

【研究費区分】：戦略的研究支援枠

【研究代表者所属】：システムデザイン学部 知能機械システムコース

【研究代表者氏名】：久保田直行

【研究代表者氏名フリガナ】：クボタナオユキ

【研究代表者職】：教授

【国内研究分担者（所属,氏名,職）】

- ・山口 亨 システムデザイン学部, 教授
- ・青村 茂 システムデザイン学部, 教授
- ・岡部 卓 都市教養学部, 教授
- ・長谷 和徳 都市教養学部, 教授
- ・新田 収 健康福祉学部, 教授
- ・橋本 美芽 健康福祉学部, 准教授
- ・武居 直行 システムデザイン学部, 准教授
- ・和田 一義 システムデザイン学部, 准教授
- ・下川原 英理 システムデザイン学部, 助教

【国外研究分担者（所属,氏名,職）】

【研究課題名】：大都市におけるソーシャルネットワークロボティクスに関する研究

（ソーシャルネットワークロボティクスに基づく計算論的システムケア）

【研究実績の概要（600～800字程度で記入。図、グラフ等の使用も可。）】

本研究課題では高齢者の心身の健康づくり支援を行うために、ソーシャルネットワークロボティクスに基づく計算論的システムケアの実現を目指す。平成26年度における調査では、主に実現可能性についての調査・開発を行った。ロボットパートナーを用いた健康づくり支援に関する法令調査では導入に関する意識調査として、現在東京都内の特別養護老人ホーム等に対し、ロボット導入に関する郵送調査を行っており、1月末日に介入予定である。また、インターネット上でのアンケートサービスによりロボットの仕様作成に向け印象調査を行う予定である。高齢者の動作解析・行動シミュレーション技術の調査では、健康づくり支援ルーム（図1）を構築し、動作計測に関する基礎実験を行った。また、簡便ウェアラブルなセンサを用いた簡易歩行計測データより歩行シミュレーション技術を用いて地面反力や関節駆動力など歩行動作の生体力学評価に必要な各種の生体内負荷量を推定・復元する技術の開発を行っている。健康づくり支援におけるロボットパートナーのフィージビリティスタディとして、9月に群馬県高齢者施設において独居老人を対象とした実証実験を行い、ロボットパートナーの問題点を明確にした。また、基本仕様の策定のため、iOSデバイスを用いたロボットパートナーのコンセプトモデル(図2)の開発を行うとともに、体操支援ロボットにおける腕の構造を変更することで自然な動作を生成することを可

能とした(図3)。また、Japan Robot Weekをはじめとする展示会にて展示を行いその機能・印象について広く意見を収集し、基本仕様の策定に向けた指針とした。さらに、高齢者の移動支援ロボットパートナーシステムとして、家庭内のロボットパートナーと同一のスマートデバイスを用いることが可能なシニアカー(図4)を開発した。さらに、歩行アシストロボットとして、神経振動子を用いたウェアラブルな歩行アシスト機器(図5)を開発した。平成27年度では、本年度の調査結果を活かしたロボットパートナーのプロトタイプの開発を行うとともに、QOCを向上させるための方法論を確立していく。



図1 健康づくり支援ルーム



図2 iOSデバイスを用いたロボットパートナー



図3 体操支援ロボット



図4 シニアカー

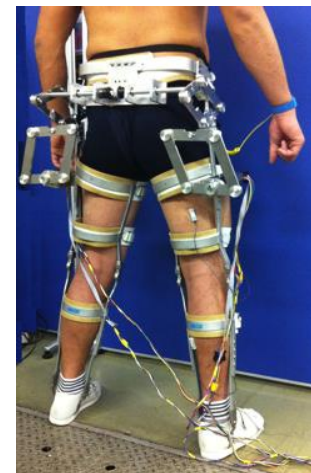


図5 歩行アシスト装置

【学会発表(発表題目, 発表大会名, 年月を記入)】

(招待講演・基調講演など)

- ・(招待講演) 高齢社会を明るく生きるためのロボットの存在とは, 久保田直行, 特定非営利活動法人長野県高齢者福祉協会, 平成26年度第14回通常総会・研修会, 平成26年6月.
- ・(招待講演) User Model based System Integration Toward from Human Sensing Big Data to Community Centric System Integration, Toru Yamaguchi, 2014 IEEE International Conference on Automation Science and Engineering (CASE), 2014.8.
- ・(招待講演) 身体運動の順動力学シミュレーションとその応用, 長谷和徳, AnyBody フォーラム 2014 東京, 2014.5.
- ・(招待講演) ヒト身体運動の動力学モデルとその応用, 長谷和徳, マルチボディダイナミクス協議会,

2014.9.

- (招待講演) ヒト身体運動のMBDモデルとその応用(二足歩行と車両乗員モデル), 長谷和徳, 第25回マルチボディダイナミクス研究会, 2014.11.
- (招待講演) ロボットと介護福祉, 和田, 健康生きがい学会第5回大会, 2014.8
- (Keynote Talk) Informationally Structured Space for Cognitive Robotics, Naoyuki Kubota, IEEE Symposium Series on Computational Intelligence 2014, 2014.12.
- (基調講演) ロボットとサービス, 久保田直行, 東京都ロボット研究会平成26年度定期総会, 平成26年12月4月
- (基調講演) 生活困窮者支援に向けた多様な連携について, 岡部, 第17回都市政策研究交流会 「多様な連携による総合的な生活困窮者支援」, 公益財団法人 日本都市センター, 2014.11.
- (教育講演) リハビリテーションにおけるシステム工学, 久保田直行, 第1回日本支援工学理学療法学会学術集会, 2014.12.

(国際会議など)

- Informationally structured space for community-centric systems, D. Tang, J. Botzheim, N. Kubota Proc. of the 2nd International Conference on Universal Village (UV 2014), Boston, USA, 2014.6.
- Exercise Support System with Robot Partner based on Feeling of Self-efficacy, S. Ono, J. Kusaka, T. Obo and N. Kubota, Proc. of the 25th 2014 International Symposium on Micro-NanoMechatronics and Human Science (MHS 2014), pp. 213–217, Nagoya, Japan, 2014.11.
- Conversation System for Natural Communication with Robot Partner, J. Woo, J. Botzheim and N. Kubota, Proc. of the 10th France-Japan & 8th Europe-Asia Congress on Mecatronics, pp. 349-354, Tokyo, Japan, 2014.11.
- Behavior Pattern Learning for Robot Partner based on Growing Neural Networks in Informationally Structured Space, T. Obo and N. Kubota, Proc. of 2014 IEEE Symposium on Robotic Intelligence in Informationally Structured Space (RiiSS), pp. 86-91, Orlando, Florida, U. S. A, 2014.12.
- A Model-Based System Development of a Walking Support Wheelchair Robot, Y. Akimoto, E. S. Shimokawara, Y. Fujimoto and T. Yamaguchi, Proc. of 2014 14th International Conference on Control, Automation and Systems (ICCAS 2014), Korea, 2014.10.
- Acquisition of the Human Characteristics through dialogue with a Robot at Home, T. Kaneko, R. Gomi, E. S. Shimokawara, and T. Yamaguchi, Proc. of 25th 2014 International Symposium on Micro-NanoMechatronics and Human Science, 2014.11.
- Acquiring Personal Keywords from a Conversation for a Human-robot Communication, S. Nomura, H. Lee, E. S. Shimokawara, K. Wada, and T. Yamaguchi, Proc. of IEEE Symposium on Robotic Intelligence in Informationally Structured Space (RiiSS 2014), 2014.12.
- Diagnosis of Axonal Injury by observing the leaked β -APP, S. Aomura and H. Nakadate, Proc. of The 4th Japan-Switzerland Workshop on Biomechanics, pp. 1-4, Shima, Mie, Japan, 2014.9.

- Finite element head model simulation of the case suspected of diffuse axonal injury in the traffic accident, R. Kita, H. Nakadate, Y. Matsui and S. Aomura, Proc. of International Crashworthiness Conference 2014, pp. 25-28, Sarawak, Malaysia, 2014.8.
- The Verification of the Case that DAI was Suspected by Simulation of the Actual Traffic Accident, S. Aomura, H. Nakadate and S. Kaneko, Proc. of 7th World Congress of Biomechanics, pp. 6-11, Boston, MA, 2014.7.
- Evaluation of Stretch-injured Axon in Brain Neuronal Cell by Observation of β -Amyloid Precursor Protein, H. Nakadate, Y. Kaneko, K. Kikuta, S. Aomura and A. Kakuta, Proc. of 7th World Congress of Biomechanics, pp. 6-11, Boston, MA 2014.7.
- Analysis Of Heart Rate Variation in Posture Control And Conversion, Y. Furukawa, N. Shida O. Nitta, H. Kuruma and M. Ikeda, Proc. of The XX ISEK Conference, p. 372, Rome, Italy, 2014.7.
- Relationship Between Cardiopulmonary Responses to Exercise Onset and Anaerobic Threshold in People with Sub-Acute Myocardial Infarction, S. Yamamoto, Y. Furukawa and O. Nitta, Proc. of The XX ISEK Conference, p. 370, Rome, Italy, 2014.7.
- Development of A Gait Assistance System for Parkinson's Disease Sufferers, O. Nitta, Y. Fujimoto, T. Yamaguchi, Proc. of The XX ISEK Conference, p. 385, Rome, Italy, 2014.7.
- MINAMO: Multidirectional INtuitive Aquatic MObility -Improvement of Stability and Maneuverability -, D. Kobayashi, N. Takesue, Proc. of 2014 IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics (ROBIO2014), F04(5), 2014.12.

(国内学会など)

- 情報構造化空間に基づく人間行動計測, 吉原, 久保田, ロボティクス・メカトロニクス講演会 2014 in Toyama, 講演論文集(CD-ROM), 1P2-G03, 2014.5.
- ロボットパートナーによるコミュニティ活性化への検討, 武田, 吉田, 松尾, 和田, 久保田, 第 57 回自動制御連合講演会, pp. 2008-2013, 2014.10.
- 自己効力感の精密な予測に基づくロボットパートナーを用いた健康づくり支援, 松尾, 武田, 久保田, 2014 年度精密工学会北陸信越支部学術講演会, 2014.11.
- 高齢者と音声対話ロボットの雑談履歴の解析, 篠田, 野村, 李, 和田, 下川原, 山口, 第 32 回日本ロボット学会学術講演会 CD-ROM 講演番号 3C1-02, 2014.9.
- 家庭内におけるロボットとの対話による人の特徴の獲得, 五味, 金子, 下川原, 山口, 第 32 回日本ロボット学会学術講演会 CD-ROM 講演番号 3C1-03, 2014.9.
- 家庭内利用を目的としたテレプレゼンスロボットにおけるパーソナルスペースを利用したシステムの提案, 山口, 三ツ村, 小久保, 下川原, 山口, 第 32 回日本ロボット学会学術講演会 CD-ROM 講演番号 3C1-04, 2014.9.
- 臀部離床時に着目した起立動作の定量的評価, 田口, 中楯, 青村, 新田, 第 35 回バイオメカニズム学術講演会, 岡山大学医学部保健学科, 2014.11.
- Contrecoup 型脳挫傷を発症した自転車事故症例の再現シミュレーションと神経損傷予測, 喜多, 中楯, 松井, 及川, 青村, 自動車技術会秋季大会, 仙台国際センター, 2014.10.
- バイオリン演奏の力学的解析とロボットによる演奏再現に関する研究, 安藤, 青村, 中楯, 精密工学

会 2014 年度春季大会, 東京大学, 2014.3.

- 日本における貧困・低所得者対策の動向『リスク社会到来に伴う社会福祉の課題と展望』, 岡部, 日韓セッション: 韓国社会福祉学会-日本社会福祉学会, 韓国, 2014.4.
- ポスト近代家族における家族支援, 岡部, 第 51 回 社会福祉セミナー 変容する家族と社会福祉—支援戦略のパラダイム転換』公益財団法人 鉄道弘済会 社会福祉第一部 有楽町朝日ホール(東京都千代田区), 2014.7.
- 福祉事務所における生活困窮支援の障壁—社会福祉の『縮小化』傾向をワーカーとして如何に読み解くべきか, 岡部, ソーシャルワーク研究所シンポジウム, 明治学院大学, 2014.11.
- Spinal Engine 理論に基づくメカニズムと神経振動子を有する歩行アシスト機器, 王, 浅野, 長谷, 林, Dynamics & Design Conference 2014, 2014.8
- 3次元神経筋骨格モデルを用いた歩行開始シミュレーション, 荻原, 長谷, 第 35 回バイオメカニズム学術講演会, 2014.11.
- 「インドの毬」ロボットの開発, 阿嘉, 武居, 第 15 回計測自動制御学会システムインテグレーション部門講演会(SI2014)論文集, 2H1-2, 2014.12.
- 多回転なアクティブ双輪キャスタを用いた全方向移動ロボットの開発, 内田, 武居, 牧野, 藤原, 日本ロボット学会学術講演会(RSJ2014)講演論文集, RSJ2014AC2C2-02, 2014.9
- MADC を用いた全方向移動ロボットにおける外力推定と柔軟接触, 内田, 武居, 牧野, 藤原, 第 15 回計測自動制御学会システムインテグレーション部門講演会(SI2014)論文集, 2F3-5, 2014.12.
- 空間構成モジュール搬送ロボットの検討, 中川, 和田, 田中, 橋本, 鈴木, 日本機械学会 ロボディクス・メカトロニクス講演会 2014 講演論文集, 1P2-I02, 2014.5
- ロボットと動物との触れ合い活動前後における比較-第二報: 男性における調査結果-, 和田, 安藤, 井上, 妹尾, 木下, 日本ロボット学会学術講演会講演論文集, 2E1-06, 2014.9

【論文発表又は著書発行 (発表題目, 著者, 発表誌又は出版社, 年月を記入)】

- Quantum-Inspired Bidirectional Associative Memory for Human-Robot Communication, N. Masuyama, CK. Loo, and N. Kubota, International Journal of Humanoid Robotics, Vol.11, No.2, 2014.
- Supervised Learning Based Multi-modal Perception for Robot Partners using Smart Phones, D. Tang, J. Botzheim and N. Kubota, Acta Polytechnica Hungarica, Vol. 11, No. 8, pp. 139–159, 2014.
- Model-Based Simulation for Power Supply Leveling over a Wide Area by Electric Vehcles in Home Sector, Y. Akimoto, E. S. Shimokawara, Y. Fujimoto and T. Yamaguchi, Journal of Signal Processing, Vol.18, No.5, pp.251-249, 2014.9.
- ロボットパートナーを用いた動機づけ発話に基づく健康づくり支援システム, 小野, 禹, 松尾, 日下, 和田, 久保田, システム制御情報学会論文誌 (2014.12.5 日採択, 掲載予定)
- In vitro uniaxial stretch model for evaluating the effect of strain along axon on damage to neurons, H. Nakadate, Y. Fukumura, Y. Kaneko, A. Kakuta, H. Furukawa and S. Aomura, Journal of Biomechanical Science and Engineering (JBSE). (in press)

- Effect of amplitude and duration of impulsive pressure on endothelial permeability in in vitro fluid percussion trauma, H. Nakadate, K. Inuzuka, S.Akanuma, A. Kakuta and S. Aomura, BioMedical Engineering OnLine (Biomed Eng Online), Vol.13, No.1, 44 (13pages), doi:10.1186/1475-925X-13-44, 2014.4.
- 「第Ⅱ部 1章 生計を支える」序文 p237, 「わが国における貧困対策の体系」 pp252-253, 「生活保護改革」 pp272-273 『社会福祉学事典』, 岡部, 日本社会福祉学会事典編集委員会 編者 丸善出版株式会社, 2014.5.
- 新版 福祉事務所 ソーシャルワーカー必携 生活保護における社会福祉実践, 岡部, 社会福祉法人全国社会福祉協議会, 2014. 7.
- 言語聴覚士テキスト 第2版, 「VI 社会福祉・教育学」, 岡部, 医歯薬出版株式会社, pp. 218-240, 2014.10.
- ナッシンググラフィカ 健康支援と社会保障③ 社会福祉と社会保障, 「5章 生活保護」, 岡部, メディカ出版, pp. 135-149, 2014.1.
- 住民行政の窓, 「つながりを求める社会」, 岡部, 日本加除出版株式会社, pp. 2-9, 2014.6.
- 生活と福祉, 「特別座談会 地域における生活困窮者支援を考える」, 社会福祉法人 全国社会福祉協議会, No. 699, pp. 3-18, 2014.6.
- 子供体形モデルによる3次元歩行シミュレーション (7歳男児平均体形モデルを用いて), 荻原, 長谷, バイオメカニズム学会誌, Vol. 38, No. 4, 2014.11.
- 筋骨格モデルによる動作解析, 長谷, 人間工学, Vol. 50, No. 5, 2014. (総説, 依頼原稿)
- 走動作の動力学シミュレーション, 長谷, バイオメカニズム学会誌, Vol. 39, No. 1, 2015 (印刷中) (解説, 依頼原稿)
- パーキンソン患者を対象とした起立支援アシスト型手すりの開発, 新田, 病院設備, Vol. 56, No. 4, pp.68-71, 2014.
- 健常者における寝返り動作の定量的類型化, 理学療法学, 三木, 新田, Vol. 41, No. 5, pp.282-289. 2014.

【科学研究費補助金への応募状況, 採択状況】

- 久保田直行 (研究代表者), 非接触超音波筋活動計測システムの開発, 挑戦的萌芽研究 (採択), 平成26~27年度.
- 久保田直行 (研究代表者), 認知の機能的階層性に基づくロボットパートナーの状況共有, 基盤研究A (不採択), 平成26~28年度.
- 山口亨, ユーザモデルと機能デザインアプローチによる元気高齢者向けコミュニティロボティクス, 基盤研究C(採択), H25-27
- 下川原英理, 高齢者コミュニティ支援に向けた情動と行動に基づくユーザモデルの獲得, 若手研究B (採択), H25-27
- 岡部卓 (研究代表者), 生活保護受給世帯における子どもの進路選択に関する研究—フォローアップ調査を通じて, 基盤研究B (採択), 平成26~29年度.
- 武居直行 (研究代表者), 振動推進機構を利用した粘性流体を移動可能な小型ロボットの開発, 挑戦

的萌芽研究（不採択），平成 26 年度。

- ・ 武居直行（研究代表者），人共存ロボットシステムにおける重力補償機構の安全設計論構築と開発，基盤研究（B）（一般）（不採択），平成 26 年度。

【国等の提案公募型研究費，企業からの受託研究費・共同研究費の獲得状況】

（国等の提案公募型研究費）

- ・ 山口，久保田，和田，下川原，地域産学官連携科学技術振興事業地域イノベーション戦略支援プログラム，ユーザモデルに基づく BTO 型見守りネットワークロボットサービスグリッド，平成 26 年度。
- ・ 久保田直行，さがみロボット産業特区協議会，ロボットパートナーを用いた高齢者の自発的行動支援，平成 26 年度公募型「ロボット実証実験支援事業」，平成 26 年度。
- ・ 長谷和徳，スズキ財団，車両乗員挙動の生体力学評価，平成 26 年度。
- ・ 長谷和徳，加齢変化特性を考慮できるニホンザルの四足歩行計算機シミュレーション，京都大学霊長類研究所共同利用・共同研究，平成 26 年度。
- ・ 岡部卓「厚生関係施設等 50 年史」企画委員会 特別区人事・厚生事務組合 平成 26 年度～

（企業からの受託研究費・共同研究費）

- ・ 久保田直行，株式会社のぞみ，見守り・緊急時の情報に対するアプリケーションソフトの開発，平成 26 年度。
- ・ 山口亨，株式会社システムクラフト：アンドロイド端末による高齢者ユーザモデルアプリケーション開発，平成 26 年度
- ・ 山口亨，下川原英理，和田一義，トヨタ自動車株式会社，見守りロボットのコミュニケーション技術に関する研究，平成 26 年度
- ・ 山口亨，株式会社システムクラフト，離床センサ開発，平成 26 年度
- ・ 山口亨，菊池製作所（福島県，経産省），平成 26 年度
- ・ 長谷和徳，自動車関連企業，車両乗員挙動の生体力学評価，平成 26 年度。
- ・ 長谷和徳，自動車関連企業，歩行者安全に関する基礎技術，平成 26 年度。
- ・ 長谷和徳，スポーツ関連企業，歩行評価システム，平成 26 年度。
- ・ 長谷和徳，機械関連企業，歩行支援システム，平成 26 年度。
- ・ 長谷和徳，繊維関連企業，歩行支援システム，平成 26 年度。
- ・ 武居直行，藤本技術総研，ロボティクス・メカトロニクスに関する技術開発，平成 26 年度（継続）。
- ・ 武居直行，自動車関連企業，平成 26 年度（継続）
- ・ 武居直行，フジテレビ，じゃんけんロボットの開発，平成 26 年度。

【その他社会貢献】

[公的審議会・委員会等の公的貢献，生涯学習支援・普及啓発，国際貢献・国際交流等]

（公的審議会・委員会等の公的貢献）

- ・ Naoyuki Kubota, IEEE Computational Intelligence Society, Robotic Task Force, Co-chair.
- ・ Naoyuki Kubota, IEEE System, Man, and Cybernetic Society, Japan Chapter, Vice Chair.
- ・ Naoyuki Kubota, Journal of Advanced Computational Intelligence and Intelligent Informatics,

Editorial Member.

- Kazuyoshi Wada, IEEE Transactions on Industrial Electronics, Associate Editor.
- 久保田直行, システム制御情報学会 評議員.
- 久保田直行, 日本知能情報ファジィ学会 評議員.
- 久保田直行, 「社会技術研究開発において取り組むべき社会問題の調査・分析」ワーキンググループ, 独立行政法人科学技術振興機構社会技術研究開発センター.
- 山口亨, 自動車技術会エレクトロニクス部会 幹事.
- 山口亨, 計測自動制御学会研究委員会「空間知」部会 主査.
- 山口亨, 東京都産業労働局, 東京都ベンチャー技術大賞審査会, 委員 (情報部門委員長).
- 山口亨, 公益財団法人東京都中小企業振興公社先進的防災技術実用化支援事業 総合審査委員.
- 岡部卓, 社会保障審議会 基準部会委員.
- 岡部卓, 東京都社会福祉協議会 理事.
- 岡部卓, 特別区人事・厚生事務組合 指定管理者.
- 長谷和徳, 人間工学会 編集委員.
- 長谷和徳, バイオメカニズム学会 評議員.
- 長谷和徳, 日本機械学会, 表彰委員.
- 長谷和徳, 南多摩福祉機器展, 作業部会委員.
- 長谷和徳, 国立障害者リハビリテーションセンター学院非常勤講師.
- 武居直行, 日本ロボット学会 論文賞選考委員.
- 武居直行, 日本ロボット学会 欧文氏査読小委員.
- 和田一義, 日本ロボット学会欧文誌編集査読小委員会委員
- 和田一義, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス部門運営委員会委員.
- 和田一義, 計測自動制御学会会誌編集委員.
- 和田一義, 計測自動制御学会 SI 部門 空間知部会 幹事.

(国際会議・国内学会委員)

- Naoyuki Kubota, The IEEE World Congress on Computational Intelligence 2014, Exhibits Co-chair.
- Naoyuki Kubota, 25th 2014 International Symposium on Micro-NanoMechatronics and Human Science, Program Co-chair.
- Naoyuki Kubota, 10th France-Japan Congress, 8th Europe-Asia Congress on Mechatronics, Local Arrangement Co-chair, 2014.
- Naoyuki Takesue, 10th France-Japan Congress, 8th Europe-Asia Congress on Mechatronics, Publicity Chair, 2014.
- Kazuyoshi Wada, 10th France-Japan Congress, 8th Europe-Asia Congress on Mechatronics, secretary
- Kazuyoshi Wada, SICE Annual Conference 2014, Associate Editor
- Kazuyoshi Wada, 2014 IEEE Workshop on Advanced Robotics and its Social Impacts, Associate Editors

・ 和田一義, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会 2014 会計・庶務委員会委員
(生涯学習支援・普及啓発)

- ・ 久保田直行, (講座) 人と共存するロボット, 羽村市ゆとろぎ市民大学講座, 2014 年 10 月.
- ・ 長谷和徳, 東京都立科学技術高校, 短期集中講座講師 (2014 年 12 月予定)
- ・ 長谷和徳, 首都大学東京オープンユニバーシティ講師 (2015 年 2 月予定)
- ・ 下川原英理, (講座) データ解析実践演習, 首都大学東京・教育改革推進事業「メニーコア・クラウド基盤技術の実践的教育」2014 年 10 月
- ・ 和田一義, 芝高校, 卒業生のお話を聞く会, 講師, 2014 年 11 月

【研究成果による特許等の工業所有権の出願・取得状況】

(工業所有権の名称,発明者,権利者,工業所有権の種類・番号,出願年月日,取得年月日)

- ・ 武居直行ほか 1 名, 特願 2014-105842, 2014/5/22 出願.
- ・ 武居直行ほか 2 名, 特願 2014-177595, 2014/9/2 出願.

【研究分担額】

(研究代表者・分担者名,所属,金額 (円))

- | | | |
|---|------------------|-------------|
| ・ 久保田 直行 | システムデザイン学部, 教授, | 7,140,000 円 |
| (ポストク雇用費 2,120 千円, ロボットパートナー試作 1,998 千円を含む) | | |
| ・ 山口 亨 | システムデザイン学部, 教授, | 200,000 円 |
| ・ 青村 茂 | システムデザイン学部, 教授, | 100,000 円 |
| ・ 岡部 卓 | 都市教養学部, 教授, | 100,000 円 |
| ・ 長谷 和徳 | 都市教養学部, 教授, | 280,000 円 |
| ・ 新田 収 | 健康福祉学部, 教授, | 400,000 円 |
| ・ 橋本 美芽 | 健康福祉学部, 准教授, | 400,000 円 |
| ・ 武居 直行 | システムデザイン学部, 准教授, | 520,000 円 |
| ・ 和田 一義 | システムデザイン学部, 准教授, | 700,000 円 |
| ・ 下川原 英理 | システムデザイン学部, 助教, | 160,000 円 |