

1986年度(昭和61年度)

論文賞

| | |
|---|--|
| 1 | 3次元位置・姿勢センサとロボットへの応用 電子技術総合研究所 石井 優君・坂根 茂幸君・柿倉 正義君、 東京都立工業高等専門学校 三上 芳夫君 |
| 2 | 光学的信号場の利用に関する研究—光学的回転信号による位置および回転角計測— 東京工業大学 小林 彬君、日立製作所 大山 真司君 |
| 3 | 非連続システム制御のためのマーク流れ線図の提案 東京工業大学 長谷川健介君*・高橋 宏治君、東海大学 増田 良介君*、 三菱重工業 大野 秀嶺君 (*は58年度受賞者) |
| 4 | ペトリネットに基づく高フレキシブルFA制御システム 日立製作所 村田 智洋君・薦田 憲久君・松本 邦頭君 |
| 5 | 自己組織化細胞を含む視覚系のモデル 東京大学 大森 隆司君・中野 馨君 |

技術賞

| | |
|---|---|
| 1 | 高精度直接駆動形ロボットアーム 横河北辰電機 桑原 一君・小野 裕君・二階堂光宏君・松本 高治君 |
| 2 | 光ファイバを用いた粒径測定装置の開発 東芝 辰野 恭市君 |
| 3 | 超高速パイプラインFFTプロセッサの開発及び実用化研究 東北大学 亀山 充隆君・樋口 達雄君、旭化成工業 今野 淳一君・高須賀 馨君 |

学術奨励賞

| | |
|---|---|
| 1 | 筋骨格系のインピーダンス調節機構と操作性 広島大学 辻 敏夫君 |
| 2 | 収束光束による表面粗さ計測 東京大学 高橋 弘太君 |
| 3 | 多重反射を利用した真温度と放射率の同時推定 東京大学 山田 範秀君 |
| 4 | 仮想質量を用いたロボットの動特性解析 京都大学 小川 一男君 |
| 5 | 植物生体情報システムに関する研究(その7)、葉面微小領域の刺激による生体電位の変化 早稲田大学 町田 浩章君 |
| 6 | 2次元M系列型空間フィルタ検出器によるマクロ計測(第4報)、測定対象の大きさと速度情報の分離について 東京工業大学 大野 浩之君 |
| 7 | FFTと巡回畳込みのハイブリッドによるHilbert変換の高速計算 長岡技術科学大学 町田 秀和君 |