

過去の「論文賞（含む特別賞）」一覧（平成14年から平成26年）

年度	種類	論文題名・(掲載誌)	著者 *印代表者	所属機関(受賞時)
平成 14年	論文賞 (副賞: 100万円)	仮想力伝播に基づく協調マニピュレータの分解制御 (精密工学会誌、2001年2月)	矢向 高弘* 伊東 正尚 大西 公平	慶應義塾大学 (株)東芝 慶應義塾大学
		球面超音波モータを用いた動力義手の開発 (精密工学会誌、2001年4月)	深谷 直樹* 沢田 潔 奥 秀明 和田 博 遠山 茂樹	東京都立航空高等専門学校 ファナック(株) ファナック(株) ダブル技研(株) 東京農工大学
		バックドライバピリティを利用したパラレルロボットの高速度柔軟作業制御システム (計測自動制御学会誌、2001年9月)	金 斗亨 内山 勝*	大韓民国 東北大学
		$\gamma$ -正実化問題とゲインスケジュールド $H_{\infty}$ 制御を用いた軸ずれを抑圧する同一次元オブザーバのロバスト設計法 (電気学会論文誌D 産業応用部門誌、2001年12月)	長谷川 勝* 道木 慎二 大熊 繁 福森 勉 藤原 文治	中部大学 三重大学 名古屋大学 名古屋大学 名古屋大学
		軌道計画と軌道更新に基づくSTS制御の実現手法の提案とオープンアーキテクチャ型ロボットを用いたその有効性の実験的検証 (日本ロボット学会誌、2001年1月)	青柳 誠司 桑原 一義 神野 崇治 高野 政晴*	関西大学 日立ソフトウェアエンジニアリング(株) 三菱重工業(株) 関西大学
平成 15年	論文賞 (副賞: 100万円)	スムーズインパクト駆動機構(SIDM)の開発 第2報 — 駆動電圧波形の最適化 — (精密工学会誌、2002年4月)	吉田 龍一* 岡本 泰弘 岡田 浩幸	コニカミルタコンポネツ(株) コニカミルタコンポネツ(株) コニカミルタ(株)
		自動車組立工程における搭載作業のためのスキルアシストの提案 (日本機械学会論文集C編、2002年2月)	山田 陽滋* 鴻巣 仁司 森園 哲也 梅谷 陽二	豊田工業大学 トヨタ自動車(株) 豊田工業大学 (有)知能システム研究所
		Structured Compliance を用いた平面組付け作業 (日本ロボット学会誌、2002年8月)	清水 昌幸* 小菅 一弘	東北大学 東北大学
		曲面状弾性フィンガの固着・滑り分布推定に基づく把持力の制御 (日本ロボット学会誌、2001年1月)	前野 隆司* 広光 慎一 河合 隆志	慶應義塾大学 (株)豊田自動織機 東京医科歯科大学
		光源の振動を利用する小型距離センサ (計測自動制御学会論文集、2001年10月)	王 欣雨* 劉 忻 篠田 裕之	(株)セルクロス オリンパス(株) 東京大学
		Nelder-Mead 法条件緩和アルゴリズムによるマニピュレータ制御パラメータのチューニング法 (計測自動制御学会産業論文集、2003年4月)	太田 順* 金子 慎一郎 新井 民夫 前田 雄介 杉 正夫 千葉 龍介	東京大学 ソニー(株) 東京大学 東京大学 東京大学 東京大学
		高精度位置検出器における同期検波回路 (電気学会論文誌D 産業応用部門誌、2000年12月)	溝口 正信* 松川 忠裕 竹内 克佳 福田敏男	三菱重工業(株) 三菱重工業(株) 三菱重工業(株) 名古屋大学

平成 16年	特別賞 (副賞: 300万円)	集積化円すいばねマイクロアクチュエータ (精密工学会誌、2003年、第69巻、第3号 pp.438-442)	秦 誠一* 加藤 友和 福重 孝志 下河邊 明	東京工業大学 ヤマハフィニッシュ(株) 東京工業大学 東京工業大学
		柔軟ベースを持つマニピュレータの振動モード補償器によるロ バスト性の向上 (日本ロボット学会誌、2003年 Vol.21, No.4, pp.395-400)	上田 淳* 吉川 恒夫	奈良先端科学技術大学院大学 京都大学
	論文賞 (副賞: 100万円)	Precision nano-fabrication and evaluation of a large area sinusoidal grid surface for a surface encoder. (Precision Engineering, 2003, Vol. 27, No.3, pp.289-298)	高 偉* 荒木 武 清野 慧 岡崎 祐一 山中 将	東北大学 (株)日立ディスプレイス* 東北大学 (独)産業技術総合研究所 東北大学
		Compensation of Gravity-Induced Errors on a Hexapod-Type Parallel Kinematic Machine Tool. (JSME International Journal SeriesC,2004, Vol.47, No.1, pp.160-167)	茨木 創一* 奥田 敏宏 垣野 義昭 中川 昌夫 松下 哲也 安藤 知治	京都大学 京都大学 垣野技術研究所 オークマ(株) オークマ(株) オークマ(株)
		強化学習による自律型アームロボットの協調行動獲得 (計測自動制御学会論文集、2003年 Vol.39, No.3, pp.266-275)	山田 和明* 大倉 和博 上田 完次	東京大学 神戸大学 東京大学
ファジー推論による不感帯補償とバックステッピング法を用いた 超音波モータの位置制御 (電気学会論文誌D、2003年 123巻、9号、pp.1004-1011)	千住 智信* 吉田 知洋 上里 勝實 舟橋 俊久	琉球大学 沖縄電力(株) 琉球大学 (株)明電舎		
平成 17年	特別賞 (副賞: 300万円)	Optical 3D profilometer for in-process measurement of microsurface based on phaser retrieval technique. (Precision Engineering・精密工学会、Vol.28,2004, No.2, pp.152-163)	田口 敦清 三好 隆志 高谷 裕浩* 高橋 哲	大阪大学 大阪大学 大阪大学 大阪大学
		結晶格子と走査型トンネル顕微鏡を用いた原子トラッキング制御 の高安定化 —原子エンコーダの検証— (精密工学会誌、2004年第70巻第11号、pp.1433-1438)	外川 陽一 Pongpun Rerkkumsup 本田 裕 明田川 正人* 高田 孝次	長岡技術科学大学 長岡技術科学大学 長岡技術科学大学 長岡技術科学大学 長岡工業高等専門学校
	A new vacuum interferometric comparator for calibrating the fine linear encoders and scales. (Precision Engineering・精密工学会、Vol.28,2004, No.3, pp.320-328)	沢辺 雅二* 前田 不二雄 山領 泰行 下村 俊隆 猿木 義雄 久保 哲彦 境 久義 青柳 信一郎	(株)ミットヨ (株)ミットヨ (株)ミットヨ (株)ミットヨ (株)ミットヨ (株)ミットヨ (株)ミットヨ	
	フーリエ級数を用いたパラレルメカニズムのキャリブレーション 第2報、実験的検討 (日本機械学会論文集C編、 69巻682号2003年6月、pp.227-234)	沈 崗 武田 行生* 舟橋 宏明	ファナック(株) 東京工業大学 芝浦工業大学	

		<p>キャスト特性を有した複数の人間協調型異動ロボット(DR Helper)と人間との協調による単一物体の搬送</p> <p>(日本ロボット学会誌、2003年、Vol.21、No.7、pp.776-784)</p>	<p>平田 泰久*</p> <p>小菅 一弘</p> <p>浅間 一</p> <p>嘉悦 早人</p> <p>川端 邦明</p>	<p>東北大学</p> <p>東北大学</p> <p>東京大学</p> <p>(独)理化学研究所</p> <p>(独)理化学研究所</p>
		<p>摩擦負荷トルクを考慮したサーボモータの高速位置決め制御系の一構成法</p> <p>(電気学会論文誌D、124巻7号2004年7月、pp.666-673)</p>	<p>間下知紀*</p> <p>大石 潔</p> <p>百目鬼 英雄</p>	<p>オリエンタルモーター(株)</p> <p>長岡技術科学大学</p> <p>武蔵工業大学</p>
平成 18年	論文賞 (副賞: 100万円)	<p>Miniaturization of a one-axis-controlled magnetic bearing.</p> <p>(Precision Engineering, Vol.29,2005.No.2, pp.208-218)</p>	<p>黒木 次郎</p> <p>進士 忠彦*</p> <p>李 黎川</p> <p>下河邊 明</p>	<p>(株)本田技術研究所</p> <p>東京工業大学</p> <p>西南交通大学</p> <p>東京工業大学</p>
		<p>A Controller Design Method of Decentralized Control System.</p> <p>(IEEJ Trans. IA Vol.126, No.6 .2006 pp.630-638)</p>	<p>辻 俊明*</p> <p>西 宏章</p> <p>大西 公平</p>	<p>東京理科大学</p> <p>慶応義塾大学</p> <p>慶応義塾大学</p>
		<p>冷間板圧延の平坦度制御</p> <p>(電気学会論文誌D、123巻10号2003年10月、pp.1213-1218)</p>	<p>安部 可治*</p> <p>関口 邦男</p>	<p>(株)アンベエスエムテイ</p> <p>東芝三菱電機産業システム(株)</p>
		<p>ロボットによるスピニング加工の研究 ーカフィードバック制御を用いたしごきスピニングー</p> <p>(日本ロボット学会誌 2004年、Vol.22、No.6、pp.798-805)</p>	<p>荒井 裕彦*</p>	<p>(独)産業技術総合研究所</p>
平成 19年	論文賞 (副賞: 100万円)	<p>円運動象限切替え時における送り駆動系の動的挙動</p> <p>(精密工学会誌、Vol.72, No.2, 2006 pp.208-213)</p>	<p>佐藤 隆太*</p> <p>堤 正臣</p> <p>長島 一男</p>	<p>東京農工大学</p> <p>東京農工大学</p> <p>長島テクノシステム</p>
		<p>磁気軸受スピンドルの高DN値化を図るための研究 ー高剛性と渦電流損低減を両立させる軸受構造の提案ー</p> <p>(精密工学会誌、Vol.72, No.8, 2006 pp.994-1000)</p>	<p>丸山 照雄*</p> <p>中川 亨</p> <p>田代 功</p>	<p>特許機器(株)</p> <p>松下電器産業(株)</p> <p>松下電器産業(株)</p>
		<p>サイクルタイムを考慮した力制御パラメータ設計</p> <p>(日本ロボット学会誌、Vol.24, No.4, pp.554-562, 20068)</p>	<p>山野辺 夏樹*</p> <p>前田 雄介</p> <p>新井 民夫</p> <p>渡邊 淳</p> <p>加藤 哲朗</p> <p>佐藤 貴之</p> <p>畑中 心</p>	<p>(独)産業技術総合研究所</p> <p>横浜国立大学</p> <p>東京大学</p> <p>ファナック(株)</p> <p>ファナック(株)</p> <p>ファナック(株)</p> <p>ファナック(株)</p>
		<p>マルチレートサンプリング手法を用いた加速度制御系の実現</p> <p>(電気学会論文誌D、126巻3号、pp.261-268, 2006)</p>	<p>水落 麻里子*</p> <p>辻 俊明</p> <p>西 宏章</p> <p>大西 公平</p>	<p>(株)日立製作所</p> <p>埼玉大学</p> <p>慶応義塾大学</p> <p>慶応義塾大学</p>
		<p>曲面形状補間を用いた五軸制御加工用工具経路生成法</p> <p>(日本機械学会論文集C編、 第72巻、713号、pp.255-260, 2006-1)</p>	<p>竹内 芳美*</p> <p>森川 真寿</p> <p>石田 徹</p> <p>寺本 孝司</p>	<p>大阪大学</p> <p>日産自動車(株)</p> <p>大阪大学</p> <p>室蘭工業大学</p>
平成 20年	論文賞 (副賞: 100万円)	<p>高代謝速度臓器再構築を目的とした3次元担体の水溶性フィラを 採用した粉末焼結積層造形法 ー微細流路ネットワークが配置された生分解性ポリマ製多孔質 体の造形ー</p> <p>(精密工学会誌、Vol.73, No.11, 2007 pp.1246-1250)</p>	<p>新野 俊樹*</p> <p>成毛 宏道</p> <p>大泉 俊輔</p> <p>酒井 康行</p> <p>黄 紅雲</p>	<p>東京大学</p> <p>パナソニックオートモーティブシステムズ社</p> <p>(株)日立製作所</p> <p>東京大学</p> <p>岡見化学工業(株)</p>

		Simultaneous Vibration Suppression Control for Permanent Magnet Synchronous Motor Using Repetitive Control and Feedforward Compensation. (電気学会論文誌 D、Vol.127, No.7, 2007 pp.747-754)	河合 健司* 残間 忠直 石田 宗秋	ファナック(株) 三重大学 三重大学
		屋外清掃ロボットの実用化 (日本ロボット学会誌、Vol.25, No.6, pp.802-812, 2007)	石川 和良 青山 元* 関 淳也 岡村 三男 石村 左緒里 尾崎 功一 横田 和隆 山本 純雄	富士重工業(株) 富士重工業(株) 富士重工業(株) 富士重工業(株) 富士重工業(株) 宇都宮大学 宇都宮大学 宇都宮大学
		M 系列信号とボルテラ核を用いる非線形系のパラメータ推定 (日本機械学会論文集 C 編、Vol.74, No.740, pp.766-772, 2008-4)	原田 博之* 豊澤 雪雄 志柿 雅彦 柏木 潤 山口 晃生	熊本大学 ファナック(株) (株)村田製作所 放送大学熊本学習センター 熊本大学
		微細熱式流速計を用いた圧力微分計の開発 (計測自動制御学会論文集、Vol.43, No.4, pp.264-270, 2007)	五十嵐 康一* 川嶋 健嗣 船木 達也 香川 利春	(株)山武 東京工業大学 (独)産業技術総合研究所 東京工業大学
平成 21 年	論文賞 (副賞: 100 万円)	選択走査方式を用いた省配線・分布型触覚センサ (計測自動制御学会論文集、Vol.45, No.8, pp.391-397, 2009)	西野 高明 下条 誠* 石川 正俊	ソニー(株) 電気通信大学 東京大学
		歩行中の足の特徴断面の3次元形状計測 (計測自動制御学会論文集、Vol.45, No.4, pp.199-207, 2009)	木村 誠* 持丸 正明 金出 武雄	(独)産業技術総合研究所 (独)産業技術総合研究所 (独)産業技術総合研究所 ・カーネギーメロン大学
		回転積層工法によるモータのトルク脈動低減に関する研究 (精密工学会誌、Vol.74, No.5, 2008 pp.525-529)	秋田 裕之* 中原 裕治 古澤 公康 吉岡 孝 高谷 裕浩	三菱電機(株) 三菱電機(株) 三菱電機(株) 三菱電機(株) 大阪大学
		バイラテラル遠隔操作を利用したタスクスキルトランスファー手法 (日本ロボット学会誌、Vol.25, No.1, pp.155-165, 2007)	尹 祐根* 末廣 尚士 音田 弘 北垣 高成	(独)産業技術総合研究所 電気通信大学 (独)産業技術総合研究所 (独)産業技術総合研究所
		Maxwell モデルで近似できる粘弾性物体の最適ハンドリング (日本ロボット学会誌、Vol.25, No.1, pp.166-172, 2007)	坂本 直樹* 湯谷 政洋 東森 充 金子 真	(株)前川製作所 三菱電機(株) 大阪大学 大阪大学
平成 22 年	論文賞 (副賞: 100 万円)	テーブル旋回形5軸制御マシニングセンタの幾何偏差同定方法の一般化 (日本機械学会論文集 C 編、Vol.76, No.763, pp.300-308, 2010-3)	堤 正臣* 深山 直記 佐伯 智之 崔 成 日	東京農工大学 東京農工大学 東京農工大学 東京農工大学
		すべりねじステージの制御構造の一研究 ー機械非線形特性の把握と制御ー (精密工学会誌、Vol.75, No8, 2009,pp.1000-1004)	牧野内 進* 坂本 英昭 涌井 伸二	(株)ニコン (株)ニコン 東京農工大学

		<p>転がり摩擦モデルに基づく位置決め整定時における遅い応答の発生要因の考察と補償 (電気学会論文誌 D、Vol.129, No.12, 2009, pp.1218-1225)</p>	<p>岩崎 誠* 前田 佳弘</p>	<p>名古屋工業大学 名古屋工業大学</p>
		<p>高精度自動注湯ロボットを実現する流出重量シーケンス制御 (計測自動制御学会産業論文集、Vol.9, No.14, pp.98-107, 2010)</p>	<p>野田 善之* 寺嶋 一彦 鈴木 薪雄 橋本 邦弘</p>	<p>豊橋技術科学大学 豊橋技術科学大学 新東工業(株) 新東工業(株)</p>
		<p>自動車組立ラインのウィンドウ搭載支援ロボット (日本ロボット学会誌、Vol.28, No.5, pp.624-630, 2010)</p>	<p>村山 英之* 武居 直行 松本 邦保 鴻巣 仁司 藤本 英雄</p>	<p>トヨタ自動車(株) 首都大学東京 トヨタ自動車(株) トヨタ自動車(株) 名古屋工業大学</p>
平成 23 年	論文賞 (副賞: 100 万円)	<p>ワイヤ放電加工中のワイヤ電極に作用する電磁力の影響 (精密工学会誌、Vol.76, No.1, 2010, pp.106-110)</p>	<p>戸村 俊輔 国枝 正典*</p>	<p>東京農工大学 東京農工大学</p>
		<p>リエントラントフローショップにおける装置メンテナンス計画に関する研究 第 2 報 —多スタート・グリーディ法の適用と実証実験— (精密工学会誌、Vol.76, No.12, 2010, pp.1398-1405)</p>	<p>野中 洋一* Attila Lengyel 杉西 優一 杉本 浩一 相澤 りえ子 矢野 夏子 加藤 雅樹 貝原 俊也 藤井 信忠 蔵野 嵩子</p>	<p>(株)日立製作所 (株)日立製作所 (株)日立製作所 東京工業大学 (株)構造計画研究所 (株)構造計画研究所 (株)構造計画研究所 神戸大学 神戸大学 神戸大学</p>
		<p>仮想駆動力冗長性に基づく 4 自由度高速パラレル・メカニズムの開発 (日本ロボット学会誌、Vol.28, No.6, pp.766-773, 2010)</p>	<p>永井 清* 嵩 裕一郎 西部 雄貴 山中 篤</p>	<p>立命館大学 立命館大学 トヨタ自動車(株) トヨタ自動車(株)</p>
		<p>Safety Strategy for Human-Robot Collaboration: Design and Development in Cellular Manufacturing. (Advanced Robotics, Vol.24, No.5-6, pp.839-860, 2010)</p>	<p>Jeffrey Too Chuan TAN* Feng Duan 加藤 龍 新井 民夫</p>	<p>東京大学 東京大学 東京大学 東京大学</p>
平成 24 年	論文賞 (副賞: 100 万円)	<p>Reduction of force interference and performance improvement of A consequent-pole bearingless motor (Precision Engineering 36, 2012, pp.10-18)</p>	<p>朝間 淳一* 川田 亮 田村 智康 大岩 孝彰 千葉 明</p>	<p>静岡大学 静岡大学 静岡大学 静岡大学 東京工業大学</p>
		<p>波動補償器に基づく二慣性共振系の振動抑制制御 (電気学会論文誌 D、Vol.132, No.4, pp.473-479)</p>	<p>齋藤 英一 桂 誠一郎*</p>	<p>慶應義塾大学 慶應義塾大学</p>
		<p>ロボットハンド指先に付与したネット状近接覚センサ情報に基づく 把持姿勢の決定 (計測自動制御学会論文集、Vol.48, No.4, pp.232-240, 2012)</p>	<p>鈴木 健治 鈴木 陽介* 長谷川 浩章 明 愛国 石川 正俊 下条 誠</p>	<p>電気通信大学 電気通信大学 電気通信大学 電気通信大学 東京大学 電気通信大学</p>

平成 25 年	論文賞 (副賞: 100 万円)	リニアな曲率・振率を持つセグメントによる軌道生成 (精密工学会誌、Vol.78,No.7,2012,pp.605-610)	蘭 豊礼* 玉井 博文 三浦 憲二郎 牧野 洋	マッスル(株) マッスル(株) 静岡大学 牧野オートメーション研究所
		案内面での摩擦減衰を考慮した工作機械のびびり振動安定化予測 (日本機械学会論文集 C 編、78 巻、787 号、2012-3,pp.283-295)	品川 幹* 社本 英二	(株)IHI 名古屋大学
		コンプライアント ーパラレルメカニズムを応用した高精度・行動作域位置決め装置 (日本ロボット学会誌、Vol.30,No.7,pp.735-743,2012)	小塚 裕明* 荒田 純平 奥田 憲司 翁長 昭範 大野 元嗣 佐野 明人 藤本 英雄	名古屋工業大学 名古屋工業大学 ブラザー工業(株) ブラザー工業(株) ブラザー工業(株) 名古屋工業大学 名古屋工業大学
		微細 V 溝パターンによる磁気駆動マイクロロボットのオンチップ高速駆動 (日本ロボット学会誌、Vol.30,No.7,pp.728-734,2012)	萩原 将也* 川原 知洋* 飯島 徹 新井 史人	UCLA 九州工業大学 室蘭工業大学 名古屋大学
平成 26 年	論文賞 (副賞: 100 万円)	Suppression of regenerative chatter vibration in multiple milling utilizing speed difference method-analysis of double-sided milling and its generalization to multiple milling operations (Precision Engineering 37,2013,pp.580-589)	社本 英二* Burak Sencer 鈴木 教和 樋野 励 森 達也	名古屋大学 名古屋大学 名古屋大学 名古屋大学 大同 DM ソリューション(株)
		共焦点式輪郭測定センサを対象とした異常値低減法の開発 (精密工学会誌、Vol.79,No.3,2013,pp.248-252)	深津 拓也* 柳 和久	東京都立産業技術高専 長岡技術科学大学
		サイクロイド減速機の角度伝達誤差に起因した速度振動の拡張状態オブザーバによる抑制法 (電気学会論文誌 D、Vol.134,No.3,2014,pp.241-251)	河原 翔太 吉岡 崇 大石 潔* Nguyen Hien 宮崎 敏昌 横倉 勇希	長岡技術科学大学 長岡技術科学大学 長岡技術科学大学 長岡技術科学大学 長岡技術科学大学 長岡技術科学大学
		Control Method for Output Speed during Velocity Ratio Change under High Rotational Speed Using an Uninterrupted Transmission System (Journal of Advanced Mechanical Design, Systems, and Manufacturing Vol.6,No.7,2014,pp.1281-1297)	姜 昌哲 小森 雅晴* 張 帥 杉山 晃樹	京都大学 京都大学 京都大学 京都大学
		依存関係抽出に基づくシーケンス制御プログラム解析 (計測自動制御学会論文集、Vol.50,No.1,pp.24-29,2014)	仲井 勘 野田 哲男*	三菱電機(株) 三菱電機(株)
		Parallel line-based structure from motion by using omnidirectional camera in textureless scene (Advanced Robotics ,2013,Vol.27,No.1,pp.19-32)	川西 亮輔 山下 淳* 金子 透 浅間 一	東京大学 東京大学 東京大学 東京大学