

1日目(12月13日)

	開始	終了	著者	タイトル	
開会の辞	09:30	09:35	オープニングの挨拶		
休憩	感情・情動				
G-1	09:40	10:00	ジメネス・フェリックス, 吉川大弘, 古橋武(名大), 加納政芳(中京大)	教育支援ロボットに活用できる感情表出モデルの提案	
G-2	10:00	10:20	吉田直人, 中谷友香梨, 久保嶋健人, 米澤朋子(関西大)	吐息と腹部運動を伴う呼吸表現に関する因子分析に基づいた生物的身体感情インタラクションの設計	
G-3	10:20	10:40	孟曉順, 吉田直人, 米澤朋子(関西大)	コミュニケーションロボットの皮膚上に起こるクロスモーダル不随意表現の検討	
G-4	10:40	11:00	熊崎周作, 竹内勇剛(静大)	インタラクションの背景状況の共有による人工物に対する感情状態の見立て	
休憩	アビダンス・振る舞い				
G-5	11:20	11:40	黒田拓也(東工大), 山田誠二(NII/総研大/東工大), 寺田和憲(岐阜大)	オンラインショッピングにおける外見と振る舞いを考慮したエージェントによる推薦効果の分析	
G-6	11:40	12:00	餅川穂, 山下晃弘(東京高専)	指さし動作認識による移動ロボットの操作	
G-7	12:00	12:20	堀田大地, 伊藤夏樹, 竹田泰隆, P.Ravindra S. De Silva, 岡田美智男(豊技大)	Pelat:おぼつかないさを有するロボットと人との関わりについて	
ランチ休憩	ポスターセッション				
コアタイム 奇数前半45分 偶数後半45分	13:40 (14:25) 15:10	(14:25) 15:10	P-1	伊藤夏樹, 堀田大地, 竹田泰隆, P.Ravindra S. De Silva, 岡田美智男(豊技大)	Pelat:おぼつかない振る舞いが生み出す「場」の構成原理を探る
			P-2	馬場翔太郎, 竹田泰隆, P.Ravindra S. De Silva, 岡田美智男(豊技大)	INAMO:人と一緒に「遊び」を組織するロボットを目指して
			P-3	蔵田洋平, 松下仁美, P.Ravindra S. De Silva, 岡田美智男(豊技大)	「聞き手性」を配慮した発話生成系における聞き手状態の把握手法
			P-4	三上雅樹, 中村謙太郎, 山崎洋一(神奈工大)	介護移住者向け遠隔対話システムにおける動作と音による感情表現
			P-5	見坊直哉, 山崎洋一(神奈工大)	目蓋の形状変化を用いたロボットの感情表出と外観デザイン
			P-6	國見和哉, 山崎洋一(神奈工大)	Kinectによる顔方向検出を用いた高齢者向け自転車用ウインカー
			P-7	小川義人, 菊池英明(早大)	行動の自己開示による対話エージェントへの「思いやりのある」パーソナリティ付与とその説得効果
			P-8	藤倉将平, 小川義人, 菊池英明(早大)	ユーモア発話の自動生成における単語間類似度導入によるユーモア受容性の向上
			P-9	吉井章人, 中島達夫(早大)	エージェントにより擬人化された物体による説得の効果に関する考察
			P-10	郷古学(東北学院大), 金天海(岩手大)	人間にテーブル上の片付けを促すロボットの振る舞い
			P-11	タン・パニャト, 目良和也, 黒澤義明, 竹澤寿幸(広島市大)	音声に含まれる感情を考慮した自然言語対話システム
			P-12	日永田智絵, 工藤俊亮, 末廣尚士(電通大)	飛行型ロボットにおけるラバン理論を考慮した身体動作表現
			P-13	谷堯尚(総研大), 山田誠二(NII/総研大/東工大)	タッチパネルにおけるUIデザインを考慮した操作エラーモデルによる入力座標補正
			P-14	田川咲紀, 畠見達夫(創価大)	人間とコンピュータが一緒にお絵描きを行なうシステムの提案:人間とコンピュータのインタラクションの検証のために
			P-15	岨野太一, 今井倫太(慶大)	情報発信力を考慮した情報提示インタフェースの研究
			P-16	宮崎庸平, 今井倫太(慶大)	グループコミュニケーションにおけるソーシャルネットワーク提示の効果
			P-17	大隅俊宏, 今井倫太(慶大)	多人数に対応したバランス理論の基礎的なモデル化
			P-18	塚本亜美, 尾関基行, 深田智(工織大), 長井隆行(電通大), 大森隆司(玉川大), 岡夏樹(工織大)	注意喚起に対する反応を学習するロボット
			P-19	西田亮輔(工織大), 長井隆行(電通大), 大森隆司(玉川大), 尾関基行, 岡夏樹(工織大)	共感するロボットの実現に向けての模倣機能と共感性に関する検討
			P-20	鳴原宏明, アッタミミ・ムハンマド, 阿部香澄, 長井隆行(電通大), 大森隆司(玉川大), 岡夏樹(工織大)	確率モデルに基づく他者モデル相互適応のモデル化
			P-21	中谷友香梨, 吉田直人, 米澤朋子(関西大)	ぬいぐるみロボットの位置関係に応じた息遣い表現による親密感の変化に関する検討
			P-22	水谷円香, 塩尻実里, 吉田直人, 米澤朋子(関西大)	エージェントの独自言語表現としてのピクトグラム文提示手法の提案
			P-23	米澤朋子(関西大), 山添大文(阪大)	寄り添いぬいぐるみロボットとの触りあいインタラクション
P-24	中祐介, 米澤朋子(関西大)	エージェントの独自口語表現としてのサウンドグラム文読み上げ手法の提案			
休憩	ERF特別セッション				
ERF-0	15:25	15:30	安川祐介(富士通研究所)	ERFとセッションに関する説明	
ERF-1	15:30	16:05	山崎文敬(イクスリスサーチ)	実用化を意識したロボットのコンセプト作り	
ERF-2	16:05	16:40	西川由理(パナソニック)	インタラクションデザインに関するパナソニックの取り組み	
ERF-3	16:40	17:15	前田武志(ヴァイストン)	動くロボットの簡単な作りかた今昔	
休憩	認知的インタラクションデザイン学特別セッション				
CID-1	17:25	17:35	植田一博(東大)	B01班の内容を含む全体説明および統括班の役割について	
CID-2	17:35	17:45	竹内勇剛(静大)	A01班の研究計画	
CID-3	17:45	17:55	長井隆行(電通大)	A02班の研究計画	
CID-4	17:55	18:05	山田誠二(NII/総研大/東工大)	C01班の研究計画	
CID-5	18:05	18:15	今井倫太(慶大)	C02班の研究計画	
CID-6	18:15	18:25	司会:竹内勇剛(静大)	質疑応答	
移動					
懇親会	19:00	21:00	乾杯の挨拶		

2日目(12月14日)

	開始	終了	著者	タイトル
			討論セッション	
D-0	09:00	09:10	討論セッションにノミネートされた論文に関する説明とセッションの趣旨の説明	
D-1	09:10	09:50	浅田麻菜, 伊藤毅志 (電通大)	メタ相手モデルがエージェントとのインタラクション時の思考過程へ与える影響
D-2	09:50	10:30	大澤博隆 (筑波大)	協力ゲームHanabiを用いた他者行動からの自己状態推定手法の検討
休憩			関係・場	
G-8	10:50	11:10	守安悠一, 中谷友香梨, 中祐介, 米澤朋子 (関西大)	すれ違い挨拶時の立場・状況理解を行うエージェントへ向けたデータ収集手法の提案
G-9	11:10	11:30	齋藤好佑, 片上大輔 (工芸大)	Skype Laughter Chainを用いた擬人化エージェントによる笑いの誘発
G-10	11:30	11:50	辻本愛, 棟方渚, 小野哲雄 (北大)	異なる性格を有するロボットの行動決定が3者間対話に与える影響
G-11	11:50	12:10	高橋元紀, 竹内勇剛 (静大)	第三者を対話場に引き込む視線インタラクションのデザイン
ランチ休憩			インタフェース・対話	
G-12	13:40	14:00	小川翼, 伊藤敏彦 (北大)	リアルタイム発話継続/交替予測システムの構築
G-13	14:00	14:20	守安智久, 堀磨伊也, 吉村宏紀, 岩井儀雄 (鳥取大)	ARナビゲーションシステムにおける心理的効果の利用
G-14	14:20	14:40	佐久間拓人, 加藤昇平 (名工大)	ユーザの報酬付与頻度がロボットとのインタラクションに与える影響 ~ボールを使ったやりとり遊びの学習と印象評価~
G-15	14:40	15:00	山際康貴, 上原孝紀, 蔵田洋平, 吉見健太, P. Ravindra S. De Silva, 岡田美智男 (豊技大)	多人数会話の生成における共感的なグラウンディング手法とその効果について
休憩			HRI	
G-16	15:20	15:40	古橋道彦, 中村剛士 (名工大), 加納政芳 (中京大), 山田晃嗣 (I A M A S)	ルンバをベースにしたモバイルロボットの接触による情報伝達支援
G-17	15:40	16:00	中台久和巨, 李昇姫 (筑波大), 北島宗雄 (長技大), 星野准一 (筑波大)	児童の音読トレーニングを支援する読書介助アニマトロニクス
G-18	16:00	16:20	浦谷尊之, 野村竜也 (龍谷大), 神田崇行, 城所宏行, 末廣芳隆 (ATR), 松本和剛 (龍谷大), 山田幸恵 (東海大)	子どもによるロボットへのいじめ行為の要因探索
G-19	16:20	16:40	山添大丈 (阪大), 米澤朋子 (関西大)	装着型寄り添いぬいぐるみロボットによる被服牽引表現の検討
休憩				
閉会の辞	17:00	17:20	賞の表彰, クロージングの挨拶	