

H22 (2010) 年度

ブラル サディ	新井	Face recognition by using hybrid-holistic methods for outdoor surveillance systems (ハイブリッドホリスティック方法を利用した室外監視システム向けの顔認識)	3月
---------	----	--	----

H23 (2011) 年度

上川 健司	新井	簡易歩容アルゴリズムによる多脚ロボットの移動適用範囲の拡大	9月
中川 佳弥子	石黒	人間の行動変容を促すためのロボットの身体的振る舞いデザイン	3月
松村 礼央	石黒	人型ロボットと環境との力学的相互作用に基づく接触対象の認識手法	3月
三輪 祥太郎	西田	実環境においてロバストな顔画像処理手法に関する研究	3月

H24 (2012) 年度

CHANH-NGHIEM NGUYEN	新井	Vision-Based 3D Microsensing for Automated Micromanipulation (画像情報に基づく微細作業自動化用3次元計測)	9月
THANHIKAM WEERAWUT	飯國	Single Channel Speech Enhancement Based on Speech and Noise Spectral Models (音声とノイズのスペクトルモデルに基づく単一チャンネルノイズ除去)	9月
THEERAVITHAYANGKURA CHAYOOTH	新井	Dynamic Rotational Gait Control for Symmetrical Legged Robot (対称型脚ロボットの動的回転歩容制御)	9月
LI CHANG (李 昶)	佐藤	A Study on indoor positioning system using ID modulated LED tube lights (ID変調LED照明管による屋内位置計測システムに関する研究)	9月
杉浦 陽介	飯國	A Comb Filter with Flexible Notch Gain and Bandwidth (柔軟なノッチゲインと除去帯域幅をもつくし型フィルタ)	3月
曾我美 明	飯國	An Adaptive Howling Canceller Based on Distance Information (距離情報に基づく適応ハウリングキャンセラ)	3月
仲田 佳弘	石黒	高効率リニア電磁アクチュエータを用いた粘弾性可変筋骨格ロボットの開発	3月
Dylan Fairchild Glas	石黒	ネットワークロボットシステム：実世界で働く社会的ロボットの実現	3月

H25 (2013) 年度

清水 俊彦	石黒	Adaptive Mechanisms to Physical Interactions in Humanoid Motion Learning (ヒューマノイドの運動学習における物理的相互作用に関する適応機構)	9月
AVCI EBUBEKIR	新井	High-Speed Automated Micromanipulation System with Multi-scalability (マルチスケール機能を有する高速自動マイクロマニピュレーションシステム)	9月
ALMADDAH AMR REDA	新井	Machine Visual Perception in Cluttered Environments (複雑環境下の視覚認識)	9月
河野 佑	加嶋	可換環論と代数幾何学を用いた非線形システムの解析	9月

大塚 功	西田	音声信号特徴に基づく映像要約再生手法に関する研究	3月
COONEY MARTIN DANIEL	石黒	Recognizing Behavior and Strategy for Enjoyment and Affection in Touch-based Play with a Humanoid Robot (人型ロボットとのふれあいにおける行動認識と行動戦略の研究 ～一緒にいて楽しい、好きになれるロボットをめざして～)	3月
Fatima Tahir	飯國	A Systematic Method of Tuning a Performance Index in Nonlinear Model Predictive Control (非線形モデル予測制御における評価関数調整の体系的な方法)	3月
奥田 一郎	新井	PARTICLE POSITION MEASUREMENT IN MICRO CHANNEL USING PLASTIC OPTICAL FIBER ARRAY (プラスチック光学ファイバアレイを用いた微小流路内での粒子位置の計測)	3月

H26 (2014) 年度

Christian Isaac Penalozza Sanchez	新井	Multimodal Framework for Robot Learning from Demonstration and Reward (デモンストレーションと報酬によるロボット学習のためのマルチモーダルフレームワーク)	9月
CHUMTONG PUWANAN	新井	Active Surface Driven by Microactuator Array for Tissue Engineering Applications (組織工学のためのマイクロアクチュエータアレイ駆動型可変表面)	9月
YILDIZ ALPARSLAN OMER	佐藤	Reconfiguration of Pan-tilt-zoom Cameras (パン・チルト・ズームカメラの視線制御に関する研究)	3月
劉 超然	石黒	Robot Motion Generation and Auditory Scene Manipulation for Tele-presence Systems (遠隔存在感システムのためのロボット動作生成及び音場再構築)	3月
湯野 剛史	細田	Stability Analysis by Using Lie Algebras and Controller Design Based on the Lie Derivative Inclusion for Nonlinear Systems (非線形システムに対するLie環を用いた安定性解析とLie微分包含式に基づく制御器設計)	3月
Alimardani Maryam	石黒	Body Ownership Transfer to BCI-teleoperated Android Robots: An Investigation of Mechanism and Effects (ブレイン・マシン・インターフェースによるアンドロイド遠隔操作時の身体感覚転移: そのメカニズムと影響に関する研究)	3月

H27 (2015) 年度

李 子曦	石黒	Distributed consensus problem in multi-agent systems (マルチエージェントシステムにおける分散合意問題)	5月
Pathompong Jaiwat	細田	Stabilization and Recovery of a Vehicle Near Rollover by Nonlinear Model Predictive Control (非線形モデル予測制御による横転直前車両の安定化と復元)	9月
Photchara Ratsamee	新井	Attention-based human-robot interaction modeling for robot navigation and interaction. (ロボットのナビゲーションとインタラクションのための注意に基づく人のコンベンションモデリング)	9月
岡留 有哉	石黒	多自由度システムに対するノンパラメトリック法を用いた動作生成法の開発	3月
Basoeki Fransiska	石黒	Interpretation of touch in human-robot interaction for humanoid robots equipped with whole body tactile sensing (全身接触可能なヒューマノイドロボットを用いるヒューマンロボットインタラクションにおける接触の解釈)	3月

H28 (2016) 年度

PUNPONGSANON PARINYA	佐藤	Spatial Augmented Reality for Deformable Objects (柔軟物体を対象とした投影型複合現実感の研究)	9月
FU KIN CHUNG DENNY	石黒	Studies on control methods for musculoskeletal robots using muscle synergies (筋シナジーを用いた筋骨格ロボットに対する制御法の研究)	9月
EDUARDO CASTELLO FERRER	石黒	Adaptive Foraging for Swarm Robotic Systems : A bio-inspired approach (集団ロボットシステムにおける適応的採餌行動: 生物規範アプローチ)	9月
LIU, CHUN CHIA	石黒	Data-Driven HRI: Reproducing interactive social behaviors with a conversational robot (会話ロボットのインタラクティブで社会的な振る舞いを実現するための大量データ駆動型アプローチ)	3月
桑村 海光	石黒	Robots for Better Communication: A Minimal-design Approach and Theory of Active Co-presence (ロボットによるコミュニケーション: ミニマルデザインとアクティブ・コプレゼンス理論)	3月
境 くりま	石黒	複数のモダリティに基づく人間らしさの自動生成	3月
KIM, EUNHYE	新井	Automated Precise 3D Assembly by Dexterous and High-speed Microhand Motion (マイクロハンドの巧みな高速動作を用いた3次元高精度自動アセンブリ)	3月
石 超	石黒	Social robots that naturally initiate interaction with people (社会的ロボットと人々との自然なインタラクション開始方法)	3月