

国际学会：

1. Josef Da Silva Bernardo Neto, Wenyang Li, Shunta Togo, Hiroshi Yokoi and Yinlai Jiang, Model-based Tension And State Estimation For Sensorless Tendon-Driven Mechanisms, The IEEE International Conference on Advanced Robotics and Mechatronics (ICARM), July, 2024.
2. Peiji Chen, Dian Li, Yifan Tang, Shunta Togo, Hiroshi Yokoi and Yinlai Jiang, "Dynamic Label Smoothing Strategy for Biosignal Classification," 2024 IEEE International Conference on Acoustics, Speech and Signal Processing (ICASSP), Seoul, Korea, pp. 1556-1560, 2024.
3. Shuting Bai, Jiazhen Guo, Yinlai Jiang, Hiroshi Yokoi, Shunta Togo, Automatic Control System for Reach-to-Grasp Movement of a 7-DOF Robotic Arm Using Object Pose Estimation with an RGB Camera, 2023 IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics (ROBIO), December 4-9, 2023, Koh Samui, Thailand.
4. Yoshinobu Obata, Yinlai Jiang, Hiroshi Yokoi and Shunta Togo, Design of Anthropomorphic Robotic Wrist Joint and Forearm, 2023 IEEE International Conference on Systems, Man, and Cybernetics (SMC), Mo-PS6-T4.1, Oahu, Hawaii, USA, October 1-4, 2023.
5. Kiyoka Arai, Masao Sugi, Hiroshi Yokoi, Lin Wang and Yinlai Jiang , Comparison of Bipolar and Monopolar Electrode Configurations for FES on Biceps Brachii, the 45th Annual International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society, No.121, Sydney, Australia, 24th to 27th July 2023
DOI: 10.1109/EMBC40787.2023.10340018
6. Yifan Tang, Jiayi Wang, Peiji Chen, Wenyang Li, Haokang Xu, Shunta Togo, Hiroshi Yokoi, Yinlai Jiang, A Strain Gauge Based FMG Sensor for sEMG-FMG Dual Modal Measurement of Muscle Activity Associated with Hand Gestures, The 16th International Conference on Intelligent Robotics and Applications, No.98, Hangzhou, China, 5th to 7th July, 2023.
7. Hai Jiang, Yusuke Yamanoi, Yuki Kuroda, Peiji Chen, Shunta Togo, Yinlai Jiang and Hiroshi Yokoi, Conditional Generative Adversarial Network-based Finger Position Estimation for Controlling Multi-Degrees-of-Freedom Myoelectric Prosthetic Hands, 2022 IEEE Cyborg and Bionic Systems (CBS) , March, 2023.
8. Yuko Nakamura, Yinlai Jiang, Hiroshi Yokoi and Shunta Togo, Development of a 7-DOF electric shoulder prosthesis using a return-routing coupled tendon-driven mechanism, IEEE LifeTech 2022, R-D3, March 7-9, 2022.
9. Yuki Kuroda, Taichi Hirai, Yoshiko Yabuki, Yusuke Yamanoi, Yinlai Jiang, and Hiroshi Yokoi, Development and Evaluation of a Lightweight Two-Degree-of-Freedom Electric Prosthetic Hand for Toddlers, IEEE LifeTech 2022, RWT2-4, March 7-9, 2022.
10. Yuki Kuroda, Tatsuki Tsujimoto, Takayoshi Shimada, Yoshiko Yabuki, Dianchun Bai, Yusuke Yamanoi and Yinlai Jiang, Jinying Zhu, Hiroshi Yokoi, Development and Clinical Evaluation of a Five-Fingered Myoelectric Prosthetic Hand with Pattern Recognition, IEEE LifeTech 2022, RWT2-3, March 7-9, 2022.
11. Ayane Kumagai, Yoshinobu Obata, Hiroshi Yokoi, Yinlai Jiang, Shunta Togo and Yoshiko Yabuki, Comparison of precision grasping performance between artificial fingers with and without nails, IEEE LifeTech 2022, R-22, March 7-9, 2022.

12. In Morimoto, Yusuke Yamanoi, Masao Sugi, Yinlai Jiang and Hiroshi Yokoi, Development of Integrated Multi-Electrode for FES Using Stretchable Mesh Material to Induce Hand Posture, The XXIV Annual Conference of the International Functional Electrical Stimulation Society (IFESS), 156-159, Rovinj, Croatia, 23-25 September 2021.
13. Takashi Hirai, Yinlai Jiang, Masao Sugi, Shunta Togo, Hiroshi Yokoi, Investigation of Motor Point Shift and Contraction Force of Triceps Brachii for Functional Electrical Stimulation, 43rd Annual International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society (EMBC), pp.6337-6340, November 1-5, 2021.
14. Yiwei Wang, Wenyang Li, Tongyang Cao, Shunta Togo, Hiroshi Yokoi, Jiang Yinlai, A 3-DOF Bionic Waist Joint for Humanoid Robot, 43rd Annual International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society (EMBC), pp.4771-4774, November 1-5, 2021.
15. Zhenyu Sun, Wenyang Li, Xiaobei Jing, Xu Yong, Yinlai Jiang and Hiroshi Yokoi, Inverse Kinematics and Master-Slave Control for a 7-DoF Tendon-Driven Humanoid Robot Arm, 2021 IEEE International Conference on Real-time Computing and Robotics (RCAR), No.315, July 2021.
16. Yiwei Wang, Wenyang Li, Shunta Togo, Hiroshi Yokoi, and Yinlai Jiang, Design of a 3-DOF Coupled Tendon-Driven Waist Joint, 2021 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA), pp.7046-7051, Xi'an, China, May 30 to June 5, 2021.
DOI: 10.1109/ICRA48506.2021.9561270
17. Wenyang Li, Yiwei Wang, Shunta Togo, Hiroshi Yokoi, Yinlai Jiang, "Development of a Humanoid Shoulder Based on 3-Motor 3 Degrees-of-Freedom Coupled Tendon-Driven Joint Module," 2021 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA2021), pp.6912-6918, Xian, China, June 1, 2021. (IEEE RA-L with ICRA presentation option)
18. H. Zheng, H. Yokoi, Y. Jiang and F. Duan, "An Online sEMG Motion Classification Framework for Tele-operating the Robotic Hand," 2020 39th Chinese Control Conference (CCC), pp. 6491-6496, July 27-29, 2020, Shenyang, China.
19. Ayane Kumagai, Yoshinobu Obata, Hiroshi Yokoi, Shunta Togo and Yinlai Jiang, Evaluation of the grasping ability by artificial finger based on the morphology of distal phalanx, 2020 IEEE 2nd Global Conference on Life Sciences and Technologies (LifeTech), pp. 334-335, Kyoto, Japan, March 10-12, 2020.
20. Yoshinobu Obata, Ayane Kumagai, Shunta Togo, Yinlai Jiang and Hiroshi Yokoi, Analysis of Two-Layer Artificial Soft Fingertip for Dynamic Stable Grasping, 2020 IEEE 2nd Global Conference on Life Sciences and Technologies (LifeTech), pp. 362-363, Kyoto, Japan, March 10-12, 2020.
21. Naoya Matsumoto, Shunta Togo, and Hiroshi Yokoi, Yinlai Jiang, Motion Control of a Walking Support Robot Based on Gait Analysis, Proceeding of the IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics, Dali, China, pp.1880-1884, Dec. 6-8, 2019.
22. Yuma Ono, Yuta Murai, Shunta Togo, Yinlai Jiang, Hiroshi Yokoi, EEG Measurement Using Dry Electrodes Comprising Two-layered Conductive Silicone with Different Carbon Concentrations, Proceeding of the IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics, Dali, China, pp.2460-2464, Dec. 6-8, 2019.

23. Xu Yong, Xiaobei Jing, Xinyu Wu, Yinlai Jiang, Hiroshi Yokoi, Development of an Adaptive Prosthetic Hand, Proceeding of the IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics, Dali, China, pp.2799-2804, Dec. 6-8, 2019.
24. Xiaobei Jing, Xu Yong, Guanglin Li, Yinlai Jiang, Hiroshi Yokoi, Design of A Prosthetic Hand for Multiple hand Motions, Proceeding of the IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics, Dali, China, pp.2813-2818, Dec. 6-8, 2019.
25. Takaki Shimura, Yuta Murai, Shunta Togo, Jiang Yinlai, Hiroshi Yokoi, Lightweight 10-DOF Robotic Hand With Built-In Wire-Driven Mechanism, Proceeding of the IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics, Dali, China, pp.491-495, Dec. 6-8, 2019.
26. Xiaobei Jing, Xu Yong, Yuankang Shi, Yoshiko Yabiki, Yinlai Jiang, Hiroshi Yokoi, Guanglin Li, A Gear-Driven Prosthetic Hand with Major Grasp Functions for Toddlers, 2019 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, Macau, China, pp.7315-7320, Nov.4-8, 2019.
27. Jianing Xue, Yikang Yang, Jiawei Chen, Yinlai Jiang, Chi Zhu, Hiroshi Yokoi, and Feng Duan, The Development of an Underwater sEMG Signal Recognition System Based on Conductive Silicon, 2019 IEEE International Conference on Advanced Robotics and its Social Impacts (ARSO), pp. 387-392, Beijing, China, 2019.
28. Kento Ichikawa, Yinlai Jiang, Masao Sugi, Shunta Togo, and Hiroshi Yokoi, Motor Point Tracking Stimulation of Biceps Brachii Using Multi Electrodes Based Functional Electrical Stimulation, 2019 IEEE International Conference on Cyborg and Bionic Systems, No.4, Munich, Germany, Sep. 18-20, 2019.
29. Yuankang Shi, Shunta Togo, Yinlai Jiang, and Hiroshi Yokoi, Development of Soft Impedance Balancer for EMG Electrode, The 2019 IEEE International Conference on Real-time Computing and Robotics (IEEE RCAR 2019), pp.964, Irkutsk, Russia, August 4-9, 2019.
30. Yoshinobu Obata, Yuta Murai, Takaki Shimura, Xu Yong, Xiaobei Jing, Shunta Togo, Yinlai Jiang, Hiroshi Yokoi, "Development of Compliance Actuation Mechanism for Wire-driven Robotic Hand using Pressure Force", 2018 IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics, pp.748-751, Kuala Lumpur, Malaysia, Dec.12-15, 2018.
31. Yasuhiro Mouri, Yuta Murai, Yoshiko Yabuki, Takumi Kato, Hideki Ohmae, Yoshihiro Tomita, Shunta Togo, Yinlai Jiang, Hiroshi Yokoi, Development of new flexible dry electrode for myoelectric sensor using conductive silicone, 2018 IEEE International Conference on Cyborg and Bionic Systems, pp.478-482, Shenzhen, China, Oct.25-27, 2018.
32. Kazuaki Matsumoto, Susumu Kimizuka, Shunta Togo, Yinlai Jiang, Hiroshi Yokoi, Reduction of malfunction of myoelectric shoulder prosthesis by removing ECG noise, 2018 IEEE International Conference on Cyborg and Bionic Systems, pp.489-493, Shenzhen, China, Oct.25-27, 2018.
33. Susumu Kimizuka, Yutaro Hiyoshi, Hesong Ye, Shunta Togo, Youhei Tanaka, Yinlai Jiang, Hiroshi Yokoi, Development of an intuitive operation type shoulder prosthesis hand system using the surface myoelectric potential of trunk, 2018 IEEE International Conference on Cyborg and Bionic Systems, pp.597-602, Shenzhen, China, Oct.25-27, 2018.
34. Wenyang Li, Peng Chen, Dianchun Bai, Xiaoxiao Zhu, Shunta Togo, Hiroshi Yokoi, and Yinlai Jiang, Design of a 2 Motor 2 Degrees-of-Freedom Coupled Tendon-driven Joint Module, 2018 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, pp.943-948, Madrid,

Spain, Oct.1-5, 2018.

35. Xiaobei Jing, Xu Yong, Tian Lan, Guanglin Li, Shunta Togo, Yinlai Jiang, Hiroshi Yokoi, Development of Tendon Driven Under-Actuated Mechanism Applied in an EMG Prosthetic Hand with Three Major Grasps for Daily Life, 2018 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, Madrid, Spain, pp.2774-2779, Madrid, Spain, Oct.1-5, 2018.
36. Donghui Zhao, Junyou Yang, Yina Wang, Chunwei Yu, Yinlai Jiang, Shuoyu Wang, Toshio Fukuda, Multiple Welfare-Robots Architecture of Smart House for Security Assistance of Daily Activities, 2018 IEEE International Conference on Intelligence and Safety for Robotics, pp.595-601, Shenyang, China, Aug.24-27, 2018.
37. Peng Chen, Wenyang Li, Yinlai Jiang, Dianchun Bai, Xiaoxiao Zhu, Shunta Togo, and Hiroshi Yokoi, Safety Control for Robotic Arm in Narrow Space Based on Distance Sensor, 2018 IEEE International Conference on Intelligence and Safety for Robotics, pp.66-70, Shenyang, China, Aug.24-27, 2018.
38. Akane Fujimoto, Naoya Matsumoto, Yinlai Jiang, Shunta Togo, Seiichi Teshigawara and Hiroshi Yokoi, Gait Analysis based Speed Control of Walking Assistive Robot, 2018 IEEE International Conference on Intelligence and Safety for Robotics, pp.88-92, Shenyang, China, Aug.24-27, 2018.
39. Yuki Kuroda, Shunta Togo, Yinlai Jiang, Hiroshi Yokoi, EMG Classification by Using Swarm Intelligence for Myoelectric Prosthetic Hand, 2018 IEEE International Conference on Intelligence and Safety for Robotics, pp.452-457, Shenyang, China, Aug.24-27, 2018.
40. Wenyang Li, Peng Chen, Yinlai Jiang, Dianchun Bai, Shunta Togo, and Hiroshi Yokoi, Structure Design of a Tendon-driven Robotic Arm Considering Safety and Durability, 2018 IEEE International Conference on Intelligence and Safety for Robotics, pp.71-76, Shenyang, China, Aug.24-27, 2018.
41. Tomohiro Shimizu, Wenyang Li, Peng Chen, Yinlai Jiang, Shunta Togo, and Hiroshi Yokoi, Toward Automatic Tuning of Tendon-driven Mechanisms: Vibration based Detection of Tendon Tension, 2018 IEEE International Conference on Intelligence and Safety for Robotics, pp.389-394, Shenyang, China, Aug.24-27, 2018.
42. Takuma Harada, Shunta Togo, Yinlai Jiang, and Hiroshi Yokoi, Development of Myoelectric Prosthetic Hand Control System Using Mobile Terminal, 2018 IEEE International Conference on Intelligence and Safety for Robotics, pp.551-556, Shenyang, China, Aug.24-27, 2018.
43. Yinlai Jiang, Yuta Murai, Shunta Togo, Yoshiko Yabuki and Hiroshi Yokoi, Materials for sEMG Sensor Used in Daily Life to Control Prosthetic Hand, The Irigo(Interdisciplinary Research and Global Outlook) Conference 2017, Tokyo, Japan, Nov. 1-2, 2017.
44. Dianchun Bai, Shutian Chen, Junyou Yang, Chunyu Xia and Baiqing Sun, Yinlai Jiang and Hiroshi Yokoi, Intelligent Prosthetic Arm Force Control Based on sEMG Analysis and BPNN Classifier, 2017 IEEE International Conference on Cyborg and Bionic Systems (CBS 2017), pp.108-113, Beijing, China, Oct. 17-19, 2017.
45. Chiaki Mizuochi, Shunta Togo, Yasuhiro Mouri, Yinlai Jiang, Yoshiko Yabuki, Hiroshi Yokoi, Soichiro Morishita, Ryu Kato, Real-time cortical adaptation monitoring system for prosthetic rehabilitation based on functional near-infrared spectroscopy, 2017 IEEE International Conference on Cyborg and Bionic Systems (CBS 2017), pp.130-135, Beijing, China, Oct. 17-19,

2017.

46. Yuta Murai, Yoshiko Yabuki, Masahiro Ishihara, Takehiko Takagi, Shinichiro Takayama, Shunta Togo, Jiang Yinlai, and Hiroshi Yokoi, Designs of Tailor-Made Myoelectric Prosthetic Hand for Trans-Metacarpal Amputations with Remaining Fingers and Joint Moving Functions, 2017 IEEE International Conference on Cyborg and Bionic Systems (CBS 2017), pp.119-124, Beijing, China, Oct. 17-19, 2017. **(Best Student Paper Award)**
47. Yinlai Jiang, Yuta Murai, Taihei Kuwahara, Shunta Togo, Yoshiko Yabuki, and Hiroshi Yokoi, Conductive Silicon Based sEMG Sensor for Myoelectric Control of Prosthetic Hands: Structure Design and Evaluation, The 2017 IEEE International Conference on Real-time Computing and Robotics (IEEE RCAR 2017), pp.383-387, Okinawa, Japan, July 14-18, 2017
48. Hesong Ye, Xiang Feng, Yoshiko Yabuki, Shunta Togo, Yinlai Jiang, Hiroshi Yokoi, Force-Magnification Mechanism with Artificial Tendon Sheath for Myoelectric Prosthetic Hand for Children, Proceedings of the 2016 IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics, pp.533-538, Qingdao, China, Dec. 3-7, 2016.
49. Yoshiko Yabuki, Kazumasa Tanahashi, Yuta Suzuki, Tatsuhiko Nakamura, Ryu Kato, Yinlai Jiang and Hiroshi Yokoi, Development of Artificial Skin for the Myoelectric Prosthetic Hand by using Hyper Elastic Materials with Tactile Sensor, Proceedings of the International Workshop on Modern Science and Technology 2016, pp.26-32, Taichung, Taiwan, November 1-2, 2016.
50. Hesong Ye, Shintaro Sakoda, Yinlai Jiang, Soichiro Morishita, Hiroshi Yokoi, Prosthetic Hand with Wire-Driven Force-Magnification Mechanism for Children, Proceedings of the International Workshop on Modern Science and Technology 2016, pp.33-38, Taichung, Taiwan, November 1-2, 2016.
51. Junyou Yang , Xiaoying Su, Dianchun Bai, Yinlai Jiang and Hiroshi Yokoi, Hybrid EEG-EOG System for Intelligent Prosthesis Control based on Common Spatial Pattern Algorithm, Proceedings of the IEEE International Conference on Information and Automation, pp.1261-1266, Ningbo, China, August 2016.
52. Dianchun Bai, Shouxian Zhang, Junyou Yang, Yinlai Jiang and Hiroshi Yokoi, Recognition System of Finger Motion Pattern Based on AR Model Coefficient Estimation, Proceedings of the IEEE International Conference on Information and Automation, pp.1249-1254, Ningbo, China, August 2016.
53. Dianchun Bai, Chunyu Xia, Junyou Yang, Shouxian Zhang, Yinlai Jiang and Hiroshi Yokoi, Shoulder Joint Control Method for Smart Prosthetic Arm Based on Surface EMG Recognition, Proceedings of the IEEE International Conference on Information and Automation, pp.1267-1272, Ningbo, China, August 2016.
54. Yuta Murai, Suguru Hoshikawa, Shintaro Sakoda, Yoshiko Yabuki, Masahiro Ishihara, Tatsuhiko Nakamura, Yinlai Jiang, Hiroshi Yokoi, Takehiko Takagi and Shinichiro Takayama, Development of a myoelectric hand incorporating residual thumb for transmetacarpal amputees, The 14th International Conference on Intelligent Autonomous Systems (IAS-14), No.01230523, 12 pages, Shanghai, China, July 3-7, 2016.
55. Yoshiko Yabuki, Kazumasa Tanahashi, Suguru Hoshikawa, Tatsuhiko Nakamura, Ryu Kato, Yinlai Jiang and Hiroshi Yokoi, Development of new Cosmetic Gloves for Myoelectric Prosthetic Hand by using Thermoplastic Styrene Elastomer, The 14th International Conference on Intelligent

Autonomous Systems (IAS-14), No.01230899, 12 pages, Shanghai, China, July 3-7, 2016.

Best Conference Paper Award Finalist

56. Xiaoxiao Zhu, Qixin Cao, Hiroshi Yokoi, Yinlai Jiang, Large Scale Indoor 3D Mapping Using RGB-D Sensor, The 9th International Conference on Intelligent Robotics and Applications (ICIRA2016), Tokyo, Japan, August 22-24, 2016.
57. Yinlai Jiang, Shintaro Sakoda, Masami Togane, Soichiro Morishita, Baoliang Lu, Hiroshi Yokoi, A highly usable and customizable sEMG sensor for prosthetic limb control using polypyrrole-coated nonwoven fabric sheet, Proceedings of IEEE SENSORS 2015, pp.811-814, Busan, Korea, Nov. 1-4, 2015.
58. Yinlai Jiang, Shintaro Sakoda, Masami Togane, Soichiro Morishita, Hiroshi Yokoi, One-handed Wearable sEMG Sensor for Myoelectric Control of Prosthetic Hands, The International Conference on Wearable Sensor and Robot (ICWSR2015) , No.56, Hangzhou, China, Oct. 16-18, 2015.
59. Suguru Hoshigawa, Yinlai Jiang, Ryu Kato, Soichiro Morishita, Tatsuhiko Nakamura, Yoshiko Yabuki, and Hiroshi Yokoi, Structure design for a two-DoF myoelectric prosthetic hand to realize basic hand functions in ADLs, The 37th Annual International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society (EMBS), pp.4781-4784, Milano, Italy, Aug. 25-29, 2015
60. Hesong Ye, Shintaro Sakoda, Yinlai Jiang, Soichiro Morishita, Hiroshi Yokoi, Low Degree of Freedom EMG Prosthetic Hand with Pinch-Force-Magnification Mechanism for Children, The 37th Annual International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society (EMBS), pp.2466-2469, Milano, Italy, Aug. 25-29, 2015
61. Misato Ohdaira, Tomoko Kamisawa, Soichiro Morishita, Yinlai Jiang, Masao Sugi, Osamu Yamamura, Hiroshi Yokoi, "fNIRS-based analysis of temporal changes of brain activation during long-term conditioning with functional electrical stimulation," in Proc. of i-CRETe 2015, P4.3, Nanyang Technological University(Singapore), Singapore, Aug. 11-14, 2015.
62. Misato Ohdaira, Tomoko Kamisawa, Soichiro Morishita, Yinlai Jiang, Osamu Yamamura, Hiroshi Yokoi , fNIRS-based analysis of brain activation with knee extension induced by functional electrical stimulation, IUPESM 2015 World Congress on medical physics & biomedical engineering, IFMBE Proceedings :Vol,51, pp.1137-1141, Canada, Jun. 7-12, 2015. DOI: 10.1007/978-3-319-19387-8_276
63. Yinlai Jiang, Shintaro Sakoda, Suguru Hoshigawa, Hesong Ye, Yoshiko Yabuki, Tatsuhiko Nakamura, Masahiro Ishihara, Takehiko Takagi, Shinichiro Takayama, and Hiroshi Yokoi, Development and evaluation of simplified EMG prosthetic hands, Proceedings of the 2014 IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics, pp.1368-1383, Bali, Indonesia, Dec. 5-10, 2014.
64. Tatsuya Seki, Yinlai Jiang and Hiroshi Yokoi, Approximate model for interactive-tendon driven mechanism of a multiple-DoFs myoelectric prosthetic hand, Proceedings of the 2014 IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics, pp.999-1004, Bali, Indonesia, Dec. 5-10, 2014.
65. Isao Hayashi, Yinlai Jiang, and Shuoyu Wang, SVD-based Feature Extraction from Time-series Motion Data and Its Application to Gesture Recognition, Proceedings of the 8th International Conference on Bio-inspired Information and Communications Technologies(BICT 2014), No.141303294052872, Boston, USA, Dec. 1-3, 2014.
66. Xu Yong, Xiaobei Jing, Yinlai Jiang, Hiroshi Yokoi, and Ryu Kato, Tendon drive finger mechanisms for

- an EMG prosthetic hand with two motors, Proceedings of the 2014 7th International Conference on BioMedical Engineering and Informatics, pp.568-572, Dalian, China, Oct. 14-16, 2014.
67. Xiaobei Jing, Xu Yong, Yinlai Jiang, Hiroshi Yokoi, and Ryu Kato, A low-degree of freedom EMG prosthetic hand with nails and springs to improve grasp ability, Proceedings of the 2014 7th International Conference on BioMedical Engineering and Informatics, pp.562-567, Dalian, China, Oct. 14-16, 2014.
68. Yinlai Jiang, Isao Hayashi, and Shuoyu Wang, Analysis and Extraction of Knowledge from Body Motion Using Singular Value Decomposition, Proceedings of the 2014 IEEE International Conference on Fuzzy Systems (FUZZ-IEEE), Beijing, China, pp.2438-2443, July 6-11, 2014

国内学会：

1. 海老原心, 劉 越, 杉正夫, 横井浩史, 姜銀来, リニアアクチュエータを用いたモータポイント追従型機能的電気刺激装置の開発, 第42回日本ロボット学会学術講演会, 1J2-01, 大阪, 2024年9月3-6日.
2. 亀田優大, 東郷俊太, 横井浩史, 姜銀来, ワイヤとギアを組み合わせた干渉駆動による肩関節の開発, 第42回日本ロボット学会学術講演会, 1I5-05, 大阪, 2024年9月3-6日.
3. WANG Yiwei, 東郷俊太, 横井浩史, 姜銀来, 汎用性の高いバネ・ワイヤー・プーリー系重力補償機構の提案, 第42回日本ロボット学会学術講演会, 3G3-05, 大阪, 2024年9月3-6日.
4. 新川 慧悟, 姜 銀来, 横井 浩史, 東郷 俊太, ワイヤ干渉駆動機構を用いた滑り転がり関節, 第42回日本ロボット学会学術講演会, 3G3-04, 大阪, 2024年9月3-6日.
5. 工藤 陸, 姜 銀来, 横井 浩史, 東郷 俊太, 人体を模倣した流体潤滑を有する指関節構造の粘弾性特性, 第42回日本ロボット学会学術講演会, 2J3-06, 大阪, 2024年9月3-6日.
6. 陳 培基, 東郷 俊太, 横井 浩史, 姜 銀来, Dynamic Label Smoothing を用いた生体信号分類のための領域汎化, 第41回日本ロボット学会学術講演会, 1I2-04, 仙台, 2023年9月11-14日.
7. 東 直希, 横井 浩史, 東郷 俊太, 姜 銀来, ギヤを用いた3自由度干渉駆動機構の開発, 第41回日本ロボット学会学術講演会, 1C3-07, 仙台, 2023年9月11-14日.
8. Josef Da Silva Bernardo Neto, Wenyang Li, Shunta Togo, Hiroshi Yokoi, Yinlai Jiang, Sensorless Tension Estimation in Tendon-Driven Mechanism Using Stainless Steel Wire, 第41回日本ロボット学会学術講演会, 2L2-03, 仙台, 2023年9月11-14日.
9. 辻本 立樹, 山野井 佑介, 黒田 勇幹, 姜 銀来, 横井 浩史, 特徴空間表示機能を用いたパターン識別制御型筋電義手の訓練手法の開発, 第41回日本ロボット学会学術講演会, 1E4-05, 仙台, 2023年9月11-14日.
10. 工藤 陸, 姜 銀来, 横井 浩史, 東郷 俊太, 人体の関節における液体潤滑を模倣した指関節構造の開発, 第41回日本ロボット学会学術講演会, 1B3-01, 仙台, 2023年9月11-14日.
11. 小畑 承経, 姜 銀来, 横井 浩史, 東郷 俊太, 人体の筋骨格構造を模倣したロボット手首および前腕の開発, 第41回日本ロボット学会学術講演会, 1B3-02, 仙台, 2023年9月11-14日.
12. 橋本 悟, 姜 銀来, 横井 浩史, 東郷 俊太, 足部形状・姿勢に依存した人体模倣足部の粘弾性変化, 第41回日本ロボット学会学術講演会, 3B3-03, 仙台, 2023年9月11-14日.
13. 橋本 悟, 岡田 琉意, 小林 隼矢, 姜 銀来, 横井 浩史, 東郷 俊太, ワイヤ干渉駆動機構と重力補償機構を用いた等身大ヒト型脚ロボットの開発, 第40回日本ロボット学会学術講演会, 1E1-04, 東京, 2022年9月5-9日.
14. Wang Yiwei, 李 文揚, 東郷 俊太, 横井 浩史, 姜 銀来, 3M3D ワイヤ干渉駆動に基づくヒューマノイド腰関節の開発, 第40回日本ロボット学会学術講演会, 1E1-05, 東京, 2022年9月5-9日.
15. 梅澤 亮, 姜 銀来, 横井 浩史, 東郷 俊太, 靱帯型拘束法を用いたワイヤ牽引転がり関節の設計と評価, 第40回日本ロボット学会学術講演会, 3E2-01, 東京, 2022年9月5-9日.
16. 李 文揚, Wang Yiwei, 東郷 俊太, 横井 浩史, 姜 銀来, ワイヤ干渉駆動モジュールを用いた出力重量比の高い人型ロボットアームの開発, 第40回日本ロボット学会学術講演会, 3E2-02, 東京, 2022年9月5-9日.
17. 工藤 陸, 島田 孝太, 小畑 承経, 姜 銀来, 横井 浩史, 東郷 俊太, 合成繊維ワイヤの牽引に適したドラム同期型無限巻取り機構の開発, 第40回日本ロボット学会学術講演会, 4B1-03, 東京, 2022年9月5-9日.
18. 梅田 佳歩, 姜 銀来, 横井 浩史, 東郷 俊太, 未来時間を考慮した仮想軌道に基づく繰り返し制御法, 第40回日本ロボット学会学術講演会, 4E1-03, 東京, 2022年9月5-9日.
19. 柿野 和真, 山野井 佑介, 東郷 俊太, 横井 浩史, 姜 銀来, 伸縮機構を備えたロボティック・フィンガーの開発, 第40回日本ロボット学会学術講演会, 4K3-03, 東京, 2022年9月5-9日.

20. 安田翔太郎, 姜銀来, 杉正夫, 横井浩史, 機能的電気刺激を用いた母指の対立運動を伴う手指姿勢の発現, LIFE 2022(第 21 回日本生活支援工学会大会, 日本機械学会 福祉工学シンポジウム 2022, 第 37 回ライフサポート学会大会), 1P2-A2, オンライン, 2022 年 8 月 19 日 (金) ~21 日 (日) .
21. 新井清か, 杉正夫, 横井浩史, 姜銀来, 上腕二頭筋の機能的電気刺激における単電極法と双電極法の比較, LIFE 2022 (日本機械学会 福祉工学シンポジウム 2022, 第 37 回ライフサポート学会大会), 3P1-E1, オンライン, 2022 年 8 月 19 日 (金) ~21 日 (日) .
22. 中村 駿, 市東 潤哉, 趙 越, 安田 翔太郎, 姜 銀来, 横井 浩史, 杉 正夫, 表面電極式機能的電気刺激による前腕部再建のための一体型柔軟多点電極の改良, 精密工学会学術講演会講演論文集 2022S (0), 578-579, 2022-03-02
23. 藤井裕子, 姜銀来, 横井浩史, 東郷俊太, 拮抗筋構造型ロボット関節に対する仮想軌道に基づく繰り返し制御, 第 39 回日本ロボット学会学術講演会, 1E3-04, オンライン, 2021 年 9 月 8-11 日.
24. 小畑 承経, 熊谷 あやね, 矢吹 佳子, 東郷 俊太, 姜 銀来, 横井 浩史, 動的安定把持実現のための電動義手用 2 層弾性グローブの開発, 第 39 回日本ロボット学会学術講演会, 1G3-05, オンライン, 2021 年 9 月 8-11 日.
25. 関 美咲, 姜 銀来, 横井 浩史, 東郷 俊太, 多軸干渉駆動機構のためのワイヤ滑り関節機構の開発, 第 39 回日本ロボット学会学術講演会, 2I2-04, オンライン, 2021 年 9 月 8-11 日.
26. 君塚 進, 東郷 俊太, 姜 銀来, 横井 浩史, 筋電肩義手のための全軸干渉型ロボットアームの開発, 第 39 回日本ロボット学会学術講演会, 2I2-05, オンライン, 2021 年 9 月 8-11 日.
27. 大谷 俊介, 姜 銀来, 東郷 俊太, 横井 浩史, 山野井 佑介, ワイヤ劣駆動ロボットフィンガによる薄板小物体把持のための関節トルク比と過伸展機構の検討, 第 39 回日本ロボット学会学術講演会, 2I2-06, オンライン, 2021 年 9 月 8-11 日.
28. 森本 韻, 山野井 佑介, 杉 正夫, 姜 銀来, 横井 浩史, FES における刺激の位置から手指姿勢の推定 : 機械学習を用いた試み, 第 39 回日本ロボット学会学術講演会, 2A4-05, オンライン, 2021 年 9 月 8-11 日.
29. 森本韻, 安田翔太郎, 松尾英治, 山野井佑介, 杉正夫, 姜銀来, 横井浩史, パワーネットを用いた FES 用一体型多点電極の開発と発現手指姿勢による評価, LIFE2020-2021 (第 36 回ライフサポート学会大会, 第 20 回日本生活支援工学会大会, 日本機械学会福祉工学シンポジウム 2021), 334-337, オンライン, 2021 年 9 月 16 日 (木) ~18 日 (土).
30. 松尾英治, 横井浩史, 姜銀来, 杉正夫, 多点電極型逐次刺激 FES を用いた前腕部の筋疲労軽減の検証), LIFE2020-2021 (第 36 回ライフサポート学会大会, 第 20 回日本生活支援工学会大会, 日本機械学会福祉工学シンポジウム 2021), 408-411, オンライン, 2021 年 9 月 16 日 (木) ~18 日 (土).
31. 藏富 壮留, Palmer Jason, 陳 鵬, 姜 銀来, 横井 浩史, 平田 雅之, 頭蓋内脳波を用いたブレインマシンインターフェースによるロボットアームの 3 次元リアルタイム制御, 生体医工学 Annual59 (Proc), 638-640, 2021.
32. 田澤 龍之介, 姜 銀来, 横井 浩史, 杉 正夫, 多点式表面筋電センサとスパイキングニューラルネットワークモデルを用いた手指動作推定, 精密工学会学術講演会講演論文集 2021S (0), 687-688, 2021-03-03
33. 市東 潤哉, 趙 越, 田澤 龍之介, 永渕 将, 毛 程宇, 姜 銀来, 横井 浩史, 杉 正夫, シリコン電極を用いた機能的電気刺激における導電性ジェルの塗布範囲による筋収縮への影響, 精密工学会学術講演会講演論文集 2021S (0), 675-676, 2021-03-03
34. 中尾 聡一郎, 平井 太智, 小野 祐真, 山野井 佑介, 黒田 勇幹, 矢吹 佳子, 東郷 俊太, 姜 銀来, 加藤 龍, 高木 岳彦, 石原 正博, 横井 浩史, “回内・回外機能を有し個性に適応する幼児用筋電義手の開発と評価”, 第 38 回日本ロボット学会学術講演会, 3H1-02, オンライン, 2020 年 10 月 9-11 日.
35. 平井 太智, 中尾 聡一郎, 小野 祐真, 黒田 勇幹, 矢吹 佳子, 山野井 佑介, 東郷 俊太, 姜 銀来, 加藤 龍, 横井 浩史, “先天性前腕欠損者のための幼児用 2 自由度電動義手の開発”, 第 38 回日本ロボット学会学術講演会, 3H1-01, オンライン, 2020 年 10 月 9-11 日.
36. 中村 優子, 姜 銀来, 横井 浩史, 東郷 俊太, “肩義手のための腕の手先位置のフィードバックシステムに適した振動刺激の検討”, 第 38 回日本ロボット学会学術講演会, 2I3-01, オンライン, 2020 年 10 月 9 -11 日.

37. 島田 孝太, 東郷 俊太, 姜 銀来, 横井 浩史, “磁気センサを応用した柔軟な圧力センサの開発”, 第 38 回日本ロボット学会学術講演会, 2G3-01, オンライン, 2020 年 10 月 9-11 日.
38. 黒田 勇幹, 山野井 佑介, 東郷 俊太, 姜 銀来, 加藤 龍, 横井 浩史, “筋電信号の時変性に適応する教師データ更新手法に関する研究”, 第 38 回日本ロボット学会学術講演会, 1H3-01, オンライン, 2020 年 10 月 9-11 日.
39. 黒木 光, 田澤 龍之介, 畠沢 祐輝, 杉 正夫, 東郷 俊太, 姜 銀来, 横井 浩史, 表面電極式機能的電気刺激における上腕二頭筋の収縮に適した刺激波形の検討, 精密工学会学術講演会講演論文集 2020S (0), 335-336, 2020-03-01
40. 畠沢 祐輝, 黒木 光, 田澤 龍之介, 永渕 将, 毛 程宇, 杉 正夫, 東郷 俊太, 姜 銀来, 横井 浩史, 多点機能的電気刺激による前腕部運動再建のための筒状一体型シリコン電極, 精密工学会学術講演会講演論文集 2020S (0), 333-334, 2020-03-01
41. 鎌田 舞花, 矢吹 佳子, 黒田 勇幹, 山野井 佑介, 東郷 俊太, 姜 銀来, 横井 浩史, 筋電義手の熟達度に関する研究, 第 40 回バイオメカニズム学術講演会, 2B2-2, 中京大学春日井キャンパス, 2019/12/1
42. 佐藤 文隆, 姜 銀来, 横井 浩史, 東郷 俊太, ワイヤ干渉機構を用いたシリコンハンドの開発, 計測自動制御学会システム・情報部門学術講演会 2019 (SSI2019), GS07-01, 2019/11/23.
43. 李 文揚, 姜 銀来, 陳 鵬, 東郷 俊太, 横井 浩史, 3 自由度干渉駆動関節モジュールの解析, 第 37 回日本ロボット学会学術講演会, 1I1-08, 早稲田大学早稲田キャンパス, 2019 年 9 月 4 日
44. 永渕 将, 毛 程宇, 田澤 龍之介, 畠沢 祐輝, 東郷 俊太, 姜 銀来, 杉 正夫, 横井 浩史, 多点電極式機能的電気刺激装置の開発, 第 37 回日本ロボット学会学術講演会, 3C2-04, 早稲田大学早稲田キャンパス, 2019 年 9 月 6 日
45. 東郷 俊太, 君塚 進, 姜 銀来, 横井 浩史, 全軸干渉機構における最適干渉行列の設計理論, 第 37 回日本ロボット学会学術講演会, 3E3-01, 早稲田大学早稲田キャンパス, 2019 年 9 月 6 日
46. 君塚 進, 東郷 俊太, 姜 銀来, 横井 浩史, 全軸ワイヤ干渉駆動機構を用いたロボットアームの開発, 第 37 回日本ロボット学会学術講演会, 3E3-02, 早稲田大学早稲田キャンパス, 2019 年 9 月 6 日
47. 藤井 裕子, 姜 銀来, 横井 浩史, 東郷 俊太, “繰り返し計算に基づく仮想軌道制御の力場適応”, 第 13 回 Motor Control 研究会, B7, 東京大学農学部弥生講堂, 2019 年 8 月 23-25 日.
48. 矢吹 佳子, 馮 翔, 鎌田 舞花, 小畑 承経, 東郷 俊太, 姜 銀来, 横井 浩史, 義用手用装飾手袋の材質と物体把持性能に関する調査研究, 第 35 回日本義肢装具学会学術大会, 2-4-6, 仙台国際センター, 7.13-14, 2019
49. 田澤 龍之介, 畠沢 祐輝, 岡野 大輔, 杉 正夫, 東郷 俊太, 姜 銀来, 横井 浩史, 機能的電気刺激における肘関節屈曲運動を誘発するための刺激波形探索, 精密工学会学術講演会講演論文集 2019S (0), 378-379, 2019-03-01
50. 岡野 大輔, 田澤 龍之介, 畠沢 祐輝, 粕谷 美里, 杉 正夫, 東郷 俊太, 姜 銀来, 横井 浩史, 多点型機能的電気刺激リハビリテーションシステムにおける刺激位置再現性を用いた高速な刺激パターン探索, 精密工学会学術講演会講演論文集 2019S (0), 380-381, 2019-03-01
51. 粕谷 美里, 桑原 昂士, 東郷 俊太, 姜 銀来, 杉 正夫, 横井 浩史, 二相性のバースト変調矩形波を用いた表面電気刺激による肘関節の発揮トルクの時間的遷移, 計測自動制御学会 システム・情報部門 学術講演会 2018, GS03-08, 富山国際会議場, 2018 年 11 月 26 日. (ポスター)
52. 村井 雄太, 星川 英, 矢吹 佳子, 東郷 俊太, 姜 銀来, 加藤 龍, 横井 浩史, 残存指を活用できる手部筋電義指システムの設計法の構築, 計測自動制御学会 システム・情報部門 学術講演会 2018, GS-03-04 富山国際会議場, 2018 年 11 月 26 日. (ポスター)
53. 小畑 承経, 村井 雄太, 志村 駿, 東郷 俊太, 姜 銀来, 横井 浩史, ワイヤ駆動ロボットハンドのためのトルクリミッタ機能を有する無限巻き取り機構の開発, 計測自動制御学会 システム・情報部門 学術講演会 2018, GS07-02 富山国際会議場, 2018 年 11 月 26 日. (ポスター)
54. 水落 千彰, 矢吹 佳子, 東郷 俊太, 姜 銀来, 横井 浩史, fNIRS を用いた筋電義手使用時の脳活動に関する研究, ニューロリハビリシンポジウム 2018, 16, 機械振興会館, 2018 年 11 月 17 日. (ポスター)

55. 松本 一朗, 君塚 進, 東郷 俊太, 姜 銀来, 横井 浩史, 心電ノイズ除去による筋電肩義手の誤動作の低減, 第 39 回 バイオメカニズム学術講演会, 1C-2-1, 筑波大学, 2018 年 11 月 10 日.
56. 矢吹 佳子, 佐藤 洋二, 佐藤 哲也, 馮 翔, 鎌田 舞花, 小畑 承経, 東郷 俊太, 姜 銀来, 横井 浩史, 筋電義手に適した義手用手袋の開発, 第 34 回日本義肢装具学会学術大会, 1-4-10, 名古屋国際会議場, 2018 年 11 月 10 日. (口頭)
57. 矢吹 佳子, 黒田 勇幹, 村井 雄太, 日吉 祐太郎, 叶 鶴松, 雍 旭, 景 暁バイ, 東郷 俊太, 姜 銀来, 横井 浩史, 個性に適応する幼児用筋電義手の開発と評価, 第 36 回日本ロボット学会学術講演会, 3P2-10, 中部大学春日井キャンパス, 2018 年 9 月 7 日. (ポスター)
58. 君塚 進, 日吉 祐太郎, 叶 鶴松, 田中 洋平, 東郷 俊太, 姜 銀来, 横井 浩史, 体幹部の表面筋電位を用いた直感操作型肩義手システムの開発, 第 36 回日本ロボット学会学術講演会, 3P2-04, 中部大学春日井キャンパス, 2018 年 9 月 7 日. (ポスター)
59. 李 文揚, 陳 鵬, 矢吹 佳子, 姜 銀来, 横井 浩史, 東郷 俊太, ワイヤ干渉駆動関節モジュールの分類と比較, 第 36 回日本ロボット学会学術講演会, 1A3-02, 中部大学春日井キャンパス, 2018 年 9 月 5 日. (口頭)
60. 畠沢 祐輝, 岡野 大輔, 桑原 昂士, 杉 正夫, 東郷 俊太, 姜 銀来, 横井 浩史, 機能的電気刺激を用いた下肢の血流改善システムの構築, 精密工学会学術講演会講演論文集 2018S (0), 855-856, 2018-03-01
61. 桑原 昂士, 岡野 大輔, 畠沢 祐輝, 杉 正夫, 東郷 俊太, 姜 銀来, 横井 浩史, 肘関節屈曲運動を補助するための機能的電気刺激における刺激波形パラメータ, 精密工学会学術講演会講演論文集 2018S (0), 857-858, 2018-03-01
62. 松本直弥, 日吉祐太郎, 藤本茜子, 勅使河原誠一, 姜銀来, 東郷俊太, 横井浩史, 近接覚センサを用いた歩行器使用中の歩容解析, 計測自動制御学会 システム・情報部門 学術講演会 2017, SS05-3, 浜松, 静岡, 2017 年 11 月 27 日(月).
63. 粕谷美里, 森下 壮一郎, 姜 銀来, 杉 正夫, 横井 浩史, 多点表面電気刺激における刺激電極パターンのクラスタリング, 計測自動制御学会 システム・情報部門 学術講演会 2017, GS12-11 浜松, 静岡, 2017 年 11 月 26 日(土).
64. 君塚進, 日吉祐太郎, 東郷俊太, 田中洋平, 姜銀来, 横井浩史, ” 両肩離断者のための表面筋電位を用いた電動肩義手の開発”, 第 38 回バイオメカニズム学術講演会, pp167-170, 大分, 2017. 11. 4
65. 毛利保寛, 矢吹佳子, 東郷俊太, 姜銀来, 横井浩史, ” 導電性高分子を用いた感覚フィードバックシステムに関する基礎研究”, 第 38 回バイオメカニズム学術講演会, pp171-174, 大分, 2017. 11. 4
66. 村井雄太, 矢吹佳子, 東郷俊太, 姜銀来, 横井浩史, 残存部位を有する手欠損者用に適合する由度筋電義手システム, 第 33 回日本義肢装具学会学術大会, 1-3-25, 東京, 2017 年 10 月 8 日.
67. 矢吹佳子, 棚橋一将, 鈴木悠汰, 毛利保寛, 日吉祐太郎, 村井雄太, 東郷俊太, 姜銀来, 横井浩史, 筋電義手用装飾手袋の開発とその評価ーセンサ機能を持つ装飾手袋の実現ー, 第 33 回日本義肢装具学会学術大会, 1-3-26, 東京, 2017 年 10 月 8 日.
68. 岡野 大輔, 桑原 昂士, 杉 正夫, 姜 銀来, 東郷 俊太, 横井 浩史, 多点電極を用いた機能的電気刺激における目的手指姿勢を実現するための高速な刺激パターン探索, 精密工学会学術講演会講演論文集 2017S (0), 221-222, 2017
69. 藤本茜子, 前田賢太郎, 姜銀来, 横井浩史, 近接覚センサを用いた歩行支援機使用時の歩行観察, SS08-7, 計測自動制御学会 システム・情報部門 学術講演会 2016, 大津, 2016 年 12 月 8 日.

70. 矢吹佳子, 棚橋一将, 村井雄太, 毛利保寛, 叶鶴松, 中村達弘, 東郷俊太, 姜銀来, 加藤龍, 横井浩史: 筋電義手用グローブの開発と評価, 第 37 回バイオメカニズム学術講演会, pp. 167-170, 富山, 2016. 11. 12.
71. 日吉祐太郎, 村井雄太, 高花謙一, 矢吹佳子, 森下壮一郎, 姜銀来, 高山真一郎, 横井浩史, 乳幼児・小児筋電義手のためのワイヤレス端末を用いた外部観測制御用補助システム, 第 32 回ライフサポート学会大会 (LIFE2016), 3A2-C04, 2016/09/06.
72. 馮翔, 叶鶴松, 横井浩史, 姜銀来, 東郷俊太, 安定な精密つまみを実現する低自由度ハンドの構築, 第 32 回ライフサポート学会大会 (LIFE2016), 2A2-B02, 仙台, 2016/09/06.
73. 君塚進, 叶鶴松, 日吉祐太郎, 谷直行, 馮翔, 田中洋平, 森下壮一郎, 東郷俊太, 姜銀来, 横井浩史, 多点計測手法を用いた肩周りの筋群における独立筋活動パターンの解析, 第 32 回ライフサポート学会大会 (LIFE2016), 3A1-C02, 2016/09/05.
74. 星川英, 加藤龍, 中村達弘, 關達也, 姜銀来, 横井浩史, 基本的な ADLs を実現させる 2 自由度筋電義手の構造設計, 第 33 回日本ロボット学会学術講演会, 東京, 2015/09/03-05.
75. 森下壮一郎, 上平倫太郎, 迫田辰太郎, 中村達弘, 姜銀来, 加藤龍, 横井浩史, fNIRS を用いた周期的タスク中の脳活動情報の抽出に関する研究, 日本神経回路学会全国大会 (JNNS), P-26, 東京, 2015/09/03
76. 野櫻舞, 森下壮一郎, 大平美里, 姜銀来, 横井浩史, 機能的電気刺激により誘発される筋活動と運動のモデル化のための相関係数に基づく距離を用いたクラスタ分析, 日本神経回路学会全国大会 (JNNS), P69, 東京, 2015/09/03
77. 大平美里, 佐藤佑樹, 森下壮一郎, 姜銀来, 横井浩史, 多点電極による刺激位置選択可能な機能的電気刺激システムの開発, 日本神経回路学会全国大会 (JNNS), P68, 東京, 2015/9/3.
78. 大平美里, 神澤朋子, 上平倫太郎, 野櫻舞, 佐藤祐樹, 森下壮一郎, 姜銀来, 杉正夫, 山村修, 横井浩史: "感覚フィードバック付き運動機能回復支援機器の開発〜マーカー発見を目指した fNIRS による脳活動計測〜," 第 1 回身体性システム領域全体会議, 岩手, 2015/03/09-11.
79. 大平美里, 神澤朋子, 森下壮一郎, 姜銀来, 山村修, 横井浩史: "感覚フィードバックを伴う機能的電気刺激を用いた運動機能回復応用に関する研究: 健常者における脳活動の時間的推移に関する検証," 第 27 回自律分散システム・シンポジウム, 2C1-3, 東京, 2015/1/23
80. 大平美里, 神澤朋子, 森下壮一郎, 姜銀来, 山村修, 横井浩史: "fNIRS による機能的電気刺激に対する脳活動の時間的推移に関する検証," 脳と心のメカニズム第 15 回冬のワークショップ, 北海道, 2015/01/07.
81. 星川英, 加藤龍, 森下壮一郎, 中村達弘, 關達也, 姜銀来, 横井浩史, 基本 3 種の把持姿勢をとる 2 自由度筋電義手の指形状に応じた機能の評価, 第 30 回ファジィシステムシンポジウム論文集, pp. 694-697, 2014 年 9 月.
82. 大平美里, 森下壮一郎, 姜銀来, 横井浩史: "運動機能回復のための FES ニューロリハビリテーションにより誘発される脳活動パターン評価—自己相関解析による周期性検出—," 第 8 回 Motor Control 研究会, p. 54, 茨城, 2014/08/08.
83. 大平美里, 森下壮一郎, 姜銀来, 横井浩史: "脳 - 身体運動相互作用モデル構築—機能的電気刺激に誘発された脳活動の周期性解析—," 第 20 回創発システムシンポジウム, p. 58, 長野, 2014/08/31