

過去の「論文賞（含む特別賞）」一覧（2002年（平成14年）から2022年（令和4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 2002	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
		バックドライバビ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
		γ -正実化問題とゲインスケジュールド H^∞ 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 2003	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	エカミナルロボ・ネットワーク(株) エカミナルロボ・ネットワーク(株) エカミナルカブ(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 2004	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 ヤマハフィニテック(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 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)日立ディスプレイズ 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 Series C, 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 2005	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 ー原子エンコーダの検証ー (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>キャスタ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 2006	論文賞 (副賞： 100 万円)	<p>Miniaturization of a one-axis controlled magnetic bearing (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</p> <p>(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 2007	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, 2006)</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 2008	論文賞 (副賞： 100万円)	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援用した粉末焼結積層造形法 —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— (精密工学会誌、Vol.73, No.11, 2007 pp.1246-1250)	新野 俊樹* 成毛 宏道 大泉 俊輔 酒井 康行 黄 紅雲	東京大学 パナソニックオートモティブシステムズ (株)日立製作所 東京大学 岡見化学工業(株)
		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 2009	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 2010	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,	堤 正臣* 深山 直記 佐伯 智之	東京農工大学 東京農工大学 東京農工大学

		2010-3)	崔 成 日	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
		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)	岩崎 誠* 前田 佳弘	名古屋工業大学 名古屋工業大学
		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)	野田 善之* 寺嶋 一彦 鈴木 薪雄 橋本 邦弘	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)
		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)	村山 英之* 武居 直行 松本 邦保 鴻巣 仁司 藤本 英雄	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
平成 23 年	論文賞 (副賞： 100 万円)	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)	戸村 俊輔 国枝 正典*	東京農工大学 東京農工大学
2011		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 ー多スタート・グリーディ法の適用と実証実験ー (精密工学会誌、Vol.76, No.12, 2010, pp.1398-1405)	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	(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
		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)	永井 清* 嵩 裕一郎 西部 雄貴 山中 篤	立命館大学 立命館大学 トヨタ自動車(株) トヨタ自動車(株)
		Safety Strategy for Human-Robot Collaboration: Design and Development in Cellular Manufacturing. (Advanced Robotics, Vol.24, No.5-6, pp.839-860, 2010)	Jeffrey Too Chuan TAN* Feng Duan 加藤 龍 新井 民夫	東京大学 東京大学 東京大学 東京大学
平成 24 年	論文賞 (副賞： 100 万円)	Reduction of force interference and performance improvement of A consequent-pole bearingless motor (Precision Engineering 36, 2012, pp.10-18)	朝間 淳一* 川田 亮 田村 智康 大岩 孝彰 千葉 明	静岡大学 静岡大学 静岡大学 静岡大学 東京工業大学
2012		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)	齋藤 英一 桂 誠一郎*	慶應義塾大学 慶應義塾大学
		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	鈴木 健治 鈴木 陽介* 長谷川 浩章 明 愛国	電気通信大学 電気通信大学 電気通信大学 電気通信大学

		(計測自動制御学会論文集、Vol.48, No.4, pp.232-240, 2012)	石川 正俊 下条 誠	東京大学 電気通信大学
平成 25年 2013	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 2014	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

平成 27年 2015	論文賞 (副賞： 100万円)	紫外光励起による単結晶ダイヤモンドの研磨メカニズムに関する研究 (精密工学会・精密工学会誌 Vol.80, No.1, 2014)	峠 睦* 長野 柘義 田川 智彦 坂本 武司 横井 裕之 岩本 知広 渡邊 純二	熊本大学大学院 熊本大学大学院 熊本大学大学院 熊本大学大学院 熊本大学大学院 熊本大学大学院
		光学式表面性状測定機の基本形状に対する応答特性の解析 (精密工学会・精密工学会誌 Vol.80, No.9, 2014)	藤井 章弘* 林 真市 藤井 信太郎 寺沢 智丈 柳 和久	オリンパス(株) オリンパス(株) オリンパス(株) オリンパス(株) 長岡技術科学大学
		状態空間表現による自律無人搬送車のタスク割当てと経路計画の同時最適化 (計測自動制御学会・計測自動制御学会論文集 Vol.50, No.3, 2014)	中村 亮介 澤田 賢治* 新 誠一 熊谷 賢治 米田 尚登	電気通信大学大学院 電気通信大学大学院 電気通信大学大学院 同上/村田機械(株) 村田機械(株)
		精密仕上げロボットシステムの開発 (計測自動制御学会・計測自動制御学会論文集 Vol.51, No.1, 2015)	林 浩一郎* 上野 光 村上 弘記	(株)IHI (株)IHI (株)IHI
		低バックラッシュなクラウン原則機構の開発と評価 (日本ロボット学会・日本ロボット学会誌 Vol.31, No.9, 2013)	佐々木 裕之* 増山 知也 高橋 隆行	鶴岡工業高等専門学校 鶴岡工業高等専門学校 福島大学
		冷却速度制御による精密射出成形法の開発 (プラスチック成形加工学会・成形加工 Vol.25, No.10, 2013)	今泉 賢* 小川 端樹 北山 二郎 中野 亮 横井 俊	三菱電機(株) 三菱電機(株) 三菱電機(株) 東レエンジニアリング(株) 東京大学生産技術研究所
		High Speed Non-contact Handling of a Steel Disk Using Feedforward Tilt Control (日本機械学会・J. of System Design and Dynamics Vol.7, No.4, 2013)	Yusuke Kimura Akio Yamamoto* Toshiro Higuchi	The University of Tokyo The University of Tokyo The University of Tokyo
平成 28年 2016	論文賞 (副賞： 100万円)	複光路単眼ステレオによる直方体容器中の水中物体の3次元計測 (精密工学会・精密工学会誌 Vol.81, No.12, 2015)	伊部 公紀* 小林 祐一 金子 透 山下 淳	静岡大学大学院 静岡大学大学院 東京大学大学院 東京大学大学院
		遠隔操作ロボットのための複数RGB-Dセンサを用いた半隠消映像のオンライン生成 (精密工学会・精密工学会誌 Vol.81, No.12, 2015)	藤井 浩光* 杉本 和也 山下 淳 浅間 一	東京大学大学院 東京大学大学院 東京大学大学院 東京大学大学院
		背分カフリー切削のための高精度切削抵抗推定式の提案 (砥粒加工学会・砥粒加工学会誌 Vol.59, No.5, 2015)	山崎 行浩 比田井 洋史* 松坂 壮太 千葉 明 森田 昇	富山大学大学院 千葉大学大学院 千葉大学大学院 千葉大学大学院 千葉大学大学院

		受動調芯原理を利用したロボットマニピュレータによる自動精密はめあい (日本ロボット学会・日本ロボット学会誌 Vol.33, No.5, 2015)	高橋 淳二* 福川 智哉 福田 敏男	青山学院大学 名古屋大学大学院 名古屋大学大学院
		Worm Wheel Mechanism with Passive Rollers (日本ロボット学会・Advanced Robotics, Vol.28, No.24, 2014)	Kenjirou Tadakuma* Riichirou Tadakuma Shotaro Onishi Yuichi Tsumaki	The Graduate School of Osaka Univ. Yamagata Univ. Yamagata Univ Yamagata Univ
		超磁歪素子の自己検知機能を利用した微小位置決め機構の開発 (日本機械学会・日本機械学会論文集 Vol.81, No.832, 2015)	田村 勇樹 吉岡 勇人* 新野 秀憲 澤野 宏	東京工業大学 東京工業大学 東京工業大学 明治大学
		樹脂-金属接合射出成形品の接合強さに与える成形条件の影響 (プラスチック成形加工学会・成形加工 Vol.27, No.2, 2015)	瀬戸 雅宏* 朝見 芳弘 板倉 雅彦 田中 宏明 山部 昌	金沢工業大学 ダイセルポリマー(株) ダイセルポリマー(株) 金沢工業大学 金沢工業大学
		生産情報との連携による工場エネルギー管理システムとその実装評価 (計測自動制御学会・計測自動制御学会論文集 Vol.50, No.4, 2014)	加知 光康* 吉本 康浩 北上 眞二 小泉 寿男	三菱電機(株) 三菱電機(株) 三菱電機(株) 東京電機大学
平成 29年 2017	論文賞 (副賞: 100万円)	磁石送り-被削材周速制御による光学ガラスレンズの延性モード研削加工の高能率化 (砥粒加工学会・砥粒加工学会誌 Vol.60, No.5, 2016)	関口 麗 水本 由達 吉川 竣 柿沼 康弘* 福田 将彦 田中 克敏	慶應義塾大学 慶應義塾大学 慶應義塾大学 慶應義塾大学 東芝機械(株) 東芝機械(株)
		パルプ射出成形の研究 第3報 -肉厚変動領域における材料流動挙動の静的可視化解析- (プラスチック成型加工学会・成形加工 Vol.28, No.5, 2016)	松坂 圭祐* 横井 秀俊	大宝工業(株) 東京大学生産技術研究所
		Topology Optimization of Rotor Structure in Permanent Magnet Synchronous Motors Considering Ease of Manufacturing (IEEE Journal of Industry Applications Vol.4, No.4, 2015)	Takeo Ishikawa* Peijie Xie Nobuyuki Kurita	Gunma Univ. Gunma Univ. Gunma Univ.
		サーボ情報を応用したびり振動に対する安定主軸回転数固定 (日本機械学会・日本機械学会論文集 Vol.81, No.830, 2015)	小池 綾* 柿沼 康弘 青山 藤詞郎 大西 公平	慶應義塾大学 慶應義塾大学 慶應義塾大学 慶應義塾大学
		A novel tri-axial capacitive-type skin sensor (日本ロボット学会・Advanced Robotics, Vol.29, No.21, 2015)	Sophon Somlor* Richard Sahala Hartanto Alexander	Waseda Univ. Waseda Univ. Waseda Univ.

			Schmitz Shigeki Sugano	Waseda Univ.
		油圧-電動ハイブリッド駆動型双腕ロボット (日本ロボット学会・日本ロボット学会誌 Vol.34, No.1, 2016)	高橋 宏昌* 一田 伸治 原 直行 寺井 藤雄 風間 拓朗 菅野 健一郎 大賀 淳一郎	(株)東芝生産技術センター (株)東芝生産技術センター (株)東芝生産技術センター (株)東芝生産技術センター 東芝機械(株) 東芝 IT コントロールシステム(株) (株)東芝研究開発センター
		機械学会の枠組みに基づく能動型探索アルゴリズムの サーボパラメータ調整問題への適応性の研究 (計測自動制御学会・計測自動制御学会論文集 Vol.53, No.3, 2017)	野田 哲男* 長野 陽 永谷 達也 堂前 幸康 長野 鉄明 田中 健一 小笠原 司	三菱電機(株) 三菱電機(株) 三菱電機(株) 三菱電機(株) 三菱電機(株) 三菱電機(株) 奈良先端科学技術大学院大
平成 30年 2018	論文賞 (副賞: 100万円)	パラレルリンク機構を用いた5自由度HEM ² の開発 (精密工学会・精密工学会誌 Vol.83, No8, 2017)	松永 卓也* 兪 浩洋 大西 公平	慶應義塾大学大学院 慶應義塾大学大学院 慶應義塾大学
		人工物環境における全天球カメラの位置姿勢推定のための直 線特徴に基づく3D-2Dマッチング (精密工学会・精密工学会誌 Vol.83, No.12, 2017)	後藤 翼* Sarthak Pathak 池 勇勲 藤井 浩光 山下 淳 浅間 一	東京大学大学院 東京大学大学院 東京大学大学院 東京大学大学院 東京大学大学院 東京大学大学院
		樹脂ペレット飢餓供給時における連続可塑性過程の可視化解 析 (プラスチック成型加工学会・成形加工 Vol.29, No.6, 2017)	高次 聡* 横井 秀俊	ファナック(株) 東京大学
		ビンピッキングのための高精度三次元計測とロバスト推定 (日本ロボット学会・日本ロボット学会誌 Vol.34, No.4, 2016)	荒井 翔悟* 原田 智紀 藤平 敦 橋本 浩一	東北大学大学院 セイコーエプソン(株) 東北大学大学院 東北大学大学院
		左右ボールねじカウンタバランス制振機構と超高速スピンド ルを搭載した工作機械によるマイクロドリル加工に向けた基 礎研究 (日本機械学会・日本機械学会論文集 Vol.83, No.850, 2017)	廣垣 俊樹* 青山 栄一 山下 竜弥 岸本 昌大 河添 祐矢	同志社大学 同志社大学 同志社大学大学院 同志社大学大学院 同志社大学大学院
		Human-based framework for the assembly of elastic objects by a dual-arm robot (日本ロボット学会・ROBOMECH Journal 2017)	Ixchel G. Ramirez- Alpizar Kensuke Harada* Eiichi Yoshida	Osaka Univ. Osaka Univ. AIST
		画像計測高精度化のための超音波定在波による空気揺らぎの 抑制 (計測自動制御学会・計測自動制御学会論文集 Vol.52, No.10, 2016)	星 貴之* 早田 滋	東京大学 (株)新川

令和 元年 2019	論文賞 (副賞： 100万円)	無線多機能ホルダによるタップおよびエンドミル工具の回転 方向振動モニタと現象解明 (砥粒加工学会誌 Vol.61, No.12, 2017)	松田 亮* 新堂 正俊 廣垣 俊樹 青山 栄一	(株) 山本金属製作所 (株) 山本金属製作所 同志社大学 同志社大学
		Chip control in turning with synchronization of spindle rotation and feed motion vibration (Precision Engineering, 53, 2018)	Akihito Miyake * Ayako Kitakaze Seiko Katoh Masahiro Muramatsu Kenji Noguchi Kazuhiko Sannomiya Takaichi Nakaya Hiroyuki Sasahara	Tokyo Univ. of Agriculture and Technology Citizen Watch Co., Ltd. Citizen Watch Co., Ltd. Citizen Watch Co., Ltd. Citizen Watch Co., Ltd. Citizen Machinery Co., Ltd. Citizen Machinery Co., Ltd. Tokyo Univ. of Agriculture and Technology
		Principle and Test Results of Energy-Saving Effect of a Single-Drive Bearingless Motor in Cooling Fan Applications (IEEJ J. of Industry Applications, Vol.6, No.6, 2017)	Hiroya Sugimoto * Itsuki Shimura Akira Chiba	Tokyo Institute of Technology Tokyo Institute of Technology Tokyo Institute of Technology
		Effectiveness Evaluation of Updating Final-State Control for Automated Guided Vehicles Motion Control with Collision Avoidance Problems (IEEJ J. of Industry Applications, Vol.7, No.4, 2018)	Susumu Hara * Kikuko Miyata Kenta Suzuki Masaki Tsukamoto	Nagoya Univ. Nagoya Univ. Nagoya Univ. Nagoya Univ.
		電磁比例弁内のスプールに作用するクーロン摩擦力に起因し た不安定振動の解析と安定化させるための設計法 (日本機械学会論文集 Vol.83, No.852, 2017)	山藤 勝彦* 山本 建 澤田 賢治	日産自動車 (株) 東海大 電通大
		Control of an omnidirectional mobile robot with wheels connected by passive sliding joints (J. of Advanced Mechanical Design, Systems and Manufacturing, Vol.13, No.1, 2019)	Tatsuro Terakawa * Masaharu Komori Kenji Fujimoto	Kyoto Univ. Kyoto Univ. Kyoto Univ.
		Dynamic motion learning for multi-DOF flexible-joint robots using active-passive motor babbling through deep learning (Advanced Robotics, Vol.31, No.18, 2017)	Kuniyuki Takahashi * Tetsuya Ogata Gordon Cheng Shigeki Sugano	Waseda Univ. Waseda Univ. Technical Univ. of Munich Waseda Univ.
		人工知能アルゴリズムを用いた嚙合型同方向回転二軸押出機 スクリュデザインの自動最適化(成形加工 Vol.30, No.4, 2018)	富山 秀樹* 福澤 洋平 福澤 大輔	(株) 日本製鋼所 (株) 日本製鋼所 (株)SIMLON
令和 2年	論文賞 (副賞： 100万円)	A machining test to identify rotary axis geometric errors on a five-axis machine tool with a swiveling rotary table for turning operations	Soichi Ibaraki * Ibuki Yoshida	Hiroshima Univ. Kawasaki Heavy Industries Ltd.

2020		(Precision Engineering, 55, 2019)	Tetsushi Asano	Kawasaki Heavy Industries Ltd.
		単結晶シリコンの精密レーザスライシング技術 (精密工学会誌 Vol.85, No.5, 2019)	山田 洋平* 池野 順一 鈴木 秀樹	埼玉大学大学院 埼玉大学大学院 信越ポリマー (株)
		各種スクリュピッチによる可塑化過程の可視化解析と射出樹脂温度分布への影響評価 (成形加工 Vol.31, N0.8, 2019)	高次 聡* 入部 和成 横井 秀俊	ファナック (株) ファナック (株) 東京大学生研
		Machining state monitoring in end milling based on comparison of monitored and predicted cutting torques (J. of Advanced Mechanical Design, Systems and Manufacturing, Vol.13, No.3, 2019)	Kazuki Kaneko Isamu Nishida Ryuta Sato Keiichi Shirase *	kobe Univ. kobe Univ. kobe Univ. kobe Univ.
		ワイヤ干渉駆動型超長尺多関節アーム Super Dragon の開発 (日本機械学会論文集 Vol.85, No.875, 2019)	遠藤 玄* 高田 敦 堀米 篤史	東京工業大学 東京工業大学 東京工業大学
		ワイヤーハーネス結束のための結び工具の開発 ークローブヒッチの実現方法ー (日本ロボット学会誌 Vo.37, No.1, 2019)	宗田 あずみ 若松 栄史* 森永 英二 荒井 栄司	大阪大学 大阪大学 大阪大学 大阪大学
		Force Measurement Using Zero-Compliance Mechanism (SICE J. of Control, Measurement, and System Integration, Vol.11, No.4, 2018)	Takeshi Mizuno * Yuji Ishino Hiroki Kawada Yoichiro Hayashi Masaya Takasaki Masayuki Hara Daisuke Yamaguchi	Saitama Univ. Saitama Univ. Saitama Univ. Saitama Univ. Saitama Univ. Saitama Univ. Saitama Univ.
令和 3年 2021	論文賞 (副賞： 100万円)	単結晶窒化ガリウム (GaN) 基板の高速高精度加工法の開発 (砥粒加工学会誌 Vol.63, No.11, 2019)	鷹巣 良史* 嶋田 慶太 水谷 正義 厨川 常元	パナソニック (株) 東北大学大学院 東北大学大学院 東北大学大学院
		Design optimization of a non-orthogonal two-axis Lloyd's mirror interferometer for fabrication of a large-area two-dimensional scale gratings (Precision Engineering, 60, 2019)	Yuki Shimizu * Kazuki Mano Hiroki Murakami Shunsuke Hirota Hiraku Matsukuma Wei Gao	Tohoku Univ. Tohoku Univ. Tohoku Univ. Tohoku Univ. Tohoku Univ. Tohoku Univ.
		セグメント高速ステアリングミラー用圧電駆動型アクチュエータの開発 (精密工学会誌 Vol.86, No.11, 2020)	西田 莉那* 鍾 建朋 進士 忠彦	東京工業大学大学院 東京工業大学 東京工業大学
		What are the important technologies for bin picking? Technology analysis of robots in competitions based on a	M. Fujita	Mitsubishi Electric Corp.

		set of performance metrics (Advanced Robotics, Vol.34, NOS.7-8, 2020)	Y. Domae * A. Noda G. A. Garcia Ricardez T. Nagatani A. Zeng S. Song A. Rodriguez Causo, I. M. Chen T. Ogasawara	AIST Osaka Institute of Technology Nara Institute of Science and Technology Mitsubishi Electric Corp. Princeton Univ. Princeton Univ. MIT Nanyan Technological Univ. Nara Institute of Science and Technology
		ヒトの作業特性に基づく複数ステップ力制御の最適化 (日本ロボット学会誌 Vol.38, No.4, 2020)	福本 靖彦* 山野辺 夏樹 万 偉偉 原田 研介	香川県産業技術センター 産総研 大阪大学大学院、産総研 大阪大学大学院、産総研
		Suction pad unit using a bellows pneumatic actuator as a support mechanism for an end effector of depalletizing robots (ROBOMECH Journal, Vol.7 No.2, 2020)	Junya Tanaka,* Akihito Ogawa Hideichi Nakamoto, Takafumi Sonoura Haruna Eto	Toshiba Corp. Toshiba Corp. Toshiba Corp. Toshiba Corp. Toshiba Corp.
		新構造材料適用省エネ型工作機械の熱変位および省エネルギー 性能評価 (日本機械学会論文集 Vol.86, No.884, 2020)	加藤 慎 河野 大輔 吉岡 勇人 杉田 直彦* 浜口 顕秀 高野 和雅 飯島 一憲 柿沼 康弘	慶応義塾大学 京都大学 東京工業大学 東京大学 オークマ (株) (株) 牧野フライス製作所 ファナック (株) 慶応義塾大学
		薄膜多層被覆電線用クロスヘッドの分配流路設計手法 (成形加工 Vol.32, N0.8, 2020)	加賀 雅文* 藤本 憲一朗 梶原 稔尚	日立金属 (株) 日立金属 (株) 九州大学大学院
令和 4年 2022	論文賞 (副賞： 100万円)	砥粒の滞留性に着目した微粒子添加ラッピングによる 研磨特性の向上 (砥粒加工学会誌 Vol.65, No.4, 2021)	村田 順二* 谷 泰弘 桐野 宙治	立命館大学 (株) ツールバンク (株) クリスタル光学
		Linear Interpolation of machining tool-paths with robust vibration avoidance and contouring error control (Precision Engineering, 66, 2020)	Burak Sencer Yasuhiro Kakinuma* Yuki Yamada	Oregon State Univ. Keio Univ. NSK.
		An absolute surface encoder with a planar scale grating of variable periods (Precision Engineering, 67, 2021)	Yuki Shimizu * Ryo Ishizuka Kazuki Mano Yuri Kanda Hiraku	Tohoku Univ. Tohoku Univ. Tohoku Univ. Tohoku Univ. Tohoku Univ.

		Matsukuma Wei Gao	Tohoku Univ.
	6本のワイヤを利用した3台の位置制御型マニピュレータによる大型物体の位置決めシステム (日本機械学会論文集 Vol.86, No.890, 2020)	大隅 久* 荻坂 まりな 押川 慶則 関村 悠太 福井 健人 相山 康道	中央大学 中央大学大学院 中央大学大学院 中央大学大学院 中央大学大学院 筑波大学
	自走式墨出しロボットのための高効率作業計画 (日本ロボット学会誌 Vo.39, No.1, 2021)	鶴田 壮広* 宮口 幹太 藤井 中	(株) 竹中工務店 (株) 竹中工務店 (株) 竹中工務店
	非平行性と粘弾性を両有する劣駆動関節機構を用いた非把持マニピュレーション (日本ロボット学会誌 Vo.39, No.6, 2021)	栗田 泰輔 東森 充*	大阪大学大学院 大阪大学大学院
	定常非ニュートン粘性多層流動に対する一般化2.5次元有限要素法による定式化 第2報: 疑似界面包み込みモデルの実装と実験検証 (成形加工 Vol.33, No.12, 2021)	谷藤 眞一郎* 依藤 大輔 鬼防 崇 辰巳 昌典	(株) HASL (株) HASL (株) プラスチック工学 研究所 (株) プラスチック工学 研究所

