

外部資金の獲得

(1) 科学研究費助成事業

研究種目	研究担当者	研究課題名	研究費(千円)
新学術領域研究(領域)	陳 延偉	多重線形スパースモデリング法による多元医用データの解析	2,210 千円
基盤研究(B)	田中 覚	3次元点群を利用した、大規模計測データの精密な半透明可視化・融合可視化	3,250 千円
基盤研究(C)	李 周浩	空間の最適な再構成における移動モジュールの振る舞いに関する研究	1,560 千円
挑戦的萌芽研究	川越 恭二	脳内想起メロディを入力とする適応型音楽検索技術の構築	1,430 千円
基盤研究(B)	川越 恭二	時系列データ単語近似法の研究とそのスポーツ健康科学応用の創成	3,380 千円
基盤研究(C)	徐 剛	変形の伴う3次元形状間の全自動アライメント	1,950 千円
挑戦的萌芽研究	野間 春生	一病息災を実現するヘルスツーリズム情報環境の研究	1,560 千円
基盤研究(B)	島田 伸敬	指使いの自動プロセスモデル解析に基づく緻密手作業のロボットハンド模倣	7,020 千円
若手研究(B)	長谷川 恭子	点群を基にしたメッシュフリー解析技術と融合可視化技術の統合に関する研究	1,170 千円
基盤研究(C)	野方 誠	弾性変形構造を有する小形医療機器の形状設計手法と加工法の構築	650 千円
基盤研究(A)	平井 慎一	触知覚センシングにおける軟組織のダイナミクス・トライボロジー	16,770 千円
基盤研究(C)	天野 晃	簡易動物実験データを用いた薬物誘発性不整脈予測のための薬物作用推定システム	1,820 千円
基盤研究(B)	田川 和義	非一様かつ大変形を伴う仮想柔軟物間の精緻な実時間視覚インタラクション手法の研究	6,630 千円
2015年度 小計			49,440 千円
新学術領域研究	陳 延偉	多重線形スパースモデリング法による多元医用データの解析	2,210 千円

(研究領域提案型)		る多元医用データの解析	
新学術領域研究 (研究領域提案型)	陳 延偉	多重線形スパースコーディング法を用いた4次元生物画像のモデリングと解析	3,900 千円
基盤研究 (B)	田中 覚	3次元計測で得られる大規模ポイントクラウドの、透視可視化に基づく立体構造理解	5,330 千円
基盤研究 (C)	李 周浩	空間の最適な再構成における移動モジュールの振る舞いに関する研究	1,300 千円
基盤研究 (C)	野方 誠	弾性変形構造を有する小形医療機器の形状設計手法と加工法の構築	520 千円
基盤研究 (A)	平井 慎一	触知覚センシングにおける軟組織のダイナミクス・トライボロジー	17,160 千円
挑戦的萌芽研究	川越 恭二	脳内想起メロディを入力とする適応型音楽検索技術の構築	1,040 千円
基盤研究 (C)	徐 剛	変形の伴う3次元形状間の全自動アライメント	910 千円
基盤研究 (B)	島田 伸敬	指使いの自動プロセスモデル解析に基づく緻密手作業のロボットハンド模倣	4,810 千円
基盤研究 (C)	天野 晃	簡易動物実験データを用いた薬物誘発性不整脈予測のための薬物作用推定システム	910 千円
基盤研究 (B)	田川 和義	非一様かつ大変形を伴う仮想柔軟物間の精緻な実時間視覚インタラクション手法の研究	6,760 千円
2016年度 小計			44,850 千円
新学術領域研究 (研究領域提案型)	陳 延偉	多重線形スパースコーディング法を用いた4次元生物画像のモデリングと解析	2,600,000
基盤研究 (B)	田中 覚	3次元計測で得られる大規模ポイントクラウドの、透視可視化に基づく立体構造理解	1,690 千円
基盤研究 (C)	李 周浩	センサ配置の変化など、環境要因の変化にロバストな、プロセスにおける行動推定・評価	10,270 千円

基盤研究 (A)	平井 慎一	触知覚センシングにおける軟組織のダイナミクス・トライボロジー	2,080 千円
若手研究 (B)	王 忠奎	空気圧駆動ソフトアクチュエータの設計基本原理の確立	2,730 千円
挑戦的研究 (萌芽)	野間 春生	被災地域における災害派遣医療チームの活動支援に特化した SNS 実現のための研究	3,510 千円
挑戦的研究 (萌芽)	平林 晃	汎用センサを用いた果物・野菜の状態推定に関する研究	1,560 千円
基盤研究 (C)	仲田 晋	変形物体の陰関数表現と流体シミュレーション	3,250 千円
基盤研究 (B)	島田 伸敬	指使いの自動プロセスモデル解析に基づく緻密手作業のロボットハンド模倣	12,480 千円
基盤研究(A)	田中 弘美	手掌触覚伝達による手術手技の遠隔 VR 実地訓練基盤構築	1,040 千円
基盤研究 (C)	天野 晃	病因解明を目的としたイオン・エネルギー恒常性を有する視細胞モデルの構築	1,690 千円
2017 年度 小計			42,900 千円
合計			137,150 千円

(2) その他官公庁系プロジェクト

プロジェクト名	研究担当者	研究課題名	研究費(千円)
研究成果展開事業マッチングプランナー プログラム「探索試験」 (2015 年～)	野間 春生	近接・触覚複合センサによる柔軟物把握制御	130 千円
平成 27 年度日本学術振興会外国人研究者再招へい事業	李 周浩	—	50 千円
2015 年度 小計			180 千円
研究成果展開事業マッチングプランナー プログラム「探索試験」 (2015 年～)	野間 春生	近接・触覚複合センサによる柔軟物把握制御	65 千円
課題設定型助成事業「ロボット活用型市場化適用技術開発プロジェクト	野方誠	線状柔軟物の自働生産に関する研究	533 千円

2016年度 小計			598 千円
課題設定型助成事業「ロボット活用型市場化適用技術開発プロジェクト」	李 周浩	ハーネス組立用ロボット開発	2,236 千円
H29年度日本学術振興会 外国人研究者招へい事業	平林 晃	—	150 千円
2017年度 小計			2,386 千円
合計			3,164 千円

以上