I. Endo: "Self-Organizing Collective Robots with Morphogenesis in a Vertical Plane", *JSME Int.. J. (Series III)*, vol. 42, no. 1, pp. 195-202 (1999).
26. K. Kawabata, T. Sekine, T. Ishikawa, H. Asama, I. Endo: "Direct Mobile Robot Teleoperation via Internet", *J. of Robotics and Mechatronics*, vol. 11, no. 1, pp. 54-59 (1999).
27. S. Takata, Y. Inoue, T. Kohda, H. Hiraoka, H. Asama: "Maintenance Data Management System", *Annals of CIRP*, vol. 48/1, pp. 389-392, (1999).
28. K. Kawabata, T. Ishikawa, T. Fujii, H. Asama, I. Endo: "Collaborative Task Execution by a Human and an Autonomous Mobile Robot in a Teleoperated System", *J. Integrated Computer-Aided Engineering*, vol. 6, No. 4, pp. 319-329, (1999).
29. Y. Arai, T. Fujii, H. Asama, H. Kaetsu, I. Endo: "Collision Avoidance in Multi-Robot Systems based on Multi-Layered Reinforcement Learning", *J. of Robotics and Autonomous Systems*, vol. 29, pp. 21-32, (1999).
30. Y. Asahiro, H. Asama, S. Fujita, I. Suzuki, and M. Yamashita "Distributed Algorithms for Carrying a Ladder by Omnidirectional Robots in Near Optimal Time", in *Sensor Based Intelligent Robots* (H. I. Christensen, H. Bunke, H. Noltemeier Eds.), *Lecture Notes in Artificial Intelligence*, vol. 1724, p. 240-254, (1999).
31. H. Asama, T. Fujii, H. Kaetsu, I. Endo, T. Fujita: "Distributed Task Processing by a multiple Autonomous Robot System Using an Intelligent Data Carrier System", *Intelligent Automation and Soft Computing, An International Journal*, vol. 6, no. 3, pp. 215-224, (2000).
32. S. Okina, K. Kawabata, T. Fujii, Y. Kunii, H. Asama, I. Endo: "Self-diagnosis System of an Autonomous Mobile Robot Using Sensory Information", *J. of Robotics and Mechatronics*, vol. 12, no. 2, pp. 72-77, (2000).
33. Y. Hirata, K. Kosuge, T. Oosumi, H. Asama, H. Kaetsu, K. Kawabata: "Coordinated Transportation of a Single Object by Omni-Directional Mobile Robots with Body Force Sensor", *J. of Robotics and Mechatronics*, vol. 12, no. 3, pp. 242-248, (2000).
34. K. Kawabata, T. Sekine, T. Suzuki, T. Fujii, H. Asama, I. Endo: "Mobile robot teleoperation system utilizing a virtual world", *Advanced Robotics*, vol. 15, no. 1, pp. 1-16, (2001).
35. T. Morita, T. Niino, H. Asama, H. Tashiro: "Fundamental Study of a Stacked Lithium Niobate Transducer", *Jpn. J. Appl. Phys.*, vol. 40, Part 1, No. 5B, pp. 3801-3806 (2001).
36. A. Yamashita, T. Kanazawa, H. Asama, H. Kaetsu, I. Endo, T. Arai, K. Sato: "Development of a Holonomic Omni-Directional Mobile Robot with Step-Climbing Ability", *J. of Robotics and Mechatronics*, vol. 13, no. 2, pp. 160-167, (2001).
37. D. Kurabayashi, H. Asama: "Autonomous Knowledge Acquisition and Revision by

- Intelligent Data Carriers in a Dynamic Environment", *J. of Robotics and Mechatronics*, vol. 13, no. 2, pp. 154-159, (2001).
38. D. Kurabayashi, K. Konishi, H. Asama: "Distributed Guidance Knowledge Management by Intelligent Data Carriers", *Int. J. of Robotics and Automation*, vol. 16, no. 4, pp. 207-216 (2001).
 39. T. Morita, T. Niino, H. Asama: "Rotational feedthrough using ultrasonic motor for high vacuum condition", *Vacuum*, vol. 65, pp. 85-90 (2002).
 40. K. Kawabata, T. Suzuki, H. Kaetsu, H. Asama: "Omnidirectional Mobile Platform for Research and Development", *J. of Robotics and Mechatronics*, vol. 14, no. 2, pp. 105-111 (2002).
 41. N. Miyata, J. Ota, T. Arai, H. Asama: "Cooperative Transport by Multiple Mobile Robots in Unknown Static Environments Associated with Real-Time Task Assignment", *IEEE Trans. on Robotics and Automation*, vol. 18, no. 5, pp. 769-780 (2002).
 42. T. Morita, S. Takahashi, H. Asama, T. Niino: "Rotational feedthrough using an ultrasonic motor and its performance in ultra high vacuum conditions", *Vacuum*, vol. 70, pp. 53-57 (2003).
 43. A. Yamashita, T. Arai, J. Ota, H. Asama: "Motion Planning of Multiple Mobile Robots for Cooperative Manipulation and Transportation", *IEEE Transactions on Robotics and Automation*, Vol.19, No.2, pp.223-237 (2003).
 44. K. Kawabata, S. Okina, T. Fujii, H. Asama: "A system for self-diagnosis of an autonomous mobile robot using an internal state sensory system: fault detection and coping with the internal condition", *Advanced Robotics*, Vol.17, No.9, pp.925-950 (2003).
 45. D. Kurabayashi, K. Noda, H. Asama, K. Kawabata, H. Kaetsu, H. Hashimoto: "Information Assistance for Search-and-Rescue by Intelligent Data Carriers and a Data Retrieval Blimp", *Journal of Robotics and Mechatronics*, Vol.15, No.5, pp.521-527 (2003).
 46. T. Fraichard and H. Asama: "Inevitable collision state – a step towards safer robot?", *Advance Robotics*, Vol. 18, No. 10, pp. 1001-1024 (2004).
 47. Satoshi Kunimitsu, Hajime Asama, Kuniaki Kawabata, Taketoshi Mishima: "Development of crane vision for positioning container", *Journal of Robotics and Mechatronics*, Vol. 16, No. 2, pp. 186-193 (2004).
 48. Y. Fukazawa, T. Chomchana, J. Ota, H. Yuasa, T. Arai, H. Asama, K. Kawabata: "Realizing The Exploration and Rearrangement of Multiple Unknown Object by an Actual Mobile Robot", *Advance Robotics*, Vol. 19, No. 1, pp. 1-20 (2005).
 49. D. Chugo, K. Kawabata, H. Kaetsu, H. Asama, T. Mishima: "Development of A Control System for An Omni-Directional Vehicle with Step-Climbing Ability", *Advanced Robotics*, Vol. 19, No. 1, pp. 55-71 (2005).
 50. K. Saitoh, K. Kawabata, S. Kunimitsu, H. Asama, T. Mishima: "Evaluation of Protein Crystallization States Based on Texture Information Information Derived from Greyscale Images", *Acta Crystallographica Section D, Biological Crystallography*, ISSN0907-4449, International Union of Crystallography, Vol.D61, pp. 873-880 (2005).
 51. S. Kunimitsu, H. Asama, K. Kawabata, T. Mishima: "Detection of Object Under Outdoor Environment by Matching with Partial and Whole Templates", *Electrical Engineering in Japan* Vol.154, No.1, pp.49-60 (2006).
 52. K. Kawabata, M. Takahashi, K. Saitoh, H. Asama, T. Mishima, M. Sugahara, M. Miyano: "Evaluation of Crystalline Objects in Crystallizing Protein Droplets Based on Line-Segment Information in Greyscale Images", *Biological Crystallography, Acta Crystallographica*, No.D62, pp.239-245 (2006).
 53. K. Kawabata, D. Itoh, Y. Hada, D. Chugo, H. Kaetsu, H. Asama: "Self-Localization Method Utilizing Environment-Embedded Information and Range Sensory Information", *Journal of Robotics and Mechatronics*, Vol.18, No.2, pp.131-138 (2006).
 54. T. Suzuki, T. Uehara, K. Kawabata, D. Kurabayashi, I. E. Paromtchik, H. Asama: "Indoor Navigation for Mobile Robot by Using Environment Embedded Local Information

- Management Device and Optical Pointer”, *Field and Service Robotics, STAR 24*, Springer, pp.41-49 (2006).
55. D. Chugo, K. Kawabata, H. Kaetsu, H. Asama, T. Mishima: “Development of a Control System of An Omni-Directional Vehicle with A Step Climbing Ability”, *Field and Service Robotics, STAR 24*, Springer, pp.245-254 (2006).
 56. K. Kawabata, K. Saitoh, M. Takahashi, M. Sugahara, H. Asama, T. Mishima, M. Miyano, “Integrated state evaluation for the images of crystallization droplets utilizing linear and nonlinear classifiers”, *Biological Crystallography, Acta Crystallographica Section D*, vol. 62, pp. 1066-1072, (2006).
 57. U. Kiencke, L. Nielsen, R. Sutton, K. Schilling, M. Papageorgiou, H. Asama: “The Impact of Automatic Control on Recent Developments in Transportation and Vehicle System”, *Annual Reviews in Control*, No.30, pp.81-89 (2006).
 58. D. Chugo, K. Kawabata, H. Kaetsu, H. Asama, T. Mishima: “Wheel Control Based on Body Configuration for Step-Climbing Vehicle”, *Field and Service Robotics, STAR 25*, Springer, pp. 331-342, (2006).
 59. K. Kawabata, T. Fujiki, Y. Ikemoto, H. Aonuma, H. Asama: "A Neuromodulation Model for Adaptive Behavior Selection by the Cricket -Nitric Oxide (NO)/Cyclic Guanosine MonoPhosphate (cGMP) Cascade Model-", *Journal of Robotics and Mechatronics*, Vol.19, No.4, pp. 388-394 (2007).
 60. T. Fujiki, K. Kawabata, H. Asama: "Adaptive Action Selection of Body Expansion Behavior in Multi-Robot System using Communication", *Journal of Advanced Computational Intelligence and Intelligent Informatics*, Vol.11, No.2, pp. 142-148 (2007).
 61. D. Chugo, K. Kawabata, H. Okamoto, H. Kaetsu, H. Asama, N. Miyake, K. Kosuge: "Force Assistance System for Standing-Up Motion", *Industrial Robot: An International Journal*, Vol.34, No.2, pp. 128-134 (2007).
 62. D. Chugo, K. Kawabata, H. Kaetsu, H. Asama, T. Mishima: "Configuration-Based Wheel Control for Step-Climbing Vehicle", *Journal of Robotics and Mechatronics*, Vol.19, No.1, pp. 52-59 (2007).
 63. M. Otake, M. Kato, T. Maeda, Y. Ikemoto, K. Kawabata, T. Takagi, H. Asama: "Experimental Analysis of the Attribution of Own Actions to the Intention of Self or Others by the Multiple Forward Models", *Journal of Robotics and Mechatronics*, Vol.19, No.4, pp. 482-488 (2007).
 64. Y. Ikemoto, K. Kawabata, T. Miura, H. Asama: "Mathematical Model of Proportion Control and Fluctuation Characteristic in Termite Caste Differentiation", *Journal of Robotics and Mechatronics*, Vol.19, No.4, pp. 429-435 (2007).
 65. D. Chugo, K. Kawabata, H. Kaetsu, H. Asama and T. Mishima, "Mechanical Design of Step-Climbing Vehicle with Passive Linkages," *Bioinspiration and Robotics: Walking and Climbing Robots*, I-Tech Education and Publishing, pp.429-440, (2007).
 66. O. Takizawa, A. Shibayama, M. Hosokawa, K. Takanashi, M. Murakami, Y. Hisada, Y. Hada, K. Kawabata, I. Noda, H. Asama: "Hybrid radio frequency identification system for use in disaster relief as positioning source and emergency message boards", *Mobile Response*, Springer, pp. 85-94(2007).
 67. K. Kawabata, M. Takahashi, K. Saito, M. Sugahara, H. Asama, T. Mishima, M. Miyano: “Crystalline Object Evaluation by Image Proceeding”, *Sensor Review*, Vol.28, No.2, pp. 143-149 (2008).
 68. D. Chugo, W. Matsuoka, S. Jia, K. Takase, H. Asama: “Standing Assistance System for Rehabilitation Walker”, *Field and Service Robotics*, C. Laugier and R. Siegwart (Eds.), *STAR 42*, Springer, pp. 541-550 (2008).
 69. K. Kawabata, K. Saito, M. Takahashi, H. Asama, T.Mishima, M.Sugahara, M.Miyano: “Evaluation of Protein Crystallization State by Sequential Image Classification”, *Sensor Review*, Vol.28, No.3, pp. 242-247 (2008).
 70. T. Suzuki, K. Kawabata, D. Kurabayashi, I. E. Paromtchik and H. Asama: "Cooperative Indoor Navigation using Environment-Embedded Assistance Devices", *Motion Planning*, Xing-Jian Jing (Ed.), *InTech Education and Publishing*, 26, pp. 517-528 (2008).

71. Y. Ikemoto, S. Suzuki, H. Okamoto, H. Murakami, H. Asama, S. Morishita, T. Mishima, X. Lin, H. Itoh: "Force sensor system for structural health monitoring using passive RFID tags", *Sensor Review*, Vol. 29, No. 2, pp. 127-136 (2009)
72. K. Nakajima, S. Morishita, T. Kazawa, R. Kanzaki, K. Kawabata, H. Asama, T. Mishima: "Interpolation of binarized CLSM images for extraction of premotor neuron branch structures in silkworm moth", *Sensor Review*, Vol.29, No.2, pp. 137-147 (2009).
73. K. Kawabata, S. Morishita, H. Takemura, K. Hotta, T. Mishima, H. Asama, H. Mizoguchi, H. Takahashi: "Development of an Automated Microscope for Supporting Qualitative Asbestos Analysis by Dispersion Staining", *Journal of Robotics and Mechatronics*, Vol.21, No.2, pp. 186-192 (2009).
74. K. Kawabata, Y. Komori, H. Asama, T. Mishima: "An Asbestos Fibres Detection Technique Utilizing Image Processing Based on Dispersion Colour", *Particulate Science & Technology: An International Journal*, Vol. 27, No. 2, pp.177-192 (2009).
75. D. Chugo, K. Kawabata, H. Kaetsu, H. Asama, T. Mishima: "Omni-directional Vehicle Control Based on Body Configuration," *Industrial Robot*, Vol.36, No.5, pp. 461-468 (2009).
76. Y. Ikemoto, Y. Ishikawa, T. Miura, H. Asama: "A Mathematical Model for Caste Differentiation in Termite Colonies (Isoptera) by Hormonal and Pheromonal Regulations", *Sociobiology*, Vol. 54, No. 3, pp. 841-859 (2009).
77. K. Nakajima, S. Morishita, H. Asama, T. Kazawa, R. Kanzaki, T. Mishima: "Structural comparison of premotor neurons in silkworm moths", *FORMA, Society for Science on Form, Japan*, vol. 24, pp. 67-78 (2009).
78. K. Ishizu, H. Takemura, K. Kawabata, H. Asama, T. Mishima, H. Mizoguchi: "Automatic Counting Robot Development Supporting Asbestos Analysis -Asbestos, Air Bubbles, and Particles Classification Using Machine Learning-", *Journal of Robotics and Mechatronics*, Vol.22, No.4, pp. 506-513 (2010).
79. Y. Ikemoto, T. Miura, and H. Asama: "Adaptive Division-of-Labor Control Algorithm for Multi-robot Systems", *Journal of Robotics & Mechatronics*, Vol. 22, No. 4, pp. 514-525 (2010).
80. Y. Tamura, Y. Murai, H. Murakami, H. Asama: "Identification of Types of Obstacles for Mobile Robots," *Intelligent Service Robotics*, Vol. 4, No. 2, pp. 99-105 (2011).
81. K. Kawabata, T. Fujii, H. Aonuma, T. Suzuki, M. Ashikaga, J. Ota, H. Asama: "A Neuromodulation Model of Behavior Selection in the Fighting Behavior of Male Crickets," *Journal of Robotics and Autonomous Systems*, vol. 60, no. 5, pp. 707-713 (2012).
82. Shiro Yano, Yusuke Ikemoto, Hitoshi Aonuma, Hajime Asama: "Forgetting curve of cricket, *Gryllus bimaculatus*, derived by using serotonin hypothesis," *Journal of Robotics and Autonomous Systems*, vol. 60, no. 5, pp. 722-728 (2012).
83. 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).
84. Ryosuke Kawanishi, Atsushi Yamashita, Toru Kaneko and Hajime Asama: "Parallel Line-based Structure from Motion by Using Omnidirectional Camera in Texture-less Scene", *Advanced Robotics*, vol.27, no.1, pp. 19-32 (2013).
85. Inyong Ha, Yusuke Tamura, Hajime Asama: "Development of open platform humanoid robot DARwIn-OP ", *Advanced Robotics*, vol.27, no.3, pp. 223-232 (2013).
86. 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).
87. Guanghui Li, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita, Hajime Asama: "An 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).

88. Yusuke Tamura, Yoshitaka Terada, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Modeling Behavior Patterns of Pedestrian for Trajectory Generation of Mobile Robots", *International Journal of Advanced Robotic Systems*, Vol.10, 310, pp.1-11 (2013).
89. Shiro Yano, Takayuki Watanabe, Hitoshi Aonuma, Hajime Asama: "Pitchfork Bifurcation in a Receptor Theory-Based Model of the Serotonergic System", *Molecular BioSystems*, vol. 9, no. 8, pp. 2079-2084 (2013).
90. Qi An, Yusuke Ikemoto, Hajime Asama: "Muscle Synergy Analysis Between Young and Elderly People in Standing-Up Motion", *Journal of Robotics and Mechatronics*, vol. 25, no. 6, pp. 1038-1049 (2013).
91. Masashi Awai, Atsushi Yamashita, Takahito Shimizu, Toru Kaneko, Yuichi Kobayashi, Hajime Asama: "Development of Mobile Robot System Equipped with Camera and Laser Range Finder Realizing HOG-Based Person Following and Autonomous Returning", *Journal of Robotics and Mechatronics*, vol. 26, no. 1, pp. 68-77 (2014).
92. Daisuke Chugo, Kuniaki Kawabata, Hayato Kaetsu, Hajime Asama, Taketoshi Mishima: "Terrain-Surface Estimation from Body Configurations of Passive Linkages", *International Journal of Advanced Robotic Systems*, vol.11, no.12, pp. 1-13 (2014).
93. Qi An, Yuki Ishikawa, Junki Nakagawa, Hiroyuki Oka, Hiroshi Yamakawa, Atsushi Yamashita, Hajime Asama: "Measurement of Just Noticeable Difference of Hip Joint for Implementation of Self-efficacy: In Active and Passive Sensation and in Different Speed", *Advanced Robotics*, vol. 28, no. 7, pp. 505-511 (2014).
94. Kazuhiro Chayama, Akira Fujioka, Kenji Kawashima, Hiroshi Yamamoto, Yasushi Nitta, Chikao Ueki, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Technology of Unmanned Construction System in Japan", *Journal of Robotics and Mechatronics*, Vol. 26, No. 4, pp. 403-417 (2014).
95. Junki Nakagawa, Qi An, Yuki Ishikawa, Hiroyuki Oka, Kaoru Takakusaki, Hiroshi Yamakawa, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Analysis of Human Motor Skill in Dart Throwing Motion at Different Distance", *SICE Journal of Control, Measurement, and System Integration*, Vol. 8, No. 1, pp. 79-85 (2015).
96. Yonghoon Ji, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "RGB-D SLAM Using Vanishing Point and Door Plate Information in Corridor Environment", *Intelligent Service Robotics*, Vol. 8, No. 2, pp. 105-114 (2015). [doi:10.1007/s11370-015-0166-1]
97. Wen Wen, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "The Sense of Agency during Continuous Action: Performance is More Important than Action-Feedback Association", *PLoS ONE*, Vol. 10, No. 4, e0125226, pp. 1-16 (2015). [doi:10.1371/journal.pone.0125226]
98. Jonghoon Im, Hiromitsu Fujii, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Correction of Over and Under Exposure Images Using Multiple Lighting System", *E-Journal of Advanced Maintenance*, vol. 7, no. 1, pp. 50-58 (2015).
99. Wen Wen, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "The Influence of Action-Outcome Delay and Arousal on Sense of Agency and the Intentional Binding Effect", *Consciousness and Cognition*, Vol. 36, pp. 87-95 (2015). [doi:10.1016/j.concog.2015.06.004]
100. Wen Wen, Atsushi Yamashita, Hajime Asama: "The Influence of Goals on Sense of Control", *Consciousness and Cognition*, Vol.37, pp.83-90 (2015). [doi:10.1016/j.concog.2015.08.012]
101. Akira Murata, Wen Wen, Hajime Asama: "The body and objects represented in the ventral stream of the parieto-premotor network", *Neuroscience Research*, Vol. 104, pp. 4-15 (2015). [doi: 10.1016/j.neures.2015.10.010]
102. Daiki Kawakami, Kaito Makino, Yuichi Kobayashi, Toru Kaneko, Atsushi Yamashita, Hajime Asama: "Projector Camera System Presenting Color Information for the Color Vision Deficient", *Journal of Advanced Computational Intelligence and Intelligent Informatics*, Vol.20, No.1, pp.26-32 (2016).
103. Wen Wen, Atsushi Yamashita, Hajime Asama: "Divided Attention and Processes Underlying Sense of Agency", *Frontiers in Psychology*, section Consciousness Research, Vol.7, No.35, pp.1-8, Jan. (2016). [doi:10.3389/fpsyg.2016.00035]

104. 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, No.329, pp.1-10 (2016). [doi:10.3389/fnhum.2016.00329]
105. Rin Minohara, Wen Wen, Shunsuke Hamasaki, Takaki Maeda, Motoichiro Kato, Hiroshi Yamakawa, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Strength of Intentional Effort Enhances the Sense of Agency", *Frontiers in Psychology*, Vol.7, No.1165, pp.1-5 (2016). [doi:10.3389/fpsyg.2016.01165]
106. Yonghoon Ji, Atsushi Yamashita and Hajime Asama, "Indoor Positioning System Based on Camera Sensor Network for Mobile Robot Localization in Indoor Environments", *Journal of Institute of Control, Robotics and Systems*, Vol.22, No.11, pp.952-959 (2016), (in Korean). [doi:10.5302/J.ICROS.2016.16.0079]
107. 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). [doi:10.20485/jsaeijae.7.4_127]
108. 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, No.1-2, pp.40-54 (2017). [doi:10.3389/10.1080/01691864.2016.1238781]
109. Yuki Ishikawa, Qi An, Junki Nakagawa, Hiroyuki Oka, Tetsuro Yasui, Michio Tojima, Haruhi Inokuchi, Nobuhiko Haga, Hiroshi Yamakawa, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Gait Analysis of Patients with Knee Osteoarthritis by Using Elevation Angle: Comparison of the Planar Law and Analysis of Angular Difference in the Approximate Plane", *Advanced Robotics*, Vol.31, No.1-2, pp.68-79 (2017). [doi:10.3389/10.1080/01691864.2016.1229217]
110. Yonghoon Ji, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Automatic Calibration of Camera Sensor Networks Based on 3D Texture Map Information", *Robotics and Autonomous Systems*, Vol.87, pp.313-328 (2017). [doi:10.1016/j.robot.2016.09.015]
111. Shinji Kawatsuma, Ryuji Mimura, Hajime Asama, "Unitization for portability of emergency response surveillance robot system: experiences and lessons learned from the deployment of the JAEA-3 emergency response robot at the Fukushima Daiichi Nuclear Power Plants", *ROBOMECH Journal*, Vol. 4, No. 6, pp. 1-7 (2017). [doi:10.1186/s40648-017-0073-7]
112. 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). [doi:10.1109/LRA.2017.2660543]
113. 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).
114. Jun Younes Louhi Kasahara, Hiromitsu Fujii, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Unsupervised Learning Approach to Automation of Hammering Test Using Topological Information", *ROBOMECH Journal*, Vol. 4, 13, pp. 1-10 (2017). [doi:10.1186/s40648-017-0081-7]
115. Wen Wen, Daisuke Tomoi, Hiroshi Yamakawa, Shunsuke Hamasaki, Kaoru Takakusaki, Qi An, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Continuous Estimation of Stress Using Physiological Signals during a Car Race", *Psychology*, Vol. 8, pp. 978-986 (2017). [doi:10.4236/psych.2017.87064]
116. Sarthak Pathak, Alessandro Moro, Hiromitsu Fujii, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Spherical Video Stabilization by Estimating Rotation from Dense Optical Flow Fields", *Journal of Robotics and Mechatronics*, Vol. 29, No. 3, pp. 566-579 (2017).

- [doi:10.20965/jrm.2017.p0566]
117. Wen Wen, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Measurement of the Perception of Control during Continuous Movement Using Electroencephalography", *Frontiers in Human Neuroscience*, Vol. 11, Article 392, pp. 1-7 (2017). [doi:10.3389/fnhum.2017.00392]
 118. Wen Wen, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "The Influence of Performance on Action-Effect Integration in Sense of Agency", *Consciousness and Cognition*, Vol. 53, pp. 89-98 (2017). [doi:10.1016/j.concog.2017.06.008]
 119. 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).
 120. Sarthak Pathak, Alessandro Moro, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Optical Flow-based Epipolar Estimation of Spherical Image Pairs for 3D Reconstruction", *SICE Journal of Control, Measurement, and System Integration*, Vol. 10, No. 5, pp. 476-485 (2017). [doi:10.9746/jcmsi.10.476]
 121. 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, Sep. 2016. [doi:10.21535/jias.v3i3.934]
 122. Binbin Xu, Sarthak Pathak, Hiromitsu Fujii, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Spatio-temporal Video Completion in Spherical Image Sequences", *IEEE Robotics and Automation Letters*, Vol. 2, No. 4, pp. 2032-2039 (2017). [doi:10.1109/LRA.2017.2718106]
 123. 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). [doi:10.20965/jaciii.2017.p1161]
 124. 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). [doi:10.20485/jsaeijae.9.1_31]
 125. Angela Faragasso, João Bimbo, Agostino Stilli, Helge Arne Wurdemann, Kaspar Althoefer and Hajime Asama: "Real-Time Vision-Based Stiffness Mapping ", *Sensors*, Vol. 18, No. 5, pp. 1347-1359 (2018). [doi:10.3390/s18051347]
 126. Renato Miyagusuku, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Precise and Accurate Wireless Signal Strength Mappings Using Gaussian Processes and Path Loss Models", *Robotics and Autonomous Systems*, Vol. 103, pp. 134-150 (2018). [doi:10.1016/j.robot.2018.02.011]
 127. Yusuke Tamura, Soichiro Morishita, and 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, July (2018). [doi:10.20965/ijat.2018.p0492]
 128. Hiroki Kogami, Qi An, Ningjia Yang, Hiroshi Yamakawa, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita, Hajime Asama, Shingo Shimoda, Hiroshi Yamasaki, Matti Itkonen, Fady Alnajjar, Noriaki Hattori, Makoto Kinomoto, Kouji 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). [doi:10.1109/LRA.2018.2811050]
 129. Jun Younes Louhi Kasahara, Hiromitsu Fujii, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Fuzzy Clustering of Spatially Relevant Acoustic Data for Defect Detection", *IEEE Robotics and Automation Letters*, Vol. 3, No. 3, pp. 2616-2623 (2018). [doi:10.1109/LRA.2018.2820178]
 130. Qi An, Junki Nakagawa, Junko Yasuda, Wen Wen, Hiroshi Yamakawa, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Skill Extraction from Nursing Care Service using Sliding Sheet", *International Journal of Automation Technology*, Vol. 12, No. 4, pp. 533-541 (2018). [doi:10.20965/ijat.2018.p0533]
 131. 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*, Vol. 8, Article number 11865 (2018). [doi:10.1038/s41598-018-30410-z]
132. Akira Shibata, Yukari Okumura, Hiromitsu Fujii, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Refraction-based Bundle Adjustment for Scale Reconstructible Structure from Motion", *Journal of Robotics and Mechatronics*, Vol. 30, No. 4, pp. 660-670 (2018). [doi:10.20965/jrm.2018.p0660]
133. Xiaorui Qiao, Yonghoon Ji, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Visibility Enhancement for Underwater Robot based on an Improved Underwater Light Model", *Journal of Robotics and Mechatronics*, Vol. 30, No. 5, pp. 781-790 (2018). [doi:10.20965/jrm.2018.p0781]
134. 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). [doi:10.20485/jsaeijae.9.4_282]
135. 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). [doi:10.1109/TII.2018.2870662]
136. 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*, Article 1042, pp. 1-12 (2019). [doi:10.3389/fnins.2018.01042]
137. 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). [doi:10.20965/ijat.2019.p0271]
138. Shunsuke Hamasaki, Qi An, Wen Wen, Yusuke Tamura, Hiroshi Yamakawa, Satoshi Unenaka, Satoshi Shibuya, Yukari Ohki, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Changes in Body Representation of the Human Upper Limb as a Function of Movement and Visual Hand Position", *Journal of Advanced Computational Intelligence and Intelligent Informatics*, Vol. 23, No. 2, pp. 196-208 (2019). [doi:10.20965/jaciii.2019.p0196]
139. Renato Miyagusuku, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Data Information Fusion from Multiple Access Points for WiFi-based Self-localization", *IEEE Robotics and Automation Letters*, Vol. 4, No. 2, pp. 269-276, April 2019. [doi:10.1109/LRA.2018.2885583]
140. Hiroshi Higuchi, Hiromitsu Fujii, Atsushi Taniguchi, Masahiro Watanabe, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "3D Measurement of Large Structure by Multiple Cameras and a Ring Laser", *Journal of Robotics and Mechatronics*, Vol. 31, No. 2, pp. 251-262, April 2019. [doi:10.20965/jrm.2019.p0251]
141. Masataka Fuchida, Shota Chikushi, Alessandro Moro, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Arbitrary Viewpoint Visualization for Teleoperation of Disaster Response Robots", *Journal of Advanced Simulation in Science and Engineering*, Vol. 6, No. 1, pp. 249-259, May 2019. [doi:10.15748/jasse.6.249]
142. Hiroshi Yamasaki, Qi An, Makoto Kinomoto, Koji Takahashi, Takanori Fujii, Hiroki Kogami, Ningjia Yang, Hiroshi Yamakawa, Yusuke Tamura, Matti Itkonen, Moeka Sonoo, Fady Alnajjar, Atsushi Yamashita, Hironori Otomune, Noriaki Hattori, Hajime Asama, Ichiro Miyai, and Shing Shimoda, "Organization of Functional Modularity in Sitting Balance Response and Gait Performance after Stroke", *Clinical Biomechanics*, vol. 67, pp. 61-69 (2019). [doi:10.1016/j.clinbiomech.2019.04.022]
143. Xiaorui Qiao, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Underwater Structure from Motion for Cameras under Refractive Surfaces", *Journal of Robotics and Mechatronics*, Vol. 31, No. 4, pp. 603-611, August 2019. [doi:10.20965/jrm.2019.p0603]

144. 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, September 2019. [doi:10.1080/01691864.2019.1635910]
145. Hanwool Woo, Yonghoon Ji, Yusuke Tamura, Yasuhide Kuroda, Takashi Sugano, Yasunori Yamamoto, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Lane-Change Detection Based on Individual Driving Style", *Advanced Robotics*, Vol. 33, No. 20, pp. 1087-1098, October 2019. [doi:10.1080/01691864.2019.1659179]
146. Ningjia Yang, Qi An, Hiroki Kogami, Hiroshi Yamakawa, Yusuke Tamura, Kouji Takahashi, Makoto Kinomoto, Hiroshi Yamasaki, Matti Itkonen, Fady Sshibata-Alnajjar, Shingo Shimoda, Noriaki Hattori, Takanori Fujii, Hironori Otomune, Ichiro Miyai, Atsushi Yamashita and 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, October 2019. [doi:10.1109/TNSRE.2019.2939193]
147. 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, pp. 150306-150317, December 2019. [doi:10.1109/ACCESS.2019.2947195]
148. Hanwool Woo, Hirokazu Madokoro, Kazuhito Sato, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Advanced Adaptive Cruise Control Based on Operation Characteristic Estimation and Trajectory Prediction", *Applied Sciences*, Vol. 9, No. 22, 4875, pp. 1-18, November 2019. [doi:10.3390/app9224875]
149. Wen Wen, Yoshihiro Kuroki and Hajime Asama: "The sense of agency in driving automation", *Frontiers in Psychology*, Vol. 10, Art. 2691, pp. 1-12, December 2019. [doi: 10.3389/fpsyg.2019.02691]
150. Jun Younes Louhi Kasahara, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Acoustic Inspection of Concrete Structures Using Active Weak Supervision and Visual Information", *Sensors*, Vol. 20, No. 3, 629, pp. 1-15, January 2020. [doi:10.3390/s20030629]
151. Dabae Kim, Sarthak Pathak, Alessandro Moro, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "SelfSphNet: Motion Estimation of a Spherical Camera via Self-Supervised Learning", *IEEE Access*, Vol. 8, pp. 41847-41859, March 2020. [doi:10.1109/ACCESS.2020.2977109]
152. Ren Komatsu, Hiromitsu Fujii, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita and 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, March 2020. [doi:10.1186/s40648-020-00163-4]
153. Ningjia Yang, Qi An, Hiroki Kogami, Kazunori Yoshida, Hiroshi Yamakawa, Yusuke Tamura, Shingo Shimoda, Hiroshi Yamasaki, Moeka Sonoo, Matti Itkonen, Fady Alnajjar, Noriaki Hattori, Makoto Kinomoto, Kouji Takahashi, 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, April 2020. [doi:10.1109/LRA.2020.2969942]
154. 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, April 2020. [doi:10.1109/LRA.2020.2970570]
155. Wen Wen, Hiroshi Shibata, Ryu Ohata, Atsushi Yamashita, Hajime Asama and Hiroshi Imamizu: "The Active Sensing of Control Difference", *iScience*, 2020. [doi:10.1016/j.isci.2020.101112]
156. Hanwool Woo, Mizuki Sugimoto, Hirokazu Madokoro, Kazuhito Sato, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Goal Estimation of Mandatory Lane Changes Based on Interaction Between Drivers", *Applied Sciences*, Vol. 10, No. 9, 3289, pp. 1-12, May 2020.

- [doi:10.3390/app10093289]
157. Irem Uygur, Renato Miyagusuku, Sarthak Pathak, Alessandro Moro, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Robust and Efficient Indoor Localization Using Sparse Semantic Information by a Spherical Camera", *Sensors*, Vol. 20, No. 15, 4128, pp. 1-20, August 2020. [doi:doi:10.3390/s20154128]
 158. Wen Wen, Naoto Shimazaki, Ryu Ohata, Atsushi Yamashita, Hajime Asama and Hiroshi Imamizu: "Categorical Perception of Control", *eNeuro*, Vol. 7, No. 5, pp. 1-11, September/October 2020. [doi:10.1523/ENEURO.0258-20.2020]
 159. Stefano Massaroli, Federico Califano, Angela Faragasso, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "On the Extinction-Free Stabilization of Predator-Prey Dynamics", *IEEE Control Systems Letters*, Vol. 4, No. 4, pp. 964-969, October 2020. [doi:10.1109/LCSYS.2020.2997741]
 160. Yusheng Wang, Yonghoon Ji, Dingyu Liu, Yusuke Tamura, Hiroshi Tsuchiya, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "ACMarker: Acoustic Camera-based Fiducial Marker System in Underwater Environment", *IEEE Robotics and Automation Letters*, Vol. 5, No. 4, pp. 5018-5025, October 2020. [doi:10.1109/LRA.2020.3005375]
 161. Jun Jiang, Renato Miyagusuku, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Online Glass Confidence Map Building Using Laser Rangefinder for Mobile Robots", *Advanced Robotics*, Vol. 34, 2020. [doi:10.1080/01691864.2020.1819873]
 162. Tatsuki Nagano, Ryosuke Yajima, Shunsuke Hamasaki, Keiji Nagatani, Alessandro Moro, Hiroyuki Okamoto, Genki Yamauchi, Takeshi Hashimoto, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Arbitrary Viewpoint Visualization for Teleoperated Hydraulic Excavators", *Journal of Robotics and Mechatronics*, Vol. 32, No. 6, December 2020.
 163. Yusheng Wang, Yonghoon Ji, Hanwool Woo, Yusuke Tamura, Hiroshi Tsuchiya, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Acoustic Camera-based Pose Graph SLAM for Dense 3D Mapping in Underwater Environments", *IEEE Journal of Oceanic Engineering*, 2021. (In printing)
 164. Dabae Kim, Sarthak Pathak, Alessandro Moro, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Self-Supervised Optical Flow Derotation Network for Rotation Estimation of a Spherical Camera", *Advanced Robotics*, Vol. 35, 2021. (In printing)

査読つき学術論文（雑誌，単行本）

和文誌

1. 福田敏男，長谷川 修，浅間 一，長棟輝行，遠藤 勲：“画像処理エキスパートシステムによるマイクロ・キャリア上動物細胞の視覚認識・計測法”，日本機械学会論文集（C編），vol. 56, no. 523, pp. 700-708 (1990).
2. 福田敏男，川内陽志生，マーチン・ブス，浅間 一：“動的再構成可能ロボットシステムに関する研究（第3報，セル構造化ロボット”CEBOT”の認識，通信システム）”，日本機械学会論文集（C編），vol. 56, no. 523, pp. 709-716 (1990).
3. 福田敏男，川内陽志生，浅間 一：“動的再構成可能ロボットシステムに関する研究（第4報，分散知能システムとしての Cellular Robotics (CEBOT)の通信量と知識量による解析と評価）”，日本機械学会論文集（C編），vol. 56, no. 532, pp. 3311-3318 (1990).
4. 浅間 一，長棟輝行，遠藤 勲，平田 誠，平田 彰：“発酵プロセス診断用エキスパートシステムの開発”，化学工学論文集，vol. 17, no. 3, pp. 579-585 (1991).
5. 福田敏男，塩谷成敏，新井史人，浅間 一，長棟輝行，遠藤 勲：“画像処理エキスパートシステムによるマイクロ・キャリア上動物細胞の視覚認識・計測法（第2報，ファジィ推論による認識精度向上と輪郭線追跡ビーズ認識による処理の高速化）”，日本機械学会論文集（C編），vol. 57, no. 535, pp. 826-832 (1991).
6. 福田敏男，小野耕一，川内陽志生，薛 国慶，新井史人，浅間 一，大森弘亨，遠藤 勲：“動的再構成可能ロボットシステムに関する研究（第5報，ロボットの自己組織化エンドエフェクタの概念とその機構と制御に関する研究）”，日本機械学会論文集（C編），vol. 57, no. 130, pp. 1302-1309 (1991).
7. 福田敏男，石上英之，新井史人，浅間 一，長棟輝行，遠藤 勲：“画像処理エキスパートシステムによるマイクロ・キャリア上動物細胞の視覚認識・計測法（第3報，ニューラルネットワークを用いた不定形重複細胞群の認識）”，日本機械学会論文集（C編），vol. 57, no. 544, pp. 3847-3854 (1991).
8. 石田慶樹，浅間 一，尾崎功一，松元明弘，遠藤 勲：“自律分散型ロボットシステムのための通信機能の設計と通信シミュレータの開発”，日本ロボット学会誌，vol. 10, no. 4, pp. 544-551 (1992).
9. 浅間 一，尾崎功一，松元明弘，石田慶樹，遠藤 勲：“通信を用いた分散的管理に基づく複数の自律型ロボットの協調的作業分担決定手法”，日本ロボット学会誌，vol. 10, no. 7, pp. 955-963 (1992).
10. 福田敏男，薛 国慶，新井史人，浅間 一：“双腕マニピュレータによる自己組織化マニピュレータの組立作業”，電気学会論文誌（D編），vol. 113, no. 5, pp. 647-653 (1993).
11. 大隅 久，新井民夫，浅間 一：“3本のワイヤを有する7自由度クレーンの開発（第1報）～クレーンの逆運動学～”，精密工学会誌，vol. 59, no. 5, pp. 767-772 (1993).
12. 福田敏男，薛 国慶，新井史人，小菅一弘，浅間 一，大森弘亨，遠藤 勲，嘉悦早人：“動的再構成可能ロボットシステムに関する研究（第14報，視覚と力のアクティブセンシングを用いた自己組織化マニピュレータの組立作業誤差修正）”，日本機械学会論文集（C編），vol. 59, no. 565, pp. 2788-2795 (1993).
13. 大隅 久，新井民夫，藤平雅信，山口博明，浅間 一，嘉悦早人，浦井輝夫：“3本のワイヤを有する7自由度クレーンの開発（第2報）～懸垂物の振動制御～”，精密工学会誌，vol. 59, no. 12, pp. 2061-2066 (1993).
14. 薛 国慶，福田敏男，新井史人，浅間 一，嘉悦早人，遠藤 勲：“動的再構成可能ロボットシステムに関する研究（第19報，2本のガイドを有する新型セルの組立作業）”，日本機械学会論文集（C編），vol. 61, no. 582, pp. 647-655 (1995).

15. 琴坂信哉, 高田祥三, 幸田武久, 浅間 一, 平岡弘之, 松元明弘, 遠藤 勲:” 作業達成確率によるロボットアームの信頼性評価”, 精密工学会誌, vol. 61, no. 5, pp. 717-721 (1995).
16. 尾崎功一, 浅間 一, 石田慶樹, 横田和隆, 松元明弘, 嘉悦早人, 遠藤 勲:” 自律分散型ロボットシステムにおける通信を用いた協調チーム編成手法の開発と評価”, 日本機械学会論文集 (C編), vol. 61, no. 587, pp. 3039-3044 (1995).
17. 尾崎功一, 浅間 一, 石田慶樹, 松元明弘, 遠藤 勲:” 自律分散型ロボットシステムのための無線通信システムの開発”, 精密工学会誌, vol. 61, no. 8, pp. 1136-1140 (1995).
18. 琴坂信哉, 浅間 一, 高田祥三, 平岡弘之, 幸田武久, 松元明弘, 遠藤 勲:” 動作性を用いた作業適応性評価に基づくマニピュレータ機構の設計”, 精密工学会誌, vol. 61, no. 9, pp. 1265-1269 (1995).
19. 浅間 一, 佐藤雅俊, 嘉悦早人, 尾崎功一, 松元明弘, 遠藤 勲:” 3自由度独立駆動型全方向移動ロボットの開発”, 日本ロボット学会誌, vol. 14, no. 2, pp. 249-254 (1996).
20. 薛 国慶, 福田敏男, 浅間 一:” 動的再構成可能ロボットシステムに関する研究 (第24報, 隠れマルコフモデルを用いた Dual-Peg-in-Hole 作業のスキルの抽出)”, 日本機械学会論文集 (C編), vol. 62, no. 597, pp. 1896-1904 (1996).
21. 尾崎功一, 浅間 一, 石田慶樹, 松元明弘, 遠藤 勲:” 通信を用いた複数自律ロボットの相互衝突回避”, 日本ロボット学会誌, vol. 14, no. 7, pp. 961-967 (1996).
22. 鈴木昭二, 新井義和, 琴坂信哉, 浅間 一, 嘉悦早人, 遠藤 勲:” マルチ移動ロボット環境における衝突回避のための局所的な通信を利用したセンサシステムの開発”, 日本機械学会論文集 (C編), vol. 62, no. 602, pp. 3752-3758 (1996).
23. 鈴木 剛, 横田和隆, 浅間 一, 嘉悦早人, 遠藤 勲:” ヒューマン・インタフェースのための通信による群ロボットのモニタリング手法”, 日本機械学会論文集, vol. 62, no. 602, pp. 3759-3765 (1996).
24. 大隅 久, 新井民夫, 浅間 一, 嘉悦早人, 杉原理美, 橋本学治:” 3本のワイヤを有する7自由度クレーンとロボットの協調制御システム”, 日本機械学会論文集 (C編), vol. 63, no. 609, pp. 1649-1655 (1997).
25. 琴坂信哉, 浅間 一, 嘉悦早人, 遠藤 勲:” 機能適応型マニピュレータ Fun-ARM における耐故障制御”, 日本機械学会論文集 (C編), vol. 63, no. 609, pp. 1671-1678 (1997).
26. 幸田武久, 井上紘一, 高田祥三, 浅間 一, 平岡弘之, 松元明弘:” システム挙動モデルに基づく故障影響度解析~ボンドグラフによるアプローチ~”, 日本設備管理学会誌, vol. 9, no. 1, pp. 19-25 (1997).
27. 浅間 一, 佐藤雅俊, 後藤伸之, 嘉悦早人, 松元明弘, 遠藤 勲:” 2台の自律移動ロボットの相互ハンドリングによる協調搬送”, 日本ロボット学会誌, vol. 15, no. 7, pp. 1043-1049 (1997).
28. 新井義和, 藤井輝夫, 浅間 一, 藤田隆則, 嘉悦早人, 遠藤 勲:” 環境埋め込み情報に基づく自律移動ロボットの自己位置同定”, 日本機械学会論文集 (C編), vol. 64, no. 619, pp. 945-950 (1998).
29. 川端邦明, 石川達也, 浅間 一, 嘉悦早人, 遠藤 勲:” 知的データキャリアを利用した移動ロボットの自律的遠隔操作”, 電気学会論文誌 (C編), vol. 118, no. 11, pp. 1639-1645 (1998).
30. 藤井輝夫, 浅間 一, 倉林大輔, 嘉悦早人, 遠藤 勲:” 知的データキャリアによる群ロボットの機能創発”, 日本ロボット学会誌, vol. 17, no. 6, pp. 848-854 (1999).
31. 倉林大輔, 小西克己, 浅間 一:” 環境中の局所的誘導情報に対する自律移動ロボットの繰り返し搬送の作業効率評価”, 計測自動制御学会論文集, vol. 35, no. 9, pp.

- 1213-1219 (1999).
32. 倉林大輔, 浅間 一, 嘉悦早人, 遠藤 勲, 新井民夫:” 知的データキャリアを用いた誘導情報の自律的獲得による自律分散型ロボットの繰り返し搬送作業”, 日本機械学会論文集 (C編), vol. 65, no. 640, pp. 4744-4749 (1999).
 33. 季 春艶, 朝廣雄一, 山下雅史, 鈴木一郎, 浅間 一:” 移動ロボットによる長尺物運搬問題に対する分類アルゴリズム”, 数理解析研究所講究録, no. 1093, pp. 242-247 (1999).
 34. 鈴木 剛, 先野嘉人, 中嶋幹男, 藤井輝夫, 浅間 一, 佐藤一省, 遠藤 勲:” 協調的判断に基づくバイオプロセスの異常診断・操作システムの開発”, 精密工学会誌, vol. 66, no. 5, pp. 806-810 (2000).
 35. 宮田なつき, 太田 順, 新井民夫, 浅間 一:” 群ロボットによる異種作業割り付け型協調搬送”, 電気学会論文誌 (C編), vol. 120, no. 5, pp. 634-640 (2000).
 36. 小西克巳, 倉林大輔, 浅間 一, 新 誠一:” 自律移動ロボットの動作環境整備のための分散型情報管理システムの配置設計”, 電気学会論文誌 (C編), vol. 120, no. 5, pp. 641-647 (2000).
 37. 鈴木 剛, 関根 武, 藤井輝夫, 浅間 一, 遠藤 勲:” 仮想世界を利用した移動ロボットの遠隔操作システムの開発”, 電気学会論文誌 (C編), vol. 120, no. 5, pp. 662-667 (2000).
 38. 鈴木 剛, 先野嘉人, 藤井輝夫, 浅間 一, 遠藤 勲:” 群ロボットの作業分担のための適応スケジューリングシステムの開発”, 精密工学会誌, vol. 66, no. 10, pp. 1543-1547 (2000).
 39. 新井義和, 藤井輝夫, 浅間 一, 鈴木昭二, 嘉悦早人, 遠藤 勲:” 群ロボット環境における局所的通信に基づく衝突回避”, 日本ロボット学会誌, vol. 19, no. 1, pp. 45-58 (2001).
 40. 山下 淳, 太田 順, 河野 功, 福地正樹, 新井民夫, 浅間 一:” 複数移動ロボットによる協調物体搬送計画”, 電気学会論文誌 (C編), vol. 121, no. 3, pp. 549-556 (2001).
 41. 川端邦明, 石川達也, 藤井輝夫, 浅間 一, 遠藤 勲:” 見え様を用いた移動ロボットの行動獲得”, 電気学会論文誌 (C編), vol. 121, no. 4, pp. 762-768 (2001).
 42. 平田泰久, 小菅一弘, 浅間 一, 嘉悦早人, 川端邦明:” 複数移動ロボットによる大型物体の協調ハンドリング”, 日本機械学会論文集 (C編), vol. 67, no. 656, pp. 1077-1084 (2001).
 43. 國光 智, 浅間 一, 川端邦明:” コンテナクレーン自動化のための画像を用いたコンテナ相対位置測定”, 電気学会論文誌 (C編), vol. 121, no. 5, pp. 882-891 (2001).
 44. 翁 信之介, 川端邦明, 藤井輝夫, 國井康晴, 浅間 一, 遠藤 勲:” 内界センサ情報に基づいた移動ロボットの自己診断システム”, 日本ロボット学会誌, vol. 19, no. 4, pp. 535-541 (2001).
 45. 山下 淳, 福地正樹, 太田 順, 新井民夫, 浅間 一:” 移動ロボット群による大型物体搬送計画”, 日本機械学会論文集 (C編), vol. 68, no. 665, pp. 165-172 (2002).
 46. 平田泰久, 初雁卓郎, 小菅一弘, 浅間 一, 嘉悦早人, 川端邦明:” 人間と複数の分散型ロボットヘルパーとの協調による単一物体の搬送”, 日本機械学会論文集 (C編), vol. 68, no. 668, pp. 1207-1214 (2002).
 47. 久米洋平, 平田泰久, 小菅一弘, 浅間 一, 嘉悦早人, 川端 邦明:” 力センサを用いない複数移動ロボットによる物体の協調搬送”, 日本機械学会論文集(C編), vol. 68, no. 673, pp. 179-185 (2002).
 48. 市川圭輔, Trevai Chomchana, 太田 順, 湯浅秀男, 深澤佑介, 新井民夫, 浅間 一:” グラフ上の反応拡散方程式を用いた環境探索経路計画”, 計測自動制御学会論文集, vol. 38, no. 11, pp. 996-1002 (2002).

49. 平田 泰久, 小菅 一弘, 浅間 一, 嘉悦 早人, 川端 邦明: “ロボット間の幾何学的関係を必要とせず物体の搬送を実現する複数移動ロボットの分散協調制御”, 日本機械学会論文集(C編), vol. 69, no. 677, pp. 204-211 (2002).
50. 山下 淳, 浅間 一, 新井民夫, 太田 順, 金子 透: “ロボットの移動機構に関する研究動向”, 日本ロボット学会誌, vol. 21, no. 3, pp. 58-68 (2003).
51. 平田泰久, 小菅一弘, 浅間 一, 嘉悦早人, 川端邦明: “キャスタ特性を有した複数の人間協調型移動ロボット(DR Helper)と人間との協調による単一物体の搬送究”, 日本ロボット学会誌, vol. 21, no. 7, pp. 80-88 (2003).
52. 深澤佑介, Trevai CHOMCHANA, 太田 順, 湯浅秀男, 新井民夫, 浅間 一: “格子点配置を用いた自立移動ロボットによる環境掃引経路計画”, 計測自動制御学会論文集, vol. 39, no. 11, pp. 1054-1060 (2003).
53. 國光 智, 浅間 一, 川端邦明, 三島健稔, 浅間 一: “2値エッジ映像のテンプレートによる屋外環境下にある対象物の検出”, 電気学会論文集C, vol. 124, no. 2, pp. 480-488 (2004).
54. 平田泰久, 小菅一弘, 浅間 一, 嘉悦早人, 川端邦明: “人間と複数の移動ロボットによる大型物体のハンドリング”, 日本機械学会論文集 (C編), vol. 70, no. 691, pp. 759-765 (2004).
55. 國光 智, 浅間 一, 川端邦明, 三島健稔: “部分と全体のマッチングによる屋外環境下における対象物の検出”, 電気学会論文誌 C(電子・情報・システム部門誌), Vol.125, No.1, pp. 57-66 (2005).
56. 川端邦明, 土居 円, 中後大輔, 嘉悦早人, 浅間 一: “局所情報管理デバイスを用いた車両制御システム”, 設計工学, Vol.41, No.2, pp.102-106 (2006).
57. 川端邦明, 羽田靖史, 嘉悦早人, 浅間 一: “被災者探索のための知的データキャリアの設計・開発”, 設計工学, Vol.42, No.10, pp. 589-594 (2007).
58. 中後大輔, 川端邦明, 嘉悦早人, 浅間 一, 三島健稔: “パッシブリンク機構を有する車輪式移動機構の性能向上”, 設計工学, Vol.43, No.11, pp. 625-632 (2008).
59. 中村真理, 浅間 一: “進化計算による蟻コロニーモデルの自動設計”, 情報処理学会論文誌・数理モデル化と応用 (TOM22), Vol.2, No.1, pp. 47-56 (2009).
60. 森下壮一郎, 横田秀夫, 橋口博樹, 浅間 一, 姫野龍太郎, 三島健稔: “多重蛍光の定量的分析のための独立成分分析による線形性評価に関する研究”, 電子情報通信学会論文誌, Vol.J92-D, No.6, pp. 934-943 (2009).
61. 中村真理, 浅間 一: “Ant-like robot への反応拡散機構の導入”, コンピュータソフトウェア, Vol. 28, No. 1, pp. 116-126 (2011).
62. 川端邦明, 藤井 喬, 鈴木 剛, 青沼仁志, 太田 順, 浅間 一: “相互作用効果ダイナミクスを持つ行動切り替えモデルによるマルチ・エージェント掃引作業”, 日本機械学会誌 (C編), vol. 78, no. 792, pp. 3028--3032 (2012).
63. 増山岳人, 山下 淳, 浅間 一: “変換不変性を用いた経験の抽象化と内発的動機づけに基づく強化学習”, 日本機械学会誌 (C編), vol. 79, no. 798, pp. 289-303 (2013).
64. 陳 俊甫, 余 錦華, 橋本洋志, 浅間 一: “サービスのグローバル展開に関する一考察—中国のホテル接客サービスにみる文化的影響を中心に—”, 研究技術計画, 研究・技術計画学会, vol. 27, no. 1/2, pp. 84-98, (2013).
65. 田村雄介, 濱崎峻資, 山下 淳, 浅間 一: “環境に対応した人間の軌跡予測を用いた移動ロボットの人物回避”, 日本機械学会論文誌 (C編), vol. 79, no. 799, pp. 617-628 (2013).
66. 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).

67. 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).
68. 安 琪, 石川雄己, 船戸徹郎, 青井伸也, 岡 敬之, 山川博司, 山下 淳, 浅間 一: "座面高と速度の異なるヒト起立動作における筋シナジー解析", 計測自動制御学会論文集, vol. 50, no. 8, pp. 560-568 (2014).
69. 藤井浩光, 山下 淳, 浅間 一: "打診検査のためのブースティングを用いた自動状態識別", 精密工学会誌, vol. 80, no. 9, pp. 844-850 (2014).
70. 花谷耕平, 山川博司, 石川雄己, Qi AN, 山下 淳, 浅間 一: "膝関節実形状モデルを用いたヒトの起立動作時の負荷計測システムの開発", 精密工学会誌, vol. 81, no. 1, pp. 99-104 (2015).
71. 伊部直樹, 増山岳人, 山下 淳, 浅間 一: "移動ロボットナビゲーションのための確率的意図を内包する歩行者行動モデルによる譲道行動生成", 日本機械学会論文集, vol. 81, no. 821, 14-00330, pp.1-14 (2015).
72. 佐藤貴亮, 藤井浩光, Alessandro Moro, 杉本和也, 野末 晃, 三村洋一, 小幡克実, 山下 淳, 浅間 一: "無人化施工用俯瞰映像提示システムの開発", 日本機械学会論文集, vol. 81, no. 823, 14-00031, pp. 1-13 (2015).
73. 森下壮一郎, 福田一郎, 新井義和, 山下 淳, 浅間 一: "UHF 帯 RFID を用いた動画像中の人物同定", 精密工学会誌, vol. 81, no. 6, pp. 589-597 (2015).
[doi:10.2493/jjspe.81.589]
74. 辻 琢真, 濱崎峻資, 前田貴記, 加藤元一郎, 岡 敬之, 山川博司, 高草木薫, 山下 淳, 浅間 一: "ラバーハンド錯覚における筋電位及び皮膚電位反応の解析", 計測自動制御学会論文集, vol. 51, no. 6, pp. 440-447 (2015). [doi:10.9746/sicetr.51.440]
75. 森下壮一郎, 渡邊岳大, 川端邦明, 新井義和, 山下 淳, 浅間 一, 三島健稔: "アスベスト定性分析のための多重解像度解析を用いた自動粒子計数", 精密工学会誌, vol. 81, no. 10, pp. 930-935 (2015). [doi:10.2493/jjspe.81.930]
76. 田中佑典, 池 勇勲, 山下 淳, 浅間 一: "移動ロボットの性能に応じた走行可能性推定が可能な不整地に対する走行可能性推定および行動生成手法", 精密工学会誌, vol.81, no.12, pp. 1119-1126 (2015). [doi:10.2493/jjspe.81.1119]
77. 藤井浩光, 杉本和也, 山下 淳, 浅間 一: "遠隔操作ロボットのための複数 RGB-D センサを用いた半隠消映像のオンライン生成", 精密工学会誌, vol.81, no.12, pp. 1185-1192 (2015). [doi:10.2493/jjspe.81.1185]
78. 小松 廉, 藤井浩光, 山下 淳, 浅間 一: "カメラ配置設計による故障時に備えたロボット遠隔操作のための俯瞰映像提示システムの開発", 精密工学会誌, vol. 81, no. 12, pp. 1206-1212 (2015). [doi:10.2493/jjspe.81.1206]
79. Qi An, 柳井香史朗, 中川純希, 温 文, 山川博司, 山下 淳, 浅間 一: "実映像と筋活動の重畳表示によるローイング動作教育システム", 日本機械学会論文集, Vol.82, No.834, 15-00424, pp.1-11 (2016). [doi:10.1299/transjsme.15-00424]
80. 藤井浩光, 山下 淳, 浅間 一: "打音検査のための自動校正機能を備えた自動変状診断アルゴリズム", 日本機械学会論文集, Vol.82, No.834, 15-00426, pp.1-18, (2016).
[doi:10.1299/transjsme.15-00426]
81. 竹内 彰, 藤井浩光, 山下 淳, 田中正行, 片岡龍峰, 三好由純, 奥富正敏, 浅間 一: "魚眼ステレオカメラを用いた全天周時系列画像からのオーロラ 3 次元計測", 日本機械学会論文集, Vol.82, No.834, 15-00428, pp.1-17 (2016).
[doi:10.1299/transjsme.15-00428]
82. 柴田 彬, 藤井浩光, 山下 淳, 浅間 一: "単眼カメラと透明平板による屈折を利用したスケール復元が可能な Structure from Motion", 精密工学会誌, Vol. 82, No. 12, pp. 1045-1053 (2016). [doi:10.2493/jjspe.82.1045]

83. 川妻伸二, 浅間 一: "市販 CPU 等半導体素子を使用したロボットおよび無人建設重機の耐放射線性評価と放射線環境下での管理方法", 日本ロボット学会誌, vol. 34, no. 8, pp. 552-557 (2016). [doi:10.7210/jrsj.34.552]
84. 橘高達也, 藤井浩光, 山下 淳, 浅間 一: "移動可能な RGB-D センサを用いた任意視点からの遮蔽物透視システム", 精密工学会誌, Vol. 83, No. 3, pp. 235-244 (2017). [doi:10.2493/jjspe.83.235]
85. 奥村有加里, 藤井浩光, 山下 淳, 浅間 一: "屈折を利用したスケール復元が可能な計測誤差に頑健な Structure from Motion", 精密工学会誌, Vol. 83, No. 12, pp. 1201-1208 (2017). [doi:10.2493/jjspe.83.1201]
86. 後藤 翼, Sarthak Pathak, 池 勇勳, 藤井浩光, 山下 淳, 浅間 一: "人工物環境における全天球カメラの位置姿勢推定のための直線特徴に基づく 3D-2D マッチング", 精密工学会誌, Vol. 83, No. 12, pp. 1209-1215 (2017). [doi:10.2493/jjspe.83.1209]
87. 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 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). [doi:10.2493/jjspe.83.1216]
88. 樋口 寛, 藤井浩光, 谷口敦史, 渡辺正浩, 山下 淳, 浅間 一: "全周ラインレーザとカメラを用いた大型構造物内部の 3 次元計測", 日本ロボット学会誌, Vol. 37, No. 3, pp. 222-232 (2018). [doi:10.7210/jrsj.36.222]
89. 岩滝 宗一郎, 孫 蔚, 藤井 浩光, 淵田 正隆, アレッサンドロ モロ, 野田 隆司, 久禮 一樹, 中沢 浩一, 吉灘 裕, 山下 淳, 浅間 一: "ブルドーザの位置姿勢変化および周囲危険領域を提示可能な任意視点映像提示", 日本機械学会論文集, Vol. 84, No. 866, 18-00196, pp. 1-17 (2018). [doi:10.1299/transjsme.18-00196]
90. 長野 樹, 藤井 浩光, 橘高 達也, 淵田 正隆, 深瀬 勇太郎, 青木 滋, 鳴海 智博, 山下 淳, 浅間 一: "遠隔操縦建機のための屋外環境における遮蔽物透視システム", 精密工学会誌, Vol. 84, No. 12, pp. 1085-1091 (2018). [doi:10.2493/jjspe.84.1085]
91. 野田 純平, Sarthak Pathak, 藤井 浩光, 山下 淳, 浅間 一: "計測点の信頼度を考慮した全天球ステレオカメラの運動推定", 精密工学会誌, Vol. 85, No. 6, pp. (2019).
92. 岩滝 宗一郎, 淵田 正隆, モロ アレッサンドロ, 野田 隆司, 矢津田 修, 中沢 浩一, 吉灘 裕, 山下 淳, 浅間 一: "レーザレーダと複数のカメラを用いた任意視点映像提示システムのセンサキャリブレーション", 精密工学会誌, Vol. 85, No. 12, pp. 1110-1116, December 2019. [doi:10.2493/jjspe.85.1110]
93. 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, February 2020. [doi:10.2493/jjspe.86.164]
94. 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, March 2020. [doi:10.11351/jsaeronbun.51.304]
95. 岩村 紀与彦, ルイ笠原 純ユネス, モロ アレッサンドロ, 山下 淳, 浅間 一: "アテンション機構を用いたクロップとマスクによるキャプション生成のためのデータ拡張", 精密工学会誌, Vol. 86, No. 11, November 2020. (印刷中)
96. ルイ笠原 純ユネス, 湊 真司, モロ アレッサンドロ, 禹 ハンウル, 山下 淳, 浅間 一: "力センサとカメラのセンサフュージョンに基づいたコンクリート構造物の欠陥検出", 精密工学会誌, Vol. 86, No. 12, December 2020. (印刷中)
97. 陽 東旭, 樋口 寛, Sarthak Pathak, Alessandro Moro, 山下 淳, 浅間 一: "色情報と 3 次元距離情報に基づく全天球カメラの位置姿勢推定 —キーフレーム毎のデプスマップ更新による連続位置姿勢推定—", 精密工学会誌, Vol. 86, No. 12, December 2020.

98. 後藤 拓矢, 中野 宏毅, 山下 淳, 浅間 一: "CT画像における複数スライスを用いた小疾病領域検出", 精密工学会誌, Vol. 86, No. 12, December 2020. (印刷中)
99. 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, December 2020. (印刷中)
100. 山口 恵璃, 樋口 寛, 山下 淳, 浅間 一: "偏光カメラの偏光度と LRF の距離情報を用いたガラス環境対応 SLAM", 精密工学会誌, Vol. 87, No. 1, January 2021. (印刷中)

著書・編書

著書

欧文

1. H. Asama. et. al. (S. Tadokoro ed.): Rescue Robotics, Springer, London (2009).

和文

1. 浅間 一: "知能ロボットの分解作業計画とシステム適用例", 「CAD/CAM の知識支援と CAD エキスパートシステム」, トリケップス社, 東京, pp. 203-218 (1988).
2. 浅間 一: "ロボット間の通信はどうやって行うか", 「自律分散をめざすロボットシステム」(長田 正編著), オーム社, 東京, pp. 31-55 (1995).
3. 浅間 一, 藤井輝夫: "情報は環境にあり", 「知の創発」(伊藤宏司編著), NTT 出版, 東京, pp. 71-86 (2000).
4. 浅間 一: "群ロボットシステム", "マルチエージェント環境", "知識共有", "社会性", 認知科学辞典, 共立出版, 東京, (2002).
5. 浅田 稔, 中村恭之, 高橋泰岳, 出村公成, 浅間 一, 尾崎功一, 松岡 毅, 鈴木英智, 松元明弘, 前田陽一郎: "中型ロボットの基礎技術 -対戦のための協調行動に向けて", 共立出版, pp. 25-32 (2005).
6. 浅間 一, 他: "移動知-適応行動生成のメカニズム (移動知シリーズ第1巻)", オーム社, pp. 1-5, 15-19, 37-45, 223-229 (2010).
7. 浅間 一: "6.1.2 緊急時の医療・介護・福祉に求められるロボット技術", "7.3.4 多様なロボット技術", 「震災後の工学は何をめざすのか」(東京大学大学院工学系研究科編), 内田老鶴圃, pp. 284-291, pp. 349-351 (2012).
8. 浅間 一: "5.4.5 廃炉に向けたロボット開発", 「東日本大震災合同調査報告機械編」(東日本大震災合同調査報告書編集委員会編), 日本機械学会, pp. 231-233 (2013).
9. 浅間 一: "4.2.1 基本技術領域 (3)通信・ネットワーク", "5.1.1 市場 (6)原子力分野におけるロボット技術のニーズと市場", "5.1.2 技術 (6)原子力分野におけるロボット技術の現状", "5.2 フィールドロボット普及に関する課題と目指す姿 (6)原子力分野におけるロボット技術の今後の取り組みと将来課題", NEDO ロボット白書 2014, 独立行政法人新エネルギー・産業技術総合開発機構, pp. 4-41-43, pp. 5-18-20, pp. 5-29-30, pp. 5-41-42 (2014).
10. 浅間 一: "5.2 サービスロボティクス", 「人工物工学入門」(藤田豊久, 太田 順編), 東大出版会, pp. 128-146 (2015).
11. 浅間 一: "13-b 原子力発電所におけるロボット", "13-13 身体性と環境 (菅野重樹と共著)", 「人工知能学大事典」(人工知能学会編), 共立出版, p. 1028, pp. 1042-1044, 7月(2017).
12. 浅間 一: "第6章 eラーニングを通じた「経験価値」の共創 (6.1 技能教育サービスの特性分析と体系化)", サービスロジーへの招待 価値創造によるサービス・イノベーション, 村上輝康・新井民夫・JST 社会技術研究開発センター 編著, 東京大学出版会, pp. 117-122, 6月(2017).
13. 浅間 一: "第30章 災害対応支援", 「ロボット制御学ハンドブック」(松野文俊, 大須賀公一, 松原 仁, 野田五十樹, 稲見昌彦編), 近代科学社, pp. 907-927, 12月(2017).
14. 齋藤 泉, 浅間 一, 入江 徹: "ロボットは人間に代われるか? 介護と廃炉の現場から見えたもの", 「AI・ロボット・生命・宇宙… 科学技術のフロントランナーがいま挑戦していること」(川口淳一郎監修), 秀和システム, pp. 67-94, 10月(2017).
15. 浅間 一: "1.1 身体認知のシステム科学", 「身体性システムとリハビリテーションの科学2身体認知」(近藤敏之, 今水 寛, 森岡 周編), 東京大学出版会, pp. 3-16,

12月(2018).

編書

1. H. Asama, T. Fukuda, T. Arai, I. Endo Eds.: "Distributed Autonomous Robotic Systems", Springer-Verlag, Tokyo (1994).
2. H. Asama, T. Fukuda, T. Arai, I. Endo Eds.: "Distributed Autonomous Robotic Systems 2", Springer-Verlag, Tokyo (1996).
3. H. Asama, T. Arai, T. Fukuda, T. Hasegawa Eds.: "Distributed Autonomous Robotic Systems 5", Springer-Verlag, Tokyo (2002).
4. S. Yuta, H. Asama, S. Thrun, E. Prassler, T. Tsubouchi eds.: "Field and Service Robotics: Recent Advances in Research and Applications", Springer, (2006).
5. R. Alami, R. Chatila, H. Asama eds.: "Distributed Autonomous Robotic Systems 6", Springer, (2007).
6. 日本ロボット学会監修(浅間 一, 国井康晴, 久保田孝編集): "ロボット研究者からのメッセージ", オーム社(2007).
7. H. Asama, H. Kurokawa, J. Ota, K. Sekiyama eds.: "Distributed Autonomous Robotic Systems 8", Springer, (2009).
8. 浅間 一, 他: "移動知シリーズ(第1巻~第4巻)", オーム社, (2010).

書籍翻訳

1. 高野政晴監訳(松元明弘, 浅間 一共訳): ロボットモーションII(動力学編), ホルト・サウンダース(現, HBJ出版), 東京(1985).

解説論文・報告書等

欧文

1. H. Asama: "Distributed Autonomous Robotic System Configured with Multiple Agents and Its Cooperative Behaviors", J. Robotics and Mechatronics, vol. 4, no. 3, pp. 199-204 (1992).
2. Y. Arai, T. Fujii, H. Asama, H. Kaetsu, I. Endo: "Local communication-based navigation in a multirobot environment", Advanced Robotics, vol. 13, no. 3, pp. 233-234, (1999).
3. Y. Hirata, K. Kosuge, H. Asama, H. Kaetsu, K. Kawabata: "Handling of a large object by multiple autonomous mobile robots in coordination", Advanced Robotics, vol. 13, no. 3, pp. 271-272, (1999).
4. K. Ozaki, K. Yokota, A. Matsumoto, H. Asama: "Communication system for cooperative mobile robots - implementation of communication among soccer robots", Advanced Robotics, vol. 13, no. 3, pp. 287-288, (1999).
5. S. Okina, K. Kawabata, T. Fujii, Y. Kunii, H. Asama, I. Endo: "Study of a self-diagnosis system for an autonomous mobile robot", Advanced Robotics, vol. 14, no. 5, pp. 339-341 (2000).
6. D. Kurabayashi, H. Asama, K. Konishi: "Autonomous acquisition and correction of navigation knowledge in a dynamic environment by intelligent data carriers", Advanced Robotics, vol. 14, no. 5, pp. 347-349 (2000).
7. N. Miyata, J. Ota, T. Arai, H. Asama: "Cooperative transport in an unknown environment associated with task assignment", Advanced Robotics, vol. 14, no. 5, pp. 359-361 (2000).
8. H. Asama: "Perspective of Distributed Autonomous Robotic Systems", in Distributed Autonomous Robotic Systems 5 (Asama H., Arai T., Fukuda T., Hasegawa T. Eds.), Springer-Verlag, Tokyo, pp. 3-4 (2002).
9. H. Asama: "Robot Technology Utilized for the Great East Japan Earthquake and Accident of the Fukushima Daiichi Nuclear Power Plant", New Breeze, vol. 24, no. 2, pp. 16-17 (2012).
10. Hajime Asama: "On this Special Issue on Reliability", FANUC Technical Review, FANUC Corporation, vol. 25. No. 1, p. 1 (2017).

和文

1. 浅間 一: "知識工学を応用したバイオプロセス運転支援と自動化", 化学工学, vol. 51, no. 8, pp. 633-634 (1987).
2. 浅間 一: "次世代知能ロボット", プロメテウス, vol. 12, no. 4, pp. 40-43 (1988).
3. 浅間 一: "培養操作の自動化と発酵プロセス診断用エキスパートシステム", 計装, vol. 31, no. 7, pp. 17-21 (1988).
4. 浅間 一: "バイオプロセスにおける AI の応用", 化学工業, vol. 40, no. 12, pp. 1062-1065 (1989).
5. 浅間 一, 遠藤 勲: "バイオプロセスの異常診断", 精密工学会誌, vol. 56, no. 2, pp. 239-242 (1990).
6. 浅間 一: "原子力プラント内保全作業用ロボットシステムの研究開発計画", 日本原子力学会誌, vol. 32, no. 3, pp. 281-282 (1990).
7. 浅間 一: "バイオプロセスにおける画像情報の利用", 醗酵工学, vol. 69, no. 3, p. 176 (1991).
8. 浅間 一: "ロボットの知能化技術の現状", 化学工学, vol. 55, no. 5, pp. 370-374 (1991).
9. 浅間 一: "マルチエージェントから構成された自律分散型ロボットシステムとその協調的活動", 精密工学会誌, vol. 57, no. 12, pp. 2117-2122 (1991).
10. 浅間 一, 嘉悦早人, マキ・ハビブ, 遠藤 勲, 出澤正徳, 藪野浩司, 西 克夫, 大森弘亨, 野宮芳雄, 浦井輝夫, 高橋則一: "理化学研究所におけるロボット開発研究", 日本ロボット学会誌 (ビデオ特集号), vol. 9 (1991).
11. 浅間 一: "原子力分野におけるロボットの研究開発状況", 工業技術 (東洋大学工業

- 技術研究所報告), no. 14, pp. 8-11 (1992).
12. 浅間 一: "マルチエージェントロボットシステム研究の動向と展望", 日本ロボット学会誌, vol. 10, no. 4, pp. 428-432 (1992).
 13. 浅間 一: "複数の移動ロボットによる協調行動と群知能", 計測と制御, vol. 31, no. 11, pp. 1155-1161 (1992).
 14. 浅間 一: "いのちを持つ機械-生物と人工物の調和-", 日本ロボット学会誌, vol. 12, no. 1, pp. 7-8 (1994).
 15. 藤井輝夫, 浅間 一: "群ロボットシステムにおける創発の実現", 計測と制御, vol. 35, no. 7, pp. 545-549 (1996).
 16. 藤井輝夫, 鈴木 剛, 浅間 一, 遠藤 勲: "インターネットを用いた群ロボットの遠隔操作", Human with Technology, vol. 1, no. 5, pp. 1-9 (1997).
 17. 浅間 一: "自律分散的に動作する群知能ロボットシステム技術", Human with Technology, vol. 1, no. 2, pp. 12-24 (1997).
 18. 浅間 一: "理化学研究所生化学システム研究室ロボット研究グループ", 自動化推進, vol. 27, no. 5, pp. 21-24 (1998).
 19. 浅間 一: "理化学研究所生化学システム研究室ロボット研究グループ", 自動化推進, vol. 27, no. 6, pp. 20-25 (1998).
 20. 川端邦明, 浅間 一: "自律型全方向移動ロボットへの PC の利用", 日本ロボット学会誌, vol. 16, no. 8, pp. 1053-1054 (1998).
 21. 浅間 一: "群で行動するロボット", 経営システム, vol. 9, no. 2, pp. 83-90 (1999).
 22. 倉林大輔, 浅間 一: "知的データキャリアを用いた自律ロボット群と環境の情報交換", 日本ロボット学会誌, vol. 17, no. 5, pp. 633-636 (1999).
 23. 山下 淳, 太田 順, 新井民夫, 浅間 一: "複数小型移動ロボットによる協調ハンドリング (第1報: 大型物体操作システムの構築)", 東京大学工学部総合試験所年報, vol. 59, pp. 73-79 (2000).
 24. 浅間 一, 嘉悦早人, 川端邦明, 倉林大輔, 鈴木 剛: "理化学研究所工学基盤研究部 (ロボティクス関連技術)", ロボット, no. 138, pp. 66-69 (2001).
 25. 浅間 一: "「2001年宇宙の旅」の中のロボティックシステム", 人工知能学会誌, vol. 16, no. 1, pp. 93-97 (2001).
 26. 浅間 一: "理化学研究所工学基盤研究部 (ロボティクス関連技術)", ロボット, no. 138, pp. 66-69 (2001).
 27. 浅間 一: "ロボティクス研究と実用化", ロボット, no. 144, pp. 80-81 (2002).
 28. 浅間 一: "ヒューマノイドロボット研究の疑問と期待", 情報処理, vol. 43, no. 2, pp. 195-197 (2002).
 29. 浅間 一: "知的ロボットの未来を探る", フルードパワーシステム, vol. 33, pp. 347-350 (2002).
 30. 浅間 一: "共存工学のための分散適応ロボティクス", 日本ロボット学会誌, vol. 20, no. 6, pp. 101-102 (2002).
 31. 倉林大輔, 浅間 一, 嘉悦早人, 川端邦明, 野田賢一: "被災者探索用知的データキャリア", 日本機械学会誌, vol. 106, pp. 786-789 (2003).
 32. 喜多伸之, 佐藤知正, 浅間 一, 川端邦明, 沼野正義, 丹羽康之, 劉 峭, 楊 海圈, 渡邊伸康: "原子力プラントのための保全情報場技術", 原子力 eye, vo. 50, no. 7, pp. 60-63 (2004).
 33. 羽田 靖史, 川端 邦明, 浅間 一, 野田 五十樹, 滝澤 修, 田所 諭, 中込 宏: "社会インフラ研究プラットフォーム: レスキュー・コミュニケーター", Quarterly Report, vol. 2, no.8-17 (2005).
 34. 浅間 一: "第5回 サービス工学とシステム・インテグレーション", 計測と制御, 計測自動制御学会, vol. 44, no. 4, pp. 278-283 (2005).

35. 羽田 靖史, 倉林 大輔, 川端 邦明, 浅間 一: "知的データキャリアによる環境との情報交換を利用したロボットシステム", 日本ロボット学会誌, vol. 23, no. 6, pp. 43-46 (2005).
36. 高草木薫, 浅間 一: "移動知: 行動からの知能理解 -構成論的観点と生物学的観点から-", 計測と制御, vol. 44, no. 9, pp. 580-589 (2005).
37. 大武美保子, 本間敬子, 横井浩史, 浅間 一, 新井民夫: "Women in Robotics Towards Human Science, Technology and Society at IAS-9", 日本ロボット学会誌, vol.24, no.5, pp. 564-569, (2006).
38. 川端邦明, 羽田靖史, 浅間 一: "軽航空機(LTA)ロボティクス", 日本ロボット学会誌, vol.24, no.8, pp. 13-17 (2006).
39. 三宅徳久, 津屋和夫, 岡本浩幸, 橋本英昭, 浅間 一, 小菅一弘: "アシスト用直動アクチュエータユニットに関する研究開発成果の概要と今後の展開", ロボット, no.170, pp. 7-10, (2006).
40. 浅間 一, 山田陽滋, 前野隆司, 吉田和夫: "人と共存するロボットを目指して", 三田評論, no. 6, pp. 10-24, (2006).
41. 浅間 一: "移動知 (Mobiligence) ", 知能と情報, 日本知能情報ファジイ学会, vol.19, no.5, pp. 149 (2007).
42. 浅間 一: "ロボティクス・メカトロニクス: その展開と今後の飛躍 (分担: 今後の飛躍) ", 日本機械学会創立 110 周年記念「機械工学最近の 10 年のあゆみ」, pp. 144-146 (2007).
43. 浅間 一, 青沼仁志, 太田 順, 千葉龍介: "移動知と社会適応", 計測と制御, vol. 46, no. 12, pp. 885-886 (2007).
44. 青沼仁志, 長尾隆司, 太田 順, 川端邦明, 浅間 一: "社会的適応行動の動的モデリングと工学応用 -コオロギの喧嘩行動を対象として-", 計測と制御, vol.46, no.12, pp. 903-909 (2007).
45. 池本有助, 三浦 徹, 浅間 一: "社会的適応行動とカスタ機能のモデル化と工学応用-シロアリの形態形成とコロニー形成を対象として-", 計測と制御, vol. 46, no. 12, pp. 910-915 (2007).
46. 加藤元一郎, 大武美保子, 新井航平, 前田貴記, 池本有助, 川端邦明, 高木利久, 浅間 一: "他者の視線・意図理解および行為における意志作用感の神経機構に関する検討-社会的認知が可能なロボットの設計をめざして", 計測と制御, vol. 46, no. 12, pp. 940-944 (2007).
47. 浅間 一, 神崎亮平, 青沼仁志, 三浦 徹, 倉林大輔, 太田 順: "座談会: 生物の社会適応機能の解明とその工学的応用", 計測と制御, vol.46, no.12, pp. 951-957 (2007).
48. 浅間 一: "地図とサービス ロボティクスにおけるマッピングとタッチマップ開発", 地図の学際, 東京カートグラフィック, no.10, pp. 6-7 (2007).
49. 浅間 一: "18.ロボティクス・メカトロニクス (分担: 18.1 総論) ", 日本機械学会誌, vol. 111, no. 1077, pp. 66, (2008).
50. 羽田靖史, 滝澤 修, 柴山明寛, 行田弘一, 鈴木 剛, 川端邦明, 嘉悦早人, 浅間 一: "災害時の情報収集に資するユビキタスネットワーク技術の研究", 人工知能学会誌, vol. 23, no. 4, pp. 480-485 (2008).
51. 浅間 一: "サービスシステムとしての ITS と適応性実現のための移動知", 自動車研究, vol. 30, no. 10, pp. 553-558 (2008).
52. 上田完次, 浅間 一, 竹中 毅: "人工物の価値とサービス研究", 人工知能学会誌, vol. 23, no. 6, pp. 728-735 (2008).
53. 浅間 一: "サービス工学", 精密工学会誌, vol. 75, no. 1, pp. 146-147 (2009).
54. 浅間 一: "18.ロボティクス・メカトロニクス (分担: 18.3 文部科学省系基礎研究プロジェクト) ", 日本機械学会誌, vol. 113, no. 1101, pp. 66-67, (2010).

55. 浅間 一: "生工融合研究としての移動知", 計測と制御, vol. 49, no. 12, pp. 833-836, (2010).
56. 浅間 一: "自律分散型ロボットシステムおよび空間知能化技術による分散センシングとサービス応用", 電子情報通信学会誌, vol. 93, no. 12, pp. 1063-1065 (2010).
57. 浅間 一: "移動知における社会適応メカニズムの解明と人工環境設計論への展望", 精神科, vol. 18, no. 5, pp. 542-546 (2011).
58. 浅間 一: "東日本震災および福島第一原子力発電所事故におけるロボット技術の導入とその課題(その1)", 日本ロボット学会誌, vol. 29, no. 7, pp. 658-659 (2011).
59. 浅間 一: "東日本震災および福島第一原子力発電所事故におけるロボット技術の導入とその課題(その2)", 日本ロボット学会誌, vol. 29, no. 9, pp. 796-798 (2011).
60. 浅間 一: "東日本大震災及び原子力発電所事故に活用されるロボット技術", ITU ジャーナル, vol. 42, no. 2, pp. 44-47 (2012).
61. 浅間 一: "サービス工学とサービスロボティクス", 精密工学会誌, vol. 78, no. 3, pp. 196-200 (2012).
62. 浅間 一: "災害・事故対応に求められるロボット技術", まてりあ, vol. 51, no. 4, pp. 139-142 (2012).
63. 浅間 一: "サービス分野におけるロボット技術の社会実装の問題と展望", JACIC 情報, no. 104, pp. 24-29 (2012).
64. 浅間 一: "災害対応・原発事故対応のための遠隔操作技術の開発とその運用", ロボット, no. 206, pp. 33-38 (2012).
65. 浅間 一: "原子力発電所事故対応のための遠隔操作技術", 日本ロボット学会誌, vol. 30, no. 6, pp. 588-591 (2012).
66. 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).
67. 浅間 一: "18.ロボティクス・メカトロニクス(分担: 18.6 対災害ロボティクス)", 日本機械学会誌, vol. 115, no. 1125, pp. 585 (2012).
68. 浅間 一: "東京電力福島第一原子力発電所の事故対応におけるロボット技術の導入", 大樹, no. 55, pp. 19-22 (2012).
69. 浅間 一: "日経調で議論されたロボット産業の活性化とその重要性", 日経調の五十年 I. 日経調五十年の歩み, 日本経済調査協議会, pp.61-62 (2012).
70. 浅間 一: "災害対応のためのロボット技術開発", 電気協会報, no. 1052, pp. 5-9 (2013).
71. 浅間 一: "災害現場へのロボット技術の適用", 建設の施工企画, vol. 758, pp. 18-22 (2013).
72. 浅間 一: "ロボット技術の進展と災害対応への利用", 電気評論, vol. 98, no. 6, pp. 7-12 (2013).
73. 浅間 一: "災害対応のためのロボット技術と今後の展開", ACE 建設業界, vol. 28, no. 8, pp. 30-31 (2013).
74. 浅間 一: "18. ロボティクス・メカトロニクス(分担: 18.2 福島原発とロボット)", 日本機械学会誌, vol. 116, no. 1137, pp. 575 (2013).
75. 浅間 一: "災害対応ロボットと運用システムのあり方の提言", 日本原子力学会誌 ATOMO Σ, vol. 55, no. 11, pp. 626-627 (2013).
76. 浅間 一: "ロボットと遠隔操作", エネルギーレビュー, vol. 33, no. 394, pp. 18-21 (2013).
77. 浅間 一: "災害対応におけるロボット技術の適用と運用", 建設機械, vol. 49, no. 12, pp. 41-45 (2013).
78. 浅間 一: "災害時に活用可能なロボット技術の研究開発と運用システムの構築", 日本ロボット学会誌, vol. 32, no. 1, pp. 37-41 (2014).

79. 浅間 一: "建屋内遠隔除染技術の開発", 日本ロボット学会誌, vol. 32, no. 2, pp. 32-34 (2014).
80. 浅間 一: "5.4.5 廃炉に向けたロボット開発", 日本機械学会「東日本大震災報告書」, pp. 231-233 (2013).
81. 浅間 一: "災害対応のためのロボット技術開発と運用", 建設機械施工, vol. 66, no. 4, pp. 59-63 (2014).
82. 浅間 一: "福島原発で活用されたロボット技術", 検査技術, vol. 19, no. 5, pp. 8-12 (2014).
83. 浅間 一: "福島原子力発電所の事故対応および廃炉のための遠隔操作・ロボット技術", 日本原子力学会誌 ATOMO Σ, vol. 56, no. 5, pp. 313-317 (2014).
84. 浅間 一: "最新のロボット技術動向について—災害対応ロボットの開発と活用を中心として—", CISTEC Journal, no. 152, pp. 100-104 (2014).
85. 浅間 一: "災害対応ロボットの社会実装と地域産業について—福島イノベーション・コースト構想における『福島ロボットテストフィールド』の実現—", 産業立地, vol. 53, no. 4, pp. 9-12 (2014).
86. 浅間 一: "18. ロボティクス・メカトロニクス (分担: 18.4 災害対応ロボット)", 日本機械学会誌, vol. 117, no. 1149, pp. 561 (2014).
87. 浅間 一: "「福島原発事故対応および廃炉のためのロボット技術」特集号発刊に際して", 日本機械学会誌, vol. 117, no. 1151, pp. 647 (2014).
88. 浅間 一: "福島原発事故および廃炉対策におけるロボット技術の活用", 日本機械学会誌, vol. 117, no. 1151, pp. 648-651 (2014).
89. 浅間 一: "精密工学科の近況", 大樹, no. 56, pp. 4-7 (2014).
90. 浅間 一: "廃炉のための遠隔操作技術開発と人材育成", エネルギーレビュー, vol. 35, no. 409, pp. 7-9 (2015).
91. 浅間 一: "Q&A—神経科学の素朴な疑問—歩いているときによいアイデアを思いつくというのは本当ですか?—", Clinical Neuroscience, vol. 33, no. 2, pp. 231 (2015).
92. 浅間 一: "第20回ロボティクスシンポジウム報告", バイオメカニズム学会誌, vol. 39, no. 3, pp. 173 (2015).
93. 浅間 一: "デカルトへの挑戦—心的要因の学術的扱い—", 日本機械学会 JSME 談話室, no. 137 (2015).
94. 浅間 一: "18. ロボティクス・メカトロニクス (分担: 18.6 福島廃炉関係)", 日本機械学会誌, vol. 118, no. 1161, pp. 512-513 (2015).
95. 浅間 一: "東京大学大学院工学系研究科精密工学専攻サービスロボティクス講座", ロボット, 日本ロボット工業会, no. 226, pp. 51-52 (2015).
96. 浅間 一: "バランスの力学 (協調と競争)", かがやき, りそな中小企業振興財団, vol. 27, no. 12, pp. 1-2 (2015).
97. 浅間 一: "18. ロボティクス・メカトロニクス (分担: 18.5 福島廃炉関係)", 機械工学年鑑2016 (電子版), 日本機械学会, 8月(2016).
98. 浅間 一: "最新のロボット技術とその研究開発動向", エレクトロニクス実装学会誌, vol. 16, no. 6, pp. 368-372, 9月(2016).
99. 温 文, 山下 淳, 浅間 一: "技能教育における RGB-D カメラの応用", 設計工学, vol. 51, no. 11, pp. 770-776, 11月(2016).
100. 浅間 一, 近藤敏之, 温 文: "身体意識に基づく脳内身体表現の生成・更新ダイナミクスのモデル化とそのリハビリ応用", 計測と制御, vol. 56, no. 3, pp. 175-180, 3月(2017).
101. 浅間 一: "原発事故対応および廃止措置におけるロボット技術の活用と今後の展開", ロボット, 日本ロボット工業会, no. 235, pp. 7-13 (2017).

102. 浅間 一: "18. ロボティクス・メカトロニクス (分担: 18.1 総論, 18.4.2 文科省関係, 18.4.3 内閣府関係, 18.4.4 その他, 18.5.3 非製造業 (災害対応, 点検・維持管理), 18.5.4 非製造業 (廃炉), 18.5.4 非製造業 (サービス), 18.6.2 日本ロボット大賞, 18.6.3 競技会・教育, 18.6.4 安全, 18.6.5 標準化, 18.6.6 その他の取り組み (COCN, 地域振興・特区を含む))", 日本機械学会最近10年のあゆみ, 日本機械学会 (2017).
103. 浅間 一: "18. ロボティクス・メカトロニクス (分担: 18.3 イノベーション拠点)", 機械工学年鑑2017, 日本機械学会, p. 131 (2017).
104. 浅間 一: "信頼性特集に寄せて", FANUC Technical Review, ファナック株式会社, vol. 25. No. 1, p. 1 (2017).
105. 永谷圭司, 浅間 一: "インフラ維持管理のためのロボット技術", 土木学会誌, vol. 102, no. 10, pp. 22-23 (2017).
106. 浅間 一: "サービスにおけるデータ・知識・情報", サービスロジー, vol. 4, no. 4, pp. 26-31 (2018). [doi.org/10.24464/serviceology.4.4_26]
107. 浅間 一, 石井秀明, 原 辰次: "「わ」で拓くシステム制御の新展開", 計測と制御, vol. 57, no. 2, pp. 69-72, 2月(2018).
108. 浅間 一, 倉林大輔: "超レジリエンスのためのロボット技術", 計測と制御, vol. 57, no. 2, pp. 95-100, 2月(2018).
109. 浅間 一, 原 辰次: "IFAC ならびに IFAC Japan NMO の活動", 計測と制御, vol. 57, no. 2, pp. 112-113, 2月(2018).
110. 藤井浩光, 山下 淳, 浅間 一: "打音診断の高度化", 騒音制御, vol. 42, no. 1, pp. 4-7, 2月 (2018).
111. 浅間 一: "18. ロボティクス・メカトロニクス (分担: 18.4 インフラ点検・災害対応)", 機械工学年鑑2018, 日本機械学会, 8月 (2018).
112. 浅間 一: "福島第一原子力発電所の廃炉におけるロボット技術の活用と今後の課題", 日本ロボット学会誌, vol. 36, no. 6, pp. 380-383, 8月 (2018).

査読つき国際会議論文（プロシーディングス）（口頭発表）

1. H. Asama, H. Yoshikawa: "Development of a Metamorphic Manipulator with 9 Degrees of Freedom", Proc. 15th Int. Symp. on Industrial Robots, pp. 415-422 (1985).
2. H. Yoshikawa, H. Asama: "Mobile Robot in Hazardous Environment", Proc. Int. Conf. on Intelligent Autonomous System, (1986).
3. H. Asama, M. Onosato, H. Yoshikawa: "Structure Strategy Problem on a Redundant Manipulator", RoManSy 6 (Proc. 6th CISM-IFTToMM Symp. on Theory and Practice of Robots and Manipulators), pp. 642-651 (1986).
4. H. Asama, K. Yokota, H. Yoshikawa: "A Knowledge-Based Task Sequence Planning System for Maintenance Manipulators", RoManSy 7 (Proc. 7th CISM-IFTToMM Symp. on Theory and Practice of Robots and Manipulators), pp. 342-349 (1988).
5. H. Asama, A. Matsumoto, Y. Ishida: "Design of an Autonomous and Distributed Robot System: ACTRESS", Proc. 1990 IEEE/RSJ Int. Workshop on Intelligent Robots and Systems, pp. 283-290 (1989).
6. Z. R. F. Bustamante, M. Pokkinen, T. Takuwa, H. Asama, I. Endo: "Fuzzy Reasoning System for Fault Diagnosis of Physiological Activities in a Fermentation Process", Proc. 1990 Asia-Pacific Biochemical Eng. Conf., pp. 272-275 (1990).
7. A. Matsumoto, H. Asama, Y. Ishida, K. Ozaki, I. Endo: "Communication in the Autonomous and Decentralized Robot System ACTRESS", Proc. 1990 IEEE Int. Workshop on Intelligent Robots and Systems, pp. 835-840 (1990).
8. M. K. Habib, H. Asama: "Efficient Algorithm for Planning Collision Free Path among Polyhedral Obstacles", Proc. 1990 Korean Automatic Control Conf., pp. 1004-1008 (1990).
9. T. Fukuda, S. Shiotani, F. Arai, H. Asama, T. Nagamune, I. Endo: "Recognition and Counting of Cells by Image Processing", in Automation in Biotechnology (I. Karube I. Ed.), Elsevier Scientific Publishing Company, Amsterdam-Oxford-New York, pp. 127-144 (1991).
10. H. Asama, K. Ozaki, Y. Ishida, M. K. Habib, A. Matsumoto, I. Endo: "Functional Distribution among Multiple Mobile Robots in An Autonomous and Decentralized Robot System", Proc. 1991 IEEE Int. Conf. on Robotic and Automation, pp. 1921-1926 (1991).
11. H. Asama, K. Ozaki, Y. Ishida, M. K. Habib, A. Matsumoto, I. Endo: "Negotiation between Multiple Mobile Robots and an Environment Manager", Proc. 1991 Int. Conf. on Advanced Robotics, pp. 533-538 (1991).
12. Y. Ishida, H. Asama, I. Endo, K. Ozaki, A. Matsumoto: "Communication and Cooperation in the Autonomous and Decentralized Robot System", Proc. 1991 IFAC Int. Symp. on Distributed Intelligence Systems, pp. 299-304 (1991).
13. M. K. Habib, H. Asama: "Efficient Method to Generate Collision Free Paths for Autonomous Mobile Robots Based on New Free Space Structuring Approach", Proc. 1991 IEEE Int. Workshop on Intelligent Robots and Systems, pp. 563-567 (1991).
14. T. Fukuda, G. Xue, F. Arai, H. Asama, H. Omori, I. Endo, H. Kaetsu: "A Study on Dynamically Reconfigurable Robotic Systems: Assembling, Disassembling and Reconfiguration of Cellular Manipulator by Cooperation of Two Robot Manipulators", Proc. 1991 IEEE/RSJ Int. Workshop on Intelligent Robots and Systems, pp. 1184-1189 (1991)
15. H. Asama, K. Ozaki, A. Matsumoto, Y. Ishida, I. Endo: "Collision Avoidance among Multiple Mobile Robots Based on Rules and Communication", Proc. 1991 IEEE/RSJ Int. Workshop on Intelligent Robots and Systems, pp. 1215-1220 (1991).
16. T. Fukuda, H. Ishigami, S. Shiotani, F. Arai, M. Nakajima, H. Asama, T. Nagamune, I. Endo: "Recognition and Counting Method of Mammalian Cells on Micro-carrier Using Image Processing and Neural Network", in Animal Cell Technology: Basic & Applied Aspects (H. Murakami, S. Shirahata and H. Tachibana Eds.), Kluwer Academic Publishers, Dordrecht, vol. 4, pp. 185- 191 (1992).
17. M. Nakajima, T. Siimes, H. Yada, H. Asama, T. Nagamune, P. Linko, I. Endo: "Knowledge Based Diagnosis in Lactic Acid Fermentation", Proc. 2nd IFAC Symp. on Modeling and Control of Biotechnical Processes, pp. 179-183 (1992).

18. M. Nakajima, T. Siimes, H. Yada, H. Asama, T. Nagamune, P. Linko, I. Endo: "On-Line Diagnosis System in Lactic Acid Process", Proc. 1992 Int. Symp. on Advanced Computing for Life-Science, pp. 281-283 (1992).
19. M. Nakajima, T. Siimes, H. Yada, H. Asama, T. Nagamune, P. Linko, I. Endo: "Knowledge-Based Diagnosis of Inoculum Properties in Lactic Acid Fermentation", in Biochemical Engineering for 2001 (S. Furusaki, I. Endo and R. Matsuno Eds.), Springer-Verlag, Tokyo, pp. 681-684 (1992).
20. M. K. Habib, H. Asama, Y. Ishida, A. Matsumoto, I. Endo: "Simulation Environment for An Autonomous and Decentralized Multi-Agent Robotic System", Proc. 1992 IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems, pp. 1550-1557 (1992).
21. H. Asama, K. Ozaki, A. Matsumoto, Y. Ishida, M. K. Habib, H. Kaetsu, I. Endo: "A Communication System between Multiple Robotic Agents", Proc. 1992 Japan/USA Symp. on Flexible Automation, pp. 647-654 (1992).
22. H. Osumi, T. Arai, M. Fujihira, H. Asama: "Crane Type Robot Suspended by Three Wires with Seven Degrees of Freedom", Proc. 1992 IFToMM-jc Int. Symp. on Theory of Machines and Mechanisms, pp. 856-861 (1992).
23. T. Fukuda, G. Xue, F. Arai, K. Kosuge, H. Asama, H. Omori, I. Endo, H. Kaetsu: "Self-Organizing Manipulator System Based on the Concept of Cellular Robotic System", Proc. 1992 IMACS/SICE Int. Symp. on Robotics and Manufacturing Systems, pp. 1695-1700 (1992).
24. T. Fukuda, G. Xue, F. Arai, K. Kosuge, H. Asama, H. Ohmori, I. Endo, H. Kaetsu: "Assembly of Self-Organizing Manipulator Using Active Sensing", Proc. Int. Symp. on Distributed Autonomous Robotic Systems, pp. 69-76 (1992).
25. S. Kotosaka, H. Asama, H. Kaetsu, H. Ohmori, I. Endo, K. Sato, H. Okada, R. Nakayama: "Development of a Functionally Adaptive and Robust Manipulator -Basic Design of the Manipulator and Prototyping of Tactile Force Sensor-", Proc. Int. Symp. on Distributed Autonomous Robotic Systems, pp. 85-90 (1992).
26. Y. Ishida, S. Tomita, H. Asama, K. Ozaki, A. Matsumoto, I. Endo: "Development of an Integrated Communication System for Multiple Robotic Agents", Proc. Int. Symp. on Distributed Autonomous Robotic Systems, pp. 193-198 (1992).
27. K. Ozaki, H. Asama, Y. Ishida, A. Matsumoto, H. Kaetsu, I. Endo: "The Cooperation among Multiple Mobile Robots Using a Communication System", Proc. Int. Symp. on Distributed Autonomous Robotic Systems, pp. 199-208 (1992).
28. T. Arai, H. Osumi, M. Fujihira, H. Asama, I. Endo: "Development of Crane Type Robot Suspended by Three Wires", Proc. Int. Symp. on Distributed Autonomous Robotic Systems, pp. 211-216 (1992).
29. H. Osumi, T. Arai, H. Asama: "Development of a Crane Type Robot with Three Wires", Proc. 23rd Int. Symp. on Industrial Robots, pp. 561-566 (1992).
30. S. Kotosaka, H. Asama, H. Kaetsu, I. Endo, K. Sato, S. Okada, R. Nakayama: "Fault Tolerance of a Functionally Adaptive and Robust Manipulator", Proc. 1993 IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems, pp. 294-300 (1993).
31. K. Ozaki, H. Asama, Y. Ishida, A. Matsumoto, K. Yokota, H. Kaetsu, I. Endo: "Synchronized Motion by Multiple Mobile Robots Using Communication", Proc. 1993 IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems, pp. 1164-1169 (1993).
32. Y. Ishida, H. Asama, K. Ozaki, K. Yokota, A. Matsumoto, I. Endo: "A Communication System for a Multi-Agent Robotic System", Proc. 1993 JSME Int. Conf. on Advanced Mechatronics, pp. 424-428 (1993).
33. G. Xue, T. Fukuda, F. Arai, H. Asama, I. Endo, H. Kaetsu: "Assembly Work of Self-Organizing Manipulator Using Active Visual and Force Sensing", Proc. 1993 Int. Conf. on Advanced Robotics, pp. 197-202 (1993).
34. K. Yokota, T. Suzuki, H. Asama, A. Matsumoto, I. Endo: "A Human Interface System for the Multi-Agent Robotic System", Proc. 1994 IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation, pp. 1039-1044 (1994).

35. Y. Ishida, H. Asama, S. Tomita, K. Ozaki, A. Matsumoto, I. Endo: "Functional Complement by Cooperation of Multiple Autonomous Robots", Proc. 1994 IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation, pp. 2476-2481 (1994).
36. T. Suzuki, K. Yokota, H. Asama, A. Matsumoto, Y. Ishida, H. Kaetsu, I. Endo: "A Human Interface for Interacting with and Monitoring the Multi-Agent Robotic Systems", Distributed Autonomous Robotic Systems (H. Asama, T. Fukuda, T. Arai and I. Endo Eds.), Springer-Verlag, Tokyo, pp. 50-61 (1994).
37. S. Kotosaka, H. Asama, H. Kaetsu, H. Ohmori, I. Endo, T. Fukuda, F. Arai, G. Xue: "The Design of Communication Network for Dynamically Reconfigurable Robotic System", Distributed Autonomous Robotic Systems (H. Asama, T. Fukuda, T. Arai and I. Endo Eds.), Springer-Verlag, Tokyo, pp. 176-184 (1994).
38. K. Ozaki, H. Asama, Y. Ishida, K. Yokota, A. Matsumoto, H. Kaetsu, I. Endo: "Negotiation Method for Collaborating Team Organization among Multiple Robots", Distributed Autonomous Robotic Systems (H. Asama, T. Fukuda, T. Arai and I. Endo Eds.), Springer-Verlag, Tokyo, pp. 199-210 (1994).
39. H. Osumi, T. Arai, N. Yoshida, Y. Shen, H. Asama, H. Kaetsu, I. Endo: "Cooperative System between a Position-Controlled Robot and a Crane with Three Wires", Distributed Autonomous Robotic Systems (H. Asama, T. Fukuda, T. Arai and I. Endo Eds.), Springer-Verlag, Tokyo, pp. 347-358 (1994).
40. G. Xue, T. Fukuda, F. Arai, H. Asama, H. Kaetsu, I. Endo: "Dynamically Reconfigurable Robotic System -Assembly of New Type Cells as a Dual-Peg-in-Hole Problem-", Distributed Autonomous Robotic Systems (H. Asama, T. Fukuda, T. Arai and I. Endo Eds.), Springer-Verlag, Tokyo, pp. 383-394 (1994).
41. H. Asama, K. Ozaki, Y. Ishida, K. Yokota, A. Matsumoto, H. Kaetsu, I. Endo: "Collaborative Team Organization Using Communication in a Decentralized Robotic System", Proc. 1994 IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robot and Systems, pp. 816-823 (1994).
42. H. Asama, M. Sato, L. Bogoni, H. Kaetsu, A. Matsumoto, I. Endo: "Development of an Omni-Directional Mobile Robot with 3 DOF Decoupling Drive Mechanism", Proc. 1995 IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation, pp. 1925-1930 (1995).
43. T. von Numer, H. Asama, T. Fujita, S. Kotosaka, S. Miyao, H. Kaetsu, I. Endo: "An Intelligent Data Carrier System for Local Communication Between Cooperative Multiple Mobile Robots and Environment", Proc. 2nd IFAC Conf. on Intelligent Autonomous Vehicles, pp. 366-371 (1995).
44. T. Suzuki, K. Yokota, H. Asama, H. Kaetsu, I. Endo: "Cooperation between the Human Operator and the Multi-Agent Robotic System: Evaluation of Agent Monitoring Methods for the Human Interface System", Proc. 1995 IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems, vol. 1, pp. 206-211 (1995).
45. S. Suzuki, H. Asama, A. Uegaki, S. Kotosaka, T. Fujita, A. Matsumoto, H. Kaetsu, I. Endo: "An Infra-Red Sensory System with Local Communication for Cooperative Multiple Mobile Robots", Proc. 1995 IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems, vol. 1, pp. 220-225 (1995).
46. H. Asama, M. Sato, N. Goto, H. Kaetsu, A. Matsumoto, I. Endo: "Mutual Transportation of Cooperative Mobile Robots Using Forklift Mechanisms", Proc. 1996 IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation, pp. 1754-1759 (1996).
47. Y. Arai, S. Suzuki, S. Kotosaka, H. Asama, H. Kaetsu, I. Endo: "Collision Avoidance among Multiple Autonomous Mobile Robots using LOCISS (LOCally Communicable Infrared Sensory System)", Proc. 1996 IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation, pp. 2091-2096 (1996).
48. H. Asama, T. Fujii, H. Kaetsu, I. Endo and T. Fujita: "Distributed Task Processing by a Multiple Autonomous Robot System Using An Intelligent Data Carrier System", in Robotic and Manufacturing Systems Vol. 3 (M. Jamshidi and F. Pin Eds.), TSI Press, Albuquerque, pp. 23-28 (1996).
49. T. Suzuki, T. Fujii, H. Asama, K. Yokota, H. Kaetsu, N. Mitomo, I. Endo: "Cooperation

- between a Human Operator and Multiple Robots for Maintenance Tasks at a Distance”, in Distributed Autonomous Robotic Systems 2 (H. Asama, T. Fukuda, T. Arai and I. Endo Eds.), Springer-Verlag, Tokyo, pp. 50-59 (1996).
50. D. Kurabayashi, J. Ota, T. Arai, S. Ichikawa, S. Koga, H. Asama, I. Endo: “Cooperative Sweeping in Environments with Movable Obstacles”, in Distributed Autonomous Robotic Systems 2 (H. Asama, T. Fukuda, T. Arai and I. Endo Eds.), Springer-Verlag, Tokyo, pp. 257-267 (1996).
 51. Y. Arai, T. Fujii, H. Asama, T. Fujita, H. Kaetsu, I. Endo: “Self-Localization of Autonomous Mobile Robots Using Intelligent Data Carriers”, in Distributed Autonomous Robotic Systems 2 (H. Asama, T. Fukuda, T. Arai and I. Endo Eds.), Springer-Verlag, Tokyo, pp. 401-410 (1996).
 52. T. Fujii, H. Asama, T. Fujita, Y. Asakawa, H. Kaetsu, A. Matsumoto and I. Endo: “Knowledge Sharing among Multiple Autonomous Mobile Robots through Indirect Communication using Intelligent Data Carriers”, Proc. 1996 IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems, pp. 1466-1471 (1996).
 53. D. Kurabayashi, J. Ota, T. Arai, S. Ichikawa, S. Koga, H. Asama, I. Endo: “Cooperative Sweeping by Multiple Mobile Robots with Relocating Portable Obstacles”, Proc. 1996 IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems, pp. 1472-1477 (1996).
 54. T. Suzuki, T. Fujii, K. Yokota, H. Asama, H. Kaetsu, I. Endo: “Teleoperation of Multiple Robots through the Internet”, Proc. 5th IEEE Int. Workshop on Robots and Human Communication, pp. 84-89 (1996).
 55. S. Takata, H. Shiono, H. Hiraoka and H. Asama: “Case Based Evaluation of Component Deterioration for Facility Maintenance”, Proc. 1996 ASME Int. Mechanical Engineering Congress and Exposition (ME '96), pp. 563-568 (1996).
 56. S. Takata, H. Hiraoka, T. Kohda and H. Asama: “Computer Assisted Maintenance Management Using Model-Based Life Cycle Simulation”, 1997 Maintenance and Reliability Conf. Proc., pp. 73.01-73.15, (1997).
 57. Y. Arai, T. Fujii, H. Asama, Y. Kataoka, H. Kaetsu, A. Matsumoto, I. Endo: “Adaptive Behavior Acquisition of Collision Avoidance among Multiple Autonomous Mobile Robots”, Proc. 1997 IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems, pp. 1762-1767 (1997).
 58. T. Fujii, H. Asama, T. Fujita, H. Kaetsu, A. Matsumoto, I. Endo: “Intelligent Data Carrier System for Cooperative Behaviors Emerged among Collective Robots”, Proc. 1997 IEEE Int. Conf. on Systems, Man, and Cybernetics, pp. 299-304 (1997).
 59. K. Kawabata, T. Ishikawa, T. Fujii, T. Noguchi, H. Asama, I. Endo: “Teleoperation of Autonomous Mobile Robot under Limited Feedback Information”, Field and Service Robotics, Springer Verlag, pp. 146-151 (1998).
 60. T. Fujii, Y. Arai, H. Asama, I. Endo: “Multilayered Reinforcement Learning for Complicated Collision Avoidance Problems”, Proc. 1998 IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation, pp. 2186-2191 (1998).
 61. K. Hosokawa, T. Tsujimori, T. Fujii, H. Kaetsu, H. Asama, Y. Kuroda, I. Endo: “Self-Organizing Collective Robots with Morphogenesis in a Vertical Plane”, Proc. 1998 IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation, pp. 2858-2863 (1998).
 62. D. Kurabayashi, S. Koga, T. Arai, J. Ota, H. Asama, I. Endo: “Local Path Re-planning for Unforeseen Obstacle Avoidance by an Autonomous Sweeping Robot”, Proc. 1998 IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation, pp. 3153-3158 (1998).
 63. Y. Arai, T. Fujii, H. Asama, H. Kaetsu, I. Endo: “Robust Collision Avoidance in Multi-Robot Systems - Implementation onto Real Robots -”, in Distributed Autonomous Robotic Systems 3, Springer, Berlin, pp. 23-33 (1998).
 64. K. Hosokawa, T. Tsujimori, T. Fujii, H. Kaetsu, H. Asama, Y. Kuroda, I. Endo: “Mechanisms for Self-Organizing Robots Which Reconfigure in a Vertical Plane”, in Distributed Autonomous Robotic Systems 3, Springer, Berlin, pp. 111-118 (1998).
 65. K. Kosuge, T. Oosumi, H. Asama, T. Fujii, H. Kaetsu: “Coordinate Motion Control of Multiple Autonomous Mobile Robots Based on Compliant Motion Control”, in Distributed

- Autonomous Robotic Systems 3, Springer, Berlin, pp. 141-150 (1998).
66. D. Kurabayashi, T. Arai, K. Iwase, J. Ota, H. Asama, I. Endo: "Real-time Path Adaptation for Sweeping by Autonomous Mobile Robots", in Distributed Autonomous Robotic Systems 3, Springer, Berlin, pp. 299-308 (1998).
 67. T. Ishikawa, K. Kawabata, Y. Ueda, H. Asama, I. Endo: "Graphical User Interface for Collaborative System of Human and Mobile Robots with Sensors", in Distributed Autonomous Robotic Systems 3, Springer, Berlin, pp. 319-328 (1998).
 68. K. Yokota, K. Ozaki, A. Matsumoto, K. Kawabata, H. Kaetsu, H. Asama: "Modeling Environment and Tasks for Cooperative Team Play", in Distributed Autonomous Robotic Systems 3, Springer, Berlin, pp. 361-370 (1998).
 69. I. Endo, T. Suzuki, Y. Sakino, T. Fujii, H. Kaetsu, H. Asama: "An Adaptive Multirobot Scheduling System for Maintenance of a Bioplant", Proc. 1998 IFAC Computer Applications in Biotechnology, pp. 233-238 (1998).
 70. Y. Asahiro, H. Asama, S. Fujita, I. Suzuki, and M. Yamashita: "Distributed Algorithms for Carrying a Ladder by Omnidirectional Robots in Near Optimal Time", in Lecture Notes in Artificial Intelligence 1724 (Int. Workshop on Modeling and Planning for Sensor-based Intelligent Robot Systems, Selected Papers), edited by H. I. Christensen, H. Bunke, H. Noltemeier, Springer, pp. 240-254 (1998).
 71. A. Yamada, M. Kurihara, S. Takata, H. Asama, T. Kohda: "Life-Cycle Simulation Applied to the Operation Planning of Robot Manipulators", Proc. CIRP 5th Int. Seminar of Life Cycle Engineering, pp. 265-274 (1998).
 72. T. Sekine, T. Suzuki, T. Oura, K. Kawabata, T. Fujii, H. Asama, K. Sato, I. Endo: "Mobile Robot Teleoperation System with Virtual Environment", Proc. 1998 IEEE Int. Workshop on Robots and Human Communication, pp. 613-618 (1998).
 73. K. Kosuge, T. Oosumi, Y. Hirata, H. Asama, H. Kaetsu, K. Kawabata: "Handling of a Single Object by Multiple Autonomous Mobile Robots in Coordination with Body Force Sensor", Proc. 1998 IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems, pp. 1419-1424 (1998).
 74. Y. Fujita, S. Fujita, M. Yamashita, I. Suzuki, H. Asama: "Learning-based Automatic Generation of Collision Avoidance Algorithms for Multiple Autonomous Mobile Robots", Proc. 1998 IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems, pp. 1553-1558 (1998).
 75. Y. Arai, T. Fujii, H. Asama, H. Kaetsu, I. Endo: "Realization of Autonomous Navigation in Multirobot Environment", Proc. 1998 IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems, pp. 1999-2004 (1998).
 76. D. Kurabayashi, H. Asama, T. Fujii, H. Kaetsu, I. Endo: "Development of an Intelligent Data Carrier (IDC) System and its Applications", Proc. 4th Int. Symp. on Artificial Life and Robotics, pp. 34-39 (1999).
 77. K. Kosuge, Y. Hirata, K. Takeo, H. Asama, H. Kaetsu, K. Kawabata: "Intelligent Control of Robots in Coordination", Proc. 4th Int. Symp. on Artificial Life and Robotics, pp. 50-53 (1999).
 78. T. Kohda, K. Inoue, S. Takata, H. Asama: "Disturbance Analysis Using a System Bond-Graph Model", Proc. 1999 Int. Symp. on Product Quality and Integrity (Reliability and Maintainability Symp.), pp. 358-364 (1999).
 79. K. Kosuge, Y. Hirata, H. Asama, H. Kaetsu, K. Kawabata: "Handling of a Single Object by Multiple Autonomous Mobile Robots in Coordination", Proc. Pioneering Int. Symp. on MOVIC in Mechatronics, pp. 34-39 (1999).
 80. K. Kosuge, Y. Hirata, H. Asama, H. Kaetsu, K. Kawabata: "Motion Control of Multiple Autonomous Mobile Robots Handling of a Large Object in Coordination", Proc. 1999 IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation, pp. 2666-2673 (1999).
 81. K. Kosuge, Y. Hirata, M. Sato, H. Asama, H. Kaetsu, K. Kawabata: "Intelligent Control of Multiple Mobile Robots Handling a Single Object in Coordination", Proc. 2nd Int. Conf. on Recent Advances in Mechatronics, pp. 419-424 (1999).
 82. I. E. Paromtchik, H. Asama, T. Fujii, I. Endo: "A Control System for an Omnidirectional Mobile Robot", Proc. 1999 IEEE Int. Conf. on Control Applications, pp. 1123-1128 (1999).

83. Y. Hirata, K. Kosuge, H. Asama, H. Kaetsu, K. Kawabata: "Decentralized Control of Mobile Robots in Coordination", Proc. 1999 IEEE Int. Conf. on Control Applications, pp. 1129-1134 (1999).
84. K. Kawabata, T. Ishikawa, H. Asama, I. Endo: "Mobile Robot Teleoperation using Local Storages", Proc. 1999 IEEE Int. Conf. on Control Applications, pp. 1141-1145 (1999).
85. K. Konishi, D. Kurabayashi, H. Asama, S. Shin: "Analysis of Emergence by Intelligent Data Carrier System for Collective Robots based on Stochastic Models", Proc. 1999 IEEE Int. Conf. on Systems, Man, and Cybernetics, pp. IV 769-774 (1999).
86. Y. Asahiro, H. Asama, I. Suzuki, M. Yamashita: "Improvement of Distributed Control Algorithms for Robots Carrying an Object", Proc. 1999 IEEE Int. Conf. on Systems, Man, and Cybernetics, pp. VI 608-613 (1999).
87. T. Sekine, T. Suzuki, K. Kawabata, T. Fujii, H. Asama, K. Sato, I. Endo: "Mobile Robot Teleoperation System Utilizing Virtual World", Proc. 1999 IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems, pp. 1727-1732 (1999).
88. D. Kurabayashi, H. Asama: "Knowledge Sharing and Cooperation of Autonomous Robots by Intelligent Data Carrier System", Proc. 2000 IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation, pp. 464-469 (2000).
89. I. Paromtchik, H. Asama: "A Motion Generation Approach for an Omnidirectional Vehicle", Proc. 2000 IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation, pp. 1213-1218 (2000).
90. A. Yamashita, M. Fukuchi, J. Ota, T. Arai, H. Asama: "Motion Planning for Cooperative Transportation of a Large Object by Multiple Mobile Robots in a 3D Environment", Proc. 2000 IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation, pp. 3144-3151 (2000).
91. N. Miyata, J. Ota, Y. Aiyama, H. Asama, T. Arai: "Cooperative Transport in Unknown Environment - Application of Real-time Task Assignment -", Proc. 2000 IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation, pp. 3176-3182 (2000).
92. I. E. Paromtchik, H. Asama: "Motion Control of Visually-Coupled Mobile Robots", Proc. 3rd Asian Control Conf., pp. 2871-2876 (2000).
93. I. E. Paromtchik, H. Asama: "Toward Optical Guidance of Mobile Robots", Proc. 2000 World MultiConf. on Systemics, Cybernetics and Informatics, pp. 44-49 (2000).
94. M. Hoshino, H. Asama, K. Kawabata, Y. Kunii, I. Endo: "Communication Learning for Cooperation among Autonomous Robots", Proc. 2000 IEEE Int. Conf. on Industrial Electronics, Control and Instrumentation, pp. 2111-2116 (2000).
95. D. Kurabayashi, K. Konishi, H. Asama: "Performance Evaluation of Autonomous Knowledge Acquisition and Sharing by Intelligent Data Carriers", in Distributed Autonomous Robotic Systems 4 (L. E. Parker, G. Bekey, J. Barhen Eds.), Springer-Verlag, Tokyo, pp. 69-78 (2000).
96. Y. Arai, H. Asama, H. Kaetsu, I. Endo: "Distance Measuring in Multi-Robot Systems based on Time Shared Scheduling", in Distributed Autonomous Robotic Systems 4 (L. E. Parker, G. Bekey, J. Barhen Eds.), Springer-Verlag, Tokyo, pp. 189-198 (2000).
97. K. Kawabata, T. Ishikawa, T. Fujii, H. Asama, I. Endo: "A Behavior Learning Method of a Mobile Robot Using View Information", Proc. 2000 IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems, pp. 1050-1055 (2000).
98. Y. Hirata, K. Kosuge, H. Asama, H. Kaetsu, K. Kawabata: "Coordinated Transportation of a Single Object by Multiple Mobile Robots without Position Information of Each Robot", Proc. 2000 IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems, pp. 2024-2029 (2000).
99. T. Suzuki, T. Sekine, T. Fujii, H. Asama, I. Endo: "Cooperative Formation among Multiple Mobile Robot Teleoperation in Inspection Task", Proc. 39th IEEE Conf. on Design and Control, pp. 358-363 (2000).
100. T. Kohda, K. Inoue, H. Asama: "Computer-Aided Failure Effect Analysis Using System Bond Graphs", Proc. 2001 Int. Conf. on Bond Graph Modeling and Simulation, pp. 71-76, (2001).
101. I. E. Paromtchik, H. Asama: "Mobile Robot Guidance by Means of a Laser Pointer", Proc. 2001 IASTED Int. Conf. Modelling, Identification, and Control, pp. 718-723 (2001).
102. H. Asama, D. Kurabayashi, H. Tashiro: "Victim Search in Rescue using Intelligent Data

- Carriers”, Proc. 32nd Int. Symp. on Robotics, pp. 1612-1616 (2001).
103. H. Asama, D. Kurabayashi, T. Fujii, K. Kawabata, Y. Arai, H. Kaetsu, I. Endo, H. Tashiro: “Development of Intelligent Data Carrier Systems for Cooperative Organization of Multiple Robots and Their Operating Environment”, Preprints 2001 IFAC Workshop on Mobile Robot Technology, pp. 238-243 (2001).
 104. I. E. Paromtchik, H. Asama: “Optical Guidance System for Multiple Mobile Robots”, Proc. 2001 IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation, pp.2935-2940 (2001).
 105. Y. Kume, Y. Hirata, K. Kosuge, H. Asama, H. Kaetsu, K. Kawabata: “Decentralized Control of Multiple Mobile Robots Transporting a Single Object in Coordination without Using Force/Torque Sensors”, Proc. 2001 IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation, pp.3004-3009 (2001).
 106. Y. Hirata, T. Takagi, K. Kosuge, H. Asama, H. Kaetsu, K. Kawabata: “Map-based Control of Distributed Robot Helpers for Transporting an Object in Cooperation with a Human”, Proc. 2001 IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation, pp.3010-3015 (2001).
 107. D. Kurabayashi, H. Asama: “Navigation Method by Distributed Map Management For Autonomous Bush Removal Robot”, Proc. 3rd Int. Conf. on Field and Service Robotics, pp. 361-366 (2001).
 108. A. Yamashita, H. Asama, H. Kaetsu, I. Endo, T. Arai: “Development of a Step-Climbing Omni-Directional Mobile Robot”, Proc. 3rd Int. Conf. on Field and Service Robotics, pp. 327-332 (2001).
 109. I. E. Paromtchik, H. Asama: “Laser-Based Guidance of Multiple Mobile Robots”, Proc. IEEE/ASME Int. Conf. on Advanced Intelligent Mechatronics, pp. 410-415 (2001).
 110. I. E. Paromtchik, D. Kurabayashi, H. Asama: “Approach to Global and Local Guidance of Multiple Mobile Robots”, Preprints 4th IFAC Symp. on Intelligent Autonomous Vehicles, pp. 350-355 (2001).
 111. A. Yamashita, J. Ota, T. Arai, K. Ichikawa, K. Kamata, H. Asama: “Cooperative Manipulation and Transportation of a Large Object by Multiple Mobile Robots”, Preprints 4th IFAC Symp. on Intelligent Autonomous Vehicles, pp. 400-402 (2001).
 112. Y. Hirata, T. Takagi, K. Kosuge, H. Asama, H. Kaetsu, K. Kawabata: “Manipulation of a Large Object by Multiple Dr. Helpers in Cooperation with a Human”, Proc. 2001 IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems, pp. 126-131 (2001).
 113. D. Kurabayashi, H. Asama, K. Noda, I. Endo, H. Hashimoto: “Information Assistance in Rescue using Intelligent Data Carriers”, Proc. 2001 IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems, pp. 2294-2299 (2001).
 114. K. Kawabata, S. Okina, T. Fujii, H. Asama: “A Study of Self-diagnosis System for an Autonomous Mobile Robot: Coping with Self-Condition using Internal Sensory Information”, Proc. 27th Annual Conf. of IEEE Industrial Electronics Society, pp. 381-386 (2001).
 115. Y. Hirata, T. Takagi, K. Kosuge, H. Asama, H. Kaetsu, K. Kawabata: “Motion Control of Multiple Dr. Helpers Transporting a Single Object in Cooperation with a Human Based on Map Information”, Proc. 2002 IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation, pp.995-1000 (2002).
 116. N. Miyata, J. Ota, H. Asama, T. Arai: “Cooperative Transport in Unknown Environment with Dynamic Task Assignment”, Video Proc. 2002 IEEE Int. Conf. Robotics and Automation, (2002).
 117. K. Kawabata, H. Asama, M. Tanaka: “A study of communication emergence among mobile robots: Simulations of intention transmission”, Distributed Autonomous Robotic Systems 5, Springer-Verlag, Tokyo, pp. 71-80 (2002).
 118. Y. Arai, H. Asama, H. Kaetsu: “Map acquisition in Multi-Robot Systems based on time shared scheduling”, Distributed Autonomous Robotic Systems 5, Springer-Verlag, Tokyo, pp. 309-318 (2002).
 119. D. Kurabayashi, H. Asama: “Heuristic Approach of a Distributed Autonomous Guidance System to Adapt to the Dynamic Environment”, Distributed Autonomous Robotic Systems

- 5, Springer-Verlag, Tokyo, pp. 363-372 (2002).
120. C. Trevai, K. Ichikawa, Y. Fukazawa, H. Yuasa, J. Ota, T. Arai, H. Asama: "Real-time cooperative exploration by reaction-diffusion equation on a graph", Distributed Autonomous Robotic Systems 5, Springer-Verlag, Tokyo, pp. 383-392 (2002).
 121. I. E. Paromtchik, D. Kurabayashi, H. Asama: "Approach to global and local guidance of multiple mobile robots", Intelligent Autonomous Vehicles 2001, Pergamon, U.K., pp. 327-332 (2002).
 122. A. Yamashita, J. Ota, T. Arai, K. Ichikawa, K. Kamata, H. Asama: "Cooperative manipulation and transportation of a large object by multiple mobile robots", Intelligent Autonomous Vehicles 2001, Pergamon, U.K., pp. 375-380 (2002).
 123. K. Saito, K. Kawabata, S. Kunimitsu, H. Asama, T. Mishima: "Development of crystallization distinction supporting system using image processing", Proc. 2002 Int. Technical Conf. on Circuits/Systems, Computers and Communications (ITC-CSCC 2002), pp. 1788-1791 (2002).
 124. S. Kunimitsu, H. Asama, K. Kawabata, T. Mishima: "Measurement of Relative Position between Spreader and Target Container with Image Processing (Proposal for Composition of New Template Image)" Proc. 2002 Int. Technical Conf. on Circuits/Systems, Computers and Communications (ITC-CSCC 2002), pp. 1224-1227 (2002).
 125. H. Asama, D. Kurabayashi, K. Noda: "Ubiquitous information infrastructure for rescue" Proc. SICE Ann. Conf. 2002 in Osaka (SICE2002), pp. 1095-1098 (2002).
 126. K. Kawabata, T. Akamatsu, H. Asama: "A study of self-diagnosis system of an autonomous mobile robot: Expansion of state sensory system", Proc. 2002 IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (IROS 2002), pp. 1802-1807 (2002).
 127. D. Kurabayashi, T. Kushima, H. Asama: "Performance of decision making: individuals and an environment", Proc. 2002 IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (IROS 2002), pp. 2831-2836 (2002).
 128. C. Trevai, Y. Fukazawa, H. Yuasa, J. Ota, T. Arai, H. Asama: "Cooperative Exploration Path Planning for Mobile Robots by Reaction-Diffusion Equation on Graph", Proc. 2002 IEEE Int. Conf. on Industrial Technology (ICIT'02), pp. 1266-1271 (2002).
 129. D. Kurabayashi, H. Tsuchiya, I. Fujiwara, H. Asama, K. Kawabata: "Motion algorithm for autonomous rescue agents based on information assistance system", Proc. 2003 IEEE Int. Symp. on Computational Intelligence in Robotics and Automation, pp. 1132-1137 (2003).
 130. C. Trevai, Y. Fukazawa, J. Ota, H. Yuasa, T. Arai, H., Asama.: "Cooperative Exploration of Mobile Robots Using Reaction-Diffusion Equation on a Graph", Proc. the 2003 IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (ICRA 2003), pp. 2269-2274 (2003).
 131. Y. Fukazawa, C. Trevai, J. Ota, H. Yuasa, T. Arai, H., Asama.: "Region Exploration Path Planning for a Mobile Robot Expressing Working Environment by Grid Points", Proc. the 2003 IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (ICRA 2003), pp. 2448-2454 (2003).
 132. D. Chugo, K. Kawabata, H. Kaetsu, H. Asama, T. Mishima: "Development of omni-directional vehicle with step-climbing ability", Proc. the 2003 IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (ICRA 2003), pp. 3849-3854 (2003).
 133. H. Asama, M. Yano, K. Tsuchiya, K. Ito, H. Yuasa, J. Ota, A. Ishiguro, T. Kondo: "System Principle on Emergence of Mobiligenc", Proc. SICE Ann. Conf. 2003, Fukui, Japan, Aug., pp. 3042-3045 (2003).
 134. K. Saitoh, K. Kawabata, S. Kunimitsu, H. Asama, T. Mishima: "A Method for Classifying Protein Crystallization States - An Approach based on Texture Analysis Method -", Proc. the 2003 Int. Technical Conf. on Circuits/Systems, Computers, and Communications (ITC-CSCC 2003), Vol.1, pp. 655-658 (2003).
 135. T. Sugihara, K. Kawabata, H. Asama, T. Mishima: "Implementation of Control System on the Ubiquitous Computing Device", Proc. the 2003 Int. Technical Conf. on Circuits/Systems, Computers, and Communications (ITC-CSCC 2003), pp. 1881-1884 (2003).
 136. S. Chihara, K. Kawabata, H. Asama, T. Mishima: "Practical System Design and Implementation for Soccer Robot Platform", Proc. the 2003 Int. Technical Conf. on

- Circuits/Systems, Computers, and Communications (ITC-CSCC 2003), pp. 1966-1969 (2003).
137. K. Fujita, A. Yamashita, T. Kaneko, H. Asakura, K. Miura, H. Asama: "Navigation Planning of Autonomous Mobile Robots with Multiple Observation Strategies", Proc. the 6th Japan-France Congress on Mechatronics and 4th Asia-Europe Congress on Mechatronics, pp. 489-494 (2003).
 138. T. Fraichard, H. Asama: "Inevitable Collision States A Step Towards Safer Robots?", Proc. the 2003 IEEE/RSJ Intl. Conf. on Intelligent Robots and Systems, pp.388-393 (2003).
 139. H. Asama, M. Yano, K. Tsuchiya, K. Ito, H. Yuasa, J. Ota, A. Ishiguro, T. Kondo: "System Principle on Emergence of Mobiligence and Its Engineering Realization", Proc. the 2003 IEEE/RSJ Intl. Conf. on Intelligent Robots and Systems, pp. 1715-1720 (2003).
 140. Y. Fukazawa, C. Trevai, J. Ota, H. Yuasa, T. Arai, H. Asama: "Controlling a Mobile Robot That Searches for and Rearranges Objects with Unknown Locations and Shapes", Proc. the 2003 IEEE/RSJ Intl. Conf. on Intelligent Robots and Systems, pp. 1721-1726 (2003).
 141. S. Kunimitsu, K. Kawabata, H. Asama, T. Mishima: "Detection of object under outdoor environment with binary edge template and its application to automatic cranes", Proc. 2003 IEEE Int. Conf. on Industrial Technology, pp. 140-145 (2003).
 142. T. Suzuki, T. Uehara, K. Kawabata, D. Kurabayashi, I. E. Paromtchik, H. Asama: "Indoor navigation for mobile robot by using environment-embedded local information management device and optical pointer", Preprints on 4th Int. Conf. on Field and Service Robotics, Yamanaka-lake, Japan, July, pp. 23-28 (2003).
 143. D. Chugo, K. Kawabata, H. Kaetsu, H. Asama: "Development of a control system of an omni-directional vehicle with a step climbing ability", Preprints on 4th Int. Conf. on Field and Service Robotics, Yamanaka-lake, Japan, July, pp. 121-126 (2003).
 144. K. Kawabata, M. Doi, D. Chugo, H. Kaetsu, H. Asama: "Vehicle guidance system using local information assistants", Proc. 2004 Int. Symp. on Distributed Autonomous Robotic Systems (DARS 2004), pp. 81-90 (2004).
 145. D. Chugo, K. Kawabata, H. Kaetsu, H. Asama, T. Mishima: "Vehicle Control Based on Body configuration", Proc. 2004 IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems, pp. 1493-1498 (2004).
 146. K. Saitoh, K. Kawabata, S. Kunimitsu, H. Asama, T. Mishima: "Evaluation of Protein Crystallization States based on Texture Information", Proc. 2004 IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems, pp. 2725-2730 (2004).
 147. S. Kunimitsu, H. Asama, K. Kawabata, T. Mishima: "Detection of Object under Outdoor Environment with Partial and Whole Templates", Proc. 2004 IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems, pp. 3050-3055 (2004).
 148. A. Yamashita, K. Fujita, T. Kaneko, H. Asama: "Path and Viewpoint Planning of Mobile Robots with Multiple Observation Strategies", Proc. 2004 IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems, pp. 3195-3200 (2004).
 149. T. Sato, H. Asama, N. Kita, K. Kawabata, M. Numano, Y. Niwa, Q. Liu, H. Yang, N. Watanabe, "Digital Maintenance Field Technology for the Maintenance of Nuclear Power Plant", The 6th Int. Conf. Nuclear Thermal Hydraulics, Operations and Safety (NUTHOS-6), N6P311-1-18 (2004).
 150. K. Kawabata, N. Watanabe, H. Asama, N. Kita, H. Yang, "Mobile Robot Teleoperation System for Plant Inspection based on Collecting and Utilizing Environment Data", The 6th Int. Conf. Nuclear Thermal Hydraulics, Operations and Safety (NUTHOS-6), N6P118-1-16 (2004).
 151. K. Kawabata, K. Saitoh, H. Asama, M. Sugahara, S. Kunimitsu, T. Mishima, M. Miyano: "Protein crystallizing state discrimination based on image processing", Proc. 1st IEEE Technical Exhibition Based Conf. on Robotics and Automation (TEXCRA 2004), pp. 059-1-2 (2004).
 152. D. Chugo, K. Kawabata, H. Kaetsu, H. Asama, T. Mishima: "Wheel control based on body configuration for step-climbing vehicle", Preprints Int. Conf. on Field and Service Robotics

- (FSR2005), pp. 249-260, Port Douglas, Australia, Jul. (2005).
153. D. Chugo, K. Kawabata, H. Kaetsu, H. Asama, T. Mishima: "Mechanical design of step-climbing vehicle with passive linkages", Proc. 8th Int. Conf. on Climbing and Walking Robots and the Support Technologies for Mobile Machines (CLAWAR 2005), pp. 287-294, London, UK, Sep. (2005).
 154. Y. Hada, K. Kawabata, H. Kaetsu, H. Asama: "Autonomous blimp system for aerial infrastructure", Proc. 2nd Int. Conf. on Ubiquitous Robots and Ambient Intelligence, pp. 162-165, Daejeon, Korea, Nov. (2005).
 155. M. Takahashi, K. Kawabata, K. Saitoh, M. Sugahara, H. Asama, T. Mishima: "Protein Crystal State Discrimination Method by Extracting Line Features on the Image", Proc. 31st Conf. of the IEEE Industrial Electronics Society (IECON 2005), pp. 112-117, North Carolina, USA, Nov. (2005).
 156. D. Chugo, K. Kawabata, H. Kaetsu, H. Asama, T. Mishima: "Step Climbing Omnidirection Mobile Robot with Passive Linkages", Proc. SPIE Int. Symp. on Optomechatronic Technologies (ISOT2005), pp. 6052K-1-12, Japan, Dec. (2005).
 157. H. Asama, A. Morimoto, K. Kawabata, Y. Hada: "A Human Behavior Discrimination Method based on Motion Trajectory Measurement for Indoor Guiding Services", Proc. 9th Int. Conf. on Intelligent Autonomous Systems 9 (IAS-9), pp. 891-900, Kashiwa, Japan, Mar. (2006).
 158. T. Fujiki, K. Kawabata, H. Asama: "Adaptive Action Selection of Body Expansion Behavior in Multi-Robot System using Communication", Proc. 9th Intelligent Conf. on Intelligent Autonomous Systems 9 (IAS-9), pp.632-639 (2006).
 159. D. Chugo, K. Kawabata, H. Kaetsu, H. Asama, N. Miyake, K. Kosuge: "Force Assistance System for Standing-Up Motion", Proc. the 2006 IEEE Int. Conf. on Mechanics and Automation, pp.1103-1108, Luoyang, China, June (2006).
 160. K. Saitoh, K. Kawabata, H. Asama, T. Mishima, M. Sugahara: "Design of Classifier to Automate the Evaluation of Protein Crystallization States", Proc. the 2006 IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (ICRA2006), pp.1800-1805, Orlando, Florida, USA, May (2006).
 161. K. Kawabata, Y. Hada, H. Kaetsu, H. Asama: "Ubiquitous Victim Search Device: Intelligent Data Carrier for Rescue", Proc. the 2006 IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (ICRA2006), pp.4306-4308, Orlando, Florida, USA, May (2006).
 162. D. Chugo, K. Kawabata, H. Okamoto, H. Kaetsu, H. Asama, N. Miyake, K. Kosuge: "Force Assistance System for Standing-Up Motion", Proc. the 9th Int. Conf. on Climbing and Walking Robots (CLAWAR 2006), pp.65-70, Brussels, Belgium, Sep. (2006).
 163. Y. Sakaida, D. Chugo, K. Kawabata, H. Kaetsu, H. Asama: "The Analysis of Excavator Operation by Skillful Operator", Proc. 23rd Int. Symp. on Automation and Robotics in Construction ISARC 06), Tokyo, Japan, Oct. 3-5, pp. 543-547, (2006).
 164. H. Fukushima, R. Saito, F. Matsuno, Y. Hada, K. Kawabata, H. Asama: "Model Predictive Control of an Autonomous Blimp with Input and Output Constraints", Proc. 2006 IEEE Int. Conf. on Control Applications, pp. 2184-2189, Munich, Germany, Oct. (2006).
 165. Y. Hada, K. Kawabata, H. Koguchi, H. Kaetsu, H. Asama: "Rescue Communicators for Global Victim Search and Local Rescue Planning", Proc. the 2006 IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems, Beijing, China, Oct. 9-15, pp. 3510-3513, (2006).
 166. D. Chugo, K. Kawabata, H. Kaetsu, H. Asama, T. Mishima: "Plural Wheels Control based on Slip Estimation", Proc. the 2006 IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems, Beijing, China, Oct. 9-15, pp. 5558-5563, (2006).
 167. H. Asama, Y. Hada, K. Kawabata, I. Noda, O. Takizawa, J. Meguro, K. Ishikawa, T. Hashizume, T. Ohga, M. Hatayama, F. Matsuno, S. Todokoro: "Rescue Infrastructure for Global Information Collection", SICE-ICASE Int. Joint Conf. 2006, pp. 3443-3448, Busan, Korea, Oct. (2006).
 168. H. Fukushima, K. Kon, F. Matsuno, Y. Hada, K. Kawabata, H. Asama: "Constrained Model Predictive Control: Applications to Multi-Vehicle Formation and Autonomous Blimp", SICE-ICASE Int. Joint Conf. 2006, pp. 4515-4520, Busan, Korea, Oct. (2006).

169. O. Takizawa, A. Shibayama, M. Hosokawa, K. Takanashi, M. Murakami, Y. Hisada, Y. Hada, K. Kawabata, I. Noda, H. Asama: “Hybrid radio frequency identification system for use in disaster relief as positioning source and emergency message boards”, 2007 Int. Workshop on Mobile Information Technology for Disaster Response (Mobile Response 2007), p.1-10, Sankt Augustin, Germany, Feb. (2007).
170. D. Chugo, W. Matsuoka, S. Jia, K. Takase, H. Asama: “Standing assistance system for rehabilitation walker”, Preprints of 2007 Int. Symp. on Field and Service Robotics (FSR 2007), pp. 412-421, Chamonix, France, July (2007).
171. H. Fukushima, K. Kon, Y. Hada, F. Matsuno, K. Kawabata, H. Asama: “State-Predictive Control of an Autonomous Blimp in the Presence of Time Delay and Disturbance”, Proc. IEEE Int. Conf. on Control Applications, pp. 188-193, Singapore, Oct. (2007).
172. K. Nakajima, S. Morishita, T. Kazawa, M. Otake, R. Kanzaki, H. Asama, T. Mishima: “Compensation of binarized CLSM images for extraction of the form of a single neuron in the silkworm moth brain”, Proc. 2008 IEEE Int. Conf. on Robotics and Biomimetics, Sanya, China, Dec. (2007).
173. M. Otake, K. Arai, M. Kato, T. Maeda, Y. Ikemoto, K. Kawabata, T. Takagi, H. Asama: “Experimental Analysis and Computational Simulation of the Attribution of Own Actions by the Multiple Forward Models”, Proc. 2008 IEEE Int. Conf. on Robotics and Biomimetics, Sanya, China, Dec. (2007).
174. M. Otake, T. Takagi, H. Asama: “Open Brain Simulator Estimating Internal State of Human through External Observation towards Human Biomechanics”, Proc. 2008 IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation, pp. 1089-1093, Pasadena, USA, May (2008).
175. M. Murabayashi, Y. Ikemoto, M. Otake, T. Maeda, M. Kato, H. Asama: “Analysis of the Sense of Agency using a Tactile Device”, Proc. 17th CISM-IFTOMM Symp. on Robot Design, Dynamics, and Control (RoManSy 2008), pp. 35-42, Tokyo, Japan July (2008).
176. Y. Ikemoto, S. Suzuki, H. Okamoto, H. Murakami, X. Lin, H. Itoh, H. Asama: “Monitoring using Passive RFID Tags for Structural Health Monitoring”, Proc. 2nd IEEE Int. Interdisciplinary Conf. on Portable Information Devices (Portable 2008), pp. 1-6, Garmisch-Partenkirchen, Germany, Aug. (2008).
177. M. Ikeda, Y. Ikemoto, T. Miura, H. Asama: “A Termite Internal State Model for Elucidating Caste Differentiation”, Proc. 2008 SICE Annual Conf., pp.142-145, Tokyo, Japan, Aug. (2008).
178. Y. Sakaida, D. Chugo, H. Yamamoto, H. Asama: “The Analysis of Excavator Operation by Skillful Operator – Extraction of common skills -”, Proc. 2008 SICE Annual Conf., pp. 538-542, Tokyo, Japan, Aug. (2008).
179. D. Chugo, K. Kawabata, H. Kaetsu, S. Jia, H. Asama, T. Mishima, K. Takase: “3D Odometry Based on Body Configuration”, Proc. 2008 SICE Annual Conf., pp. 695-700, Tokyo, Japan, Aug. (2008).
180. Y. Hada, O. Takizawa, K. Kawabata, H. Kaetsu, T. Kohno, M. Nakadate, H. Asama: “Information acquisition using intelligent sensor nodes and an autonomous blimp”, Proc. 2008 SICE Annual Conf., pp. 988-991, Tokyo, Japan, Aug. (2008).
181. K. Ishizu, H. Takemura, K. Kawabata, H. Asama, T. Mishima, H. Mizoguchi: “Image Processing of Particle Detection for Asbestos Qualitative Analysis Support Method -Particle Counting by Using Color Variance of Background-”, Proc. 2008 SICE Annual Conf., pp. 3202-3207, Tokyo, Japan, Aug. (2008).
182. S. Morishita, H. Yokota, H. Asama, R. Himeno, T. Mishima: “Compensation method for quantitative observation of multicolor fluorescence with nonlinear mapping”, Proc. SPIE Conf. on Mathematics of Data/Image Pattern Recognition, Compression, and Encryption with Applications XI, pp. 1-10, San Diego, USA, Aug. (2008).
183. H. Kumagai, S. Morishita, K. Kawabata, H. Asama, T. Mishima: “Accuracy Improvement of Counting Asbestos in Particles using a Noise Redacted Background Subtraction”, Proc. 2008 IEEE Int. Conf. on Multisensor Fusion and Integration for Intelligent Systems (MFI 2008), pp. 74-79, Seoul, Korea, Aug. (2008).

184. K. Nakajima, S. Morishita, T. Kazawa, R. Kanzaki, H. Asama, T. Mishima: "Interpolation of the Cross-sectional Area of a Premotor Neuron in a Silkworm Moth Brain using the Ellipse Model", Proc. 2008 IEEE Int. Conf. on Multisensor Fusion and Integration for Intelligent Systems (MFI 2008), pp. 80-85, Seoul, Korea, Aug. (2008).
185. T. Narumi, Y. Hada, H. Asama, K. Tsuji: "Pedestrian Route Guidance System Using Moving Information Based on Personal Feature Extraction", Proc. 2008 IEEE Int. Conf. on Multisensor Fusion and Integration for Intelligent Systems (MFI 2008), pp. 94-99, Seoul, Korea, Aug. (2008).
186. T. Hirose, S. Morishita, H. Asama: "Foot Position Estimations for Moving Objects using a Mixture Model", Proc. 2008 IEEE Int. Conf. on Multisensor Fusion and Integration for Intelligent Systems (MFI 2008), pp. 344-349, Seoul, Korea, Aug. (2008).
187. I. Fukuda, S. Morishita, H. Asama: "Personal Identification in Dynamic Images Using UHF Band RFID System for Service Provision", Proc. 2008 IEEE Int. Conf. on Multisensor Fusion and Integration for Intelligent Systems (MFI 2008), pp. 492-497, Seoul, Korea, Aug. (2008).
188. S. Morishita, A. Nishimura, H. Asama: "A Method to Estimate Destination of a Walking Person with Hidden Markov Model for Safety of Human Friendly Robots", Proc. IEEE Int. Workshop on Safety, Security and Rescue Robotics (SSRR '08), pp. 115-120, Sendai, Japan, Oct. (2008).
189. S. Yano, Y. Ikemoto, H. Aonuma, T. Nagao, H. Asama: Modeling of self-organized competition hierarchy with body weight development in larval cricket, *Gryllus bimaculatus*, Preprints 9th Int. Symp. on Distributed Autonomous Robotic Systems (DARS '08), Tsukuba, Japan, Nov. (2008).
190. I. Ha, Y. Tamura, S. Morishita, H. Asama, I. Noda, Y. Hada, H. Okamoto: "Design of Location Management Module and Environment Server for Constructing of Intelligent Environment Space", Proc. the 5th Int. Conf. on Ubiquitous Robots and Ambient Intelligence (URAI2008), pp. 485-488, Seoul, Korea, Nov. (2008).
191. K. Mitsui, H. Asama, Y. Hada, K. Watanabe, S. Yamaguchi, S. Morishita: "Estimation of Human Motion Trajectory in an Elevator Cage with Images from a Monitoring Camera", Proc. the 5th Int. Conf. on Ubiquitous Robots and Ambient Intelligence (URAI2008), pp. 494-497, Seoul, Korea, Nov. (2008).
192. K. Ishizu, H. Takemura, K. Kawabata, H. Asama, T. Mishima, H. Mizoguchi: "Image Processing of Particle Detection for Asbestos Qualitative Analysis Support Method -Particle Counting System Based on Classification of Background Area-", Proc. 10th Int. Conf. on Control, Automation, Robotics and Vision, pp. 868-873, Hanoi, Vietnam, Dec. (2008).
193. Qi An, Hiroki Matsuoka, Yusuke Ikemoto, Daisuke Chugo, Kaoru Takakusaki, Hajime Asama: "Extraction of Behavior Primitives in Human Standing-Up Motion for Development of Power Assisting Machine", Proc. 2008 IEEE Int. Conf. on Robotics and Biomimetics (Robio '2008), pp. 1995-2000, Bangkok, Thailand, Feb. (2009).
194. K. Kawabata, Y. Tsubota, H. Yamazaki, T. Mishima, K. Hotta, H. Asama, H. Mizoguchi, H. Takahashi: "Development of an Automatic Polarized Microscopic Imaging System for Asbestos Qualitative Analysis", 2009 IEEE/ASME Int. Conf. on Advanced Intelligent Mechatronics (AIM '09), pp. 1671-1676, Singapore, July (2009).
195. Qi An, Yusuke Ikemoto, Hiroki Matsuoka, Hajime Asama: "Extraction of Behavior Primitives for Understanding Human Standing-up Motion", Proc. of 2009 IEEE Int. Conf. on Mechatronics and Automation (ICMA '09), pp. 1800-1805, Changchun, China, Aug. (2009).
196. J. Ishii, Y. Tamura, H. Asama: "Filter Design by Using Map Information on Wireless-LAN Location Awareness System", Proc. of 2009 IEEE Int. Conf. on Mechatronics and Automation (ICMA '09), pp. 2967-2972, Changchun, China, Aug. (2009).
197. S. Yano, Y. Ikemoto, H. Aonuma, H. Asama: "Development of Neurotransmitter Modulation on Aggression and Dominance Hierarchy in Cricket, *Gryllus Bimaculatus*", ICCAS-SICE Int. Joint Conf. 2009, pp. 2254-2259, Fukuoka, Japan, Aug. (2009).

198. H. Matsuyama, H. Asama, M. Otake: "Design of Differential Near-Infrared Spectroscopy Based Brain Machine Interface", Proc. of 18th IEEE Int. Symp. on Robot and Human Interactive Communication (RO-MAN '09), pp. 775-780, Toyama, Japan, Sep. (2009).
199. M. Otake, M. Kato, T. Takagi, H. Asama: "Development of Coimagination Method towards Cognitive Enhancement via Image based Interactive Communication", Proc. of 18th IEEE Int. Symp. on Robot and Human Interactive Communication (RO-MAN '09), pp. 835-840, Toyama, Japan, Sep. (2009).
200. Y. Ikemoto, T. Miura, H. Asama: "Adaptive Division of Labor Control for Robot Group", Proc. of 2009 IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (IROS '09), pp. 2409-2414, St. Louis, USA, Oct. (2009).
201. Y. Tamura, Y. Murai, H. Murakami, H. Asama: "Identification of Types of Obstacles and Obstacle Map Building for Mobile Robots", Proc. of 6th Int. Conf. on Ubiquitous Robots and Ambient Intelligence (URAI '09), pp. 340-344, Gwangju, Korea, Oct. (2009).
202. Y. Tsubota, K. Kawabata, H. Yamazaki, K. Hotta, H. Asama, H. Mizoguchi, H. Takahashi, T. Mishima: "Development of a Polarized Microscopic Image Management System for Supporting Asbestos Qualitative Analysis utilizing Dispersion Staining", Proc. 35th Annual Conf. of the IEEE Industrial Electronics Society (IECON 2009), pp. 1855-1860, Porto, Portugal, Nov. (2009).
203. Y. Ikemoto, Y. Ishikawa, T. Miura, H. Asama: "A mathematical model for caste differentiation in termite colonies by hormonal and pheromonal regulations", Proc. of 3rd Int. Symp. on Mobiligence (Mobiligence '09), pp. 92-95, Awaji, Japan, Nov. (2009).
204. M. Murabayashi, Y. Ikemoto, M. Otake, T. Maeda, M. Kato, and H. Asama: "Sense of Agency Effected by Causal Relationship Between Motor Command and Sensory Feedback", Proc. of 3rd Int. Symp. on Mobiligence (Mobiligence '09), pp. 304-307, Awaji, Japan, Nov. (2009).
205. S. Yano, Y. Ikemoto, H. Aonuma, H. Asama: "Forgetting Curve Derived by Serotonin Hypothesis in Cricket, *Gryllus Bimaculatus*", Proc. of 3rd Int. Symp. on Mobiligence (Mobiligence '09), pp. 324-327, Awaji, Japan, Nov. (2009).
206. H. Koseki, S. Morishita, H. Asama: "Detection of a Huge Increase or Decrease of Pedestrians in a Monocular Image Sequence for Use in a Tracking Method Based on a Normal Mixture Model", 2nd IEEE Int. Symp. on System Integration (SII '09), pp. 95-100, Tokyo, Japan, Nov. (2009).
207. H. Kumagai, S. Morishita, K. Kawabata, H. Asama, T. Mishima: "Asbestos Detection Method with Frequency Analysis for Microscope Images", Proc. 5th Int. Symp. on Visual Computing (ISVC09), pp. 430-439, Las Vegas, USA, Dec. (2009).
208. M. Uozumi, H. Asama: "A Measuring Method of Satisfaction Rating in Service Engineering", Proc. SICE Annual Conf. 2010 (SICE 2010), Taipei, Taiwan, pp. 535-538, Aug. (2010).
209. J. Ishii, Y. Tamura, H. Asama: "Calibration-Free Wireless-LAN Location Estimation System Using Polar Coordinates Filter", Proc. 7th Int. Conf. on Ubiquitous Robots and Ambient Intelligence (URAI2010), Busan, Korea, pp.437-440 Nov. (2010).
210. Qi An, Yusuke Ikemoto, Hajime Asama, Tamio Arai: "Analysis of Human Standing-up Motion Based on Distributed Muscle Control", Pre-proceedings of 10th Int. Symposium on Distributed Autonomous Robotic Systems (DARS2010), Lausanne, Switzerland, pp. 1-12, Nov. (2010).
211. Y. Terada, S. Morishita, H. Asama: "Extraction of Candidate Points for A Destination Estimation Method Based on Behavior Dynamics", Proc. 2010 IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (IROS2010), Taipei, Taiwan, pp. 3875-3880, Oct. (2010).
212. Y. Tamura, T. Fukuzawa, H. Asama: "Smooth Collision Avoidance in Human-Robot Coexisting Environment", Proc. 2010 IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (IROS2010), Taipei, Taiwan, pp. 3887-3892, Oct. (2010).
213. M. Otake, M. Kato, T. Takagi, S. Iwata, H. Asama, J. Ota: "Multiscale Service Design Method and its Application to Sustainable Service for Prevention and Recovery from Dementia", T. Onoda, D. Bekki, and E. McCready (Eds.): JSAI-isAI 2010, LNAI 6797, pp.

- 321-330, (2011).*
214. Qi An, Cara E. Stepp, Yoky Matsuoka, and Hajime Asama: “Uncontrolled Manifold Analysis of Standing-up Motion for Development of an Assistance System”, Proceedings of the 12th International Conference on Rehabilitation Robotics (ICORR 2011), Zurich, Switzerland, pp. 1-5, (2011).*
215. G. Li, Y. Tamura, H. Asama: “Dynamical Task Allocation and Reallocation Based on Body Expansion Behavior for Multi-robot Coordination System”, Proc. 2011 IEEE Int. Conf. on Mechatronics (ICMA 2011), Beijing, China, Aug., pp. 537-542, (2011).*
216. I. Ha, Y. Tamura, H. Asama, J. Han, D. Hong: “Development of Open Humanoid Platform DARwIn-OP”, Proc. 2011 SICE annual Conf. (SICE 2011), Tokyo, Japan, pp. 2178-2181, Sep. (2011).*
217. M. Uozumi, H. Asama: “Measurement of quality of experience in service engineering”, Proc. 2011 SICE annual Conf. (SICE 2011), Tokyo, Japan, pp. 2524-2529, Sep. (2011).*
218. I. Ha, Y. Tamura, and H. Asama: “Gait Pattern Generation and Stabilization for Humanoid Robot Based on Coupled Oscillators”, Proc. 2011 IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (IROS 2011), San Francisco, USA, pp. 3207-3212, Sep. (2011).*
219. H. Ogawa, R. Chiba, K. Takakusaki, H. Asama, J. Ota: “Method for Obtaining Quantitative Change in Muscle Activities by Difference in Sensory Inputs about Human Posture Control”, Proc. 5th Int. Symp. on Adaptive Motion of Animals and Machines (AMAM2011), Hyogo, Japan, pp. 9-10, Oct (2011).*
220. G. Li, Y. Tamura, H. Asama: “A Comparative Study of Dynamical Sequential and Global Optimal Task Reallocation Methodology for Distributed Multi-robot System”, Proc. 18th Int. Conf. on Ubiquitous Robots and Ambient Intelligence (URAI2011), Incheon, Korea, pp. 307-312, Nov. (2011).*
221. D. Ishizuka, A. Yamashita, R. Kawanishi, T. Kaneko, H. Asama: “Self-localization of Mobile Robot Equipped with Omnidirectional Camera Using Image Matching and 3D-2D Edge Matching”, Proc. 2011 IEEE Int. Conf. on Computer Vision Workshop (11th Workshop on Omnidirectional Vision, Camera Networks and Non-classical Cameras (OMNIVIS2011)), Barcelona, Spain, pp. 272-279, Nov. (2011).*
222. S. Goto, A. Yamashita, R. Kawanishi, T. Kaneko and H. Asama: “3D Environment Measurement Using Binocular Stereo and Motion Stereo by Mobile Robot with Omnidirectional Stereo Camera”, Proc. 2011 IEEE Int. Conf. on Computer Vision Workshop (11th Workshop on Omnidirectional Vision, Camera Networks and Non-classical Cameras (OMNIVIS2011)), Barcelona, Spain, pp. 296-303, Nov. (2011).*
223. A. Yamashita, R. Kawanishi, T. Koketsu, T. Kaneko, H. Asama: “Underwater Sensing with Omni-Directional Stereo Camera”, Proc. 2011 IEEE Int. Conf. on Computer Vision Workshop (11th Workshop on Omnidirectional Vision, Camera Networks and Non-classical Cameras (OMNIVIS2011)), Barcelona, Spain, pp. 304-311, Nov. (2011).*
224. S. Suzuki, M. Ando, H. Hashimoto, H. Asama: “Deliberation of Value-Sympathy Model for Adaptive Service Attendant System”, Proc. 37th Annual Conf. of the IEEE Industrial Electronics Society (IECON 2011), Melbourne, Australia, pp.2039-2044, Nov. (2011).*
225. A. Yamashita, K. Matsui, R. Kawanishi, T. Kaneko, T. Murakami, H. Omori, T. Nakamura, H. Asama: “Self-Localization and 3-D Model Construction of Pipe by Earthworm Robot Equipped with Omni-Directional Rangefinder”, Proc. Int. Conf. on Robotics and Biomimetics (ROBIO2011), Phuket, Thailand, pp.1017-1023, Dec. (2011).*
226. G. Masuyama, A. Yamashita, H. Asama: “Robot Motion Planning Utilizing Local Propagation of Information Based on Particle Swarm and Its Internal Parameters”, Proc. Int. Conf. on Robotics and Biomimetics (ROBIO2011), Phuket, Thailand, pp.1053-1058, Dec. (2011).*
227. S. Hamasaki, Y. Tamura, A. Yamashita, H. Asama: “Prediction of Human's Movement for Collision Avoidance of Mobile Robot”, Proc. Int. Conf. on Robotics and Biomimetics (ROBIO2011), Phuket, Thailand, pp.1633-1638, Dec. (2011).*
228. A. Yamashita, Y. Ito, T. Kaneko, H. Asama: “Human Tracking with Multiple Cameras Based

- on Gaze Detection and Mean Shift”, Proc. Int. Conf. on Robotics and Biomimetics (ROBIO2011), Phuket, Thailand, pp1664-1671, Dec. (2011).*
229. G. Li, Y. Tamura, H. Asama: “Influence Analysis of Setting Thresholds on Dynamical Sequential Task Allocation and Reallocation Methodology”, Proc. IEEE/SICE Int. Symp. On System Integration (SII 2011), Kyoto, Japan, pp.1165-1170, Dec. (2011).*
230. Ryosuke Kawanishi, Atsushi Yamashita, Toru Kaneko, Hajime Asama: “Line-based Camera Movement Estimation by Using Parallel Lines in Omnidirectional Video”, Proc. 2012 IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (ICRA2012), Saint Paul, U.S.A., pp. 3573-3579, May (2012).*
231. Atsushi Yamashita, Fumiya Tsurumi, Toru Kaneko, Hajime Asama: “Automatic Removal of Foreground Occluder from Multi-Focus Images”, Proc. 2012 IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (ICRA2012), Saint Paul, U.S.A., pp. 5410-5416, May (2012).*
232. Qi An, Hajime Asama, Cara, E. Stepp, Yoky Matsuoka: “Effect of Vibrotactile Feedback on Robotic Object Manipulation Continuous Vocalization Control Of A Full-Scale Assistive Robot”, Proc. 2012 IEEE International Conference on Biomedical Robotics and Biomechatronics (BioRob 2012), Rome, Italy, pp. 508-513, June (2012).*
233. K. Watanabe, R. Kawanishi, T. Kaneko, A. Yamashita, H. Asama: “Obstacle Avoidance Based on Plane Estimation from 3D Edge Points by Mobile Robot Equipped with Omnidirectional Camera”, Proc. 12th Int. Conf. on Intelligent Autonomous Systems (IAS-12), Jeju, Korea, vol. 1, pp. 15-24, Springer, June (2012).*
234. M. Awai, T. Shimizu, T. Kaneko, A. Yamashita, H. Asama: “HOG-Based Person Following and Autonomous Returning Using Generated Map by Mobile Robot Equipped with Camera and Laser Range Finder”, Proc. 12th Int. Conf. on Intelligent Autonomous Systems (IAS-12), Jeju, Korea, vol. 2, pp. 51-60, Springer, June (2012).*
235. Yuki Ishikawa, Qi An, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita, Hiroyuki Oka, Hajime Asama: “Effect of Mediolateral Knee Displacement on Ligaments and Muscles around Knee Joint: Quantitative Analysis with Three-dimensional Musculoskeletal Ligament Knee Model”, Proc. 12th Int. Conf. on Intelligent Autonomous Systems (IAS-12), Jeju, Korea, vol. 2, pp. 447-456, Springer, June (2012).*
236. R. Chiba, K. Takakusaki, J. Ota, H. Ogawa, H. Asama: “Muscle activities Changing Model by difference in sensory inputs on human posture control”, Proc. 12th Int. Conf. on Intelligent Autonomous Systems (IAS-12), Jeju, Korea, vol. 2, pp. 479-491, Springer, June (2012).*
237. Yusuke Tamura, Mami Egawa, Shiro Yano, Yoshinori Kumita, Takaki Maeda, Motoichiro Kato, Hajime Asama: “Relationship between Sense of Agency and Task Performance in Target Search Task”, Proc. 2012 ICME Int. Conf. on Complex Medical Engineering (2012 ICME), Kobe, Japan, pp. 392-396, July (2012).*
238. Guanghui Li, Yusuke Tamura, Min Wu, Atsushi Yamashita, Hajime Asama: “Hybrid Dynamic Mobile Task Allocation and Reallocation Methodology for Distributed Multi-robot Coordination”, Proc. IEEE/ASME Int. Conf. on Advanced Intelligent Mechatronics (AIM 2012), Kaohsiung City, Taiwan, pp.190-195, July (2012).*
239. Mitsunari Uozumi, Kouichi Yamada, Hajime Asama, Kaoru Takakusaki: “Automation of Supervisory Service, and Examination of the Subject of Operation”, Proc. 2012 SICE Annual Conf. (SICE 2012), Akita, Japan, pp. 903-908, Aug. (2012).*
240. Guanghui Li, Atsushi Yamashita, Hajime Asama and Yusuke Tamura: “An Efficient Improved Artificial Potential Field Based Regression Search Method for Robot Path Planning”, Proc. 2012 IEEE International Conference on Mechatronics and Automation (ICMA2012), Sichuan, China, pp. 1227-1232, Aug. (2012).*
241. Qi An, Yuki Ishikawa, Junki Nakagawa, Atsushi Kuroda, Hiroyuki Oka, Hiroshi Yamakawa, Atsushi Yamashita, Hajime Asama: “Evaluation of Wearable Gyroscope and Accelerometer Sensor (PocketIMU2) during Walking and Sit-to-Stand Motions”, Proc. 21st IEEE Int. Symp. on Robot and Human Interactive Communication (Ro-Man 2012), Paris, France, pp. 731-736, Sep. (2012).*
242. Tatsuya Naruse, Toru Kaneko, Atsushi Yamashita, Hajime Asama: “3-D Measurement of

- Objects In Water Using Fish-Eye Stereo Camera”, 2012 IEEE Int. Conf. on Image Processing (ICIP 2012), Orlando, U.S.A., pp. 2773-2776, Oct. (2012).*
243. Yusuke Tamura, Phuoc Dai Le, Kentarou Hitomi, Naiwala P. Chandrasiri, Takashi Bando, Atsushi Yamashita, Hajime Asama: “Development of Pedestrian Behavior Model Taking Account of Intention”, Proc. 2012 IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (IROS 2012), Vilamoura, Portugal, pp. 382-387, Oct. (2012).*
244. Gakuto Masuyama, Atsushi Yamashita, Hajime Asama: “Intrinsically Motivated Anticipatory Learning Utilizing Transformation Invariance”, Proc. 2012 IEEE Conference on Development and Learning and Epigenetic Robotics (ICDL-EpiRob2012), San Diego, U.S.A., Nov. (2012).*
245. Kazushi Watanabe, Ryosuke Kawanishi, Atsushi Yamashita, Yuichi Kobayashi, Toru Kaneko, Hajime Asama: “Obstacle Avoidance in Textureless Unknown Environment Based on Plane Estimation by Mobile Robot Equipped with Omni-directional Camera”, 2012 IEEE/SICE Int. Symp. on System Integration (SII '12), Fukuoka, Japan, pp. 37-42, Dec. (2012).*
246. Min Wu, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: “Rule Abstraction and Transfer in Reinforcement Learning by Decision Tree”, 2012 IEEE/SICE Int. Symp. on System Integration (SII '12), Fukuoka, Japan, pp. 529-534, Dec. (2012).*
247. Yoshiki Mori, Atsushi Yamashita, Masayuki Tanaka, Ryuho Kataoka, Yoshizumi Miyoshi, Toru Kaneko, Masatoshi Okutomi and Hajime Asama: “Calibration of Fish-Eye Stereo Camera for Aurora Observation”, Proc. Int. Workshop on Advanced Image Technology 2013 (IWAIT2013), Nagoya, Japan, pp.729-734, Jan. (2013).*
248. Yutaro Ohshima, Yuichi Kobayashi, Toru Kaneko, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: “Meal Support System with Spoon Using Laser Range Finder and Manipulator”, Proc. 2013 IEEE Workshop on Robot Vision (WoRV2013), Clearwater Beach, U.S.A., pp.82-87, Jan. (2013).*
249. Naoki Ibe, Gakuto Masuyama, Atsushi Yamashita, Hajime Asama: “Humanlike Behavior Model with Probabilistic Intention”, 40th Int. Conf. and Exhibition on Computer Graphics and Interactive Technoques (SIGGRAPH 2013), Anaheim, U.S.A., July (2013).*
250. Satoshi Tadokoro, Hajime Asama: “Priority Issues of Disaster Robotics in Japan”, Proc. IEEE Region 10 Humanitarian Technology Conference 2013 (HTC 2013), Sendai, Japan, pp. 47-52, Aug. (2013).
251. Daiki Kawakami, Kaito Makino, Yuichi Kobayashi, Toru Kaneko, Atsushi Yamashita, Hajime Asama: "Projector Camera System Presenting Color Information for Color Vision Deficiency", Proc. Int. Conf. on Simulation Technology (JSST2013), Tokyo, Japan, Sep. (2013)*.
252. Mitsunari Uozumi, Kouichi Yamada, Shuto Murai, Hajime Asama, Kaoru Takakusaki: “The Effect and Reaction of Information Presentation in Surveillance Services”, Proc. SICE Annual Conference 2013, Nagoya, Japan, pp. 2323-2328, Sep. (2013).
253. Junki Nakagawa, Qi An, Yuki Ishikawa, Hiroyuki Oka, Kaoru Takakusaki, Hiroshi Yamakawa, Atsushi Yamashita, Hajime Asama: “Analysis of Joint Correlation between Arm and Lower Body in Dart Throwing Motion”, Proc.2013 IEEE Int. Conf. on Systems, Man, and Cybernetics (SMC 2013), Manchester, U.K., pp. 1223-1228, Oct. (2013).*
254. Qi An, Yuki Ishikawa, Junki Nakagawa, Hiroyuki Ota, Hiroshi Yamakawa, Atsushi Yamashita, Hajime Asama: “Muscle Synergy Analysis of Human Standing-up Motion with Different Chair Heights and Different Motion Speeds”, 2013 IEEE Int. Conf. on Systems, Man, and Cybernetics (SMC2013), Manchester, U.K., pp. 3570-3584, Oct. (2013).*
255. Satoshi Suzuki, Masaya Ando, Hiroshi Hashimoto, and Hajime Asama: “Design Procedure and Improvement of a Mathematical Modelling to Estimate Customer Satisfaction”, Proc. 1st International Conference on Serviceology (ICServe 2013), Tokyo, Japan, pp. 9-14, Oct. (2013).*
256. Mitsunari Uozumi, Kouichi Yamada, Shuto Murai, Hajime Asama, Kaoru Takakusaki: “ The Effect and Reaction of Information Presentation in Surveillance Service”, Proc. 1st International Conference on Serviceology (ICServe 2013), Tokyo, Japan, pp. 291-296, Oct.

- (2013).*
257. Gakuto Masuyama, Atsushi Yamashita, Hajime Asama: "Selective Exploration Exploiting Skills in Hierarchical Reinforcement Learning Framework", Proc. 2013 IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (IROS2013), Tokyo, Japan, pp. 692-697, Nov. (2013).*
 258. Takuma Tsuji, Hiroshi Yamakawa, Atsushi Yamashita, Kaoru Takakusaki, Takaki Maeda, Motoichiro Kato, Hiroyuki Oka, Hajime Asama: "Analysis of Electromyography and Skin Conductance Response During Rubber Hand Illusion", Proc. 2013 IEEE Workshop on Advanced Robotics and its Social Impacts (ARSO 2013), Tokyo, Japan, pp. 88-93, Nov. (2013).*
 259. Qi An, Yuki Ishikawa, Junki Nnakagawa, Hiroyuki Oka, Hiroshi Yamakawa, Atsushi Yamashita, Hajime Asama: "Analysis of Contribution of Muscle Synergies on Sit-To-Stand Motion Using Musculoskeletal Model", Proc. 2013 IEEE Workshop on Advanced Robotics and its Social Impacts (ARSO 2013), Tokyo, Japan, pp. 13-18, Nov. (2013).*
 260. Takaaki Sato, Alessandro Moro, Atsushi Sugahara, Tsuyoshi Tasaki, Atsushi Yamashita, Hajime Asama: "Spatio-Temporal Bird's-eye View Images Using Multiple Fish-eye Cameras", Proc. 2013 IEEE/SICE International Symposium on System Integration (SII 2013), Kobe, Japan, pp. 753-758, Dec. (2013).*
 261. Yuki Ishikawa, Qi An, Junki Nakagawa, Hiroyuki Oka, Atsushi Yamashita, Hajime Asama: "Effect of Varus Gait on Anterior Cruciate Ligament: To Clarify Mechanism of Pathogenesis of Knee Osteoarthritis", Osteoarthritis and Cartilage, Vol.22 Supplement (Abstracts from the 2014 World Congress on Osteoarthritis), Paris, France, pp. S113-S114, Apr. (2014).*
 262. Qi An, Yuki Ishikawa, Tetsuro Funato, Shinya Aoi, Hiroyuki Oka, Hiroshi Yamakawa, Atsushi Yamashita, Hajime Asama: "Generation of Human Standing-up Motion with Muscle Synergies Using Forward Dynamic Simulation", Proc. the 2014 IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (ICRA 2014), Hong Kong, China, pp. 730-735, June (2014).*
 263. Shinji Kawatsuma, Osamu Taira, Hajime Asama: "Basic Decontamination Methodology of robots and robot control vehicles", Proc. Decommissioning and Remote Systems (D&RS), Reno, U. S. A., pp. 19-21, June (2014).*
 264. Renato Miyagusuku, Atsushi Yamashita, Hajime Asama: "Distributed Algorithm for Robotic Network Self-deployment in Indoor Environments Using Wireless Signal Strength", Proc. 13th Int. Conf. on Intelligent Autonomous Systems (IAS-13), Padua, Italy, pp. 1491-1502, Springer, July (2014).*
 265. Hiromitsu Fujii, Atsushi Yamashita, Hajime Asama: "Automated Diagnosis of Material Condition in Hammering Test Using a Boosting Algorithm", Proc. 2014 IEEE Workshop on Advanced Robotics and its Social Impacts (ARSO2014), Evanston, U. S. A., pp. 101-107, Sep. (2014).*
 266. Junki Nakagawa, Qi An, Yuki Ishikawa, Koshiro Yanai, Wen Wen, Hiroshi Yamakawa, Junko Yasuda, Atsushi Yamashita, Hajime Asama: "Extraction and Evaluation of Proficiency in Bed Care Motion for Education Service of Nursing Skill", Proc. 2nd Int. Conf. on Serviceology (ICServe 2014), Yokohama, Japan, pp. 86-90, Sep. (2014).*
 267. Koshiro Yanai, Qi An, Yuki Ishikawa, Junki Nakagawa, Wen Wen, Hiroshi Yamakawa, Atsushi Yamashita, Hajime Asama: "Visualization of Muscle Activity during Squat Motion for Skill Education", Proc. 2nd Int. Conf. on Serviceology (ICServe 2014), Yokohama, Japan, pp. 91-96, Sep. (2014).*
 268. Mitsunari Uozumi, Kouichi Yamada, Shuto Murai, Hajime Asama, Kaoru Takakusaki: "Evaluation of the Productivity Improvement by Information Presentation in Surveillance Service", Proc. 2nd Int. Conf. on Serviceology (ICServe 2014), Yokohama, Japan, pp. 182-185, Sep. (2014).*
 269. Qi An, Yuki Ishikawa, Tetsuro Funato, Shinya Aoi, Hiroyuki Oka, Hiroshi Yamakawa, Atsushi Yamashita, Hajime Asama: "Muscle Synergy Analysis of Human Standing-up Motion Using Forward Dynamic Simulation with Four Body Segment Model", Pre-proc. of 12th Int. Symp. on Distributed Autonomous Robotic Systems (DARS2014), Daejeon, Korea, pp. 249-261, Nov. (2014)*.

270. Kazuya Sugimoto, Hiromitsu Fujii, Atsushi Yamashita, Hajime Asama: "Half Diminished Reality Image Using Three RGB-D Sensors for Remote Control Robots", Proc. of 12th IEEE Int. Symp. on Safety, Security, and Rescue Robotics (SSRR2014), 43, Toyako, Japan, Oct. (2014).
271. Jonghoon Im, Atsushi Yamashita, Hiromitsu Fujii, Hajime Asama: "Correction of Over and Under Exposure Images Using Multiple Lighting System", Proc. 2nd Int. Conf. on Maintenance Science and Technology (ICMST2014), Kobe, Japan, pp. 125-126, Nov. (2014).
272. Norihisa Miyake, Takuro Hatsukari, Shiho Matsushita, Kazuhiro Kosuge, Yasuhisa Hirata, Hajime Asama: "Stand-up assist system for elderly using coordinated motion with a bed", Proc. 2014 10th France-Japan/8th Europe-Asia Congress on Mechatronics (MECATRONICS 2014- Tokyo), Tokyo, Japan, pp. 162-167, Nov. (2014).
273. Hiromitsu Fujii, Takayuki Kubo, Atsushi Yamashita, Akira Takeuchi, Masayuki Tanaka, Ryuho Kataoka, Yoshizumi Miyoshi, Masatoshi Okutomi, Hajime Asama: "Aurora 3D-Measurement and Visualization Using Fish-Eye Stereo Camera", Proc. ACM SIGGRAPH Asia 2014 Posters, Article No.24, Shenzhen, China, Dec. (2014).
274. Jonghoon Im, Hiromitsu Fujii, Atsushi Yamashita, Hajime Asama: "Compensation of Over and Under Exposure Image Using Multiple Light Switching", Proc. 2014 IEEE/SICE Int. Symp. on System Integration (SII2014), Tokyo Japan, pp. 147-152, Dec. (2014).
275. Kazuki Sakamoto, Alessandro Moro, Hiromitsu Fujii, Atsushi Yamashita, Hajime Asama: "Three-Dimensional Measurement of Objects in Liquid with an Unknown Refractive Index Using Fisheye Stereo Camera", Proc. 2014 IEEE/SICE Int. Symp. on System Integration (SII2014), Tokyo, Japan, pp. 281-286, Dec. (2014).
276. Naoki Ibe, Atsushi Yamashita, Hajime Asama: "Flexible Marker-based Augmented Reality Based on Estimation of Object Pose", Proc. 2015 Joint Conf. of the Int. Workshop on Advanced Image Technology (IWAIT) and the Int. Forum on Medical Imaging in Asia (IFMIA), Paper No. 111, Tainan, Taiwan, pp. 1-4, Jan. (2015).
277. Yusuke Tanaka, Yonghoon Ji, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Fuzzy Based Traversability Analysis for a Mobile Robot on Rough Terrain", Proceedings of the 2015 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA2015), pp. 3965-3970, Seattle, U. S. A., May (2015).*
278. Akira Shibata, Hiromitsu Fujii, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Scale-Reconstructable Structure from Motion Using Refraction with a Single Camera", Proceedings of the 2015 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA2015), pp. 5239-5244, Seattle, U. S. A., May (2015).* (IEEE Robotics and Automation Society Japan Chapter Young Award)
279. Qi An, Yuki Ishikawa, Shinya Aoi, Tetsuro Funato, Hiroyuki Oka, Hiroshi Yamakawa, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Analysis of Muscle Synergy Contribution on Human Standing-up Motion Using a Neuro-Musculoskeletal Model", Proceedings of the 2015 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA2015), pp. 5885-5890, Seattle, U. S. A., May (2015).*
280. Seungchul Kwak, Yonghoon Ji, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Development of Acoustic Camera-Imaging Simulator Based on Novel Model", Proceedings of the 2015 IEEE 15th International Conference on Environment and Electrical Engineering (EEEIC2015), Rome, Italy, June (2015).*
281. Xiaorui Qiao, Junki Nakagawa, Koshiro Yanai, Junko Yasuda, Wen Wen, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Nurse Bed Care Activity Analysis for Intelligent Training Service", Proceedings of the 3rd international conference on Serviceology (ICServ2015), San Jose, U. S. A., July (2015).*
282. Hiroyuki Okamoto, Alessandro Moro, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Toward Sports Training Service with the Interactive Learning Platform", Proceedings of the 3rd international conference on Serviceology (ICServ2015), San Jose, U. S. A., July (2015).*
283. Wen Wen, Xiaorui Qiao, Koshiro Yanai, Junki Nakagawa, Junko Yasuda, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Skill Evaluation and Education Services for Bed-Care Nursing with

- Sliding Sheet with Regression Analysis", Proceedings of the 3rd international conference on Serviceology (ICServ2015), San Jose, U. S. A., July (2015).*
284. Mitsunari Uozumi , Kouichi Yamada, Shuto Murai, Hajime Asama, Kaoru Takakusaki: "Productivity Improvement and Stress Reduction by Showing Information to a Surveillance Worker", Proceedings of the 3rd international conference on Serviceology (ICServ2015), San Jose, U. S. A., July (2015).*
285. Mitsunari Uozumi, Kouichi Yamada, Shuto Murai, Hajime Asama, Kaoru Takakusaki: "Productivity Improvement and Stress Reduction by the Information Presented to Workers ", The 34th Chinese Control Conference & SICE Annual Conference 2015 (CCC&SICE2015), Hangzhou, China, pp. 1413, July (2015).*
286. Guanghui Li, Shuiguang Tong, Yang Li, Feiyun Cong, Zheming Tong, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Hybrid Dynamical Moving Task Allocation Methodology for Distributed Multi-robot Coordination System", Proceedings of the 2015 IEEE International Conference on Mechatronics and Automation (ICMA2015), pp.1412-1417, Beijing, China, Aug. (2015).*
287. Yonghoon Ji, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Automatic Calibration and Trajectory Reconstruction of Mobile Robot in Camera Sensor Network", Proceedings of the 11th Annual IEEE International Conference on Automation Science and Engineering (CASE 2015), Gothenburg, Sweden, Aug. (2015).*
288. Hiromitsu Fujii, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Improvement of Environmental Adaptivity of Defect Detector for Hammering Test Using Boosting Algorithm", Proceedings of the 2015 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS2015), pp.6507-6514, Hamburg, Germany, Oct. (2015).*
289. Renato Miyagusuku, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Gaussian Processes with input-dependent noise variance for wireless signal strength-based localization", Proceedings of 2015 IEEE International Symposium on Safety, Security, and Rescue Robotics (SSRR 2015), West Lafayette, U. S. A., Oct. (2015).*
290. Guanghui Li, Shuiguang Tong, Gang Lv, Renyuan Xiao, Feiyun Cong, Zheming Tong, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "An Improved Artificial Potential Field-based Simultaneous FORward Search (Improved APF-based SIFORS) method for Robot Path Planning", Proceedings of the 12th International Conference on Ubiquitous Robots and Ambient Intelligence (URAI2015), Goyang, Korea, Oct. (2015).*
291. Akira Takeuchi, Hiromitsu Fujii, Atsushi Yamashita, Masayuki Tanaka, Ryuho Kataoka, Yoshizumi Miyoshi, Masatoshi Okutomi and Hajime Asama: "3D Visualization of Aurora from Optional Viewpoint at Optional Time", Proceedings of ACM SIGGRAPH Asia 2015 Posters, Kobe, Japan, Nov. (2015).*
292. Jun Ota, Hajime Asama, Toshiyuki Kondo, Hirokazu Tanaka, Shiro Yano, Jun Izawa, Shinya Aoi, Ryosuke Chiba: "Modeling method in embodied-brain systems science", Proceedings of the 2015 International Symposium on Micro-Nano Mechatronics and Human Science (MHS2015), pp.277-278, Nagoya, Japan, Nov. (2015).*
293. 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-Nano Mechatronics and Human Science (MHS2015), pp.213-216, Nagoya, Japan, Nov. (2015).*
294. Shunsuke Hamasaki, Qi An, Wen Wen, Yusuke Tamura, Hiroshi Yamakawa, Atsushi Yamashita, Hajime Asama, Satoshi Shibuya, Yukari Ohki: "Evaluating Effect of Sense of Ownership and Sense of Agency on Body Representation Change of Human Upper Limb", Proceedings of 26th 2015 International Symposium on Micro-Nano Mechatronics and Human Science (MHS 2015), pp.254-257, Nagoya, Japan, Nov. (2015).*
295. Tatsuya Kittaka, Hiromitsu Fujii, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Seeing through Obstacles by Using Movable RGB-D Sensors", Proceedings of the 6th International Conference on Advanced Mechatronics (ICAM2015), pp.29-30, Tokyo, Japan, Dec. (2015).*

296. Binbin Xu, Sarthak Pathak, Hiromitsu Fujii, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Robot Body Occlusion Removal in Omnidirectional Video Using Color and Shape Information", Proceedings of the 6th International Conference on Advanced Mechatronics (ICAM2015), pp.49-50, Tokyo, Japan, Dec. (2015).*
297. Sarthak Pathak, Alessandro Moro, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Rotation Removed Stabilization of Omnidirectional Videos Using Optical Flow", Proceedings of the 6th International Conference on Advanced Mechatronics (ICAM2015), pp.51-52, Tokyo, Japan, Dec. (2015).*
298. Hiromitsu Fujii, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Boosting-based Visualization of Concrete Defects for Hammering Inspection", Proceedings of the 6th International Conference on Advanced Mechatronics (ICAM2015), p.55, Tokyo, Japan, Dec. (2015).*
299. Qi An, Hiroshi Yamakawa, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Muscle Synergies of Sit-to-Stand and Walking Account for Sit-to-Walk Motion", Proceedings of the 6th International Conference on Advanced Mechatronics (ICAM2015), pp.96-97, Tokyo, Japan, Dec. (2015).*
300. Yonghoon Ji, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Automatic Camera Pose Estimation Based on Textured 3D Map Information", Proceedings of the 6th International Conference on Advanced Mechatronics (ICAM2015), pp.100-101, Tokyo, Japan, Dec. (2015).*
301. 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 (ICAM2015), pp.177-178, Tokyo, Japan, Dec. (2015).*
302. Seungchul Kwak, Yonghoon Ji, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "3-D Reconstruction of Underwater Object: Analytical System for Extracting Feature Points Using Two Different Acoustic Views", Proceedings of the 6th International Conference on Advanced Mechatronics (ICAM2015), pp.197-198, Tokyo, Japan, Dec. (2015).*
303. Hiroshi Higuchi, Hiromitsu Fujii, Atsushi Taniguchi, Masahiro Watanabe, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "3D Measurement of Large Structures with a Ring Laser and a Camera Using Structure from Motion for Integrating Cross Sections", Proceedings of the 6th International Conference on Advanced Mechatronics (ICAM2015), pp.233-234, Tokyo, Japan, Dec. (2015).*
304. Hitoshi Kono, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Distributed Cooperative Fault Diagnosis for Internal Electrical Components of Robot System", Proceedings of the 6th International Conference on Advanced Mechatronics (ICAM2015), pp.235-236, Tokyo, Japan, Dec. (2015).*
305. 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 (ICAM2015), pp.237-238, Tokyo, Japan, Dec. (2015).*
306. 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 (ICAM2015), pp.253-254, Tokyo, Japan, Dec. (2015).*
307. Renato Miyagusuku, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Dual Monte Carlo Localization Algorithm for Localization Using Wireless Signal Strength Maps", Proceedings of the 6th International Conference on Advanced Mechatronics (ICAM2015), pp.282-283, Tokyo, Japan, Dec. (2015).*
308. Jun Younes Louhi (Kasahara), Hiromitsu Fujii, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Unsupervised Learning Approach to Detection of Void-type Defects in Concrete Structure Using Hammering and Clustering", Proceedings of the 6th International Conference on Advanced Mechatronics (ICAM2015), pp.319-320, Tokyo, Japan, Dec. (2015).*
309. Rin Minohara, Wen Wen, Shunsuke Hamasaki, Takaki Maeda, Hiroshi Yamakawa, Satoshi Shibuya, Yukari Ohki, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Readiness Potential Reflects the Predictive Aspect of Sense of Agency", Proceedings of the 6th International Conference

- on Advanced Mechatronics (ICAM2015), pp.353-354, Tokyo, Japan, Dec. (2015).*
310. Soichiro Iwataki, Hiromitsu Fujii, Alessandro Moro, Atsushi Yamashita, Hajime Asama, Hiroshi Yoshinada: "Visualization of the Surrounding Environment and Operational Part in a 3DCG Model for the Teleoperation of Construction Machines", Proc. 2015 IEEE/SICE International Symposium on System Integration (SII 2015), pp.81-87, Nagoya, Japan, Dec. (2015).*
 311. Akira Shibata, Hiromitsu Fujii, Atsushi Yamashita, Hajime Asama: "Absolute Scale Structure from Motion Using a Refractive Plate", Proc. 2015 IEEE/SICE International Symposium on System Integration (SII 2015), pp.540-545, Nagoya, Japan, Dec. (2015).*
 312. Guanghui Li, Shuiguang Tong, Feiyun Cong, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Improved Artificial Potential Field-based Simultaneous Forward Search Method for Robot Path Planning in Complex Environment", Proceedings of the 2015 IEEE/SICE International Symposium on System Integration (SII2015), pp.760-765, Nagoya, Japan, Dec. (2015).*
 313. 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 Agency and Sense of Ownership on Body Representation Change of Human Upper Limb", Proceedings of the 1st International Symposium on Embodied-Brain Systems Science (EmboSS2016), p.26, Tokyo, Japan, May (2016).
 314. Wen Wen, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "How Agency Influences Ownership and Body Representation", Proceedings of the 1st International Symposium on Embodied-Brain Systems Science (EmboSS2016), p.27, Tokyo, Japan, May (2016).
 315. 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 (EmboSS2016), p.32, Tokyo, Japan, May (2016).
 316. Hiromitsu Fujii, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Defect Detection with Estimation of Material Condition Using Ensemble Learning for Hammering Test", Proceedings of the 2016 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA2016), pp.3847-3854, Stockholm, Sweden, May (2016).
 317. 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 (RCAR2016), Angkor Wat, Cambodia, June (2016).
 318. Seungchul Kwak, Yonghoon Ji, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "3-D Reconstruction of Underwater Objects Using Arbitrary Acoustic Views", Proceedings of the 11th France-Japan congress on Mechatronics / the 9th Europe-Asia congress on Mechatronics / the 17th International Conference on Research and Education in Mechatronics (MECATRONICS-REM2016), pp.74-79, Compiègne, France, June (2016).
 319. Tatsuya Kittaka, Hiromitsu Fujii, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Creating See-through Image Using Two RGB-D Sensors for Remote Control Robot", Proceedings of the 11th France-Japan congress on Mechatronics / the 9th Europe-Asia congress on Mechatronics / the 17th International Conference on Research and Education in Mechatronics (MECATRONICS-REM2016), pp.86-91, Compiègne, France, June (2016).
 320. Hiromasa Kume, Hiromitsu Fujii, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Scale Reconstructable Structure from Motion Using Refraction with Omnidirectional Camera", Proceedings of the 11th France-Japan congress on Mechatronics / the 9th Europe-Asia congress on Mechatronics / the 17th International Conference on Research and Education in Mechatronics (MECATRONICS-REM2016), pp.117-122, Compiègne, France, June (2016).
 321. Wen Wen, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "The Influence of Attention on Sense of Agency", The 31st International Congress of Psychology (ICP2016), OR25-32-4, Yokohama, Japan, July (2016).
 322. Qi An, Hiroshi Yamakawa, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Temporal Structure of Muscle Synergy of Human Stepping Leg During Sit-to-Walk Motion", Proceedings of the

- 14th International Conference on Intelligent Autonomous Systems (IAS-14), Shanghai, China, pp. 91-102, Springer, July (2016).
323. Yonghoon Ji, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Indoor Positioning System Based on Distributed Camera Sensor Networks for Mobile Robot", Proceedings of the 14th International Conference on Intelligent Autonomous Systems (IAS-14), Shanghai, China, pp. 1089-1101, Springer, July (2016).
324. Ren Xina, Dai Lili, Soo Yew Guan, Asama Hajime, Duan Feng: "Comparing the sEMG recognition effects between computer and DSP", Proceedings of 35th Chinese Control Conference (CCC 2016), Chengdu, China, pp. 4841-4846, July (2016). [DOI:10.1109/ChiCC.2016.7554105]
325. Lu Yuan, Hu Yin, Liu Rensong, Wang Hanfu, Asama Hajime, Duan Feng: "The design of simulation vehicle system controlled by multichannel EEG based on imaginary movements", Proceedings of 35th Chinese Control Conference (CCC 2016), Chengdu, China, pp. 4946-4981, July (2016). [DOI:10.1109/ChiCC.2016.7554127]
326. Li Liang, Han Shun, Asama Hajime, Duan Feng: "An automatic parts detection system based on computer vision", Proceedings of 35th Chinese Control Conference (CCC 2016), Chengdu, China, pp. 9493-9498, July (2016). [DOI:10.1109/ChiCC.2016.7554863]
327. Zhao Zhang, Shili Sheng, Rensong Liu, Peipei Song, Feng Duan, Hajime Asama: "Design of a hierarchical intelligence architecture based on multiple intelligences", Proceedings of 2016 International Conference on Advanced Robotics and Mechatronics (ICARM), Macau, China, pp. 473-478, Aug. (2016).
328. Yuki Ishikawa, Qi An, Wen Wen, Shu Ishiguro, Koji Ohata, Hiroshi Yamakawa, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Auxiliary System to Identify Patterns of Patients with Hemiplegia for Transferring Skill of Rehabilitation with Walking Assist Robot", Proceedings of the 4th International Conference on Serviceology (ICServ2016), Tokyo, Japan, Sep. (2016).
329. Mitsunari Uozumi, Ryota Tsujio, Taiko Hino, Hajime Asama: "Evaluation of Individual Differences in Machine Operation", Proceedings of the 4th International Conference on Serviceology (ICServ2016), Tokyo, Japan, Sep. (2016).
330. Yonghoon Ji, Seungchul Kwak, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Acoustic Camera-based 3D Measurement of Underwater Objects through Automated Extraction and Association of Feature Points", Proceedings of the 2016 IEEE International Conference on Multisensor Fusion and Integration for Intelligent Systems (MFI2016), Baden-Baden, Germany, pp. 224-230, Sep. (2016).
331. Sarthak Pathak, Alessandro Moro, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "A Decoupled Virtual Camera Using Spherical Optical Flow", Proceedings of the 2016 IEEE International Conference on Image Processing (ICIP2016), Phoenix, U. S. A., pp. 4488-4492, Sep. (2016).
332. Sarthak Pathak, Alessandro Moro, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Dense 3D Reconstruction from Two Spherical Images via Optical Flow-based Equirectangular Epipolar Rectification", Proceedings of the 2016 IEEE International Conference on Imaging Systems and Techniques (IST2016), Crete Island, Greece, pp. 140-145, Oct. (2016).
333. 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 (SMC2016), pp.838-843, Budapest, Hungary, Oct. (2016).
334. Renato Miyagusuku, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Improving Gaussian Processes Based Mapping of Wireless Signals Using Path Loss Models", Proceedings of the 2016 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS2016), Daejeon, Korea, Oct. (2016).
335. Sarthak Pathak, Alessandro Moro, Hiromitsu Fujii, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "3D Reconstruction of Structures using Spherical Cameras with Small Motion", Proceedings of the 16th International Conference on Control, Automation and Systems (ICCAS2016),

- pp.117-122, Gyeongju, Korea, Oct. (2016).
336. Hanwool Woo, Yonghoon Ji, Hitoshi Kong, Yusuke Tamura, Yasuhide Kuroda, Takashi Sugano, Yasunori Yamamoto, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Lane-Changing Feature Extraction Using Multisensor Integration", Proceedings of the 16th International Conference on Control, Automation and Systems (ICCAS2016), pp.1633-1636, Gyeongju, Korea, Oct. (2016).
 337. Qi An, Hiroshi Yamakawa, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Different Temporal Structure of Muscle Synergy between Sit-to-Walk and Sit-to-Stand Motions in Human Standing Leg", Proceedings of the 3rd International Conference on NeuroRehabilitation (ICNR2016), pp.933-937, Segovia, Spain, Oct. (2016).
 338. Doyeon Kim, Hanwool Woo, Yonghoon Ji, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Localization of Radiation Sources Using Gamma-ray Detector in Simulated Environments", Proceedings of the 4th International Conference on Maintenance Science and Technology (ICMST2016), Shenzhen (China), Nov. (2016).
 339. 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-Nano Mechatronics and Human Science (MHS2016), pp.166-167, Nagoya, Japan, Nov. (2016).
 340. Jonghoon Im, Hiromitsu Fujii, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Correction of Over- and Underexposed Images Using Multiple Lighting System for Exploration Robot in Dark Environments", Proceedings of the 2016 IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics (ROBIO2016), pp.375-381, Qingdao, China, Dec. (2016).
 341. Wei Sun, Soichiro Iwataki, Ren Komatsu, Hiromitsu Fujii, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Simultaneous Tele-visualization of Construction Machine and Environment Using Body Mounted Cameras", Proceedings of the 2016 IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics (ROBIO2016), pp.382-387, Qingdao, China, Dec. (2016).
 342. Binbin Xu, Sarthak Pathak, Hiromitsu Fujii, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Optical Flow-based Video Completion in Spherical Image Sequences", Proceedings of the 2016 IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics (ROBIO2016), pp.388-395, Qingdao, China, Dec. (2016).
 343. Gu Xiaoyan, Song Peipei, Rao Yimei, Soo Yew Guan, Yeong Che Fai, Tan Jeffrey Too Chuan, Asama Hajime, Duan Feng: "Dynamic image stitching for moving object", Proceedings of the 2016 IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics (ROBIO2016), pp. 1770-1775, Qingdao, China, Dec. (2016).
 344. Akira Takeuchi, Hiromitsu Fujii, Atsushi Yamashita, Masayuki Tanaka, Ryuho Kataoka, Yoshizumi Miyoshi, Masatoshi Okutomi and Hajime Asama: "3D Visualization of Aurora Considering the Physical Characteristics", Proceedings of ACM SIGGRAPH Asia 2016 Posters, Article No.52, pp.1-2, Macao, China, Dec. (2016).
 345. Tsubasa Goto, Sarthak Pathak, Yonghoon Ji, Hiromitsu Fujii, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Spherical Camera Localizatoin in Man-made Environment Using 3D-2D Matching of Line Information", Proceedings of the International Workshop on Advanced Image Technology 2017 (IWAIT2017), Penang, Malaysia, Jan. (2017).
 346. 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 (IWAIT2017), Penang, Malaysia, Jan. (2017).
 347. Yukari Okumura, Hiromitsu Fujii, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Global Optimization with Viewpoint Selection for Scale-reconstructible Structure from Motion Using Refraction", Proceedings of the International Workshop on Advanced Image Technology 2017 (IWAIT2017), Penang, Malaysia, Jan. (2017).
 348. 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", 2017 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA2017), Singapore, May-June (2017). (IEEE Robotics and Automation Letters, Vol. 2, No. 2, pp. 1109-1116, Apr. (2017).
349. Angela Faragasso, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Versatile Visual-based Touch Sensor for Autonomous Search Robots", Proceedings of the 14th International Conference on Ubiquitous Robots and Ambient Intelligence (URAI2017), Jeju, Korea, June (2017). [doi:10.1109/URAI.2017.7992730]
350. Jonghoon Im, Hiromitsu Fujii, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Multi-Modal Diagnostic Method for Detection of Concrete Crack Direction Using Light-Section Method and Hammering Test", Proceedings of the 14th International Conference on Ubiquitous Robots and Ambient Intelligence (URAI2017), Jeju, Korea, June-July (2017). [doi:10.1109/URAI.2017.7992866]
351. Ngoc Trung Mai, Hanwool Woo, Yonghoon Ji, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "3-D Reconstruction of Underwater Object Based on Extended Kalman Filter by Using Acoustic Camera Images", Proceedings of the 20th World Congress of the International Federation of Automatic Control, Toulouse, France, July (2017). [doi:10.1016/j.ifacol.2017.08.215]
352. Tasuku Ito, Hitoshi Kono, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Recovery Motion Learning for Arm Mounted Mobile Crawler Robot in Drive System's Failure", Proceedings of the 20th IFAC World Congress, Proceedings of the 20th World Congress of the International Federation of Automatic Control, Toulouse, France, July (2017). [doi:10.1016/j.ifacol.2017.08.475]
353. Takao Sugimoto, Hiroshi Yamakawa, Qi An, Wen Wen, Yusuke Tamura, Koichi Ohtomi, Takayuki Kosaka, Hiromasa Suzuki, Atsushi Yamashita and 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 (ICServ2017), Vienna, Austria, July (2017).
354. Xiaojun Lu, Angela Faragasso, Yonghoon Ji, Hitoshi Kono, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Multi-localization Methods for Fault Diagnosis in Autonomous Mobile Robots Systems", Proceedings of the 2017 IEEE International Conference on Real-time Computing and Robotics (RCAR2017), pp. 200-205, Okinawa, Japan, July (2017).
355. Yiploon Seow, Renato Miyagusuku, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Detecting and Solving the Kidnapped Robot Problem Using Laser Range Finder and Wifi Signal", Proceedings of the 2017 IEEE International Conference on Real-time Computing and Robotics (RCAR2017), Okinawa, Japan, July (2017).
356. Ningjia Yang, Qi An, Hiroshi Yamakawa, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita, Matti Itkonen, Fady Alnajjar, Shingo Shimoda, Hajime Asama, Noriaki Hattori and Ichiro Miyai: "Clarification of Muscle Synergy Structure During Standing-Up Motion of Healthy Young, Elderly and Post-Stroke Patients", Proceedings of the 2017 International Conference on Rehabilitation Robotics (ICORR), pp. 19-24, London, U.K., July (2017). [doi:10.1109/ICORR.2017.8009215]
357. Jun Jiang, Renato Miyagusuku, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Glass and Non-Glass Objects Classification Using Laser Rangefinders for Mobile Robots in Indoor Environments", Proceedings of the 2017 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS2017), p. 5529, Vancouver, Canada, Sep. (2017).
358. Hanwool Woo, Yonghoon Ji, Yusuke Tamura, Yasuhide Kuroda, Takashi Sugano, Yasunori Yamamoto, Atsushi Yamashita and 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 (ITSC2017), pp. 1101-1106, Yokohama, Japan, Oct. (2017).
359. Masataka Fuchida, Hiroya Yatsuyanagi, Akio Nakamura, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "The Characters Extraction System by a Fingertip for Visually Handicapped People", Proceedings of the 36th JSST Annual International Conference on Simulation Technology

- (JSST2017), pp. 310-311, Tokyo, Japan, Oct. (2017).
360. Renato Miyagusuku, Yiploon Seow, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Fast and Robust Localization using Laser Rangefinder and WiFi Data", Proceedings of 2017 IEEE International Conference on Multisensor Fusion and Integration for Intelligent Systems (MFI2017), pp. 111-117, Daegu, Korea, Nov. (2017).
 361. Ngoc Trung Mai, Hanwool Woo, Yonghoon Ji, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "3D Reconstruction of Line Features Using Multi-view Acoustic Images in Underwater Environment", Proceedings of 2017 IEEE International Conference on Multisensor Fusion and Integration for Intelligent Systems (MFI2017), Daegu, Korea, pp. 312-317, Nov. (2017).
 362. Sonmin Yun, Wen Wen, Qi An, Shunsuke Hamasaki, Hiroshi Yamakawa, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita and 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-Nano Mechatronics and Human Science (MHS2017), Nagoya, Japan, Nov. (2017).
 363. Yasuyuki Awashima, Hiromitsu Fujii, Yusuke Tamura, Keiji Nagatani, Atsushi Yamashita and 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 (SII2017), Taipei, Taiwan, Dec. (2017).
 364. Yuyang Shao, Yonghoon Ji, Hiromitsu Fujii, Keiji Nagatani, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Estimation of Scale and Slope Information for Structure from Motion-based 3D Map", Proceedings of the 2017 IEEE/SICE International Symposium on System Integration (SII2017), Taipei, Taiwan, Dec. (2017).
 365. Jun Jiang, Renato Miyagusuku, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Glass Confidence Maps Building Based on Neural Networks Using Laser Range-finders for Mobile Robots", Proceedings of the 2017 IEEE/SICE International Symposium on System Integration (SII2017), Taipei, Taiwan, Dec. (2017).
 366. Doyeon Kim, Hanwool Woo, Yonghoon Ji, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "3D Radiation Imaging Using Mobile Robot Equipped with Radiation Detector", Proceedings of the 2017 IEEE/SICE International Symposium on System Integration (SII2017), Taipei, Taiwan, Dec. (2017).
 367. Jun Younes Louhi Kasahara, Hiromitsu Fujii, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Clustering of Spatially Relevant Audio Data using Mel-Frequency Cepstrum for Diagnosis of Concrete Structure by Hammering Test", Proceedings of the 2017 IEEE/SICE International Symposium on System Integration (SII2017), Taipei, Taiwan, Dec. (2017).
 368. Sarthak Pathak, Alessandro Moro, Hiromitsu Fujii, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Virtual Reality with Motion Parallax by Dense Optical Flow-based Depth Generation from Two Spherical Images", Proceedings of the 2017 IEEE/SICE International Symposium on System Integration (SII2017), Taipei, Taiwan, Dec. (2017).
 369. Hiroki Kogami, Qi An, Ningjia Yang, Hiroshi Yamakawa, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita, Hajime Asama, Shingo Shimoda, Hiroshi Yamasaki, Matti Itkonen, Fady Alnajjar, Noriaki Hattori, Makoto Kinomoto, Kouji Takahashi, Takanori Fujii, Hironori Otomune and Ichiro Miyai: "Effect of Physical Therapy on Muscle Synergy Structure during Standing-up Motion of Hemiplegic Patients", Proceedings of the 2018 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA2018), Brisbane, Australia, May (2018). (IEEE Robotics and Automation Letters, Vol. 3, No. 3, pp. 2229-2236, July 2018.)
 370. Tsubasa Goto, Sarthak Pathak, Yonghoon Ji, Hiromitsu Fujii, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Line-based Global Localization of a Spherical Camera in Manhattan Worlds", Proceedings of the 2018 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA2018), pp. 2296-2303, Brisbane, Australia, May (2018).
[doi:10.1109/ICRA.2018.8460920]
 371. Ngoc Trung Mai, Yonghoon Ji, Hanwool Woo, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Acoustic Image Simulator Based on Active Sonar Model in Underwater

- Environment", Proceedings of the 15th International Conference on Ubiquitous Robots (UR2018), Honolulu, U.S.A., June (2018). [doi:10.1109/URAI.2018.8441870]
372. Angela Faragasso, Joao Bimbo, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Disposable Stiffness Sensor for Endoscopic Examination", Proceedings of the 40th Annual International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society (EMBC2018), Honolulu, USA, July (2018). [doi:10.1109/EMBC.2018.8513350]
373. Yusheng Wang, Yonghoon Ji, Hanwool Woo, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "3D Occupancy Mapping Framework Based on Acoustic Camera in Underwater Environment", Preprints of the 12th IFAC Symposium on Robot Control (SYROCO2018), Paper No. 055, pp. 1-7, Budapest, Hungary, Aug. (2018).
374. Stefano Massaroli, Renato Myagusuku, Federico Califano, Claudio Melchiorri, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Recursive Algebraic Frisch Scheme: a Particle-Based Approach", Preprints of the Joint 9th IFAC Symposium on Robust Control Design (ROCOND2018) and 2nd IFAC Workshop on Linear Parameter Varying Systems (LPVS2018), pp. 599-605, Florianopolis, Brazil, Sep. (2018).
375. Masataka Fuchida, Shota Chikushi, Alessandro Moro, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Arbitrary Viewpoint Visualization for Disaster Response Robots", Proceedings of the 37th JSST Annual International Conference on Simulation Technology (JSST2018), Muroran, Japan, Sep. (2018).
376. Tatsuya Kittaka, Hiromitsu Fujii, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Real-time Registration of RGB-D Image Pair for See-through System", Proceedings of the 2018 IEEE International Conference on Image Processing (ICIP2018), pp. 1233-1237, Athens, Greece, Oct. (2018). [doi:10.1109/ICIP.2018.8451512]
377. Sarthak Pathak, Alessandro Moro, Hiromitsu Fujii, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Distortion-Robust Spherical Camera Motion Estimation via Dense Optical Flow", Proceedings of the 2018 IEEE International Conference on Image Processing (ICIP2018), Athens, Greece, Oct. (2018). [doi:10.1109/ICIP.2018.8451406]
378. Sonmin Yun, Wen Wen, Qi An, Shunsuke Hamasaki, Hiroshi Yamakawa, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Investigating the Relationship between Assisted Driver's SoA and EEG", Proceedings of the 5th International Conference on NeuroRehabilitation (ICNR2018), pp. 1039-1043, Pisa, Italy, Oct. (2018). [doi:10.1007/978-3-030-01845-0_208]
379. Hanwool Woo, Yonghoon Ji, Yusuke Tamura, Yasuhide Kuroda, Takashi Sugano, Yasunori Yamamoto, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Advanced Adaptive Cruise Control Based on Collision Risk Assessment", Proceedings of the 21st IEEE International Conference on Intelligent Transportation Systems (ITSC2018), pp. 939-944, Maui, USA, Nov. (2018). [doi:10.1109/ITSC.2018.8569759]
380. Ryu Ohata, Wen Wen, Atsushi Yamashita, Hajime Asama and Hiroshi Imamizu: "Dissociative Processes for Detecting Change in Control", Proceedings of the 2nd International Symposium on Embodied-Brain Systems Science (EmboSS2018), P44, p. 1, Osaka, Japan, Dec. (2018).
381. 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 and Hajime Asama: "Rehabilitation Intervention of Physical Therapists Improves Muscle Synergy during Standing-up Motion of Stroke Patients", Proceedings of the 2nd International Symposium on Embodied-Brain Systems Science (EmboSS2018), P49, p. 1, Osaka, Japan, Dec. (2018).
382. 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 and Hajime Asama: "Clarification of Altered Muscle Synergies during Sit-to-stand Motion in Stroke Patients", Proceedings of the 2nd International Symposium on Embodied-Brain

- Systems Science (EmboSS2018), P50, p. 1, Osaka, Japan, Dec. (2018).
383. Hiroki Kogami, Qi An, 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 and Hajime Asama: "Effect of Physical Therapy on Joint Angle of Hemiplegic Patients during Standing-up Motion", Proceedings of the 2nd International Symposium on Embodied-Brain Systems Science (EmboSS2018), P51, p. 1, Osaka, Japan, Dec. (2018).
 384. Shunsuke Hamasaki, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Investigation of the Influence of Sense of Ownership and Agency on Three-Dimensional Change of Body Representation of Upper Limb", Proceedings of the 2nd International Symposium on Embodied-Brain Systems Science (EmboSS2018), P57, p. 1, Osaka, Japan, Dec. (2018).
 385. Sonmin Yun, Wen Wen, Qi An, Shunsuke Hamasaki, Hiroshi Yamakawa, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Investigating the Relationship between Assisted Driver's Sense of Agency and EEG Alpha Power", Proceedings of the 2nd International Symposium on Embodied-Brain Systems Science (EmboSS2018), P66, p. 1, Osaka, Japan, Dec. (2018).
 386. Kei Aoyagi, Wen Wen, Qi An, Shunsuke Hamasaki, Hiroshi Yamakawa, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Improvement of Sense of Agency via Visual Intervention in Virtual Reality", Proceedings of the 2nd International Symposium on Embodied-Brain Systems Science (EmboSS2018), P73, p. 1, Osaka, Japan, Dec. (2018).
 387. Shunsuke Hamasaki, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "A Three-Dimensional Evaluation of Body Representation Change of Human Upper Limb Focused on Sense of Ownership and Sense of Agency", Proceedings of the 2018 International Symposium on Micro-Nano Mechatronics and Human Science (MHS2018), pp. 259-262, Nagoya, Japan, Dec. (2018).
 388. Sarthak Pathak, Alessandro Moro, Hiromitsu Fujii, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Distortion-Resistant Spherical Visual Odometry for UAV-Based Bridge Inspection", Proceedings of SPIE, Vol. 11049 (Proceedings of the 2019 Joint Conference of the International Workshop on Advanced Image Technology (IWAIT2019) and the International Forum on Medical Imaging in Asia (IFMIA2019)), pp. 110491O-1-110491O-6, Singapore, Jan. (2019). [doi:10.1117/12.2520206]
 389. Momoko Kawata, Hiroshi Higuchi, Hiromitsu Fujii, Atsushi Taniguchi, Masahiro Watanabe, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Acceleration of 3D Measurement of Large Structures with Ring Laser and Camera via FFT-based Template Matching", Proceedings of the 2019 IEEE/SICE International Symposium on System Integration (SII2019), pp. 11-16, Paris, France, Jan. (2019). [doi:10.1109/SII.2019.8700345]
 390. Yusheng Wang, Yonghoon Ji, Hanwool Woo, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Three-dimensional Underwater Environment Reconstruction with Graph Optimization Using Acoustic Camera", Proceedings of the 2019 IEEE/SICE International Symposium on System Integration (SII2019), pp. 28-33, Paris, France, Jan. (2019). [doi:10.1109/SII.2019.8700464]
 391. Irem Uygur, Renato Miyagusuku, Sarthak Pathak, Alessandro Moro, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "A Framework for Bearing-Only Sparse Semantic Self-Localization for Visually Impaired People", Proceedings of the 2019 IEEE/SICE International Symposium on System Integration (SII2019), pp. 319-324, Paris, France, Jan. (2019). [doi:10.1109/SII.2019.8700370]
 392. Momoko Kawata, Hiroshi Higuchi, Hiromitsu Fujii, Atsushi Taniguchi, Masahiro Watanabe, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Acceleration of 3D Measurement of Large Structures with Ring Laser and Camera via FFT-based Template Matching", 2019 IEEE International Conference on Computational Photography (ICCP2019), May 2019.
 393. Hiroshi Higuchi, Hiromitsu Fujii, Atsushi Taniguchi, Masahiro Watanabe, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Speckle Based Pose Estimation Considering Depth Information for 3D Measurement of Texture-less Environment", 2019 IEEE International Conference on

- Computational Photography (ICCP2019), May 2019.
394. Dabae Kim, Sarthak Pathak, Alessandro Moro, Ren Komatsu, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "E-CNN: Accurate Spherical Camera Rotation Estimation via Uniformization of Distorted Optical Flow Fields", Proceedings of the 2019 IEEE International Conference on Acoustics, Speech, and Signal Processing (ICASSP2019), pp. 2232-2236, Brighton (UK), May 2019. [doi:10.1109/ICASSP.2019.8682203]
 395. Yonghoon Ji, Atsushi Yamashita, Kazunori Umeda and Hajime Asama: "Automatic Camera Pose Estimation based on a Flat Surface Map", Proceedings of SPIE, Vol. 11172 (Proceedings of the 15th International Conference on Quality Control by Artificial Vision (QCAV2019)), pp. 111720X-1-111720X-6, Mulhouse (France), May 2019. [doi:10.1117/12.2521780]
 396. Renato Miyagusuku, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Data Information Fusion from Multiple Access Points for WiFi-based Self-localization", Proceedings of the 2019 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA2019), Montreal (Canada), May 2019. (IEEE Robotics and Automation Letters, Vol. 4, No. 2, pp. 269-276, April 2019.) (IEEE Robotics and Automation Society Japan Joint Chapter Young Award)
 397. Xiaorui Qiao, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "3D Reconstruction for Underwater Investigation at Fukushima Daiichi Nuclear Power Station Using Refractive Structure from Motion", International Topical Workshop on Fukushima Decommissioning Research (FDR2019), FDR2019-1006, pp. 1-4, Fukushima (Japan), May 2019. (FDR2019 Selected Paper)
 398. Stefano Massaroli, Renato Miyagusuku, Federico Califano, Angela Faragasso, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "A Novel Recursive Linear Estimator Based on the Frisch Scheme", Proceedings of the 2019 12th Asian Control Conference (ASCC2019), pp. 1101-1106, Kitakyushu (Japan), June 2019.
 399. Wen Wen, Ryu Ohata, Masaru Tanaka, Atsushi Yamashita, Hajime Asama and Hiroshi Imamizu: "Two Dissociable Processes for Detecting Gaining and Losing Control in Human Brain", 23rd Annual Meeting of the Association for the Scientific Study of Consciousness (ASSC23), London Ontario (Canada), June 2019.
 400. Jun Jiang, Renato Miyagusuku, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Robust Map Registration for Building Online Glass Confidence Maps", Proceedings of the 10th IFAC Symposium on Intelligent Autonomous Vehicles (IAV2019), pp. 362-367, Gdansk (Poland), July 2019. (IFAC PaperOnLine, Vol. 52, No. 8, pp. 362-367, September 2019). [doi:10.1016/j.ifacol.2019.08.108]
 401. Kei Aoyagi, Wen Wen, Qi An, Shunsuke Hamasaki, Hiroshi Yamakawa, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita and 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 (EMBC2019), pp. 118-121, Berlin (Germany), July 2019. [doi:10.1109/EMBC.2019.8856796]
 402. Yusheng Wang, Yonghoon Ji, Hanwool Woo, Yusuke Tamura, Hiroshi Tsuchiya, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Rotation Estimation of Acoustic Camera Based on Illuminated Area in Acoustic Image", Preprints of the Joint 12th IFAC Conference on Control Applications in Marine Systems, Robotics, and Vehicles (CAMS2019), pp. 217-222, Daejeon (Korea), September 2019. (IFAC PaperOnLine, Vol. 52, No. 21, pp. 163-168, September 2019) [doi:10.1016/j.ifacol.2019.12.301]
 403. Stefano Massaroli, Federico Califano, Angela Faragasso, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Iterative Energy Shaping of a Ball-Dribbling Robot", Preprints of the 1st IFAC Workshop on Robot Control (WROCO2019), pp. 248-253, Daejeon (Korea), September 2019.
 404. Xiaorui Qiao, Yonghoon Ji, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Structure from Motion of Underwater Scenes Considering Image Degradation and Refraction", Preprints of the 1st IFAC Workshop on Robot Control (WROCO2019), pp. 455-459, Daejeon (Korea), September 2019. (IFAC PaperOnLine, Vol. 52, No. 22, pp. 78-82, September 2019)

- [doi:10.1016/j.ifacol.2019.11.051]
405. Shinya Katsuma, Hanwool Woo, Yonghoon Ji, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Efficient Motion Planning for Mobile Robots Dealing with Changes in Rough Terrain", Preprints of the 1st IFAC Workshop on Robot Control (WROCO2019), pp. 460-463, Daejeon (Korea), September 2019. (IFAC PaperOnLine, Vol. 52, No. 22, pp. 83-86, September 2019) [doi:10.1109/10.1016/j.ifacol.2019.11.052]
 406. Hiroki Kogami, Qi An, Hiroshi Yamakawa, Ningjia Yang, Yusuke Tamura, Hiroshi Yamasaki, Fady 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 and 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 (WROCO2019), pp. 480-483, Daejeon (Korea), September 2019.
 407. Hanwool Woo, Hirokazu Madokoro, Kazuhito Sato, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Advanced Adaptive Cruise Control Considering Reaction Time of Following Driver", Proceedings of the 2019 IEEE 8th Global Conference on Consumer Electronics (GCCE2019), pp. 995-996, Osaka (Japan), October 2019. [doi:10.1109/GCCE46687.2019.9015420]
 408. Jun Younes Louhi Kasahara, Hiromitsu Fujii, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Weakly Supervised Approach to Defect Detection in Concrete Structures Using Hammering Test", Proceedings of the 2019 IEEE 8th Global Conference on Consumer Electronics (GCCE2019), pp. 997-998, Osaka (Japan), October 2019. [doi:10.1109/GCCE46687.2019.9015420]
 409. Norihiro Yamauchi, Shota Chikushi, Yusuke Tamura, Hiroshi Yamakawa, Keiji Nagatani, Hiromitsu Fujii, Yuya Sakai, Takumi Chiba, Shingo Yamamoto, Kazuhiro Chayama, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Estimation of Cone Index from Water Content and Soil Types Obtained from Hyperspectral Images", Proceedings of the 2019 IEEE 8th Global Conference on Consumer Electronics (GCCE2019), pp. 999-1002, Osaka (Japan), October 2019. [doi:10.1109/GCCE46687.2019.9015420]
 410. Lei Jiang, Hiroshi Higuchi, Hiromitsu Fujii, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Robust Reflection Removal Against Accumulated Error by Using Stereo Camera System", Proceedings of the 2019 IEEE 8th Global Conference on Consumer Electronics (GCCE2019), pp. 1003-1004, Osaka (Japan), October 2019. [doi:10.1109/GCCE46687.2019.9015420]
 411. Wanqi Yin, Sarthak Pathak, Alessandro Moro, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Improving 3D Measurement Accuracy in Epipolar Directions via Trinocular Spherical Stereo", Proceedings of the 2019 IEEE 8th Global Conference on Consumer Electronics (GCCE2019), pp. 1005-1006, Osaka (Japan), October 2019. [doi:10.1109/GCCE46687.2019.9015420]
 412. Runqiu Bao, Ren Komatsu, Renato Miyagusuku, Masaki Chino, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Cost-effective and Robust Visual Based Localization with Consumer-level Cameras at Construction Sites", Proceedings of the 2019 IEEE 8th Global Conference on Consumer Electronics (GCCE2019), pp. 1007-1009, Osaka (Japan), October 2019. [doi:10.1109/GCCE46687.2019.9015420]
 413. Stefano Massaroli, Federico Califano, Angela Faragasso, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Energy-Based Hybrid Control of a Ball-Dribbling Robot", Proceedings of the 2019 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS2019), p. 3370, Macau (China), November 2019.
 414. Stefano Massaroli, Federico Califano, Claudio Melchiorri, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "A Novel Identification Procedure for Dynamic Parameters of Robots: the Frisch Scheme Approach", Proceedings of the 15th European Workshop on Advanced Control and Diagnosis (ACD2019), FrD2.7, Bologna (Italy), November 2019.
 415. Wanqi Yin, Sarthak Pathak, Alessandro Moro, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Accurate All-round 3D Measurement Using Trinocular Spherical Stereo via Weighted Reprojection Error Minimization", Proceedings of the 21st IEEE International Symposium on Multimedia (ISM2019), pp. 86-93, San Diego (USA), December 2019. [doi:10.1109/ISM.2019.00021]
 416. Stefano Massaroli, Michael Poli, Federico Califano, Angela Faragasso, Jinkyoo Park, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Port-Hamiltonian Approach to Neural Network Training",

- Proceedings of the 2019 IEEE Conference on Decision and Control (CDC2019), pp. 6799-6806, Nice (France), December 2019. [doi:10.1109/GCCE46687.2019.9015420]
417. Daisuke Uchida, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Detecting Image Frames which Contain a Moving Object from a Severely Distorted Video Stream Using Dynamic Mode Decomposition", Proceedings of the International Workshop on Advanced Image Technology 2020 (IWAIT2020), Yogyakarta (Indonesia), January 2020.
 418. Hiroshi Higuchi, Hiromitsu Fujii, Atsushi Taniguchi, Masahiro Watanabe, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Speckle Based Pose Estimation for 3D Measurement of the Feature-less Environment by Two Cameras", Proceedings of the International Workshop on Advanced Image Technology 2020 (IWAIT2020), Yogyakarta (Indonesia), January 2020.
 419. Weijie Chen, Sarthak Pathak, Alessandro Moro, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Extrinsic Parameters Calibration of Multiple Fisheye Cameras in Manhattan Worlds", Proceedings of the International Workshop on Advanced Image Technology 2020 (IWAIT2020), Yogyakarta (Indonesia), January 2020.
 420. Jun Younes Louhi Kasahara, Hiromitsu Fujii, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Complementarity of Sensors and Weak Supervision for Defect Detection in Concrete Structures", Proceedings of the 2020 IEEE/SICE International Symposium on System Integration (SII2020), pp. 1-6, Honolulu (USA), January 2020. [doi:10.1109/SII46433.2020.9026304]
 421. Shota Chikushi, Yushi Moriyama, Hiromitsu Fujii, Yusuke Tamura, Hiroshi Yamakawa, Keiji Nagatani, Yuya Sakai, Takumi Chiba, Shingo Yamamoto, Kazuhiro Chayama, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Automated Image Presentation for Backhoe Embankment Construction in Unmanned Construction Site", Proceedings of the 2020 IEEE/SICE International Symposium on System Integration (SII2020), pp. 22-27, Honolulu (USA), January 2020. [doi:10.1109/SII46433.2020.9026298]
 422. Hanwool Woo, Hirokazu Madokoro, Sato Kazuhito, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita and 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 (SII2020), pp. 712-717, Honolulu (USA), January 2020. [doi:10.1109/SII46433.2020.9026243]
 423. Michael Poli, Stefano Massaroli, Junyoung Park, Atsushi Yamashita, Hajime Asama and Jinkyoo Park: "Graph Neural Ordinary Differential Equations", Proceedings of the 1st International Workshop on Deep Learning on Graphs: Methodologies and Applications (DLGMA2020), New York (USA), February 2020.
 424. Stefano Massaroli, Michael Poli, Sanzhar Bakhtiyarov, Jinkyoo Park, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Neural Ordinary Differential Equation Value Networks for Parametrized Action Spaces", Eighth International Conference on Learning Representations (ICLR2020) Workshop on Integration of Deep Neural Models and Differential Equations, Addis Ababa (Ethiopia), April 2020.
 425. Michael Poli, Stefano Massaroli, Atsushi Yamashita, Hajime Asama and Jinkyoo Park: "Port-Hamiltonian Gradient Flows", Eighth International Conference on Learning Representations (ICLR2020) Workshop on Integration of Deep Neural Models and Differential Equations, Addis Ababa (Ethiopia), April 2020.
 426. Ningjia Yang, Qi An, Hiroki Kogami, Kazunori Yoshida, Hiroshi Yamakawa, Yusuke Tamura, Shingo Shimoda, Hiroshi Yamasaki, Moeka Sonoo, Matti Itkonen, Fady Alnajjar, Noriaki Hattori, Makoto Kinomoto, Kouji Takahashi, 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", Proceedings of the 2020 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA2020), Paris (France), May 2020. (IEEE Robotics and Automation Letters, Vol. 5, No. 2, pp. 1796-1802, April 2020.)
 427. Stefano Massaroli, Federico Califano, Angela Faragasso, Mattia Risiglione, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Identification of a Class of Hybrid Dynamical Systems", Preprints of the 21st World Congress of the International Federation of Automatic Control, Berlin (Germany), July 2020.
 428. Stefano Massaroli, Federico Califano, Angela Faragasso, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Multistable Energy Shaping of Passive Linear Systems with Hybrid Mode Selector", Preprints

- of the 21st World Congress of the International Federation of Automatic Control, Berlin (Germany), July 2020.
429. Yusheng Wang, Yonghoon Ji, Hanwool Woo, Yusuke Tamura, Hiroshi Tsuchiya, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Planar AnP: A Solution to Acoustic-n-Point Problem on Planar Target", OCEANS2020, Singapore (Singapore), October 2020.
 430. Ruoxi Wang, Qi An, Ningjia Yang, Hiroki Kogami, Kazunori Yoshida, Hiroyuki Hamada, Shingo Shimoda, Hiroshi Yamasaki, Moeka Sonoo, Fady Alnajjar, Noriaki Hattori, Kouji Takahashi, Takanori Fujii, Hironori Otomune, Ichiro Miyai, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Muscle Tension Analysis in Stroke Patient Sit-to-Stand Motion by Joint Torque-Based Normalization", Proceedings of the 5th International Conference on NeuroRehabilitation (ICNR2020), October 2020.
 431. Ren Komatsu, Hiromitsu Fujii, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita and 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 (IROS2020), pp. 10092-10099, Las Vegas (USA), October 2020.
 432. Yusheng Wang, Yonghoon Ji, Dingyu Liu, Yusuke Tamura, Hiroshi Tsuchiya, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "ACMarker: Acoustic Camera-based Fiducial Marker System in Underwater Environment", Proceedings of the 2020 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS2020), Las Vegas (USA), October 2020. (IEEE Robotics and Automation Letters, Vol. 5, No. 4, pp. 5018-5025, October 2020.)
 433. Shinya Katsuma, Ryosuke Yajima, Shunsuke Hamasaki, Pang-Jo Chun, Keiji Nagatani, Genki Yamauchi, Takeshi Hashimoto, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Excavation Path Generation for Autonomous Excavator Considering Bulking Factor of Soil", Proceedings of the 37th International Symposium on Automation and Robotics in Construction (ISARC2020), pp. 578-583, October 2020. [doi:10.22260/ISARC2020/0080]
 434. Jinhyeok Sim, Jun Younes Louhi Kasahara, Shota Chikushi, Hiroshi Yamakawa, Yusuke Tamura, Keiji Nagatani, Takumi Chiba, Shingo Yamamoto, Kazuhiro Chayama, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Action Recognition of Construction Machinery from Simulated Training Data Using Video Filters", Proceedings of the 37th International Symposium on Automation and Robotics in Construction (ISARC2020), pp. 595-599, October 2020. [doi:10.22260/ISARC2020/0083] [PDF]
 435. Mizuki Sugimoto, Shunsuke Hamasaki, Ryosuke Yajima, Hiroshi Yamakawa, Kaoru Takakusaki, Keiji Nagatani, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Incident Detection at Construction Sites via Heart-Rate and EMG Signal of Facial Muscle", Proceedings of the 37th International Symposium on Automation and Robotics in Construction (ISARC2020), pp. 886-891, October 2020. [doi:10.22260/ISARC2020/0122]
 436. Shunsuke Hamasaki, Mizuki Sugimoto, Ryosuke Yajima, Atsushi Yamashita, Keiji Nagatani and Hajime Asama: "Investigation of Changes in Eye-Blink Rate by VR Experiment for Incident Detection at Construction Sites", Proceedings of the 37th International Symposium on Automation and Robotics in Construction (ISARC2020), pp. 1191-1194, October 2020. [doi:10.22260/ISARC2020/0163]
 437. Jun Younes Louhi Kasahara, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Weakly Supervised Defect Detection using Acoustic Data based on Positive and Negative Constraints", Proceedings of the 37th International Symposium on Automation and Robotics in Construction (ISARC2020), pp. 1331-1336, October 2020. [doi:10.22260/ISARC2020/0183]
 438. Shota Chikushi, Jun Younes Louhi Kasahara, Hiromitsu Fujii, Yusuke Tamura, Angela Faragasso, Hiroshi Yamakawa, Keiji Nagatani, Yonghoon Ji, Shinji Aoki, Takumi Chiba, Shingo Yamamoto, Kazuhiro Chayama, Atsushi Yamashita and Hajime ASAMA: "Construction Technology in Social Cooperation Program "Intelligent Construction System"", Proceedings of the 37th International Symposium on Automation and Robotics in Construction (ISARC2020), pp. 1536-1540, October 2020. [doi:10.22260/ISARC2020/0213]
 439. Hao Xu, Ren Komatsu, Hanwool Woo, Angela Faragasso, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Camera Orientation Estimation in Leaking Indoor Environment via Vanishing Point of Water Drops", Proceedings of the 2020 IEEE International Symposium on Safety, Security, and Rescue Robotics (SSRR2020), pp. 176-181, November 2020.

440. Stefano Massaroli, Michael Poli, Jinkyoo Park, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Dissecting Neural ODEs", Advances in Neural Information Processing Systems 33 (NeurIPS2020), December 2020. (Accepted for Oral Presentation, 105/9454 = 1%) (to be presented)
441. Michael Poli, Stefano Massaroli, Atsushi Yamashita, Hajime Asama and Jinkyoo Park: "Hypersolvers: Toward Fast Continuous-Depth Models", Advances in Neural Information Processing Systems 33 (NeurIPS2020), December 2020. (Acceptance ratio: 1900/9454 = 20%)(to be presented)
442. Stefano Massaroli, Federico Califano, Angela Faragasso, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "On the Extinction-Free Stabilization of Predator-Prey Dynamics", Proceedings of the 2020 IEEE Conference on Decision and Control (CDC2020), Jeju (Korea), December 2020. (IEEE Control Systems Letters, Vol. 4, No. 4, pp. 964-969, October 2020.) (to be presented)
443. Jun Younes Louhi Kasahara, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Positive Weak Supervision Quality Increase by Consolidation for Acoustic Defect Detection in Concrete Structures", Proceedings of the 2021 IEEE/SICE International Symposium on System Integration (SII2021), January 2021. (to be presented)
444. Kiyohiko Iwamura, Jun Younes Louhi Kasahara, Alessandro Moro, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Potential of Incorporating Motion Estimation for Image Captioning", Proceedings of the 2021 IEEE/SICE International Symposium on System Integration (SII2021), January 2021. (to be presented)
445. Sarthak Pathak, Irem Uygur, Shize Lin, Renato Miyagusuku, Alessandro Moro, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Localization in a Semantic Map via Bounding Box Information and Feature Points", Proceedings of the 2021 IEEE/SICE International Symposium on System Integration (SII2021), January 2021. (to be presented)
446. Ren Komatsu, Hanwool Woo, Yusuke Tamura, Atsushi Yamashita and 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 (SII2021), January 2021. (to be presented)
447. Jinhyeok Sim, Jun Younes Louhi Kasahara, Shota Chikushi, Keiji Nagatani, Takumi Chiba, Kazuhiro Chayama, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Effects of Video Filters for Learning an Action Recognition Model for Construction Machinery from Simulated Training Data", Proceedings of the 2021 IEEE/SICE International Symposium on System Integration (SII2021), January 2021. (to be presented)

査読つき国内学会発表論文（口頭発表）

1. 山下 淳, 藤田和俊, 金子 透, 浅間 一: “複数観測戦略を有する自律移動ロボットの行動計画”, 第9回ロボティクスシンポジウム, pp.222-227, 沖縄, 3月(2004).
2. 羽田靖史, 福田靖史, 川端邦明, 嘉悦早人, 倉林大輔, 浅間 一: “瓦礫内の音声を収集するレスキュー用知的データキャリアの開発”, 第9回ロボティクスシンポジウム, pp. 270-275, 沖縄, 3月(2004).
3. 中後大輔, 岡田恵都子, 川端邦明, 嘉悦早人, 浅間 一, 三宅徳久, 小菅一弘: "介護における起立動作支援システムの制御", 第11回ロボティクスシンポジウム講演論文集, pp. 456-461, 佐賀, 3月(2006).
4. 鳴海拓志, 羽田靖史, 浅間 一, 辻 邦浩: "個人の特徴抽出を利用した動的な映像による動線誘導", 第11回ロボティクスシンポジウム講演論文集, pp. 450-455, 佐賀, 3月(2006).
5. 中後大輔, 川端邦明, 嘉悦早人, 浅間 一, 三宅徳久, 高瀬国克: "介護における起立動作支援システムの開発", 第12回ロボティクスシンポジウム, pp. 94-99, 名古屋, 3月(2007).
6. 池田雅紀, 池本有助, 三浦 徹, 浅間 一: "シロアリのカーブ分化機構解明のための個体内部モデルの構築", 第13回ロボティクスシンポジウム, 琴平, 3月(2008).
7. 藤井 喬, 川端邦明, 青沼仁志, 鈴木 剛, 足利昌俊, 太田 順, 浅間 一: "クロコオロギの行動選択機構のモデリングに関する研究(喧嘩行動実験による神経機構モデルの考察)", 第14回ロボティクスシンポジウム, pp. 35-41, 登別, 3月(2009).
8. 池本有助, 三浦 徹, 浅間 一: "群ロボットシステムにおける適応的分業行動制御", 第15回ロボティクスシンポジウム, pp. 190-195, 吉野, 3月(2010).
9. 成瀬達哉, 山下 淳, 金子 透, 浅間 一: "魚眼ステレオカメラによる水中3次元計測", 第17回ロボティクスシンポジウム, 萩, pp. 72-77, 3月(2012).
10. 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, 萩, pp. 163-168, 3月(2012).
11. 川西亮輔, 山下 淳, 金子 透, 浅間 一: "テクスチャレス環境における全方位画像列からの平行線検出を利用した Structure from Motion", 第17回ロボティクスシンポジウム, 萩, pp. 357-363, 3月(2012).
12. 辻 琢真, 山川博司, 山下 淳, 高草木 薫, 前田貴記, 加藤元一郎, 岡 敬之, 浅間 一: "ラバーハンド錯覚における筋電位及び皮膚電位反応の解析", 第18回ロボティクスシンポジウム講演予稿集, 山形, 3月(2013).
13. 佐藤貴亮, Alessandro Moro, 山下 淳, 浅間 一: "複数の魚眼カメラの時空間データによる全方位俯瞰画像生成", 第18回ロボティクスシンポジウム講演予稿集, 山形, 3月(2013).
14. 安 琪, 石川雄己, 中川純希, 岡 敬之, 山川博司, 山下 淳, 浅間 一: "筋骨格モデルを用いた健常若年者の起立動作のシナジー解析", 第18回ロボティクスシンポジウム講演予稿集, 山形, 3月(2013).
15. 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講演予稿集, 山形, 3月(2013).
16. 池 勇勳, 山下 淳, 浅間 一: "消失点を用いたRGB-Dセンサによる単調な環境での6自由度SLAM", 第19回ロボティクスシンポジウム講演予稿集, pp. 63-68, 神戸, 3月(2014).

17. 佐藤貴亮, Alessandro Moro, 藤井浩光, 杉本和也, 野末 晃, 三村洋一, 小幡克実, 山下 淳, 浅間 一: "無人化施工における擬似俯瞰映像提示システムの開発", 第19回ロボティクスシンポジウム講演予稿集, pp. 346-352, 神戸, 3月(2014).
18. 藤井浩光, 山下 淳, 浅間 一: "打診調査における AdaBoost を用いた異常状態の自動識別", 第19回ロボティクスシンポジウム講演予稿集, pp. 599-604, 神戸, 3月(2014).
19. 竹内 彰, 藤井浩光, 山下 淳, 田中正行, 片岡龍峰, 三好由純, 奥富正敏, 浅間 一: "オーロラの3次元計測のための形状変化を考慮した特徴点追跡", 第20回ロボティクスシンポジウム講演予稿集, pp. 18-24, 軽井沢, 3月(2015).
20. 柴田 彬, 藤井浩光, 山下 淳, 浅間 一: "屈折を利用した単眼カメラによるスケール復元が可能な Structure from Motion", 第20回ロボティクスシンポジウム講演予稿集, pp. 25-30, 軽井沢, 3月(2015).
21. Qi An, 石川雄己, 青井伸也, 船戸徹郎, 岡 敬之, 山川博司, 山下 淳, 浅間 一: "筋シナジーの時間パターンがヒト起立動作に与える影響の神経筋骨格モデルを用いた解明", 第20回ロボティクスシンポジウム講演予稿集, pp. 127-132, 軽井沢, 3月(2015).
22. 友井大将, 温 文, 山川博司, 山下 淳, 高草木 薫, 浅間 一: "因子分析を用いたドライバーのカーレース中におけるストレス推定", 第20回ロボティクスシンポジウム講演予稿集, pp. 133-138, 軽井沢, 3月(2015).
23. 蓑原 凜, 温 文, 濱崎峻資, 前田貴記, 加藤元一郎, 山川博司, 山下 淳, 浅間 一: "スイッチ操作力の差異が運動主体感に与える影響の評価", 第20回ロボティクスシンポジウム講演予稿集, pp. 139-144, 軽井沢, 3月(2015).
24. 池 勇勳, 山下 淳, 浅間 一: "知能化空間での移動ロボットによる自己位置推定と自動カメラキャリブレーションの同時実行", 第20回ロボティクスシンポジウム講演予稿集, pp. 172-177, 軽井沢, 3月(2015).
25. 柳井香史朗, Qi An, 中川純希, 温 文, 山川博司, 山下 淳, 浅間 一: "ローイング動作におけるスキルの抽出と教示", 第20回ロボティクスシンポジウム講演予稿集, pp. 229-234, 軽井沢, 3月(2015).
26. 杉本和也, 藤井浩光, 山下 淳, 浅間 一: "遠隔操作ロボットのための複数 RGB-D センサを用いた半隠消映像の生成", 第20回ロボティクスシンポジウム講演予稿集, pp. 315-320, 軽井沢, 3月(2015).
27. 岩滝宗一郎, 藤井浩光, Alessandro Moro, 山下 淳, 浅間 一, 吉灘 裕: "建設機械遠隔操作のための周囲カメラ映像および作業部カメラ映像統合による任意視点映像提示", 第20回ロボティクスシンポジウム講演予稿集, pp. 321-327, 軽井沢, 3月(2015).
28. 藤井浩光, 山下 淳, 浅間 一: "打音検査に基づく変状検出手法における環境適応性能の向上", 第20回ロボティクスシンポジウム講演予稿集, pp. 354-361, 軽井沢, 3月(2015).
29. 小松 廉, 藤井浩光, Alessandro Moro, 山下 淳, 浅間 一: "遠隔操作ロボットの俯瞰映像提示システムにおけるカメラ欠損に頑強な画像統合", 第20回ロボティクスシンポジウム講演予稿集, pp. 497-504, 軽井沢, 3月(2015).
30. 林 鍾勳, 藤井浩光, 山下 淳, 浅間 一: "暗所調査ロボットのための複数照明制御を用いた白とび・黒つぶれ画像の補正", 第20回ロボティクスシンポジウム講演予稿集, pp. 505-511, 軽井沢, 3月(2015).
31. 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講演予稿集, pp.222-227, 長崎, 3月(2016).

32. 田中佑典, 池 勇勳, 河野 仁, 田村雄介, 江本周平, 板野 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講演予稿集, pp.250-255, 長崎, 3月(2016).
33. 樋口 寛, 藤井浩光, 谷口敦史, 渡辺正浩, 山下 淳, 浅間 一: "リングレーザとカメラを用いた大型建造物の3次元計測のための Structure from Motion による光切断面の統合", 第21回ロボティクスシンポジウム講演予稿集, pp.326-331, 長崎, 3月(2016).
34. 竹内 彰, 藤井浩光, 山下 淳, 田中正行, 片岡龍峰, 三好由純, 奥富正敏, 浅間 一: "3地点魚眼画像による特徴点の誤検出除去を用いたオーロラの3次元ステレオ計測", 第21回ロボティクスシンポジウム講演予稿集, pp.332-337, 長崎, 3月(2016).
35. 吉田 和憲, Qi An, 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講演予稿集, pp. 16-23, 群馬, 3月(2017).
36. 竹内 彰, 藤井浩光, 山下 淳, 田中正行, 片岡龍峰, 三好由純, 奥富正敏, 浅間 一: "複数視点魚眼映像によるオーロラの発生原理を考慮した3次元形状計測と可視化", 第22回ロボティクスシンポジウム講演予稿集, pp. 48-55, 群馬, 3月(2017).
37. 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講演予稿集, pp. 91-96, 群馬, 3月(2017).
38. 田中佑典, 池 勇勳, 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講演予稿集, pp. 203-204, 群馬, 3月(2017).
39. 岩滝 宗一郎, 孫 蔚, 藤井 浩光, 淵田 正隆, アレッサンドロ モロ, 野田 隆司, 久禮 一樹, 中沢 浩一, 吉灘 裕, 山下 淳, 浅間 一: "ブルドーザの位置姿勢変化および周囲危険領域を提示可能な任意視点映像提示", 第23回ロボティクスシンポジウム講演予稿集, pp. 273-275, 焼津, 3月(2018).
40. Wei Sun, Alessandro Moro, Soichiro Iwataki, Ren Komatsu, Hiromitsu Fujii, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Simultaneous Tele-visualization of Robot and Surrounding Environment Using Body-mounted Fisheye Cameras", 第23回ロボティクスシンポジウム講演予稿集, pp. 346-347, 焼津, 3月(2018).

査読なし国内学会発表論文（口頭発表）

1. 吉川弘之, 浅間 一: "保全を目的とするロボットの制御に関する研究", 昭和57年度精機学会秋季大会学術講演論文集, 名古屋, 10月, pp. 941-943 (1982).
2. 浅間 一, 山田健雄, 吉川弘之: "保全用マニピュレータの構成と制御に関する研究 (A MOOTY 開発研究 V)", 昭和58年度精機学会秋季大会学術講演論文集, 熊本, 10月, pp. 727-728 (1983).
3. 浅間 一, 三上隆夫, 白岩孝則, 吉川弘之: "保全用9自由度多関節型マニピュレータの開発", 昭和59年度精機学会秋季大会学術講演論文集, 新潟, 10月, pp. 459-460 (1984).
4. 車谷浩一, 西畑智博, 小野里雅彦, 浅間 一, 吉川弘之: "保全用9自由度マニピュレータにおける障害物回避問題", 昭和59年度精機学会秋季大会学術講演論文集, 新潟, 10月, pp. 461-462 (1984).
5. 浅間 一, 吉川弘之: "6自由度多関節型ロボットの関節形態の分類と評価", 第2回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 東京, 11-12月, pp. 319-320 (1984).
6. 浅間 一, 吉川弘之: "保全作業の分析とその知識化", 昭和60年度精機学会秋季大会学術講演論文集, 神戸, 10月, pp. 323-324 (1985).
7. 三角育生, 浅間 一, 吉川弘之: "冗長自由度を持つマニピュレータの径路解の選択問題に関する考察", 第3回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 大阪, 11月, pp. 365-366 (1985).
8. 浅間 一, 小野里雅彦, 吉川弘之: "作業の知識化と作業対象の運動記述", 第3回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 大阪, 11月, pp. 403-404 (1985).
9. 浅間 一, 三角育生, 吉川弘之: "マニピュレータの機能評価-冗長マニピュレータの動作生成のための構造戦略(第一報)-", 昭和61年度精密工学会春季大会学術講演会講演論文集, 広島, 10月, pp. 841-842 (1986).
10. 横田和隆, 浅間 一, 吉川弘之: "保全作業計画用知識ベースシステムの構築", 昭和61年度精密工学会秋季大会学術講演会講演論文集, 広島, 10月, pp. 765-766 (1986).
11. 浅間 一, 吉川弘之: "径路計画のための知識表現手法-冗長マニピュレータの動作生成のための構造戦略(第2報)-", 昭和61年度精密工学会秋季大会学術講演会講演論文集, 広島, 10月, pp. 767-768 (1986).
12. 浅間 一, 吉川弘之: "保全用マニピュレータのための動作計画システム-システムの構想と径路計画手法-", 第4回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 東京, 12月, pp. 257-258 (1986).
13. 横田和隆, 浅間 一, 吉川弘之: "保全用マニピュレータのための動作計画システム-フレームを用いた作業計画システム-", 第4回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 東京, 12月, pp. 263-264 (1986).
14. 浅間 一, 林 千登, 横田和隆, 吉川弘之: "拘束を受ける対象物の移動計画-冗長マニピュレータの動作生成のための構造戦略(第3報)-", 昭和62年度精密工学会春季大会学術講演会講演論文集, 横浜, 3月, pp. 417-418 (1987).
15. 浅間 一, 長棟輝行, 遠藤 勲, 平田 誠, 平田 彰: "培養操作エキスパートシステムの開発-異常診断システムのプロトタイプング-", 化学工学協会第20回秋季大会研究発表講演要旨集, 姫路, 10月, p. 414 (1987).
16. 浅間 一, 長棟輝行, 遠藤 勲, 平田 誠, 平田 彰: "培養操作エキスパートシステムの開発(第2報)-pHおよび溶存酸素の異常診断-", 化学工学協会第53年会研究発表講演要旨集, 仙台, 4月, p. 99 (1988).
17. 浅間 一, 横田和隆, 吉川弘之: "設計検証のためのフレームベース分解手順計画システムの構築", 昭和62年度精密工学会秋季大会学術講演会講演論文集, 甲府, 10月, pp. 261-262 (1987).

18. 浅間 一, 横田和隆, 吉川弘之: "保全用マニピュレータの分解作業計画システム—フレームによる対象構造の表現手法—", 第5回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 筑波, 11月, pp. 267-268 (1987).
19. 下村芳樹, 浅間 一, 佐藤 隆, 梅田 靖, 吉川弘之: "故障診断の為の機械対象表現の知識工学的的手法", 昭和63年度精密工学会春季大会学術講演会講演論文集, 川崎, 3月, pp. 107-108 (1988).
20. 浅間 一, 長棟輝行, 平田 誠, 遠藤 勲: "培養操作エキスパートシステムの開発: 異常診断システムのプロトタイピング", 第1回日本醗酵工学会東日本支部シンポジウム要旨集, 東京, 6月, pp. 8-9 (1988).
21. 松元明弘, 浅間 一, 石田慶樹, 田中澄人: "自律分散型ロボットシステム ACTRESS の開発研究 (第1報) —システムの構想—", 1989年精密工学会春季大会学術講演会講演論文集, 千葉, 3月, pp. 115-116 (1989).
22. 大隅 久, 新井民夫, 浅間 一: "複数のワイヤによる懸垂機構の制御 (第1報) —運動学的解析—", 1989年度精密工学会春季大会学術講演会講演論文集, 千葉, 3月, pp. 647-648 (1989).
23. 長谷川 修, 福田敏男, 浅間 一, 長棟輝行, 遠藤 勲: "生物の認識と同定に関する研究 (第3報, マイクロキャリア上の動物細胞の視覚認識法)", 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'89講演会講演論文集, 東京, 6月, pp. - (1989).
24. 福田敏男, 浅間 一, 長棟輝行, 遠藤 勲, 長谷川 修: "生物の認識と同定に関する研究 (第4報, マイクロキャリア上動物細胞の視覚認識・計測エキスパートシステム)", 計測自動制御学会第28回学術講演会, 松山, 7月, pp. - (1989).
25. 福田敏男, 川内陽志生, マーチン・ブス, 浅間 一: "動的再構成可能ロボットシステムに関する研究 (第13報, CEBOT の通信と協調動作)", 計測自動制御学会学術講演会, 名古屋, 10月, pp. 271-272 (1989).
26. 福田敏男, 川内陽志生, マーチン・ブス, 浅間 一: "動的再構成可能ロボットシステムに関する研究 (第14報, Cellular Robotics CEBOT のセル間通信と協調動作について)", 第33回宇宙科学技術連合講演会, 大宮, 11月, pp. 274-275 (1989).
27. 松元明弘, 浅間 一, 石田慶樹, 遠藤 勲: "自律分散型ロボットシステム ACTRESS (第1報) —アクター理論に基づく概念設計—", 第7回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 大宮, 11月, pp. 415-416 (1989).
28. 浅間 一, 松元明弘, 石田慶樹, 尾崎功一, 北村千春, 遠藤 勲: "自律分散型ロボットシステム ACTRESS (第2報) —走行ロボット間の通信と制御—", 第7回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 大宮, 11月, pp. 417-418 (1989).
29. 福田敏男, 川内陽志生, 浅間 一: "動的再構成可能ロボットシステムに関する研究 (第15報, Cellular Robotics, "CEBOT"のセル間の情報量及び知識量の評価)", 第7回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 大宮, 11月, pp. 421-422 (1989).
30. 福田敏男, 植山 剛, 伊藤嘉彦, 浅間 一: "動的再構成可能ロボットシステムに関する研究 (第16報, シリーズ III の基本構想と設計・試作結果)", 第7回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 大宮, 11月, pp. 423-424 (1989).
31. 大隅 久, 新井民夫, 浅間 一, 遠藤 勲: "3本のワイヤを有する7自由度クレーンの開発 (第1報) —運動解析—", 第7回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 大宮, 11月, pp. 604-605 (1989).
32. 浅間 一, 松元明弘, 石田慶樹, 尾崎功一, 北村千春, 遠藤 勲: "自律分散型ロボットシステム ACTRESS の開発研究 (第2報) —複数のマイクロマウスによる作業実験—", 1989年精密工学会秋季大会学術講演会講演論文集, 大阪, 11月, pp. 301-302 (1989).
33. Asama H., Bustamante Z. R. F., Pokkinen M., Aarts R., Takuwa T., Nagamune T., Endo I.,

- and Hirata A.: "Development of an Expert System for Cultivating Operations",理研シンポジウム「バイオプロセスエンジニアリング」, 和光, 2月, pp. -(1990).
34. 大隅 久, 山口博明, 新井民夫, 浅間 一, 浦井輝夫: "複数のワイヤによる懸垂機構の制御(第3報) - 3本のワイヤを有する7自由度クレーン設計と試作-", 1990年度精密工学会春季大会学術講演会講演論文集, 東京, 3月, pp. 507-508 (1990).
 35. 石田慶樹, 浅間 一, 松元明弘, 尾崎功一, 遠藤 勲: "自律分散型ロボットシステム ACTRESS の開発研究(第3報) - 通信機能の設計-", 1990年精密工学会春季大会学術講演会講演論文集, 東京, 3月, pp. 1075-1076 (1990).
 36. 浅間 一, 松元明弘, 石田慶樹, 尾崎功一: "自律分散型ロボットシステム ACTRESS における通信", 日本機械学会第67期通常総会講演会講演論文集(C), 東京, 3月, pp. 382-384 (1990).
 37. 浅間 一, Pokkinen M., Bustamante Z. R. F., 多久和 正, 長棟輝行, 遠藤 勲, 平田彰: "微生物の生理活性を診断するエキスパートシステム", 日本農芸化学学会1990年度大会, 福岡, 3月, pp. -(1990).
 38. 浅間 一, Pokkinen M., Bustamante Z. R. F., 長棟輝行, 遠藤 勲, 多久和 正, 平田彰: "培養操作エキスパートシステムの開発(第3報) - 生理活性情報に基づく診断-", 化学工学会第55年会研究発表講演要旨集, 名古屋, 4月, pp. -(1990).
 39. 福田敏男, 植山 剛, 浅間 一: "動的再構成可能ロボットシステムに関する研究(第18報, セル Mark III による自動接近・結合・分離の制御方法及び実験結果)", 第1回自律分散システムシンポジウム, 名古屋, 4月, pp. pp. 9-12 (1990).
 40. 川内陽志生, 福田敏男, 浅間 一: "動的再構成可能ロボットシステムに関する研究(第19報, 分散知能システムにおける知識の配分とその感度)", 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス'90講演会講演論文集, 大阪, 6月, pp. 63-66 (1990).
 41. 小野耕一, 福田敏男, 川内陽志生, 浅間 一: "動的再構成可能ロボットシステムに関する研究(第20報, ロボットの自己組織化エンド・エフェクタ)", 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス'90講演会講演論文集, 大阪, 6月, pp. 67-68 (1990).
 42. 植山 剛, 福田敏男, 伊藤嘉彦, 浅間 一: "動的再構成可能ロボットシステムに関する研究(第21報, シリーズ III による自動接近・結合・分離実験)", 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス'90講演会講演論文集, 大阪, 6月, pp. 345-348 (1990).
 43. 浅間 一: "バイオプロセス診断用エキスパートシステム", 化学工学会関東支部第4回フォーラム・化学工学, 和光, 6月, pp. -(1990).
 44. 福田敏男, 植山 剛, 浅間 一: "動的再構成可能ロボットシステムに関する研究(第22報, セル Mark III の機構と自動接近・結合・分離実験)", 第5回知能移動ロボットシンポジウム, 東京, 6月, pp. 43-48 (1990).
 45. 福田敏男, 植山 剛, 伊藤嘉彦, 浅間 一: "動的再構成可能ロボットシステムに関する研究(第23報, タスクプランニングシステムによるセルラーロボティクスの形態決定法)", 第29回計測自動制御学会学術講演会, 東京, 7月, pp. -(1990).
 46. 福田敏男, 塩谷成敏, 新井史人, 浅間 一, 長棟輝行, 遠藤 勲: "画像処理エキスパートシステムによるマイクロ・キャリア上動物細胞の視覚認識・計測法(第2報, ファジィ推論による認識精度向上と輪郭線追跡ビーズ認識による処理の高速化)", 第29回計測自動制御学会学術講演会, 東京, 7月, pp. -(1990).
 47. 琴坂信哉, 松元明弘, 高田祥三, 浅間 一, 平岡弘之: "保全ロボット用設計支援システム(第1報) - 作業性を考慮した機構の評価-", 1990年度精密工学会秋季大会学術講演会講演論文集, 札幌, 9月, pp. 565-566 (1990).
 48. 浅間 一, マキ・ハビブ, 松元明弘, 石田慶樹, 尾崎功一: "自律分散型ロボットシステム ACTRESS の開発研究(第4報) - 移動ロボットの経路計画-", 1990年精密工学会秋季大会学術講演会講演論文集, 札幌, 9月, pp. 567-568 (1990).

49. 新井民夫, 大隅 久, 榎本裕治, 浅間 一, 嘉悦早人: "3本のワイヤを有する7自由度クレーンの開発(第4報)ークレーンの振動制御ー", 1990年度精密工学会秋季大会学術講演会講演論文集, 札幌, 9月, pp. 943-944 (1990).
50. 浅間 一, マキ・ハビブ: "自律型移動ロボットのための高速経路計画手法", 日本機械学会第68期全国大会, 仙台, 9月, pp. 479-481 (1990).
51. 榎本裕治, 新井民夫, 大隅 久, 山口博明, 浦井輝夫, 嘉悦早人, 浅間 一: "3本のワイヤを有する7自由度クレーンロボットによる振動制御", 理研シンポジウム「第7回研究を支える技術」, 和光, 9月, pp. - (1990).
52. 福田敏男, 長谷川 修, 浅間 一, 長棟輝行, 遠藤 勲: "画像処理エキスパートシステムによるマイクロ・キャリア上の動物細胞の認識・計測法", 化学工学会第23回秋季大会研究発表講演要旨集, 金沢, 10月, pp. - (1990).
53. 浅間 一, Pokkinen M., Bustamante Z. R. F., 長棟輝 行, 遠藤 勲, 多久和 正, 平田 彰: "ファジィ理論を用いた微生物反応系の異常診断", 平成2年度日本発酵工学会大会, 大阪, 11月, pp. - (1990).
54. 浅間 一, 長棟輝行, 遠藤 勲: "非構造系の知的制御ーバイオプロセスの異常診断", ファジィ・シンポジウム, 東京, 11月, pp. 29-33 (1990).
55. 石田慶樹, 浅間 一, 松元明弘, 尾崎功一, 遠藤 勲: "自律分散型ロボットシステム ACTRESS (第3報)ー通信に基づく協調問題解決の戦略ー", 第8回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 仙台, 11月, pp. 883-884 (1990).
56. 尾崎功一, 松元明弘, 浅間 一, 石田慶樹, 遠藤 勲: "自律分散型ロボットシステム ACTRESS (第4報)ー複数の移動ロボットと環境モデラとの通信ー", 第8回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 仙台, 11月, pp. 885-886 (1990).
57. 浅間 一, Habib M. K.: "自律型移動ロボットのための自由空間構造化手法と高速経路計画アルゴリズム", 第8回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 仙台, 11月, pp. - (1990).
58. 福田敏男, 植山 剛, 伊藤嘉彦, 浅間 一: "動的再構成可能ロボットシステムに関する研究(第23報, タスクプランニングシステムによるセルラーロボティクスの形態決定法)", 計測自動制御学会学術講演会, 東京, 7月, pp. 445-446 (1990).
59. 福田敏男, 植山 剛, 新井史人, 浅間 一: "動的再構成可能ロボットシステムに関する研究(第26報, セル間通信量に基づいた2トップ構造のマスタ・セル決定法)", 第8回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 仙台, 11月, pp. 899-900 (1990).
60. 福田敏男, 石原秀則, 植山 剛, 浅間 一: "動的再構成可能ロボットシステムに関する研究(第27報, 静電アクチュエータを用いた μ -CEBOTの試作と実験結果)", 第8回日本ロボット学会講演会予稿集, 仙台, 11月, pp. 901-902 (1990).
61. 福田敏男, 薛 国慶, 新井史人, 浅間 一: "動的再構成可能ロボットシステムに関する研究(第28報, ロボットマニピュレータによるエンドエフェクタセルの組立, 分解と再構成)", 第8回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 仙台, 11月, pp. 903-904 (1990).
62. 大隅 久, 新井民夫, 山口博明, 榎本裕治, 浅間 一, 嘉悦早人, 浦井輝夫: "3本のワイヤを有する7自由度クレーンの開発(第2報)ークレーンの設計と試作ー", 第8回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 仙台, 11月, pp. 689-690 (1990).
63. 浅間 一, 長棟輝行, 遠藤 勲: "乳酸菌培養プロセスへの応用", バイオインダストリー協会バイオエンジニアリング平成2年度 Round Table Discussion, 東京, 11月, pp. - (1990).
64. 浅間 一, Pokkinen M., 遠藤 勲: "発酵プロセス診断用エキスパートシステム", 1991情報学シンポジウム, 東京, 1月, pp. - (1991).
65. 浅間 一: "原子力分野におけるロボットの研究開発状況", 第29回東洋大学工業

- 技術研究所講演会, 川越, 1月, pp. - (1991).
66. 福田敏男, 塩谷成敏, 新井史人, 浅間 一, 長棟輝行, 遠藤 勲: "ファジィ推論を用いた動物細胞の高速認識・計測エキスパートシステム", 理研シンポジウム「バイオプロセスエンジニアリング」, 和光, 2月, pp. - (1991).
 67. 浅間 一: "バイオプロセスの制御におけるファジー理論の応用", 化学工学会関東支部第21回CEシリーズ講習会, 東京, 2月, pp. - (1990).
 68. 松元明弘, 板倉広明, 石塚弘宣, 浅間 一, 遠藤 勲, 石田慶樹: "自律分散型ロボットシステム ACTRESS の開発研究 (第5報) - 移動ロボットの開発-", 1991年精密工学会春季大会学術講演会講演論文集, 東京, 3月, pp. 963-964 (1991).
 69. 板倉広明, 松元明弘, 石塚弘宣, 浅間 一, 遠藤 勲, 石田慶樹: "自律分散型ロボットシステム ACTRESS の開発研究 (第6報) - センサ情報に基づく移動ロボットの走行制御-", 1991年精密工学会春季大会学術講演会講演論文集, 東京, 3月, pp. 965-966 (1991).
 70. 尾崎功一, 浅間 一, 石田慶樹, 松元明弘, 遠藤 勲: "自律分散型ロボットシステム ACTRESS の開発研究 (第7報) - 移動ロボットのネゴシエーション-", 1991年精密工学会春季大会学術講演会講演論文集, 東京, 3月, pp. 967-968 (1991).
 71. 石田慶樹, 尾崎功一, 浅間 一, 松元明弘, 遠藤 勲: "自律分散型ロボットシステム ACTRESS の開発研究 (第8報) - 移動ロボットの通信シミュレーション-", 1991年精密工学会春季大会学術講演会講演論文集, 東京, 3月, pp. 969-970 (1991).
 72. 福田敏男, 石上秀之, 塩谷成敏, 新井史人, 浅間 一, 長棟輝行, 遠藤 勲: "ファジィ推論を用いた動物細胞の高速認識・計測エキスパートシステム", 化学工学会第56年会研究発表講演要旨集, 東京, 3月, pp. - (1991).
 73. 浅間 一, 遠藤 勲: "理化学研究所における自律分散型ロボット研究", 理研シンポジウム「自律分散型ロボットシステム」, 和光, 5月, pp. 91-99 (1991).
 74. 福田敏男, 薛 国慶, 新井史人, 植山 剛, 川内陽志生, 浅間 一, 大森弘亨, 遠藤 勲: "複数のマニピュレータの協調作業による自己組織化エンドエフェクタの組立・分解と再構成", 理研シンポジウム「自律分散型ロボットシステム」, 和光, 5月, pp. 101-121 (1991).
 75. 大隅 久, 新井民夫, 山口博明, 浅間 一, 嘉悦早人, 浦井輝夫, 榎本裕治: "3本のワイヤを有する7自由度クレーンロボットの開発", 理研シンポジウム「自律分散型ロボットシステム」, 和光, 5月, pp. 123-129 (1991).
 76. 石田慶樹, 松元明弘, 板倉広明, 尾崎功一, 石塚弘宣, 浅間 一, 遠藤 勲: "自律分散型ロボット ACTRESS における移動ロボットの通信と制御", 理研シンポジウム「自律分散型ロボットシステム」, 和光, 5月, pp. 131-147 (1991).
 77. 浅間 一, 尾崎功一, 板倉広明, 松元明弘, 石田慶樹, 遠藤 勲: "通信およびルールに基づく複数の移動ロボットの衝突回避", 第1回日本ロボット学会ロボットシンポジウム, 仙台, 5月, pp. 73-78 (1991).
 78. 浅間 一, 尾崎功一, 石田慶樹, 松元明弘, 遠藤 勲: "複数の自律型移動ロボットによる動的経路計画", 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス'91講演会講演論文集, 名古屋, 6月, pp. 195-198 (1991).
 79. 福田敏男, 薛 国慶, 新井史人, 浅間 一, 大森弘亨, 遠藤 勲: "動的再構成可能ロボットシステムに関する研究 (第31報, 衝突回避を考慮した双腕マニピュレータの協調作業によるセルラーマニピュレータの組立, 分解と再構成)", 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス'91講演会講演論文集, 名古屋, 6月, pp. 205-206 (1991).
 80. 浅間 一: "自律分散型ロボットシステム", 計測自動制御学会夏期セミナー, 伊豆, 7月, pp. 10- (1991).

81. Fukuda T., Ishigami H, Shiotani S., Arai F., Nakajima M., Asama H., Nagamune T., and Endo I.: "Recognition and Counting Method of Overlapping Polymorphic Mammalian Cells Using Image Processing and Neural Network", 化学工学会第24回秋季大会研究発表講演要旨集, 名古屋, 10月, pp. - (1991).
82. Siimes T., Nakajima M., Yada H., Asama H., Nagamune T., and Endo I.: "Knowledge Based Diagnosis of Inoculum Properties in Lactic Acid Fermentation", 化学工学会第24回秋季大会研究発表講演要旨集, 名古屋, 10月, pp. - (1991).
83. 琴坂信哉, 松元明弘, 高田祥三, 浅間 一, 平岡弘之: "保全ロボット用設計支援システム(第2報) -作業の方向性を考慮した総合的機構評価-", 1991年度精密工学会秋季大会学術講演会講演論文集, 浜松, 10月, pp. 119-120 (1991).
84. 尾崎功一, 浅間 一, 石田慶樹, 松元明弘, 嘉悦早人, 遠藤 勲: "自律分散型ロボットシステム ACTRESS の開発研究(第9報) -複数の自律移動ロボットによる衝突回避のための通信-", 1991年精密工学会秋季大会学術講演会講演論文集, 浜松, 10月, pp. 529-530 (1991).
85. 石田慶樹, 浅間 一, 尾崎功一, 松元明弘, 嘉悦早人, 遠藤 勲: "複数の移動ロボット間の通信シミュレーション評価に基づく環境情報管理", 日本機械学会第69期全国大会, 名古屋, 10月, pp. 606-608 (1991).
86. 福田敏男, 薛 国慶, 新井史人, 浅間 一, 大森弘亨, 遠藤 勲: "動的再構成可能ロボットシステムに関する研究(第38報, 固定カメラと移動カメラによる作業管理の階層的認識)", 日本機械学会第69期全国大会, 名古屋, 10月, pp. 630-631 (1991).
87. 中嶋幹男, Terhi Siimes, 矢田秀雄, 浅間 一, 長棟輝行, 遠藤 勲: "ファジィエキスパートシステムを用いた乳酸発酵プロセスの異常診断", 日本機械学会第1回インテリジェントシステム・シンポジウム講演会, 大阪, 10月, pp. 319-320 (1991).
88. 矢田秀雄, 中嶋幹男, テルヒ・シメス, 長棟輝行, 浅間 一, 遠藤 勲: "発酵プロセス診断用エキスパートシステム", 平成3年度日本発酵工学会大会, 広島, 11月, pp. - (1991).
89. 福田敏男, 薛 国慶, 新井史人, 浅間 一, 大森弘亨, 遠藤 勲, 嘉悦早人: "動的再構成可能ロボットシステムに関する研究(第41報, 作業環境の認識に基づく組立作業)", 第9回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 筑波, 11月, pp. 215-216 (1991).
90. 浅間 一, 尾崎功一, 石田慶樹, 松元明弘, マキ・ハビブ, 嘉悦早人, 遠藤 勲: "自律分散型ロボットシステム ACTRESS (第5報) -複数の自律型移動ロボット間のネゴシエーション-", 第9回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 筑波, 11月, pp. 221-222 (1991).
91. 浅間 一, マキ・ハビブ, 遠藤 勲, 松元明弘, 石田慶樹: "自律分散型ロボットシステム開発におけるワークステーションの利用", 理研シンポジウム「第2回計算機の新しい利用-ワークステーション」, 和光, 11月, pp. 30- (1991).
92. 中嶋幹男, 浅間 一, 長棟輝行, 遠藤 勲: "非構造系の知的制御", ファジィ・シンポジウム, 東京, 11月, pp. - (1991).
93. 中嶋幹男, Terhi Siimes, 矢田秀雄, 浅間 一, 長棟輝行, 遠藤 勲: "乳酸発酵プロセス診断用エキスパートシステム", 理研シンポジウム「バイオプロセスエンジニアリング」, 和光, 2月, pp. - (1992).
94. 浅間 一, 石田慶樹, 尾崎功一, マキ・ハビブ, 松元明弘, 嘉悦早人, 遠藤 勲: "自律分散型ロボットシステム ACTRESS の開発研究(第10報) -複数のロボット間の通信による問題解決-", 1992年精密工学会春季大会学術講演会講演論文集, 東京, 3月, pp. 197-198 (1992).
95. 琴坂信哉, 浅間 一, 嘉悦早人, 大森弘亨, 遠藤 勲, 佐藤勝彦, 岡田 敏, 中山

- 良一, 園部博之: "機能適応型マニピュレータの開発 (その1) - 基本設計と内蔵型触覚センサの試作-", 日本ロボット学会第2回ロボットシンポジウム, 筑波, 5月, pp. 157-162 (1992).
96. 浅間 一: マルチエージェントから構成されるロボットシステムとそれに関連した研究の動向, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス'92 講演会, 川崎, 6月, pp. 557-560 (1992).
 97. 尾崎功一, 浅間 一, 石田慶樹, 松元明弘, 嘉悦早人, 遠藤 勲: "マルチエージェントロボットシステムのための通信アーキテクチャ", 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス'92 講演会講演論文集, 川崎, 6月, pp. 589-592 (1992).
 98. 佐藤勝彦, 岡田 敏, 中山良一, 浅間 一, 嘉悦早人, 琴坂信哉: "機能適応型マニピュレータの開発 (その2) - 機構と制御回路の試作について-", 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス'92 講演会講演論文集, 川崎, 6月, pp. 615-618 (1992).
 99. 長棟輝行, 辨野義巳, 浅間 一, 中嶋幹男, 遠藤 勲, 高野真主美, 富田哲也, 瘡師伸雄, 石井忠浩, 春日里佳: "蛍光プローブを用いたグラム陽性菌の生菌数迅速測定法", 化学工学会室蘭大会研究発表講演要旨集, 室蘭, 7月, pp. - (1992).
 100. 琴坂信哉, 幸田武久, 高田祥三, 浅間 一, 平岡弘之, 松元明弘: "機構モデルに基づくロボットの信頼性評価", 1992年度精密工学会秋季大会学術講演会講演論文集, 福岡, 10月, pp. 889-890 (1992).
 101. 鈴木 剛, 浅間 一, 石田慶樹, 尾崎功一, 松元明弘, 嘉悦早人, 遠藤 勲: "自律分散型ロボットシステム ACTRESS の開発研究 (第11報) - 移動ロボットのナビゲーションのためのコマンド体系-", 1992年精密工学会秋季大会学術講演会講演論文集, 福岡, 10月, pp. 959-960 (1992).
 102. 遠藤 勲, 中嶋幹男, 浅間 一, 長棟輝行: "乳酸発酵プロセスの異常診断について", 日本農芸化学会中部支部第109会支部例会, 岐阜, 10月, pp. - (1992).
 103. 石田慶樹, 富田昇吾, 尾崎功一, 浅間 一, 松元明弘, 遠藤 勲: "自律分散型ロボットシステム ACTRESS (第6報) - プロセス間通信による通信機能の実現-", 第10回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 金沢, 10月, pp. 291-292 (1992).
 104. 富田昇吾, 浅間 一, 松元明弘, 石田慶樹, 尾崎功一, 嘉悦早人, 遠藤 勲: "自律分散型ロボットシステム ACTRESS (第7報) - 複数の移動ロボットと画像処理エージェントとの協調処理-", 第10回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 金沢, 10月, pp. 285-286 (1992).
 105. 小又 裕, 松元明弘, 浅間 一, 石田慶樹: "自律分散型ロボットシステム ACTRESS (第8報) - ニューラルネットワークによる局所的障害物回避-", 第10回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 金沢, 10月, pp. 311-312 (1992).
 106. 尾崎功一, 浅間 一, 石田慶樹, 松元明弘, 嘉悦早人, 遠藤 勲: "自律分散型ロボットシステム ACTRESS (第9報) - 通信を用いた同期による協調作業の実現-", 第10回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 金沢, 10月, pp. 297-298 (1992).
 107. 琴坂信哉, 浅間 一, 嘉悦早人, 大森弘亨, 遠藤 勲, 佐藤勝彦, 岡田 敏, 中山良一: "機能適応型マニピュレータの開発 (その3) - 分散制御系による耐故障性の実現-", 第10回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 金沢, 10月, pp. 1139-1140 (1992).
 108. 薛 国慶, 福田敏男, 新井史人, 小菅一弘, 浅間 一, 遠藤 勲, 嘉悦早人: "動的再構成可能ロボットシステムに関する研究 (第54報, アクティブセンシングによるセルの組立作業)", 第10回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 金沢, 10月, pp. 1141-1142 (1992).
 109. 藤平雅信, 大隅 久, 新井民夫, 浅間 一, 嘉悦早人: "3本のワイヤを有する7自由度クレーンの開発 (第4報) - 懸垂物の振動制御-", 第10回日本ロボット学会

- 学術講演会予稿集, 金沢, 10月, pp. 1105-1106 (1992).
110. von Numers C., Nakajima M., Yada H., Asama H., Nagamune T., Linko P. and Endo I.: "On-Line Diagnosis in Lactic Acid Process", 平成4年度日本生物工学会大会, 大阪, 11月, pp. - (1992).
111. 石田慶樹, 浅間 一, 松元明弘, 尾崎功一: "マルチエージェント・ロボットシステムの開発", ソフトウェア科学会第2回マルチエージェントと協調計算ワークショップ, 神戸, 12月, pp. - (1992).
112. 浅間 一, 尾崎功一, 石田慶樹, 松元明弘, 嘉悦早人, 遠藤 勲: "自律分散型ロボットシステムにおけるロボットエージェント群の協調的挙動と群知能", 日本機械学会第2回設計工学・システム部門講演会, 東京, 12月, pp. 314-319 (1992).
113. 大隅 久, 村上 智, 新井民夫, 藤平雅信, 沈 于思, 浅間 一, 嘉悦早人: "複数ワイヤによる懸垂機構の制御 (第8報) - クレーンとロボットの協調制御 -, 1993年度精密工学会春季大会学術講演会講演論文集, 横浜, 3月, pp. - (1993).
114. 富田昇吾, 習 平, 浅間 一, 松元明弘, 石田慶樹, 遠藤 勲: "自律分散型ロボットシステム ACTRESS の開発研究 (第12報) - 画像処理エージェントと環境マネージャの協調による移動ロボットの位置認識 -, 1993年精密工学会春季大会学術講演会講演論文集, 横浜, 3月, pp. 895-896 (1993).
115. 多賀 優, 平岡弘之, 浅間 一, 幸田武久, 琴坂信哉, 高田祥三, 松元明弘: "組立モデルに基づく運動部品の抽出", 1993年精密工学会春季大会学術講演会講演論文集, 横浜, 3月, pp. 1055-1056 (1993).
116. 浅間 一, 高田祥三, 平岡弘之, 幸田武久, 松元明弘, 琴坂信哉, 遠藤 勲: "原子力用人工知能を具備した原子力施設のシステム評価研究 (4) ロボットシステムの自律型プラントへの適応性評価研究", 日本原子力学会 1993年春の年会, 京都, 3月, p. 286 (1993).
117. 浅間 一: "コミュニケーションと人工知能(Part 2) - 社会に学ぶ AI -", 電子情報通信学会 1993年春季大会, 名古屋, 3月, pp. - (1993).
118. 浅間 一: "ロボットシステムにおける自律分散化", 日本機械学会第70期通常総会講演会, 大阪, 5月, pp. 580-582 (1993).
119. 琴坂信哉, 浅間 一, 嘉悦早人, 大森弘亨, 遠藤 勲, 岡田 敏, 佐藤勝彦, 中山良一: "機能適応型マニピュレータの開発 (その4) - Fun-ARM における故障検出, 同定, 隔離のアルゴリズム -, 日本ロボット学会第3回ロボットシンポジウム, 大阪, 5月, pp. 357-362 (1993).
120. 鈴木 剛, 浅間 一, 松元明弘, 横田和隆, 石田慶樹, 尾崎功一, 嘉悦早人, 遠藤 勲: "マルチロボットのためのシミュレーション環境", 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス'93 講演会講演論文集, 札幌, 7月, pp. 924-929 (1993).
121. 琴坂信哉, 浅間 一, 嘉悦早人, 野宮芳雄, 大森弘亨, 遠藤 勲, 福田敏男, 新井史人, 薛 国慶: "動的再構成可能ロボットシステムに関する研究 (第64報, 受動的合体機構を持つ自己組織化マニピュレータの設計) ", 日本機械学会第3回 FAN シンポジウム, 旭川, 9月, pp. 259-262 (1993).
122. 浅間 一, 尾崎功一, 石田慶樹, 横田和隆, 松元明弘, 嘉悦早人, 遠藤 勲: "通信に基づく複数台ロボットの協調", 日本機械学会第3回 FAN シンポジウム, 旭川, 9月, pp. 255-258 (1993).
123. 琴坂信哉, 高田祥三, 浅間 一, 平岡弘之, 幸田武久, 松元明弘, 遠藤 勲: "保全ロボットシステムの自律型プラントへの適応性評価研究", 1993年精密工学会秋季大会学術講演会講演論文集, 京都, 10月, pp. 541-542 (1993).
124. 嘉悦早人, 浅間 一, 大森弘亨, 高橋則一, 遠藤 勲, 琴坂信哉, 福田敏男, 薛 国慶, 新井史人: "動的再構成可能ロボットシステムに関する研究 (第65報, 自己組

- 織化マニピュレータの受動的合体機構の開発)", 1993年精密工学会秋季大会学術講演会講演論文集, 京都, 10月, pp. 543-544 (1993).
125. 横田和隆, 鈴木 剛, 浅間 一, 松元明弘, 石田慶樹, 尾崎功一, 嘉悦早人, 遠藤 勲: "自律分散型ロボットシステム ACTRESS の開発研究 (第13報) - ヒューマン・インタフェースと開発環境の統合アーキテクチャー", 1993年精密工学会秋季大会学術講演会講演論文集, 京都, 10月, pp. 861-862 (1993).
 126. 浅間 一: "群ロボットの協調の実現方法教えます", 日本ロボット学会第34回講習会ロボット工学入門シリーズ IX (システム編) - 役に立つシステムを構築しよう -, 東京, 11月, pp. 52-66 (1995).
 127. 薛 国慶, 福田敏男, 新井史人, 浅間 一, 嘉悦早人, 遠藤 勲: "動的再構成可能ロボットシステムに関する研究 (第68報, 2本のガイドを有するセルの組立作業)", 第11回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 東京, 11月, pp. 109-110 (1993).
 128. 鈴木 剛, 横田和隆, 浅間 一, 松元明弘, 石田慶樹, 尾崎功一, 嘉悦早人, 遠藤 勲: "自律分散型ロボットシステム ACTRESS (第12報) - 群ロボットののためのヒューマン・インタフェース-", 第11回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 東京, 11月, pp. 115-116 (1993).
 129. 尾崎功一, 浅間 一, 松元明弘, 石田慶樹, 横田和隆, 嘉悦早人, 鈴木 剛, 遠藤 勲: "自律分散型ロボットシステム ACTRESS (第11報) - 協調処理のためのグループの組織化-", 第11回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 東京, 11月, pp. 429-430 (1993).
 130. 琴坂信哉, 浅間 一, 嘉悦早人, 大森弘亨, 遠藤 勲, 佐藤勝彦, 岡田 敏, 中山良一: "機能適応型マニピュレータの開発 (その5) - 故障時における再構成と修復のアルゴリズム-", 第11回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 東京, 11月, pp. 891-892 (1993).
 131. 石田慶樹, 尾崎功一, 琴坂信哉, 横田和隆, 浅間 一, 松元明弘, 嘉悦早人, 遠藤 勲: "自律分散型ロボットシステム ACTRESS (第10報) - 群ロボットののためのネットワーク・アーキテクチャー-", 第11回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 東京, 11月, pp. 899-900 (1993).
 132. 大隅 久, 新井民夫, 村上 智, 浅間 一, 嘉悦早人, 遠藤 勲: "3本のワイヤを有する7自由度クレーンの開発 (第5報) - 産業用ロボットとの協調制御-", 第11回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 東京, 11月, pp. 1165-1166 (1993).
 133. 浅間 一: "通信を用いたマルチロボットの協調動作", 第57回関西ロボット研究会, 大阪, 12月, pp. - (1993).
 134. 浅間 一: "自律型原子力プラントの保守点検ロボット技術について", 日本工業技術振興協会 AI 応用部会第37回定例会, 東京, 1月, pp. - (1994).
 135. 富田昇吾, 石田慶樹, 浅間 一, 尾崎功一, 松元明弘, 嘉悦早人, 遠藤 勲: "自律分散型ロボットシステム ACTRESS の開発研究 (第14報) - 複数のロボットの協調によるセンシング機能の補完-", 1994年精密工学会春季大会学術講演会講演論文集, 東京, 3月, pp. 361-362 (1994).
 136. 吉田直己, 大隅 久, 浅間 一, 嘉悦早人, 遠藤 勲: "複数のワイヤによる懸垂機構の制御 (第9報) - クレーンとロボット協調システムの実現-", 1994年精密工学会春季大会学術講演会講演論文集, 東京, 3月, pp. 1051-1052 (1994).
 137. 浅間 一: "ロボットシステムにおける分散と協調", 計測自動制御学会第19回知能システムシンポジウム (パネル討論「分散と協調 - 知能システムの高度化と統合化」), 東京, 3月, pp. - (1994).
 138. 琴坂信哉, 高田祥三, 浅間 一, 平岡弘之, 幸田武久, 松元明弘, 山岸喜一郎, 遠藤 勲: "動作性を評価指標としたロボットアーム機構の最適設計", ロボティクス・

- メカトロニクス講演会'94 講演論文集, 神戸, 6月, pp. 245-248 (1994).
139. 横田和隆, 鈴木 剛, 浅間 一, 松元明弘, 尾崎功一, 嘉悦早人, 遠藤 勲: "マルチロボット環境におけるヒューマン・インタフェース", ロボティクス・メカトロニクス講演会'94 講演論文集, 神戸, 6月, pp. 513-516 (1994).
 140. 佐藤雅俊, 嘉悦早人, 尾崎功一, 浅間 一, 松元明弘, 遠藤 勲: "3自由度独立駆動型全方向移動ロボットの設計開発", ロボティクス・メカトロニクス講演会 '94, 神戸, 6月, pp. 1168-1173 (1994).
 141. 浅間 一: "群ロボットの協調の実現方法", 日本機械学会関東支部埼玉ブロック産学懇話会, 浦和, 7月, pp. - (1994).
 142. 山岡延行, 高田 祥三, 浅間 一, 琴坂信哉, 平岡弘之, 幸田武久: "設備モデルに基づく老化モード解析システム", 1994年精密工学会秋季大会学術講演会講演論文集, 長野, 10月, pp. 907-908 (1994).
 143. 薛 国慶, 新井史人, 浅間 一, 嘉悦早人, 遠藤 勲: "動的再構成可能ロボットシステムに関する研究—第79報, パッシブ結合機構を有するセルの組立作業—", 第12回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 福岡, 11月, pp. 69-70 (1994).
 144. 大隅 久, 吉田直己, 沈 干思, 新井民夫, 浅間 一, 嘉悦早人, 遠藤 勲: "フリージョイント機構を用いたクレーン・ロボット協調システム", 第12回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 福岡, 11月, pp. 211-212 (1994).
 145. 浅間 一, ルカ・ボゴーニ, 佐藤雅俊, 嘉悦早人, 遠藤 勲: "3自由度独立駆動型全方向移動ロボットの運動学", 第12回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 福岡, 11月, pp. 367-368 (1994).
 146. 坂入 旬, 横田和隆, 山本純雄, 浅間 一, 遠藤 勲: "自律分散型ロボットシステム ACTRESS (第13報) —移動ロボット群の渋滞解析—", 第12回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 福岡, 11月, pp. 471-472 (1994).
 147. 鈴木 剛, 横田和隆, 浅間 一, 松元明弘, 嘉悦早人, 遠藤 勲: "自律分散型ロボットシステム ACTRESS (第14報) —ヒューマン・インタフェースにおけるモニタリング手法の評価—", 第12回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 福岡, 11月, pp. 475-476 (1994).
 148. 尾崎功一, 浅間 一, 石田慶樹, 横田和隆, 嘉悦早人, 松元明弘, 遠藤 勲: "群組織のためのネゴシエーション", 第6回自律分散システム・シンポジウム, 名古屋, 1月, pp. 139- (1995).
 149. 斎藤大典, 平岡弘之, 江守慎一, 高田祥三, 浅間 一, 琴坂信哉, 幸田武久: "ライフサイクルシミュレーションのための設備モデル", 1995年度精密工学会春季大会学術講演会講演論文集, 東京, 3月, pp. 321-322 (1995).
 150. 琴坂信哉, 浅間 一, 嘉悦早人, 遠藤 勲: "機能適応型マニピュレータの開発(その6) 故障検出のアルゴリズムの実装", ロボティクス・メカトロニクス講演会'95 講演論文集, 川崎, 6月, pp. 796-799 (1995).
 151. 鈴木昭二, 新井義和, 琴坂信哉, 浅間 一, 嘉悦早人, 遠藤 勲: "移動ロボットの協調のための赤外線センサ通信システム", ロボティクス・メカトロニクス講演会 '95 講演論文集, 川崎, 6月, pp. 824-827 (1995).
 152. 鈴木 剛, 横田和隆, 浅間 一, 松元明弘, 嘉悦早人, 遠藤 勲: "マルチエージェントロボットシステムと人間との協調—ヒューマン・インタフェースのためのモニタリング手法の評価—", ロボティクス・メカトロニクス講演会'95 講演論文集, 川崎, 6月, pp. 857-860 (1995).
 153. 浅間 一: "自律分散型ロボットシステムにおける通信と協調", 日本機械学会第73期全国大会, 福岡, 9月, pp. 150-151 (1995).
 154. 佐藤雅俊, 浅間 一, 松元明弘, 嘉悦早人, 尾崎功一, 遠藤 勲: "3自由度独立駆

- 動型全方向移動ロボットの自立化", 1995年度精密工学会秋季大会学術講演会講演論文集, 岡山, 9月, pp. 485-486 (1995).
155. 藤田隆則, 浅間 一, Thomas von Numers, 琴坂信哉, 宮尾 栄, 嘉悦早人, 遠藤 勲: "群ロボットのための知的データキャリアの開発 (第1報) -データキャリアの設計と試作-", 1995年度精密工学会秋季大会学術講演会講演論文集, 岡山, 9月, pp. 491-492 (1995).
 156. 先野嘉人, 鈴木 剛, 中嶋幹男, 浅間 一, 佐藤一省, 遠藤 勲: "異常診断のための協調的判断・操作システムの開発", 第11回ヒューマン・インタフェース・シンポジウム, 京都, 10月, pp. 33-39 (1995).
 157. 浅間 一: "複数のロボット間の通信と協調の方法教えます", 日本ロボット学会第44回講習会第3回ロボット工学入門シリーズIX-システム, 東京, 11月, pp. 33-44 (1995).
 158. 藤田隆則, 浅間 一, Thomas von Numers, 琴坂信哉, 宮尾 栄, 嘉悦早人, 松元明弘, 遠藤 勲: "群ロボットのための知的データキャリアの開発 (第2報) 搬送作業への IDC システムの適用とシミュレーションによる評価", 第13回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 川崎, 11月, pp. 427-428 (1995).
 159. 尾崎功一, 浅間 一, 嘉悦早人, 遠藤 勲, 横田和隆, 松元明弘: "自律分散型ロボットシステム ACTRESS (第15報) 通信を用いた複数移動ロボットによる荷片付け作業の実現", 第13回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 川崎, 11月, pp. 643-644 (1995).
 160. 佐藤雅俊, 松元明弘, 後藤伸之, 浅間 一, 嘉悦早人, 遠藤 勲: "複数移動ロボットの相互協調搬送のためのフォークリフト機構の開発", 第13回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 川崎, 11月, pp. 647-648 (1995).
 161. 琴坂信哉, 浅間 一, 嘉悦早人, 遠藤 勲: "機能適応型マニピュレータの開発 (その7) 故障検出と故障箇所同定アルゴリズムの統合化", 第13回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 川崎, 11月, pp. 725-726 (1995).
 162. 新井義和, 鈴木昭二, 琴坂信哉, 浅間 一, 嘉悦早人, 遠藤 勲: "赤外光局所的通信センサシステムを用いた複数自律移動ロボットの衝突回避", 第13回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 川崎, 11月, pp. 847-848 (1995).
 163. 藤井輝夫, 浅間 一, 琴坂信哉, 嘉悦早人, 遠藤 勲, 藤田隆則, 浅川雄二: "インテリジェントデータキャリアを用いた移動ロボット群の適応・進化戦略", 第8回自律分散システム・シンポジウム, 東京, 1月, pp. 375-378 (1996).
 164. 塩野 寛, 高田祥三, 平岡弘之, 浅間 一, 幸田武久, 松元明弘, 琴坂信哉: "事例に基づく設備劣化予測", 1996年度精密工学会春季大会学術講演会講演論文集, 東京, 3月, pp. 449-450 (1996).
 165. 斎藤大典, 平岡弘之, 高田祥三, 浅間 一, 琴坂信哉: "設備モデルからの機構情報の抽出", 1996年度精密工学会春季大会学術講演会講演論文集, 東京, 3月, pp. 421-422 (1996).
 166. 浅間 一, 琴坂信哉, 高田祥三, 平岡弘之, 幸田武久, 松元明弘, 遠藤 勲: "原子力用人工知能を具備した原子力施設のシステム評価研究 (3) ロボットシステムの自律型プラントへの適応性評価研究", 日本原子力学会 1996年春の年会, 大阪, 3月, p. 550 (1996).
 167. 新井義和, 藤田隆則, 藤井輝夫, 嘉悦早人, 浅間 一, 遠藤 勲: "知的データキャリアを用いた自律移動ロボットの自己位置同定", 第5回ロボットセンサシンポジウム, 新潟, 4月, pp. 45-48 (1996).
 168. 松原 仁, 太田 順, 浅間 一, 油田信一: "パネル「ロボット研究者にとってのロボカップ」ポジションペーパー", 第1回ロボティクスシンポジウム, 東京, 5月, pp.

- 151-153 (1996).
169. 浅間 一: "群ロボットのための要素技術", 第1回 JSME ロボメカ・シンポジア, 東京, 5月, pp. 175-180 (1996).
 170. 倉林大輔, 市川森平, 太田 順, 新井民夫, 浅間 一, 遠藤 勲: "障害物の置き直しを伴う移動ロボットによる掃引作業", ロボティクス・メカトロニクス講演会'96 講演論文集, 宇部, 6月, pp. 215-218 (1996).
 171. 嘉悦早人, 浅間 一, 琴坂信哉, 尾崎功一, 新井義和, 遠藤 勲: "サイエンスキャンプ「移動ロボットを制御する」", ロボティクス・メカトロニクス講演会'96 講演論文集, 宇部, 6月, pp. 395-396 (1996).
 172. 藤井輝夫, 浅川雄二, 浅間 一, 藤田隆則, 松元明弘, 嘉悦早人, 遠藤 勲: "移動ロボットのフォークリフト機構によるインテリジェントデータキャリアの搬送", ロボティクス・メカトロニクス講演会'96 講演論文集, 宇部, 6月, pp. 491-492 (1996).
 173. 鈴木 剛, 藤井輝夫, 浅間 一, 横田和隆, 松元明弘, 嘉悦早人, 遠藤 勲: "インターネットによる群ロボット操作", ロボティクス・メカトロニクス講演会'96 講演論文集, 宇部, 6月, pp. 505-508 (1996).
 174. 藤田隆則, 浅間 一, 藤井輝夫, 琴坂信哉, 嘉悦早人, 松元明弘, 遠藤 勲: "群ロボットのための知的データキャリアの開発 (第3報) -IDCを用いたナビゲーション手法-", ロボティクス・メカトロニクス講演会'96 講演論文集, 宇部, 6月, pp. 1191-1194 (1996).
 175. 浅間 一, 佐藤雅俊, 嘉悦早人, 松元明弘, 遠藤 勲: "2台の全方向移動ロボットによる相互協調搬送制御", ロボティクス・メカトロニクス講演会'96 講演論文集, 宇部, 6月, pp. 1419-1420 (1996).
 176. Sakino, Y., Sato, K., Nakajima, M., Suzuki, T., Asama, H., Fujii, T., Kaetsu, H., and Endo, I.: "A Man-Machine Interface for a Bioprocess Expert System Constructed for Cooperative Decision-Making and Operation", 化学工学会第29回秋季大会研究発表講演要旨集, 京都, 9月, p.351 (1996).
 177. 塩野 寛, 高田祥三, 平岡弘之, 浅間 一, 幸田武久, 松元明弘: "事例に基づく設備の劣化評価-部品感の影響伝播を考慮に入れた劣化予測-", 1996年度精密工学会秋季大会学術講演会講演論文集, 水戸, 9月, pp. 363-364 (1996).
 178. 倉林大輔, 太田 順, 新井民夫, 市川森平, 古賀信吾, 浅間 一, 遠藤 勲: "移動ロボットの協調による掃引作業 (第3報: 可動障害物を考慮した作業計画)", 第14回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 新潟, 11月, pp. 989-990 (1996).
 179. 古賀信吾, 倉林大輔, 太田 順, 新井民夫, 浅間 一, 遠藤 勲: "移動ロボットの協調による掃引作業 (第3報: 局所的巡路再構成による未知障害物回避)", 第14回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 新潟, 11月, pp. 991-992 (1996).
 180. 新井義和, 藤井輝夫, 浅間 一, 藤田隆則, 嘉悦早人, 遠藤 勲: "知的データキャリアを用いた自律移動ロボットの経路形成", 第14回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 新潟, 11月, pp. 1057-1058 (1996).
 181. 幸田武久, 井上紘一, 高田祥三, 浅間 一, 平岡弘之, 松元明弘: "システム挙動モデルに基づく故障影響度解析-ボンドグラフによるアプローチ-", 平成8年度日本設備管理学会秋季発表大会, 大阪, 11月, pp. 1-4 (1996).
 182. 浅間 一, 藤井輝夫, 中嶋幹男, 遠藤 勲: "人工システムと熟練操作員の協調的判断・操作機構の研究", ソフト系科学技術シンポジウム「システムと人間との調和のための人間特性に関する基礎的・基盤的研究」, 大阪, 11月, pp. 38-52 (1996).
 183. 藤田隆則, 浅間 一, 藤井輝夫, 嘉悦早人, 遠藤 勲: "群ロボットのための知的データキャリアの開発 (第4報) -実ロボットへの IDC 搭載と動作実験-", 第9回自律分散システムシンポジウム, 札幌, 1月, pp. 5-8 (1997).

184. 浅間 一, 藤井輝夫: "ロボットの創発性に関する一考察", 第9回自律分散システムシンポジウム, 札幌, 1月, pp. 111-114 (1997).
185. 山田篤史, 高田祥三, 平岡弘之, 浅間 一, 幸田武久, 松元明弘: "ライフサイクル・シミュレーションによるロボットマニピュレータの劣化予測", 1997年度精密工学会春季大会学術講演会講演論文集, 宮代町, 3月, pp. 909-910 (1997).
186. 鈴木 剛, 藤井輝夫, 浅間 一, 三友信夫, 嘉悦早人, 遠藤 勲: "プラントメンテナンス作業のための群ロボット遠隔操作用ヒューマン・インタフェース", 1997年精密工学会春季大会学術講演会講演論文集, 宮代町, 3月, pp. 997-998 (1997).
187. 浅間 一, 先野嘉人, 鈴木 剛, 藤井輝夫, 高田祥三, 平岡弘之, 幸田武久, 嘉悦早人, 佐藤一省, 遠藤 勲: "保全作業を行う群ロボットの自律分散適応スケジューリングシステムの開発", 1997年精密工学会春季大会学術講演会講演論文集, 宮代町, 3月, pp. 999-1000 (1997).
188. 新井義和, 片岡靖志, 藤井輝夫, 浅間 一, 嘉悦早人, 松元明弘, 遠藤 勲: "強化学習に基づく複数自律移動ロボットの衝突回避のためのルール生成", ロボティクス・メカトロニクス講演会'97講演論文集, pp. 413-414 (1997).
189. 倉林大輔, 岩瀬寛司, 新井民夫, 太田 順, 浅間 一, 遠藤 勲: "掃引作業における環境地図誤差適応動作計画", 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'97講演論文集, 厚木, 6月, pp. 415-416 (1997).
190. 鈴木昭二, 浅田 稔, 浅間 一, 國吉康夫, 北野宏明: "ロボカップ 97 開催にむけてー実ロボットによるサッカー実現における課題", 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'97講演論文集, 厚木, 6月, pp. 439-440 (1997).
191. 浅間 一, 藤井輝夫: "ロボットの創発性に関する一考察ー群ロボットと環境との能動的インタラクションによる創発の実現性に向けてー", 第3回創発システム・シンポジウム, 札幌, 1月, pp. 29-32 (1997).
192. 小菅一弘, 大住智宏, 浅間 一, 藤井輝夫, 嘉悦早人: "複数自律移動ロボットによる協調ハンドリング", 第15回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 東京, 9月, pp. 457-458 (1997).
193. 川端邦明, 野口孝史, 新井義和, 鈴木 剛, 高橋伸明, 藤井輝夫, 浅間 一, 遠藤 勲: "全方向移動ロボットの直接的遠隔操作", 第15回日本ロボット学会学術講演会, 東京, 9月, pp. 831-832 (1997).
194. 尾形哲也, 川端邦明, 藤井輝夫, 浅間 一, 遠藤 勲, 菅野重樹: "異種ロボット間のインタラクション試行実験", 第15回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 東京, 9月, pp. 833-834 (1997).
195. 細川和生, 大石貴之, 辻森剛人, 藤井輝夫, 嘉悦早人, 浅間 一, 黒田洋司, 遠藤 勲: "立体的に自己組織化する小型ロボット群", 第15回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 東京, 9月, pp. 871-872 (1997).
196. Sasaki, Y., Suzuki I., Yamashita M., Asama, H.: "Distributed Strategies for Two Omnidirectional Robots Carrying a Ladder", 第15回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 東京, 9月, pp. 881-882 (1997).
197. 浅間 一, 宇佐美哲也, 嘉悦早人, 藤井輝夫, 松元明弘, 遠藤 勲: "力センサを用いた全方向移動ロボットの直接操縦型制御", 1997年度精密工学会秋季大会学術講演会講演論文集, 神戸, 10月, p. 445 (1997).
198. 藤井輝夫, 浅間 一, 倉林大輔, 藤田隆則, 嘉悦早人, 遠藤 勲: "群ロボットシステムにおける創発の実現", 創発システム公開シンポジウム, 諏訪, 8月, pp. - (1997).
199. 倉林大輔, 浅間 一, 藤井輝夫, 嘉悦早人, 遠藤 勲: "群ロボットのための知的データキャリアの開発(第5報)ーIDCを用いた自律移動ロボット間の協調行動ー", 第10回自律分散システム・シンポジウム(計測自動制御学会), 神戸, 1月, pp. 343-

- 346 (1998).
200. 藤田幸義, 藤田 聡, 山下雅史, 鈴木一郎, 浅間 一: "Collision Avoidance of Multiple Autonomous Mobile Robots Using Learning", 第10回自律分散システム・シンポジウム計測自動制御学会, 神戸, 1月, pp. 351-356 (1998).
 201. 小西規雄, 高田祥三, 浅間 一, 幸田武久: "定量情報を考慮した設備劣化予測システム", 1998年度精密工学会春季大会学術講演会講演論文集, 川崎, 3月, p. 23 (1998).
 202. 山田篤史, 高田祥三, 浅間 一, 幸田武久: "ライフサイクル・シミュレーションを用いたロボットの作業診断", 1998年度精密工学会春季大会学術講演会講演論文集, 川崎, 3月, p. 135 (1998).
 203. 栗原 雅, 高田祥三, 浅間 一, 幸田武久: "作業設計の改善によるロボットの信頼性向上", 1998年度精密工学会春季大会学術講演会講演論文集, 川崎, 3月, p. 137 (1998).
 204. 大森 整, 守安 精, 山形 豊, 牧野内昭武, 高橋一郎, 浅間 一, 中川威雄: "X線ミラー(光学素子)のELID研削方式の検討", 1998年度精密工学会春季大会学術講演会講演論文集, 川崎, 3月, p. 480 (1998).
 205. 小菅一弘, 大住智宏, 平田泰久, 浅間 一, 嘉悦早人, 川端邦明: "ボディフォースセンサを用いた複数自律移動ロボットによる物体の協調ハンドリング", 第3回ロボティクスシンポジウム, 広島, 5月, pp. 107-112 (1998).
 206. 川端邦明, 善林正春, 鈴木隆敏, 横田和隆, 尾崎功一, 松元明弘, 浅間 一, 嘉悦早人, 遠藤 勲: "全方向移動ロボットによる協調サッカープレイ", ロボティクス・メカトロニクス講演会'98講演論文集, 仙台, 6月, pp. 1AIII4-4(1)-(2) (1998).
 207. 小菅一弘, 平田泰久, 大住智宏, 浅間 一, 嘉悦早人, 川端邦明: "ボディフォースセンサを搭載した移動ロボットの構造と制御", ロボティクス・メカトロニクス講演会'98講演論文集, 仙台, 6月, pp. 1BI3-8(1)-(2) (1998).
 208. 倉林大輔, 浅間 一, 藤井輝夫, 嘉悦早人, 遠藤 勲: "知的データキャリアを用いた自律移動ロボットの協調作業", ロボティクス・メカトロニクス講演会'98講演論文集, 仙台, 6月, pp. 1CII2-3(1)-(2) (1998).
 209. 細川和生, 辻森剛人, 藤井輝夫, 嘉悦早人, 浅間 一, 黒田洋司, 遠藤 勲: "鉛直面内で再構成する自己組織化ロボット群", ロボティクス・メカトロニクス講演会'98講演論文集, 仙台, 6月, pp. 1CII3-7(1)-(2) (1998).
 210. 新井義和, 藤井輝夫, 浅間 一, 嘉悦早人, 遠藤 勲: "階層的強化学習に基づく複数移動ロボット間の衝突回避", ロボティクス・メカトロニクス講演会'98講演論文集, 仙台, 6月, pp. 2AI2-1(1)-(2) (1998).
 211. 関根 武, 鈴木 剛, 大浦 剛, 川端邦明, 藤井輝夫, 浅間 一, 佐藤一省, 遠藤 勲: "仮想環境を用いたロボットの遠隔操作システムの開発", ロボティクス・メカトロニクス講演会'98講演論文集, 仙台, 6月, pp. 2BI3-1(1)-(2) (1998).
 212. 小菅一弘, 大住智宏, 平田泰久, 浅間 一, 嘉悦早人, 川端邦明: "ボディフォースセンサを用いた複数自律移動ロボットの協調による単一物体の搬送作業", ロボティクス・メカトロニクス講演会'98講演論文集, 仙台, 6月, pp. 2CI1-12(1)-(2) (1998).
 213. 新井義和, 藤井輝夫, 浅間 一, 嘉悦早人, 遠藤 勲: "局所的通信を用いた群ロボット環境におけるナビゲーション", 第16回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 札幌, 9月, pp. 179-180 (1998).
 214. 倉林大輔, 浅間 一, 遠藤 勲: "知的データキャリア(IDC)を用いた分散地図管理による自律ロボットの作業実行", 第16回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 札幌, 9月, pp. 185-186 (1998).
 215. 小菅一弘, 平田泰久, 浅間 一, 嘉悦早人, 川端邦明: "複数自律移動ロボットによる大型物体の協調搬送", 第16回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 札幌, 9月,

- pp. 575-576 (1998).
216. 渡辺将行, 横田和隆, 尾崎功一, 石川達也, 小山大輔, 松元明弘, 川端邦明, 嘉悦早人, 浅間 一: "通信と視覚に基づくサッカー・ロボット用チーム・プレイの実現", 第16回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 札幌, 9月, pp. 679-680 (1998).
 217. 鈴木 剛, 関根 武, 藤井輝夫, 浅間 一, 佐藤一省, 遠藤 勲: "仮想環境を用いた群ロボットの遠隔操作におけるコミュニケーション", 第16回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 札幌, 9月, pp. 709-710 (1998).
 218. 尾崎功一, 横田和隆, 松元明弘, 浅間 一: "協調型移動ロボットのための通信システムーサッカーロボット間通信の実現", 第16回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 札幌, 9月, pp. 719-720 (1998).
 219. 山田篤史, 高田祥三, 浅間 一, 幸田武久, 平岡弘之: "ライフサイクル・シミュレーションを用いたロボットの作業設計ー速度パターン最適化による劣化の低減ー", 1998年度精密工学会秋季大会学術講演会講演論文集, 札幌, 9月, p. 8 (1998).
 220. 井上 祐, 高田祥三, 浅間 一, 幸田武久, 平岡弘之: "MP (保全予防) 情報管理のための不具合事例入力システム", 1998年度精密工学会秋季大会学術講演会講演論文集, 札幌, 9月, p. 10 (1998).
 221. 倉林大輔, 浅間 一, 藤井輝夫, 嘉悦早人, 遠藤 勲: "群ロボットのための知的データキャリアの開発 (第6報)ー知的データキャリアによる分散情報管理と配置解析ー", 第11回自律分散システム・シンポジウム, 名古屋, 1月, pp. 241-244 (1999).
 222. 浅間 一: "複数の自律型ロボットの協調技術", 第12回アドバンティ・シンポジウム, 大阪, 1月, pp. 45-50 (1999).
 223. 李 春艶, 朝廣雄一, 山下雅史, 鈴木一郎, 浅間 一: "分散制御による長尺物の運搬について, 1999年冬のLA シンポジウム, 京都, 2月, pp. - (1999).
 224. 宮田なつき, 川端邦明, 浅間 一, 小菅一弘, 新井民夫: "異方性を利用したコンプライアンス型協調作業システム", 1999年度精密工学会春季大会学術講演会講演論文集, 東京, 3月, p. 45 (1999).
 225. 浅間 一: "群ロボットシステムの創発性とその設計原理", 1999年度精密工学会春季大会学術講演会講演論文集, 東京, 3月, p. 514 (1999).
 226. 浅間 一, 倉林大輔, 嘉悦早人, 遠藤 勲: "データキャリアを用いたユーザ適応型可変環境システムの開発 (第1報, システムの構想)", 1999年度精密工学会春季大会学術講演会講演論文集, 東京, 3月, p. 500 (1999).
 227. 井上 祐, 高田祥三, 浅間 一, 幸田武久, 平岡弘之: "MP 情報管理システムー不具合対策のための知識抽出ー", 1999年度精密工学会春季大会学術講演会講演論文集, 東京, 3月, p. 555 (1999).
 228. 川端邦明, 石川達也, 浅間 一, 嘉悦早人, 遠藤 勲: "IDC を用いた移動ロボットの遠隔操作", 第4回ロボティクス・シンポジア, 秋保, 3月, pp. 20-25 (1999).
 229. 福田章史, 田坂聡明, 今泉博英, 浅間 一, 荒井 宏, 影山一郎, 八重樫守, 熊倉由典: "姿勢制御機構をもつハンマーナイフモア型下刈機械の開発", 第110回日本林学会, 愛媛, 4月, pp. 982-983 (1999).
 230. 宿谷光司, 藤井輝夫, 細川和生, 黒田洋司, 浅間 一, 嘉悦早人, 遠藤 勲: "モジュール型ロボットの自律化", ロボティクス・メカトロニクス講演会'99講演論文集, 東京, 6月, pp. 1P2-29-033 (1)-(2) (1999).
 231. 川端邦明, 岡田和郎, 尾崎功一, 浅間 一, 嘉悦早人, 遠藤 勲: "RoboCup 中型リーグ用全方向移動ロボットプラットフォームの開発", ロボティクス・メカトロニクス講演会'99講演論文集, 東京, 6月, pp. 2P1-24-005 (1)-(2) (1999).
 232. 小菅一弘, 平田泰久, 浅間 一, 嘉悦早人, 川端邦明: "分散制御された複数自律移動ロボットによる大型物体の協調搬送", ロボティクス・メカトロニクス講演会'99

- 講演論文集, 東京, 6月, pp. 2P1-56-082 (1)-(2) (1999).
233. 翁信之介, 川端邦明, 藤井輝夫, 國井康晴, 淺間 一, 遠藤 勲: "センサ情報に基づいた移動ロボットの自己診断システム", ロボティクス・メカトロニクス講演会'99 講演論文集, 東京, 6月, pp. 2P1-69-104 (1)-(2) (1999).
234. 翁信之介, 川端邦明, 藤井輝夫, 國井康晴, 淺間 一, 遠藤 勲: "センサ情報に基づいた移動ロボットの自己診断システム 第2報: センサフュージョンによる不具合箇所の特定", 第17回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 平塚, 9月, pp. - (1999).
235. 倉林大輔, 淺間 一, 小西克巳: "知的データキャリアによる自律ロボットの誘導情報獲得と環境変化への適応", 第17回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 平塚, 9月, pp. - (1999).
236. 川端邦明, 藤井輝夫, 淺間 一, 遠藤 勲: "脳の計算理論に基づく'移動機能'の構築 (第1報: フィードバック誤差学習による低レベル機能の構築)", 第17回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 平塚, 9月, pp. - (1999).
237. 平田泰久, 初雁卓郎, 小菅一弘, 淺間 一, 嘉悦早人, 川端邦明: "複数移動ロボットと人との協調による単一物体のハンドリング", 第17回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 平塚, 9月, pp. - (1999).
238. 金沢竜也, 山下 淳, 淺間 一, 嘉悦早人, 遠藤 勲, 新井民夫, 佐藤一省: "段差乗り越え能力を有する全方向移動ロボットの開発", 第17回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 平塚, 9月, pp. - (1999).
239. 成田光輝, 山田篤史, 高田祥三, 淺間 一, 幸田武久, 平岡弘之: "ネットワークセントリック設備管理システム—劣化予測に基づく組立作業診断への応用", 日本機械学会第9回設計工学・システム部門講演会, 大阪, 11月, pp. 505-506 (1999).
240. 石川達也, 川端邦明, 藤井輝夫, 植田佳典, 淺間 一, 遠藤 勲: "移動に伴う動的視覚情報を用いた行動学習", 第12回自律分散システム・シンポジウム, 沖縄, 1月, pp. 457-462 (2000).
241. 平田泰久, 小菅一弘, 淺間 一, 嘉悦早人, 川端邦明: "分散型ロボットヘルパーと人間との協調による単一物体の搬送", 第5回ロボティクスシンポジウム予稿集, 神戸, 3月, pp. 280-285 (2000).
242. 淺間 一, 倉林大輔: "知的データキャリアを用いたレスキュー支援環境構築の構想", ロボティクス・メカトロニクス講演会'00 講演論文集, 熊本, 5月, pp. 1A1-06-011 (1)-(2) (2000).
243. 宿谷光司, 藤井輝夫, 黒田洋司, 淺間 一, 嘉悦早人, 遠藤 勲: "モジュール型ロボットの自律化 (第二報) 自律型モジュールの製作", ロボティクス・メカトロニクス講演会'00 講演論文集, 熊本, 5月, pp. 1A1-32-044 (1)-(2) (2000).
244. 翁信之介, 川端邦明, 藤井輝夫, 國井康晴, 淺間 一, 遠藤 勲: "センサ情報に基づいた移動ロボットの自己診断システム 第3報: 故障検出アルゴリズムを用いた基礎実験", ロボティクス・メカトロニクス講演会'00 講演論文集, 熊本, 5月, pp. 2A1-71-098 (1)-(2) (2000).
245. 津田将之, 尾崎功一, 伊藤研哉, 横田和隆, 藤井輝夫, 淺間 一: "コミュニケーションを介した自律ロボットによる言葉の獲得", ロボティクス・メカトロニクス講演会'00 講演論文集, 熊本, 5月, pp. 2P1-33-033 (1)-(2) (2000).
246. 倉林大輔, 淺間 一: "知的データキャリアによる誘導情報の自律獲得と環境変化に適応した情報更新", ロボティクス・メカトロニクス講演会'00 講演論文集, 熊本, 5月, pp. 2P1-33-035 (1)-(2) (2000).
247. 星野美保, 淺間 一, 川端邦明, 國井康晴, 遠藤 勲: "自律ロボットによる協調のための通信学習", ロボティクス・メカトロニクス講演会'00 講演論文集, 熊本, 5月, pp. 2P1-33-040 (1)-(2) (2000).

248. 金沢竜也, 山下 淳, 浅間 一, 嘉悦早人, 遠藤 勲, 新井民夫, 佐藤一省: "段差適応型全方向移動ロボットの開発", ロボティクス・メカトロニクス講演会'00 講演論文集, 熊本, 5月, pp. 2P1-44-071 (1)-(2) (2000).
249. 川端邦明, 藤井輝夫, 浅間 一, 遠藤 勲: "脳の計算理論に基づく'移動機能'の構築 (第2報: 目標センサパターン実現制御器の構築)", ロボティクス・メカトロニクス講演会'00 講演論文集, 熊本, 5月, pp. 2P2-31-036 (1)-(2) (2000).
250. 平田泰久, 小菅一弘, 浅間 一, 嘉悦早人, 川端邦明: "人間と協調する分散型ロボットヘルパーの制御", ロボティクス・メカトロニクス講演会'00 講演論文集, 熊本, 5月, pp. 2P2-76-100 (1)-(2) (2000).
251. 翁信之介, 川端邦明, 藤井輝夫, 國井康晴, 浅間 一, 遠藤 勲: "センサ情報に基づいた移動ロボットの自己診断システムー第4報: 診断結果に基づく対処動作の検討ー", 第18回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 草津, 9月, pp. 115-116 (2000).
252. 新井義和, 浅間 一, 嘉悦早人, 遠藤 勲: "時分割スケジューリングに基づく群ロボット環境における距離測定", 第18回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 草津, 9月, pp. 255-256 (2000).
253. 久米洋平, 平田泰久, 小菅一弘, 浅間 一, 嘉悦早人, 川端邦明: "力センサを用いない複数移動ロボットによる単一物体の協調搬送", 第18回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 草津, 9月, pp. 263-264 (2000).
254. 伊藤研哉, 尾崎功一, 横田和隆, 山本純雄, 浅間 一: "通信を介した共通概念の獲得", 第18回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 草津, 9月, pp. 267-268 (2000).
255. 倉林大輔, 浅間 一, 田代英夫: "変動環境下での知的データキャリアによる誘導情報の自律獲得と適応情報更新", 第18回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 草津, 9月, pp. 273-274 (2000).
256. 高木健雄, 小菅一弘, 平田泰久, 浅間 一, 嘉悦早人, 川端邦明: "地図情報を利用した複数移動ロボットと人との物体の協調搬送", 第18回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 草津, 9月, pp. 287-288 (2000).
257. 上原大樹, 倉林大輔, 浅間 一, 嘉悦早人, 遠藤 勲, 溝口 博: "多様な情報を利用した移動ロボットの自律ナビゲーション", 第18回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 草津, 9月, pp. 671-672 (2000).
258. 川端邦明, 鈴木 剛, 浅間 一: "リアルタイム OS を用いた全方向移動ロボットの研究開発", 第18回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 草津, 9月, pp. 743-744 (2000).
259. 浅間 一, 妻木俊道, 玉田 守: "RITECH INTERFACE BOARD の紹介", 第18回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 草津, 9月, pp. 955-956 (2000).
260. 平田泰久, 小菅一弘, 浅間 一, 嘉悦早人, 川端邦明: "複数移動ロボットによる未知形状物体の協調搬送", 第18回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 草津, 9月, pp. 1025-1026 (2000).
261. 宮田なつき, 太田 順, 新井民夫, 浅間 一: "未知環境における異種作業割り付け型協調搬送", 第18回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 草津, 9月, pp. 1027-1028 (2000).
262. 山下 淳, 中村智久, 鎌田和博, 太田 順, 新井民夫, 浅間 一: "三次元環境における複数移動ロボットによる搬送計画", 第18回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 草津, 9月, pp. 1073-1074 (2000).
263. 山下 淳, 金沢竜也, 浅間 一, 嘉悦早人, 川端邦明, 遠藤 勲, 新井民夫, 佐藤一省: "自律型段差適応ホロノミック全方向移動ロボットの開発", 第18回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 草津, 9月, pp. 1153-1154 (2000).
264. 川端邦明, 鈴木 剛, 関根 武, 浅間 一: "プラント点検作業のための仮想世界を

- 用いたロボット遠隔操作システム", 日本原子力学会 2000 年秋の大会, 青森, 9月, pp.327 (2000).
265. 平田泰久, 小菅一弘, 浅間 一, 嘉悦早人, 川端邦明: "人間と複数の分散型ロボットヘルパーによる単一物体の協調搬送", 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, 東京, 12月, pp. 73-74 (2000).
266. 浅間 一, 倉林大輔, 田代英夫: "知的データキャリアを用いたレスキュー支援システムの開発", 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, 東京, 12月, pp. 113-114 (2000).
267. 高木健雄, 小菅一弘, 平田泰久, 浅間 一, 嘉悦早人, 川端邦明: "人間と地図情報を有した複数移動ロボットによる物体の協調搬送", 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, 東京, 12月, pp. 225-226 (2000).
268. 浅間 一, 星野美保, 田中雅之, 川端邦明, 遠藤 勲: "群ロボットの通信機能の創発に関する研究 (第1報: ロボット間協調のための発話を含む行動獲得)", 第13回自律分散システム・シンポジウム資料, 福岡, 1月, pp. 331-336 (2001).
269. 浅間 一: "ロボティクス研究と実用化", 第6回ロボティクスシンポジウム予稿集, 修善寺, 3月, pp. 168-169 (2001).
270. 平田泰久, 小菅一弘, 浅間 一, 嘉悦早人, 川端邦明: "ロボット間の幾何学的関係を必要としない複数移動ロボットによる物体の協調搬送", 第6回ロボティクスシンポジウム予稿集, 修善寺, 3月, pp. 408-413 (2001).
271. 佐藤知正, 浅間 一, 喜多伸之, 沼野正義: "原子力プラントの保全のための情報場技術", 日本原子力学会 2001 年春の大会, 東京, 3月, p.376 (2001).
272. 川端邦明, 浅間 一: "原子力プラントの保全のための情報場構築技術", 日本原子力学会 2001 年春の大会, 東京, 3月, p. 377 (2001).
273. 福島 E.文彦, 広瀬茂男, 妻木俊道, 松本甲太郎, 浅間 一, 玉田 守: "新型モータ・ドライバの開発と共同開発品の紹介", ロボティクス・メカトロニクス講演会'01 講演論文集, 高松, 6月, pp. 1P1-F4 (1)-(2) (2001).
274. 赤松友基, 川端邦明, 翁信之介, 藤井輝夫, 浅間 一, 松元明弘, 遠藤 勲: "センサ情報に基づいた移動ロボットの自己診断システム (第6報 外界センサの導入および実装)", ロボティクス・メカトロニクス講演会'01 講演論文集, 高松, 6月, pp. 1P1-N6 (1)-(2) (2001).
275. 翁信之介, 川端邦明, 藤井輝夫, 國井康晴, 浅間 一, 遠藤 勲: "センサ情報に基づいた移動ロボットの自己診断システム (第5報: 診断システムの実装及び実験)", ロボティクス・メカトロニクス講演会'01 講演論文集, 高松, 6月, pp. 1P1-N7 (1)-(2) (2001).
276. 平田泰久, 小菅一弘, 浅間 一, 嘉悦早人, 川端邦明: "人間・ロボット協調システム -DR Helpers- による単一物体のハンドリング", ロボティクス・メカトロニクス講演会'01 講演論文集, 高松, 6月, pp. 2A1-H4(1)-(2) (2001).
277. 川端邦明, 飯田雄司, 鈴木 剛, 嘉悦早人, 浅間 一, 遠藤 勲: "研究・開発用全方向移動ロボットプラットフォーム", ロボティクス・メカトロニクス講演会'01 講演論文集, 高松, 6月, pp. 2A1-J5 (1)-(2) (2001).
278. 藤本茂希, 川端邦明, 藤井輝夫, 浅間 一, 遠藤 勲, 植田佳典: "視覚情報に基づいた移動機能の獲得 (第1報: 複数画像を利用した基礎実験)", ロボティクス・メカトロニクス講演会'01 講演論文集, 高松, 6月, pp. 2P1-B1 (1)-(2) (2001).
279. 田中雅之, 川端邦明, 浅間 一, 遠藤 勲, 松元明弘: "群ロボットの通信機能の創発に関する研究 (第2報: 複雑環境における通信を含んだ行動学習)", ロボティクス・メカトロニクス講演会'01 講演論文集, 高松, 6月, pp. 2P1-B9 (1)-(2) (2001).
280. 宿谷光司, 藤井輝夫, 黒田洋司, 浅間 一, 嘉悦早人, 遠藤 勲: "モジュール型ロ

- ボットによる物体形状認識動作", ロボティクス・メカトロニクス講演会'01 講演論文集, 高松, 6月, pp. 2P1-E1 (1)-(2) (2001).
281. 倉林大輔, 浅間 一, 田代英夫: "環境分散型情報処理による適応的ナビゲーション", ロボティクス・メカトロニクス講演会'01 講演論文集, 高松, 6月, pp. 2P1-E7 (1)-(2) (2001).
282. 倉林大輔, 野田賢一, 浅間 一, 遠藤 勲, 橋本洋志: "環境分散型情報処理を用いた救助支援システム", ロボティクス・メカトロニクス講演会'01 講演論文集, 高松, 6月, pp. 2P1-E8 (1)-(2) (2001).
283. 新井義和, 浅間 一, 嘉悦早人, 遠藤 勲: "時分割スケジューリングに基づく複数移動ロボットの環境地図獲得", ロボティクス・メカトロニクス講演会'01 講演論文集, 高松, 6月, pp. 2P1-F1 (1)-(2) (2001).
284. 鈴木 剛, 浅間 一, 嘉悦早人, 杉本 陽, 松元明弘, 遠藤 勲: "自律移動ロボットの状態監視のための情報収集", ロボティクス・メカトロニクス講演会'01 講演論文集, 高松, 6月, pp. 2P1-H4 (1)-(2) (2001).
285. 宮田なつき, 本橋正博, 浅間 一, 川端邦明, 嘉悦早人, 小菅一弘: "移動ロボットによる環境との接触を伴う協調搬送", ロボティクス・メカトロニクス講演会'01 講演論文集, 高松, 6月, pp. 2P2-L5 (1)-(2) (2001).
286. 浅間 一, 倉林大輔, 田代英夫: "実態指向情報処理によるユニバーサルデザインの実現", 計測自動制御学会講演会'01 講演論文集, 名古屋, 7月, pp. 109 C-3 (1)-(2) (2001).
287. 平田泰久, 小菅一弘, 浅間 一, 嘉悦早人, 川端邦明: "複数の Dr Helper と人間との協調による大型物体のマニピュレーション", 第19回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 東京, 9月, pp. 427-428 (2001).
288. 赤松友基, 川端邦明, 竹田大祐, 浅間 一, 松元明弘: "センサ情報に基づいた移動ロボットの自己診断システム (第7報 内・外界情報を利用した基礎診断実験)", 第19回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 東京, 9月, pp. 689-190 (2001).
289. 高木健雄, 小菅一弘, 平田泰久, 浅間 一, 嘉悦早人, 川端邦明: "地図情報を有した Dr Helper と人との協調による物体の搬送作業", 第19回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 東京, 9月, pp. 1179-1180 (2001).
290. 平田泰久, 小菅一弘, 浅間 一, 嘉悦早人, 川端邦明: "複数の人間協調型移動ロボットを用いた大型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学術講演会, 名古屋, 12月, pp. 181-182 (2001).
291. 牧野直樹, 高野健太郎, 野田賢一, 鈴木 剛, 西村拓一, 嘉悦早人, 浅間 一: "Intelligent Data Carrier (IDC)を用いたユーザ個別情報支援", 情報処理学会知的都市基盤研究グループ研究報告, 東京, 6月(2002).
292. 野田賢一, 倉林大輔, 鈴木 剛, 浅間 一, 橋本洋志: "知的データキャリアを用いたセキュアシステム", ロボティクス・メカトロニクス講演会'02, 松江, 6月(2002).
293. 川端邦明, 鈴木 剛, 横田和隆, 松元明弘, 嘉悦早人, 浅間 一, 尾崎功一: "通信に基づいた全方向移動ロボットのサッカープレイ: Uttori United 2002", ロボティクス・メカトロニクス講演会'02, 松江, 6月(2002).
294. 中後大輔, 浅間 一, 嘉悦早人, 川端邦明, 鈴木 剛, 稲垣詠一: "段差適応型ホロミック全方向移動ロボットの開発 第3報: 制御システムの開発", ロボティクス・メカトロニクス講演会'02, 松江, 6月(2002).
295. 牧野直樹, 鈴木 剛, 川端邦明, 嘉悦早人, 浅間 一, 琴坂信哉, 大滝英征: "環境情報管理デバイスを用いた自律ロボット支援システムの提案", ロボティクス・メカトロニクス講演会'02, 松江, 6月(2002).
296. 赤松友基, 川端邦明, 竹田大祐, 浅間 一, 松元明弘: "センサ情報に基づいた移動

- ロボットの自己診断システム 第8報：診断システムの効率利用の検討”，ロボティクス・メカトロニクス講演会'02，松江，6月(2002).
297. 高木健雄，平田泰久，小菅一弘，浅間 一，嘉悦早人，川端邦明：” 地図情報を持った複数移動ロボットと人との物体の協調搬送”，ロボティクス・メカトロニクス講演会'02，松江，6月(2002).
298. 新井義和，浅間 一，嘉悦早人：” 群ロボット環境における距離情報に基づくナビゲーション”，ロボティクス・メカトロニクス講演会'02，松江，6月(2002).
299. 高野健太郎，鈴木 剛，浅間 一，三島健稔：” 位置関係が未知の複数カメラ協調のための幾何情報抽出”，ロボティクス・メカトロニクス講演会'02，松江，6月(2002).
300. Trevai Chomchana，深澤佑介，太田 順，湯浅秀男，新井民夫，浅間 一：” グラフ上の反応拡散方程式を用いた協調探索経路計画 “，第8回創発システム・シンポジウム，富山，8月(2002).
301. 深澤佑介，Trevai Chomchana，太田 順，湯浅秀男，新井民夫，浅間 一：” 環境への格子点配置による環境探索経路計画 “，第8回創発システム・シンポジウム，富山，8月(2002).
302. 浅間 一，川端邦明：” ロボット群を用いた適応型保全システムの開発”，日本機械学会 2002 年度年次大会，東京，9月(2002).
303. 高橋俊一，森田 剛，浅間 一，新野俊樹：” 超音波モータを用いた超高真空対応回転導入器の摩擦材の検討”，2002 年度精密工学会秋季大会学術講演会，熊本，10月(2002).
304. Trevai Chomchana，深澤佑介，太田 順，湯浅秀男，新井民夫，浅間 一：” グラフ上の反応拡散方程式を用いた協調探索経路計画 “，2002 年日本ロボット学会学術講演会，大阪，10月(2002).
305. 知原伸吾，川端邦明，浅間 一，三島健稔：” 全方位視覚センサによる移動ロボットの自己位置推定”，日本ロボット学会創立20周年記念学術講演会予稿集，pp. 3A25(1)-(2)，大阪，10月(2002).
306. 深澤佑介，Trevai Chomchana，太田 順，湯浅秀男，新井民夫，浅間 一：” 環境への格子点配置による環境探索経路計画 “，2002 年日本ロボット学会学術講演会，大阪，10月(2002).
307. 中後大輔，川端邦明，嘉悦早人，浅間 一，三島健稔：” 段差適応型ホロノミック全方向移動ロボットの開発 第4報：段差乗り越え機構の改良”，2002 年日本ロボット学会学術講演会，大阪，10月(2002).
308. 浅間 一，太田 順，石黒章夫，矢野雅文，土屋和雄，伊藤宏司，湯浅秀男：” 移動知発見のシステム原理とその工学的実現に関する研究”，2002 年計測自動制御学会システム・情報部門学術講演会，横浜，11月(2002).
309. 川端邦明，浅間 一，田中雅之：” マルチロボット環境下におけるロボットの拡自行動：ロボット間コミュニケーションの創発による環境共創”，2002 年計測自動制御学会システム・情報部門学術講演会，横浜，11月(2002).
310. 藤本茂希，川端邦明，浅間 一：” 視覚情報に基づいた移動機能の獲得—第2報：屋内環境内における基礎実験”，第12回インテリジェント・システム・シンポジウム，佐賀，11月(2002).
311. 牧野直樹，琴坂信哉，鈴木 剛，川端邦明，浅間 一，大滝英征：” 複数環境知能化デバイス間協調に基づいた移動ロボット支援システムの開発”，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，神戸，12月(2002).
312. 知原伸吾，藤本茂希，竹田大祐，川端邦明，浅間 一，三島健稔：” 内界センサと外界センサによる位置推定”，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，神戸，12月(2002).

313. 竹田大祐, 知原伸吾, 川端邦明, 浅間 一, 橋本洋志:” ロボット間相互通信及び視覚情報に基づいたパスプレイ”, 計測自動御学会システムインテグレーション部門講演会, 神戸, 12月(2002).
314. 松元明弘, 横田和隆, 浅間 一:” ロボットサッカーチーム UTTORI United におけるロボットシステム設計指針”, 計測自動御学会システムインテグレーション部門講演会, 神戸, 12月(2002).
315. 野田賢一, 倉林大輔, 伊藤隆史, 浅間 一, 橋本洋志:” レスキュー支援用知的データキャリアによる被災者探索システム情報収集エージェントの動作計画”, 計測自動御学会システムインテグレーション部門講演会, 神戸, 12月(2002).
316. 浅間 一, 野田賢一, 伊藤隆史, 倉林大輔, 川端邦明, 嘉悦早人, 福田 靖, 橋本洋志:” レスキュー用データキャリアによる被災者検索システムの構築”, 「被害者救助等の災害対応戦略の最適化, レスキューロボット等次世代防災基盤技術の開発」公開シンポジウム, 横浜, 1月(2003).
317. 土居 円, 川端邦明, 中後大輔, 嘉悦早人, 浅間 一, 稲垣詠一:” 局所情報管理デバイスをを用いたカート誘導システム”, 第15回自律分散システム・シンポジウム, 仙台, 1月(2003).
318. 深澤佑介, Trevai Chomchana, 太田 順, 新井民夫, 浅間 一, 湯浅秀男:” 未知環境下において探索・搬送作業を行う自律移動ロボットの行動制御”, 第15回自律分散システム・シンポジウム, 仙台, 1月(2003).
319. Trevai Chomchana, 深澤佑介, 太田 順, 湯浅秀男, 新井民夫, 浅間 一:” 移動ロボットによる協調探査のためのグラフ上の反応拡散方程式を用いた観測点の配置”, 第8回ロボティクスシンポジウム, 浜松, 3月(2003).
320. 新野俊樹, 塚本英隆, 浅間 一:” 静電浮上機構(静電レール)によって駆動された物体の静電モータによる直動駆動”, 2003年度精密工学会春季大会学術講演会, 東京, 3月(2003).
321. 高橋俊一, 森田 剛, 浅間 一, 新野俊樹:” 超音波モータを用いた超高真空対応回転導入器の開発—ステーターロータインターフェイス形状の変更による駆動性能の向上の試み”, 2003年度精密工学会春季大会学術講演会, 東京, 3月(2003).
322. 浅間 一, 野田賢一, 伊藤隆史, 倉林大輔, 川端邦明, 嘉悦早人, 福田 靖, 橋本洋志:” レスキュー用データキャリアによる被災者検索システムの構築”, 「被害者救助等の災害対応戦略の最適化, レスキューロボット等次世代防災基盤技術の開発」公開シンポジウム講演論文集, pp. 75-77, 横浜, 1月(2003).
323. 土居 円, 川端邦明, 中後大輔, 嘉悦早人, 浅間 一, 稲垣詠一:” 局所情報管理デバイスをを用いたカート誘導システム”, 第15回自律分散システム・シンポジウム資料, pp. 19-22, 仙台, 1月(2003).
324. 深澤佑介, Trevai Chomchana, 太田 順, 新井民夫, 浅間 一, 湯浅秀男:” 未知環境下において探索・搬送作業を行う自律移動ロボットの行動制御”, 第15回自律分散システム・シンポジウム資料, pp. 45-50, 仙台, 1月(2003).
325. Trevai Chomchana, 深澤佑介, 太田 順, 湯浅秀男, 新井民夫, 浅間 一:” 移動ロボットによる協調探査のためのグラフ上の反応拡散方程式を用いた観測点の配置”, 第8回ロボティクスシンポジウム資料, pp.433-438, 浜松, 3月(2003).
326. 新野俊樹, 塚本英隆, 浅間 一:” 静電浮上機構(静電レール)によって駆動された物体の静電モータによる直動駆動”, 2003年度精密工学会春季大会学術講演会, 東京, 3月(2003).
327. 高橋俊一, 森田 剛, 浅間 一, 新野俊樹:” 超音波モータを用いた超高真空対応回転導入器の開発—ステーターロータインターフェイス形状の変更による駆動性能の向上の試み”, 2003年度精密工学会春季大会学術講演会, 東京, 3月(2003).

328. 中後大輔, 浅間 一, 嘉悦早人, 川端邦明, 三島健稔:” 段差適応型ホロノミック全方向移動ロボットの開発 (第5報)”, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会’ 03 講演論文集, pp.1A1-1F-C5(1)-(2), 函館, 5月(2003).
329. 国光 智, 浅間 一, 川端邦明, 三島健稔:” コンテナ位置決め用クレーンビジョンの開発”, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会’ 03 講演論文集, pp.2P1-1F-D1(1)-(2), 函館, 5月(2003).
330. 竹田大祐, 赤松友基, 川端邦明, 橋本洋志, 浅間 一:” センサ情報に基づいた移動ロボットの自己診断システム”, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会’ 03 講演論文集, pp.2P1-1F-D5(1)-(2), 函館, 5月(2003).
331. 藤田和俊, 朝倉弘崇, 山下 淳, 金子 透, 三浦憲二郎, 浅間 一:” 複数観測戦略を有する移動ロボットのナビゲーション計画”, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会’ 03 講演論文集, pp.2P2-1F-B2(1)-(2), 函館, 5月(2003).
332. 伊東大輔, 川端邦明, 嘉悦早人, 浅間 一, 黒田洋司:” 局所情報管理に基づいた群移動体運行管理システムの開発 (第一報)”, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会’ 03 講演論文集, pp. 2P2-3F-C2(1)-(2), 函館, 5月(2003).
333. 斉藤佳奈子, 川端邦明, 国光 智, 浅間 一, 三島健稔:” テクスチャ情報に基づいたタンパク質結晶化状態判定手法の検討”, 2003年度画像電子学会, 第31回年次大会予稿集 pp.55-60, 北九州国際会議場 (福岡), 6月(2003).
334. 川端 邦明, 浅間 一, 嘉悦 早人:” 知的データキャリア・システムを用いた応用開発”, 平成15年電気学会産業応用部門大会, 東京, 8月(2003).
335. 羽田 靖史, 福田 靖, 川端 邦明, 嘉悦 早人, 倉林 大輔, 後藤 昇弘, 浅間 一:” 被災者探索システム用飛行船の自律制御系の設計”, 第21回日本ロボット学会学術講演会, 東京, 9月(2003).
336. 中後 大輔, 川端 邦明, 嘉悦 早人, 浅間 一, 三島 健稔:” 段差適応型ホロノミック全方向移動ロボットの開発 第6報: 段差乗り越え機構を用いた床面凹凸検出手法の開発”, 第21回日本ロボット学会学術講演会, 東京, 9月(2003).
337. 竹田大祐, 水ト彰之, 浅間 一, 川端邦明, 嘉悦早人, 橋本洋志:” 知的データキャリアを用いた移動ロボットによる地図生成”, 第4回システムインテグレーション部門学術講演会 (SI2003), pp. 289-290, 東京, 12月(2003).
338. 齊藤佳奈子, 川端邦明, 国光 智, 浅間 一, 三島健稔:” テクスチャ情報を用いたタンパク質結晶化サンプルの初期成長状態の判定”, 第4回システムインテグレーション部門学術講演会 (SI2003), pp. 293-294, 東京, 12月(2003).
339. 渡邊信康, 川端邦明, 浅間 一:” 作業環境モデル及び蓄積環境情報を利用したロボット操作インタフェースの開発”, 第4回システムインテグレーション部門学術講演会 (SI2003), pp. 890-891, 東京, 12月(2003).
340. 羽田靖史, 福田 靖, 川端邦明, 嘉悦早人, 倉林大輔, 後藤昇弘, 浅間 一:” 被災者探索用知的データキャリアの設計”, 第4回システムインテグレーション部門学術講演会 (SI2003), pp. 1232-1233, 東京, 12月(2003).
341. 浅間 一, 矢野雅文, 土屋和雄, 伊藤宏司, 高草木 薫, 神崎亮平, 青沼仁志, 太田 順, 石黒章夫:” 移動知発見のシステム原理 (生物学と工学の相互連携)”, 第16回自律分散システム・シンポジウム, pp.1-4, 京都, 1月(2004).
342. 伊東大輔, 川端邦明, 嘉悦早人, 浅間 一, 黒田洋司:” 局所情報管理に基づいた群移動体運行管理システムの開発”, 第16回自律分散システム・シンポジウム, pp.17-20, 京都, 1月(2004).
343. 土居 円, 川端邦明, 中後大輔, 嘉悦早人, 浅間 一, 稲垣詠一:” 局所情報管理デバイスをを用いたカート誘導システム”, 第16回自律分散システム・シンポジウム, pp.313-318, 京都, 1月(2004).

- 344.羽田靖史, 福田靖史, 倉林大輔, 川端邦明, 嘉悦早人, 浅間 一: “瓦礫内の音声を収集するレリキュー用知的データキャリアの開発”, ロボティクス・メカトロニクス講演会’04 講演論文集, (2004年6月18日~20日), 1A1-H-40(1)-1A1-H-40(2), 名古屋, 6月(2004).
- 345.竹田大祐, 川端邦明, 橋本洋志, 浅間 一: “環境埋め込み情報を利用した移動ロボットの自己診断システム”, ロボティクス・メカトロニクス講演会’04 講演論文集, 1A1-L1-35(1)-1A1-L1-35(2), 名古屋, 6月(2004).
- 346.中後大輔, 川端邦明, 嘉悦早人, 浅間 一, 三島健稔: “段差適応型ホロノミック全方向移動ロボットの開発(第7報: 車体の変形情報を用いた段差走行制御手法の開発)”, ロボティクス・メカトロニクス講演会’04 講演論文集, 1A1-L1-69(1)-1A1-L1-69(2), 名古屋, 6月(2004).
- 347.伊東大輔, 川端邦明, 嘉悦早人, 浅間 一, 黒田洋司: “局所情報管理に基づいた群移動体運行管理システムの開発(第一報)”, ロボティクス・メカトロニクス講演会’04 講演論文集, 2P2-3F-C2(1)-2P2-3F-C2(2), 名古屋, 6月(2004).
- 348.杉原智明, 川端邦明, 嘉悦早人, 浅間 一, 小菅一弘, 三島健稔: “起立・着座動作支援システムのための簡易な力センサーの開発”, ロボティクス・メカトロニクス講演会’04 講演論文集, 1P1-H-11(1)-1P1-H-11(2), 名古屋, 6月(2004).
- 349.富田一清, 羽田靖史, 福田 靖, 川端邦明, 嘉悦早人, 浅間 一, 黒田洋司: “屋内実験用飛行船の自律制御 第一報”, ロボティクス・メカトロニクス講演会’04 講演論文集, 1P1-H-40(1)-1P1-H-40(2), 名古屋, 6月(2004).
- 350.高鹿陽介, 竹田大祐, 羽田靖史, 川端邦明, 浅間 一, 琴坂信也, 橋本洋志: “統計的手法を用いた移動ロボットの自己診断”, ロボティクス・メカトロニクス講演会’04 講演論文集, 1P1-L1-73(1)-1P1-L1-73(3), 名古屋, 6月(2004).
- 351.川端邦明, 渡邊伸康, 浅間 一, 喜多伸之, 楊 海圈, 佐藤知正: “環境情報の収集・蓄積・利用に基づいたロボット操作システム”, ロボティクス・メカトロニクス講演会’04 講演論文集, 2A1-H-9(1)-2A1-H-9(2), 名古屋, 6月(2004).
- 352.國光 智, 浅間 一, 川端邦明, 三島健稔: “コンテナ位置決め用クレーンビジョンの信頼性向上”, ロボティクス・メカトロニクス講演会’04 講演論文集, 2P1-L1-51(1)-2P1-L1-51(2), 名古屋, 6月(2004).
- 353.浅間 一, 森本敦史, 西村将臣, 三島健稔: “道案内サービスのための人の移動軌跡計測と行動分析”, ロボティクス・メカトロニクス講演会’04 講演論文集, 2P2-L1-54(1)-2P2-L1-54(4), 名古屋, 6月(2004).
- 354.羽田 靖史, 亀山 裕亮, 川端 邦明, 嘉悦 早人, 倉林 大輔, 浅間 一: “知的データキャリアと飛行船を用いた被災者探索システムの行動戦略シミュレータの開発”, 第22回日本ロボット学会学術講演会講演概要集, 岐阜, 9月(2004).
- 355.中後大輔, 川端邦明, 嘉悦早人, 浅間 一, 三島健稔: “段差適応型ホロミック全方向移動ロボットの開発, 第8報: 車体の変形に応じた車輪制御手法の開発”, 第22回日本ロボット学会学術講演会講演概要集, 岐阜, 9月(2004).
- 356.竹田大祐, 川端邦明, 橋本洋志, 浅間 一: “環境情報を利用した移動ロボットの自己診断システム”, 平成16年電気学会産業応用部門大会講演論文集, pp. II-68-69, 名古屋, 9月(2004).
- 357.藤木智久, 浅間 一, 川端邦明, 羽田靖史: “移動ロボット間での通信を含んだ行為獲得”, 第14回インテリジェント・システム・シンポジウム 講演論文集, PP.35-38, 高知, 10月(2004).
- 358.伊能崇雄, 羽田靖史, 嘉悦早人, 浅間 一, 松野文俊: “IRS 川崎ラボラトリの評価試験用フィールドの紹介”, 第5回計測自動制御学会システムインテグレーション部門学術講演論文集, pp. 62-63, つくば, 12月(2004).

359. 緒方大樹, 竹中 毅, 浅間 一, 上田完次: “二者間の時間的共創の観察とモデル化” 第5回計測自動制御学会システムインテグレーション部門学術講演論文集, pp.152-153, つくば, 12月(2004).
360. 杉原智明, 川端邦明, 嘉悦早人, 浅間 一, 小菅一弘, 三島健稔: “起立・着座動作支援のための直動アクチュエータ力制御システムの開発” 第5回計測自動制御学会システムインテグレーション部門学術講演論文集, pp.226-227, つくば, 12月(2004).
361. 斉藤佳奈子, 川端邦明, 浅間 一, 三島健稔, 菅原 光明, “テクスチャ特微量を用いたたんぱく質結晶化状態判定手法～Support Vector Machine による識別実験～” 第5回計測自動制御学会システムインテグレーション部門学術講演論文集, pp.1011-1012, つくば, 12月(2004).
362. 網倉隆雄, 川端邦明, 浅間 一, 稲垣詠一: “隠れマルコフモデルを用いた移動ロボット間協調行動の獲得”, 第17回計測自動制御学会自律分散システム・シンポジウム資料, pp. 27-30, 横浜, 1月(2005).
363. 浅間 一, 川端邦明, 羽田靖史, 森本敦史: “サービス・メディアによる人間の行動や環境のモニタリング”, 第1回デジタルコンテンツシンポジウム講演予稿集, pp. S2-8, 東京, 5月(2005).
364. 川端邦明, 伊東大輔, 羽田靖史, 中後大輔, 嘉悦早人, 浅間 一: “環境埋め込み情報およびレンジセンサ情報を利用した屋外環境下での自己位置推定”, 日本機械学会, 日本機械学会, ロボティクス・メカトロニクス講演会'05 (ROBOMEC'05), pp. 1P2-S-015(1)-(4), 神戸, 6月(2005).
365. 三宅徳久, 初雁卓郎, 津屋和夫, 山田明夫, 嘉悦早人, 川端邦明, 松日楽信人, 橋本英昭, 浅間 一, 小菅一弘, 平田泰久: “アシスト用直動アクチュエータユニット”, 日本機械学会, ロボティクス・メカトロニクス講演会'05 (ROBOMEC '05), pp. 2A1-N-033(1)-(2), 神戸, 6月(2005).
366. 羽田靖史, 富田一清, 川端邦明, 嘉悦早人, 浅間 一, 後藤昇弘, 倉林大輔, 黒田洋司: “屋内実験用飛行船の自律制御 第二報”, 日本機械学会, ロボティクス・メカトロニクス講演会'05 (ROBOMEC '05), pp. 2A1-S-063(1)-(4), 神戸, 6月(2005).
367. 高橋六徳, 斉藤佳奈子, 川端邦明, 菅原光明, 浅間 一, 三島健稔: “線分抽出に基づいたタンパク質の結晶化状態判定”, 日本機械学会, ロボティクス・メカトロニクス講演会'05 (ROBOMEC'05), pp. 2P1-N-034(1)-(4), 神戸, 6月(2005).
368. 西村彬宏, 羽田靖史, 川端邦明, 浅間 一: “確率的手法を用いた複数の人の移動軌跡推定”, 日本機械学会, ロボティクス・メカトロニクス講演会'05 (ROBOMEC '05), pp. 2P1-N-056(1)-(4), 神戸, 6月(2005).
369. 三井賢治, 浅間 一, 羽田靖史, 川端邦明, 山口伸一郎: “エレベータ内映像からの人の移動軌跡の計測”, 日本機械学会, ロボティクス・メカトロニクス講演会'05 (ROBOMEC '05), pp. 2P1-N-058(1)-(4), 神戸, 6月(2005).
370. 中後大輔, 川端邦明, 嘉悦早人, 浅間 一, 三島健稔: “段差適応型ホロノミック全方向移動ロボットの開発 第9報: 段差乗り越え走行を考慮した車輪制御速度決定手法の開発”, 日本機械学会, ロボティクス・メカトロニクス講演会'05 (ROBOMEC '05), pp. 2P1-S-020(1)-(2), 神戸, 6月(2005).
371. 境田右軌, 川端邦明, 羽田靖史, 嘉悦早人, 浅間 一: “熟練オペレータによる油圧シヨベル操作の解析”, 日本機械学会, ロボティクス・メカトロニクス講演会'05 (ROBOMEC '05), pp. 2P1-S-054(1)-(4), 神戸, 6月(2005).
372. 羽田靖史, 浅間 一, 野田五十樹, 滝澤 修, 田所 諭, 中込 宏, 川端邦明, 滝田謙介, 松野文俊, 畑山満則, 大鋸朋生, 小林重樹, 栄野隼一, 橋詰 匠: “社会インフラ研究プラットフォーム” レスキュー・コミュニケーター”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'05 (ROBOMECH '05), pp. 2P1-S-092(1)-(3), 神戸, 6月(2005).
373. 高橋 六徳, 川端 邦明, 齊藤 佳奈子, 菅原 光明, 浅間 一, 三島 健稔: “輪郭線特徴抽出によるタンパク質の結晶化状態判定”, 2005 画像電子学会: 第 33 回年次大会, 6月(2005).
374. 羽田 靖史, 鳴海 拓志, 浅間 一, 川端 邦明, 辻 邦浩: “カメラを用いた人間の特徵抽出結果に基づく行動サポート実験”, 日本機械学会 第 15 回設計工学・システム部門講演会, 札幌, 8月(2005).
375. 境田 右軌, 中後 大輔, 川端 邦明, 嘉悦 早人, 浅間 一: “熟練オペレータによる油圧ショベル操作の解析”, 第 23 回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 横浜, 9月(2005).
376. 鄭 琳, 小原康平, 尾崎武史, 浅間 一; “RF-ID を用いた音声ナビゲーションシステム”, 日本機械学会 2005 年度年次大会市民フォーラム「学生ベンチャー・アイデア・コンテスト」, 調布, 9月(2005).
377. 新井航平, 上端純平, 河原 亮, 浅間 一; “RF-ID を用いたお見合いパーティシステム”, 日本機械学会 2005 年度年次大会市民フォーラム「学生ベンチャー・アイデア・コンテスト」, 調布, 9月(2005).
378. 齊藤 佳奈子, 川端 邦明, 浅間 一, 三島 健稔, 菅原 光明: “特徴量選択機能を付加した決定木によるタンパク質結晶化状態判定”, 2005 年電子情報通信学会基礎・境界ソサイエティ大会, p. 93, 札幌, 12月(2005).
379. 川端 邦明, 高橋 六徳, 齊藤 佳奈子, 菅原 光明, 浅間 一, 三島 健稔: “視覚特徴量に基づいたタンパク質結晶化サンプルの成長状態判定”, 日本結晶学会 2005 年度年会および総会, p. 90, 姫路, 12月(2005).
380. 岡田 恵都子, 中後 大輔, 川端 邦明, 浅間 一, 初雁 卓郎, 三宅 徳久, 紙屋 克子, 小菅 一弘: “看護における立ち上がり支援動作の解析”, 日本機械学会, 福祉工学シンポジウム 2005 講演論文集, pp. 143-146, 津, 12月(2005).
381. 中後 大輔, 岡田 恵都子, 川端 邦明, 嘉悦 早人, 浅間 一, 三宅 徳久, 小菅 一弘: “介護における起立動作支援システムの制御 第 1 報: 起立動作時に必要な支援力の検討”, 日本機械学会, 福祉工学シンポジウム 2005 講演論文集, pp. 257-260, 津, 12月(2005).
382. 齊藤 佳奈子, 川端 邦明, 浅間 一, 三島 健稔, 菅原 光明: “タンパク質結晶化状態判定の自動化に向けた決定木設計手法”, 第 6 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(SI2005)講演論文集, pp. 113-114, 熊本, 12月(2005).
383. 中後 大輔, 岡田 恵都子, 川端 邦明, 嘉悦 早人, 浅間 一, 三宅 徳久, 小菅 一弘: “介護における起立動作支援システムの制御 第 2 報: 起立動作時における力制御方法の検討”, 第 6 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(SI2005)講演論文集, pp. 157-158, 熊本, 12月(2005).
384. 岡田 恵都子, 中後 大輔, 川端 邦明, 浅間 一, 初雁 卓郎, 三宅 徳久, 紙屋 克子, 小菅 一弘: “看護における立ち上がり支援動作の解析に基づく支援機器の研究”, 第 6 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(SI2005)講演論文集, pp. 165-166, 熊本, 12月(2005).
385. 鳴海 拓志, 羽田 靖史, 浅間 一, 辻 邦浩: “映像提示を用いた動線誘導実験の分析”, 第 6 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(SI2005)講演論文集, pp. 473-474, 熊本, 12月(2005).
386. 緒方大樹, 浅間 一: “動的な視覚情報との相互作用を介した歩行の誘導”, 第 6 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(SI2005)講演論文集, pp. 612-622, 熊本, 12月(2005).

387. 藤木 智久, 川端 邦明, 羽田 靖史, 浅間 一: “環境の複雑さを考慮した移動ロボット間通信を含んだ行動獲得”, 第6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(SI2005)講演論文集, pp. 627-628, 熊本, 12月(2005).
388. 田所 諭, 松野文俊, 大須賀公一, 浅間 一, 小野里雅彦: “大都市大災害軽減化特別プロジェクト -概要とこれまでの成果-”, 第6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(SI2005)講演論文集, pp. 747-748, 熊本, 12月(2005).
389. 福田 一郎, 羽田 靖史, 城間 直司, 浅間 一, 川端 邦明, 松野 文俊: “被災地上空からの動物体検出のための三次元地図取得”, 第6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(SI2005), pp. 751-752, 熊本, 12月(2005).
390. 羽田 靖史, 川端 邦明, 浅間 一, 嘉悦 早人, 倉林 大輔: “レスキュー・コミュニケータを用いた被災者探索システム”, 第6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(SI2005)講演論文集, pp. 769-770, 熊本, 12月(2005).
391. 魚住光成, 村田 篤, 浅間 一: “サービス工学における満足度のセンシング方法の一案 -情報提供サービスシステムの満足度についての考察-”, 第6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(SI2005)講演論文集, pp. 1229-1230, 熊本, 12月(2005).
392. 藤木智久, 川端邦明, 浅間 一: "昆虫の適応的行動選択を実現する神経回路モデルに関する研究 -神経修飾物質による行動調整機能のシミュレーションによる検証-", 2006 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会講演予稿集, pp. 1A1-D15(1)-(2), 東京, 5月(2006).
393. 中後大輔, 川端邦明, 嘉悦早人, 浅間 一, 三宅徳久, 小菅一弘: "介護における起立動作支援システムの制御 第3報: 被介護者の状態に応じた力制御法の検討", 2006 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会講演予稿集, pp. 1P1-A22(1)-(2), 東京, 5月(2006).
394. 大賀淳一郎, 尾崎文夫, 佐藤広和, 橋本英昭, 岡本浩幸, 津屋和夫, 三宅徳久, 小菅一弘, 浅間 一: "モジュール型直動アクチュエータを利用した離床支援システムの開発-上位統合コントローラ構成-", 2006 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会講演予稿集, pp. 1P1-C32(1)-(2), 東京, 5月(2006).
395. 境田右軌, 中後大輔, 川端邦明, 嘉悦早人, 浅間 一: "熟練オペレータによる油圧シヨベルの掘削作業解析", 2006 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会講演予稿集, pp. 2A1-B01(1)-(2), 東京, 5月(2006).
396. 福田一郎, 羽田靖史, 城間直司, 浅間 一, 川端邦明, 松野文俊: "被災者探索のための動物体情報を含む三次元地図作成", 2006 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会講演予稿集, pp. 2P1-C27(1)-(3), 東京, 5月(2006).
397. 鳴海拓志, 羽田靖史, 浅間 一, 辻 邦浩: "移動する映像による誘導サービスのモデル化", 2006 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会講演予稿集, pp. 2P1-E12(1)-(3), 東京, 5月(2006).
398. 羽田靖史, 小俣政寛, 川端邦明, 古口晴敏, 鈴木 剛, 嘉悦早人, 浅間 一: "知的な状態遷移を元にしたレスキュー用ユビキタスデバイスの平常時活用", 2006 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会講演予稿集, pp. 2P2-D13(1)-(2), 東京, 5月(2006).
399. 魚住光成, 村田篤, 浅間 一: "サービス工学における満足度のセンシング方法の検証", 第24回日本ロボット学会学術講演会, 岡山, 9月(2006).
400. 大武美保子, 前田貴記, 加藤元一郎, 浅間 一, 高木利久: "統合失調症の認知神経モデリング", 第24回日本ロボット学会学術講演会, 岡山, 9月(2006).
401. 羽田靖史, 平野慎也, 川端邦明, 羅 志偉, 嘉悦早人, 浅間 一: "機能分散によるレスキュー用ユビキタスセンサネットワークの構築", 第16回インテリジェント・シ

- システム・シンポジウム講演論文集, pp. 339-340, 柏, 9月(2006).
402. 藤木智久, 川端邦明, 池本有助, 青沼仁志, 浅間 一: "昆虫の適応的行動選択を実現する神経回路モデルに関する研究 -NO/cGMP カスケードによる適応的行動選択のモデル化-", 第16回インテリジェント・システム・シンポジウム講演論文集, pp. 23-26, 柏, 9月(2006).
403. 池本有助, 川端邦明, 浅間 一: "生物におけるカーブト発現機構の数理モデル", 第16回インテリジェント・システム・シンポジウム講演論文集, pp. 29-32, 柏, 9月(2006).
404. 大武美保子, 前田貴記, 加藤元一郎, 浅間 一, 高木利久: "統合失調症の認知神経モデリング", 第16回インテリジェント・システム・シンポジウム講演論文集, pp. 323-324, 柏, 9月(2006).
405. 羽田靖史, 嘉悦早人, 古口晴敏, 嘉悦早人, 浅間 一: "レスキュー用地位的データキャリアを用いた被災者探索システム", 理研における人間共生ロボティクス, 和光, 10月(2006).
406. 川端邦明, 菅原光明, 浅間 一, 宮野雅司: "タンパク質自動観察システムの知能化に向けて", 理研における人間共生ロボティクス, 和光, 10月(2006).
407. 浅間 一, 羽田靖史, 川端邦明, 野田五十樹, 滝澤 修, 目黒淳一, 石川貴一郎, 橋詰 匠, 瀧田謙介, 大鋸朋生, 畑山満則, 松野文俊, 田所 諭: "広域災害情報収集のためのインフラストラクチャ", 第49回自動制御連合講演会予稿集, pp. SA1-1-4(1)-(2), 神戸, 11月(2006).
408. 田所 諭, 松野文俊, 大須賀公一, 浅間 一, 小野里雅彦: "「レスキューロボット等次世代防災基盤技術の開発」の現状", 第7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概要集, pp. 66-67, 札幌, 12月(2006).
409. 増山岳人, 川端邦明, 浅間 一: "人との共存環境における移動ロボットの適応的な人追従動作生成", 第7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概要集, pp. 386-387, 札幌, 12月(2006).
410. 中後大輔, 川端邦明, 嘉悦早人, 浅間 一, 三島健稔: "段差適応型ホロノミック全方向移動ロボットの開発 第10報: 複数の車輪情報を用いたスリップ低減化制御", 第7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概要集, pp. 360-361, 札幌, 12月(2006).
411. 田所 諭, 松野文俊, 大須賀公一, 浅間 一, 小野里雅彦: "「レスキューロボット等次世代防災基盤技術の開発」の現状", 第7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概要集, pp. 518-519, 札幌, 12月(2006).
412. 浅間 一, 羽田靖史, 川端邦明, 野田五十樹, 滝澤 修, 目黒淳一, 石川貴一郎, 橋詰 匠, 瀧田謙介, 大鋸朋生, 畑山満則, 松野文俊, 田所 諭: "広域災害情報収集のためのインフラストラクチャ", 第7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概要集, pp. 526-527, 札幌, 12月(2006).
413. 高橋六徳, 川端邦明, 齋藤佳奈子, 菅原光明, 浅間 一, 三島健稔: "輪郭線情報に基づいた結晶化ドロップ内の析出物の状態判定", 第7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概要集, pp. 638-639, 札幌, 12月(2006).
414. 齋藤佳奈子, 川端邦明, 浅間 一, 三島健稔: "タンパク質結晶化状態判定支援システムの開発", 第7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概要集, pp. 642-643, 札幌, 12月(2006).
415. 魚住光成, 村田 篤, 浅間 一: "サービス工学による満足度の変化の計測", 第7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概要集, pp. 748-749, 札幌, 12月(2006).
416. 西村彬宏, 森下壮一郎, 浅間 一: "隠れマルコフモデルによる歩行パターンからの

- 目的地推定", 第7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概要集, pp. 772-773, 札幌, 12月(2006).
417. 藤木智久, 足利昌俊, 川端邦明, 太田 順, 青沼仁志, 浅間 一: "適応的行動選択を実現する昆虫の神経回路モデルに関する研究-複数個体環境下における行動選択モデルの検証-", 第7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概要集, pp. 878-879, 札幌, 12月(2006).
418. 中島佳奈子, 森下壮一郎, 加沢知毅, 関 洋一, 大武美保子, 神崎亮平, 浅間 一, 三島健稔: "カイクガの脳における神経細胞形状の自動抽出", 第7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概要集, pp. 880-881, 札幌, 12月(2006).
419. 鈴木伸吾, 中後大輔, 浅間 一, 三宅徳久: "IDC 技術を用いた分散力センサシステムの開発", 第7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概要集, pp. 1062-1063, 札幌, 12月(2006).
420. 松岡洋樹, 中後大輔, 浅間 一, 三宅徳久, 三島健稔: "介護における起立動作支援システムの制御 第4報: 起立支援を受ける被介護者の状態解析", 第7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概要集, pp. 1068-1069, 札幌, 12月(2006).
421. 境田右軌, 中後大輔, 川端邦明, 嘉悦早人, 浅間 一: "熟練オペレータによる油圧ショベルの掘削作業解析-作業効率を向上させるスキルの抽出-", 第7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概要集, pp. 1283-1284, 札幌, 12月(2006).
422. 上端純平, 森下壮一郎, 浅間 一: "動画像における移動物体抽出のための相関分析による影領域判定に関する研究", 第7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概要集, pp. 1348-1349, 札幌, 12月(2006).
423. 森下壮一郎, 浅間 一: "固定カメラ画像における人物領域の重心からの足元位置同定に関する研究", 第7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概要集, pp. 1380-1381, 札幌, 12月(2006).
424. 新井航平, 大武美保子, 川端邦明, 池本有助, 前田貴記, 加藤元一郎, 浅間 一: "行為の自他帰属性の解明へのフォワードモデルからのアプローチ", 第19回自律分散システム・シンポジウム資料, pp. 5-8, 東京, 1月(2007).
425. 増山岳人, 川端邦明, 浅間 一: "人との共存のための移動ロボットの適応的な動作生成", 第19回自律分散システム・シンポジウム資料, pp. 103-108, 東京, 1月(2007).
426. 西村彬宏, 森下壮一郎, 浅間 一: "隠れマルコフモデルによる歩行パターンからの目的地推定 -推定結果評価手法の検討-", ロボティクス・メカトロニクス講演会 2007 (ROBOMEC07), Vol.7, No.2, pp. 2P1-C10(1)-2P1-C10(3), 秋田, 6月(2007).
427. 豊嶋伸基, 三島健稔, 浅間 一, 大武美保子: "共想法支援システムの開発と高齢者による評価", ロボティクス・メカトロニクス講演会 2007 (ROBOMEC07), Vol.7, No.2, pp. 2A1-A12(1)-2A1-A12(4), 秋田, 6月(2007).
428. 境田右軌, 中後大輔, 川端邦明, 浅間 一: "熟練オペレータによる油圧ショベルの掘削作業解析 -シミュレーションによるスキル解析-", ロボティクス・メカトロニクス講演会 2007 (ROBOMEC07), Vol.7, No.2, pp. 1P1M07(1)-1P1M07(2), 秋田, 6月(2007).
429. 川端邦明, 藤木智久, 青沼仁志, 浅間 一: "適応的行動選択を実現する昆虫の神経回路モデルに関する研究 -闘争行動の開始。終了に関するモデルの提案-", ロボティクス・メカトロニクス講演会 2007 (ROBOMEC07), Vol.7, No.2, pp. 2A1-A09(1)-2A1-A09(4), 秋田, 6月(2007).
430. 上端純平, 森下壮一郎, 浅間 一: "動画像における移動物体抽出のための相関分析による影領域判定手法とその評価に関する研究", ロボティクス・メカトロニクス講

- 演会 2007 (ROBOMECH07) , Vol.7, No.2, pp. 2P1-C09(1)-2P1-C09(4), 秋田, 6月(2007).
431. 大武美保子, 豊嶋伸基, 三島健稔, 浅間 一: "認知症を予防する共想法の提案と介護予防施設における実施", ロボティクス・メカトロニクス講演会 2007 (ROBOMECH07) , Vol.7, No.2, pp. 2A1-A11(1)-2A1-A11(4), 秋田, 6月(2007).
432. 中島佳奈子, 森下壮一郎, 加沢知毅, 大武美保子, 神崎亮平, 浅間 一, 三島健稔: "カイコガの単一神経細胞の三次元形状抽出", 日本知能情報ファジイ学会 第17回インテリジェント・システム・シンポジウム (FAN シンポジウム) 講演論文集, pp. 183-188, 名古屋, 8月(2007).
433. 矢野史朗, 池本有助, 青沼仁志, 浅間 一: "コオロギの適応的行動選択を実現する動的制御機構のモデリング", 第13回創発システム・シンポジウム "創発夏の学校"相互作用を考える 講演資料集, pp. 165-166, 富山, 8月(2007).
434. 川端邦明, 藤木智久, 池本有助, 青沼仁志, 浅間 一: "コオロギの適応的行動選択を実現する内部モデル構築に向けて", 日本進化学会第9回大会 プログラム・講演要旨集, 京都, 8月(2007).
435. 豊嶋伸基, 三島健稔, 浅間 一, 大武美保子: "エピソード記憶に基づく共想法コミュニケーションの比較評価", 第25回 日本ロボット学会 学術講演会, 習志野, 9月(2007).
436. 川端邦明, 太田 順, 青沼 仁志, 浅間 一: "コオロギ社会適応行動の神経機構モデリング", 第25回 日本ロボット学会 学術講演会, 習志野, 9月(2007).
437. 魚住光成, 浅間 一: "サービス工学における利用者のインタラクション評価", 第25回 日本ロボット学会 学術講演会, 習志野, 9月(2007).
438. 鈴木伸吾, 池本有助, 浅間 一: "パッシブ型 RFID カセンサモジュールの開発", 第25回 日本ロボット学会 学術講演会, 習志野, 9月(2007).
439. 西山和博, 浅間 一, 町田芳明, 近藤賀誉, 日置隆之, 小柳久佐: "視覚障害者向け情報付き立体地図", 福祉工学シンポジウム 2007 講演論文集, 日本機械学会, Vol.07, No.44, pp. 84-87, 筑波, 10月(2007).
440. 大武美保子, 豊嶋伸基, 三島健稔, 浅間 一: "認知症予防を目的とする共想法における会話活性度の解析と評価", 福祉工学シンポジウム 2007 講演論文集, 日本機械学会, Vol.7, No.44, pp. 76-79, 筑波, 10月(2007).
441. 渡辺岳大, 森下壮一郎, 川端邦明, 浅間 一, 三島健稔: アスベスト定性分析における高次局所自己相関特徴を用いた粒子計数, 第8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, 広島, 12月(2007).
442. 中後大輔, 川端邦明, 嘉悦早人, 浅間 一, 三島健稔, 高瀬國克: 段差適応型ホロノミック全方向移動ロボットの開発, 第8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, 広島, 12月(2007).
443. 菅野 哲, 中島佳奈子, 森下壮一郎, 加沢知毅, 神崎亮平, 浅間 一, 三島健稔: 遺伝的アルゴリズムによる神経細胞断層画像の欠損部補正に関する研究, 第8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, 広島, 12月(2007).
444. 中島佳奈子, 森下壮一郎, 加沢知毅, 神崎亮平, 浅間 一, 三島健稔: 局所領域内評価関数の導入によるカイコガの単一神経細胞画像の欠損部補正, 第8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, 広島, 12月(2007).
445. 田所 諭, 松野文俊, 大須賀公一, 浅間 一, 小野里雅彦: 大都市大震災軽減化特別プロジェクトの成果と今後の展望, 第8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, 広島, 12月(2007).
446. 熊谷 光, 森下壮一郎, 川端邦明, 浅間 一, 三島健稔: 背景差分を用いたアスベスト計数法の精度向上のための背景画像のノイズ除去, 第8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, 広島, 12月(2007).

447. 福田一郎, 森下壮一郎, 浅間 一, 川端邦明: UHF 帯 RFID のタグ読取可不可情報を
用いた画像中動物体の同定, 第8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, 広島, 12月(2007).
448. 森下壮一郎, 浅間 一: 動画像中の人数判定のための移動物体領域の分布パラメ
ータ推定, 第8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, 広島,
12月(2007).
449. 広瀬達矢, 森下壮一郎, 浅間 一: 混合分布推定による動画像からの複数人物の位
置検出に関する研究, 第8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, 広島, 12月(2007).
450. 松岡洋樹, 池本有助, 中後大輔, 浅間 一, 三島健稔: 能動的な起立支援システム
のための起立動作解析, 第8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, 広島, 12月(2007).
451. 矢野史朗, 池本有助, 青沼仁志, 浅間 一: コオロギの成長段階におけるこみあい効果
の数理モデリングに関する研究, 第20回計測自動制御学会自律分散システム・シ
ンポジウム, 諏訪, 1月(2008).
452. 池本有助, 三浦 徹, 浅間 一: 真社会性昆虫におけるカースト分化戦略の数理モデ
ル, 第20回計測自動制御学会自律分散システム・シンポジウム, 諏訪, 1月(2008).
453. 太田 順, 浅間 一, 川端邦明: "C02 班「フェロモン行動を行う昆虫の社会性発現
機構の構成論的理解」の概要", 第3回移動知シンポジウム, 松島, 3月(2008).
454. 池本有助, 三浦 徹, 浅間 一: "真社会性昆虫におけるカースト分化戦略の数理モ
デル", 第3回移動知シンポジウム, 松島, 3月(2008).
455. 矢野史朗, 池本有助, 青沼仁志, 浅間 一: "コオロギの成長過程における環境条件
と闘争性の関係のモデル", 第3回移動知シンポジウム, 松島, 3月(2008).
456. 村林正堂, 池本有助, 大武美保子, 前田貴記, 加藤元一朗, 浅間 一: "触覚デバイ
スを用いた行為の自他帰属性の研究", 第3回移動知シンポジウム, 松島, 3月(2008).
457. 村林正堂, 池本有助, 大武美保子, 前田貴記, 加藤元一朗, 浅間 一: "触覚デバイ
スを用いた行為の自他帰属性の研究", 第3回移動知シンポジウム, 松島, 3月(2008).
458. 中島佳奈子, 森下壮一郎, 加沢知毅, 神崎亮平, 浅間 一, 三島健稔: "カイコガの
premotor neuron の形状特徴を用いた CLSM 二値画像の欠損部補正", 第3回移動知
シンポジウム, 松島, 3月(2008).
459. 藤井 喬, 川端邦明, 青沼仁志, 鈴木 剛, 浅間 一: "コオロギの適応的行動選択
モデルに関する研究—触角感度を考慮したコオロギの行動選択メカニズムのモデ
ル化", 第3回移動知シンポジウム, 松島, 3月(2008).
460. 町田芳明, 浅間 一, 西山和輔: "音声情報付き立体地図の開発", 2008年度日本図
学会大会学術講演論文集, pp. 17-22, 札幌, 5月(2008).
461. 羽田靖史, 滝澤 修, 河野 敬, 中舘正顕, 川端邦明, 嘉悦早人, 浅間 一: "知的
センサノードと自律飛行船を用いた情報収集ネットワークの屋外実証実験", 日本
機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会 2008, pp. 1A1-F16(1)-(2), 長野, 6月
(2008).
462. 鈴木伸吾, 岡本浩幸, 池本有助, 村上弘記, 林 新, 伊藤日出男, 浅間 一: "パッ
シブ型 RFID タグを用いた構造物診断用力センサシステムの開発", 日本機械学会
ロボティクス・メカトロニクス講演会 2008, pp. 1P1-H09(1)-(4), 長野, 6月(2008).
463. 川端邦明, 森下壮一郎, 竹村 裕, 堀田一弘, 三島健稔, 浅間 一, 溝口 博: "ア
スベスト定性分析のための顕微鏡自動観察装置の開発", 日本機械学会ロボティク
ス・メカトロニクス講演会 2008, pp. 2P1-A24(1)-(4), 長野, 6月(2008).
464. 石津健一, 竹村 裕, 川端邦明, 浅間 一, 三島健稔, 溝口 博: "アスベスト定性
分析支援の為の粒子検出画像処理～背景色分散を用いた粒子抽出～", 日本機械学

- 会ロボティクス・メカトロニクス講演会 2008, pp. 2P1-B06(1)-(2), 長野, 6月(2008).
465. 境田右軌, 中後大輔, 山元 弘, 川端邦明, 浅間 一: "熟練オペレータによる油圧ショベルの掘削作業解析～掘削方向とバケット姿勢の関連～", 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会 2008, pp. 2P1-B19(1)-(2), 長野, 6月(2008).
466. 藤井 喬, 川端邦明, 青沼仁志, 鈴木 剛, 足利昌俊, 太田 順, 浅間 一: "コオロギの適応的行動選択モデルに関する研究～触覚感度調整機構のモデル化", 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会 2008, pp. 2P2-I18(1)-(3), 長野, 6月(2008).
467. 大武美保子, 高木利久, 浅間 一: "オーブンブレインシミュレータの開発", 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会 2008, pp. 2P2-I19(1)-(2), 長野, 6月(2008).
468. 池田雅紀, 池本有助, 三浦 徹, 浅間 一: "シロアリのカースト分化モデルと環境適応", 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会 2008, pp. 2P2-I22(1)-(4), 長野, 6月(2008).
469. 村林正堂, 池本有助, 大武美保子, 前田貴記, 加藤元一郎, 浅間 一: "触感覚有無が自他帰属性に与える影響に関する研究", 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会 2008, pp. 2P2-I23(1)-(4), 長野, 6月(2008).
470. 中本周平, 加藤元一郎, 浅間 一, 大武美保子: "加齢が視線の認知に与える影響", 2008年度人工知能学会全国大会論文集, p. 515-9, 旭川, 6月(2008).
471. 松日楽信人, 吉見 卓, 浅間 一, 山口 亨, 近野 敦: "ロボスタに作業を実行するための作業知能化モジュール群の開発: プロジェクト概要と進捗", 第26回日本ロボット学会学術講演会予稿集 CD-ROM, pp. RSJ2008AC1F2-07, 神戸, 9月 (2008).
472. 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地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 CD-ROM, pp. RSJ2008AC1F2-08, 神戸, 9月 (2008).
473. 魚住光成, 浅間 一: "サービス工学における通信品質の利用者への影響計測", 第26回日本ロボット学会学術講演会予稿集 CD-ROM, pp. RSJ2008AC3D3-07, 神戸, 9月 (2008).
474. 松山啓士, 浅間 一, 大武美保子: "脳血流測定によるメンタルタスクの識別とブレインマシンインタフェースへの応用", 第23回生体・生理工学シンポジウム論文集, pp. 83 - 84, 名古屋, 9月(2008).
475. 大武美保子, 中本周平, 加藤元一郎, 浅間 一: "行為の自他帰属特性と時間遅れ検出特性の実験的検討", 第23回生体・生理工学シンポジウム論文集, pp. 93 - 94, 名古屋, 9月(2008).
476. 池本有助, 三浦 徹, 浅間 一: "シロアリの分業行動における幼若ホルモンの役割解明のための数理モデルからのアプローチ", 第18回インテリジェント・システム・シンポジウム講演論文集, pp. 299-304, 広島, 10月 (2008).
477. 仲居雅明, 浅間 一, 大武美保子: "運動の特徴を提示可能なトレーニングシステムの開発", 第18回インテリジェント・システム・シンポジウム講演論文集, pp. 519-520, 広島, 10月 (2008).
478. 大武美保子, 中本周平, 加藤元一郎, 浅間 一: "共想法における記憶課題による会話のテーマの評価", 第18回インテリジェント・システム・シンポジウム講演論文集, pp. 525-526, 広島, 10月 (2008).
479. 青沼仁志, 佐倉 緑, 足利昌俊, 藤木智久, 藤井 喬, 川端邦明, 太田 順, 浅間 一: "昆虫の社会的経験にもとづく行動選択のモデル化", 第18回インテリジェント・システム・シンポジウム講演論文集, pp. 305-310, 広島, 10月 (2008).
480. 松岡洋樹, 池本有助, 安 琪, 中後大輔, 浅間 一, 三島健稔: "筋肉の協同運動に

- 基づく人の立ち上がり動作計測", 2008 計測自動制御学会システム・情報部門学術講演会講演論文集, pp. 49-52, 姫路, 11月(2008).
481. 渡邊岳大, 森下壮一郎, 川端邦明, 浅間 一, 三島健稔: "アスベスト定性分析のための自動粒子計数における画像特徴の解像度依存性", 2008 計測自動制御学会システム・情報部門学術講演会講演論文集, pp. 319-322, 姫路, 11月(2008).
482. 村林正堂, 池本有助, 大武美保子, 前田貴記, 加藤元一郎, 浅間 一: "行動開始時点での表面筋電位の立ち上がりが Sense of Agency に与える影響", 第9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論文集, pp. 1-2, 岐阜, 12月(2008).
483. 魚住光成, 浅間 一: "サービス工学における通信品質の利用者への影響計測", 第9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論文集, pp. 1-2, 岐阜, 12月(2008).
484. 石津健一, 竹村 裕, 川端邦明, 浅間 一, 三島健稔, 溝口 博: "アスベスト定性分析支援の為に粒子検出画像処理-粒子検出手法を用いたアスベスト結晶計数法-", 第9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論文集, pp. 1139-1140, 岐阜, 12月(2008).
485. 川端邦明, 山崎宏和, 三島健稔, 堀田一弘, 浅間 一, 溝口 博, 高橋治久: "分散染色法によるアスベスト定性分析支援システムの開発", 第9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論文集, pp. 1141-1142, 岐阜, 12月(2008).
486. 安 琪, 松岡洋樹, 池本有助, 中後大輔, 高草木 薫, 浅間 一: "人の起立における動作プリミティブの役割", 第21回計測自動制御学会自律分散システム・シンポジウム資料, pp. 305-308, 鳥取, 1月(2009).
487. 大武美保子, 加藤元一郎, 浅間 一: "認知症予防回復を支援する共想法の開発と健康長寿知識の生成と共有", 第6回知識創造支援システム・シンポジウム講演論文集, pp. 23-28, 能美, 2月(2009).
488. 太田 順, 浅間 一, 川端邦明: "フェロモン行動を行う昆虫の社会性発現機構の構成論的理解", 第4回移動知シンポジウム, 松島, 3月(2009).
489. 藤井 喬, 川端邦明, 青沼仁志, 鈴木 剛, 足利昌利, 太田 順, 浅間 一: "クロコオロギの行動選択機構のモデリングに関する研究", 第4回移動知シンポジウム, 松島, 3月(2009).
490. 三浦 徹, 竹内秀明, 石川由希, 服部章子, 今田はるか, 末廣勇司, 池本有助, 佐々木謙, 青沼仁志, 浅間 一: "社会行動を司る生理機能をモデルとした移動知研究", 第4回移動知シンポジウム, 松島, 3月(2009).
491. 石津健一, 竹村 裕, 川端邦明, 浅間 一, 三島健稔, 溝口 博: "アスベスト定性分析支援の為にアスベスト結晶検出画像処理-分散色変化を使用したアスベスト結晶計数法-", 2009 日本機械学会, ロボティクス・メカトロニクス講演会予稿集, pp. 1A2-C16(1)-(3), 福岡, 5月(2009).
492. 藤井 喬, 川端邦明, 青沼仁志, 鈴木 剛, 足利昌俊, 太田 順, 浅間 一: "クロコオロギの行動選択機構のモデリングに関する研究-内部状態レベルによる行動選択に関する考察-", 2009 日本機械学会, ロボティクス・メカトロニクス講演会予稿集, pp. 2A1-B10(1)-(2), 福岡, 5月(2009).
493. 熊谷 光, 森下壮一郎, 川端邦明, 浅間 一, 三島健稔: "周波数解析による顕微鏡画像からのアスベスト結晶検出手法", 2009 日本機械学会, ロボティクス・メカトロニクス講演会予稿集, pp. 1A1-D06(1)-(3), 福岡, 5月(2009).
494. 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", 2009 日本機械学会, ロボティクス・メカトロニクス講演会予稿集, pp. 1A2-D16(1)-(2), 福岡, 5月(2009).
495. 川端邦明, 山崎宏和, 坪田悠吾, 三島健稔, 堀田一弘, 浅間 一, 溝口 博, 高橋治

- 久：“分散染色法によるアスベスト定性分析作業支援のための偏光顕微鏡画像管理システムの開発”,2009 日本機械学会,ロボティクス・メカトロニクス講演会予稿集, pp. 1A2-D03(1)-(4), 福岡, 5月(2009).
- 496.小関英剛, 森下壮一郎, 浅間 一: “単一カメラによる動加増からの複数人物の自動検出に関する研究 -尤度比較による画像中人物の増減検出-”, 第23回人工知能学会全国大会, pp. 1-2, 香川, 6月(2009).
- 497.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", 第15回創発システム・シンポジウム講演資料集, pp. 145-146, 富山, 8月(2009).
- 498.池本有助, 石川由希, 三浦 徹, 浅間 一: "シロアリにおけるカースト分化比率調節機構解明のための数理モデリングからのアプローチ", 第15回創発システム・シンポジウム講演資料集, pp. 147-150, 富山, 8月(2009).
- 499.安 琪, 池本有助, 浅間 一: “筋肉の協調動作に基づく人の起立動作の解析”, 2009年度精密工学会秋季大会学術講演会講演論文集, pp. 221-222, 神戸, 9月(2009).
- 500.相澤祐一, 竹中 毅, 上田完次, 浅間 一: “非線形振動子の引き込みによる旋律の創発的設計”, 2009年度精密工学会秋季大会学術講演会講演論文集, pp. 529-530, 神戸, 9月(2009).
- 501.魚住光成, 浅間 一: “サービス工学におけるシステム応答時間のモデル化”, 第27回日本ロボット学会学術講演会予稿集, pp. RSJ2009AC2G2-02, 横浜, 9月(2009).
- 502.松日楽信人, 浅間 一, 山口 亨, 近野 敦: “ロバストに作業を実行するための作業知能モジュール群の開発: システム統合に向けて”, 第27回日本ロボット学会学術講演会予稿集, pp. RSJ2009AC1D3-01, 横浜, 9月(2009).
- 503.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, pp. RSJ2009AC1Q1-02, 横浜, 9月(2009).
- 504.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およ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, pp. RSJ2009AC1D3-05, 横浜, 9月(2009).
- 505.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, pp. RSJ2009AC1D3-06, 横浜, 9月(2009).
- 506.大武美保子, 中居雅明, 浅間 一: “複数の運動特徴を揭示可能な運動学習システムの開発”, 第27回日本ロボット学会学術講演会予稿集, pp. RSJ2009AC2F1-06, 横浜, 9月(2009).
- 507.藤田宏介, 竹中 毅, 西野成昭, 上田完次, 浅間 一: “アンケートデータを用いた日本における携帯電話サービスの普及に関する研究”, 第19回インテリジェント・システム・シンポジウム講演論文集, pp. 387-390, 会津若松, 9月(2009).
- 508.村林正堂, 池本有助, 大武美保子, 前田貴記, 加藤元一郎, 浅間 一: “運動司令と感覚入力の時間的な因果関係が Sense of Agency に与える影響”, 第19回インテリジェント・システム・シンポジウム講演論文集, pp. 458-461, 会津若松, 9月(2009).
- 509.山口廣高, 森下壮一郎, 浅間 一: “目的地推定に基づく移動軌跡からの人の行動の長期的予測に関する研究”, 第19回インテリジェント・システム・シンポジウム講演論文集, pp. 377-378, 会津若松, 9月(2009).
- 510.安 琪, 松岡洋樹, 池本有助, 中後大輔, 浅間 一: “筋肉の協同発揮に基づく起立動作解析”, 2009 日本機械学会福祉工学シンポジウム, pp. 1C1-3(1)-(2), 高知, 9月(2009).
- 511.藤田宏介, 西野成昭, 佐藤勇氣, 上田完次, 浅間 一: “エージェントシミュレーションを用いた会員サービスによる割引プログラムの検証”, 合同エージェントワークショップ&シンポジウム 2009 (JAWS2009), pp. 1-8, 蔵王, 10月(2009).

512. 坪田悠吾, 川端邦明, 山崎宏和, 熊谷 光, 三島健稔, 浅間 一, 堀田一弘, 溝口博, 高橋治久: "アスベスト定性分析作業支援のための顕微鏡画像提示システムの開発", 計測自動制御学会システム・情報部門学術講演会講演会論文集, pp. 602-605, 横浜, 11月(2009).
513. 石津健一, 竹村 裕, 川端邦明, 浅間 一, 三島健稔, 溝口 博: "アスベスト定性分析支援のための粒子検出画像処理", 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論文集, pp. 714-715??, 東京, 12月(2009).
514. 坪田悠吾, 川端邦明, 高木雅武, 石津健一, 竹村 裕, 溝口 博, 三島健稔, 堀田一弘, 浅間 一, 高橋治久: "アスベスト定性分析支援のための粒子候補検出顕微鏡システムの開発", 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論文集, pp. 716-718, 東京, 12月(2009).
515. 石井 淳, 浅間 一, 伊藤日出男, 村上弘記, 岡本浩幸, 若倉 純: "RFIDセンサタグを搭載した走査型ロボットによるひずみ自動計測システムの開発", 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論文集, pp. 838-840, 東京, 12月(2009).
516. 阿部彩歌, 浅間 一, 大武美保子: "運動計測装置を用いた経験者と初心者の運動特徴量の差異の抽出", 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論文集, pp. 489-490, 東京, 12月(2009).
517. 大武美保子, 加藤元一郎, 浅間 一: "共想法における高齢者と若者の会話特性の比較", 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論文集, pp. 491-494, 東京, 12月(2009).
518. 岡本浩幸, 浅間 一, 辻 邦浩, 羽田靖史, 森下壮一郎: "サービス提供モジュールの開発", 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論文集, pp. 570-571, 東京, 12月(2009).
519. 魚住光成, 浅間 一: "サービス工学におけるシステム応用時間のモデル化", 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論文集, pp. 1569-1570, 東京, 12月(2009).
520. 小関英剛, 森下壮一郎, 浅間 一: "混合分布推定に基づく単一カメラによる動画像の人物検出に関する研究", 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論文集, pp. 1747-1750, 東京, 12月(2009).
521. 藤井 喬, 川端邦明, 青沼仁志, 佐倉 緑, 鈴木 剛, 太田 順, 浅間 一: "クロコオロギの行動選択機構のモデリングに関する研究 触角からの感覚入力感受性による群行動の変容についての考察", 第22回計測自動制御学会自律分散システム・シンポジウム資料, pp. 213-218, 名古屋, 1月(2010).
522. 矢野史朗, 池本有助, 青沼仁志, 長尾隆司, 浅間 一: "クロコオロギの喧嘩行動と体重成長のモデルにより形成される社会構造", 第22回計測自動制御学会自律分散システム・シンポジウム資料, pp. 219-222, 名古屋, 1月(2010).
523. 小川広晃, 千葉龍介, 高草木 薫, 浅間 一, 太田 順: "人間の起立姿勢制御モデルのための筋骨格シミュレータを用いた筋活動の推定", 第5回移動知シンポジウム, 松島, 3月(2010).
524. 太田 順, 浅間 一, 川端邦明: "フェロモン行動を行う昆虫の社会性発現機構の構成論的理", 第5回移動知シンポジウム, 松島, 3月(2010).
525. 川端邦明, 藤井 喬, 青沼仁志, 佐倉 緑, 鈴木 剛, 太田 順, 浅間 一: "クロコオロギの行動選択機構のモデリングー構成論的神経行動学アプローチ", 第5回移動知シンポジウム, 松島, 3月(2010).
526. 池本有助, 三浦 徹, 浅間 一: "発生過程のノイズにより促進される遺伝子発現のモジュール構造の進化モデル", 第5回移動知シンポジウム, 松島, 3月(2010).

527. 青沼仁志, 佐倉 緑, 山崎まどか, 山岡亮平, 藤井 喬, 川端邦明, 太田 順, 浅間 一: "社会的適応行動の発現を司る神経生理機構のシステムの理解", 第5回移動知シンポジウム, 松島, 3月(2010).
528. 大武美保子, 中本周平, 加藤元一郎, 浅間 一: "ヒトの視線認知特性に基づくエレベータボタンのデザインと評価", 第5回移動知シンポジウム, 松島, 3月(2010).
529. 矢野史朗, 池本有助, 青沼仁志, 浅間 一: "コオロギ闘争行動における5-HT神経系による神経修飾作用とサーカディアンリズムの構成論的モデリング", 第5回移動知シンポジウム, 松島, 3月(2010).
530. 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, さいたま, 3月(2010).
531. 藤井 喬, 川端邦明, 青沼仁志, 佐倉 緑, 鈴木 剛, 太田 順, 浅間 一: "クロコオロギの行動選択機構のモデリングに関する研究-行動選択モデルの掃引作業への応用の検討-", 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会, 旭川, pp. 2A1-A01(1)-(4), 6月(2010).
532. 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, 旭川, pp. 1P1-C12(1)-(2), 6月(2010).
533. 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, 旭川, pp. 2A1-D18(1)-(2), 6月(2010).
534. 池本有助, 三浦 徹, 浅間 一: "エピスタシス効果が遺伝子発現ネットワークにおけるモジュールの進化を促す", 第12回日本進化学会大会要旨集, 東京, pp. 148, 8月(2010).
535. 矢野史朗, 青沼仁志, 浅間 一: "Serotonin 神経系による攻撃性神経修飾作用に関する数理モデル構築と分岐解析", 第16回創発システム・シンポジウム, 富山, 8月(2010).
536. 松日楽信人, 小川秀樹, 浅間 一, 山口 亨, 近野 敦: "ロボストに作業を実行するための作業知能モジュール群の開発: システム統合と実証実験", 第28回日本ロボット学会学術講演会, 名古屋, pp. RSJ2010AC3P1-4, 9月(2010).
537. 寺田善貴, 森下壮一郎, 浅間 一: "行動ダイナミクスに基づく歩行者の目的地推定における候補点の抽出", 第28回日本ロボット学会学術講演会, 名古屋, pp. RSJ2010AC3P1-6, 9月(2010).
538. 魚住光成, 浅間 一: "サービス工学におけるシステム応答時間の推定", 第28回日本ロボット学会学術講演会, 名古屋, pp. RSJ2010AC3B2-6, 9月(2010).
539. 矢野史朗, 渡邊崇之, 佐倉 緑, 青沼仁志, 浅間 一: "セロトニン仮説の数学的表現と分岐解析", 計測自動制御学会システム・情報部門学術講演会2010, 京都, pp. 2G2-2(1)-(3), 11月(2010).
540. 小川広晃, 千葉龍介, 高草木 薫, 浅間 一, 太田 順: "ヒトの起立姿勢制御に関する多感覚と筋活動との関係の調査", 計測自動制御学会第11回システムインテグレーション部門講演会講演論文集, 仙台, pp. 1G1_3(1)-(4), 12月(2010).
541. 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", 計測自動制御学会第11回システムインテグレーション部門講演会講演論文集, 仙台, pp. 1G1_5(1)-(4) 12月(2010).
542. 魚住光成, 浅間 一: "サービス工学におけるシステム応答時間の分析", 計測自動制御学会第11回システムインテグレーション部門講演会講演論文集, 仙台, pp. 3G3_5(1)-(2) 12月(2010).

543. 池本有助, 三浦 徹, 浅間 一: "遺伝子発現ネットワークのモジュール進化モデル", 第23回自律分散システム・シンポジウム資料, pp. 27-32, 札幌, 1月(2011).
544. 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・シンポジウム資料, pp. 117-120, 札幌, 1月(2011).
545. 矢野史朗, 渡邊崇之, 佐倉 緑, 青沼仁志, 浅間 一: "セロトニン仮説に基づく行動修飾機構を持つ競争的エージェントの社会相互作用", 第23回自律分散システム・シンポジウム資料, pp. 189-192, 札幌, 1月(2011).
546. 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・シンポジウム資料, pp. 275-278, 札幌, 1月(2011).
547. 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, 東京, 3月(2011).
548. 久場景太郎, 山野辺夏樹, 原 辰徳, 浅間 一, 新井民夫: "受け手を不快にさせないサービスロボットの handover 動作 - 対象物の受け渡し姿勢に着目した評価関数の提案 -", 2011年度精密工学会春季大会学術講演会講演論文集, pp. 397-398, 東京, 3月(2011).
549. 矢野史朗, 青沼仁志, 浅間 一: "マルチエージェント強化学習における割引率の社会適応的調節 (生物に見られる社会的階層構造の自己組織化と神経修飾物質)", 第21回計測自動制御学会インテリジェント・システム・シンポジウム (FAN2011), 神戸, 1C1-6, 9月(2011).
550. 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回計測自動制御学会インテリジェント・システム・シンポジウム (FAN2011), 神戸, 2C1-2, 9月(2011).
551. 矢野史朗, 青沼仁志, 浅間 一: "セロトニン仮説の修正数理モデルと安定性解析", 第17回創発システム・シンポジウム, 彦根, pp. 131-133, 9月(2011).
552. 山野辺夏樹, 九場景太郎, 原 辰徳, 浅間 一, 新井民夫, 永田和之, 原田研介, 中村 晃, 河井良浩, 辻徳生: "手渡しの際の受け手の心地よさを考慮した日用品の把握", 第29回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 東京, pp. RSJ2011AC3G1-3, 9月(2011).
553. 魚住光成, 山田耕一, 浅間 一, 高草木 薫: "監視サービスの自動化と監視員のオペレーションの課題", 第29回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 東京, pp. RSJ2011AC3H2-3, 9月(2011).
554. 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, 東京, pp. RSJ2011AC3B3-4, 9月(2011).
555. 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回バイオメカニズム学術講演会 (SOBIM2011), 大阪, pp. 129-130, 11月(2011).
556. 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回バイオメカニズム学術講演会 (SOBIM2011), 大阪, pp. 233-236, 11月(2011).
557. 矢野史朗 (東京大学), 渡邊崇之, 青沼仁志, 浅間一: "クロコオロギの逃走行動を用いたセロトニンによる神経修飾機構の数学的および実験的研究", 日本神経回路学会第21回全国大会 Proceedings, 恩納村, pp. 16-17, 12月(2011).
558. 魚住光成, 山田耕一, 浅間 一, 高草木 薫: "監視サービスの自動化と監視員のオペレーションの検討", 第12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 (SI2011), 京都, pp.1298-301, 12月(2011).
559. 田村雄介, 人見謙太郎, Chandrasiri Naiwara P., 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", 第12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 (SI2011), 京都, pp.916-919, 12月(2011).
560. 矢野史朗, 青沼仁志, 浅間 一: "移動知研究の将来展望—身体図式, 身体像を中心とした展開—", 第12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 (SI2011), 京都, pp.500-502, 12月(2011).
561. 太田 順, 浅間 一, 高草木 薫, 村田 哲, 近藤敏之: "セロトニン仮説の数理表現と分岐パラメータ同定", 第12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 (SI2011), 京都, pp.503-504, 12月(2011).
562. 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, 神戸, pp.175-180, 1月(2012).
563. 渡辺和史, 川西亮輔, 山下 淳, 金子 透, 浅間 一: "単眼全方位カメラ搭載移動ロボットによる3次元エッジ点からの平面推定に基づく静止障害物回避", 第24回自律分散システム・シンポジウム, 神戸, pp.41-46, 1月(2012).
564. 粟井真志, 清水隆史, 山下 淳, 金子 透, 浅間 一: "カメラ・LRF搭載移動ロボットによるHOG特徴量を利用した人物追跡と生成地図を用いた自律帰還", 第24回自律分散システム・シンポジウム, 神戸, pp.47-52, 1月(2012).
565. 鈴木良典, 山下 淳, 金子 透, 浅間 一: "形状歪み補正を利用した表及びグラフを含んだ書籍の音読", 映像情報メディア学会メディア工学研究会, 横浜, pp.1-4, 2月(2012).
566. 大江拓也, 山下 淳, 金子 透, 石原 進, 浅間 一: "画像群を用いた移動カメラの位置姿勢推定による任意視点画像の生成", 映像情報メディア学会メディア工学研究会, 横浜, pp.5-8, 2月(2012).
567. 浅井智史, 山下淳, 金子透, 浅間一: "Visual SLAMを用いたステレオカメラ搭載2足歩行ロボットによる動作計画と移動", 映像情報メディア学会メディア工学研究会, 横浜, pp.9-12, 2月(2012).
568. 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講演論文集, 東京, pp.647-648, 3月(2012).
569. 石川雄己, 安 琪, 田村雄介, 山下 淳, 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講演論文集, 東京, pp.945-946, 3月(2012).
570. 増山岳人, 山下 淳, 浅間 一: "行動表象を基盤とした学習理論に関する考察", 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, 浜松, pp.1A1-F06(1)-(2), 5月(2012).
571. 加藤利哉, 田村雄介, 山下 淳, 浅間 一: "屋内火災における煙のリスクを考慮した避難誘導方法の開発", 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2012講演論文集, 浜松, pp.1P1-A07(1)-(2), 5月(2012).
572. 近藤正人, 山下 淳, 金子 透, 浅間 一: "ステレオカメラ搭載移動ロボットへの指の本数による動作指示", 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, 浜松, pp.2A1-F01(1)-(2), 5月(2012).
573. 原田真里, 山下 淳, 金子 透, 浅間 一: "高速度ステレオカメラを用いた水中画像の視野妨害ノイズ除去と3次元計測", 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, 浜松, pp.2A2-J05(1)-(2), 5月(2012).
574. 安 琪, 石川雄己, 山下 淳, 岡 敬之, 浅間 一: "感覚器フィードバックを用いた

- 起立動作誘導システムの設計", 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会 2012 講演論文集, 浜松, pp. 2A2-T06(1)-(2), 5月(2012).
575. 大島悠太郎, 山下 淳, 金子 透, 浅間 一: "レーザレンジファインダとマニピュレータを用いた豆腐を対象とする食事支援システム", 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, 浜松, pp. 2A2-T10(1)-(2), 5月(2012).
576. 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", 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, 浜松, pp. 2P1-I02(1)-(2), 5月(2012).
577. 川上大樹, 山下 淳, 金子 透, 浅間 一: "プロジェクタ・カメラシステムを用いた情報提示における提示色フィードバック", 第 18 回画像センシングシンポジウム, 横浜, pp.IS3-07-1-7, 6月(2012).
578. 森 祥樹, 山下 淳, 田中正行, 片岡龍峰, 三好由純, 金子 透, 奥富正敏, 浅間 一: "魚眼カメラを用いたオーロラのステレオ観測のためのカメラパラメータ推定", 第 18 回画像センシングシンポジウム, 横浜, pp.IS4-14-1-8, 6月(2012).
579. 魚住光成, 山田耕一, 村井秀聡, 浅間 一, 高草木 薫: "監視サービスにおける管制員に対する情報提示とその効果", 第 11 回情報科学技術フォーラム(FIT2012), pp. 451-456 (第三分冊), 東京, 9月(2012).
580. 石川雄己, 安 琪, 山下 淳, 岡 敬之, 浅間 一: "三次元筋骨格靭帯大腿膝蓋関節モデルを用いた大腿四頭筋が膝蓋骨へ与える影響", 日本機械学会 2012 年度年次大会, pp. J24I025, 金沢, 9月(2012).
581. 中川純希, Qi An, 石川雄己, 岡 敬之, 山川博司, 山下 淳, 浅間 一: "ダーツ投擲時の上肢・下肢協調度合いの評価手法提案", 第 30 回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 札幌, pp.RSJ2012AC2I1-1, 9月(2012).
582. 千葉龍介, 小川広晃, 高草木 薫, 浅間 一, 太田 順: "人間の姿勢制御時の感覚情報の変化に伴う筋活動のモデル化", 第 30 回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 札幌, pp.RSJ2012AC2I1-3, 9月(2012).
583. 魚住光成, 山田耕一, 村井秀聡, 浅間 一, 高草木 薫: "監視サービスの管制員に対する情報提示の効果と反応", 第 30 回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 札幌, pp.RSJ2012AC2N2-3, 9月(2012).
584. 伊部直樹, 増山岳人, 山下 淳, 浅間 一: "歩行者の意図推定に基づくロボットの give-way 行動の生成", 第 30 回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 札幌, pp.RSJ2012AC2N3-1, 9月(2012).
585. 安 琪, 石川雅己, 中川純希, 岡 敬之, 山川博司, 山下 淳, 浅間 一: "アシスト装置開発のための股関節角度の最小可知差異の測定", 第 30 回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 札幌, pp.RSJ2012AC4C1-1, 9月(2012).
586. 増山岳人, 山下 淳, 浅間 一: "変換不変性と内発的動機づけに基づく強化学習", 第 30 回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 札幌, pp.RSJ2012AC4F1-1, 9月(2012).
587. 辻 琢真, 山川博司, 山下 淳, 高草木 薫, 前田貴記, 加藤元一郎, 岡 敬之, 浅間 一: "筋緊張計測を用いたラバーハンド錯覚の測定", 第 13 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 (SI2012), pp.363-366, 福岡, 12月(2012).
588. 村上弘記, 江本周平, 小椋 優, 藤井正和, 曾根原光治, 山下 淳, 浅間 一: "ハンドガイドロボットの操作性に関する評価", 第 13 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 (SI2012), pp.1035-1037, 福岡, 12月(2012).
589. 加藤利哉, 山下 淳, 浅間 一: "屋内火災における危険度を考慮した避難誘導手法の構築", 第 13 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 (SI2012), pp.1587-1592, 福岡, 12月(2012).

- 590.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", 第13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(SI2012), pp.2144-2149, 福岡, 12月(2012).
- 591.佐藤貴亮, Alessandro Moro, 山下 淳, 浅間 一: "複数の魚眼カメラとLRFを用いた重畳型全方位俯瞰画像提示手法の構築", 第13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(SI2012), pp.2433-2436, 福岡, 12月(2012).
- 592.石川雄己, 安 琪, 中川 純希, 山下 淳, 岡 敬之, 浅間 一: "膝関節靭帯付着位置と歩容が膝関節靭帯張力に与える影響の解析", 第25回自律分散システム・シンポジウム資料, 仙台, pp. 93-98, 1月(2013).
- 593.レ・クオク・ズン, 山川博司, 安 琪, 石川雄己, 黒田 篤, 古川宏嗣, 岡 敬之, 魚住光成, 高草木 薫, 山下 淳, 浅間 一: "カーレーサーのレース中のストレス推定のための咀嚼筋活動の計測", 第25回自律分散システム・シンポジウム資料, 仙台, pp. 123-128, 1月(2013).
- 594.坂本一樹, Alessandro Moro, 佐藤貴亮, 金子 透, 山下 淳, 浅間 一: "魚眼ステレオカメラとプロジェクタを用いた水中物体の3次元計測", 動的画像処理実用化ワークショップ2013 浜松, pp. 325-330, 3月(2013).
- 595.安藤昌也, 橋本洋志, 浅間 一: "ホテルサービスに対する価値観の違いによるスタッフへの態度と接客サービスへの印象", サービス学会第1回国内大会, 京都, pp. 144-147, 4月(2013).
- 596.魚住光成, 山田耕一, 村井秀聡, 浅間 一, 高草木 薫: "監視サービスの管制員に対する情報提示の効果と反応", サービス学会第1回国内大会, 京都, pp. 215-218, 4月(2013).
- 597.陳 俊甫, 余 錦華, 橋本洋志, 浅間 一: "ホテル接客サービスにおける日中間の国別差異の探究", サービス学会第1回国内大会, 京都, pp. 312-315, 4月(2013).
598. Shinji Kawatsuma, Ryuji Mimura, Fumihiko Kanayama, Koji Nakai, Hajime Asama: "Reconstruction of JAEA robots for the Fukushima NPP accidents emergency response - Unitizing for conveyance and reassembly at the confused area by accidents - ", 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, 1P1-K02, pp. 1-4, 筑波, 5月(2013).
599. 中川純希, Qi An, 石川雄己, 岡 敬之, 山川博司, 山下 淳, 浅間 一: "健常者におけるダーツ投擲動作のUCM解析による関節間協調の解明", 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'13 講演論文集, 2A1-I01, pp. 1-4, 筑波, 5月(2013).
600. 辻 琢真, 山川博司, 山下 淳, 高草木 薫, 前田貴記, 加藤元一郎, 岡 敬之, 浅間 一: "ラバーハンド錯覚における錯覚生起時間測定手法の提案", 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'13 講演論文集, 2A1-I03, pp. 1-2, 筑波, 5月(2013).
- 601.レ・クオク・ズン, 山川博司, 岡 敬之, 魚住光成, 高草木 薫, 山下 淳, 浅間 一: "レーサーのレース中のストレス推定するための生体指標計測", 第19回創発システムシンポジウム講演資料, p. 40, 大阪, 8月(2013).
602. Qi An, 石川雄己, 船戸徹郎, 青井伸也, 岡 敬之, 山川博司, 山下 淳, 浅間 一: "順動力学計算を用いた筋シナジーによるヒトの起立動作生成", 第19回創発システムシンポジウム講演資料, p. 30, 大阪, 8月(2013).
- 603.魚住光成, 山田耕一, 村井秀聡, 浅間 一, 高草木 薫: "監視サービスの管制員に対する情報提示の影響評価", 情報処理学会第12回情報科学技術フォーラム(FIT2013), 鳥取, pp. 381-386, 9月(2013).
604. Qi An, 石川雄己, 船戸徹郎, 青井伸也, 岡 敬之, 山川博司, 山下 淳, 浅間 一: "

- 順動力学計算を用いた筋シナジーによるヒトの起立動作の生成", 第31回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 1D1-01, pp. 1-4, 東京, 9月(2013).
605. 稲邑哲也, 大内田 裕, 出江紳一, 浅間 一, 太田 順:"身体性基盤に基づく没入型 VR システムを用いた幻肢痛リハビリシステムの構想", 第31回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 1D1-04, pp. 1-2, 東京, 9月(2013).
606. 松本倫実, 濱崎峻資, 前田貴記, 加藤元一郎, 山川博司, 高草木 薫, 山下 淳, 浅間 一: "身体運動に同期した単純聴覚刺激が運動主体感に与える影響の評価", 第31回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 1D1-05, pp. 1-4, 東京, 9月(2013).
607. 増山岳人, 山下 淳, 浅間 一, 梅田和昇: "階層型強化学習におけるスキル価値の汎化に基づいた探索空間の縮減", 第31回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 2C1-06, pp. 1-4, 東京, 9月(2013).
608. 山下 淳, 久野素有, 金子 透, 小林祐一, 浅間 一: "ステレオカメラを用いた視覚障害者のためのタッチパネル操作支援システム", 2013 年度精密工学会秋季大会学術講演会講演論文集, pp. 481-482, 大阪, 9月(2013).
609. 太田 順, 今水 寛, 関 和彦, 浅間 一, 出江紳一, 芳賀信彦, 近藤敏之, 内藤栄一, 村田 哲, 花川 隆, 高草木 薫, 稲邑哲也: "身体性システム科学の構築を目ざして", 計測自動制御学会システム・情報部門学術講演会 2013 講演論文集, pp. 326, 大津, 11月(2013).
610. 中川純希, Qi An, 石川雄己, 岡 敬之, 高草木 薫, 山川博司, 山下 淳, 浅間 一: "UCM 解析を用いたダーツ投擲動作における関節間協調の解明", 計測自動制御学会システム・情報部門学術講演会 2013 講演論文集, pp. 679-684, 大津, 11月(2013).
611. 矢野史朗, 渡邊崇之, 青沼仁志, 浅間 一: "受容体理論による縫線核セロトニン神経のモデル化と緩慢な忘却現象", 計測自動制御学会システム・情報部門学術講演会講演論文集, pp. 685-688, 大津, 11月(2013).
612. 久保亮之, 山下 淳, 田中正行, 片岡龍峰, 三好由純, 奥富正敏, 浅間 一: "魚眼ステレオカメラを用いたオーロラの3次元計測と可視化", 第14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. 1111-1114, 神戸, 12月(2013).
613. 辻 琢真, 山川博司, 山下 淳, 高草木 薫, 前田貴記, 加藤元一郎, 岡 敬之, 浅間 一: "手姿勢の変化に基づく体性感覚がラバーハンド錯覚に与える影響", 第14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. 1565-1568, 神戸, 12月(2013).
614. 魚住光成, 山田耕一, 村井秀聡, 浅間 一, 高草木 薫:" 作業者に対する情報提示の効果の評価", 第14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. 1628-1631, 神戸, 12月(2013).
615. 杉本和也, 藤井浩光, 佐藤貴亮, 山下 淳, 浅間 一: "遠隔操作ロボットシステムのための複数カメラを用いた半隠消映像の生成", 第14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. 1891-1894, 神戸, 12月(2013).
616. 池 勇勲, 山下 淳, 浅間 一: "RGB-D センサを用いた単調な環境における消失点マッチングによるボクセル地図生成", 第14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. 2235-2238, 神戸, 12月(2013).
617. 矢野史朗, 渡邊崇之, 青沼仁志, 浅間 一: "受容体理論による縫線核セロトニン神経のモデル化と解析", 第26回自律分散システム・シンポジウム, 東京, pp. 289-292, 1月(2014).
618. 濱崎峻資, 村林正堂, 前田貴記, 加藤元一郎, 山川博司, 高草木薫, 山下 淳, 浅間 一: "回転物体の停止動作において先行刺激が Sense of Agency に与える影響の計測", 第26回自律分散システム・シンポジウム, 東京, pp. 293-296, 1月(2014).

619. 松本倫実, 濱崎峻資, 前田貴記, 加藤元一郎, 山川博司, 高草木 薫, 山下 淳, 浅間 一: "聴覚刺激及びリズムの周期性が運動主体感に与える影響の評価", 第23回ライフサポート学会フロンティア講演会予稿集, 東京, p. 59, 2月(2014).
620. Renato Miyagusuku, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Distributed Algorithm for Robotic Network Self-deployment Using Wireless Signal Strength Measurements", 2014年度精密工学会春季大会学術講演会講演論文集, pp. 229-230, 東京, 3月(2014).
621. 河野通隆, 池 勇勳, 山下 淳, 浅間 一: "隠蔽領域での人間の事後存在確率を考慮した移動ロボットの安全な経路生成と動的障害物回避", 2014年度精密工学会春季大会学術講演会講演論文集, pp. 243-244, 東京, 3月(2014).
622. 林 鍾勲, 石川雄己, 安 琪, 山川博司, 山下 淳, 浅間 一: "起立アシスト装置開発のためのヒューマノイドロボットを用いた立ち上がり動作の解析 -アシスト力の位置とタイミングが膝関節に与える影響の解析-", 2014年度精密工学会春季大会学術講演会講演論文集, pp. 249-250, 東京, 3月(2014).
623. 花谷耕平, 山川博司, 石川雄己, Qi An, 山下 淳, 浅間 一: "膝関節実形状モデルを用いたヒトの起立動作時の負荷計測", 2014年度精密工学会春季大会学術講演会講演論文集, pp. 887-888, 東京, 3月(2014).
624. 石川雄己, Qi An, 中川純希, 戸島美智生, 岡 敬之, 安井哲郎, 山下 淳, 浅間 一: "Elevation angle を用いた膝疾患患者術前後歩容の解析", 2014年度精密工学会春季大会学術講演会講演論文集, pp. 889-890, 東京, 3月(2014).
625. 柳井香史朗, Qi An, 石川雄己, 山川博司, 山下 淳, 浅間 一: "スクワット動作におけるコツの可視化 -モーションキャプチャ・床反力・表面筋電図を用いた動作解析-", 2014年度精密工学会春季大会学術講演会講演論文集, pp. 891-892, 東京, 3月(2014).
626. 久米大将, 藤井浩光, 山下 淳, 浅間 一: "全方位カメラを用いたスケール復元が可能な水中 Structure from Motion", 2014年度精密工学会春季大会学術講演会講演論文集, pp. 981-982, 東京, 3月(2014).
627. 坂本一樹, 佐藤貴亮, 藤井浩光, 山下 淳, 浅間 一, Alessandro Moro, 金子 透: "魚眼ステレオカメラとプロジェクタを用いた液中物体の3次元形状計測 -既知物体を用いた液体の屈折率推定-", 2014年度精密工学会春季大会学術講演会講演論文集, pp. 983-984, 東京, 3月(2014).
628. 久保堯之, 山下 淳, 藤井浩光, 田中正行, 片岡龍峰, 三好由純, 奥富正敏, 浅間 一: "魚眼ステレオカメラで取得したオーロラ動画の3次元計測と可視化", 2014年度精密工学会春季大会学術講演会講演論文集, pp.985-986, 東京, 3月(2014).
629. 杉本和也, 藤井浩光, 佐藤貴亮, 山下 淳, 浅間 一: "無人化施工のためのカメラと RGB-D センサを用いた半隠消映像の生成", 2014年度精密工学会春季大会学術講演会講演論文集, pp. 991-992, 東京, 3月(2014).
630. 横田 祥, 橋本洋志, 中後大輔, 浅間 一: "動作模倣に対する興味持続性の考察 -基礎実験の報告-", サービス学会第2回国内大会, 函館, pp. 113-115, 4月(2014).
631. 魚住光成, 山田耕一, 村井秀聡, 浅間 一, 高草木 薫: "作業者に対する情報提示の生理的影響", サービス学会第2回国内大会, 函館, pp. 264-265, 4月(2014).
632. 中川純希, Qi An, 石川雄己, 柳井香史朗, 山川博司, 保田淳子, 山下 淳, 浅間 一: "シートを使ったベッド上介助動作におけるインタビューと映像による技能の抽出", サービス学会第2回国内大会, 函館, pp. 266-267, 4月(2014).
633. 慎 祥揆, 橋本洋志, 吉田育代, 村越英樹, 川田誠一, 浅間 一: "異文化間の行動の違いが学習者に及ぼす影響に関する実験的研究", サービス学会第2回国内大会, 函館, pp. 356-358, 4月(2014).
634. 伊部直樹, 山下 淳, 浅間 一: "歩行者の持つ階層的意図の推定に基づくロボット

- の讓道行動の生成", 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'14 講演論文集, 1P2-P03, pp. 1-4, 富山, 5月(2014).
635. 中川純希, Qi An, 石川雄己, 柳井香史朗, 山川博司, 保田淳子, 山下 淳, 淺間 一: "シートを使ったベッド上介助動作の熟練度合いが股関節モーメント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'14 講演論文集, 1P2-U03, pp. 1-4, 富山, 5月(2014).
636. 杉本和也, 藤井浩光, 佐藤貴亮, 山下 淳, 淺間 一: "無人化施工のためのカメラと深度センサを用いた半隠消映像の生成", 第20回画像センシングシンポジウム講演論文集, IS2-28, pp. 1-4, 横浜, 6月(2014).
637. 坂本一樹, Alessandro Moro, 藤井浩光, 山下 淳, 淺間 一: "水中センシングのための魚眼ステレオカメラを用いた液体の屈折率推定", 計測自動制御学会第93回パターン計測部会研究会資料, pp. 1-4, 東京, 8月(2014).
638. 林 鍾勲, 藤井浩光, 山下 淳, 淺間 一: "複数照明制御を用いた白とび・黒つぶれ画像の補正", 計測自動制御学会第93回パターン計測部会研究会資料, pp. 5-10, 東京, 8月(2014).
639. 小松 廉, 藤井浩光, Alessandro Moro, 山下 淳, 淺間 一: "俯瞰映像提示システムにおける魚眼カメラの広角性を利用した欠損視野の補完", 第32回日本ロボット学会学術講演会予稿集, RSJ2014AC1J1-06, pp. 1-4, 福岡, 9月(2014).
640. 杉本和也, 藤井浩光, 山下 淳, 淺間 一: "遠隔操作ロボットのための3台のRGB-Dセンサを用いた半隠消映像の生成", 第32回日本ロボット学会学術講演会予稿集, RSJ2014AC1J1-07, pp. 1-4, 福岡, 9月(2014).
641. 中川純希, Qi An, 石川雄己, 柳井香史朗, 保田淳子, 温 文, 山川博司, 山下 淳, 淺間 一: "シートを使ったベッド上介助動作における技能間従属関係の解明", 第32回日本ロボット学会学術講演会予稿集, RSJ2014AC1H2-04, pp. 1-4, 福岡, 9月(2014).
642. 伊部直樹, 山下 淳, 淺間 一: "自動重畳表示のための人工マーカを利用した物体認識に基づく物体姿勢推定手法の開発", 第32回日本ロボット学会学術講演会予稿集, RSJ2014AC1J3-01, pp. 1-4, 福岡, 9月(2014).
643. 柴田 彬, 藤井浩光, 山下 淳, 淺間 一: "単眼カメラと透明平板を用いたスケール復元が可能な水中 Structure from Motion", 第32回日本ロボット学会学術講演会予稿集, RSJ2014AC1J3-02, pp. 1-4, 福岡, 9月(2014).
644. 田中佑典, 池 勇勲, 山下 淳, 淺間 一: "ファジィ推論を利用した不整地の走行可能性推定に基づく移動ロボットの進路方向判断手法の構築", 第32回日本ロボット学会学術講演会予稿集, RSJ2014AC2D2-01, pp. 1-4, 福岡, 9月(2014).
645. 藤井浩光, 山下 淳, 淺間 一: "効率的な打音検査のための連続的な打撃音を用いたコンクリート材料中のクラック検出", 第32回日本ロボット学会学術講演会予稿集, RSJ2014AC3E1-01, pp. 1-4, 福岡, 9月(2014).
646. 池 勇勲, 山下 淳, 淺間 一: "環境知能化による移動ロボットのモンテカルロ位置推定法の性能向上", 第32回日本ロボット学会学術講演会予稿集, RSJ2014AC3J1-06, pp. 1-4, 福岡, 9月(2014).
647. 石川雄己, 安 琪, 中川純希, 戸島美智生, 安井哲郎, 岡 敬之, 芳賀信彦, 山下 淳, 淺間 一: "Elevation angle の近似平面を用いた変形性膝関節症患者の歩容解析(平面法則の有無と近似平面の角度差を用いた検討)", 日本機械学会 2014 年度年次大会講演論文集, J1620202, pp. 1-4, 東京, 9月(2014).
648. 山川博司, Le Quoc Dung, 山下 淳, 淺間 一: "生理計測に基づくカーレーサーのストレス推定", 計測自動制御学会システム・情報部門学術講演会 2014 講演論文集, pp. 853-858, 岡山, 11月(2014).

649. 石川雄己, Qi An, 中川純希, 戸島美智生, 安井哲郎, 岡 敬之, 井口はるひ, 真野浩志, 芳賀信彦, 山下 淳, 浅間 一: "平面法則と主成分分析を用いた変形性膝関節症患者の歩行解析", 計測自動制御学会システム・情報部門学術講演会 2014 講演論文集, pp. 865-867, 岡山, 11月(2014).
650. 竹内 彰, 藤井浩光, 山下 淳, 田中正行, 片岡龍峰, 三好由純, 奥富正敏, 浅間一: "テンプレートマッチングを用いた形状変化を考慮したオーロラの魚眼ステレオ計測", ビジョン技術の実利用ワークショップ講演論文集, IS1-35, pp. 1-6, 横浜, 12月(2014).
651. 温 文, 山下 淳, 浅間 一: "連続制御における課題のパフォーマンスが運動主体感に与える影響", 日本基礎心理学会第 33 回大会プログラム集, 1A04, p. 46, 12月(2014).
652. 岩滝宗一郎, 藤井浩光, Alessandro Moro, 山下 淳, 浅間 一, 吉灘 裕: "建設機械の操作支援のための 3DCG モデルへのテクスチャマッピングを用いた周囲環境と作業部映像の同時提示システム", 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講演論文集 (SI2014), pp. 2106-2109, 東京, 12月(2014).
653. 郭 承澈, 池 勇勳, 山下 淳, 浅間 一: "屋内環境 SLAM のため点群グループ化による ICP 性能向上", 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講演論文集 (SI2014), pp. 2132-2134, 東京, 12月(2014).
654. 中村祐基, 柳井香史朗, 中川純希, 温 文, 山川博司, 山下 淳, 浅間 一: "重畳映像を用いた動作学習支援システムにおける映像提示視点の自動決定", サービス学会第 3 回国内大会講演論文集, pp. 236-240, 金沢, 4月(2015).
655. 中川純希, An Qi, 石川雄己, 柳井香史朗, 保田淳子, 温 文, 山川博司, 山下 淳, 浅間 一: "シートを使ったベッド上介助動作における技能教示サービスシステムの提案", サービス学会第 3 回国内大会講演論文集, pp. 323-324, 金沢, 4月(2015).
656. 柳井香史朗, 中川純希, Qi An, 温 文, 山川博司, 山下 淳, 浅間 一: "筋活動可視化によるローイング動作教育サービスシステムの開発", サービス学会第 3 回国内大会講演論文集, pp. 563-570, 金沢, 4月(2015).
657. 魚住光成, 山田耕一, 村井秀聡, 浅間 一, 高草木薫: "作業者への情報提示による生産性向上とストレス軽減", サービス学会第 3 回国内大会講演論文集, pp. 114, 金沢, 4月(2015).
658. 田中佑典, 池 勇勳, 山下 淳, 浅間 一: "ファジィ推論を利用した移動ロボットのための不整地の走行可能性推定手法の構築", 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'15 講演論文集, 1P1-J06, pp. 1-4, 京都, 5月(2015).
659. 池 勇勳, 山下 淳, 浅間 一: "移動ロボットによるカメラネットワークの自動キャリブレーションー知能化空間における地図情報による性能向上ー", 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'15 講演論文集, 2A1-P06, pp. 1-2, 京都, 5月(2015).
660. 柴田 彬, 藤井浩光, 山下 淳, 浅間 一: "透明平板による屈折を利用した単眼カメラでのスケール復元が可能な Structure from Motion", 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'15 講演論文集, 2A1-R04, pp. 1-2, 京都, 5月(2015).
661. 小松 廉, 藤井浩光, Alessandro Moro, 山下 淳, 浅間 一: "俯瞰映像提示システムのカメラトラブル時における視野確保のための複数魚眼カメラ配置設計", 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'15 講演論文集, 2A1-V02, pp. 1-4, 京都, 5月(2015).
662. Renato Miyagusuku, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Analysis of Two Approaches to Location Estimation Based on Wireless Signal Propagation and Gaussian Processes", 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'15 講演論文集, 2A2-L07, pp. 1-4,

- 京都, 5月(2015).
663. 藤井浩光, 山下 淳, 浅間 一: "打音診断支援のための集団学習器を用いた打音特徴量の可視化", 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'15 講演論文集, 2P1-O05, pp. 1-2, 京都, 5月(2015).
664. 岩滝宗一郎, 藤井浩光, Alessandro Moro, 山下 淳, 浅間 一, 吉灘 裕: "建設機械遠隔操作のための周囲および作業部映像提示システムー機体前方映像中の作業対象物の検出ー", 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'15 講演論文集, 2P1-P03, pp. 1-3, 京都, 5月(2015).
665. 林 鍾勳, 藤井浩光, 山下 淳, 浅間 一: "暗所調査のための複数照明制御を用いた画像内の白とび・黒つぶれ領域の補正", 精密工学会画像応用技術専門委員会サマーセミナー2015 テキスト, Vol.24, pp.69-72, 熱海, 8月(2015).
666. 郭 承澈, 池 勇勳, 山下 淳, 浅間 一: "2 視点における音響カメラ画像を用いた水中物体の特徴点の 3 次元計測", 第 33 回日本ロボット学会学術講演会予稿集, RSJ2015AC1H2-01, pp.1-4, 東京, 9月(2015).
667. Sarthak Pathak, Alessandro Moro, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Complete Omnidirectional Rotation Estimation for Flying Robots using Lines", 第 33 回日本ロボット学会学術講演会予稿集 (RSJ2015), RSJ2015AC2G2-01, pp.1-4, 東京, 9月(2015).
668. Jun Younes Louhi Kasahara, Hiromitsu Fujii, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Clustering-based Automatic Diagnosis of Concrete Condition Using Hammering", 第 33 回日本ロボット学会学術講演会予稿集 (RSJ2015), RSJ2015AC2G2-08, pp.1-4, 東京, 9月(2015).
669. 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 (RSJ2015), RSJ2015AC3K1-03, p.1, 東京, 9月(2015).
670. 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 (RSJ2015), RSJ2015AC3H2-04, pp.1-4, 東京, 9月(2015).
671. 林 鍾勳, 藤井浩光, 山下 淳, 浅間 一: "暗所調査のための複数照明の調光制御を用いた白とび・黒つぶれ画像の補正", 第 58 回自動制御連合講演会講演論文集, 1H3-2, pp.1-6, 11月(2015).
672. 安 琪, 石川雄己, 青井伸也, 船戸徹郎, 岡 敬之, 山川博司, 山下 淳, 浅間 一: "筋シナジーの時間パターンがヒト起立動作に与える影響の神経筋骨格モデルを用いた解明", 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 (SSI2015), pp.374-378, 函館, 11月(2015).
673. 楊 寧嘉, 安 琪, 山川博司, 田村雄介, 山下 淳, 浅間 一: "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 (SSI2015), pp.405-409, 函館, 11月(2015).
674. 温 文, 山下 淳, 浅間 一: "行動目標が運動主体感の生起プロセスに与える影響", 日本基礎心理学会第 34 回大会プログラム集, 2D07, p.76, 11月(2015).
675. 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", 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講演論文集 (SI2015), pp.2195-2198, 名古屋, 12月(2015).
676. 魚住光成, 辻尾良太, 日野泰子, 浅間 一: "機械操作における個人差の定量評価", 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 (SI2015), 名古屋, pp. 968-973, 12月(2015).
677. 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, 東京, 3月(2016).
678. 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, 千葉, 3月(2016).
679. 魚住光成, 辻尾良太, 日野泰子, 浅間一: "機械操作におけるスキルの評価ーセーリングボートにおける操船スキルー", サービス学会第4回国内大会講演論文集, pp.252-255, 神戸, 3月(2016).
680. 温文, 保田淳子, 山下淳, 浅間一: "スライディングシートを使った介護動作の技能教育現場の調査", サービス学会第4回国内大会講演論文集, pp.376-378, 神戸, 3月(2016).
681. 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, 神戸, 3月(2016).
682. 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, 横浜, 5月(2016).
683. 橋高達也, 藤井浩光, 山下淳, 浅間一: "2つのRGB-D映像の統合による遮蔽物の透視", 第22回画像センシングシンポジウム講演論文集(SSII2016), IS1-02, pp.1-6, 横浜, 6月(2016).
684. 樋口寛, 藤井浩光, 谷口敦史, 渡辺正浩, 山下淳, 浅間一: "大型構造物内部の3次元計測における投影光の影響を考慮した対応点検出による光切断面統合", 第22回画像センシングシンポジウム講演論文集(SSII2016), IS2-29, pp.1-8, 横浜, 6月(2016).
685. 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'16講演論文集(ROBOMECH2016), 1P1-15a6, pp.1-4, 横浜, 6月(2016).
686. 藤井浩光, 山下淳, 浅間一: "打音検査における変状検出のための時間周波数パターン抽出", 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'16講演論文集(ROBOMECH2016), 2P1-10a1, pp.1-2, 横浜, 6月(2016).
687. 藤井浩光, 山下淳, 浅間一: "インフラ点検のための変状識別技術", 招待ショートサーベイ, 電子情報通信学会技術研究報告(IEICE-PRMU2016-74), Vol. 116, No. 208, pp. 163-166, 富山, 9月(2016).
688. 奥村有加里, 藤井浩光, 山下淳, 浅間一: "屈折を用いたスケール復元可能なStructure from Motionのための初期値フィルタリングによる全体最適化", 第34回日本ロボット学会学術講演会予稿集(RSJ2016), RSJ2016AC1V1-04, pp.1-4, 山形, 9月(2016).
689. 吉田和憲, 安琪, 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予稿集(RSJ2016), RSJ2016AC1V1-04, pp.1-4, 山形, 9月(2016).
690. 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予稿集(RSJ2016), RSJ2016AC1C3-06,

- pp.1-4, 山形, 9月(2016).
691. 後藤 翼, Sarthak Pathak, 池 勇勳, 藤井浩光, 山下 淳, 浅間 一: "直線特徴に基づく2D-3D マッチングを用いた全天球カメラの位置姿勢推定", 第34回日本ロボット学会学術講演会予稿集 (RSJ2016), RSJ2016AC2X1-01, pp.1-4, 山形, 9月(2016).
 692. 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)ー東京大学「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」実施状況ー", 2016 年秋の大会, pp. 3M03, 久留米, 9月(2016).
 693. 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 (SSI2016), pp. 323-327, 大津, 12月(2016).
 694. 蓑原 凜, 温 文, 濱崎峻資, 前田貴記, Qi An, 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 (SSI2016), pp. 336-339, 大津, 12月(2016).
 695. 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", 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講演論文集 (SI2016), pp. 446-451, 札幌, 12月(2016). (SI2016 優秀講演賞受賞)
 696. 金 度演, 禹ハンウル, 池 勇勳, 田村雄介, 山下 淳, 浅間 一: "ガンマ線検出器の位置姿勢の不確実性が放射線源の位置推定結果に与える影響のシミュレーション検証", 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講演論文集 (SI2016), pp. 473-476, 札幌, 12月(2016).
 697. 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次元測域センサを用いた俯瞰映像上での障害物提示", 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講演論文集 (SI2016), pp. 498-503, 札幌, 12月(2016). (SI2016 優秀講演賞受賞)
 698. 魚住光成, 辻尾良太, 日野泰子, 浅間 一: "機械操作におけるストレスの計測", 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講演論文集 (SI2016), pp. 1582-1585, 札幌, 12月(2016).
 699. 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", 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講演論文集 (SI2016), pp. 2536-2540, 札幌, 12月(2016). (SI2016 優秀講演賞受賞)
 700. Qi An, 山川博司, 山下 淳, 浅間 一: "若年者と高齢者の起立から歩行へ遷移する動作における運動学的解析", 第29回自律分散システム・シンポジウム資料, pp. 95-97, 東京, 1月(2017).
 701. 林 鍾勳, 藤井浩光, 山下 淳, 浅間 一: "視覚センサおよび聴覚センサを用いたコンクリートひび割れの侵入方向の検出", 映像情報メディア学会技術報告, Vol. 41, No. 4, pp. 85-87, 横浜, 2月(2017).
 702. 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予稿集, p. 103, 東京, 3月(2017).
 703. 橘高達也, 藤井浩光, 山下 淳, 浅間 一: "リアルタイム遮蔽物透視システムのための微小な位置ズレのあるRGB-D画像対の位置合わせ", 日本機械学会ロボティク

- ス・メカトロニクス講演会'17 講演論文集(ROBOMECH2017), 2A1-P02, pp. 1-4, 郡山, 5月(2017).
704. 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'17 講演論文集(ROBOMECH2017), 2P1-R01, pp. 1-2, 郡山, 5月(2017).
705. 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'17 講演論文集(ROBOMECH2017), 2P1-R06, pp. 1-3, 郡山, 5月(2017).
706. 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車追従における運転者の運転行動推定", 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, 横浜, 5月(2017).
707. 樋口 寛, 藤井浩光, 谷口敦史, 渡辺正浩, 山下 淳, 浅間 一: "全周ラインレーザと広角カメラを用いた大型構造物内部の3次元計測", 精密工学会画像応用技術専門委員会 2017 年第3回定例研究会報告, Vol. 32, No. 3, pp. 28-33, 東京, 9月(2017).
708. 浅間 一: "在宅での介護や施設を選ぶ時代に~だれもが笑顔で過ごせるより良いケアとは~", 日本ロボット学会第35回日本ロボット学会学術講演会オープンフォーラム「在宅での介護や施設を選ぶ時代に~だれもが笑顔で過ごせるより良いケアとは~」, 川越, 9月(2017).
709. 浅間 一, 倉林大輔: "超レジリエンスのためのロボットシステム", 第60回自動制御連合講演会, 東京, 11月(2017).
710. Yuyang Shao, Yonghoon Ji, Hiromitsu Fujii, Shingo Yamamoto, Takumi Chiba, Kazuhiro Chayama, Yusuke Tamura, Keiji Nagatani, Atsushi Yamashita and 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 (SSI2017), pp. 247-250, 浜松, 11月(2017).
711. 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 and Ichiro Miyai: "Clari cation of Muscle Synergy Structure During Standing-up Motion of Healthy Young, 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 (SSI2017), pp. 339-341, 浜松, 11月(2017).
712. 湖上碩樹, Qi An, 楊 寧嘉, 山川博司, 田村雄介, 山下 淳, 浅間 一, 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: "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 (SSI2017), pp. 345-346, 浜松, 11月(2017).
713. 野田純平, Sarthak Pathak, 藤井浩光, 山下 淳, 浅間 一: "計測点の信頼度を考慮した全天球ステレオカメラによる運動推定", 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 (SI2017), pp. 608-612, 仙台, 12月(2017).
714. 長野 樹, 藤井浩光, 橋高達也, 淵田 正隆, 深瀬勇太郎, 青木 滋, 鳴海智博, 山下 淳, 浅間 一: "アーム型屋外建機の遠隔操作のための測距センサを用いた手先映像提示システム", 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 (SI2017) , pp. 1081-1085, 仙台, 12月(2017).
715. 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", 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 (SI2017) , pp. 2763-2768, 仙台, 12月(2017).
716. 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 (SI2017) , pp. 3438-3443, 仙台, 12月(2017).
717. 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, 名古屋, 1月(2018).
718. Louhi Kasahara Jun Younes, Miyagusuku Renato, Fujii Hiromitsu, Yamashita Atsushi and Asama Hajime: "Substituting Spatial by Temporal Information in Clustering of Audio Data for Defect Diagnosis", 2018年度精密工学会春季大会学術講演会講演論文集, pp. 259-260, 東京, 3月(2018).
719. 奥村有加里, 藤井浩光, 山下 淳, 浅間 一: "透明薄板による屈折を利用したスケール復元可能な Structure from Motion", 2018年度精密工学会春季大会学術講演会講演論文集, pp. 269-270, 東京, 3月(2018).

招待講演

国際会議等

1. Hajime Asama, T. Nagamune, M. Hirata, A. Hirata, I. Endo: "An Expert System for Cultivating Operations", Engineering Foundation Conf. Biochemical Engineering VI, Santa Barbara, U.S.A., Oct. (1988).
2. Hajime Asama: "Operation of Cooperative Multiple Robots Using Communication in a Decentralized Robotic System", From Perception To Action Conf., Lausanne, Switzerland, Sep. (1994).
3. Hajime Asama, H. Kaetsu, I. Endo, M. Sato: "3 DoF Decoupling Drive Mechanism for Omni-Directional Mobile Robots", Harmonic Drive Int. Symp., Matsumoto, Japan, May (1996).
4. Hajime Asama: "Towards Emergence in Distributed Autonomous Robotic Systems - Intelligent Data Carrier for Cooperative Organization of Mobile Robots and Their Operating Environment -", 3rd Int. Conf. on Field and Service Robotics (FSR 2001), Espoo, Finland, June (2001).
5. Hajime Asama: "Robotics research and development for nuclear applications in Japan", 3rd International Workshop on Human-friendly Welfare Robotic Systems, Taejeon, Korea, Jan. (2002).
6. Hajime Asama: "Future Perspective for Service Robots for Ubiquitous Computing Environment", IARP Workshop on Service, Assistive and Personal Robots: Technical Challenges and Real World Application Perspectives, Madrid, Spain, Oct. (2003).
7. Hajime Asama: "Service Robotics in Ubiquitous Computing Environment", Italy-Japan 2003 Workshop, Research on Humanoid, Service and Rescue Robots in Italy and in Japan, Tokyo, Japan, Nov. (2003).
8. Hajime Asama: "Distributed Autonomous Robotics Research (Multi-agent Robot Systems Research) at the Univ. of Tokyo / RIKEN, JAXA Space Robotics Workshop, Tokyo Jan., (2004)
9. Hajime Asama: "Robotics for Service Media in Ubiquitous Computing Environment", International Conference on Electrical Machines and Systems 2004, Jeju Island (2004).
10. Hajime Asama: "Ubiquitous Service Robotics", International Conference on Control, Automation and Systems, Proc. of International Conference on Control, Automation and Systems 2005 (ICCAS2005), pp. I-21-I-26, Gyeonggi-Do, Korea, Jun. (2005).
11. Hajime Asama, A. Morimoto, Y. Hada, K. Kawabata: "Ubiquitous RT as Service Media for Human Assistive Service Systems", 2005 Korea-Japan Joint Seminar on Info-Mechatronics Systems, Seoul, Oct. (2005).
12. Hajime Asama: "Emergence of Adaptive Motor Function through Interaction between Body, Brain, and Environment - Understanding of Mobiligence by Constructive Approach", Proc. of the 1st International Symposium on Mobiligence (Mobiligence '05), Sapporo, Japan, Dec. (2005).
13. Hajime Asama: "Mobiligence: Adaptiveness of Distributed Autonomous Systems", 8th International Symposium on Distributed Autonomous Robotics Systems (DARS 2006), Minneapolis, Minnesota, USA, July (2006).
14. Hajime Asama: "Emergence of Adaptive Motor Function through Interaction among the Body, Brain and Environment: A Constructive Approach to the Understanding of Mobiligence", 6th International Workshop on Emergent Synthesis (IWES '06), Kashiwa, Japan, Aug. (2006).
15. Hajime Asama: "Adaptiveness in Biological Systems and for Robotic Systems", 2006 IEEE International Conference on Information Acquisition (ICIA 2006), Weihai, China, Aug. (2006).
16. Hajime Asama: "Adaptiveness for Service RT Systems", IEEE Workshop on Advanced Robotics and its Social Impacts (ARSO 2006), Beijing, China, Oct. (2006).
17. Hajime Asama: "Emergence of Adaptive Motor Function Through Interaction Among The

- Body, Brain and Environment, A Constructive Approach to the Understanding of Mobiligence” , Proc. on Korea-Japan Joint Workshop on Next Generation of Robotics Technologies for Livable Society, pp. 21-23, Busan, Korea, Oct. (2006).
18. Hajime Asama: "Mobiligence: Emergence of Adaptive Motor Function Through Interaction Among The Body, Brain and Environment", Proc. of 2007 IEEE International Conference on Integration Technology (ICIT2007), Shenzhen, China, March (2007).
 19. Hajime Asama: "Adaptive Service Media as Intelligent Environment", OMG (Object Management Group) San Diego Technical Meeting, San Diego, USA, March (2007).
 20. Hajime Asama: "Emergence of Adaptive Motor Function through Interaction among the Body, Brain and Environment", The 2007 IEEE International Conference on Mechatronics and Automation (ICMA 2007), Harbin, Heilongjiang, China, August (2007).
 21. Hajime Asama: "Mobiligence: Emergence of Adaptive Motor Function through Interaction among the Body, Brain and Environment", The 4th International Conference on Ubiquitous Robots and Ambient Intelligence (URAI2007), Pohang, Korea, November (2007).
 22. Hajime Asama: "Adaptiveness in Biological Systems and for Service RT Systems", Future of AI and Robotics Workshop, Gotemba, Japan, November (2007).
 23. Hajime Asama: "Emergence of Adaptive Motor Function through Interaction among the Body, Brain and Environment", ETRI (Electronics and Telecommunication Research Institute) seminar, Taejon, Korea, Feb. (2008).
 24. Hajime Asama: "Mobiligence: Emergence of Adaptive Motor Function through Interaction among the Body, Brain and Environment", 4th International Symposium on Adaptive Motion of Animals and Machines (AMAM 2008), Cleveland, USA, June (2008).
 25. Hajime Asama: "Adaptive Service Robot System as Intelligent Environment", International Symposium on Intelligent Robot System and Mechatronics (ISIR '08), Changwon City, Korea, June (2008).
 26. Hajime Asama: "Mobiligence: Emergence of Adaptive Motor Function through Interaction among the Body, Brain and Environment", 6th IEEE International Conference on Industrial Informatics (INDIN '08), Daejeon, Korea, July (2008).
 27. Hajime Asama: "Mobiligence: Emergence of Adaptive Motor Function through Interaction among the Body, Brain and Environment", USA-Japan Robotics Workshop, San Francisco, USA, Aug. (2008).
 28. Hajime Asama: "Mobiligence: Emergence of Adaptive Motor Function through Interaction among the Body, Brain and Environment", 2008 SICE Annual Conference, Fukuoka, Japan, Aug. (2008).
 29. Hajime Asama: “Modeling of Mechanism to Generate Social Adaptive Behaviors of Insects from Neurophysiological to Behavioral Level” , Robotic Science and Systems Workshop, Seattle, USA, Mar. (2009).
 30. Hajime Asama: “Distributed and Cooperative Robot Technology for Adaptive Service Systems” , International Symposium on Intelligent Robot and Mechatronics (ISIR2009), Masan, Korea, June (2009).
 31. Hajime Asama: “Adaptive Service RT Systems as Intelligent Environment” , Robotland Forum, Masan, Korea, June (2009).
 32. Hajime Asama: “Mobiligence: Emergence of Adaptive Motor Function through Interaction among the Body, Brain and Environmnt” , ICCAS-SICE Int. Joint Conf. 2009, Fukuoka, Japan, Aug. (2009).
 33. Hajime Asama: “Analysis of Standing-up Motion for Assistive System Development” , Workshop on Human Assistive Robotics in Tsinghua Week at Todai, May (2010).
 34. Hajime Asama: “Measurement, Discrimination, and Prediction of Walking Human Motion for Adaptive Service Systems” , Precision Engineering Workshop in Tsinghua Week at Todai, May (2010).
 35. Hajime Asama: “Introduction of Mobiligence” , Workshop on Mobiligence in SICE

- Annual Conference 2010 (SICE 2010), Taipei, Taiwan, Aug. (2010).
36. Hajime Asama: "Mobiligence: Emergence of Adaptive Motor Function through Interaction among the Body, Brain and Environment" , Seminar in University of Zurich, Nov. (2010).
 37. Hajime Asama: "Activities of Remote Control/Robotics PT and Robotics Task Force for Anti-Disaster: The East Japan Earthquake, the Tsunami and the Accident of Fukushima Daiichi Nuclear Power Plant", ICRA Special Forum: Preliminary Report on the Disaster and Robotics in Japan in 2011 IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (ICRA '12), Shanghai, China, May (2011).
 38. Hajime Asama: "Introduction of Robot Technology for the Great Eastern Japan Earthquake and the Accident of Fukushima Daiichi Nuclear Power Plant", IEEE ICMA 2011 Special Forum on Technical Challenge of Robotics for Disaster Applications in the 2011 IEEE International Conference on Mechatronics and Automation (ICMA2011), Beijing, China, Aug. (2011).
 39. Hajime Asama: "Utilization of Remote-Controlled Machine Technology for the Accident of the Nuclear Power Plant", 9th IEEE Int. Symp. On Safety, Security, and Rescue Robotics (SSRR 2011), Kyoto, Japan, Nov. (2011).
 40. Hajime Asama: "Utilization of Robot Technology for the Great Eastern Japan Earthquake and Accident of the Fukushima Daiichi Nuclear Power Plant", 6th Japan-China-Korea Joint Workshop on Robotics, Kita-Kyushu, Japan, Nov. (2011).
 41. Hajime Asama: "Utilization of Robot Technology for the Great Eastern Japan Earthquake and Accident of the Fukushima Daiichi Nuclear Power Plant", Graduate Seminar of Dept. of Computer Science and Engineering of Texas A&M University, College Station, U.S.A., Nov. (2011).
 42. Hajime Asama: "Utilization of Robot Technology for the Great Eastern Japan Earthquake and Accident of the Fukushima Daiichi Nuclear Power Plant", Seminar at NIST Response Robot Evaluation Exercise, College Station, U.S.A., Nov. (2011).
 43. Hajime Asama: "Utilization of Robot Technology for the Great Eastern Japan Earthquake and Accident of the Fukushima Daiichi Nuclear Power Plant", Seminar at the Robotics Institute of Carnegie Mellon University, Pittsburgh, U.S.A., Nov. (2011).
 44. Hajime Asama: "Utilization of Robot Technology for the Great Eastern Japan Earthquake and Accident of the Fukushima Daiichi Nuclear Power Plant", Korea - Japan Workshop on Firefighting and Disaster Robots in 8th International Conference on Ubiquitous Robots and Ambient Intelligence (URAI2011), Incheon, Korea, Nov. (2011).
 45. Hajime Asama: "Utilization of Robot & Remote-Controlled Machine Technology for the Great Eastern Japan Earthquake and Accident of the Fukushima Daiichi Nuclear Power Plant", Seminar at Institute of Micro Technology and Medical Device Technology (MIMED) of Technical University of Munich, Munich, Germany, Mar. (2012).
 46. Hajime Asama: "Utilization of Robot Technology for the Great Eastern Japan Earthquake and Accident of the Fukushima Daiichi Nuclear Power Plant", Seminar at Engineering Department of CERN, Geneva, Switzerland, Mar. (2012).
 47. Hajime Asama: "Social Implementation of Robot Technology for Services", 2012 IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics (AIM 2012), Kaohsiung, Taiwan, July (2012).
 48. Hajime Asama: "Human-System Interaction for Service RT Systems", 2012 International Symposium on Multi-scale Intelligent Systems (MIS 2012), Nagoya, Japan, July (2012).
 49. Hajime Asama: "Robot & Remote-Controlled Machine Technology for Response of Disasters and Accidents of Nuclear Power Plants", SICE Annual Conference 2012 (SICE 2012), Akita, Japan, Aug. (2012).
 50. Hajime Asama: "Utilization of Robot & Remote-Controlled Machine Technology for the Great Eastern Japan Earthquake and Accident of the Fukushima Daiichi Nuclear Power Plant", IFAC Workshop on Automation in the Mining, Mineral and Metal Industries (MMM 2012), Pre-Workshop on Future Directions in Systems and Control, Gifu, Japan, Sep. (2012).
 51. Hajime Asama: "Robot & Remote-Controlled Machine Technology for Response against Accident of Nuclear Power Plants and toward their Decommission", 2012 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2012), Vilamoura, Portugal, Oct. (2012).

52. Hajime Asama: "Robot & Remote-Controlled Machine Technology for Response of Nuclear Power Plant Accident", UK-Japan Nuclear Safety Research and Development Workshop, Tokyo, Japan, Oct. (2012).
53. Hajime Asama: "Robot & Remote-Controlled Machine Technology for Response against Accident of Nuclear Power Plants toward Decommission", 10th IEEE Int. Symp. On Safety, Security, and Rescue Robotics (SSRR 2012), College Station, U.S.A., Nov. (2012).
54. Hajime Asama: "Robot & Remote-Controlled Machine Technology for Response against Accident of Nuclear Power Plants toward Decommission", 2012 Korea-Japan Workshop on Firefighting and Disaster Prevention Robots, Daejeon, Korea, Nov. (2012).
55. Hajime Asama: "Robot & Remote-Controlled Machine Technology for Response against Accident of Nuclear Power Plants toward Decommission", Italy-Japan Workshop 2012 on Assistance Robots for Disasters, Tokyo, Japan, Dec. (2012).
56. Hajime Asama, Satoshi Tadokoro, Hideo Setoya: "COCN (Council on Competitiveness-Nippon) Project on Robot Technology Development and Management for Disaster Response", IEEE Region 10 Humanitarian Technology Conference 2013 (HTC 2013), Sendai, Japan, Aug. (2013).
57. Hajime Asama: "Robot & Remote-Controlled Machine Technology toward Social Resilience against Disasters", 2013 IFAC International Conf. on Intelligent Control and Automations Science (ICONS 2013), Chengdu, China, Sep. (2013).
58. Hajime Asama: "Robot for the Future", Panel of Concurrent Workshop, Annual Meeting of the Science and Technology in Society (STS) Forum, Kyoto, Japan, Oct. (2013).
59. Hajime Asama: "Utilization of Robot & Remote-Controlled Machine Technology for Accident Response and Decommission of the Fukushima Daiichi Nuclear Power Plant", Germany-France-Japan Meeting on emergency response by remote operated equipment, Tokai, Japan, Nov. (2013).
60. Hajime Asama: "Robot & Remote-Controlled Machine Technology toward Social Resilience against Disasters", Workshop on Robots and Sensors Integration in Future Rescue Information System, 2013 IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (IROS2013), Tokyo, Japan, Nov. (2013).
61. Hajime Asama: "Utilization of Robot & Remote-Controlled Machine Technology for Accident Response and Decommissioning of Fukushima Daiichi Nuclear Power Plant", Workshop on on Robots and Sensors Integration in Future Rescue Information System, Panel Discussion: Thought on Nuclear Robots and Decommissioning of a Nuclear Plants Based on the RSJ Report, 2013 IEEE Workshop on Advanced Robotics and its Social Impacts (ARSO 2013), Tokyo, Japan, Nov. (2013).
62. Hajime Asama: "Mobiligence: Emergence of Adaptive Motor Function through Interaction among the Body, Brain and Environment", Naikai University Seminar, Tianjin, China, Nov. (2013).
63. Hajime Asama: "Human-System Interaction for Service RT Systems", National University of Singapore Seminar, Singapore, Nov. (2013).
64. Hajime Asama: "Robot & Remote-Controlled Machine Technology toward Social Resilience against Disasters", HITSZ International Robotics Forum, Shenzhen, China, Dec. (2013).
65. Hajime Asama: "Human Interface for Disaster Response Robots", Workshop on New Research Frontiers for Intelligent Autonomous Systems, Venice, Italy, July (2014).
66. Hajime Asama: "Robot & Remote-Controlled Machine Technology for Accident Response and Decommissioning of the Fukushima Daiichi Nuclear Power Plant", IFAC World Congress (IFAC 2014), Cape Town, South Africa, Aug. (2014).
67. Hajime Asama: "Human Interface for Disaster Response Robots", Nankai University Seminar, Tianjin, China, Sep. (2014).
68. Hajime Asama: "Research and Development on Human Interface for Tele-operated Robots", Beijing Institute of Technology Seminar, Beijing, China, Sep. (2014).
69. Takuma Tsuji, Hiroshi Yamakawa, Atsushi Yamashita, Kaoru Takakusaki, Takaki Maeda, Motoichiro Kato, Hiroyuki Oka, Hajime Asama: "Analysis of Electromyography and Skin Conductance Response During Rubber Hand Illusion", 2014 Korea-Japan Workshop on Information, Communication and Robotics Technology for Social Innovation and Resilience, Seoul, Korea, Sep. (2014).
70. Hajime Asama: "Smart City Design", Panel of Concurrent Workshop, Annual Meeting of the

- Science and Technology in Society (STS) Forum, Kyoto, Japan, Oct. (2014).
71. Hajime Asama: "Utilization of Robot & Remote-Controlled Machine Technology for Accident Response and Decommissioning of Fukushima Daiichi Nuclear Power Station", White House OSTP Workshop, College Station, U. S. A., Nov. (2014).
 72. Hajime Asama: "Utilization of Robot & Remote-Controlled Machine Technology for Accident Response and Decommissioning of Fukushima Daiichi Nuclear Power Plant", 2nd International Conf. on Maintenance Science and Technology (ICMST-Kobe 2014), Kobe, Japan, Nov. (2014).
 73. Hajime Asama: "Robot & Remote-Controlled Machine Technology for Accident Response and Decommissioning of Fukushima Daiichi Nuclear Power Station", British Embassy Tokyo UK-Japan Robotics Workshop, Tokyo, Japan, Feb. (2015).
 74. Hajime Asama: "Social Dissemination of Disaster Response Robots", UN World Conf. on Disaster Risk Reduction 2015 Public Forum on Social Implementation of Disaster Robots and Systems, Sendai, Japan, Mar. (2015).
 75. Hajime Asama: "Robot & Remote-Controlled Machine Technology for Disaster Response and Decommissioning of NPS", University of Birmingham seminar on the Advanced Boiling Water Reactor, Birmingham, U. K., Apr. (2015).
 76. Hajime Asama: "Trends of R&D and Utilisation of Robot Technology in Japan", The Embassy of Japan in the UK Japan-UK Robotics Seminar 2015, London, U. K., Apr. (2015).
 77. Hajime Asama: "Trends of R&D and Utilisation of Robot Technology in Japan", Japan-UK Robotics Seminar 2015, London, U. K., April (2015).
 78. Hajime Asama: "Government funding priorities and government policy in Japan -Trends of Robotics and RT in Japan-", Government Forum, 2015 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA 2015), Seattle, U. S. A., May (2015).
 79. Hajime Asama: "Modeling of Slow Dynamics on Body Representations in Brain", Workshop on Embodied-Brain Systems Sciences, 2015 IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (IROS2015), Hamburg, Germany, Sep. (2015).
 80. Hajime Asama: "Robot Technology and Intelligent Systems Technology Which Meet the Societal Expectation", Government Forum, 2015 IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (IROS2015), Hamburg, Germany, Sep. (2015).
 81. Hajime Asama: "Research and Development Toward Decommissioning of Fukushima", Nuclear Decommissioning and Robotics Forum, 2015 IFToMM World Congress (IFToMM2015), Taipei, Taiwan, Oct. (2015).
 82. Hajime Asama: "Consideration on Standard Test Methods For Disaster Response Robots through Experience of Utilization of Robot Technology for Accident Response and Decommissioning Fukushima Daiichi NPS", JAEA Workshop on Standard Test Method for Response Robots, Naraha, Japan, Nov. (2015).
 83. Hajime Asama: "Service Robotics", Nankai University Seminar, Tianjin, China, Nov. (2015).
 84. Hajime Asama: "Japan's New Robot Strategy and Utilization of Robot Technology for Societal Resilience", Japan-China-Korea Joint Robotics Workshop, World Robot Conference 2015, Beijing, China, Nov. (2015).
 85. Hajime Asama: "Human-System Interaction for Service RT Systems", Forum6-Service robot technology and application in smart city, World Robot Conference 2015, Beijing, China, Nov. (2015).
 86. Hajime Asama: "Utilization of Robot Technology for Disaster Response towards Social Resilience", Japan-Korea Forum for Future Creation, Tokyo, Japan, Nov. (2015).
 87. Hajime Asama: "Robot & Remotely Controlled System Technology for Decommissioning of Fukushima Daiichi Nuclear Power Stations", JAEA International Workshop on Nuclear Emergency Response Robotics, Naraha, Japan, Dec. (2015).
 88. Hajime Asama: "Human-System Interaction for Service RT Systems", Hanyang University International Workshop on Robots and Digital Humans, Seoul, Korea, Dec. (2015).
 89. Hajime Asama: "Human-System Interaction in Robot Systems for Services", Technical University of Munich Seminar, Munich, Germany, Jan. (2016).
 90. Hajime Asama: "Human-System Interaction for Service RT (Robot Technology) Systems", Masdar Institute of Science and Technology & the University of Tokyo Joint Seminar on A Holistic View on Energy and Water Security, Abu Dhabi, U. A. E., Feb. (2016).

91. Hajime Asama: "Human-System Interaction in Robot Systems for Services", City University of Hong Kong Workshop on Smart Robotics from Macro- to Micro-scaled Applications, Hong Kong, Feb. (2016).
92. Hajime Asama: "Societal Dissemination of Human-System Interaction for Service RT (Robot Technology) Systems", Robotics Symposium, Chinese University of Hong Kong T Stone Robotics Institute, Hong Kong, Apr. (2016).
93. Hajime Asama: "Societal Dissemination of Human-System Interaction for Service RT (Robot Technology) Systems", Hong Kong Polytechnic University Seminar, Hong Kong, Apr. (2016).
94. Hajime Asama: "Societal Dissemination of Human-System Interaction for Service RT (Robot Technology) Systems", Seoul National University Seminar, Seoul, Korea, May (2016).
95. Hajime Asama: "Societal Dissemination of Robot Technology for Disaster Response through Experience Accident of Fukushima Daiichi NPS", Keynote, 2016 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA 2016), Stockholm, Sweden, May (2016).
96. Hajime Asama: "Societal Dissemination of Robot Technology for Disaster Response through Experience Accident of Fukushima Daiichi NPS", Keynote Speech, JAEA (Japan Atomic Energy Agency) Fukushima Research Conference on Remote Technologies for Decommissioning (FRC 2016), Naraha, Japan, Nov. (2016).
97. Hajime Asama: "Utilization of Robot & Remote-Controlled Machine Tech. for Accident Response and Decommissioning of Fukushima Daiichi Nuclear Power Plant", Plenary talk, 2016 International Conference on Robotics and Automation for Humanitarian Applications (RAHA 2016), Kerala, India, Dec. (2016).
98. Hajime Asama: "R&D of Service Robotics and Its Societal Dissemination", Keynote Speech, ROBODEX Seminar, Tokyo, Japan, Jan. (2017).
99. Hajime Asama: "Human-System Interaction for Service RT (Robot Technology) Systems", International Federation of Automatic Control (IFAC) Technical Lecture, Wien, Austria, Apr. (2017).
100. Hajime Asama: "Societal Dissemination of Robot Technology for Disaster Prevention and Response", Keynote speech, Robots for Resilient Infrastructure Challenge 2017, Leeds, U.K., June (2017).
101. Hajime Asama: " Distributed Autonomous Robotic Systems, Research and Applications to Disaster Response", Keynote speech, RoboCup 2017 Symposium, Nagoya, July (2017).
102. Hajime Asama: "The Current Status and Future Strategic Plan of Decommissioning of Fukushima Daiichi NPS Using Remote-Controlled Robot Technology", Open Forum on the Future of Robotics and Automation in Nuclear Facilities & Environments, in 2016 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2016), Vancouver, Canada, Sep. (2017).
103. Hajime Asama: "Service Robotics R&D for Service RT (Robot Technology) Systems for Sustainable Society", Nankai University Seminar, Tianjin, China, Oct. (2017).
104. Hajime Asama: "Societal Dissemination of Robot Technology for Disaster Prevention and Response", SNU Seminar, Seoul, Korea, Oct. (2017).
105. Hajime Asama: "Societal Dissemination of Robot Technology for Disaster Prevention and Response", Smart machinery industry personnel training, MOEA, Taichung, Taiwan, Nov. (2017).
106. Hajime Asama: "Societal Dissemination of Robot Technology for Disaster Prevention and Response", University of Ulsan Seminar, Ulsan, Korea, Nov. (2017).
107. Hajime Asama: "Remote Technologies for Decommissioning of Fukushima Daiichi Nuclear Power Station", Keynote Speech, JAEA (Japan Atomic Energy Agency) Fukushima Research Conference (FRC) on Remote Technologies in Nuclear Facilities, Naraha, Japan, Nov. (2017).
108. Hajime Asama: "Remote Technologies for Decommissioning of Fukushima Daiichi Nuclear Power Station", The 8th Japan-China-Korea Joint Workshop on Robotics, Tokyo, Japan, Nov. (2017).
109. Hajime Asama: "Societal Dissemination of Robot Technology for Disaster Prevention and Response", Industrial Forum: Robotics and AI: Technology Trends and Its Industrial Applications, in 2017 IEEE/SICE International Symposium on System Integration (SII2017), Taipei, Taiwan, Dec. (2017).

110. Hajime Asama: “Service Robot Technology”, UTokyo-TUM Workshop for Excellence, Diversity, and Mobility: Society with Automobiles, Robotics, and AI, Tokyo, Japan, Feb. (2018).
111. Hajime Asama: “Robot Technology for Disaster Prevention and Response and its Societal Dissemination”, Science Robotics Meeting in Japan 2018, Tokyo, Japan, Mar. (2018).
112. Hajime Asama: “Robot Technology for Accident Response and Decommissioning of Fukushima Daiichi Nuclear Power Stations”, Robots for Inspection and Maintenance, in European Robotics Forum 2018, Tampere, Finland, Mar. (2018).
113. Hajime Asama: “Remote Technologies for Decommissioning of Fukushima Daiichi Nuclear Power Station”, UK-Japan Workshop: Nuclear Joint Research Collaboration, Osaka, Japan, Mar. (2018).
114. Hajime Asama: “Service Robot Technology”, NIKKEI X NUS Enterprise Digitalization Forum 2018: AI x Robotics Solutions for Service Innovation, Singapore, May. (2018).
115. Hajime Asama: “Japanese Nursing Robotics Engineering”, 8th Biannual AAMHP (The Australian Association of Manual Handling of People) Conference, Melbourne, Australia, May. (2018).

国内会議・講演会等

1. 浅間 一: “バイオプロセス診断用エキスパートシステム”, 化学工学会関東支部第4回フォーラム・化学工学, 和光, 6月, (1990).
2. 浅間 一, 長棟輝行, 遠藤 勲: “乳酸菌培養プロセスへの応用”, バイオインダストリー協会バイオエンジニアリング平成2年度 Round Table Discussion, 東京, 11月, (1990).
3. 浅間 一: “原子力分野におけるロボットの研究開発状況”, 第29回東洋大学工業技術研究所講演会, 川越, 1月, (1991).
4. 浅間 一: マルチエージェントから構成されるロボットシステムとそれに関連した研究の動向, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'92 講演論文集 vol. A, 川崎, 6月, pp. 557-560 (1992).
5. 浅間 一: “コミュニケーションと人工知能(Part 2)ー社会に学ぶ AIー”, 電子情報通信学会1993年春季大会, 名古屋, 3月, (1993).
6. 浅間 一: “ロボットシステムにおける自律分散化”, 日本機械学会第70期通常総会講演会講演論文集, 大阪, 3-4月, pp. 580-582 (1993).
7. 浅間 一: “通信を用いたマルチロボットの協調動作”, 第57回関西ロボット研究会, 大阪, 12月, (1993).
8. 浅間 一: “自律型原子力プラントの保守点検ロボット技術について”, 日本工業技術振興協会AI応用部会第37回定例会, 東京, 1月, (1994).
9. 浅間 一: “ロボットシステムにおける分散と協調”, 計測自動制御学会第19回知能システムシンポジウム (パネル討論「分散と協調ー知能システムの高度化と統合化」), 東京, 3月, (1994).
10. 浅間 一: “群ロボットの協調の実現方法”, 日本機械学会関東支部埼玉ブロック産学懇話会, 浦和, 7月, (1994).
11. 浅間 一: “自律分散型ロボットシステムにおける通信と協調”, 日本機械学会第73期全国大会資料集, 福岡, 9月, pp. 150-151 (1995).
12. 松原 仁, 太田 順, 浅間 一, 油田信一: “パネル「ロボット研究者にとってのロボカップ」ポジションペーパー”, 第1回ロボティクスシンポジウム, 東京, 5月, pp. 151-153 (1996).
13. 浅間 一: “群ロボットのための要素技術”, 第1回JSMEロボメカ・シンポジウム講演論文集, 東京, 5月, pp. 175-180 (1996).
14. 浅間 一: “複数の自律型ロボットの協調技術”, 第12回アドバンティ・シンポジウム, 大阪, 1月, pp. 45-50 (1999).

15. 浅間 一：“群ロボットシステムの創発性とその設計原理”，1999年度精密工学会春季大会学術講演会講演論文集，東京，3月，p.514(1999).
16. 浅間 一：“ロボティクス研究と実用化”，第6回ロボティクスシンポジウム予稿集，pp.168-169(2001).
17. 浅間 一：“理化学研究所におけるロボティクス研究と理研ベンチャーにおける実用化”，日本ロボット工業会「ロボットテクノロジーのための産学官連携フォーラム」，東京，9月(2002).
18. 浅間 一：“移動知環境とマルチロボット創発”，日本ロボット学会地域ニーズ対応型ロボティクス・メカトロニクス研究専門委員会研究会，札幌，11月(2002).
19. 浅間 一：“サービス創造のためのロボティクス”，第5回人工物工学コロキウム，東京，12月(2002).
20. 浅間 一：“複数の自律型ロボットの協調と適応”，宇宙開発事業団「宇宙太陽発電SSPS」／構造・材料／ロボット技術合同ワークショップ」，東京，12月(2002).
21. 浅間 一，嘉悦早人，岡崎勝彦：“理研ベンチャーによるロボティクス研究の実用化”，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，神戸，12月(2002).
22. 浅間 一：“自律分散型ロボットシステム～複数の自律移動ロボットの協調・適応・創発～”，日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス部門九州地区ロボメカ特別講演会，福岡，1月(2003).
23. 浅間 一：“サッカーロボットのための技術開発とその実用化”，旭川機械金属協業振興会講演会，旭川，3月(2003).
24. 浅間 一：“自律分散型ロボットシステム～複数の自律移動ロボットの協調・適応・創発～”，日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス部門講演会「生物の行動から学ぶロボットシステム」，福岡，1月(2003).
25. 浅間 一：“サッカーロボットのための技術開発とその実用化”，旭川機械金属工業振興会講演会，旭川，3月(2003).
26. 浅間 一：“サービス工学研究部門浅間研究室研究紹介”，サービス工学研究会，東京，4月(2003).
27. 浅間 一：“サービスメディアとしてのメンテナンスロボット”，科学技術と経済の会「メンテナンス研究会」，東京，4月(2003).
28. 浅間 一：“サービスメディアとしてのロボティクス”，東京大学駒場リサーチキャンパス公開講演会，東京，6月(2003).
29. 浅間 一：“群ロボットの協調・コミュニケーション・学習・創発”，計測自動制御学会自律分散システム部会研究会，別府，6月(2003).
30. 浅間 一：“自律分散型ロボットシステム研究とそのサービス・メディアへの展開”，精研会定例会講演会，東京，7月(2003).
31. 浅間 一：“サービスメディアとしての自律分散型ロボットシステム”，KES国際会議日本支部講演会・システム制御情報学会ニューラルネット研究交流会特別講演会，大阪，7月(2003).
32. 浅間 一：“ユビキタス時代のサービスメディアとしてのRF-ID技術”，精密工学会生産自動専門委員会定例会，東京，7月(2003).
33. 浅間 一：“工学と生物学が仲良く付き合う方法”，計測自動制御学会創発システム・シンポジウム，富山，8月(2003).
34. 浅間 一：“サッカーロボットにおける技術開発と実用化”，北海道機械工業小樽支部講演会，小樽，9月(2003).
35. 浅間 一：“サッカーロボットにおける技術開発と実用化”，富士通研究所講演会，厚木，9月(2003).

36. 浅間 一：“ユビキタス時代のサービスメディアとしてのRF-ID技術”，エンジニアリング振興協会新産業部会講演会，東京，10月(2003).
37. 浅間 一：“知的データキャリアと飛行船を用いたレスキュー用被災者探索システム”，第6回建設ロボット研究会，東京，10月(2003).
38. 浅間 一：“サッカーロボットにおける技術開発と実用化”，計測自動制御学会システム工学部会研究会，岡谷，12月(2003).
39. 浅間 一：“自律分散型ロボットシステム—複数の自律移動ロボットの協調・適応・創発—”，京都大学特別講演会，京都，12月(2003).
40. 浅間 一：RT サービスメディアとしてのユビキタス・システム，東北ロボメカ特別講演会，仙台，3月(2004).
41. 浅間 一：サービスメディアのための人の行動計測・分析，第9回人工物工学コロキウム，東京，7月(2004).
42. 浅間 一：知的データキャリアとその応用，ICカード研究会，東京，7月(2004).
43. 浅間 一：“人間と共存するサービスメディアに求められる機能とは”，第7回人工物工学国内シンポジウム，pp.109-115，東京，1月(2005).
44. 浅間 一：“自律分散型ロボットシステムの通信と協調”，ユビキタスシステムワークショップ，横浜，1月(2005).
45. 浅間 一：“移動知の概念と群ロボットシステムの拡自行動”，生物と工学から見た社会性勉強会，東京，2月(2005).
46. 浅間 一：“人間と共存するサービスメディアに求められる機能とは”，第4回知能システムに関するワークショップ，習志野，2月(2005).
47. 浅間 一：“顧客満足サービスとロボット技術の融合”，大阪ロボットラボラトリートークセッション，大阪，5月(2005).
48. 浅間 一：“日本におけるロボット技術と実用化の展望”，燕商工会議所／産業経済委員会公開委員会，燕，7月(2005).
49. 浅間 一：“サービス工学とロボティクス”，文部科学省科学技術政策研究所ワークショップ「学際的研究をどうすすめていくか」，東京，7月(2005).
50. 浅間 一：“サービスメディアとしてのユビキタスRT”，電気学会「空間認識を利用した人間の高度活動支援技術協同研究委員会」，東京，8月(2005).
51. 浅間 一：“身体・脳・環境の相互作用による適応的運動機能の発現”，第11回人セミナー，柏，11月(2005).
52. 浅間 一：“身体・脳・環境の相互作用による適応的運動機能の発現—移動知の構成論的理解—”，第6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(SI2005)講演論文集，pp.611-612，熊本，12月(2005).
53. 浅間 一：“身体・脳・環境の相互作用による適応的運動機能の発現—移動知の構成論的理解—”，公開シンポジウム「新しい教養教育としての身体運動とその科学的基礎」，東京，3月(2006).
54. 浅間 一：“身体・脳・環境の相互作用による適応的運動機能の発現—移動知の構成論的理解—”，第50回システム制御情報学会研究発表講演会(SCI2006)，京都，5月(2006).
55. 浅間 一：“顧客満足のサービスを創るRT(ロボットテクノロジー)とその適用例”，第2回サービスイノベーションワークショップ，東京，7月(2006).
56. 浅間 一：“移動知：身体・脳・環境の相互作用による適応的運動機能の発現—動物における適応性とロボットのための適応性—”，理研における人間共生ロボティクス，和光，10月(2006).
57. 浅間 一：“レスキューロボット等次世代防災基盤技術の開発—～インフラ MU の活動を中心として～”，平成18年度サイバーアシストコンソーシアムシンポジウム

- ム「IT 社会応用～際が生地の安心・安全～」予稿集, pp. 1-1(1)-(12), 東京, 11月(2006).
58. 浅間 一: "人にサービスを提供する RT", 麻布中学校・麻布高校ブックフェア講演会, 東京, 2月(2007).
 59. 浅間 一: "身体・脳・環境の相互作用による適応的運動機能の発現 -移動知の構成論的理解-", 第7回計測自動制御学会制御部門講演会, 東京, 3月(2007).
 60. 浅間 一: "CCD センサを用いた人の移動軌跡計測・判別・行動予測", KACITEC 総会, 柏, 6月(2007).
 61. 浅間 一: "移動知における社会的適応行動発現のモデル化と解明", JST Innovation Bridge 東京大学研究発表会 (バイオエンジニアリング編), 東京, 6月(2007).
 62. 浅間 一: "身体・脳・環境の相互作用による適応的運動機能の発現 -移動知の構成論的理解-", 埼玉大学講演会, さいたま, 2月(2008).
 63. 浅間 一: "生物における適応性とサービスロボットに求められる適応性～移動知の解明と空間知能化による実現～", 日本自動車研究所 ITS セミナー「ロボティクスの現状と今後の方向 -ITS 応用への可能性を探る-」, 東京, 3月(2008).
 64. 浅間 一: "移動知から発達知へ", 東京大学産学連携協議会第10回科学技術交流フォーラム「発達知～先端科学技術と人間発達研究～」, 東京, 6月(2008).
 65. 浅間 一: "柏の葉キャンパスシティ IT コンソーシアムにおけるサービス創造活動", 千葉県連携推進交流会, 柏, 7月(2008).
 66. 浅間 一: "ロボティクス・メカトロニクスの現状と展望", 日本機械学会年次大会, 横浜, 8月(2008).
 67. 浅間 一: "移動知と社会適応", 日本進化学会第10回東京大会, WS「ロボティクスとバイオロジーの連携による超個体の適応的行動の研究」, 東京, 8月(2008).
 68. 浅間 一: "人と共存するサービスメディアに求められる機能", 社団法人人間生活工学研究センター感性カフェ, 東京, 9月(2008).
 69. 浅間 一: "サービス工学 -ロボット技術による適応的サービス創造-", 日刊工業新聞社モノづくり推進会議ロボット研究会公開討論会, 東京, 12月(2008).
 70. 浅間 一: "サービス工学における適応的サービス創造 -RT (ロボティクス技術) による環境知能化・サービスメディアの構築-", 日刊工業新聞社「サービスロボット技術セミナー」, 横浜, 2月(2008).
 71. 浅間 一: "ロボット技術で、ここまで出来る! ～ 広がる応用分野～福祉介護, 災害救助, 警備防犯, 土木作業～", 旭川産業高度化センター「アルコール倶楽部」講演会, 旭川, 3月(2009).
 72. 浅間 一: "生物の適応行動生成のメカニズム -移動知の構成論的理解-", 製剤機械技術研究会平成21年度特別講演会, 東京, 4月(2009).
 73. 浅間 一: "移動知とインテリジェントモビリティ", 自動車技術会, 2009年春季大会フォーラム ヒューマトロニクス 2～人と機械(モビリティ)の共存～, 横浜, 5月(2009).
 74. 浅間 一: "自律分散型ロボット・環境知能化技術とその適応的サービス応用", 三菱電機講演会, 鎌倉, 8月(2009).
 75. 浅間 一: "移動知研究による生物の適応機能の理解とそのサービス工学応用", 本田技術研究所ヒューマンフォーラム 2009, 和光, 9月(2009).
 76. 浅間 一: "サービス工学における適応的サービス創造 -環境知能化による人の行動計測およびサービスメディアの構築-", 次世代の測位・地理空間情報基盤に関するシンポジウム, 東京, 9月(2009).
 77. 浅間 一: "移動知研究による生物の適応機能の理解とそのサービス工学応用", ロボメカ部門東北地区講演会, 仙台, 9月(2009).

78. 浅間 一: "移動知研究による生物の適応機能の理解とそのサービス工学応用", 移動知D班研究会, 大阪, 11月(2009).
79. 浅間 一: "移動知研究の目指すもの", 日本動物行動学会公開シンポジウム「動物行動学とロボット工学のホットな出会い」, 筑波, 11月(2009).
80. 浅間 一: "身体・脳・環境の相互作用による適応的運動機能の発現", 名古屋大学第47回GCOE Special Lecture, 名古屋, 1月(2010).
81. 浅間 一: "IRT (情報技術・ロボティクス技術) のサービス応用 (健康, 安全・安心, 交通, 高齢者支援など) に関する大学と地域との連携の可能性について", 平成21年度大学の知的支援を活用した地域づくり支援セミナー, 千葉, 3月(2010).
82. 浅間 一: "サービスロボットはどこまで進化したか", 三鷹ネットワーク大学講座, 三鷹, 4月(2010).
83. 浅間 一: "移動知: 生物の適応機能生成メカニズムのモデル化と理解", 科学技術振興機構研究開発戦略センター制御システム分科会, 東京, 7月(2010).
84. 浅間 一: "「サービス工学」から見たデジタル実験フィールド", 空間情報科学研究センター・シンポジウム, 東京, 7月(2010).
85. 浅間 一: "移動知: 身体・脳・環境の相互作用による適応的運動・行動の発現メカニズムの理解～研究成果の概略と展望～", 移動知公開シンポジウム, 東京, 9月(2010).
86. 浅間 一: "移動知ー身体・脳・環境の相互作用による適応的運動機能の構成論的理解ー", 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス部門バイオロボティクス研究会第4回特別講演会, 上田, 1月(2011).
87. 浅間 一: "原発災害へのロボット技術の適用", 対災害ロボット記者発表会, 国際レスキューシステム研究機構, 習志野, 4月(2011).
88. 浅間 一: "対災害ロボティクス・タスクフォースの活動", 公開シンポジウム「震災復興にむけて ロボット技術のいま」, 東京, 5月(2011).
89. 浅間 一: "ロボット技術とその災害対応への応用", 表鉄工所協力会講演会, 旭川, 5月(2011).
90. 浅間 一: "災害現場へのロボット技術の適用～対災害ロボティクスタスクフォースの活動紹介～", 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会公開シンポジウム「東日本大震災へのロボット研究者の取組み」, 岡山, 5月(2011).
91. 浅間 一: "災害対策のためのロボット技術", 高知工科大学講演会, 高知, 6月(2011).
92. 浅間 一: "原子力発電所の事故対策に求められるロボット技術", 第2回ROBOTEC次世代ロボット製造技術展, 東京, 7月(2011).
93. 浅間 一: "東日本大震災および原子力発電所事故に活用されるロボット技術", 第14回画像の認識・理解シンポジウム (MIRU 2011), 金沢, 7月(2011).
94. 浅間 一: "原子力発電所における事故対応で活用されているロボット技術", 日本ロボット学会学術講演会「震災対応ロボティクス・シンポジウム」, 東京, 9月(2011).
95. 浅間 一: "原子力発電所における事故対応で活用されているロボット技術", 建設ロボットフォーラム, 東京, 10月(2011).
96. 浅間 一: "東日本大震災および原子力発電所事故に活用されるロボット", 第3回災害に強いICTを考えるTTCワークショップ, 東京, 10月(2011).
97. 浅間 一: "人のモデル化を基盤としたサービスロボティクス", 次世代医療システム産業化フォーラム, 大阪, 10月(2011).
98. 浅間 一: "サービスロボティクス～適応, 自律分散, 協調～", TEDxSeeds, 横浜, 10月(2011).
99. 浅間 一: "災害対応ロボットの技術動向と求められるセンシング技術", 第17回MEMS講習会「高度防災・防犯システムに向けたマイクロデバイスの課題と最新技

- 術」, 東京, 10月(2011).
100. 浅間 一: "災害対策のためのロボット技術", 日本機械学会北陸信越支部特別講演会, 富山, 10月(2011).
 101. 浅間 一: "産学官での災害対応に向けた活動報告", 2011 国際ロボット展サービスロボットビジネスフォーラム 2011「東日本大震災を教訓とした災害対応ロボットのあり方」, 東京, 11月(2011).
 102. 浅間 一: "東日本大震災および原子力発電所事故に活用されるロボット", 北海道大学 GCOE「知の創出を支える次世代 IT 基盤拠点」講演会, 札幌, 11月(2011).
 103. 浅間 一: "日本のロボット開発はどこへ向かうの～災害・事故対応に求められるロボット技術", 読売テクノ・フォーラム第144回研究交流会, 東京, 12月(2011).
 104. 浅間 一: "福島原発事故対応と安全回復への道", 計測自動制御学会安全回復システム部会シンポジウム, 東京, 12月(2011).
 105. 浅間 一: "東日本大震災及び福島原子力発電所事故におけるロボット技術の適用と自律分散システムとしての課題", 日本鉄鋼協会計測・制御・システム工学部会第2回公開フォーラム, 東京, 1月(2012).
 106. 浅間 一: "なぜ我々のシステムは脆弱なのか? これからの自律分散システム研究および技術開発に求められるもの～東日本大震災と福島原子力発電所事故に学ぶ", 計測自動制御学会自律分散システムシンポジウムパネル討論, 神戸, 1月(2012).
 107. 浅間 一: "原子力分野におけるロボット技術開発動向と今後の課題", 日本計画研究所セミナー, 東京, 2月(2012).
 108. 浅間 一: "東日本大震災および原子力発電所事故対応に活用されるロボット技術", 日本ロボット学会ヒューマンセントリックロボティクス研究専門委員会講演会, 福岡, 2月(2012).
 109. 浅間 一: "東日本大震災および原子力発電所事故対応に活用されるロボット技術", 精研会ビジネス研究会, 東京, 2月(2012).
 110. 浅間 一: "災害・事故の現場のニーズに応えられるロボット技術開発", 第17回ロボティクスシンポジウム/オーバーナイトセッション「東日本大震災および原子力発電所事故対応から学ぶべきこと」, 萩, 3月(2012).
 111. 浅間 一: "人を助けるロボット技術", 松本秀峰中等教育学校講演会, 松本, 5月(2012).
 112. 浅間 一: "東日本大震災および原子力発電所事故への対応におけるロボット技術の活用発", 第18回画像センシングシンポジウム, 横浜, 6月(2012).
 113. 浅間 一: "災害対応ロボットの現状と問題点", 文部科学省新たなロボット研究開発に関する連絡会, 東京, 6月(2012).
 114. 浅間 一: "マンマシン系における適応機能とレジリエンス", 日本鉄鋼協会計測・制御・システム工学部会シンポジウム「人とシステムの信頼構築」, 木更津, 6月(2012).
 115. 浅間 一: "原子力分野におけるロボット技術開発動向と今後の課題～原子力発電所事故への対応に向けて～", BINET 戦略セミナー, 東京, 7月(2012).
 116. 浅間 一: "原子力発電所の事故対応におけるロボット技術の活用", 日刊工業新聞モノづくり日本セミナー, 東京, 8月(2012).
 117. 浅間 一: "福島原発事故対応で求められるロボット技術・遠隔操作技術", 土木学会全国大会建設用ロボット委員会研究討論会「未来の土木技術に貢献する建設用ロボットのあり方について－災害対応から学ぶ建設用ロボットがフィールドで活躍するための条件とは－」, 名古屋, 9月(2012).
 118. 浅間 一: "対災害ロボティクス・タスクフォースの活動", 日本機械学会年次大会, 金沢, 9月(2012).

119. 浅間 一: "災害対応および原発事故対応におけるロボット技術の活用～開発・導入のための活動と産学官の動向～", 日刊工業新聞多摩ソーシャルロボットテクノロジー研究会, 八王子, 9月(2012).
120. 浅間 一: "安心・安全技術の現状と基盤化に向けての課題", 第1回アジアの安心・安全に関する技術基盤研究会, 東京, 1月(2013).
121. 浅間 一: "災害・原発事故対応のためのロボット技術～産学官連携による開発と適用", 計測自動制御学会北海道支部特別講演会, 札幌, 2月(2013).
122. 浅間 一: "医療・介護・健康分野で期待されるサービスロボティクス", 神戸市産業振興財団2012年度第2回医工連携人材育成セミナー, 神戸, 2月(2013).
123. 浅間 一: "災害対応ロボット最新の開発・活用状況と運用システムのあり方", 日本計画研究所セミナー, 東京, 3月(2013).
124. 浅間 一: "災害対応を中心としたサービスロボットの技術動向と産官学連携", 日本能率協会サービスロボット技術戦略シンポジウム(災害対策・危険作業ロボットの技術戦略), 東京, 3月(2013).
125. 浅間 一: "災害対応を中心としたサービスロボットの技術動向と産官学連携", 日本能率協会サービスロボット技術戦略シンポジウム(災害対策・危険作業ロボットの技術戦略), 東京, 3月(2013).
126. 浅間 一: "災害対応および原発事故対応のためのロボット技術開発と運用", 鹿島建設講演会, 東京, 4月(2013).
127. 浅間 一: "災害対応および原発事故対応のためのロボット技術開発と運用", 日本設備管理学会関東支部講演会, 東京, 5月(2013).
128. 浅間 一: "災害対応および原発事故対応のためのロボット技術開発と活用", IMSI電子実装工学研究所会員会, 東京, 6月(2013).
129. 浅間 一: "ナショナルレジリエンス(防災・減災)におけるロボット技術開発最前線", 日本計画研究所セミナー, 東京, 8月(2013).
130. 浅間 一: "災害対応・減初事故対応のためのロボット技術とフィールドロボティクス", ロボット産業振興会議平成25年度定期総会, 福岡, 8月(2013).
131. 浅間 一: "産業競争力懇談会(COCN)災害対応ロボットセンター設立構想プロジェクトの概要", 第31回日本ロボット学会学術講演会災害対応ロボティクスシンポジウム, 東京, 9月(2013).
132. 浅間 一: "福島原発の教訓", 第31回日本ロボット学会学術講演会シンポジウム「原子力ロボットの記録と提言の最終報告会」, 東京, 9月(2013).
133. 浅間 一: "災害対応ロボットセンター設立構想", 内閣官房第8回ナショナル・レジリエンス(防災・減災)懇談会, 東京, 9月(2013).
134. 浅間 一: "原発事故対応のためのロボット技術開発と運用", コミュニティ共創ロボティクスに関するグローバルデザインシンポジウム, 東京, 9月(2013).
135. 浅間 一: "災害対応および原発事故対応のためのロボット技術開発と運用", 先端建設技術セミナー, 東京, 10月(2013).
136. 浅間 一: "災害対応ロボットと運用システムのあり方", 財団法人安全保障貿易情報センター(CISTEC)ロボット分科会, 東京, 10月(2013).
137. 浅間 一: "災害対応ロボットに関する産業競争力懇談会(COCN)の提言", ロボットビジネス推進協議会2013成果報告会, 東京, 11月(2013).
138. 浅間 一: "産業競争力懇談会提言における研究開発の考え方", 東京電力福島第一原子力発電所の廃炉に向けた研究開発計画と基盤研究に関するワークショップ, 11月(2013).
139. 浅間 一: "Robot & Remote-Controlled Machine Technology for Response against Accident of Nuclear Power Plants toward Decommission(廃炉に向けた原子力発電所事

- 故対応のためのロボットおよび遠隔操作機器技術)", 国際画像機器展 2013 国際画像セミナー, 横浜, 12月(2013).
140. 浅間 一: "移動知研究の総括と今後の展開", ワークショップ「移動知研究の新展開」, 第26回自律分散システム・シンポジウム資料, 東京, 1月(2014).
 141. 浅間 一: "経験価値の見える化を用いた共創的スキル eラーニングサービスの研究と実証", 第25回人工物工学コロキウム「個のケアによるサービスの展開」, 柏, 3月(2014).
 142. 浅間 一: "危険作業のためのロボット技術とその社会実装", 電子情報通信学会2014年総合大会情報・システム講演論文集2, 新潟, pp. SS-16-SS-17, 3月(2014).
 143. 浅間 一: "災害対応および原発事故対応のためのロボット技術開発と運用", 高エネルギー加速器研究機構メカ・ワークショップ, 筑波, 4月(2014).
 144. 浅間 一: "福島第一原発の廃止措置に向けた課題～ロボットと遠隔操作～", 技術情報センターセミナー「原子力発電所の廃炉に向けた措置技術ならびに放射能汚染水・除染に関する技術課題と研究開発・取組み」, 東京, 4月(2014).
 145. 浅間 一: "最新のロボットの技術動向についてー災害対応ロボットの開発と活用を中心としてー", 第20回安全保障輸出管理責任者講演会, 東京, 5月(2014).
 146. 浅間 一: "遠隔操作技術開発に関する課題", 原子力委員会燃料デブリ取り出し方法に係る勉強会, 東京, 5月(2014).
 147. 浅間 一: "災害対応のためのロボット技術開発とその活用・運用", 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会, 富山, 5月(2014).
 148. 浅間 一: "『災害対応ロボットセンター設立構想』プロジェクトの提言とセンターの実現に向けて", 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会ワークショップ「産業競争力懇談会: 災害対応ロボットセンター設立構想プロジェクトの提言とセンターの実現に向けて」, 富山, 5月(2014).
 149. 浅間 一: "福島原発の事故対応および廃止措置のためのロボット技術", 神奈川県非破壊試験技術交流会, 横浜, 6月(2014).
 150. 浅間 一: "COCN (産業競争力懇談会) ロボットセンターについて", 防衛省研究発表会, 東京, 6月(2014).
 151. 浅間 一: "国際的な研究開発ネットワークの構築", 福島・国際研究産業都市構想研究会, 福島, 6月(2014).
 152. 浅間 一: "原子力発電所の事故対応および廃炉のためのロボット・遠隔操作機器の開発と適用", 日本溶接協会シンポジウム, 東京, 6月(2014).
 153. 浅間 一: "災害対応および原発事故対応のためのロボット技術開発と運用", 諏訪産業集積研究センターロボット講演会, 岡谷, 7月(2014).
 154. 浅間 一: "原子力発電所の事故対応および廃止措置のためのロボット技術", 東海大学原子力工学科同窓会・総会, 東京, 7月(2014).
 155. 浅間 一: "災害対応ロボットセンター構想と福島県におけるロボット産業創造について", いわき産学官ネットワーク協会オフタイムサロン, いわき, 7月(2014).
 156. 浅間 一: "産業用ロボット技術の最近の動向", 第171回安全保障貿易管理委員会, 東京, 10月(2014).
 157. 浅間 一: "サービスロボティクスと RT 産業創造", 埼玉ロボットアカデミー, さいたま, 10月(2014).
 158. 浅間 一: "サービスロボティクス", 第57回自動制御連衡講演会 IFAC 特別企画パネル討論「日本がリードする制御の未来」: IFAC World Congress 2023 誘致に向けて, 伊香保, 11月(2014).
 159. 浅間 一: "ロボットの社会実装に必要な環境・基盤整備", ロボット革命実現会議, 東京, 12月(2014).

160. 浅間 一: "廃止措置における遠隔操作", 廃止措置等基盤研究・人材育成プログラム第1回東京大学人材育成セミナー, 東京, 12月(2014).
161. 浅間 一: "ロボット・イノベーション", 政策分析ネットワーク「ロボット政策」シンポジウム, 東京, 2月(2015).
162. 浅間 一: "廃止措置における遠隔操作", 廃止措置等基盤研究・人材育成プログラム第2回福島人材育成セミナー, 福島, 2月(2015).
163. 浅間 一: "遠隔操作技術研究の進め方", 廃止措置等基盤研究・人材育成プログラムワークショップ, 東京, 3月(2015).
164. 浅間 一: "安全・安心な国民生活に向けた福島ロボット開発・実証試験拠点の構想とそれによる地域産業の活性化", 日本クリーン環境推進機構講演会, 東京, 3月(2015).
165. 浅間 一: "災害対応ロボットの社会実装", 自由民主党ロボット政策推進議員連盟, 東京, 3月(2015).
166. 浅間 一: "ロボット・イノベーション~2020年へ向けた展望と課題~", 日経BP講演会, 東京, 4月(2015).
167. 浅間 一: "RT イノベーション", 総務省人工知能・ロボットアドホック会合, 東京, 5月(2015).
168. 浅間 一: "福島原子力発電所の事故対応および廃炉のための遠隔操作・ロボット技術", 技術情報センターセミナー「原子力発電所廃止措置技術と福島第一原発各号機の廃炉及び廃棄物処理処分に関する課題と要素技術開発」, 東京, 6月(2015).
169. 浅間 一: "社会的問題解決と新たな価値創造のためのサービスロボティクス", NEC中央研究所講演会, 川崎, 6月(2015).
170. 浅間 一: "原子力発電所の事故対応および廃炉措置のためのロボット/遠隔操作技術", 東京大学廃止措置等基盤研究・人材育成プログラム第3回人材育成セミナー, 東京, 6月(2015).
171. 浅間 一: "サービスロボティクスにおけるモーションキャプチャ利用", NAC 3Dセミナー, 東京, 7月(2015).
172. 浅間 一: "災害対応ロボットの社会実装に向けたプロジェクトの取り組み", 日本ロボット学会オープンフォーラム「2014年度 COCN 災害対応ロボットの社会実装プロジェクト最終報告」, 東京, 9月(2015).
173. 浅間 一: "廃炉遠隔基盤技術", 日本原子力学会秋の大会「福島第一原子力発電所廃炉検討委員会セッション」, 静岡, 9月(2015).
174. 浅間 一: "ロボット技術における今後の動向と最新技術について", 平成27年度旭川機械金属工業振興会特別講演会, 旭川, 10月(2015).
175. 浅間 一: "廃炉のためのロボット技術", 日本機械学会動力エネルギーシステム部門第25回セミナー&サロン「新たなエネルギー供給システムの構築を目指して」, 横浜, 11月(2015).
176. 浅間 一: "日本学術会議 IFAC 分科会活動報告", 第58回自動制御連合講演会, 神戸, 11月(2015).
177. 浅間 一: "ロボット技術の研究開発と実用化・事業化に向けての課題", 科学技術振興機構研究開発戦略センター科学技術未来戦略ワークショップ「ナノ・IT・メカ統合によるスマート小型ロボット基盤技術」, 東京, 12月(2015).
178. 浅間 一: "廃炉に果たすロボット技術の役割とその展望", 日本クリーン環境推進機構第8回講演会「ロボット技術が切り拓く原子力最前線」, 東京, 12月(2015).
179. 浅間 一: "サービスロボティクス", 早稲田大学次世代ロボット研究機構キックオフシンポジウム, 東京, 1月(2016).
180. 浅間 一: "災害対応のためのロボット技術とその社会実装", 大阪大学工業会機械

- 工学系技術交流会，東京，2月(2016).
181. 浅間 一："福島第一原子力発電所の事故対応および廃止措置におけるロボット技術の活用と今後の課題"，技術情報センターセミナー「福島第一原発の廃炉に向けた現状・課題と原子力発電所廃止措置技術」，東京，2月(2016).
 182. 浅間 一："サービスロボット技術とその社会実装"，エレクトロニクス実装学会第62回セミナー，東京，2月(2016).
 183. 浅間 一："医療・介護・健康分野での活用が期待できるサービスロボット技術"，神戸国際医療交流財団医工連携人材育成セミナー，神戸，3月(2016).
 184. 浅間 一："ロボット技術開発とその社会実装"，第15回複雑系マイクロシンポジウム，札幌，3月(2016).
 185. 浅間 一："災害対応のためのロボット技術(RT)とその社会実装"，SIP インフラ維持管理・更新・マネジメント技術「インフラ維持管理における UAV 技術の活用に関する検討」公開シンポジウム，東京，3月(2016).
 186. 浅間 一："サービスロボット技術とその社会実装"，室蘭工業大学蘭岳セミナー，室蘭，4月(2016).
 187. 浅間 一："福島原発で期待されるロボット"，日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会市民向けロボット公開講座「実用化が期待される，いま話題の最新ロボットたち」，横浜，6月(2016).
 188. 浅間 一："災害対応のためのロボット技術とその社会実装"，日本ロボット工業会ロボットビジネス推進協議会・シンポジウム，東京，7月(2016).
 189. 浅間 一："IFAC 2023 誘致について"，日本政府観光局 MICE 誘致アンバサダープログラムアンバサダーの集い，東京，8月(2016).
 190. 浅間 一："福島第一原子力発電所の事故対応および廃止措置におけるロボット技術の活用と今後の課題"，特別講演，建設ロボットシンポジウム，東京，9月(2016).
 191. 浅間 一："ロボットテクノロジーの現状と未来"，国土交通省政策課題勉強会，東京，9月(2016).
 192. 浅間 一："災害対応のためのロボット技術とその社会実装"，三鷹ネットワーク大学，三鷹，9月(2016).
 193. 浅間 一："サービスロボティクスの研究開発動向とその社会実装"，IS&I 研究会，東京，10月(2016).
 194. 浅間 一："福島第一原子力発電所の事故対応および廃止措置におけるロボット技術の活用と今後の課題"，いわきモノづくり塾，いわき，11月(2016).
 195. 浅間 一："福島第一原子力発電所の事故対応および廃止措置におけるロボット技術の活用と今後の課題"，南相馬相双ものづくり塾，南相馬，11月(2016).
 196. 浅間 一："主催者が語る 国際会議誘致体験談 IFAC 2023 誘致について"，日本政府観光局 MICE 誘致アンバサダープログラム国際ミーティングエキスポ，東京，12月(2016).
 197. 浅間 一："危険作業のためのロボット技術開発とその社会実装"，火力原子力発電技術協会中部支部講演会，名古屋，12月(2016).
 198. 浅間 一："サービスロボティクスの研究開発動向とその社会実装"，建築学会 情報・システム・利用・技術シンポジウム，東京，12月(2016).
 199. 浅間 一："危険作業のためのロボット技術開発とその社会実装"，石油学会第47回装置研究討論会，東京，12月(2016).
 200. 浅間 一："経験価値の見える化を用いた共創的技能 e ラーニングサービスの研究と実証"，日本ノーリフト協会ノーリフトケアフォーラム 2017 in 東京大学，東京，1月(2017).
 201. 浅間 一："社会のためのロボティクス～福島原発の廃炉を含む災害対応のための

- ロボット技術とその社会実装～", 東大工学部職員組合文化講演会, 東京, 1月(2017).
202. 浅間 一: "ロボット技術の研究開発およびその活用状況と今後の課題について", まつど生涯学習大学講座, 松戸, 2月(2017).
203. 浅間 一: "脳内身体表現とファースト&スローダイナミクス", 応用脳科学アカデミー, 東京, 2月(2017).
204. 浅間 一: "ロボット技術の研究開発動向とその社会実装", 大林組土木清算技術発表会, 東京, 2月(2017).
205. 浅間 一: "加速するサービス分野におけるロボット技術とその普及～アフターマーケットにおけるサービスロボティクス技術活用の可能性～", 国際オートアフターマーケット EXPO ブロードリーフセミナー, 東京, 3月(2017).
206. 浅間 一: "社会が求めるロボット技術", 高専ロボコンフォーラム 2016, 東京, 3月(2017).
207. 浅間 一: "防災および災害対応のためのロボット技術とその社会実装", 日本建設機械施工協会中国支部通常総会, 広島, 5月(2017).
208. 浅間 一: "ロボティクスとその応用分野", COCN フォーラム「産業界が推進する Society5.0」, 東京, 7月(2017).
209. 浅間 一: "システム科学研究による社会的課題解決: 自律分散システム～創発システム～移動知～身体性システム科学研究の適用可能性", 計測自動制御学会第23回創発システム・シンポジウム「創発夏の学校」, 茅野, 9月(2017).
210. 浅間 一: "サービスロボティクスの研究開発とその社会実装", クボタ電気制御系技術交流会, 尼崎, 9月(2017).
211. 浅間 一: "防災および災害対応のためのロボット技術", 先端建設技術セミナー, 東京, 10月(2017).
212. 浅間 一: "ロボット技術の研究開発動向とその社会実装", 東京大学生産技術研究所未来ロボット基盤技術シンポジウム, 東京, 10月(2017).
213. 浅間 一: "人間との協調で広がるサービスロボット可能性", 日本経済新聞社テクノロジーインパクト 2030, 東京, 11月(2017).
214. 浅間 一: "日本学術会議 IFAC 分科会活動報告: IFAC の現状報告と IFAC World Congress 2023", 第60回自動制御連合講演会, 東京, 11月(2017).
215. 浅間 一: "サービスロボティクスの研究開発とその社会実装", 第3回電子デバイス事業化フォーラム, 福山, 11月(2017).
216. 浅間 一: "脳内身体表現とファースト&スローダイナミクス", 応用脳科学アカデミー, 東京, 11月(2017).
217. 浅間 一: "社会が求めるサービスロボット技術", ソフトウェアジャパン 2018, 東京, 2月(2018).
218. 浅間 一: "社会インフラの点検・維持管理のためのロボット技術の最新動向～ドローンの開発・利活用を中心として～", インフラメンテナンス国民会議革新的技術フォーラム, 東京, 5月(2018).

表彰・受賞

1. 福田敏男, 川内陽生, 浅間 一: "動的再構成可能ロボットシステムに関する研究(第4報, 分散知能システムとしての Cellular Robotics (CEBOT)の通信量と知識量による解析と評価)", 日本機械学会論文集(C編), vol. 56, no. 532, pp. 3311-3318, 高度自動化技術振興財団, 高度自動化技術振興賞(本賞), 1992年3月4日
2. 佐藤雅俊, 嘉悦早人, 尾崎功一, 浅間 一, 松元明弘, 遠藤 勲: 3自由度独立駆動型全方向移動ロボットの設計開発, ロボティクス・メカトロニクス講演会'94, 神戸, 6月, pp. 1168-1173, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス部門, ROBOMECH賞, 1995年6月22日
3. 浅間 一, 佐藤雅俊, 嘉悦早人, 松元明弘, 遠藤 勲: "2台の全方向移動ロボットによる相互協調搬送制御", ロボティクス・メカトロニクス講演会'96 講演論文集, 宇部, 6月, pp. 1419-1420, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'96, ベストポスター賞, 1997年6月7日
4. UTTORI United (Utsunomiya University, Toyo University, The Institute of Physical and Chemical Research) for innovative ideas in designing wheel-based omni-directional driving mechanism, RoboCup-97 Engineering Challenge Award, 1997年8月28日
5. UTTORI United: RoboCup-98 Japan Open 人工知能学会, 優秀賞, 1998年7月16日
6. Y. Arai, T. Fujii, H. Asama, H. Kaetsu, I. Endo: "Robust Collision Avoidance in Multi-Robot Systems - Implementation onto Real Robots -" 4th International Symposium on Distributed Autonomous Robotic Systems (DARS '98), Best Papers Award, 1998年5月26日
7. 浅間 一: 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス部門, 学術業績賞, 2001年6月9日
8. 浅間 一, 倉林大輔: "知的データキャリアを用いたレスキュー支援環境構築の構想", ロボティクス・メカトロニクス講演会'00 講演論文集, 熊本, 5月, pp. 1A1-06-011 (1)-(2), 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'2000, ベストポスター賞, 2001年6月9日
9. 浅間 一: "被災者探索レスキュー用データキャリア (Rescue IDC)", 「先端的, 革新的技術とデザインの調査による人工物の開発」, 日本産業デザイン振興会, 2002年グッドデザイン賞(新領域デザイン部門), 2002年10月30日
10. Hajime Asama: "4th IFAC Symposium on Intelligent Autonomous Vehicles", IFAC Outstanding Contribution Award, 2003年6月1日
11. 浅間 一: 日本機械学会, フェロー, 2004年3月24日
12. 緒方大樹, 竹中 毅, 浅間 一, 上田完次: "二者間の時間的共創の観察とモデル化" 第5回計測自動制御学会システムインテグレーション部門学術講演会, SI2004 ベストセッション講演賞, 2004年12月19日
13. 杉原智明, 川端邦明, 嘉悦早人, 浅間 一, 小菅一弘, 三島健稔: "起立・着座動作支援のための直動アクチュエータ力制御システムの開発" 第5回計測自動制御学会システムインテグレーション部門学術講演会, SI2004 ベストセッション講演賞, 2004年12月19日
14. 齊藤佳奈子, 川端邦明, 浅間 一, 三島健稔, 菅原 光明, "タンパク質微量を用いたたんぱく質結晶化状態判定手法~Support Vector Machine による識別実験~" 第5回計測自動制御学会システムインテグレーション部門学術講演会, SI2004 ベストセッション講演賞, 2004年12月19日
15. 齊藤 佳奈子, 川端 邦明, 浅間 一, 三島 健稔, 菅原 光明: "タンパク質結晶化状態判定の自動化に向けた決定木設計手法", 第6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, SI2005 ベストセッション講演賞, 2005年12月18日

16. 中後 大輔, 岡田 恵都子, 川端 邦明, 嘉悦 早人, 浅間 一, 三宅 徳久, 小菅 一弘: “介護における起立動作支援システムの制御 第2報: 起立動作時における力制御方法の検討”, 第6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, SI2005 ベストセッション講演賞, 2005年12月18日
17. 鳴海 拓志, 羽田 靖史, 浅間 一, 辻 邦浩: “映像提示を用いた動線誘導実験の分析”, 第6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, SI2005 ベストセッション講演賞, 2005年12月18日
18. 緒方大樹, 浅間 一: “動的な視覚情報との相互作用を介した歩行の誘導”, 第6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, SI2005 ベストセッション講演賞, 2005年12月18日
19. 羽田 靖史, 川端 邦明, 浅間 一, 嘉悦 早人, 倉林 大輔: “レスキュー・コミュニケーターを用いた被災者探索システム”, 第6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, SI2005 ベストセッション講演賞, 2005年12月18日
20. 魚住光成, 村田 篤, 浅間 一: 「サービス工学における満足度のセンシング方法の一案 -情報提供サービスシステムの満足度についての考察-」, 第6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, SI2005 ベストセッション講演賞, 2005年12月18日
21. 平田泰久, 小菅一弘, 浅間 一, 嘉悦早人, 川端邦明: “キャスタ特性を有した複数の人間協調型移動ロボット(DR Helper)と人間との協調による単一物体の搬送究”, 日本ロボット学会誌, vol. 21, no. 7, pp. 80-88, ファナック FA ロボット財団, 論文賞, 2006年3月10日
22. D. Chugo, K. Kawabata, H. Okamoto, H. Kaetsu, H. Asama, N. Miyake, K. Kosuge: “Force Assistance System for Standing-Up Motion”, Proc. the 9th Int. Conf. on Climbing and Walking Robots (CLAWAR 2006), pp.65-70, Brussels, Belgium, The Industrial Robot Innovation Award, 2006年9月13日
23. 浅間 一: 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス部門, 部門貢献表彰, 2007年5月11日
24. 中後大輔, 川端邦明, 嘉悦早人, 浅間 一, 三島健稔: “段差適応型ホロノミック全方向移動ロボットの開発 第10報: 複数の車輪情報を用いたスリップ低減化制御”, 第7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, SI2006 優秀講演賞, 2006年12月16日
25. 浅間 一: 日本ロボット学会, フェロー, 2008年9月
26. 浅間 一: 「自律分散型ロボットシステムによる適応機能の実現」, 日本機械学会, 船井賞, 2009年3月24日
27. 浅間 一: 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス部門, 功績賞, 2009年5月25日
28. Y. Tamura, Y. Murai, H. Murakami, H. Asama: “Identification of Types of Obstacles and Obstacle Map Building for Mobile Robots”, Proc. of 6th Int. Conf. on Ubiquitous Robots and Ambient Intelligence (URAI '09), pp. 340-344, Gwangju, Korea, Outstanding Paper Award, 2009年10月30日
29. 浅間 一: 計測自動制御学会システムインテグレーション部門, 学術業績賞, 2010年12月24日
30. 佐藤 貴亮, Alessandro Moro, 山下 淳, 浅間 一: “複数の魚眼カメラとLRFを用いた重畳型全方位俯瞰画像提示手法の構築”, 第13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, SI2012 優秀講演, 2012年12月20日.
31. 浅間 一: 日本ロボット学会功労賞「災害対策ロボット実用化政策の推進」, 2013年9月5日

32. 久保 堯之, 山下 淳, 田中 正行, 片岡 龍峰, 三好 由純, 奥富 正敏, 浅間 一: "魚眼ステレオカメラを用いたオーロラの3次元計測と可視化", 第14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, SI2013 優秀講演賞, 2013年12月20日
33. 久米大将, 藤井浩光, 山下 淳, 浅間 一: "全方位カメラを用いたスケール復元が可能な水中 Structure from Motion", 2014年度精密工学会春季大会学術講演会, ベストプレゼンテーション賞, 2014年3月20日
34. 川西 亮輔, 山下 淳, 金子 透, 浅間 一: "Parallel Line-based Structure from Motion by Using Omnidirectional Camera in Textureless Scene", FA 財団, 論文賞, 2014年12月12日
35. 安 琪, 石川 雄己, 船戸 徹郎, 青井 伸也, 岡 敬之, 山川 博司, 山下 淳, 浅間 一: "座面高と速度の異なるヒト起立動作における筋シナジー解析", 2015年度計測自動制御学会, 論文賞, 2015年10月27日
36. 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", 2015 International Symposium on Micro-Nano Mechatronics and Human Science (MHS2015), Best Poster Award, 2015年11月25日
37. Hiromitsu Fujii, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Boosting-based Visualization of Concrete Defects for Hammering Inspection", 6th International Conference on Advanced Mechatronics (ICAM2015), ICAM2015 Best Paper, 2015年12月8日
38. 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", 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, SI2015 優秀講演賞, 2015年12月16日
39. 浅間 一: 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス部門, 部門貢献表彰, 2016年6月9日
40. Qi An, Hiroshi Yamakawa, Atsushi Yamashita, Hajime Asama: "Temporal Structure of Muscle Synergy of Human Stepping Leg During Sit-to-walk Motion", the 14th International Conference on Intelligent Autonomous Systems (IAS-14), Best Conference Paper Award Finalist, 2016年7月5日
41. 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", 2016 International Symposium on Micro-Nano Mechatronics and Human Science (MHS2016), Best Poster Award, 2016年11月30日
42. 藤井 浩光, 杉本 和也, 山下 淳, 浅間 一: "遠隔操作ロボットのための複数 RGB-D センサを用いた半隠消映像のオンライン生成", FA 財団論文賞, 2016年12月09日
43. 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", 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講演論文集 (SI2016), SI2016 優秀講演賞, 2016年12月18日
44. 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次元測域センサを用いた俯瞰映像上での障害物提示", 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講演論文集 (SI2016), SI2016 優秀講演賞, 2016年12月18日
45. 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", 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講演論文集 (SI2016), SI2016 優秀講演賞, 2016年12月18日

46. Tsubasa Goto, Sarthak Pathak, Yonghoon Ji, Hiromitsu Fujii, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Spherical Camera Localization in Man-made Environment Using 3D-2D Matching of Line Information", International Workshop on Advanced Image Technology 2017 (IWAIT2017), Best Paper Award, 2017年1月10日
47. 藤井 浩光, 山下 淳, 浅間 一: "打音検査のための自動校正機能を備えた自動変状診断アルゴリズム", 日本機械学会賞(論文), 2017年4月20日.
48. Hajime Asama: Outstanding Service Award, IFAC, 2017年7月8日.
49. 奥村有加里, 藤井浩光, 山下 淳, 浅間 一: "屈折を用いたスケール復元可能な Structure from Motion のための初期値フィルタリングによる全体最適化", 日本ロボット学会 研究奨励賞, 2017年09月13日.
50. 竹内 彰, 藤井 浩光, 山下 淳, 田中 正行, 片岡 龍峰, 三好 由純, 奥富 正敏, 浅間 一: "複数視点魚眼映像によるオーロラの発生原理を考慮した3次元形状計測と可視化", 計測自動制御学会システムインテグレーション部門研究奨励賞, 2017年12月21日.
51. 浅間 一: 日本機械学会, 創立120周年記念功労者表彰, 2017年11月17日.
52. 竹内 彰, 藤井 浩光, 山下 淳, 田中 正行, 片岡 龍峰, 三好 由純, 奥富 正敏, 浅間 一: "複数視点魚眼映像によるオーロラの発生原理を考慮した3次元形状計測と可視化", 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, 2017年12月21日.
53. Hajime Asama: IEEE Fellow, IEEE, 2018年1月1日.
54. 浅間 一, 原 辰次: "第22回国際自動制御連盟世界大会", 日本政府観光局平成29年度国際会議誘致・開催貢献賞(誘致の部), 2018年2月28日.
55. 後藤 翼, Sarthak Pathak, 池 勇勳, 藤井浩光, 山下 淳, 浅間 一: "人工物環境における全天球カメラの位置姿勢推定のための直線特徴に基づく3D-2D マッチング", 精密工学会研究奨励賞, 2018年3月16日.
56. 浅間 一: 日本機械学会賞(技術功績)「サービスロボティクスとその応用による社会貢献」, 2018年4月19日.
57. 竹内 彰, 藤井浩光, 山下 淳, 田中正行, 片岡龍峰, 三好由純, 奥富正敏, 浅間一: "魚眼ステレオカメラを用いた全天周時系列画像からのオーロラ3次元計測", 日本機械学会賞(論文), 2018年4月19日.
58. 後藤 翼, Sarthak Pathak, 池 勇勳, 藤井 浩光, 山下 淳, 浅間 一: "人工物環境における全天球カメラの位置姿勢推定のための直線特徴に基づく3D-2D マッチング", FA 財団論文賞, 2018年12月14日.
59. 浅間 一: 計測自動制御学会システムインテグレーション部門 部門貢献表彰, 2018年12月14日.
60. Sarthak Pathak, Alessandro Moro, Hiromitsu Fujii, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Spherical Video Stabilization by Estimating Rotation from Dense Optical Flow Fields", Journal of Robotics and Mechatronics Best Paper Award 2018, 2018年12月17日.
61. 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(SI2018), SI2018 優秀講演賞, 2019年03月05日.
62. 池 勇勳, 山下 淳, 梅田 和昇, 浅間 一: "人工物環境における直線情報を用いたカメラの外部パラメータ推定法", 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(SI2018), SI2018 優秀講演賞, 2019年03月05日.
63. 樋口 寛, 藤井 浩光, 谷口 敦史, 渡辺 正浩, 山下 淳, 浅間 一: "テクスチャレス環境の3次元計測のための奥行情報を考慮したスペックル移動推定", 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講演論文集 (SI2018), SI2018 優秀講演賞, 2019年03月05日.

64. Xiaorui Qiao, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "3D Reconstruction for Underwater Investigation at Fukushima Daiichi Nuclear Power Station Using Refractive Structure from Motion", FDR2019 Selected Paper, 2019年09月25日.
65. Jun Younes Louhi Kasahara, Hiromitsu Fujii, Atsushi Yamashita and Hajime Asama: "Complementarity of Sensors and Weak Supervision for Defect Detection in Concrete Structures", SII2020 Best Paper Award 受賞, 2020年01月14日. [賞状]
- 66.

特許・実用新案

国内特許

1. 遠藤 勲, 蛭田文治, 岩谷福雄, 鈴木新平, 高地光一, 長棟輝行, 浅間 一, 辨野義己: 生菌数測定方法, 出願番号: S62-288686, 公開番号: H01-128781, 登録番号: 1903389
2. 浅間 一, 福田敏男, 遠藤 勲, 長棟輝行: 細胞認識方法, 出願番号: H01-116393, 公開番号: H02-294881, 登録番号: 2101875
3. 遠藤 勲, 長谷川秀行, 久津野孝夫, 春日里佳, 鈴木新平, 岩谷福雄, 長棟輝行, 浅間 一, 辨野義己: 生菌数測定・菌種同定システム, 出願番号: H03-084739, 公開番号: H04-293497, 登録番号: 2957301
4. 辨野義己, 長谷川秀行, 久津野孝夫, 春日里佳, 鈴木新平, 岩谷福雄, 長棟輝行, 浅間 一, 遠藤 勲: 大腸菌およびサルモネラ用選択培地, 出願番号: H03-144116, 公開番号: H04-346780
5. 辨野義己, 長谷川秀行, 久津野孝夫, 春日里佳, 鈴木新平, 岩谷福雄, 長棟輝行, 浅間 一, 遠藤 勲: サルモネラ用選択培地, 出願番号: H03-144117, 公開番号: H04-346781
6. 遠藤 勲, 辨野義己, 長谷川秀行, 久津野孝夫, 春日里佳, 鈴木新平, 岩谷福雄, 長棟輝行, 浅間 一: 黄色ブドウ球菌の生菌数測定方法, 出願番号: H03-144118, 公開番号: H04-346782, 登録番号: 2957312
7. 遠藤 勲, 長棟輝行, 浅間 一, 辨野義己, 石井忠浩, 春日里佳: 生菌数推定方法, 出願番号: H04-296408, 公開番号: H06-113887
8. 蛭田文治, 岩谷福雄, 鈴木新平, 高地光一, 遠藤 勲, 長棟輝行, 浅間 一, 辨野義己: 生菌数測定装置, 出願番号: H05-140215, 公開番号: H06-181743, 登録番号: 2588113
9. 遠藤 勲, 浅間 一, 嘉悦早人, 佐藤雅俊, 尾崎功一, 松元明弘: 全方向移動車の駆動伝達機構, 出願番号: H06-228738, 公開番号: H08-067268, 登録番号: 3093580
10. 浅間 一, 遠藤 勲, 嘉悦早人, 琴坂信哉, 宮尾 栄, 中村 敦: データ・キャリア・システム, 出願番号: H06-301373, 公開番号: H08-138018
11. 浅間 一, 嘉悦早人, 鈴木昭二, 新井義和, 琴坂信哉, 遠藤 勲: センサ・システム, 出願番号: H08-271759, 公開番号: H09-171599, 登録番号: 3474372
12. 浅間 一, 嘉悦早人, 遠藤 勲, 下条喜信, 阪口 勲: ユーザ適応型可変環境システム, 出願番号: H09-308809, 公開番号: H11-143828
13. イゴール・ユーゲニエヴィッチ・パロムトチ, 浅間 一, 遠藤 勲: スプライン補間による移動経路制御方法, 出願番号: H11-234531, 公開番号: 2001-060112, 登録番号: 3394472
14. 浅間 一, 嘉悦早人, 遠藤勲, 佐藤雅俊: 全方向移動車用車輪, 出願番号: 2000-002907, 公開番号: 2001-191704, 登録番号: 3421290
15. 浅間 一, 嘉悦早人, 遠藤 勲, 山下 淳, 金沢竜也: 段差乗り越え可能な全方向移動車, 出願番号: 2000-064142, 公開番号: 2001-253364, 登録番号: 3559826
16. 浅間 一, 嘉悦早人, 川端邦明, 小菅一弘, 平田泰久: 移動ロボットの移動制御方法, 出願番号: 2000-064209, 公開番号: 2001-255939, 登録番号: 3719585
17. 浅間 一, 倉林大輔: データ・キャリア・システムを用いた支援システム, 出願番号: 2000-136551, 公開番号: 2001-320781
18. 遠藤 勲, 浅間 一, 嘉悦早人: 知的制御杖, 出願番号: 2000-152455, 公開番号: 2001-327313
19. 遠藤 勲, 浅間 一, 嘉悦早人: 知的玩具, 出願番号: 2000-152469, 公開番号: 2001-327766

20. 日下部守昭, 浅間 一, 遠藤 勲, 倉林大輔, 戎崎俊一: 生体個体情報管理システム及び方法, 出願番号: 2000-290919, 公開番号: 2002-095638
21. 浅間 一, 國光 智: コンテナ位置検出装置, 出願番号: 2001-091911, 公開番号: 2002-104771
22. 浅間 一, イゴール・パロムトチック: 移動体の目標位置教示方法, 移動制御方法, 光誘導方法および光誘導システム, 出願番号: 2001-197897, 公開番号: 2002-082720
23. 浅間 一, 川端邦明, 嘉悦早人, 小菅一弘, 平田泰久: 直動アクチュエータユニット, 出願番号: 2003-119930, 公開番号: 2004-326417
24. 國光 智, 浅間 一, 川端邦明, 三島健稔: 画像処理におけるテンプレートマッチング処理方法と処理装置, 出願番号: 2003-408243, 公開番号: 2005-173649, 登録番号: 3883124
25. 川端邦明, 浅間 一, 齊藤佳奈子, 國光 智, 三島健稔: タンパク質結晶化状態判定方法およびそのシステム, 出願番号: 2003-172898, 公開番号: 2005-009949, 登録番号: 4300327(2009.5.1)
26. 浅間 一, 森本敦史, 西村将臣: 行動分析方法及びシステム, 出願番号: 2004-089532, 公開番号: 2005-275912
27. 川端邦明, 浅間 一, 高橋六徳, 齊藤佳奈子, 三島健稔: タンパク質溶液の析出物を判定する方法及びシステム, 出願番号: 2005-157108, 公開番号: 2006-258785
28. 川端邦明, 伊東大輔, 羽田靖史, 嘉悦早人, 浅間 一, 雄谷誠祐: 自己位置推定システムおよび自己位置推定方法, 出願番号: 2005-167550, 公開番号: 2006-343881
29. 浅間 一, 森下壮一郎, 三島健稔: 情報提示システム, 出願番号: 2005-187155, 公開番号: 2007-006393
30. 川端邦明, 齊藤佳奈子, 菅原光明, 浅間 一, 三島健稔, 大志茂純, 大塚知恵: タンパク質結晶化状態判別システムおよびその方法, 出願番号: 2005-231682, 公開番号: 2007-045663
31. 川端邦明, 齊藤佳奈子, 三島健稔, 浅間 一, 菅原光明: タンパク質溶液の電子画像から結晶化状態判定の対象となる領域を抽出する方法及び装置, 出願番号: 2006-324068, 公開番号: 2008-139101
32. 川端邦明, 小森雄太, 三島健稔, 浅間 一, 竹田 景: 標本の分析方法およびそれを利用した針状領域の分析装置, 出願番号: 2007-115157, 公開番号: 2008-268150
33. 村上弘記, 浅間 一, 池本有助, 鈴木伸吾: パッシブ型 RFID センサ, 出願番号: 2007-233182, 公開番号: 2009-64346
34. 野末 晃, 三村洋一, 小幡克実, 茶山和博, 山下 淳, 浅間 一, 岡本浩幸, モロアレサンドロ: 建設機械に搭載される俯瞰画像表示装置におけるカメラのキャリブレーション方法及びその結果を用いた俯瞰画像表示装置, 出願番号: 2013-212868, 特開 2015-75426(2015.4.20)
35. 小幡克実, 藤岡 晃, 渋谷光男, 野末 晃, 三村洋一, 茶山和博, 山下 淳, 浅間 一, 岡本浩幸, アレサンドロ モロ: 建設機械用俯瞰画像表示装置, 出願番号: 2014-026266, 登録番号: 6256874(2017.12.15)
36. 稲邑哲也, 浅間 一, 太田 順, 大内田 裕, 出江 紳一: リハビリテーション支援装置及びリハビリテーション支援装置の作動方法, 出願番号: 2013-178885, 登録番号: 6381097(2018.8.10)
37. 小幡克実, 藤岡 晃, 渋谷光男, 野末 晃, 三村洋一, 茶山和博, 山下 淳, 浅間 一, 岡本浩幸, モロ アレサンドロ: 建設機械用俯瞰画像表示装置, 出願番号: 2014-026286, 登録番号: 6433664(2018.11.16)
- 38.
39. 高橋悠輔, 山下 淳, 浅間 一, 藤井浩光, ルイ笠原 純ユネス: 構造物の点検方

- 法, 出願番号: 2017-218004, 登録番号: 6506817(2019.4.5)
40. 山下 淳, 岩滝宗一郎, 藤井浩光, 淵田正隆, アレサンドロ モロ, 浅間 一, 久禮一樹: 作業車両の表示システム及び生成方法, 出願番号: 2018-27202, 特開 2019-145953
 41. 山下 淳, 浅間 一, 藤井浩光, 孫 蔚, 塚本 卓, 久禮一樹: 作業車両の表示システム, 出願番号 2016-183144, 特開 2018-50119(2018.3.29)
 - 42.
 - 43.
 44. 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, 出願番号: 2018-107026
 45. 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, 出願番号: 2018-107239
 46. 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, 含水比推定システム及び車両: 出願番号
 47. 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, コーン指数推定システム, 車両及び無人航空機: 出願番号
 48. 千野雅紀, 山下 淳, 包 潤秋, 小松 簾, ミヤグスク・リオス レナート, 浅間 一: 自己位置推定システム、及び建設機械位置推定システム: 出願番号

海外特許

(米国)

1. 浅間 一, 遠藤 勲, 嘉悦早人, 琴坂信哉, 宮尾 栄, 中村 敦: データ・キャリア・システム, 出願番号: 08/555592, 登録番号: 5929778
2. 浅間 一, 嘉悦早人, 鈴木昭二, 新井義和, 琴坂信哉, 遠藤 勲: センサ・システム, 出願番号: 08/663908, 登録番号: 5819008
3. 浅間 一, 嘉悦早人, 遠藤勲, 下条喜信, 阪口 勲: ユーザ適応型可変環境システム, 出願番号: 09/080461
4. 浅間 一, 嘉悦早人, 川端邦明, 小菅一弘, 平田泰久: 移動ロボットの移動制御方法, 出願番号: 09/657084, 登録番号: 6453212
5. 浅間 一, 倉林大輔: データ・キャリア・システムを用いた支援システム, 出願番号: 09/851986, 登録番号: 6960986
6. 浅間 一, イゴール・パロムトチック: 移動体の目標位置教示方法, 移動制御方法, 光誘導方法および光誘導システム, 出願番号: 09/893653, 登録番号: 6629028
7. 日下部守昭, 浅間 一, 遠藤 勲, 倉林大輔, 戎崎俊一: 生体個体情報管理システム及び方法, 出願番号: 09/960983
8. 浅間 一, 川端邦明, 嘉悦早人, 小菅一弘, 平田泰久: 直動アクチュエータユニット, 出願番号: 10/830040, 登録番号: 7081731
9. 浅間 一, 森本敦史, 西村将臣: 行動分析方法及びシステム, 出願番号: 11/088839, 公開番号: 米国 2005/254687A1, 登録番号: 7486800
10. 浅間 一, 國光 智: コンテナ位置検出装置, 出願番号: 09/911728
11. 川端邦明, 小森雄太, 三島健稔, 浅間 一, 竹田 景: 標本の分析方法およびそれを利用した針状領域の分析装置, 出願番号: 12/047186

(中国)

12. 浅間 一, 國光 智: コンテナ位置検出装置, 出願番号: 1141005.1, 登録番号:

1141005.1

(国際出願)

13. 川端邦明, 浅間 一, 齊藤佳奈子, 国光 智, 三島健稔: タンパク質結晶化状態判定方法およびそのシステム, 出願番号: 日本 2004/008827, 公開番号: 国際出願 2005/022166A
(香港)
14. 浅間 一, 国光 智: コンテナ位置検出装置, 出願番号: 2104410.2, 登録番号: 1042882
(ヨーロッパ)
15. 川端邦明, 小森雄太, 三島健稔, 浅間 一, 竹田 景: 標本の分析方法およびそれを利用した針状領域の分析装置, 出願番号: 8250902.7, 公開番号: ヨーロッパ 1986155A2
(マレーシア)
16. 浅間 一, 国光 智: コンテナ位置検出装置, 出願番号: PI20013482, 登録番号: マレーシア-133480-A
(スウェーデン)
17. 浅間 一, 国光 智: コンテナ位置検出装置, 出願番号: 0102622-8
(シンガポール)

国内実用新案

1. 浅間 一, 鈴木新平, 蛭田文治, 岩谷福雄, 高地光一, 遠藤 勲, 長棟輝行, 辨野 義己: チップ個別取出装置, 出願番号: S63-038979, 公開番号: H01-141466
2. 鈴木新平, 蛭田文治, 岩谷福雄, 高地光一, 遠藤 勲, 長棟輝行, 浅間 一, 辨野 義己: マイクロプレート用カセット, 出願番号: S63-038980, 公開番号: H01-142698
3. 鈴木新平, 蛭田文治, 岩谷福雄, 高地光一, 遠藤 勲, 長棟輝行, 浅間 一, 辨野 義己: マイクロプレート, 出願番号: S63-038981, 公開番号: H01-151840
4. 鈴木新平, 蛭田文治, 岩谷福雄, 高地光一, 遠藤 勲, 長棟輝行, 浅間 一, 辨野 義己: 分注希釈攪拌装置, 出願番号: S63-038982, 公開番号: H01-141467

社会的貢献

所属学会

国際学会

- The Institute of Electrical and Electornics Engineers (IEEE)
- International Federation of Automatic Control (IFAC)
- International Society for Intelligent Autonomous Systems (IAS)

国内学会

- 日本機械学会 (RSJ)
- 日本ロボット学会 (JSME)
- 計測自動制御学会 (SICE)
- 精密工学会 (JSPE)
- システム制御情報学会 (ISCIE)
- 情報処理学会 (IPSJ)
- 人工知能学会 (JSAI)
- 電気学会 (IEEJ)
- 電子情報通信学会 (IEICE)
- 日本設計工学会 (JADE)
- ライフサポート学会 (LSE)
- サービス学会
- 日本ロボット工業会 (JARA)

学協会役員等

国際学会

- IEEE Robotics and Automation Society Administrative Committee (AdCom), Member (2007-2009)
- IFAC (International Federation of Automatic Control) Technical Committee on Intelligent Autonomous Vehicles, Vice Chair (1999-2002, 2005-2008), Chair (2002-2005)
- IEEE Robotics and Automation Society Japan Chapter, Chair (2006-2007)
- IFAC (International Federation of Automatic Control) Coordinating Committee on Transportation and Vehicle Systems (CC7), Vice Chair (2005-2011), Chair (2011-)
- International Society for Intelligent Autonomous Systems, President elect (2012-2014), President (2014-)
- IFAC (International Federation of Automatic Control) President-Elect (2017-), Executive Board, Chair (2017-).

国内学会

- ロボット革命イニシアティブ協議会： ロボット革命イニシアティブ協議会，評議員 (2017)
- ロボット革命イニシアティブ協議会： 評議会，評議員 (2015)
- 日本ロボット学会，副会長 (2011-2012)，評議員 (1996-1998, 2001-2002, 2006-2007)，会誌担当理事 (2004-2005)，企画担当理事 (1999-2000)
- 日本機械学会，企画担当理事 (2014)，編集担当理事 (2015)，評議員 (代表会員) (2009-2010)，代議員 (1995-1997)，商議員 (1994-1997)
- 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス部門，部門長 (2007)，副部門長 (2006)，技術委員会委員長 (1997)，技術委員会副委員長 (1996)，運営委員会委員長 (2007)，運営委員会委員 (1995-1996, 2006, 2008-2009, 2013-2014)，企画委員会委員長 (2007)，企画委員会委員 (2006, 2008-2009, 2013-2014)，アドバイザーボード委員 (2010-2012)

- 日本機械学会医工学テクノロジー推進会議，委員長 (2011-2013)
- 計測自動制御学会システム情報部門自律分散システム部会，顧問 (2006-)，主査 (2003)，副主査 (2002)，委員 (1998-2001)
- サービス学会，理事 (2013)

学術誌編集委員等

欧文誌

- Journal of Intelligent Service Robotics, Springer, Editor (2005-)
- Journal of Advanced Computational Intelligence and Intelligent Informatics, Fuji Technology Press, Editor (2005-2010)
- Journal of Field Robotics, Wiley Blackwell, Associate Editor (2006-)
- Advanced Robotics, Brill, Associate Editor (1995-1997)
- Journal of Robotics and Autonomous Systems, Elsevier, Associate Editor (2010-)
- Control Engineering Practice, Elsevier, Associate Editor (2012-)
- Annual Reviews in Control, Editorial Board Member (2016-)

和文誌

- ロボット学会会誌編集委員会，委員 (1991-1992)，副委員長 (2004)，委員長 (2005)
- ロボット学会会誌編集委員会論文査読小委員会，副委員長 (2003)，委員長 (2004)
- 日本機械学会論文誌編集委員会，委員 (2002-2003)
- ロボット学会新版ロボット工学ハンドブック編集委員会，委員 (2001-2005)
- ロボット学会欧文誌編集委員会，委員 (1995-1996)
- 日本機械学会，校閲委員 (1995)
- 近代科学社ロボット制御学ハンドブック編集委員会，委員 (2013-)

学協会委員会・研究会

国内学会

- 日本ロボット学会広域災害対応に関する技術基盤調査研究委員会，委員長 (2013-)
- 日本ロボット学会原子力ロボット記録委員会，委員 (2013-)
- 日本ロボット学会論文賞選考委員会，委員 (1995, 2004, 2005, 2007)，幹事 (1999-2000)
- 計測自動制御学会システムインテグレーション部門スワームロボティクス部会，顧問 (2014-)，スワームロボティクス調査研究会，顧問 (2010-2013)
- 計測自動制御学会システムインテグレーション部門 RT システムインテグレーション部会，委員 (2003-)
- 計測自動制御学会システムインテグレーション部門ユニバーサルデザイン部会，委員 (2001, 2003-)，副主査 (2002)
- 計測自動制御学会システムインテグレーション部門レスキュー工学部会，委員 (2002-)
- 計測自動制御学会システムインテグレーション部門活火山エリア向け遠隔ロボット技術調査研究会，委員 (2010-)
- 計測自動制御学会 RT ミドルウェア普及調査研究専門委員会，委員 (2005-2006)
- 精密工学会ライフサイクルエンジニアリング専門委員会，委員 (2001-)
- 日本機械学会表彰部会，委員 (2009-2010)
- 日本機械学会国際連携委員会，委員 (2009-2010)
- 日本機械学会船井学術賞・船井研究奨励賞選考委員会，委員 (2010)
- 第28回日本医学会総会展示つくるWG，委員 (2008-2010)
- 計測自動制御学会，国際委員会委員 (2002-2003, 2007-2009)

- 計測自動制御学会システム情報部門 SMC 国内委員会, 委員 (2000-2007)
- 計測自動制御学会 RT ミドルウェア普及調査研究専門委員会, 委員 (2005-2006)
- 日本機械学会 RC211 研究分科会, 委員 (2003-2004)
- 日本機械学会遠隔操作技術知能化研究会, 委員 (2001-2003)
- 日本ロボット学会実用化技術賞選考委員会, 委員 (1995, 2002)
- 計測自動制御学会先端融合部門運営委員会, 委員 (2002)
- 日本機械学会 RC194 研究分科会, 委員 (2001-2002)
- 日本機械学会 RC175 研究分科会, 委員 (1999-2000)
- 日本機械学会遠隔操作技術高度化研究会, 委員 (1998-2000)
- 日本機械学会 RC155 研究分科会, 委員 (1997-1998)
- 日本機械学会 RC139 研究分科会, 委員 (1995-1996)
- 日本機械学会コンピュータショナル・インテリジェンス研究分科会委員, 幹事 (1994-1996)
- 日本機械学会 RC123 研究分科会, 委員 (1993-1994)
- 日本機械学会 RC106 研究分科会, 委員 (1991-1992)
- 日本機械学会産業・化学機械委員会, 運営委員 (1990)
- 日本機械学会 RC94 研究分科会, 委員 (1989-1990)

会議責任者, 委員等

国際学会

- International Symposium on Distributed Autonomous Robotic Systems, Advisory Committee, Chair (2002-)
- Int. Conf. on Field and Service Robotics, Permanent Program Committee, Program Committee, Member (2003-)
- IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems, Steering Committee, Member (2004-)
- 3rd International Symposium on Swarm Behavior and Bio-Inspired Robotics (SWARM 2019), Advisory Committee, Member, Nov.
- 2019 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2019), Organizing Committee, General Co-Chair, Nov.
- 12th IFAC Conference on Control Applications in Marine Systems, Robotics, and Vehicles (CAMS), Advisory Committee, Member, Sep.
- 1st IFAC Workshop on Robot Control (WROCO), Advisory Committee, Member, Sep. 12th Conference on Field and Service Robotics (FSR 2019), Advisory Board, Member, Aug.
- 2019 IEEE International Conference on Advanced Robotics and Mechatronics (ARM 2019), Program Chair, July
- International Topical Workshop on Fukushima Decommissioning Research (FDR 2019), Organizing Committee, Member, May
- 2019 IEEE/SICE International Conference on System Integration (SII2019), Advisory Committee, Member, Jan.
- 12th IFAC Symposium on Robot Control (SYROCO 2018), International Program Committee, Member
- 2018 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2018), Organizing Committee, General Co-Chair
- 2018 IEEE International Conference on Mechatronics and Automation (ICMA 2018), Organizing Committee, General Co-Chair
- 15th Int. Conference on Intelligent Autonomous Systems (IAS-15), Steering Committee, Member
- The 2nd International Symposium on Embodied-Brain Systems Science (EmboSS 2018), Executive Committee, Member

- 2017 IEEE/SICE International Symposium on System Integration (SII 2017), Technical Program Chair (2017)
- 2017 IEEE International Conference on Multisensor Fusion and Integration for Intelligent Systems (MFI 2017), Regional Co-Chair (Asia/Oceania) (2017)
- 17th International Conference on Control, Automation, and Systems (ICCAS 2017), International Program Committee, Member
- 2017 IEEE International Conference on Mechatronics and Automation (ICMA 2017), International Program Committee, Member
- 18th International Conference on Advanced Robotics (ICAR 2017), Program Co-Chair
- 17th International Conference on Control, Automation, and Systems (ICCAS 2017), International Program Committee, Member (2017)
- The 20th World Congress of the International Federation of Automatic Control (IFAC2017), International Program Committee, Editor (CC7) (2017)
- 2016 IEEE Int. Conf. on Robotics and Biomimetics (ROBIO 2016), Industrial-Government-Academic Cooperation Chair (2016)
- The 1st Int. Symp. on Embodied-Brain Systems Science (EmboSS 2016), General Chair (2016)
- 2016 IEEE Int. Conf. on Mechatronics and Automation (ICMA 2016), Organizing Committee, Member (2016)
- 4th International Conference on Serviceology (ICServ2016), General Co-Chair (2016)
- 2016 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA 2016), Robotics Challenges Co-Chairs (2016)
- 2015 IEEE Workshop on Advanced Robotics and its Social Impacts (ARSO 2015), Program Co-Chair (2015)
- 6th Int. Conf. on Advanced Mechatronics (ICAM2015), Advisory Committee, Member (2015)
- The First International Symposium on Swarm Behavior and Bio-Inspired Robotics (SWARM 2015), Advisory Committee, Member (2015)
- Japan-China-Korea Joint Robotics Workshop, World Robot Conference 2015, Japanese Delegate, Chair (2015)
- 13th Int. Conf. on Intelligent Autonomous Systems (IAS-13), Steering Committee, Member (2014)
- 2014 IEEE Int. Conf. on Mechatronics and Automation (ICMA 2014), Organizing Committee, Member (2014)
- 2nd Int. Conf. on Serviceology (ICServe 2014), International Program Committee, Member (2014)
- 2014 IEEE Int. Conf. on Robotics and Biomimetics (ROBIO 2014), Program Co-Chair (2014)
- 11th Int. Conf. on Ubiquitous Robots and Ambient Intelligence (URAI2014), International Program Committee, Member (2014)
- 2014 Korea-Japan Workshop on Information, Communication and Robotics Technology for Social Innovation and Resilience, Organizer (2014)
- 2013 IEEE/RSJ Inter. Conf. on Intelligent Robots and Systems (IROS 2013), Organized Session Chair, Associate Editor (2013)
- 8th IFAC Symposium on Intelligent Autonomous Vehicles (IAV 2013), IPC Committee, Member (2013)
- 2013 IEEE Int. Conf. on Mechatronics and Automation (ICMA 2013), General Co-chair (2013)
- The 1st International Conference of Serviceology (ICServ 2013), Program Committee, Member (2013)
- 10th International Conference on Ubiquitous Robots and Ambient Intelligence (URAI2013), International Program Committee, Member (2013)

- 2012 International Symposium on Distributed Autonomous Robotic Systems (DARS 2012), Advisory Committee, Member (2012)
- 2012 12th International Conference on Control, Automation and systems (ICCAS 2012), Regional Program Co-Chair (2012)
- 2012 IEEE International Conference on Mechatronics and Automation (ICMA 2012), General Co-Chair (2012)
- 2012 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2012), Associate Editor (2012)
- 2012 IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics (ROBIO 2012), Program Co-chair (2012)
- 2012 10th IEEE Int. Symp. On Safety, Security, and Rescue Robotics (SSRR 2012), Program Committee, member (2012)
- 2012 9th International Conference on Ubiquitous Robots and Ambient Intelligence (URAI2012), Program Co-chair (2012)
- 2011 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA 2011), Regional Program Chair (2011)
- 2011 IEEE International Conference on Mechatronics and Automation (ICMA 2011), Program Chair (2011)
- 8th International Conference on Ubiquitous Robots and Ambient Intelligence (URAI2011), International Program Committee, Member (2011)
- 2011 IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics (ROBIO 2011), General Co-chair (2011)
- 2010 IEEE International Conference on Information and Automation (ICIA 2010), Organizing Committee, General Co-Chair (2010)
- 2010 International Symposium on Distributed Autonomous Robotic Systems (DARS 2010), Advisory Committee, Member (2010)
- International Conference on Field and Service Robotics, Permanent Program Committee, Program Committee, Member (2010)
- 2010 IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics (ROBIO 2010), Regional Program Co-chair (2010)
- 8th World Congress on Intelligent Control and Automation (WCICA 2010), Organized Session Co-Chair (2010)
- 2010 IEEE Workshop on Advanced Robotics and its Social Impacts (ARSO 2010), Program Co-Chair (2010)
- 2010 International Conference on Robotics and Automation (ICRA 2010), Award Subcommittee on the KUKA Service Robotics Best Paper Award, Member (2010)
- 7th IFAC Symposium on Intelligent Autonomous Vehicles (IAV 2010), IPC Committee, Member (2010)
- 2010 IEEE International Conference on Mechatronics and Automation (ICMA 2010), Program Committee, Member (2010)
- 2009 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA 2009), Forum Committee, Chair (2009)
- 2009 Robotics: Science and Systems Conference (RSS 2009), Organizing Committee, Area Chair (2009)
- 7th International Conference on Field and Service Robotics (FSR 2009), Program Committee, Member (2009)
- 2009 IEEE International Conference on Automation and Logistics (ICAL 2009), Organizing Committee, Co-Chair, Organized & Focused Session Chair (2009)
- 14th International Conference on Advanced Robotics (ICAR 2009), Program Committee, Member. (2009)
- 2009 IEEE International Conference on Mechatronics and Automation (ICMA 2009), Organizing Committee, Co-Chair (2009)

- 2009 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2009), Award Committee, Co-Chair, Associate Editor (2009)
- 6th International Conference on Ubiquitous Robotics and 2009 IEEE Workshop on Advanced Robotics and its Social Impacts (ARSO 2009), Program Chair (2009)
- 2nd IEEE/SICE Int. Symp. on System Integration (SII '09), Organizing Committee, Member (2009)
- Ambient Intelligence (URAI 2010), International Program Committee, Member
- 2009 IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics (ROBIO 2009), Organizing Committee, General Co-chair (2009)
- 2009 IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics (AIM '09), Associate Editor (2009)
- 2nd International Conference on Robot Communication and Coordination (Robocomm 2009), Technical Program Committee, Member (2009)
- 2008 IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics (AIM '08), Awards Committee, Chair
- 10th International Conference on Intelligent Autonomous Systems (IAS-10), Program Committee, Program Co-Chair for Asia
- 2008 IEEE International Conference on Multisensor Fusion and Integration for Intelligent Systems (MFI 2008), Program Committee, Regional Program Chair for Asia/Oceania
- 2008 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS '08), Program Committee, Regional Co-chair
- 2008 International Symposium on Distributed Autonomous Robotic Systems (DARS '08), Advisory Committee, Member
- 2008 IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics (ROBIO 2008), Program Committee, Program Co-chair
- 5th International Conference on Ubiquitous Robotics and Ambient Intelligence (URAI '08), Program Committee, Program Chair
- 2008 IEEE Conference on Automation Science and Engineering (CASE '08), Program Committee, Member
- 2008 International Conference on Machine Automation (ICMA2008), Advisory Committee, Member
- 2008 IEEE International Workshop on Safety, Security, and Rescue Robotics (SSRR2008), Program Committee, Member
- 2007 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA 2007), Organizing Committee, Birds of a Feather Women Lunch, Member (2007)
- 17th IFAC Symposium on Automatic Control in Aerospace (ACA 2007), International Program Committee, Member (2007)
- 6th International Conference on Field and Service Robotics (FSR 2007), Permanent Program Committee, Member (2007)
- 2007 IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics (AIM 2007), Program Committee, Member (2007)
- 6th IFAC Symposium on Intelligent Autonomous Vehicles (IAV-6), International Program Committee, Co-chair (2007)
- 2007 IEEE International Conference on Mechatronics and Automation (ICMA 2007), Organizing Committee, Co-chair (2007)
- 13th International Conference on Advanced Robotics (ICAR 2007), Technical Program Committee, Program Co-chair (2007)
- 2007 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2007), Technical Program Committee, Member (2007)
- 1st International Conference on Robot Communication and Coordination (Robocomm 2007), Technical Program Committee, Member (2007)
- 2007 IEEE Workshop on Advanced Robotics and its Social Impacts (ARSO 2007), International Advisory Committee, Member (2007)

- 2007 IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics (Robio 2007), Program Committee, Co-chair (2007)
- 2007 Japan-America Frontiers of Engineering Symposium (JAFOE 2007), Organizing Committee, Member (2007)
- Third Asian Pacific Conference on Biomechanics, Local Committee, Member (2007)
- 16th IEEE International Symposium on Robot & Human Interactive Systems (RO-MAN 2007), International Program Committee, Member (2007)
- 2006 IEEE International Conference on Mechatronics and Automation (ICMA 2006), Organizing Committee Co-Chair (2006)
- 2006 International Symposium on Distributed Autonomous Robotic Systems (DARS 2006), Conference Advisory Committee Member (2006)
- 9th International Conference on Intelligent Autonomous Systems 9 (IAS-9), Local Organization Chair (2006)
- 2005 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2005), General Co-Chair (2005)
- 2005 IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics (Robio 2005), Steering Committee, Member (2005)
- 5th International Conference on Field and Service Robotics (FSR 2005), Permanent Program Committee, Member (2005)
- 2004 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS '04), Program Chair (2004)
- 5th IFAC International Symposium on Intelligent Autonomous Vehicles (IAV '04), International Program Committee, Member, (2004)
- 4th International Conference on Field and Service Robotics (FSR '03) , Program Chair, (2003)
- 2003 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS '03), Regional Program Co-chair for Asia (2003)
- 2003 IEEE International Symposium on Computational Intelligence in Robotics and Automation (CIRA '03), Program Committee, Member (2003)
- 2003 IEEE International Conference on Systems, Man and Cybernetics (SMC '03), Program Committee, Member (2003)
- 2003 SICE International Conference on Instrumentation, Control and Information Technology (SICE Annual Conference 2003), Program Committee, Member (2003)
- 2003 International Conference on Advanced Robotics (ICAR 2003), Technical Program Committee, Member (2003)
- 1999 IEEE International Conference on Systems, Man and Cybernetics (SMC '99), Publication Committee, Chair (1999)
- 6th International Symposium on Distributed Autonomous Robotic Systems (DARS '02), Program Chair, (2002)
- 4th IFAC International Symposium on Intelligent Autonomous Vehicles (IAV '01), Program Chair, (2001)
- 1999 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 1999), Technical Program Committee, Member (1999)
- 1st International Conference on Field and Service Robotics (FSR 1997), Program Committee, Member (1997)
- 3rd International Symposium on Distributed Autonomous Robotic Systems (DARS '96), Program Chair, (1996)
- 1995 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA 1995), Technical Program Committee, Member (1995)
- 2nd IFAC Symposium on Intelligent Autonomous Vehicles (IAV-2), International Program Committee, Member (1995)
- 2nd International Symposium on Distributed Autonomous Robotic Systems (DARS '94), Program Chair, (1994)

- 1993 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 1993), Technical Program Committee, Member (1993)
- 1st International Symposium on Distributed Autonomous Robotic Systems (DARS '92), Program Chair, (1992)

国内学会

- インテリジェント・システム・シンポジウム運営委員会, 委員 (2001-)
- ロボティクスシンポジウム運営委員会, 委員 (2001-)
- 第20回ロボティクスシンポジウム実行委員会, 委員長 (2014)
- 精密工学会2014年度春季大会実行委員会, 委員 (2013)
- 第16回インテリジェント・システム・シンポジウム, 実行委員長 (2006)
- 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス部門講演会'98, プログラム委員長 (1998)
- 第2回ロボティクスシンポジウム副実行委員長 (1996), プログラム委員長 (1996)

公的な審議会、委員会等

- 製造科学技術センター：平成29年度ロボット・ドローンが活躍する省エネルギー社会の実現プロジェクト／性能評価基準等の研究開発／各種ロボットの性能評価基準の策定等の研究開発／トンネル災害のための陸上ロボット性能評価基準検討委員会, 委員 (2017)
- 製造科学技術センター：平成28年度インフラ維持管理・更新等の社会課題対応システム開発プロジェクト／ロボット性能評価手法等の研究開発／各種ロボットの性能評価基準の策定等の研究開発／ロボット性能委員会および検討ワーキンググループ, 委員 (2016)
- 製造科学技術センター, ロボット性能評価委員会委員長(2016)
- 日本学術会議：連携会員 (2014-2017), 会員 (2017-)
- 日本学術振興会：学術システム研究センター, 専門研究員(工学系科学) (2013-2016)
- 資源エネルギー庁・東京電力：廃炉・汚染水対策チーム会合／事務局会議委員 (2014-), 中長期対策会議運営会議・研究開発推進本部委員 (2011-2013)
- 内閣府・復興庁：福島イノベーション・コースト構想推進会議委員 (2014-), 福島・国際研究産業都市構想研究会委員 (2013-2014), ロボット研究・実証拠点整備に関する検討会委員 (2014)
- 内閣府：戦略的イノベーション創造プログラム (SIP) インフラ維持管理・更新・マネジメント技術, サブプロジェクトリーダー (2014-)
- 三菱総合研究所：インフラ維持管理における UAV 技術の活用に関する検討会, 委員 (2015)
- 経済産業省：ロボットテストフィールド・国際産学官共同利用施設 (ロボット) 活用検討委員会, 委員 (2015-2016)
- 経済産業省：拠点を核とした産業集積及び周辺環境整備の課題に係る検討会, 委員 (2015-2016)
- 経済産業省資源エネルギー庁：「福島第一原子力発電所の廃炉・汚染水対策に従事している作業チームに対する感謝状授与」に係る作業チームの選定に関する審査委員会, 委員 (2017)
- 日本政府観光庁／国土交通省環境庁：MICE アンバサダー (2014-)
- 国土交通省：次世代社会インフラ用ロボット現場検証委員会災害応急復旧部会, 委員 (2014-)

- 国土交通省：次世代社会インフラ用ロボット現場検証委員会橋梁維持管理部会，委員 (2014-)
- 科学技術振興機構：革新的研究開発推進プログラム (ImPACT) タフ・ロボティクス・チャレンジ運営委員会，委員 (2015)
- 科学技術振興機構：革新的研究開発推進プログラム ImPACT, 評価協力者 (2015)
- 原子力損害賠償・廃炉等支援機構：参与 (2014-)，廃炉等技術委員会技術委員 (2014-)，燃料デブリ取り出し専門委員会委員 (2014-)，遠隔技術タスクフォース，委員 (2014-)，廃炉研究開発連携会議委員 (2015)
- 国際廃炉研究開発機構：技術委員会委員 (2013-)，燃料デブリ取出しに関する機器開発・遠隔操作に関する専門部会部会長 (2013-)
- 日本原子力研究開発機構：福島廃炉技術安全研究所施設運営・利用委員会委員 (2013-)，福島廃炉技術安全研究所モックアップ試験施設専門部会部会長 (2013-)，施設利用協議会委員 (2015-)
- 国立研究開発法人新エネルギー・産業技術総合開発機構，技術委員 (2015)
- 科学技術振興機構：英知を結集した原子力科学技術・人材育成推進事業審査委員会，審査委員 (2015)
- 科学技術振興機構：戦略的創造研究推進事業における追跡評価，委員長 (2017)
- 産業競争力懇談会：災害対応ロボット推進連絡会プロジェクトリーダー (2015)，「災害対応ロボットの社会実装プロジェクト」プロジェクトリーダー (2014)，「災害対応ロボットセンター設立構想プロジェクト」プロジェクトリーダー (2013)，「災害対応ロボットと運用システムのあり方プロジェクト」プロジェクトリーダー (2011-2012)
- 産業競争力懇談会：「IoT、CPS を活用したスマート建設生産システム」プロジェクト，アドバイザー (2015)
- 産業競争力懇談会：「AI・ロボット・人の共進化」プロジェクト，アドバイザー (2015)
- 経済産業省・日本機械工業連合会：ロボット大賞審査特別委員会委員 (2012-)，ロボット大賞審査・運営委員会委員長 (2012-)，推進委員会委員 (2006-2011)，技術委員会委員 (2006-2011)
- 新エネルギー・産業技術総合開発機構：「インフラ維持管理・更新等の社会課題対応システム開発」プロジェクト技術委員会副委員長 (2015)
- 経済産業省中小企業庁：戦略的基盤技術高度化支援事業，評価委員 (2009-)
- 新エネルギー・産業技術総合開発機構：分野横断的公募事業ピアレビューア (2013-)
- 対災害ロボティクス・タスクフォース 主査 (2011-)
- 競基弘賞選考委員会，委員 (2005-)
- 日経 BP：「日経 Robotics」アドバイザー (2015)
- 総務省：情報通信審議会陸上無線通信委員会災害ロボット作業班，委員 (2014)
- 産業競争力懇談会：「飛躍的な生産性の向上を実現する構工法の構築」プロジェクト，委員 (2014)
- 産業技術総合研究所：知能システム研究部門評価委員会，委員 (2010-2014)
- 産業競争力懇談会：「インフラ長寿命化技術」プロジェクト，委員 (2013)
- 東京電力：遠隔技術タスクフォース，主査 (2011-2013)
- 総務省：ホワイトスペース推進会議ホワイトスペース利用作業班委員 (2012-2013)，TV ホワイトスペースの災害・防災向けデータ伝送システム調査検討会委員 (2011)
- 新エネルギー・産業技術総合開発機構：災害対応無人化システム研究開発プロジェクトリーダー (2011-2013)，推進・標準化委員会委員長 (2013)
- 新エネルギー・産業技術総合開発機構：ロボット白書検討委員会，委員 (2013)
- 原子力安全研究協会：廃炉対策基盤研究検討専門委員会，委員 (2013)

- 資源エネルギー庁：発電用原子炉等廃炉・安全技術開発費補助金，評価委員 (2013)
- 科学技術振興機構：原子力プラント安全性向上・廃止措置分科会，委員 (2013)
- 総務省：「ライフサポート型ロボット技術に関する研究開発」プロジェクト評価委員 (2013)，「高齢者・障害者のためのユビキタスネットワークロボット技術の研究開発」プロジェクト評価委員 (2009-2011)
- 国土交通省建設ロボット技術に関する懇談会，委員 (2012)
- 資源エネルギー庁・三菱総合研究所：平成24年度発電用原子炉等事故対応関連技術基盤整備事業（委託），福島第一対応等のための「技術カタログ」のあり方に係る検討会，主査 (2012)
- 総務省・日立製作所：TV ホワイトスペースを活用した災害・防災向けデータ伝送システムの周波数共用技術に関する調査検討会（総務省技術試験事務），副座長 (2012)
- 科学技術振興機構：戦略的国際科学技術協力推進事業 CONCERT-Japan，評価委員 (2012)
- 産業技術総合研究所：サービス工学研究センター評価委員会，委員長 (2009-2012)
- 東北大学：東北大学未来科学技術共同研究センター（NICHe）研究プロジェクト評価委員会，委員 (2012)
- 資源エネルギー庁・東京電力：リモートコントロール化特別プロジェクトチーム，委員 (2011)
- 内閣府原子力委員会：中長期措置検討専門部会，委員 (2011)
- 総務省ネットワークロボットフォーラム技術部会，委員 (2011)
- 千葉県地域IT化推進協議会，委員 (2009-2011)
- 新エネルギー・産業技術総合開発機構：「戦略的先端ロボット要素技術開発プロジェクト」推進委員会委員，技術委員会委員，特殊環境用ロボット分野サブプロジェクトリーダー (2006-2010)
- 戦略的創造研究推進事業 ERATO 型研究浅田共創知能システムプロジェクト領域評価委員 (2008-2010)
- 製造科学技術センター：農業用ロボット等の技術ロードマップ構築に向けた調査研究ロボット調査研究委員会，委員 (2010)
- 日本経済調査協議会：ロボット調査専門委員会（福川委員会），副主査 (2009-2010)
- 総務省：ネットワークロボットフォーラム技術部会，委員 (2009-2010)
- 科学技術振興調整費次世代ロボット研究評価作業部会，評価委員 (2009-2010)
- 文部科学省：科学研究費補助金特定領域研究「身体・脳・環境の相互作用による適応的運動機能の発現－移動知の構成論的理解－」，領域代表 (2005-2010)
- 経済産業省：産業構造審議会産業技術分科会研究開発小委員会，委員 (2008-2009)
- 科学技術振興機構研究開発戦略センター：電子情報通信分野俯瞰プロジェクトIVロボティクス分科会，委員 (2009)
- 産業技術総合研究所：デジタルヒューマン研究センター評価委員 (2009)
- 筑波大学：グローバルCOEサイバニクス国際教育研究拠点形成，評価委員 (2009)
- 人間生活工学研究センター：「感性価値創造に向けた人間工学的アプローチの可能性に関する調査研究」委員会，委員 (2008)
- 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」委員長 (2008)
- RoboCup Japan Open @Home League 審査委員 (2008)
- 新エネルギー・産業技術総合開発機構：地中等埋設物探知・除去技術開発，事後評価分科会，分科会長代理 (2007)
- 科学技術振興機構研究開発戦略センター俯瞰WS小菅分科会，委員 (2007)

- 先端建設技術センター：ロボット等による IT 施工システム研究委員会，分科会 I・ロボット施工分科会，主査 (2004-2007).
- 文部科学省大都市大震災軽減化特別プロジェクト「レスキューロボット等の高度な次世代防災インフラ構築」インフラタスクフォース，リーダー (2003-2004)，インフラミッションユニット，リーダー (2005-2006).
- 日本ロボット工業会：次世代ロボット技術環境構造化調査研究専門委員会公共空間情報構造化 WG 主査 (2006).
- 日本ロボット工業会：セキュリティロボットシステム調査研究専門委員会委員長 (2006)
- 文部科学省：対人地雷の探知・除去に関する研究会，委員 (2002)

団体役員，技術顧問等

- 特定非営利活動法人ロボットビジネス支援機構，RobiZy アドバイザー (顧問) (2017-)
- 南相馬市：ロボット産業推進アドバイザー (2016-)
- 特定非営利活動法人柏の葉キャンパスシティ IT コンソーシアム，理事長 (2008-2017)
- りそな中小企業振興財団，評議員 (2012-)
- 公益財団法人ニューテクノロジー振興財団，評議員 (2012-)
- 特定非営利活動法人ほのぼの研究所，理事 (2008-)
- 財団法人精密測定技術振興財団，理事 (2007-)
- 有限会社ライテックス，技術顧問 (1998-)
- 株式会社ロボティクススペースデザイン研究所，技術顧問 (2007-2009)

学内（所内）委員等

東京大学

- 博士課程教育リーディングプログラム「活力ある超高齢社会を共創するグローバル・リーダー養成プログラム」幹事会，委員(2015-)
- 工学系研究科教授会副議長 (2015)，副議長補佐 (2014)
- 工学系研究科精密工学専攻，専攻長 (2013-2014)
- 工学部精密工学科，学科長 (2013-2014)
- 工学部14号館管理委員会，委員長 (2014)
- 博士課程教育リーディングプログラム「活力ある超高齢社会を共創するグローバル・リーダー養成プログラム」幹事会，委員 (2014)
- 人工物工学研究センター運営委員会，委員 (2010-2013)
- 工学系研究科教育会議，委員（精密工学専攻） (2007-2011)
- 工学・情報理工学図書館運営委員会，委員 (2011)
- 工学部2号館合同図書委員会，委員 (2010-2011)
- 知の共創プラットフォーム準備委員会，委員 (2010-2011)
- 柏図書館運営委員会，委員 (2010)
- 工学系研究科常務委員（精密機械工学専攻） (2009)
- 精研会企画委員会，委員 (2005-2008)
- 東京大学フューチャーセンター推進機構準備会，委員 (2008)
- 東京大学柏キャンパス総合研究棟管理専門委員会，委員長(2006)，委員(2005,2007)
- 東京大学柏キャンパス総合研究棟管理委員会，委員 (2006)
- 東京大学柏キャンパス総合福利施設整備等事業事業者選定WG，委員 (2006)
- 東京大学柏キャンパスアメニティ室会議，委員 (2006)
- 東京大学柏キャンパス整備計画概要策定WG，委員 (2006)
- 東京大学柏キャンパス総合研究棟安全衛生管理専門委員会，委員 (2005)
- 東京大学柏キャンパスハラスメント相談員連絡会議，委員 (2005)

理化学研究所

- 理化学研究所図書発表委員 (1989-1990)
- 理化学研究所研究員幹事 (1998)
- 理化学研究所研究員・技師選考委員 (1998)

メディア報道・取材協力

- 「ロボ研究、日本の地位低下」, 2018年6月23日, 4面, 日本経済新聞
- “The Robot Assault On Fukushima”, 2018年4月26日, Wired, <https://www.wired.com/story/fukushima-robot-cleanup/>
- 「特集 社会を豊かにするロボット技術 視点 応用分野に広がるロボット技術」, 2018年3月, 碧い風 Vol192
- 「正念場へ! デブリは取り出せるのか?」サイエンス ZERO, 2018年2月4日 NHK
- 「IEEE フェロー 工・浅間教授を認定 ロボット技術で社会貢献」, 2018年1月30日, 東京大学新聞
- 「福島廃炉 見えぬ道筋(中) 作業機器開発に遅れ」, 2017年11月20日, p.9, 日本経済新聞
- 「特集2 東電“川村新体制”の苦闘 川村新体制を苦しめる最大のリスク 廃炉費用8兆円越えの危機」, 2017年11月18日, 週間ダイヤモンド
- 「防災および災害対応のためのロボット技術」, 2017年10月11日, ACTEC 先端建設技術セミナー
- 「どうなる、日本の MICE 戦略」, 2017年8月5日, p.76-77 週刊東洋経済
- 「廃炉への道 2017 核燃料デブリ 見えてきた“壁”」NHK スペシャル, 2017年4月15日「廃炉への道 全記録 2017 核燃料デブリ 見えてきた“壁”」BS1 スペシャル, 2017年5月7日
- 「全国高等専門学校連合会 高専ロボコンフォーラム 2016 開催、230名が参加」2017年4月3・10日, p.88, 文教ニュース
- 「福島第1原発・ロボット調査 溶解燃料把握 やはり困難」, 2017年4月9日, 河北新報
- 「廃炉ロボ 作業の切り札に」, 2017年3月16日, p.17, 毎日新聞.
- 「福島は、日本のロボットの「聖地」になれるのか」, 2017年2月7日, NewsPicks.
- 「事故の発生からまもなく6年 炉心直下の堆積物は燃料デブリか分析」, 2017年1月31日, KFB 福島放送ふくしまスーパーJチャンネル
- 「廃炉ミッションに挑むロボットたち」, 子供の科学, 2017.1月号, pp.35-39(2017).
- 「2017年 座談会」, FANUC NEWS, no. 2017-II, pp.4-12, 8月(2017).
- 「ロボットは人間に代われるか?」, 2016年7月5日, TBS CS ニュースバード「ニュースの視点 No.2370」
- 開沼 博: 福島第一原発廃炉図鑑, 太田出版 (インタビュー「廃炉の現場とロボットテクノロジー」, 浅間 一), pp.134-139(2016).
- 「廃炉ロボ技術, 広く応用」, 2016年5月20日, p.13, 日経産業新聞.
- 「福島事故から5年 蠱く原発再編」, 週間ダイヤモンド, No. 2016.3.12, pp.112-123(2016).
- 「震災から五年 復興への歩み」, 2016年3月11日, 福島放送「震災特番」.
- 「科学の扉 “溶解燃料を探る”」, 2016年2月28日, p.33, 朝日新聞(朝刊).
- 「原発ロボ “試練の時”」, 2015年8月10日, 日刊工業新聞.
- 「最先端のロボットは災害現場で何ができるのか」, 2015年6月5日, NHK 総合「NEWS WEB」.
- 「溶解燃料探るロボット続々」, 2015年5月24日, p.31, 読売新聞(朝刊).
- 「社会を支えるロボットのあゆみ」, ロボコンマガジン, 2015.7(no.100), p.20(2015).
- “調査・除染ロボ原発内作業へ 未知の領域一発勝負”, 2015年3月9日, 日刊工業新聞

- "最先端のロボットは災害現場で何ができるのか", 2015年6月5日, NHK「News WEB」
- "シリーズ原発事故 最終報告 廃炉を拒む壁 核燃料デブリ", 2015年12月13日, NHK Eテレ「サイエンス ZERO」
- "未知の領域 “一発勝負” 一調査・除染ロボが原発内作業へ、燃料デブリ・撮影に挑む", 2015年3月9日, 日刊工業新聞.
- "Robots to the Rescue", 2015年1月23日, NHK ワールド ASIA THIS WEEK.
- "ロボティクス 第5部廃炉に挑む②", 2014年12月25日, 日経産業新聞.
- "火山災害復旧お役立ちロボ 迅速化・二次被害防止期待", 2014年12月23日, 朝日新聞.
- "災害ロボ 国交省が人型など6技術を雲仙で検証", 2014年12月19日, 建設通信新聞.
- "ロボットの技術実験 南島原・水無川流域 災害復旧に対応", 2014年12月18日, 長崎新聞.
- "第32回日本ロボット学会学術講演会開催", ロボコンマガジン, 2014.11(no. 96), pp. 72 (2014).
- "日本のロボット技術が更に輝くために—ロボット技術の第一人者 東京大学大学院工学系研究科教授浅間一氏にお聞きしました—", Ttime!増刊号『工学の不思議な世界』, pp. 15-16 (2014).
- "世界を変えるスマロボ 先行く米中 出遅れる日本 廃炉から生まれる日本版スマロボ", 日経ビジネス, no. 1757 (2014年9月15日号), p. 43 (2014).
- "燃料デブリと格納容器内部に迫る", 2014年9月13日, TBS 報道特集.
- "福島第1廃炉研究設備 専門家に聞く 水漏れをとめるロボ開発", 2014年8月20日, 日経産業新聞.
- "浜通りのロボット開発拠点 28年度施設着工へ 復興庁核に検討会", 2014年8月8日, 福島民報社.
- "28年度 施設着工へ 浜通りのロボット開発拠点", 2014年8月7日, 福島民報.
- "Pioneer 未知への挑戦 山根一真が迫る! 「開拓魂」シリーズ 04 あらゆるロボット技術の結集で廃炉への望ましい道を進める", エネルギーフォーラム, vol. 717, pp. 6-9 (2014).
- "シリーズ原発事故 廃炉ロボット難関調査に挑む!", 2014年7月13日, NHK Eテレ「サイエンス ZERO」.
- "諏訪地域にロボット産業を 東大の浅間教授招き講演会 諏訪産業集積研究センターSIARC", 2014年7月6日, 岡谷市ニュース.
- "日本のロボット技術が更に輝くために—ロボット技術の第一人者 東京大学大学院工学系研究科教授浅間一氏にお聞きしました—", NETIS プラス, vol. 6, pp. 2-7 (2014).
- "編集委員が迫る ロボット技術 浅間一氏 現場感覚 実用化を推進", 2014年5月10日, 読売新聞.
- "災害対応ロボット 実用化へのアクセラ", 2014年4月16日, 日刊工業新聞.
- "技能教育サービスプロジェクト「共創による技能教育」", 2014年4月15日, NetRush サイエンスジャーナル.
- "介護技術の見える化と技能教育 サービス科学からのアプローチ", 2014年4月3日, 日刊工業新聞.
- "2040年までの未来がわかる! ネットと科学が叶える未来年表 日常に溶け込む日は近い!? ハイテクロボットの未来", Biglobe サイ・イサラ vol. 212, pp. 10 (2014).

- "3.11から3年～災害対応ロボット～", 2014年3月13日, SMC Japan サイエンス・アラート(web).
- "無人化施工の操作性向上", 2014年3月10日, 日刊建設工業新聞.
- "魚眼レンズで俯瞰映像", 2014年3月10日, 日刊工業新聞.
- "上から見渡し遠隔操作", 2014年3月10日, 日経産業新聞.
- "無人化施工の俯瞰映像システム", 2014年3月10日, 建通新聞社.
- "廃炉作業・ロボット活躍", 2014年3月9日, 読売新聞.
- "災害対応ロボット技術センター構想についてインタビュー", 2014年1月3日新春特集号, 建通新聞社.
- 朝日新聞?
- "汚染水 ～福島第一原発 危機の真相～", 2013年12月1日, NHK総合(NHKスペシャル).
- "日本東京大学教授浅間一应聘南开大学讲座教授", 2013年11月14日, 南开大学ホームページ.
- "日本東京大学教授浅間一应聘我校讲座教授", 2013年11月14日, 南开大学ホームページ.
- "廃炉・除染に英知結集", 2013年8月24日, 日経新聞.
- "福島第一原発廃炉工程表改訂へ", 2013年6月23日, 読売新聞.
- "災害対応ロボットは今", 2013年6月20日, NHK総合「NEWS WEB」.
- "原発廃炉ロボ、数十種必要", 2013年5月23日, 日経産業新聞.
- "密着！福島第一原発 知られざる廃炉への道", 2013年3月3日, NHK「サイエンスゼロ」
- "災害対応ロボ活用 培った技術の維持 課題に", 2013年3月1日, 日刊工業新聞
- "フリースケールジャパン 2012年度のモータースポーツ活動について説明", 2012年11月26日, Impress Watch
- "「カレラカップ」レースカーで研究開発を推進、フリースケールが新たな取り組み", 2012年11月26日, EE Times Japan
- "フリースケールジャパン 2012年度のモータースポーツ活動について説明レースの極限状態で開発した技術を市販車に", 2012年11月26日, Car Watch
- "半導体 フリースケール レースを通じ運転安全システムを研究", 2012年12月号, Electronic Journal
- "米フリースケール 車載システム研究 発汗で居眠り運転予測", 2012年11月21日, 日経産業新聞
- "共同研究を加速 フリースケールレースで実証開始 ドライバーアシストシステム", 2012年11月21日, 化学工業日報
- "新型センサ式モーションキャプチャ DIMOTOR®とストレス 計測器により公式レース中のドライバを計測、定量化", 2012年11月20日, 東京大学工学部ホームページ
- "自動、遠隔操作も議論 災害に備え継続性重視", 2012年10月29日, 建設通信新聞
- "特集 想像を現実に. 未来を導くロボット技術", 2012年11月, ソウル経済テレビ
- "高線量の作業 遠隔ロボに期待", 2012年9月11日, 読売新聞
- "時事解析ー動き出す次世代ロボット ②実用化急ぐ「災害対応」", 2012年7月3日, 日本経済新聞
- "乗り物共同利用 柏で14年実用化", 2012年6月28日, 日本経済新聞

- "インタビュー 国の戦略的発注が即戦力を鍛える",日経コンストラクション, pp. 55, 2012年6月25日
- "原発の作業 まかせたぞ ふしぎ科学館", 2012年6月2日, 読売新聞(夕刊)
- "原発ゼロより先へ", 2012年4月27日, pp. 124-125, 週刊朝日
- "「原発廃炉」40年後に待つ地獄絵図", 2012年3月15日", 週刊文春
- "復興から再生へ, 震災1年(4)垣根越え英知結集 「役立つ研究」前面に", 2012年3月9日, 日本経済新聞
- "廃炉へ手探り続く", 2012年3月6日, 読売新聞
- "福島第一原発, 現状と課題, 続く水との闘い", 2012年3月2日, 毎日新聞
- "原発事故にロボット技術結集", 2012年3月1日, おはよう日本(NHK)
- "ロボットは原発事故を収束できるか", 2012年2月24日, 関西熱視線(NHK大阪)
- "Overview 人とロボットがともに暮らす社会へ, 期待される次世代ロボット", 2011年12月, 化学と工業
- "原子力ロボット技術を聞く 困難通して新たな技術を, 産官学連携体制構築に期待", 2011年11月11日, 電気新聞
- "原発対応ロボット紹介ー北九州市日中韓研究者が交流", 2011年11月8日, 西日本新聞
- "3.11 から半年, 終わらぬ国による民難, 100年経っても完全廃炉は実現せず", 2011年9月25日, サンデー毎日
- "放射線もなんのその, 国産災害ロボ発", 2011年8月4日, 東京新聞
- "原発事故対応でロボットに期待.改造で出番待つ日本の研究チーム, 2011年5月, 日経ものづくり
- "原発災害の切り札ーロボットをどう活かし, どう育てるか?ー", 2011年5月5日, LIVE PRIME NEWS (BS フジ)
- "レスキュー活動を支援する", 2010年9月16日, NetRush サイエンスジャーナル.
- "人を助けるレスキューロボットについて", 2010年7月13日, NetRush サイエンスジャーナル.
- "移動知における共通原理と陰的制御", 2010年6月29日, NetRush サイエンスジャーナル.
- DVD: "Mensch 20.0: Die Evolution in unserer Hand", NZZ Format, Switzerland (2010).
- "テクノロジーとデザインの融合について", 2010年1月16日, NetRush サイエンスジャーナル.
- "イグノーベル賞について", 2008年10月23日, NetRush サイエンスジャーナル.
- "生きることを科学する", 2008年5月15日, NetRush サイエンスジャーナル.
- "社会適応の脳機能~空気を読む脳の仕組み~", 2008年5月1日, NetRush サイエンスジャーナル.
- "サービスロボットのビジネス展開", 2008年4月18日, NetRush サイエンスジャーナル.
- "移動知と社会適応", 2007年5月14日, NetRush サイエンスジャーナル.
- "新防災力: 救える命ここに", 2007年4月17日, 朝日新聞大阪本社版.
- "ロボットの常識", 2007年3月, ポプラ社.
- "柏の葉にこれからの街づくりのヒントあり!", DIME, 小学館, p. 95, no. 02-03, 2007.
- "新たな「知」の解明: ~移動知の解明に挑む生工連携研究~, 東京大学工学部広報誌 T-time, vol. 16, (2006.12).
- "移動知シンポジウム", 2006年12月1日, NetRush サイエンスジャーナル.

- “シンポジウム「理研における人間共生ロボティクス」レポート” ,2006年11月1日, Robot Watch, News.
- “サービス工学における人のモデルとは”, 2006年7月4日, NetRushサイエンスジャーナル, No. 4.
- “次世代総合防災を考える Rescue Robot(2)”, 2006年9月24日, NetRush未来検索SKJアーカイブス, No. 83.
- “サービス工学における人のモデルとは”, 2006年7月4日, NetRushサイエンスジャーナル, No. 4.
- “自律分散型ロボットシステムについて”, 2006年8月7日, NetRushサイエンスジャーナル, No. 3.
- “レスキューロボット開発の現在” ,ROBOCON Magazine, (2006.8).
- “フューチャー, 東大浅間 一教授に夜セミナーを実施” ,2006年8月1日, Robot Watch, News.
- “サービス工学について”, 2006年7月4日, NetRushサイエンスジャーナル, No. 2.
- “IRS, ロボット装備レスキュー部隊「IRS-U」の想定訓練を公開” ,2006年4月24日, PC Watch, News.
- “Rescue Robot (1)”, 2006年4月16日, NetRush未来検索SKJアーカイブス, No. 78.
- 西川禎一: “サービス工学”, 2006年4月6日, 電気新聞.
- “ベッド離れを支援”, 2006年3月29日, 日刊工業新聞(科学技術面).
- “RTによる新産業創造について”, 2006年3月23日, NetRushサイエンスジャーナル, No. 1.
- “ロボット技術快適空間を作る” ,2006年3月24日, 日経産業新聞(デジタル総合面).
- “美術館, ロボット技術でご案内” ,2006年3月19日, 朝日新聞(経済面).
- “美術館, ロボット技術でご案内” ,2006年3月14日, ROBOMEDIA, Topics.
- “初のVB企業誕生” ,2006年3月14日, 日刊工業新聞(西日本面).
- “次世代ロボット新たな町おこし” ,2006年3月13日, 産経新聞(夕刊総合面).
- “サービス工学における適応と移動知”, 2005年11月17日, NetRushエグゼクティブ名鑑
- “最新CG技術で原子力施設を点検”, NHKおはよう日本(2003.12.12)
- “原子力施設をCGで保守・点検”, NHKおはよう日本(2003.12.11)

プロジェクト・外部資金

- 内閣府・科学技術振興機構：革新的研究開発推進プログラム (ImPACT), タフ・ロボティクス・チャレンジ, 「災害対応ロボットの操作性と頑健性の向上に関する研究」, 研究代表者 (2015-2018)
- 文部科学省：科学研究費補助金新学術領域研究「脳内身体表現の変容機構の理解と制御」, 「脳内身体表現のスローダイナミクスモデル」 研究代表者 (2014-2018)
- 科学技術振興機構社会技術研究開発センター問題解決型サービス科学研究開発プログラム, 「経験価値の見える化を用いた共創的技能 e ラーニングサービスの研究と実証」, 研究代表者 (2013-2016)
- 内閣府・新エネルギー・産業技術総合開発機構：戦略的イノベーション創造プログラム (SIP), 革新的設計生産技術, 「革新的デライトデザインプラットフォーム技術の研究開発」, 研究分担者 (2014-2018)
- 文部科学省：国家課題対応型研究開発推進事業「廃止措置等基盤研究・人材育成プログラム」, 「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」, 研究分担者 (2014-2018)
- 日本学術振興会：学術システム研究センター, 「知能機械学・機械システム分野にかかる学術研究動向に関する調査研究」, 研究担当者 (2013-2015)
- 日本学術振興会：科学研究費補助金基盤研究 (B), 「感覚器へのフィードバックを用いた起立不全の予防システムの構築」, 研究代表者 (2012-2014)
- 科学技術振興機構：研究成果展開事業研究成果最適展開プログラム (A-STEP), 「レースドライバの運動・生理情報のウェアラブルセンサとストレスの実時間推定システムの開発」, 研究代表者 (2012-2013)
- 日本学術振興会：科学研究費補助金挑戦的萌芽研究, 「プロジェクタ・カメラシステムを用いた個人視覚特性適応色覚バリアフリーシステム」, 研究分担者 (2012-2013)
- 科学技術振興機構：戦略的国際科学技術協力推進事業ロボティクス, 「医療・リハビリにおけるモデルベースト支援ロボティクス技術の開発」, 研究代表者 (2009-2012)
- 新エネルギー・産業技術総合開発機構：次世代ロボット知能化技術開発プロジェクト, 「ロボバストに作業を実行するための作業知能モジュール群の開発」 受託研究, 研究分担者 (2007-2011)
- 文部科学省：科学研究費補助金特定領域研究, 「身体・脳・環境の相互作用による適応的運動機能の発現に関する総括研究」, 研究代表者 (2005-2010)
- 科学技術振興機構：社会技術研究開発事業問題解決型サービス科学研究開発プログラム, 「国別適応型サービス設計のためのサービス価値導出プロセスの観測と同定のための企画調査」, 研究代表者 (2010)
- 文部科学省：科学研究費補助金特定領域研究, 「フェロモン行動を行う昆虫の社会性発現機構の構成論的理解」, 研究分担者 (2005-2009)
- 産業技術総合研究所：中小企業支援型研究開発制度, 「構造物診断用 RFID システムに関する研究」 受託研究, 代表研究者 (2007-2009)
- 環境庁：廃棄物処理等科学研究費補助金, 「画像処理に基づいたアスベスト定性分析支援手法に関する研究」, 研究分担者 (2007-2009)
- 千葉県：持続可能な国際都市づくりのための新たな担い手育成支援事業補助金, 「高齢者の筋力発揮に注目した起立動作の調査及び起立支援システムの開発」, 研究分担者 (2008)
- 文部科学省：大都市大震災軽減化特別プロジェクト, 「レスキュー用データキャリアによる被災者探索システムの構築」, 研究代表者 (2002-2006)

- 中小企業基盤整備機構：戦略的基盤技術力強化事業，「アシスト用直動アクチュエータユニットに関する研究開発」，研究分担者 (2003-2005)
- 科学技術庁：原子力基盤技術総合的研究ソフト系科学技術，「人間共存型プラントのための知能化技術の開発」，研究分担者 (1999-2003)
- 理化学研究所：基盤技術開発推進，「極限環境メカトロニクスシステムの開発」，研究代表者 (1998-2002)
- 科学技術庁：原子力基盤技術総合的研究（クロスオーバー研究），「自律型プラントのための分散協調知能化システムの開発（小型ロボット群による協調的保全技術の開発）」，研究分担者 (1994-1998)
- 林業機械化協会：受託研究，「自律分散ロボット技術の育林作業への応用に関する調査研究」，研究代表者 (1995-1998)
- 文部省：科学研究費補助金重点領域研究「創発的機能形成のシステム理論」，「群知能・進化ロボットーロボット群と環境との相互作用による知的行動の学習」，研究代表者 (1995-1997)
- 科学技術庁：振興調整費ソフト系科学技術「人間と調和したハードウェアシステム的设计などの為の人間特性に関する研究」，「ヒューマンファクターを考慮に入れたヒューマンインタフェースの设计及び評価方法の研究」，「人工システムと熟練操作員の協調的判断・操作機構の研究」，研究代表者 (1993-1995)
- 科学技術庁：原子力基盤技術総合的研究（クロスオーバー研究），「原子力用人工知能を具備した原子力施設のシステム評価研究」，研究分担者 (1989-1993)
- 科学技術庁：原子力基盤技術開発研究，「原子力プラント内保全作業用ロボットシステムの開発研究」，研究分担者 (1988-1993)
- 科学技術庁：振興調整費「ファジィシステムとその人間・自然系への適用に関する研究」，研究代表者 (1989-1991)

民間共同研究・受託研究

- 株式会社 IHI：共同研究 (2015-)
- 株式会社フジタ：共同研究 (2011-)
- 株式会社小松製作所：共同研究 (2014-)
- 豊田合成株式会社：共同研究 (2013)
- 株式会社トヨタ IT 開発センター：共同研究 (2010-2012)
- 三菱電機株式会社：受託研究 (2008-2012)，共同研究 (2008)

海外客員教授

- 中国南開大学, 客座教授 (2013-2016), 講座教授 (2013-2016)
- 中国山東大学, 客座教授 (2006)

授業

- 東京大学大学院工学系研究科: 協調機械システム論 (2004-)
- 東京大学大学院新領域創成科学研究科: 人工物工学特論 (2007, 2009), 人工物工学原論 (2006)
- 東京大学大学院工学系研究科: 精密機械特別講義 I (2008)
- 東京大学工学部: 設計情報システム I (2015-)
- 東京大学工学部: 人工物工学 (2009-)
- 東京大学工学部: 精密動機付けプロジェクト (2011-)
- 東京大学工学部: 精密応用プロジェクト (2008-2010)
- 東京大学工学部: 動機付けプロジェクト (2005-2007)
- 東京大学工学部: 実現型プロジェクト (2004-2007)
- 東京大学工学部: 調査型プロジェクト (2003)
- 東京大学工学部: 精密工学特別講義 (2008-)
- 東京大学工学部: 数理計画と最適化 (講義, 演習) (2007-2012, 2014-), 数理演習 II (2014-)
- 東京大学工学部: 統計・データ解析 A (2003)
- 東京大学教養学部: 展開科目「エンジニアリング・リーダーのための工学思考とその表現」(2015)
- 東京大学教養学部: 総合科目「発表力をつける」(2010-2014)
- 東京大学教養学部: 総合科目「社会のためのロボティクス」(2013-)
- 東京大学教養学部: 総合科目「情報社会のモノづくり」(2009)
- 東京大学教養学部: 総合科目「持続性社会のためのシステム設計」(2007-2008)
- 東京大学教養学部: 総合科目「サービスの設計」(2005-2008)
- 東京大学教養学部: 全学ゼミ「サービス創造ワークショップ」(2007)
- 東京大学教養学部: 総合科目「持続性社会と精密工学」(2006)
- 香川大学大学院工学研究科 (非常勤講師): 生体機能論 (2010)
- 鹿児島大学大学院理工学研究科 (非常勤講師): 特別講義 (2008)
- 大阪教育大学教養学科 (非常勤講師): 画像処理 (集中講義) (2003-2008)
- 名古屋大学大学院工学研究科 (非常勤講師): 特別講義 (2000-2002)
- 埼玉大学大学院理工学研究科 (客員助教授): 協調機械工学特論 (1999-2001)
- 東京工科大学 (非常勤講師): 特別講義 (2001)
- 筑波大学 (客員助教授): 特別講義 (1996)
- 東京大学大学院工学系研究科 (非常勤講師): 精密機械特別講義 (1996)
- 東京都立大学 (非常勤講師): 特別講義 (1993, 1995)
- 東京農工大学工学部 (非常勤講師): デジタル回路 (1988-1991)

博士指導

- 楊 濤嘉 (東京大学) (2017.4-2020.3)
- Renato Miyagusuku (東京大学) (2015.10-2018.9)
- 池 勇勳 (東京大学) (2013.10-2016.3)
- 濱崎峻資 (東京大学) (2013.10-)
- 石川雄己 (東京大学) (2013.4-)
- 安 琪 (東京大学) (2011.10-2014.9)
- 李 光輝 (東京大学) (2010.4-2014.9)
- 吳 旻 (東京大学) (2009.10-2013.9)
- 矢野史朗 (東京大学) (2009.4-2012.3)
- 増山岳人 (東京大学) (2008.10-2013.3)
- 中村真理 (東京大学) (2007.4-2009.3)
- 河 寅勇 (東京大学) (2007.4-2012.3)
- 村上弘記 (東京大学) (2006.10-2014.9)
- 森下壮一郎 (埼玉大学／東京大学) (2005.4-2009.9)
- 中島佳奈子 (埼玉大学／東京大学) (2006.4-2009.3)
- 境田右軌 (埼玉大学／理化学研究所) (2004.4-2007.3)
- 齊藤佳奈子 (埼玉大学／理化学研究所) (2004.4-2007.3)
- 國光 智 (埼玉大学／理化学研究所) (2002.4-2005.3)
- 中後大輔 (埼玉大学／理化学研究所) (2002.4-2005.3)
- 新井義和 (埼玉大学／理化学研究所) (1995.4-1998.3)
- 鈴木 剛 (埼玉大学／理化学研究所) (1994.4-1998.3)
- 琴坂信哉 (埼玉大学／理化学研究所) (1992.4-1996.3)
- 尾崎弘一 (埼玉大学／理化学研究所) (1992.4-1996.3)