研究成果報告書 科学研究費助成事業

今和 6 年 6 月 1 4 日現在

機関番号: 12401

研究種目: 基盤研究(A)(一般)

研究期間: 2019~2022

課題番号: 19H00605

研究課題名(和文)高齢者や故郷を離れた人々の日常性と共在性を支援するシステムの社会学的工学的研究

研究課題名 (英文) Techno-Sociological Research on Systems for Supporting the Daily Lives and Co-presence of the Elderly and Migrants with Their Hometowns

研究代表者

山崎 敬一 (Yamazaki, Keiichi)

埼玉大学・人文社会科学研究科・名誉教授

研究者番号:80191261

交付決定額(研究期間全体):(直接経費) 34.900.000円

研究成果の概要(和文):本研究は(1)人々の日常性や共在性の研究(2)高齢者の日常性や共在性の支援の研究(3)遠隔システムを中心とした、人々の日常性や共在性の支援の研究、以上3つの研究を中心とするものである。(1)人々の日常性や共在性については、人々の買い物場面の研究、美術館での鑑賞場面の研究、アイドルの応援の研究、街歩きの研究を行った。(2)高齢者の日常性や共在性の支援の研究としては、ロボット車いすを用いた買い物支援の研究や、高齢者のヘルスケアのコミュニティ支援に関する研究を行った。(3)遠隔システムを中心とした、人々の日常性や共在性の支援の研究としては、遠隔共同買い物システムの研究を行った。

研究成果の学術的意義や社会的意義本研究は、買い物、ミュージアムでの鑑賞、コンサートでの応援、街歩き等の日常活動の研究と、その遠隔システム等を用いた遠隔支援について、社会学、人文科学、情報工学の研究者が共同で研究を行うものである。新型コロナの流行の際の「新しい生活様式」による対面的な活動の制限を経て、高齢者の日常活動の支援や遠隔地にいる人同士の共同作業に対する支援の研究を行うことの学術的意義や社会的意義は、次のパンデミックや危機的状況に備えるという意味も含めて、非常に高まっている。

研究成果の概要(英文): This project focused on the following three research topics: (1) research on daily routines and coexistence in everyday communications, (2) research on support for the daily routines and coexistence of the elderly, and (3) research on support for daily routines and coexistence through remote systems. (1) We examine people's shopping, museum visits, cheering for idols, and walking in the city for daily routines and coexistence in mundane contexts. (2) We conducted experiments on a robotic wheelchair to support shopping for the elderly and investigated practices for community support for the elderly's health care. (3) Remote collaborative shopping systems were further developed and explored to support people's daily routines and coexistence centered on remote systems.

研究分野: 社会学

キーワード: エスノメソドロジー 会話分析 共同作業の支援 高齢者の支援 買い物支援 社会的ロボット 車い すによる活動支援 遠隔的共同作業

科研費による研究は、研究者の自覚と責任において実施するものです。そのため、研究の実施や研究成果の公表等に ついては、国の要請等に基づくものではなく、その研究成果に関する見解や責任は、研究者個人に帰属します。

1.研究開始当初の背景

日本社会は、世界的に類を見ない少子高齢社会に突入している。また、故郷を離れた人の孤立 や高齢化の問題も深刻化している。Amazon や楽天等のネット通販や Skype や LINE 等のビデオチャットシステムやメールシステム等の情報テクノロジーや通信技術の発達によって、家にいながら、買い物や、故郷にいる家族や友人とのコミュニケーションも現在行えるようになっている。しかしその反面で、こうした情報通信技術(ICT)の発達によって高齢者や故郷を離れた人々の地域コミュニティからの分断や孤立化が問題になっている。

本研究では、(1)人々の日常性や共在性の研究(2)高齢者の日常性や共在性の支援の研究(3)遠隔システムを中心とした遠隔からの人々の日常性や共在性の支援の研究、以上3つの研究を中心として行う。

本研究の当初の計画では海外の日系人を中心とした海外調査を計画の一部にしていたが、ただし、研究の開始年度の終わりの 2020 年 2 月から 2022 年 10 月まで新型コロナの世界的流行により海外での調査が制限されてしまったため、国内での調査を中心に研究を実施した。また、国際比較や海外での研究についてはオンライン国際シンポジウムの開催、及びシンガポール(南洋理工大学)で開催した国際シンポジウムで議論をおこなった。

2.研究の目的

本研究の目的は、社会学者と工学者が地域コミュニティの人々と協力して、孤独に陥りがちな高齢者や故郷を離れた人々の日常の社会的活動(日常性)の現状を研究することである。さらに、分断や孤立化を生んだ情報通信技術を人々の日常性や共在性を支援するシステムに転換することによって、高齢者や故郷を離れた人々が地域コミュニティの人々と一緒に様々な活動を行うための支援を行うことである。

本研究では、

- (1) 人々の日常活動や共在性の研究として、 複数人による共同での買い物場面の研究、 デジタルアートの共同鑑賞場面の研究、 複数人での街歩きの研究を行う。
- (2) 人々の日常活動や共在性の支援の研究として、 ロボットを用いた店舗での買い物支援の研究、 ロボット車いすを用いた共同での買い物や街歩きの支援の研究を行う。 ライブ コンサートにおける共同応援の支援の研究を行う。
- (3) 人々の遠隔的な日常活動の研究と遠隔支援の研究の研究としては、 遠隔にいる人と実店 舗にいる人による共同での買い物の支援、 酒蔵を使ってのデジタルアートの遠隔鑑賞といった研究、 故郷を離れた異郷における社会関係性の研究を行う。

それによって遠隔システムやロボットが組み込まれた人々の社会生活を新たに創造し、そこでの人々の生活や活動を社会学者と工学者が共同で研究することにより、よりよいシステムの 開発やよりよい社会での生活を目指した。

3.研究の方法

日常活動や共在性を支援するシステムをデザインするために、本研究では現場での人々の活動や相互行為を、社会学のエスノメソドロジーの方法で分析する。その分析に基づいて、現場の人々の活動や相互行為を支援するシステムをデザインするというエスノグラフィー的システム設計という手法を採用する。現代における人々の生活は、様々なテクノロジーに支えられている。高齢者や互いに遠隔地にいる人々の社会生活を分析しその改善を目指す社会学は、既存のテクノロジーと結びついた人々の生活を研究するだけではなく、それらの人々の日常の社会生活の分析に基づいた新しいテクノロジーの開発を工学者と共に行う必要がある。さらに開発したテクノロジーを用いて高齢者と遠隔地にいる人々の活動を分析することによって、それらの人々の社会生活に適応したテクノロジーの改善を進める必要がある。

本研究では、人々を支援するテクノロジー自体の設計に道具を介した人々同士の相互行為に関する社会学的(エスノメソドロジー・会話分析的)知見を利用する。このような研究をここでは社会学的工学的解決法(techno-sociological solution)と呼び、本研究では、その実現可能性や実用可能性を現場での実証実験によって検証する。

4. 研究成果

本研究の成果について、(1)人々の日常性や共在性の研究、(2)日常性や共在性の支援の研究、(3)人々の日常活動の遠隔支援の研究、これらの研究の基本となる(4)エスノメソドロジー・会話分析の研究にわけて報告する。

(1) 人々の日常性や共在性の研究:

複数人による共同での買い物場面の研究:スーパーマーケットにおける家族の買い物場面

を対象に、家族のメンバーがいかにして商品の購入を提案するかを会話分析により検討した。提案に際して[品名のみ]と[品名+述語]の二つの発話フォーマットが用いられること、この二つの使い分けが購買意思決定をどのように進めるかに影響を及ぼすことを明らかにした。この研究は、ケンブリッジ大学出版会から出版した書籍において発表した。T. Hiramoto & M. Hayashi (2023) How about eggs?: Action ascription in the family decision-making process while grocery shopping at a supermarket. In A. Deppermann & M. Haugh (eds.), Action Ascription in Interaction, pp. 208-233. Cambridge: Cambridge University Press.

デジタルアートの共同鑑賞場面の研究:

デジタルアートの共同鑑賞場面の研究を行った。この研究は、埼玉大学教養学部リベラルアーツ叢書(14)『観客と共創する芸術』で発表した。

複数人での街歩きの研究:

山崎晶子・山崎敬一「地図を参照して、ともに歩くこと」の研究として、埼玉大学教養学部リベラルアーツ叢書(14)『観客と共創する芸術』で発表した。

(2)日常性や共在性の支援の研究:

ロボットを用いた店舗での買い物支援の研究:

購買支援ロボットの研究は、Human-Agent Interaction で発表した。Masaya Iwasaki, Kosuke Ogawa, Akiko Yamazaki, Keiichi Yamazaki, Yuji Miyazaki, Tatsuyuki Kawamura, Hideyuki Nakanishi(2022) Enabling Shared Attention with Customers Strengthens a Sales Robot's Social Presence. Proceedings of the 10th International Conference on Human-Agent Interaction. またサービスロジーに、山崎敬一、中西英之、小林貴訓「エスノメソドロジー的視点に基づく購買支援システムの開発」として発表した。



購買支援ロボット

ロボット車いすを用いた共同での買い物や街歩きの支援の研究:

ロボット車いすの研究としてはハンブルクで開催された、Mensch und Computer 2019 において発表した。Akiko Yamazaki, Keiichi Yamazaki, Yusuke Arano, Yosuke Saito, Emi Iiyama, Hisato Fukuda, Yoshinori Kobayashi, Yoshinori Kuno Interacting with Wheelchair Mounted Navigator Robot.

ライブコンサートにおける共同応援の支援の研究:

音楽ライブに代表される超多人数インタラクションメカニズムの解明と、その強化にテクノロジーがどのように貢献できるかに焦点を当て、ライブパフォーマンスにおける出演者と観客の交流を高めるための共同体験・身体的共振を支援するシステムを提案した。提案システムによる双方向コミュニケーションと身体動作の可視化がグループのさらなる一体化に貢献することを明らかにした。この研究は K. Otsu, J. Yuan, H. Fukuda, Y. Kobayashi, Y. Kuno, K. Yamazaki(2021), Enhancing Multimodal Interaction Between Performers and Audience Members During Live Music Performances, International Conference on Human Factors in Computing Systems (CHI2021) Late-Breaking Work. として発表した。

(3)人々の遠隔的な日常活動の研究と遠隔支援の研究:

遠隔にいる人と実店舗にいる人による共同での買い物の支援の研究:

国際学会 HRI のワークショップ (ACM HRI 2022 workshop of Interdisciplinary Explorations of Processes of Mutual Understanding in Interaction with Assistive Shopping Robots) を組織し、発表をおこなった。

酒蔵を使ってのデジタルアートの遠隔鑑賞の研究:

埼玉県内の酒蔵を使用してパフォーマンスアートとデジタルアート「新竹取物語」を遠隔及び現地で鑑賞する実験を実施した。この研究は、埼玉大学教養学部リベラルアーツ叢書(14)『観客と共創する芸術』で発表した。

故郷を離れた異郷における社会関係性:

陳怡禎(2023)「異郷における社会関係性の再構築 日本在留台湾人女性趣味共同体を事例 に」国際関係学部研究年報(43):65-76.この論文では日本在留台湾人女性の来日動機や日 本における共同体の構築について検討し、「趣味」実践のために国境を越えて日本に渡ってきた台湾人女性移民は、異郷である日本において、いかに「趣味」に高い価値や優先順位を付与しているかを検討した結果、彼女らは、日常的に趣味実践をおこなえるように自身の生活様式を調整していたほか、日本での居住地にもこだわりを示し、その日本における居住地に帰属感を持っていたことを明らかにした。

(4)エスノメソドロジー・会話分析の研究:

人々の日常性と共在性を研究するエスノメソドロジー研究の集大成として、『エスノメソドロジー・会話分析ハンドブック』(新曜社 2023年4月)を出版した。

エスノメソドロジー的な研究とロボットを用いた支援研究のつながりについての論文を、Breaching and Robot Experiments: Continuing Harold Garfinkel's Spirit of Experimentation. In Philippe Sormani & Dirk vom Lehn (Eds.) The AnthemCompanion to Harold Garfinkel. Anthem Press.として発表した。とくにこの論文においては、社会的ロボットの諸実験はガーフィンケルがかつて行った信頼にかんする実験を引き継いでいるということを主張した。さらに、社会的ロボットの諸実験は、ロボット開発に利用されるだけではなく、人が実際の相互行為において参照している諸概念を明らかにすることに貢献することが主張された。

5 . 主な発表論文等

〔雑誌論文〕 計29件(うち査読付論文 22件/うち国際共著 0件/うちオープンアクセス 7件)

_ 【雑誌論文】 計29件(つら宜読刊論文 22件/つら国際共者 0件/つらオーノンアクセス 7件	
1.著者名 陳怡禎	4. 巻 43
2.論文標題 異郷における社会関係性の再構築 日本在留台湾人女性趣味共同体を事例に	5.発行年 2023年
3.雑誌名 国際関係学部研究年報	6.最初と最後の頁 65-76
掲載論文のDOI(デジタルオブジェクト識別子) なし	査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著
1.著者名 梅崎修,高村静,坂本憲一	4.巻 21(1)
2 . 論文標題 分散型ワークにおける管理職のマネジメント行動	5 . 発行年 2023年
3.雑誌名 生涯学習とキャリアデザイン	6.最初と最後の頁 19-28
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) なし	 査読の有無 無
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著
1.著者名 Hiramoto Takeshi	4.巻
2 . 論文標題 Framing offer-related actions as assistance at jewelry stores in Japan	5.発行年 2024年
3.雑誌名 Discourse Studies	6.最初と最後の頁 1-29
掲載論文のDOI(デジタルオブジェクト識別子) 10.1177/14614456231224082	 査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスとしている(また、その予定である)	国際共著
1 . 著者名 平本毅・松原斎樹・杉本直子・宗田好史・池田維・大関綾・田村圭吾	4.巻 6
2 . 論文標題 京料理屋における仲居・女将による料理の説明のエスノメソドロジー研究	5 . 発行年 2024年
3.雑誌名 和食文化研究	6.最初と最後の頁 30-58
掲載論文のDOI(デジタルオブジェクト識別子) なし	 査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著

1 . 著者名	4. 巻
Ikeda Keiko	1
2 . 論文標題 Aiming to Build Future Skills for Society 5.0: Educational DX (Digital Transformation) of University Education in Japan	5 . 発行年 2024年
3.雑誌名 Ehlers, UD., Eigbrecht, L. (eds) Creating the University of the Future. Zukunft der Hochschulbildung - Future Higher Education	6.最初と最後の頁 549-567
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子) 10.1007/978-3-658-42948-5_28	査読の有無 無
オープンアクセス オープンアクセスとしている (また、その予定である)	国際共著
	1
1 . 著者名 Minami Yasusuke、Nisisawa Hiro Yuki、Okada Mitsuhiro、Sakaida Rui	4.巻 46
2 . 論文標題 Two Types of Demonstration Through Guided Touch with Cane: Instruction Sequences in Orientation and Mobility Training for a Person with Visual Impairments	
3.雑誌名 Human Studies	6.最初と最後の頁 723~756
掲載論文のDOI(デジタルオブジェクト識別子) 10.1007/s10746-023-09690-6	 査読の有無 無
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著
1 菜2夕	1
1.著者名 児玉幸子	4.巻 77
2 . 論文標題 《太陽との邂逅》メディアアートの見立てと宇宙科学	5 . 発行年 2023年
3.雑誌名 映像情報メディア学会誌(特集:メディアアートの拡張と普遍化)	6.最初と最後の頁 569-571
掲載論文のDOI(デジタルオブジェクト識別子) なし	 査読の有無 無
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著
1.著者名 児玉幸子,山本雄也	4.巻 36
2.論文標題 調布市文化会館たづくりで開催されたメディアアート展における来場者アンケートの分析と考察	5 . 発行年 2024年
3.雑誌名 電気通信大学紀要	6.最初と最後の頁 42-49
掲載論文のDOI(デジタルオプジェクト識別子) なし	 査読の有無 有
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著

	T . w
1 . 著者名 Hasan Mahmudul、Hanawa Junichi、Goto Riku、Fukuda Hisato、Kuno Yoshinori、Kobayashi Yoshinori	4. 巻
2.論文標題	5.発行年
Person Tracking Using Ankle-Level LiDAR Based on Enhanced DBSCAN and OPTICS	2021年
3.雑誌名	▲ 6.最初と最後の頁
IEEJ Transactions on Electrical and Electronic Engineering	778~786
TELS Transactions on Electrical and Electronic Engineering	176 - 700
掲載論文のDOI(デジタルオブジェクト識別子)	査読の有無
10.1002/tee.23358	有
オープンアクセス	国際共著
オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	-
1 . 著者名	4 . 巻
Fukue Keita, Fukuda Hisato, Kobayashi Yoshinori, Kuno Yoshinori, Shida Nami, Sugiyama Mari, Handa Takashi, Morita Tomoyuki	1405
2.論文標題	5.発行年
Video Analysis of Wheel Pushing Actions for Wheelchair Basketball Players	2021年
3 . 雑誌名	6.最初と最後の頁
Communications in Computer and Information Science	233 ~ 241
掲載論文のDOI(デジタルオブジェクト識別子)	査読の有無
10.1007/978-3-030-81638-4_19	有
オープンアクセス	国際共著
オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	-
	T . W
1 . 著者名 Hasan Mahmudul、Goto Riku、Hanawa Junichi、Fukuda Hisato、Kuno Yoshinori、Kobayashi Yoshinori	4. 巻 12836
2.論文標題	5.発行年
Person Property Estimation Based on 2D LiDAR Data Using Deep Neural Network	2021年
3 . 雑誌名	6.最初と最後の頁
Lecture Notes in Computer Science	763 ~ 773
掲載論文のDOI(デジタルオブジェクト識別子)	│ │ 査読の有無
10.1007/978-3-030-84522-3_62	有
オープンアクセス	国際共著
オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	-
1 . 著者名	4 . 巻
Uddin Md Kamal, Lam Antony, Fukuda Hisato, Kobayashi Yoshinori, Kuno Yoshinori	12
2 . 論文標題	5.発行年
Fusion in dissimilarity space for RGB-D person re-identification	2021年
3 . 雑誌名	6.最初と最後の頁
Array	100089 ~ 100089
掲載論文のDOI(デジタルオブジェクト識別子)	査読の有無
10.1016/j.array.2021.100089	有
オープンアクセス	国際共著
オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	

1.著者名	1 *
	4 . 巻
Akiko Yamazaki, Antonia Lina Krummheuer ,Michita Imai	0
2 . 論文標題	
Interdisciplinary Explorations of Processes of Mutual Understanding in Interaction with	2022年
Assistive Shopping Robots	C 目初1-目後の下
3. 雑誌名	6.最初と最後の頁
Proceedings of the 2022 ACM/IEEE International Conference on Human-Robot Interaction	1293-1295
引載論文のDOI(デジタルオブジェクト識別子)	<u> </u>
	有
<i>'</i> & ∪)
ープンアクセス	国際共著
オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	-
. 著者名	4 . 巻
山崎晶子・山崎敬一	14
. 論文標題	5 . 発行年
地図を参照して、ともに歩くこと	2022年
. 雑誌名	6.最初と最後の頁
埼玉大学教養学部リベラルアーツ叢書14『観客と共創する芸術』	215-240
・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	210 210
載論文のDOI(デジタルオブジェクト識別子)	査読の有無
なし	無
ープンアクセス	国際共著
オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	-
. 著者名	4 . 巻
山崎 敬一、中西 英之、小林 貴訓	7
論文標題	5 . 発行年
エスノメソドロジー的視点に基づく購買支援システムの開発	2021年
.雑誌名	6.最初と最後の頁
3.雑誌名 サービソロジー	6.最初と最後の頁 130-137
** *** * *	
サービソロジー	130-137
サービソロジー 載論文のDOI(デジタルオブジェクト識別子)	130-137 査読の有無
サービソロジー	130-137
サービソロジー 引載論文のDOI(デジタルオブジェクト識別子) 10.24464/serviceology.7.4_130	130-137 査読の有無 無
サービソロジー 引載論文のDOI(デジタルオブジェクト識別子) 10.24464/serviceology.7.4_130	130-137 査読の有無
サービソロジー 『載論文のDOI(デジタルオブジェクト識別子) 10.24464/serviceology.7.4_130	130-137 査読の有無 無
サービソロジー 最載論文のDOI(デジタルオブジェクト識別子) 10.24464/serviceology.7.4_130 コープンアクセス オープンアクセスとしている(また、その予定である)	130-137 査読の有無 無 国際共著
載論文のDOI(デジタルオブジェクト識別子) 10.24464/serviceology.7.4_130 - ブンアクセス オープンアクセスとしている(また、その予定である) . 著者名	130-137 査読の有無 無 国際共著 -
サービソロジー 載論文のDOI(デジタルオブジェクト識別子) 10.24464/serviceology.7.4_130 ・ プンアクセス オープンアクセスとしている(また、その予定である)	130-137 査読の有無 無 国際共著
サービソロジー 郵論文のDOI(デジタルオブジェクト識別子) 10.24464/serviceology.7.4_130 ープンアクセス オープンアクセスとしている(また、その予定である) . 著者名 Iwasaki Masaya、Ikeda Mizuki、Kawamura Tatsuyuki、Nakanishi Hideyuki	130-137 査読の有無 無 国際共著 - 4 . 巻 20
載論文のDOI(デジタルオブジェクト識別子) 10.24464/serviceology.7.4_130 ープンアクセス オープンアクセスとしている(また、その予定である) . 著者名 Iwasaki Masaya、Ikeda Mizuki、Kawamura Tatsuyuki、Nakanishi Hideyuki . 論文標題	130-137
載論文のDOI(デジタルオブジェクト識別子) 10.24464/serviceology.7.4_130 ープンアクセス オープンアクセスとしている(また、その予定である) . 著者名 Iwasaki Masaya、 Ikeda Mizuki、Kawamura Tatsuyuki、Nakanishi Hideyuki	130-137 査読の有無 無 国際共著 - 4 . 巻 20
サービソロジー 「「「「「「「「「「」」」」」」 「「「「」」」」 「「」」」 「「」」」 「「」」」 「「」」」 「「」」」 「「」」」 「「」」」 「「」」」 「「」」」 「「」」」 「「」」」 「「」」」 「「」 「「」 「 「	130-137
サービソロジー 郵論文のDOI(デジタルオブジェクト識別子) 10.24464/serviceology.7.4_130 ープンアクセス オープンアクセスとしている(また、その予定である) . 著者名 Iwasaki Masaya、Ikeda Mizuki、Kawamura Tatsuyuki、Nakanishi Hideyuki . 論文標題 State-Transition Modeling of Human Robot Interaction for Easy Crowdsourced Robot Control . 雑誌名	130-137 査読の有無 無 国際共著 - 4 . 巻 20 5 . 発行年 2020年 6 . 最初と最後の頁
サービソロジー 「「「「「「「「「「」」」」」」 「「「「」」」」 「「」」」 「「」」」 「「」」」 「「」」」 「「」」」 「「」」」 「「」」」 「「」」」 「「」」」 「「」」」 「「」」」 「「」」」 「「」 「「」 「 「	130-137
サービソロジー 郵舗文のDOI(デジタルオブジェクト識別子) 10.24464/serviceology.7.4_130 ープンアクセス オープンアクセスとしている(また、その予定である) . 著者名 Iwasaki Masaya、Ikeda Mizuki、Kawamura Tatsuyuki、Nakanishi Hideyuki . 論文標題 State-Transition Modeling of Human Robot Interaction for Easy Crowdsourced Robot Control . 雑誌名	130-137 査読の有無 無 国際共著 - 4 . 巻 20 5 . 発行年 2020年 6 . 最初と最後の頁
歌論文のDOI(デジタルオブジェクト識別子) 10.24464/serviceology.7.4_130 オープンアクセス オープンアクセスとしている(また、その予定である) . 著者名 Iwasaki Masaya、Ikeda Mizuki、Kawamura Tatsuyuki、Nakanishi Hideyuki 2. 論文標題 State-Transition Modeling of Human Robot Interaction for Easy Crowdsourced Robot Control 3. 雑誌名 Sensors	130-137 査読の有無 無 国際共著 - 4 . 巻 20 5 . 発行年 2020年 6 . 最初と最後の頁 6529~6529
### ### #############################	130-137
調載論文のDOI(デジタルオブジェクト識別子) 10.24464/serviceology.7.4_130 オープンアクセス オープンアクセスとしている(また、その予定である) . 著者名 Iwasaki Masaya、Ikeda Mizuki、Kawamura Tatsuyuki、Nakanishi Hideyuki 2. 論文標題 State-Transition Modeling of Human Robot Interaction for Easy Crowdsourced Robot Control 3. 雑誌名	130-137 査読の有無 無 国際共著 - 4 . 巻 20 5 . 発行年 2020年 6 . 最初と最後の頁 6529~6529
### ままれる The state of the s	130-137

1 . 著者名	4.巻
Takahashi Toshihiro、Fukuda Hisato、Kobayashi Yoshinori、Kuno Yoshinori	1212
2 . 論文標題	5 . 発行年
Indoor Visual Re-localization Based on Confidence Score Using Omni-Directional Camera	2020年
3.雑誌名	6.最初と最後の頁
Communications in Computer and Information Science	192~205
掲載論文のDOI(デジタルオプジェクト識別子)	査読の有無
10.1007/978-981-15-4818-5_15	有
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著
1.著者名	4.巻
Hasan Mahmudul、Hanawa Junichi、Goto Riku、Fukuda Hisato、Kuno Yoshinori、Kobayashi Yoshinori	1213
2 . 論文標題	5 . 発行年
Tracking People Using Ankle-Level 2D LiDAR for Gait Analysis	2020年
3.雑誌名 Advances in Intelligent Systems and Computing	6.最初と最後の頁 40~46
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子)	査読の有無
10.1007/978-3-030-51328-3_7	有
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著
1 . 著者名 Otsu Kouyou、Zhong Qiang、Keya Das、Fukuda Hisato、Lam Antony、Kobayashi Yoshinori、Kuno Yoshinori	4.巻 1213
2.論文標題	5 . 発行年
Robust and Fast Heart Rate Monitoring Based on Video Analysis and Its Application	2020年
3.雑誌名 Advances in Intelligent Systems and Computing	6.最初と最後の頁 250~257
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子)	査読の有無
10.1007/978-3-030-51328-3_35	有
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著
1.著者名	4.巻
Islam Md Matiqul、Lam Antony、Fukuda Hisato、Kobayashi Yoshinori、Kuno Yoshinori	12465
2.論文標題	5 . 発行年
Person-Following Shopping Support Robot Using Kinect Depth Camera Based on 3D Skeleton Tracking	2020年
3.雑誌名 Lecture Notes in Computer Science	6.最初と最後の頁 28~37
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子)	査読の有無
10.1007/978-3-030-60796-8_3	有
オープンアクセス	国際共著

1 菜耂夕	
1.著者名	4.巻
Uddin Md Kamal、Lam Antony、Fukuda Hisato、Kobayashi Yoshinori、Kuno Yoshinori	12465
2.論文標題	5 . 発行年
Depth Guided Attention for Person Re-identification	2020年
·	
3.雑誌名	6.最初と最後の頁
Lecture Notes in Computer Science	110~120
Lecture Notes III computer scrence	110 120
掲載論文のDOI(デジタルオブジェクト識別子)	 査読の有無
10.1007/978-3-030-60796-8_10	有
4 d) 7 h h g	同哪 # 苯
オープンアクセス	国際共著
オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	-
1.著者名	4.巻
山崎 敬一、中西 英之、小林 貴訓	7
2.論文標題	5 . 発行年
エスノメソドロジー的視点に基づく購買支援システムの開発	2021年
ーハンショー・コルルドをイト特殊人がノハノログ門方	20217
3.雑誌名	6.最初と最後の頁
サービソロジー	130 ~ 137

掲載論文のDOI(デジタルオプジェクト識別子)	査読の有無
10.24464/serviceology.7.4_130	無
オープンアクセス	国際共著
オープンアクセスとしている(また、その予定である)	-
1.著者名	4.巻
Iwasaki Masaya、Ikeda Mizuki、Kawamura Tatsuyuki、Nakanishi Hideyuki	20
2 論文煙頭	5 発行年
	5 . 発行年
2.論文標題 State-Transition Modeling of Human-Robot Interaction for Easy Crowdsourced Robot Control	5.発行年 2020年
State-Transition Modeling of Human-Robot Interaction for Easy Crowdsourced Robot Control	2020年
State-Transition Modeling of Human-Robot Interaction for Easy Crowdsourced Robot Control 3 .雑誌名	2020年 6 . 最初と最後の頁
State-Transition Modeling of Human-Robot Interaction for Easy Crowdsourced Robot Control	2020年
State-Transition Modeling of Human-Robot Interaction for Easy Crowdsourced Robot Control 3 .雑誌名	2020年 6 . 最初と最後の頁
State-Transition Modeling of Human-Robot Interaction for Easy Crowdsourced Robot Control 3 . 雑誌名 Sensors	2020年 6.最初と最後の頁 6529~6529
State-Transition Modeling of Human-Robot Interaction for Easy Crowdsourced Robot Control 3 . 雑誌名 Sensors 掲載論文のDOI(デジタルオプジェクト識別子)	2020年 6.最初と最後の頁 6529~6529 査読の有無
State-Transition Modeling of Human-Robot Interaction for Easy Crowdsourced Robot Control 3 . 雑誌名 Sensors	2020年 6 . 最初と最後の頁 6529~6529
State-Transition Modeling of Human-Robot Interaction for Easy Crowdsourced Robot Control 3 . 雑誌名 Sensors 掲載論文のDOI(デジタルオブジェクト識別子) 10.3390/s20226529	2020年 6.最初と最後の頁 6529~6529 査読の有無 有
State-Transition Modeling of Human-Robot Interaction for Easy Crowdsourced Robot Control 3.雑誌名 Sensors 掲載論文のDOI(デジタルオブジェクト識別子) 10.3390/s20226529 オープンアクセス	2020年 6.最初と最後の頁 6529~6529 査読の有無
State-Transition Modeling of Human-Robot Interaction for Easy Crowdsourced Robot Control 3 . 雑誌名 Sensors 掲載論文のDOI(デジタルオブジェクト識別子) 10.3390/s20226529	2020年 6.最初と最後の頁 6529~6529 査読の有無 有
State-Transition Modeling of Human-Robot Interaction for Easy Crowdsourced Robot Control 3 . 雑誌名 Sensors 掲載論文のDOI(デジタルオブジェクト識別子) 10.3390/s20226529 オープンアクセス	2020年 6.最初と最後の頁 6529~6529 査読の有無 有
State-Transition Modeling of Human-Robot Interaction for Easy Crowdsourced Robot Control 3 . 雑誌名 Sensors 掲載論文のDOI(デジタルオブジェクト識別子) 10.3390/s20226529 オープンアクセス	2020年 6.最初と最後の頁 6529~6529 査読の有無 有
State-Transition Modeling of Human-Robot Interaction for Easy Crowdsourced Robot Control 3 . 雑誌名 Sensors 掲載論文のDOI(デジタルオブジェクト識別子) 10.3390/s20226529 オープンアクセス オープンアクセスとしている(また、その予定である)	2020年 6.最初と最後の頁 6529~6529 査読の有無 有 国際共著
State-Transition Modeling of Human-Robot Interaction for Easy Crowdsourced Robot Control 3.雑誌名 Sensors 掲載論文のDOI(デジタルオブジェクト識別子) 10.3390/s20226529 オープンアクセス オープンアクセスとしている(また、その予定である)	2020年 6.最初と最後の頁 6529~6529 査読の有無 有 国際共著 -
State-Transition Modeling of Human-Robot Interaction for Easy Crowdsourced Robot Control 3 . 雑誌名 Sensors 掲載論文のDOI(デジタルオブジェクト識別子) 10.3390/s20226529 オープンアクセス オープンアクセスとしている(また、その予定である) 1 . 著者名 Takahashi Toshihiro、Fukuda Hisato、Kobayashi Yoshinori、Kuno Yoshinori	2020年 6.最初と最後の頁 6529~6529 査読の有無 有 国際共著 - 4.巻 1212
State-Transition Modeling of Human-Robot Interaction for Easy Crowdsourced Robot Control 3 . 雑誌名 Sensors 掲載論文のDOI(デジタルオブジェクト識別子) 10.3390/s20226529 オープンアクセス オープンアクセスとしている(また、その予定である) 1 . 著者名 Takahashi Toshihiro、Fukuda Hisato、Kobayashi Yoshinori、Kuno Yoshinori 2 . 論文標題	2020年 6.最初と最後の頁 6529~6529 査読の有無 有 国際共著 - 4.巻 1212 5.発行年
State-Transition Modeling of Human-Robot Interaction for Easy Crowdsourced Robot Control 3 . 雑誌名 Sensors 掲載論文のDOI(デジタルオブジェクト識別子) 10.3390/s20226529 オープンアクセス オープンアクセスとしている(また、その予定である) 1 . 著者名 Takahashi Toshihiro、Fukuda Hisato、Kobayashi Yoshinori、Kuno Yoshinori	2020年 6.最初と最後の頁 6529~6529 査読の有無 有 国際共著 - 4.巻 1212
State-Transition Modeling of Human-Robot Interaction for Easy Crowdsourced Robot Control 3 . 雑誌名 Sensors 掲載論文のDOI(デジタルオブジェクト識別子) 10.3390/s20226529 オープンアクセス オープンアクセスとしている(また、その予定である) 1 . 著者名 Takahashi Toshihiro、Fukuda Hisato、Kobayashi Yoshinori、Kuno Yoshinori 2 . 論文標題 Indoor Visual Re-localization Based on Confidence Score Using Omni-Directional Camera	2020年 6.最初と最後の頁 6529~6529 査読の有無 有 国際共著 - 4.巻 1212 5.発行年 2020年
State-Transition Modeling of Human-Robot Interaction for Easy Crowdsourced Robot Control 3.雑誌名 Sensors 掲載論文のDOI(デジタルオブジェクト識別子) 10.3390/s20226529 オープンアクセス オープンアクセスとしている(また、その予定である) 1.著者名 Takahashi Toshihiro、Fukuda Hisato、Kobayashi Yoshinori、Kuno Yoshinori 2.論文標題 Indoor Visual Re-localization Based on Confidence Score Using Omni-Directional Camera 3.雑誌名	2020年 6.最初と最後の頁 6529~6529 査読の有無 有 国際共著 - 4.巻 1212 5.発行年 2020年 6.最初と最後の頁
State-Transition Modeling of Human-Robot Interaction for Easy Crowdsourced Robot Control 3 . 雑誌名 Sensors 掲載論文のDOI(デジタルオブジェクト識別子) 10.3390/s20226529 オープンアクセス オープンアクセスとしている(また、その予定である) 1 . 著者名 Takahashi Toshihiro、Fukuda Hisato、Kobayashi Yoshinori、Kuno Yoshinori 2 . 論文標題 Indoor Visual Re-localization Based on Confidence Score Using Omni-Directional Camera	2020年 6.最初と最後の頁 6529~6529 査読の有無 有 国際共著 - 4.巻 1212 5.発行年 2020年
State-Transition Modeling of Human-Robot Interaction for Easy Crowdsourced Robot Control 3.雑誌名 Sensors 掲載論文のDOI(デジタルオブジェクト識別子) 10.3390/s20226529 オープンアクセス オープンアクセスとしている(また、その予定である) 1.著者名 Takahashi Toshihiro、Fukuda Hisato、Kobayashi Yoshinori、Kuno Yoshinori 2.論文標題 Indoor Visual Re-localization Based on Confidence Score Using Omni-Directional Camera 3.雑誌名	2020年 6.最初と最後の頁 6529~6529 査読の有無 有 国際共著 - 4.巻 1212 5.発行年 2020年 6.最初と最後の頁
State-Transition Modeling of Human-Robot Interaction for Easy Crowdsourced Robot Control 3.雑誌名 Sensors 掲載論文のDOI(デジタルオブジェクト識別子) 10.3390/s20226529 オープンアクセス オープンアクセスとしている(また、その予定である) 1.著者名 Takahashi Toshihiro、Fukuda Hisato、Kobayashi Yoshinori、Kuno Yoshinori 2.論文標題 Indoor Visual Re-localization Based on Confidence Score Using Omni-Directional Camera 3.雑誌名 Communications in Computer and Information Science	2020年 6.最初と最後の頁 6529~6529 査読の有無 有 国際共著 - 4.巻 1212 5.発行年 2020年 6.最初と最後の頁 192~205
State-Transition Modeling of Human-Robot Interaction for Easy Crowdsourced Robot Control 3.雑誌名 Sensors 掲載論文のDOI(デジタルオブジェクト識別子) 10.3390/s20226529 オープンアクセス オープンアクセスとしている(また、その予定である) 1.著者名 Takahashi Toshihiro、Fukuda Hisato、Kobayashi Yoshinori、Kuno Yoshinori 2.論文標題 Indoor Visual Re-localization Based on Confidence Score Using Omni-Directional Camera 3.雑誌名 Communications in Computer and Information Science	2020年 6.最初と最後の頁 6529~6529 査読の有無 有 国際共著 - 4.巻 1212 5.発行年 2020年 6.最初と最後の頁 192~205
State-Transition Modeling of Human-Robot Interaction for Easy Crowdsourced Robot Control 3.雑誌名 Sensors 掲載論文のDOI(デジタルオブジェクト識別子) 10.3390/s20226529 オープンアクセス オープンアクセスとしている(また、その予定である) 1.著者名 Takahashi Toshihiro、Fukuda Hisato、Kobayashi Yoshinori、Kuno Yoshinori 2.論文標題 Indoor Visual Re-localization Based on Confidence Score Using Omni-Directional Camera 3.雑誌名 Communications in Computer and Information Science	2020年 6.最初と最後の頁 6529~6529 査読の有無 有 国際共著 - 4.巻 1212 5.発行年 2020年 6.最初と最後の頁 192~205
State-Transition Modeling of Human-Robot Interaction for Easy Crowdsourced Robot Control 3 . 雑誌名 Sensors 掲載論文のDOI(デジタルオブジェクト識別子) 10.3390/s20226529 オープンアクセス オープンアクセスとしている(また、その予定である) 1 . 著者名 Takahashi Toshihiro、Fukuda Hisato、Kobayashi Yoshinori、Kuno Yoshinori 2 . 論文標題 Indoor Visual Re-localization Based on Confidence Score Using Omni-Directional Camera 3 . 雑誌名 Communications in Computer and Information Science 掲載論文のDOI(デジタルオブジェクト識別子) 10.1007/978-981-15-4818-5_15	2020年 6.最初と最後の頁 6529~6529 査読の有無 有 国際共著 - 4.巻 1212 5.発行年 2020年 6.最初と最後の頁 192~205 査読の有無 有
State-Transition Modeling of Human-Robot Interaction for Easy Crowdsourced Robot Control 3.雑誌名 Sensors 掲載論文のDOI(デジタルオブジェクト識別子) 10.3390/s20226529 オープンアクセス オープンアクセスとしている(また、その予定である) 1.著者名 Takahashi Toshihiro、Fukuda Hisato、Kobayashi Yoshinori、Kuno Yoshinori 2.論文標題 Indoor Visual Re-localization Based on Confidence Score Using Omni-Directional Camera 3.雑誌名 Communications in Computer and Information Science	2020年 6.最初と最後の頁 6529~6529 査読の有無 有 国際共著 - 4.巻 1212 5.発行年 2020年 6.最初と最後の頁 192~205

1.著者名	A 244
	4.巻
Hasan Mahmudul, Hanawa Junichi, Goto Riku, Fukuda Hisato, Kuno Yoshinori, Kobayashi Yoshinori	16
Q	F 38.4-7-
2. 論文標題	5.発行年
Person Tracking Using Ankle-Level LiDAR Based on Enhanced DBSCAN and OPTICS	2021年
0 ABA-67	C 877 876 87
3.雑誌名	6.最初と最後の頁
IEEJ Transactions on Electrical and Electronic Engineering	778 ~ 786
相型なみのハノブックリナイン・ケーがロフン	 査読の有無
掲載論文のDOI(デジタルオブジェクト識別子)	
10.1002/tee.23358	有
オープンアクセス	国際共著
· · · · · · =· ·	国际共有
オープンアクセスとしている(また、その予定である)	-
1. 著者名	4 . 巻
	_
Hasan Mahmudul, Hanawa Junichi, Goto Riku, Fukuda Hisato, Kuno Yoshinori, Kobayashi Yoshinori	1213
2.論文標題	5.発行年
Tracking People Using Ankle-Level 2D LiDAR for Gait Analysis	2020年
つ hh÷t-々	C 見知し見然の百
3. 雑誌名	6.最初と最後の頁
Advances in Intelligent Systems and Computing	40 ~ 46
掲載論文のDOI(デジタルオブジェクト識別子)	<u>│</u> │ 査読の有無
10.1007/978-3-030-51328-3_7	有
オープンアクセス	国際共著
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国际共有
オープンアプロスとはない、大はオープンアプロスが四共	-
1.著者名	4 . 巻
Otsu Kouyou、Zhong Qiang、Keya Das、Fukuda Hisato、Lam Antony、Kobayashi Yoshinori、Kuno	1213
Yoshinori	1213
2.論文標題	5 . 発行年
	2020年
Robust and Fast Heart Rate Monitoring Based on Video Analysis and Its Application	2020年
3.雑誌名	6.最初と最後の頁
	250~257
Advances in Intelligent Systems and Computing	250 ~ 257
	本芸の大畑
掲載論文のDOI (デジタルオブジェクト識別子)	1 省款(/)有类
	査読の有無
掲載論文のDOI(デジタルオブジェクト識別子) 10.1007/978-3-030-51328-3_35	宜読の有無 有
10.1007/978-3-030-51328-3_35	有
10.1007/978-3-030-51328-3_35 オープンアクセス	
	有
10.1007/978-3-030-51328-3_35 オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著
10.1007/978-3-030-51328-3_35 オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難 1.著者名	有 国際共著 -
10.1007/978-3-030-51328-3_35 オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著
10.1007/978-3-030-51328-3_35 オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難 1 . 著者名 Islam Md Matiqul、Lam Antony、Fukuda Hisato、Kobayashi Yoshinori、Kuno Yoshinori	有 国際共著 - 4.巻 12465
10.1007/978-3-030-51328-3_35 オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難 1.著者名 Islam Md Matiqul、Lam Antony、Fukuda Hisato、Kobayashi Yoshinori、Kuno Yoshinori 2.論文標題	有 国際共著 - 4.巻 12465 5.発行年
10.1007/978-3-030-51328-3_35 オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難 1.著者名 Islam Md Matiqul、Lam Antony、Fukuda Hisato、Kobayashi Yoshinori、Kuno Yoshinori	有 国際共著 - 4.巻 12465 5.発行年
10.1007/978-3-030-51328-3_35 オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難 1.著者名 Islam Md Matiqul、Lam Antony、Fukuda Hisato、Kobayashi Yoshinori、Kuno Yoshinori 2.論文標題 Person-Following Shopping Support Robot Using Kinect Depth Camera Based on 3D Skeleton Tracking	有 国際共著 - 4.巻 12465 5.発行年 2020年
10.1007/978-3-030-51328-3_35 オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難 1 . 著者名 Islam Md MatiquI、Lam Antony、Fukuda Hisato、Kobayashi Yoshinori、Kuno Yoshinori 2 . 論文標題 Person-Following Shopping Support Robot Using Kinect Depth Camera Based on 3D Skeleton Tracking 3 . 雑誌名	有 国際共著 - 4 . 巻 12465 5 . 発行年 2020年 6 . 最初と最後の頁
10.1007/978-3-030-51328-3_35 オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難 1.著者名 Islam Md Matiqul、Lam Antony、Fukuda Hisato、Kobayashi Yoshinori、Kuno Yoshinori 2.論文標題 Person-Following Shopping Support Robot Using Kinect Depth Camera Based on 3D Skeleton Tracking	有 国際共著 - 4.巻 12465 5.発行年 2020年
10.1007/978-3-030-51328-3_35 オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難 1 . 著者名 Islam Md MatiquI、Lam Antony、Fukuda Hisato、Kobayashi Yoshinori、Kuno Yoshinori 2 . 論文標題 Person-Following Shopping Support Robot Using Kinect Depth Camera Based on 3D Skeleton Tracking 3 . 雑誌名	有 国際共著 - 4 . 巻 12465 5 . 発行年 2020年 6 . 最初と最後の頁
10.1007/978-3-030-51328-3_35 オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難 1 . 著者名 Islam Md MatiquI、Lam Antony、Fukuda Hisato、Kobayashi Yoshinori、Kuno Yoshinori 2 . 論文標題 Person-Following Shopping Support Robot Using Kinect Depth Camera Based on 3D Skeleton Tracking 3 . 雑誌名 Lecture Notes in Computer Science	有 国際共著 - 4 . 巻 12465 5 . 発行年 2020年 6 . 最初と最後の頁 28~37
10.1007/978-3-030-51328-3_35 オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難 1 . 著者名 Islam Md Matiqul、Lam Antony、Fukuda Hisato、Kobayashi Yoshinori、Kuno Yoshinori 2 . 論文標題 Person-Following Shopping Support Robot Using Kinect Depth Camera Based on 3D Skeleton Tracking 3 . 雑誌名 Lecture Notes in Computer Science	有 国際共著 - 4 . 巻 12465 5 . 発行年 2020年 6 . 最初と最後の頁 28~37
10.1007/978-3-030-51328-3_35 オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難 1 . 著者名 Islam Md Matiqul、Lam Antony、Fukuda Hisato、Kobayashi Yoshinori、Kuno Yoshinori 2 . 論文標題 Person-Following Shopping Support Robot Using Kinect Depth Camera Based on 3D Skeleton Tracking 3 . 雑誌名	有 国際共著 - 4 . 巻 12465 5 . 発行年 2020年 6 . 最初と最後の頁 28~37
10.1007/978-3-030-51328-3_35 オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難 1.著者名 Islam Md MatiquI、Lam Antony、Fukuda Hisato、Kobayashi Yoshinori、Kuno Yoshinori 2.論文標題 Person-Following Shopping Support Robot Using Kinect Depth Camera Based on 3D Skeleton Tracking 3.雑誌名 Lecture Notes in Computer Science 掲載論文のDOI(デジタルオブジェクト識別子) 10.1007/978-3-030-60796-8_3	有 国際共著 - 4 . 巻 12465 5 . 発行年 2020年 6 . 最初と最後の頁 28~37 査読の有無 有
10.1007/978-3-030-51328-3_35 オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難 1 . 著者名 Islam Md Matiqul、Lam Antony、Fukuda Hisato、Kobayashi Yoshinori、Kuno Yoshinori 2 . 論文標題 Person-Following Shopping Support Robot Using Kinect Depth Camera Based on 3D Skeleton Tracking 3 . 雑誌名 Lecture Notes in Computer Science	有 国際共著 - 4 . 巻 12465 5 . 発行年 2020年 6 . 最初と最後の頁 28~37

1 . 著者名	4 . 巻
Uddin Md Kamal、Lam Antony、Fukuda Hisato、Kobayashi Yoshinori、Kuno Yoshinori	12465
2.論文標題	5 . 発行年
Depth Guided Attention for Person Re-identification	2020年
3.雑誌名 Lecture Notes in Computer Science	6.最初と最後の頁 110~120
掲載論文のDOI(デジタルオブジェクト識別子)	査読の有無
10.1007/978-3-030-60796-8_10	有
オープンアクセス オープンアクセスではない、又はオープンアクセスが困難	国際共著

〔学会発表〕 計51件(うち招待講演 6件/うち国際学会 24件)

1.発表者名

Kenji Nakamura, Keiichi Yamazaki, Yusuke Arano, Akiko Yamazaki, Hiroshi Koga, Naoya Ohta, Takuya Mitsuhashi, Hideru Obinata, Yoshiaki Ohyama

2 . 発表標題

Pilot test of the mutual assistance system using a wearable device for the elderly in WEB3.0 technology

3 . 学会等名

IIAI-AAI (国際学会)

4.発表年

2023年

1.発表者名

中村賢治, 山崎敬一, 荒野侑甫, 古賀弘志, 三橋拓也, 大山善昭

2 . 発表標題

高齢者がテレプレゼンス上で相互扶助関係を構築できるか?: ヘルスケア情報の共有を用いたパイロットテスト

3 . 学会等名

第96回 日本社会学会大会

4.発表年

2023年

1.発表者名

山崎敬一, 小林貴訓, 鈴木亮太, 荒野侑甫, 神田捷来

2 . 発表標題

遠隔共同買い物支援システムとテレプレゼンスの問題

3 . 学会等名

第96回 日本社会学会大会

4 . 発表年

2023年

1 . 発表者名 Akiko Yamazaki and Keiichi Yamazaki.
2 . 発表標題 Children's Arguing in Nursery School
3.学会等名
Japan-Singapore Joint EMCA Symposium for Mundane Activities and Medical Care(国際学会)
4 . 発表年 2024年
1 . 発表者名 K.J. Ritu, K. Ahammad, M. Mohibullah, M. Khatun, M.Z. Uddin, M.K. Uddin, Y. Kobayashi, M. Hasan
2 . 発表標題 SelfBOT: An Automated Wheel-Chair Control Using Facial Gestures Only
3 . 学会等名 International Conference on Computer and Information Technology (ICCIT) (国際学会)
4 . 発表年 2024年
1 . 発表者名 T. Sultana, M. Jahan, M.K. Uddin, Y. Kobayashi, M. Hasan
2 . 発表標題 Multimodal Emotion Recognition through Deep Fusion of Audio-Visual Data
3 . 学会等名 International Conference on Computer and Information Technology (ICCIT) (国際学会)
4 . 発表年 2023年
1 . 発表者名 S.S. Mahmud, M.A. Islam, K.J. Ritu, M. Hasan, Y. Kobayashi, M. Mohibullah
2 . 発表標題 Safety Helmet Detection of Workers in Construction Site using YOLOv8
3 . 学会等名 International Conference on Computer and Information Technology (ICCIT) (国際学会)
4 . 発表年

1	
- 1	. #:48177

Masaya Iwasaki, Kosuke Ogawa, Tatsuyuki Kawamura, Hideyuki Nakanishi

2 . 発表標題

Gaze-Aware Social Interaction Techniques for Human-Robot Collaborative Shopping

3.学会等名

International Conference on Collaboration Technologies (CollabTech2023)(国際学会)

4.発表年

2023年

1.発表者名

Sakaida, R., Nisisawa, H. Y., Okada, M., & Minami

2 . 発表標題

International Pragmatics ConferenceMultimodal and multisensory interactions in the orientation and mobility training sessions as the intersection of the visual-sensory and mobility impairment: With focus on instructors' use of existence verbs and verbs of perception

3 . 学会等名

18th International Pragmatics Conference (国際学会)

4.発表年

2023年

1.発表者名

Hiramoto Takeshi

2 . 発表標題

How waitresses explain the concept and design of dishes at Kyoto's high-end Japanese restaurants

3.学会等名

6th International Conference on Conversation Analysis (国際学会)

4.発表年

2023年

1.発表者名

Yoshinori Kuno

2 . 発表標題

Human Robot Interaction Research Based on Sociological Interaction Analysis

3.学会等名

IWIS2023(International Workshop on Intelligent Systems)(招待講演)(国際学会)

4.発表年

2023年

1.発表者名 長坂有美,鈴木亮太,小林貴訓
2 . 発表標題 ARとロボットを用いた美術鑑賞体験の時空間的増強
3 . 学会等名 インタラクション2024
4. 発表年
2024年
1. 発表者名 南 保輔;岡田 光弘;西澤 弘行;坂井田 瑠衣
2.発表標題
視覚障害者の見ることのワークと歩行訓練士のワーク
3.学会等名
日本認知科学会 第40回大会
4 . 発表年 2023年
1.発表者名
平山清貴,鈴木亮太,小林貴訓
2.発表標題
高齢者の外出意欲を増進する対話ロボット付き自律移動車椅子の提案
3.学会等名
情報処理学会全国大会
4.発表年 2024年
1.発表者名
7. 光衣有石 永井之晴,鈴木亮太,小林貴訓
2.発表標題
会話を促進するロボットの身体的感情表現の評価
3.学会等名 情報処理学会全国大会
4.発表年 2024年

1.発表者名 高橋留以,鈴木亮太,小林貴訓
2.発表標題 2D-LiDARを用いた没入型VRにおける座位姿勢での疑似歩行インタフェース
3.学会等名 情報処理学会全国大会
4 . 発表年 2024年
1.発表者名 韓佳孝,鈴木亮太,小林貴訓
2.発表標題 同伴者追跡技術を援用したRTK-GNSSによる車椅子ナビゲーション
3.学会等名 情報処理学会全国大会
4 . 発表年 2024年
1.発表者名 稲田晴文,鈴木亮太,小林貴訓
2 . 発表標題 対話における視覚障碍者の空間認知を支援するロボットインターフェース
3.学会等名 情報処理学会全国大会
4 . 発表年 2024年
1.発表者名 岩﨑 雅矢,小川 晃輔,山崎 晶子,山崎 敬一,宮﨑 悠二,河村 竜幸,中西 英之
2.発表標題 訪問客との共有注意の創出による接客ロボットの社会的プレゼンスの強化
3 . 学会等名 INTERACTION 2022 第26回 一般社団法人情報処理学会シンポジウム
4.発表年 2022年

1.発表者名

Akiko Yamazaki, Keiichi Yamazaki

2 . 発表標題

Interdisciplinary Explorations of Processes of Mutual Understanding in Interaction with Assistive Shopping Robots

3.学会等名

ACM HRI 2022 workshop of Interdisciplinary Explorations of Processes of Mutual Understanding in Interaction with Assistive Shopping Robots (招待講演) (国際学会)

4.発表年

2022年

1.発表者名

Keiko Ikeda, Keiichi Yamazaki, Akiko Yamazaki, Michita Imai, Tetsuo Ono

2 . 発表標題

Elderly support on everyday activities using remotely operated robot: Focusing on a shopping site

3. 学会等名

ACM HRI 2022 workshop of Interdisciplinary Explorations of Processes of Mutual Understanding in Interaction with Assistive Shopping Robots (国際学会)

4.発表年

2022年

1.発表者名

Yuji Miyazaki, Akiko Yamazaki, Keiichi Yamazaki, Kosuke Ogawa, Masaya Iwasaki, Hideyuki Nakanishi

2 . 発表標題

Field-of-View Shift Guided by a Robot Clerk

3.学会等名

ACM HRI 2022 workshop of Interdisciplinary Explorations of Processes of Mutual Understanding in Interaction with Assistive Shopping Robots (国際学会)

4.発表年

2022年

1.発表者名

内田尚紀、山崎晶子、山崎敬一、小林貴訓

2 . 発表標題

遠隔購買行為における音声情報処理の問題

3 . 学会等名

電子情報通信学会 ISSジュニア&学生ポスターセッション

4 . 発表年

2022年

1 . 発表者名
K. Otsu, J. Yuan, H. Fukuda, Y. Kobayashi, Y. Kuno, K. Yamazaki
2
2 . 発表標題 Enhancing Multimodal Interaction Between Performers and Audience Members During Live Music Performances
Limanoring wartimodal interaction between remolimers and Addrence wellibers builting live waste remolimances
3 . 学会等名
CHI(国際学会)
4. 発表年
2021年
1.発表者名
D. Haginiwa, H. Fukuda, Y. Kobayashi
2 . 発表標題
Robotic Shopping Trolley that Assist Elderly Users Locally and Remotely
3.学会等名
International Conference on Human-Robot Interaction Workshop(国際学会)
4.発表年
2022年
1 1
1.発表者名
佐々木知紀,吉原拓海,中根旺浩,福田悠人,久野義徳,小林貴訓
2.発表標題
ユーザとの位置関係と援用した対話型ロボットショッピングカート
3 . 学会等名
画像センシングシンポジウム(SSII2021)
4.発表年
2021年
1. 発表者名
秋谷直矩
- 2 - 光衣標題 「新しい生活様式」以前/以降の「メディアと楽しみの技法へのアプローチ(企画・司会)
3. 学会等名
日本マス・コミュニケーション学会秋季大会
4. 発表年
2020年

1 . 発表者名 K. Otsu, J. Yuan, H. Fukuda, Y. Kobayashi, Y. Kuno, K. Yamazaki
2 . 発表標題 Enhancing Multimodal Interaction Between Performers and Audience Members During Live Music Performances
3 . 学会等名 Conference on Human Factors in Computing Systems (CHI2021) Late-Breaking Work(国際学会)
4 . 発表年 2020年
1 . 発表者名 Akiko Yamazaki and Keiichi Yamazaki
2 . 発表標題 Social Interaction with visitors,:mobile guide robots in museum
3.学会等名 Video Conference, The Ecole du Louvre and the UQAM network(The Louvre, Orsay, Centre Pompidou among others) and Canadian researchers and curators (MBAM)(招待講演)(国際学会)
4 . 発表年 2020年
1 . 発表者名 大西 裕也,黛 礼雄,田中 一晶,一口 銀,中西 英之
2 . 発表標題 疑似的な手繋ぎを再現するロボットハンドの開発
3 . 学会等名 人工知能学会 言語・音声理解と対話処理研究会
4 . 発表年 2020年
1.発表者名 K. Fukue, H. Fukuda, Y. Kobayashi, Y. Kuno, N. Shida, M. Sugiyama, T. Handa, T. Morita
2 . 発表標題 Video Analysis of Wheel Rowing Actions for Wheelchair Basketball Players
3 . 学会等名 International Workshop on Frontiers of Computer Vision (IW-FCV)(国際学会)
4 . 発表年 2021年

1.発表者名 Y. Wang, K. Otsu, H. Fukuda, Y. Kobayashi, Y. Kuno
2. 発表標題 Interest Estimation Based on Biological Information and Body Sway
3 . 学会等名 International Workshop on Frontiers of Computer Vision (IW-FCV)(国際学会)
4 . 発表年 2021年
1.発表者名 K. Otsu, J. Yuan, H. Fukuda, Y. Kobayashi, Y. Kuno, K. Yamazaki
2 . 発表標題 Enhancing Multimodal Interaction Between Performers and Audience Members During Live Music Performances
3 . 学会等名 Conference on Human Factors in Computing Systems (CHI2021) Late-Breaking Work(国際学会)
4 . 発表年 2021年
1.発表者名
高橋俊裕,福田悠人,小林貴訓,久野義徳
高橋俊裕,福田悠人,小林貴訓,久野義徳 2.発表標題
高橋俊裕,福田悠人,小林貴訓,久野義徳 2.発表標題 全方位画像を用いた確信度に基づく大域的自己位置推定 3.学会等名
高橋俊裕,福田悠人,小林貴訓,久野義徳 2.発表標題 全方位画像を用いた確信度に基づく大域的自己位置推定 3.学会等名 画像センシングシンポジウム(SSI12020) 4.発表年
高橋俊裕,福田悠人,小林貴訓,久野義徳 2 . 発表標題 全方位画像を用いた確信度に基づく大域的自己位置推定 3 . 学会等名 画像センシングシンポジウム(SSI12020) 4 . 発表年 2020年 1 . 発表者名 - 塙潤一,後藤陸,福田悠人,小林貴訓,久野義徳 2 . 発表標題 歩容情報計測に向けたLiDARによる歩行者追跡
高橋俊裕,福田悠人,小林貴訓,久野義徳 2.発表標題 全方位画像を用いた確信度に基づく大域的自己位置推定 3.学会等名 画像センシングシンポジウム(SSI12020) 4.発表年 2020年 1.発表者名 塙潤一,後藤陸,福田悠人,小林貴訓,久野義徳 2.発表標題
高橋俊裕,福田悠人,小林貴訓,久野義徳 2. 発表標題 全方位画像を用いた確信度に基づく大域的自己位置推定 3. 学会等名 画像センシングシンポジウム(SSI12020) 4. 発表年 2020年 1. 発表者名 塙潤一,後藤陸,福田悠人,小林貴訓,久野義徳 2. 発表標題 歩容情報計測に向けたLiDARによる歩行者追跡 3. 学会等名

1.発表者名
小林弥生,福田悠人,小林貴訓
2.発表標題
遠隔対話時の発話を支援するCGエージェント
3.学会等名
電子情報通信学会総合大会
2021年
1.発表者名 佐々木知紀,福田悠人,小林貴訓
2.発表標題
誘導と追従を切り替えながら移動するロボットショッピングカート
2 WAMA
3.学会等名 電子情報通信学会総合大会
4.発表年 2021年
۵۷2۱ ۲
1. 発表者名
柿本涼太,大津耕陽,福田悠人,小林貴訓
遠隔学習の動機づけを支援するインタラクティブデバイス
3.学会等名 電子情報通信学会総合大会
4 . 発表年
2021年
1.発表者名
小林貴訓
2 及主相時
2 . 発表標題 人物行動計測とインタラクティブシステムへの応用
3 . 学会等名
電子情報通信学会スマートインフォメディアシステム研究会(招待講演)
4.発表年
2020年

1 . 発表者名 K. Otsu, J. Yuan, H. Fukuda, Y. Kobayashi, Y. Kuno, K. Yamazaki
2.発表標題 Enhancing Multimodal Interaction Between Performers and Audience Members During Live Music Performances
3.学会等名 Conference on Human Factors in Computing Systems (CHI2021) Late-Breaking Work (国際学会)
4 . 発表年 2021年
1 . 発表者名 Akiko Yamazaki and Keiichi Yamazaki
2. 発表標題 Social Interaction with visitors,:mobile guide robots in museum
3.学会等名 Video Conference, The Ecole du Louvre and the UQAM network(The Louvre, Orsay, Centre Pompidou among others) and Canadian researchers and curators (MBAM)(招待講演)(国際学会)
4 . 発表年 2020年
1.発表者名 大西 裕也,黛 礼雄,田中 一晶,一口 銀,中西 英之
2 . 発表標題 疑似的な手繋ぎを再現するロボットハンドの開発
3 . 学会等名 人工知能学会 言語・音声理解と対話処理研究会
4.発表年 2020年
1 . 発表者名 K. Fukue, H. Fukuda, Y. Kobayashi, Y. Kuno, N. Shida, M. Sugiyama, T. Handa, T. Morita
2 . 発表標題 Video Analysis of Wheel Rowing Actions for Wheelchair Basketball Players
3.学会等名 International Workshop on Frontiers of Computer Vision (IW-FCV)(国際学会)
4 . 発表年 2021年

1.発表者名 Y. Wang, K. Otsu, H. Fukuda, Y. Kobayashi, Y. Kuno
2. 発表標題 Interest Estimation Based on Biological Information and Body Sway
3 . 学会等名 International Workshop on Frontiers of Computer Vision (IW-FCV)(国際学会)
4 . 発表年 2021年
1.発表者名 K. Otsu, J. Yuan, H. Fukuda, Y. Kobayashi, Y. Kuno, K. Yamazaki
2 . 発表標題 Enhancing Multimodal Interaction Between Performers and Audience Members During Live Music Performances
3 . 学会等名 Conference on Human Factors in Computing Systems (CHI2021) Late-Breaking Work(国際学会)
4 . 発表年 2021年
1.発表者名
高橋俊裕,福田悠人,小林貴訓,久野義徳
高橋俊裕,福田悠人,小林貴訓,久野義徳 2.発表標題
高橋俊裕,福田悠人,小林貴訓,久野義徳 2.発表標題 全方位画像を用いた確信度に基づく大域的自己位置推定 3.学会等名
高橋俊裕,福田悠人,小林貴訓,久野義徳 2.発表標題 全方位画像を用いた確信度に基づく大域的自己位置推定 3.学会等名 画像センシングシンポジウム(SSI12020) 4.発表年
高橋俊裕,福田悠人,小林貴訓,久野義徳 2 . 発表標題 全方位画像を用いた確信度に基づく大域的自己位置推定 3 . 学会等名 画像センシングシンポジウム(SSI12020) 4 . 発表年 2020年 1 . 発表者名 - 塙潤一,後藤陸,福田悠人,小林貴訓,久野義徳 2 . 発表標題 歩容情報計測に向けたLiDARによる歩行者追跡
高橋俊裕,福田悠人,小林貴訓,久野義徳 2.発表標題 全方位画像を用いた確信度に基づく大域的自己位置推定 3.学会等名 画像センシングシンポジウム(SSI12020) 4.発表年 2020年 1.発表者名 塙潤一,後藤陸,福田悠人,小林貴訓,久野義徳 2.発表標題
高橋俊裕,福田悠人,小林貴訓,久野義徳 2. 発表標題 全方位画像を用いた確信度に基づく大域的自己位置推定 3. 学会等名 画像センシングシンポジウム(SSI12020) 4. 発表年 2020年 1. 発表者名 塙潤一,後藤陸,福田悠人,小林貴訓,久野義徳 2. 発表標題 歩容情報計測に向けたLiDARによる歩行者追跡 3. 学会等名

1.発表者名
小林弥生,福田悠人,小林貴訓
2.発表標題
遠隔対話時の発話を支援するCGエージェント
3.学会等名
電子情報通信学会総合大会
2021年
1.発表者名 佐々木知紀,福田悠人,小林貴訓
2.発表標題
誘導と追従を切り替えながら移動するロボットショッピングカート
2 WAMA
3.学会等名 電子情報通信学会総合大会
4.発表年 2021年
۵۷2۱ ۲
1. 発表者名
柿本涼太,大津耕陽,福田悠人,小林貴訓
遠隔学習の動機づけを支援するインタラクティブデバイス
3.学会等名 電子情報通信学会総合大会
4 . 発表年
2021年
1.発表者名
小林貴訓
2 及丰田店
2 . 発表標題 人物行動計測とインタラクティブシステムへの応用
3 . 学会等名
電子情報通信学会スマートインフォメディアシステム研究会(招待講演)
4.発表年
2020年

	図書)	ì <u></u>	ŀ12作	ŧ
L.		, ,	121	

【図書】 計12件	
1. 著者名	4.発行年
山崎 敬一、浜 日出夫、小宮 友根、田中 博子、川島 理恵、池田 佳子、山崎 晶子、池谷 のぞみ	2023年
2. 出版社	5.総ページ数
新曜社	492
2 70	
3 . 書名	
エスノメソドロジー・会話分析ハンドブック	
1.著者名	1 4
	4 . 発行年
Due, B. L., Sakaida, R., Nisisawa, H. Y., & Minami, Y	2023年
2.出版社	5.総ページ数
	5 . 総ページ数 246
Rout ledge	240
3.書名	+
The Practical Accomplishment of Everyday Activities Without Sight. (Brian L. Due, ed.)	
	_
1 著者名	4 発行年
1.著者名 二一 二	4.発行年 2023年
1.著者名 三原聡一郎,児玉幸子,吉岡洋	4 . 発行年 2023年
三原聡一郎,児玉幸子,吉岡洋	2023年
三原聡一郎,児玉幸子,吉岡洋 2.出版社	
三原聡一郎,児玉幸子,吉岡洋	2023年 5 . 総ページ数
三原聡一郎,児玉幸子,吉岡洋 2.出版社	2023年 5 . 総ページ数
三原聡一郎,児玉幸子,吉岡洋 2.出版社 新曜社	2023年 5 . 総ページ数
三原聡一郎, 児玉幸子, 吉岡洋 2. 出版社 新曜社 3.書名	2023年 5 . 総ページ数
三原聡一郎,児玉幸子,吉岡洋 2.出版社 新曜社	2023年 5 . 総ページ数
三原聡一郎, 児玉幸子, 吉岡洋 2. 出版社 新曜社 3.書名	2023年 5 . 総ページ数
三原聡一郎, 児玉幸子, 吉岡洋 2. 出版社 新曜社 3.書名	2023年 5 . 総ページ数
三原聡一郎, 児玉幸子, 吉岡洋 2. 出版社 新曜社 3.書名	2023年 5 . 総ページ数
三原聡一郎, 児玉幸子, 吉岡洋 2. 出版社 新曜社 3.書名	2023年 5 . 総ページ数
三原聡一郎, 児玉幸子, 吉岡洋 2. 出版社 新曜社 3.書名	2023年 5 . 総ページ数
三原聡一郎, 児玉幸子, 吉岡洋 2. 出版社 新曜社 3.書名 生命を問いなおす 科学・芸術・記号	2023年 5.総ページ数 ²⁶⁰
三原聡一郎, 児玉幸子, 吉岡洋 2. 出版社 新曜社 3.書名 生命を問いなおす 科学・芸術・記号	2023年 5.総ページ数 260 4.発行年
三原聡一郎, 児玉幸子, 吉岡洋 2. 出版社 新曜社 3.書名 生命を問いなおす 科学・芸術・記号	2023年 5.総ページ数 260 4.発行年
三原聡一郎,児玉幸子,吉岡洋 2. 出版社 新曜社 3.書名 生命を問いなおす 科学・芸術・記号 1.著者名 古川 智樹	2023年 5 . 総ページ数 260 4 . 発行年 2024年
三原聡一郎, 児玉幸子, 吉岡洋 2. 出版社 新曜社 3.書名 生命を問いなおす 科学・芸術・記号	2023年 5.総ページ数 260 4.発行年
三原聡一郎,児玉幸子,吉岡洋 2. 出版社 新曜社 3.書名 生命を問いなおす 科学・芸術・記号 1.著者名 古川 智樹	2023年 5 . 総ページ数 260 4 . 発行年 2024年
三原聡一郎 , 児玉幸子, 吉岡洋 2 . 出版社 新曜社 3 . 書名 生命を問いなおす 科学・芸術・記号 1 . 著者名 古川 智樹 2 . 出版社	2023年 5.総ページ数 260 4.発行年 2024年 5.総ページ数
三原聡一郎 , 児玉幸子 , 吉岡洋 2 . 出版社 新曜社 3 . 書名 生命を問いなおす 科学・芸術・記号 1 . 著者名 古川 智樹 2 . 出版社 関西大学出版部	2023年 5.総ページ数 260 4.発行年 2024年 5.総ページ数
三原聡一郎 , 児玉幸子 , 吉岡洋 2 . 出版社 新曜社 3 . 書名 生命を問いなおす 科学・芸術・記号 1 . 著者名 古川 智樹 2 . 出版社 関西大学出版部 3 . 書名	2023年 5.総ページ数 260 4.発行年 2024年 5.総ページ数
三原聡一郎 , 児玉幸子 , 吉岡洋 2 . 出版社 新曜社 3 . 書名 生命を問いなおす 科学・芸術・記号 1 . 著者名 古川 智樹 2 . 出版社 関西大学出版部	2023年 5.総ページ数 260 4.発行年 2024年 5.総ページ数
三原聡一郎 , 児玉幸子 , 吉岡洋 2 . 出版社 新曜社 3 . 書名 生命を問いなおす 科学・芸術・記号 1 . 著者名 古川 智樹 2 . 出版社 関西大学出版部 3 . 書名	2023年 5.総ページ数 260 4.発行年 2024年 5.総ページ数
三原聡一郎 , 児玉幸子 , 吉岡洋 2 . 出版社 新曜社 3 . 書名 生命を問いなおす 科学・芸術・記号 1 . 著者名 古川 智樹 2 . 出版社 関西大学出版部 3 . 書名	2023年 5.総ページ数 260 4.発行年 2024年 5.総ページ数
三原聡一郎 , 児玉幸子 , 吉岡洋 2 . 出版社 新曜社 3 . 書名 生命を問いなおす 科学・芸術・記号 1 . 著者名 古川 智樹 2 . 出版社 関西大学出版部 3 . 書名	2023年 5.総ページ数 260 4.発行年 2024年 5.総ページ数

1.著者名	4 . 発行年
Yamazaki, Keiichi and Arano, Yusuke	2023年
, , , , , , , , , , , , , , , , , , ,	
	Į l
2.出版社	5.総ページ数
Anthem Press	476
	Į l
2	
3 . 書名	
The Anthem Companion to Harold Garfinkel, Philippe Sormani & Dirk vom Lehn (Eds.)	
	•
1.著者名	4.発行年
ー・名自石 山崎敬一・ビュールク・トーベェ・陳海茵・陳怡禎編	2022年
ᆸᄤᆘᄉ ᆫᅩ // / I ``┸ /沐/写囚 /차 ロ1덧綱	2022-
	Į l
2 山岭社	L 1117 =0 = 0.78EF
2. 出版社	5.総ページ数
埼玉大学教養学部・人文社会科学研究科	307
	Į l
	<u> </u>
3 . 書名	
埼玉大学教養学部リベラルアーツ叢書『観客と共創する芸術』	
	1
1 英老夕	4 発行生
1. 著者名	4 . 発行年
山崎敬一,井口壽乃,長谷川紫穂(編)	2021年
	Į l
	Į l
	<u> </u>
2. 出版社	5.総ページ数
埼玉大学教養学部 : [埼玉大学大学院] 人文社会科学研究科	74
	Į l
3 . 書名	
3 : 音句 観客と共創する芸術(埼玉大学教養学部リベラル・アーツ叢書, 13)	
既古に不同する本門(何卫八十秋長ナ即ソハノル・パーノ取首, 13)	
	I
	N
1. 著者名	4.発行年
児玉幸子	2021年
	Į l
	Į l
2 . 出版社	5.総ページ数
埼玉大学教養学部 : [埼玉大学大学院] 人文社会科学研究科	74
ᇃᅩᄭᅥᅑᄝᅥᄜᆞᆝᆌᅩᄭᆍᄭᅷᄱᆝᄭᄉᅚᅩᄭᆟᅷᄢᆙᄱᆟ	Į l
	Į l
2 津夕	
3.書名	
担当箇所「眩惑について : 磁性流体彫刻」(児玉幸子)『観客と共創する芸術(埼玉大学教養学部リベラ	
ル・アーツ叢書, 13)』	
	1

1 . 著者名 平本毅	4 . 発行年 2020年
2. 出版社 丸善出版	5 . 総ページ数 ²⁴⁴
3.書名 担当箇所:「パフォーマンスとしての「まなざし」、実践のなかの「まなざし」」(平本毅)『モビリティーズのまなざし』	
1.著者名 山崎敬一,井口壽乃,長谷川紫穂(編)	4 . 発行年 2021年
2.出版社 埼玉大学教養学部: [埼玉大学大学院] 人文社会科学研究科	5 . 総ページ数 ⁷⁴
3.書名 観客と共創する芸術(埼玉大学教養学部リベラル・アーツ叢書,13)	
1.著者名 児玉幸子	4 . 発行年 2021年
2.出版社 埼玉大学教養学部:[埼玉大学大学院]人文社会科学研究科	5 . 総ページ数 ⁷⁴
3.書名 担当箇所「眩惑について:磁性流体彫刻」(児玉幸子)『観客と共創する芸術(埼玉大学教養学部リベラル・アーツ叢書,13)』	
1 . 著者名 平本毅	4 . 発行年 2020年
2. 出版社 丸善出版	5.総ページ数 ²⁴⁴
3.書名 担当箇所:「パフォーマンスとしての「まなざし」、実践のなかの「まなざし」」(平本毅)『モビリ ティーズのまなざし』	

〔産業財産権〕

〔その他〕

_

6 . 研究組織

6	. 研究組織			
	氏名 (ローマ字氏名) (研究者番号)	所属研究機関・部局・職 (機関番号)	備考	
	山崎 晶子	東京工科大学・メディア学部・准教授		
研究分担者	(Yamazaki Akiko)			
	(00325896)	(32692)		
	久野 義徳	埼玉大学・理工学研究科・名誉教授		
研究分担者	(Kuno Yoshinori)			
	(10252595)	(12401)		
	樫田 美雄	神戸市看護大学・看護学部・教授		
研究分担者	(Kashida Yoshio)			
	(10282295)	(24505)		
	児玉 幸子	電気通信大学・大学院情報理工学研究科・准教授		
研究分担者	(Kodama Sachiko)			
	(10323883)	(12612)		
研究	秋谷 直矩 (Akiya Naonori)	山口大学・国際総合科学部・准教授		
	(10589998)	(15501)		
研究	小林 貴訓 (Kobayashi Yoshinori)	埼玉大学・理工学研究科・教授		
	(20466692)	(12401)		
	平本 毅	京都府立大学・文学部・准教授		
研究分担者	(Hiramoto Takeshi)			
L	(30469184)	(24302)		
	陳 怡禎	日本大学・国際関係学部・助教		
研究分担者	(Chen Ichen)			
	(30845722)	(32665)		
		•		

6.研究組織(つづき)

6	. 研究組織(つづき)		
	氏名 (ローマ字氏名) (研究者番号)	所属研究機関・部局・職 (機関番号)	備考
	樫村 志郎	神戸大学・法学研究科・名誉教授	
研究分担者	(Kashimura Shiro)		
	(40114433)	(14501)	
	西澤 弘行	常磐大学・人間科学部・教授	
研究分担者	(Nishisawa Hiroyuki)		
	(50296068)	(32103)	
	中西 英之	近畿大学・情報学部・教授	
研究分担者	(Nakanishi Hideyuki)		
	(70335206)	(34419)	
	福田悠人	群馬大学・大学院理工学府・特任准教授	
研究分担者	(Fukuda Hisato)		
	(70782291)	(12301)	
	浦野茂	三重県立看護大学・看護学部・教授	
研究分担者	(Urano Shigeru)		
	(80347830)	(24102)	
	小林 亜子	埼玉大学・人文社会科学研究科・教授	
研究分担者	(Kobayashi Ako)		
	(90225491)	(12401)	
	梅崎修	法政大学・キャリアデザイン学部・教授	
研究分担者	(Umezaki Osamu)		
	(90366831)	(32675)	
	池田 佳子	関西大学・国際部・教授	
研究分担者	(Ikeda Keiko)		
	(90447847)	(34416)	
<u> </u>	<u>'</u> '		

6.研究組織(つづき)

	・妍九組織(フラさ)		
	氏名 (ローマ字氏名) (研究者番号)	所属研究機関・部局・職 (機関番号)	備考
	浅尾 高行	群馬大学・数理データ科学教育研究センター・教授	
研究分担者			
	(40212469)	(12301)	
	中村 賢治	群馬大学・数理データ科学教育研究センター・講師	
研究分担者	(Nakamura Kenji)		
	(40635736)	(12301)	

	氏名 (ローマ字氏名) (研究者番号)	所属研究機関・部局・職 (機関番号)	備考
研究協力者	荒野 侑甫 (Arano Yusuke)		埼玉大学学術研究員
研究協力者	陳 海茵 (Chen Haiyin)		埼玉大学学術研究員

7.科研費を使用して開催した国際研究集会

〔国際研究集会〕 計6件

国際研究集会	開催年
Japan-Singapore Joint EMCA Symposium for Mundane Activities and Medical Care	2024年~2024年
国際研究集会	開催年
Workshop "Technology & Social Interaction"	2024年~2024年
国際研究集会	開催年
国際ワークショップ "Museum, Multimodality and Embodiment, Sociological Robotics	2022年~2022年
国際研究集会 ACM HRI 2022 workshop of Interdisciplinary Explorations of Processes of Mutual Understanding in Interaction with Assistive Shopping Robots	開催年 2022年~2022年
国際研究集会	開催年
パンデミック時代におけるアート・ミュージアム・インタラクション	2021年~2021年
国際研究集会	開催年
パンデミック時代におけるアート・ミュージアム・インタラクション	2021年~2021年

8. 本研究に関連して実施した国際共同研究の実施状況

共同研究相手国	相手方研究機関
---------	---------