

国内講演会リスト

Associate Prof. Yoshiyuki Tanaka
Graduate School of Engineering
Nagasaki University

1-14 Bunkyou-machi, Nagasaki 851-8521 Nagasaki, JAPAN
TEL: +81-95-819-2509
E-mail: ytnk@nagasaki-u.ac.jp
URL: <http://hms.mech.nagasaki-u.ac.jp>

- C72. 生体感覚・運動特性を組み込んだ自動車操縦システム, 山地 弘譜, 田中 良幸, 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.841-842 (2013.11).
- C71. 随意運動制御メカニズムに基づく感覚運動機能の評価訓練支援システム, 松永 悠聖, 田中 良幸, 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.188-189 (2013.11).
- C70. 生体感覚・運動特性に基づく自動車操縦負担の解析評価, 田中 良幸, 成末 充宏, 松原 弘明, 辻 敏夫, 大坪 智範, 沖山 浩, 田中 松広, 西川 一男, 農沢 隆秀, 宮脇 俊一郎, ロボティクス・メカトロニクス講演会'13 講演論文集, 2A1-Q02 (2013.5).
- C69. 車両挙動に対する操縦負担感の生体力学的解析システム, 成末 充宏, 田中 良幸, 大坪 智範, 沖山 浩, 田中 松広, 西川 一男, 農沢 隆秀, 辻 敏夫, 第 45 回日本人間工学会中国・四国支部大会講演論文集, pp.164-165 (2012.12).
- C68. 緊急回避支援機能を組み入れた上肢運動インピーダンス特性に基づくステアリング制御系, 田中 良幸, 中原 裕貴, 栗田 雄一, 辻 敏夫, 山田 直樹, 西川 一男, 農沢 隆秀, ロボティクス・メカトロニクス講演会'12 講演論文集, 1P1-D06 (2012.5).
- C67. 上肢運動インピーダンス特性を考慮したステアリングアシストシステムの構築, 中原 裕貴, 田中 良幸, 栗田 雄一, 辻 敏夫, 山田 直樹, 西川 一男, 農沢 隆秀, 日本機械学会中国四国支部第 50 期総会・講演会講演論文集, 818 (2012.3).
- C66. 両腕による円軌道追従タスクにおける協調運動特性の解析, 井上 晴仁, 田中 良幸, 辻 敏夫, 日本人間工学会中国・四国支部九州・沖縄支部合同開催支部大会講演論文集, pp. 142-143, (2011.10).
- C65. 遺伝的アルゴリズムを用いた頸部損傷軽減シート設計支援システムの開発, 成末 充宏, 田中 良幸, 辻 敏夫, 山下 雅也, 日本人間工学会中国・四国支部九州・沖縄支部合同開催支部大会講演論文集, pp. 72-73 (2011.10).
- C64. 下肢の反力知覚特性に基づく自動車ペダル特性の解析・設計, 田中 良幸, 大中 潤, 松原 弘明, 辻 敏夫, 大坪 智範, 西川 一男, 農沢 隆秀, ロボティクス・メカトロニクス講演会'11 講演論文集, 2A1-Q06 (2011.5).
- C63. 仮想テニスにおける作業スキルの個人差を考慮した上肢運動訓練支援手法, 井上 晴仁, 石井 政隆, 田中 良幸, 辻 敏夫, 日本人間工学会第 43 回中国・四国支部大会予稿集, pp. 100-101 (2010.10).
- C62. ペダル操作時の踏み込み角度と反力知覚特性の相互関係, 松原 弘明, 田中 良幸, 辻 敏夫, 大坪 智範, 西川 一男, 農沢 隆秀, 日本人間工学会第 43 回中国・四国支部大会予稿集, pp. 80-81 (2010.10).
- C61. ステアリング操作時の覚醒レベルに伴う人間の手先インピーダンスの変化, 中原 裕貴, 田中 良幸, 辻 敏夫, 山田 直樹, 西川 一男, 農沢 隆秀, 日本人間工学会第 43 回中国・四国支部大会予稿集, pp.24-25 (2010.10).
- C60. 生体運動インピーダンスを組込んだ人間 - 自動車系のアクティブ操舵制御, 田中 良幸, 加芝 祐介, 山田 直樹, 末富 隆雅, 西川 一男, 農沢 隆秀, 辻 敏夫, ロボティクス・メカトロニクス講演会'10 講演論文集, 1P1-A25 (2010.5).
- C59. 高速カメラを用いた印加力推定精度の向上に関する検討, 岡田 敏英, 福島 俊介, 田中 良幸, 辻 敏夫, 塩川 満久, 第 42 回日本人間工学会中国・四国支部大会講演論文集, pp. 80-81 (2009.11).
- C58. 仮想カーリング作業における人間の手先軌道生成モデル, 実政 亨, 石井 政隆, 田中 良幸, 辻 敏夫, 第 42 回日本人間工学会中国・四国支部大会講演論文集, pp.56-57 (2009.11).
- C57. 靴底特性を考慮した下肢ペダル操作モデルによる反力知覚メカニズムの解析, 大中 潤, 楽松 武, 田中 良幸, 辻 敏夫 (広島大学), 西川 一男, 農沢 隆秀, 第 42 回日本人間工学会中国・四国支部大会講演論文集, pp. 36-37 (2009.11).

- C56. 機械インピーダンスモデルに基づく頸部損傷軽減シート評価システムの開発, 福島 俊介, 野本 雄平, 田中 良幸, 辻 敏夫, 竹島 透, 山下 雅也, 自動車技術会学術講演会前刷集, No.83-09 (2009年春季大会) (2009.5).
- C55. 上肢運動インピーダンス特性を考慮したステアリング制御系の操作性評価, 加芝 祐介, 脇田 裕之, 田中 良幸, 山田 直樹, 末富 隆雅, 辻 敏夫, 自動車技術会学術講演会前刷集, No.38-09 (2009年春季大会) (2009.5).
- C54. 高速カメラを用いたボールキック力の推定計測, 田中 良幸, 塩川 満久, 沖原 謙, 辻 敏夫, 第13回知能メカトロニクスワークショップ講演論文集, pp.87-90 (2008.9).
- C53. 訓練者の上肢運動機能を考慮した仮想テニス訓練支援プログラムの開発, 石井 政隆, 田中 良幸, 辻 敏夫, 今村 信昭, 第13回知能メカトロニクスワークショップ講演論文集, pp.25-28 (2008.9).
- C52. 人間の頸部関節トルク特性に基づく運転負荷の解析評価, 柴松 武, 田中 良幸, 梅津 大輔, 宮崎 透, 西川 一男, 辻 敏夫, 第29回バイオメカニズム学術講演会予稿集, pp. 51-54 (2008.7).
- C51. 生体運動インピーダンスに基づくステアリング制御系の操作性評価, 脇田 裕之, 田中 良幸, 山田 直樹, 末富 隆雅, 辻 敏夫, 第29回バイオメカニズム学術講演会予稿集, pp. 47-50 (2008.7).
- C50. 運転状況による手先インピーダンス特性変化の解析, 加芝 祐介, 田中 良幸, 山田 直樹, 末富 隆雅, 辻 敏夫, 第29回バイオメカニズム学術講演会予稿集, pp. 43-46 (2008.7).
- C49. 人体腕操舵特性を用いたステアリング制御の研究, 山田 直樹, 末富 隆雅, 加芝 祐介, 脇田 裕之, 田中 良幸, 辻 敏夫, 自動車技術会学術講演会前刷集, No.6-08 (2008年春季大会) (2008.5).
- C48. ペダル操作における下肢感覚・運動特性の解析評価, 兼行 秀和, 田中 良幸, 梅津 大輔, 宮崎 透, 西川 一男, 農沢 隆秀, 辻 敏夫, 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論文集, pp. 1075-1076, (2007.12).
- C47. 上肢筋骨格モデルによる高速運動時の手先加速度特性の解析, 太田 浩司, 田中 良幸, 河手 功, 西川 一男, 農沢 隆秀, 辻 敏夫, 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論文集, pp. 1065-1066, (2007.12).
- C46. 仮想スポーツ訓練におけるヒト上肢運動特性の解析評価, 石井 政隆, 田中 良幸, 辻 敏夫, 今村 信昭, 第40回日本人間工学会中国・四国支部大会講演論文集, pp.60-61 (2007.12).
- C45. 示指の力軌道追従タスクにおける運動成績と脳活動の関係, 藤村 直樹, 田中 良幸, 辻 敏夫, 丸石 正治, 村中 博幸, 笠井 達哉, 第28回バイオメカニズム学術講演会予稿集, pp.141-144 (2007.11).
- C44. 上肢運動特性が人間の手先力知覚特性に及ぼす影響, 田中 良幸, 辻 敏夫, 第28回バイオメカニズム学術講演会予稿集, pp.139-140 (2007.11).
- C43. 高速カメラを用いたビジュアルインピーダンス計測, 田中 良幸, 林 弘一, 野本 雄平, 辻 敏夫, 竹島 透, 沖本 良太, 楠原 哲郎, 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論文集, 1M4-1, pp. 414-415 (2006.12).
- C42. 生体運動インピーダンスに基づくステアリング操舵特性の解析, 神田 龍馬, 田中 良幸, 山田 直樹, 福庭 一志, 武田 雄策, 正守 一郎, 辻 敏夫, 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論文集, 1E3-5, pp. 205-206 (2006.12).
- C41. 機械インピーダンスに基づくネックインジャリー解析モデルの構築, 林 弘一, 田中 良幸, 辻 敏夫, 竹島 透, 沖本 良太, 楠原 哲郎, 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論文集, 1E3-4, pp. 203-204 (2006.12).
- C40. シフト操作時における手先インピーダンス特性の解析, 脇田 裕之, 神田 龍馬, 田中 良幸, 河手 功, 西川 一男, 農沢 隆秀, 辻 敏夫, 第39回日本人間工学会中国・四国支部大会講演論文集, pp. 48-49 (2006.11).
- C39. 視覚特性を考慮した自動車インテリアパッケージの解析・評価, 堀上 正義, 田中 良幸, 宮崎 透, 河手 功, 西川 一男, 農沢 隆秀, 辻 敏夫, 第39回日本人間工学会中国・四国支部大会講演論文集, pp. 46-47 (2006.11).
- C38. 高速運動における人間の手先加速度特性, 太田 浩司, 田中 良幸, 西川 一男, 河手 功, 農沢 隆秀, 辻 敏夫, 第21回生体・生理工学シンポジウム論文集, pp. 257-258 (2006.11).
- C37. 上肢姿勢維持中の人間の手先力知覚特性, 松下 和寛, 田中 良幸, 辻 敏夫, 第21回生体・生理工学シンポジウム論文集, pp. 255-256 (2006.11).
- C36. 接触拘束を考慮した人間のステアリング操作力特性の解析, 堀上 正義, 田中 良幸, 西川 一男, 河手 功, 農沢 隆秀, 辻 敏夫, 第24回日本ロボット学会学術講演会講演概要集, 2K25 (2006.9).

- C35. 高速カメラを用いた柔軟変形物のインピーダンス推定, 林 弘一, 田中 良幸, 辻 敏夫, 竹島 透, 沖本 良太, 楠原 哲郎, ロボティクス・メカトロニクス講演会'06 講演論文集, 2P1-C-07, pp. 1-2 (2006.5).
- C34. 可操作性理論に基づくサッカーキック動作の解析, 山下 裕之, 田中 良幸, 塩川 満久, 辻 敏夫, 日本フットボール学会 3rd Congress, p.48 (2006.1).
- C33. サッカーキック動作の可操作性解析, 山下 裕之, 田中 良幸, 塩川 満久, 辻 敏夫, 第 38 回日本人間工学会中国・四国支部大会 講演論文集, pp. 60-61 (2005.12).
- C32. fMRI による人間の追従制御メカニズムの解明, 藤村 直樹, 田中 良幸, 丸石 正治, 村中 博幸, 笠井 達哉, 辻 敏夫, 第 38 回日本人間工学会中国・四国支部大会 講演論文集, pp. 28-29 (2005.12).
- C31. ニューラルネットワークを用いたロボットマニピュレータの2次コスト保証制御, 梅田 剛義, 向谷 博明, 田中 良幸, 辻 敏夫, 第 14 回計測自動制御学会中国支部学術講演会論文集, pp. 88-89 (2005.11).
- C30. 仮想カーリング訓練における運動スキルの解析, 松下 和寛, 田中 良幸, 辻 敏夫, 宮口 英樹, 第 23 回日本ロボット学会学術講演会予稿集, 1J32 (2005.9).
- C29. ステアリング動作における手先力操作特性の解析, 吉岡 潤, 田中 良幸, 山田 直樹, 正守 一郎, 辻 敏夫, ロボティクス・メカトロニクス講演会'05 講演論文集, 1P1-N-098 (2005.5).
- C28. ステアリング動作における人間の手先インピーダンス特性の解析, 神田 龍馬, 田中 良幸, 山田 直樹, 福庭 一志, 正守 一郎, 辻 敏夫, ロボティクス・メカトロニクス講演会'05 講演論文集, 1P1-N-077 (2005.5).
- C27. 可変インピーダンス制御に基づく仮想シフトレバー装置の開発, 田中 良幸, 山田 直樹, 西川 一男, 河手 功, 正守 一郎, 辻 敏夫, ロボティクス・メカトロニクス講演会'05 講演論文集, 1P1-N-062 (2005.5).
- C26. 機械インピーダンスを考慮したネックインジャリーの解析, 武田 雄策, 田中 良幸, 辻 敏夫, 竹島 透, 沖本 良太, 楠原 哲郎, 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講演会論文集, 2G1-2, pp.623-624 (2004.12).
- C25. 感覚-運動統合理論に基づいたインピーダンストレーニング, 田中 良幸, 阿部 達也, 辻 敏夫, 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 講演会論文集, 2A1-2, pp.408-409 (2004.12).
- C24. 感覚運動統合による人間のインピーダンス知覚, 阿部 達也, 田中 良幸, 辻 敏夫, 宮口 英樹, 第 37 回日本人間工学会中国・四国支部大会講演予稿集, pp. 46-47 (2004.11).
- C23. 多関節運動における人間の手先インピーダンスの計測とシミュレーション, 武田 雄策, 田中 良幸, 辻 敏夫, 第 37 回日本人間工学会中国・四国支部大会講演予稿集, pp. 44-45 (2004.11).
- C22. fMRI 環境下における生体信号計測システム, 田中 良幸, 辻 敏夫, 丸石 正治, 村中 博幸, 第 37 回日本人間工学会中国・四国支部大会講演予稿集, pp. 18-19 (2004.11).
- C21. 視覚フィードバックによる運動学習の効果: Functional MRI による検討, 丸石 正治, 戸田 克広, 村中 博幸, 田中 良幸, 日本リハビリテーション医学会誌 (第 13 回日本リハビリテーション医学会 中国・四国地方会), Vol. 41, No. 8, p. 564 (2004.6).
- C20. 機械インピーダンスを用いたネックインジャリー解析ツールの開発, 武田 雄策, 田中 良幸, 辻 敏夫, 竹島 透, 楠原 哲郎, 川島 義仁, ロボティクス・メカトロニクス講演会'04 講演論文集, 1A1-H-14 (2004.5).
- C19. 筋電義手操作時の脳活動: fMRI による検討 (第 2 報), 丸石 正治, 村中 博幸, 辻 敏夫, 田中 良幸, 日本リハビリテーション医学会誌 (第 12 回日本リハビリテーション医学会 中国・四国地方会), Vol. 41, No. 3, p. 182 (2003.12).
- C18. DSP 装置を用いた仮想スポーツシステムの開発, 山下 裕之, 坪田 広明, 田中 良幸, 辻 敏夫, 第 12 回計測自動制御学会中国支部学術講演会論文集, pp.210-211 (2003.11).
- C17. fMRI 環境下における生体運動計測システムの開発, 今岡 宣普, 田中 良幸, 辻 敏夫, 福田 修, 第 12 回計測自動制御学会中国支部学術講演会論文集, pp.48-49 (2003.11).
- C16. 上肢関節トルク特性を考慮した手先力操作法の解析, 田中 良幸, 高野 大作, 辻 敏夫, 山田 直樹, 正守 一郎, 第 24 回バイオメカニクス学術講演会 SOBIM2003 講演予稿集, pp.41-44 (2003.10).
- C15. 人間の上肢インピーダンス解析ツールの開発, 武田 雄策, 田中 良幸, 辻 敏夫, 第 24 回バイオメカニクス学術講演会 SOBIM2003 講演予稿集, pp.37-40 (2003.10).
- C14. 筋電義手操作時の脳活動: fMRI による検討, 丸石 正治, 村中 博幸, 辻 敏夫, 田中 良幸, 日本リハビリテーション医学会誌 (第 11 回日本リハビリテーション医学会 中国・四国地方会), Vol. 40, No. 9, p. 623 (2003.5).

- C13. 拘束運動における人間の手先軌道生成, 辻 敏夫, 高野 大作, 田中 良幸, 金子 真, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会 2002 講演論文集, 1P1-J02 (2002.5).
- C12. 仮想カーリングシステムを用いた人間の手先運動特性の解析, 田中 良幸, 坪田 広明, 武田 雄策, 辻 敏夫, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会 2003 講演論文集, 1A1-3F-E1 (2003.5).
- C11. インピーダンス・シミュレータ: 人間の手先インピーダンス特性の解析, 武田 雄策, 田中 良幸, 辻 敏夫, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会 2003 講演論文集, 1A1-3F-D8 (2003.5).
- C10. 拘束曲線運動時の人間の手先軌道の解析, 佐々木 雅善, 武田 雄作, 田中 良幸, 辻 敏夫, 第 11 回計測自動制御学会中国支部学術講演会, pp. 66-67 (2002.11).
- C9. 仮想カーリングシステムを用いた人間の運動特性の解析, 坪田 広明, 武田 雄策, 田中 良幸, 辻 敏夫, 第 11 回計測自動制御学会中国支部学術講演会, pp. 64-65 (2002.11).
- C8. 人間の上肢運動における手先操作特性の力学的解析, 升本 大介, 田中 良幸, 沖田 豪, 辻 敏夫, 第 11 回計測自動制御学会中国支部学術講演会, pp. 58-59 (2002.11).
- C7. 拘束運動時の人間の手先軌道, 田中 良幸, 高野 大作, 辻 敏夫, 金子 真, 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, pp. 71-72 (2001.12).
- C6. 生体運動メカニズムに基づいた上肢運動訓練支援装置, 田中 良幸, 辻 敏夫, 第 6 回精密工学会知能メカトロニクスワークショップ, pp. 345-348 (2001.9).
- C5. 人間の手先軌道生成メカニズムを組み込んだ上肢運動トレーニングシステム, 田中 良幸, 辻 敏夫, 金子 真, 第 18 回日本ロボット学会学術講演会, pp. 1383-1384 (2000.9).
- C4. 時間関数発生器を用いた上肢運動リハビリ支援装置の開発, 田中 良幸, 辻 敏夫, 澄田 康光, 金子 真, 第 17 回日本ロボット学会学術講演会, pp. 1135-1136 (1999.9).
- C3. 時間軸変換を組み込んだ人工ポテンシャル法による冗長マニピュレータのフィードバック制御, 田中 良幸, 辻 敏夫, 金子 真, 第 3 回ロボティクスシンポジウム, pp. 203-208 (1998.5).
- C2. Scale-dependent Grasp ヒトによる把握実験, 田中 良幸, 辻 敏夫, 金子 真, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会, pp. 161-162 (1996.5).
- C1. 時間空間マッチングを用いた速度計測, 古賀 和利, 中野 卓也, 田中 良幸, 第 26 回画像工学コンファレンス論文集, Vol. 26, pp. 83-86 (1995.12).