

石川正俊 — 研究成果・活動のすべて

2026

目 次

1. 略歴・受賞（所属／略歴／専門分野／受章・受賞等）	1
2. 研究活動（研究概要／研究プロジェクト）	7
3. 学術論文（招待論文／論文）	10
4. 解説論文（学会誌／雑誌／新聞）	19
5. 著書等（著書／訳書／対談・インタビュー）	26
6. 国際会議（Plenary／Tutorial／Invited／Regular Papers）	29
7. 招待講演（国内学会等招待講演／研究機関等講演）	52
8. 研究報告・技術報告	57
9. 学位論文指導（卒業論文／修士論文／博士論文）	61
10. 学内外活動 （所属学会／国内学会／国際学会／学内活動／学外活動）	66
11. メディア等リンク（学内／メディア）	70
12. 関連組織（関連研究室／関連企業）	87
13. SNS（Facebook 等／YouTube）	92
A-1. 国内学会等（主著／共著）	95
A-2. 報道（新聞報道／雑誌報道／テレビ・ラジオ報道）	128

1. 略歴・受賞（所属／略歴／専門分野／受章・受賞等）



東京理科大学

Home Page YouTube Facebook X Instagram LinkedIn LINE



研究室

Home Page YouTube Facebook



英文

英文

和文

英文

個人

Facebook



和文

英文

所属

東京理科大学 学長 / 総合研究院 教授

連絡先

東京理科大学 〒162-8601 東京都新宿区神楽坂1-3 TEL: 03-3260-4271 (代表)

E-Mail: ishikawa@ishikawa-vision.org

略歴

職歴及び学歴

2023年 令和 5年 4月 東京理科大学 総合研究院 教授 *1 (現在に至る)
 2022年 令和 4年 1月 東京理科大学 学長 *1,*2,*3 (現在に至る)
 2020年 令和 2年 4月 東京大学 情報基盤センター データ科学研究部門 特任教授 *4 (2023年3月まで)
 2019年 平成31年 4月 東京大学 情報理工学系研究科 システム情報学専攻 教授 *5,*6 (2020年3月まで)
 2016年 平成28年 4月 東京大学 情報理工学系研究科 研究科長 *6,*7,*8 (2020年3月まで)
 2005年 平成17年 4月 東京大学 情報理工学系研究科 創造情報学専攻 教授 *6,*8,*9,*10 (2020年3月まで)
 - - - 東京大学 理事・副学長 *5,*6,*11,*12,*13 (2006年3月まで)
 2004年 平成16年 4月 東京大学 副学長 *6,*12,*14 (2005年3月まで)
 2002年 平成14年 4月 東京大学 総長特任補佐 *6,*14,*15 (2004年3月まで)
 2001年 平成13年 4月 東京大学 大学院情報理工学系研究科 システム情報学専攻 教授 *6,*16
 1999年 平成11年 4月 東京大学 大学院工学系研究科 計数工学専攻 教授 *6
 1995年 平成 7年 4月 東京大学 大学院工学系研究科 計数工学専攻 助教授 *16,*17
 1989年 平成 1年 6月 東京大学 工学部 計数工学科 助教授 *18,*19
 1987年 昭和62年 4月 通商産業省 工業技術院 製品科学研究所 *20 主任研究官
 1979年 昭和54年 4月 通商産業省 工業技術院 製品科学研究所 *20 研究員
 1988年 昭和63年 2月 工学博士 (東京大学)
 1979年 昭和54年 3月 東京大学 大学院工学系研究科 計数工学専門課程 修士課程修了
 1977年 昭和52年 3月 東京大学 工学部 計数工学科 卒業

*1:東京理科大学学長が本務, *2:東京理科大学総合研究院教授を兼務 (2023年4月より), *3:東京大学情報基盤センターデータ科学研究部門特任教授を兼務 (2023年3月まで), *4:本務は東京理科大学学長 (2022年1月より), *5:創造情報学専攻教授兼務, *6:工学部計数工学科教授兼務, *7:本務は創造情報学専攻教授 (2019年3月まで), *8:本務はシステム情報学専攻教授 (2019年4月より), *9:本務は理事・副学長 (2006年3月まで), *10:システム情報学専攻教授兼務 (2019年3月まで), *11:システム情報学専攻教授兼務, *12:産学連携本部長兼務, *13:情報システム本部長兼務, *14:本務はシステム情報学専攻教授, *15:産学連携推進室長兼務 (2002年9月より), *16:改組によるもの, *17:工学部計数工学科助教授兼務, *18:大学院工学系研究科計数工学専攻助教授兼務, *19:通商産業省工業技術院製品科学研究所主任研究官併任 (1991年3月まで), *20:現 国立研究開発法人産業技術総合研究所

その他の主な経歴

2020年 令和 2年 6月 東京大学 名誉教授
 2014年 平成26年 4月 警察庁科学警察研究所 顧問
 2013年 平成25年 4月 茨城県 いばらき大使
 2021年 令和 3年 9月 国際計測連合 *21 Advisory President (2024年8月まで)
 2018年 平成30年 9月 国際計測連合 *21 President (2021年9月まで)
 2015年 平成27年 9月 国際計測連合 *21 President-Elect (2018年9月まで)
 2011年 平成23年 4月 国立研究開発法人産業技術総合研究所 研究参与 (2016年3月まで)
 - - 2月 計測自動制御学会 会長 (2012年2月まで)
 2004年 平成16年 8月 株式会社東京大学エッジキャピタル 社外取締役 (2007年6月まで)

*21:国際計測連合: International Measurement Confederation (IMEKO)

※上記以外の経歴・活動については、「学内外活動(所属学会/国内学会/国際学会/学内活動/学外活動)」のページをご覧ください。

専門分野

システム情報学

画像処理, 知能ロボット, 認識行動システム, バーチャルリアリティ, ヒューマンインターフェイス, ダイナミックインタラクション, センサ, 計測システム, 光情報処理システム, 生体情報処理.

高速並列処理ビジョンチップ, 高速画像処理, 高速知能ロボット, センサフュージョン, 高速ビジュアルフィードバック, 高速イメージトラッキング, 高速低遅延情報環境, ダイナミックプロジェクションマッピング, 触覚センサ, 能動的センシング, 光コンピューティング, 光インターコネクション, 生体情報の回路モデル等の研究に従事.

※詳しくは、研究活動のページをご覧ください。

受章・受賞等 (146件+参考74件)

年月は受賞日を表しており、賞の対象年度並びに受賞対象業績が公開された年度とはずれている場合があります。

褒章 (1件)

2011年 平成23年 11月 紫綬褒章 (石川正俊)

業績賞, またはそれらに相当するもの (14件)

財団等 (8件)

2025年 令和 7年 3月 ヒロセ賞 (石川正俊) (ヒロセ財団)
2021年 令和 3年 4月 市村学術賞功績賞 (石川正俊) (市村清新技術財団)
2018年 平成30年 5月 立石賞特別賞 (石川正俊) (立石科学技術振興財団)
2012年 平成24年 11月 エリクソン・テレコミュニケーション・アワード (石川正俊) (エリクソン・ジャパン株式会社)
- - 10月 服部報公賞 (石川正俊) (服部報公会)
- - 2月 島津賞 (石川正俊) (島津科学技術振興財団)
1999年 平成11年 12月 櫻井健二郎氏記念賞 (石川正俊) (光産業技術振興協会)
1988年 昭和63年 11月 工業技術院長賞 (石川正俊) (通商産業省工業技術院)

国内学会 (3件)

2025年 令和 7年 9月 日本バーチャルリアリティ学会 研究業績賞 (石川正俊)
2019年 令和元年 6月 画像センシング技術研究会 高木賞 (渡辺義浩, 山田雅宏, 石川正俊)
2005年 平成17年 3月 応用物理学会 光・電子集積技術業績賞 (林厳雄賞) (石川正俊)

国際学会 (2件)

2024年 令和 6年 8月 Distinguished Service Award (IMEKO) (Masatoshi Ishikawa)
2017年 平成29年 11月 The Finkelstein Medal, Institute of Measurement and Control (InstMC) (Masatoshi Ishikawa)

国内学会部門 (1件)

1999年 平成11年 6月 日本機械学会 ロボティクス・メカトロニクス部門 学術業績賞 (石川正俊)

論文賞, またはそれらに相当するもの (54件)

国内学会 (17件)

2020年 令和 2年 9月 日本バーチャルリアリティ学会 論文賞 (門脇拓也, 丸山三智佳, 早川智彦, 松澤直照, 岩崎健一郎, 石川正俊)
2018年 平成30年 9月 日本バーチャルリアリティ学会 論文賞 (吉田貴寿, 渡辺義浩, 石川正俊)
2017年 平成29年 5月 映像情報メディア学会 丹羽高柳賞論文賞 (宮下令央, 渡辺義浩, 石川正俊)
2016年 平成28年 9月 日本ロボット学会 Advanced Robotics Best Paper Award (Kohei Okumura, Keiko Yokoyama, Hiromasa Oku, and Masatoshi Ishikawa)
2015年 平成27年 9月 日本バーチャルリアリティ学会 論文賞 (末石智大, 長谷川圭介, 奥村光平, 奥寛雅, 篠田裕之, 石川正俊)
2014年 平成26年 4月 映像情報メディア学会 動画コンテンツ優秀賞 (奥村光平, 奥寛雅, 石川正俊)
- - 9月 計測自動制御学会 論文賞・蓮沼賞 (奥村光平, 石井将人, 巽瑛理, 奥寛雅, 石川正俊)
2013年 平成25年 9月 日本バーチャルリアリティ学会 論文賞 (渡辺義浩, 小室孝, 石川正俊)
- - - 日本ロボット学会 学会誌論文賞 (奥村光平, 奥寛雅, 石川正俊)
2011年 平成23年 9月 日本バーチャルリアリティ学会 論文賞 (渡辺義浩, アルバロ カシネリ, 小室孝, 石川正俊)
2010年 平成22年 9月 日本ロボット学会 論文賞 (奥寛雅, 石川貴彦, 石川正俊)
- - 8月 計測自動制御学会 論文賞 (西野高明, 下条誠, 石川正俊)
2008年 平成20年 9月 日本ロボット学会 論文賞 (渡辺義浩, 小室孝, 石川正俊)
2001年 平成13年 9月 日本ロボット学会 論文賞 (並木明夫, 石川正俊)
1998年 平成10年 9月 日本ロボット学会 論文賞 (中坊嘉宏, 石井抱, 石川正俊)
1990年 平成 2年 3月 応用物理学会(日本光学会) 光学論文賞 (石川正俊)
1984年 昭和59年 7月 計測自動制御学会 論文賞 (石川正俊, 下条誠)

財団等 (3件)

2013年 平成25年 12月 論文賞 (鈴木健治, 鈴木陽介, 長谷川浩章, 明愛国, 石川正俊, 下条誠) (FA財団)
2010年 平成22年 3月 論文賞 (下条誠, 西野高明, 石川正俊) (ファナックFAロボット財団)
1998年 平成10年 3月 高度自動化技術振興賞 (本賞) (中坊嘉宏, 石井抱, 石川正俊) (高度自動化技術振興財団)

国際会議 (11件)

2023年 令和 5年 9月 SICE Annual Conference International Award (Application), SICE Annual Conference 2023 (SICE2023) (Himari Tochioka, Tomohiro Sueishi, and Masatoshi Ishikawa)
2018年 平成30年 12月 Honorable Mention (Paper), The 24th ACM Symposium on Virtual Reality Software and Technology (VRST2018) (Masashi Nitta, Tomohiro Sueishi, and Masatoshi Ishikawa)

- - - Microsoft Award, The 24th ACM Symposium on Virtual Reality Software and Technology (VRST2018) (Masashi Nitta, Tomohiro Sueishi, and Masatoshi Ishikawa) (上記とダブル受賞)
- 2016年 平成28年12月 T.J.Tarn Best Paper in Robotics Award, 2016 IEEE Int. Conf. on Robotics and Biomimetics (ROBIO 2016) (Taku Senoo, Yuuki Horiuchi, Yoshinobu Nakanishi, Kenichi Murakami, and Masatoshi Ishikawa)
- 2015年 平成27年12月 Best Paper Award, Int. Display Workshops (IDW '15) (Yoshihiro Watanabe, Gaku Narita, Sho Tatsuno, Takeshi Yuasa, Kiwamu Sumino, and Masatoshi Ishikawa)
- 2014年 平成26年 3月 Best Paper Award, Winter Conference on the Applications of Computer Vision (Shohei Noguchi, Masahiro Yamada, Yoshihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa)
- 2012年 平成24年10月 Best IROS Jubilee Video Award, IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (Masatoshi Ishikawa, Akio Namiki, Taku Senoo, and Yuji Yamakawa)
- 2011年 平成23年 6月 Best Presentation Award, 42nd IEEE VAIL Computer Elements Workshop (Masatoshi Ishikawa)
- 2006年 平成18年12月 Best Paper in Biomimetics, IEEE Int. Conf. on Robotics and Biomimetics (Anchelee Davies, Naoko Ogawa, Hiromasa Oku, Koichi Hashimoto, and Masatoshi Ishikawa)
- - 5月 Best Manipulation Paper Award, IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (Noriatsu Furukawa, Akio Namiki, Taku Senoo, and Masatoshi Ishikawa)
- 2003年 平成15年 9月 Excellent Paper Award, 6th Japan-France Congress on Mechatronics & 4th Asia-Europe Congress on Mechatronics (Makoto Shimojo, Ryota Makino, Hironori Ogawa, Takafumi Suzuki, Akio Namiki, Takashi Saito, Masanori Kunimoto, Masatoshi Ishikawa, and Kunihiko Mabuchi)

国際会議 (論文賞に準ずるもの, 11件)

- 2026年 令和 8年 1月 Best Paper Finalist, 2026 IEEE/SICE Int. Symp. on System Integration (SII 2026) (Tomohiro Sueishi, Makoto Komura, and Masatoshi Ishikawa)
- 2025年 令和 7年10月 Best Cyborg Award Finalist, 2025 IEEE Int. Conf. on Cyborg and Bionic Systems (CBS 2025) (Yuki Kawawaki, Shouren Huang, Yuji Yamakawa, and Masatoshi Ishikawa)
- 2022年 令和 4年 3月 Best Poster Award Nomination, 2022 IEEE Conference on Virtual Reality and 3D User Interfaces Abstracts and Workshops (VRW2022) (Ayumi Matsumoto, Tomohiro Sueishi, and Masatoshi Ishikawa)
- 2020年 令和 2年 1月 Best Student Paper Award, 2020 IEEE/SICE Int. Symp. on System Integration (Mikihiko Ikura, Leo Miyashita, and Masatoshi Ishikawa)
- 2019年 令和元年11月 Best Demo Voted By Committee - Honorable Mentions (Emerging Technology), SIGGRAPH Asia 2019 (Ryo Ito, Leo Miyashita, and Masatoshi Ishikawa)
- 2015年 平成27年10月 Finalist of Best Student Paper Award, 2015 IEEE Int. Conf. on Robotics and Biomimetics (ROBIO 2015) (Kenichi Murakami, Yuji Yamakawa, Taku Senoo, and Masatoshi Ishikawa)
- 2014年 平成26年10月 Best Student Paper Award, 2014 Int. Conf. on Advanced Computer Science and Information Systems (Muhammad Sakti Alvissalim, Masahiko Yasui, Chihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa)
- - 3月 Honorable Mention, 5th Augmented Human International Conference (Takehiro Niikura, Yoshihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa)
- 2007年 平成19年10月 Best Paper Nomination Finalist, IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (Makoto Shimojo, Takuma Araki, Aiguo Ming, and Masatoshi Ishikawa)
- 2004年 平成16年 4月 Best Vision Paper Award Finalist, IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (Yoshiro Imai, Akio Namiki, Koichi Hashimoto, and Masatoshi Ishikawa)
- 1996年 平成 8年 4月 Best Video Award Finalist, IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (Yoshihiro Nakabo, Idaku Ishii, and Masatoshi Ishikawa)

学会部門 (15件)

- 2024年 令和 6年 5月 電子情報通信学会通信ソサイエティ 論文賞 (和文マガジン論文賞) (宮下令央, 末石智大, 田畑智志, 早川智彦, 石川正俊)
- 2020年 令和 2年 5月 日本機械学会 ロボティクス・メカトロニクス部門 ROBOMECH表彰 (小山佳祐, 下条誠, 妹尾拓, 石川正俊)
- 2019年 令和元年12月 計測自動制御学会 システムインテグレーション部門 研究奨励賞 (門脇拓也, 早川智彦, 石川正俊)
- - 5月 日本機械学会 ロボティクス・メカトロニクス部門 ROBOMECH表彰 (小山佳祐, 下条誠, 妹尾拓, 石川正俊)
- 2018年 平成30年 5月 日本機械学会 ロボティクス・メカトロニクス部門 ROBOMECH表彰 (妹尾拓, 村上健一, 石川正俊)
- 2016年 平成28年12月 計測自動制御学会システムインテグレーション部門 研究奨励賞 (妹尾拓, 小池正憲, 村上健一, 石川正俊)
- 2014年 平成26年 9月 計測自動制御学会 計測部門 論文賞 (奥村光平, 石井将人, 巽瑛理, 奥寛雅, 石川正俊)
- - 5月 日本機械学会 ロボティクス・メカトロニクス部門 ROBOMECH表彰 (野口翔平, 溜井美帆, 山田雅宏, 渡辺義浩, 石川正俊)
- 2013年 平成25年 5月 日本機械学会 ロボティクス・メカトロニクス部門 ROBOMECH表彰 (山川雄司, 並木明夫, 石川正俊)
- 2011年 平成23年12月 計測自動制御学会システムインテグレーション部門 研究奨励賞 (山川雄司, 並木明夫, 石川正俊)
- 2007年 平成19年 5月 日本機械学会 ロボティクス・メカトロニクス部門 ROBOMECH表彰 (古川徳厚, 妹尾拓, 並木明夫, 石川正俊)
- 2005年 平成17年 5月 日本機械学会 ロボティクス・メカトロニクス部門 ROBOMECH表彰 (金子真, 丁慧勇, 東森充, 石井抱, 並木明夫, 石川正俊)
- 2003年 平成15年 5月 計測自動制御学会 システムインテグレーション部門 奨励賞 (並木明夫, 今井睦朗, 石川正俊)
- - 5月 日本機械学会 ロボティクス・メカトロニクス部門 ROBOMECH表彰 (下条誠, 牧野了太, 小川博教, 鈴木隆文, 並木明夫, 斉藤敬, 石川正俊, 満洲邦彦)

技術賞, またはそれに相当するもの (7件)

国内学会 (4件)

- 2020年 令和 2年10月 日本ロボット学会 優秀研究・技術賞 (小山佳祐, 下条誠, 妹尾拓, 石川正俊)
- 2013年 平成25年 2月 日本印刷学会 技術奨励賞 (山田雅宏, 渡辺義浩, 石川正俊)
- 2004年 平成16年 8月 計測自動制御学会 技術賞・友田賞 (石川正俊, 小室孝, 石井抱, 吉田淳, 稲田喜昭, 小宮泰宏)
- - 5月 映像情報メディア学会 技術振興賞開発賞 (インテリジェントビジョンシステム開発グループ [浜松ホトニクス, 理化学研究所, 東京大学, 代表: 豊田晴義, 中坊嘉宏, 石川正俊])

学会以外 (3件)

- 2021年 令和 3年 1月 インフラメンテナンス大賞 国土交通大臣賞 (東京大学 [早川智彦, 望戸雄史, 栃岡陽麻里, 石川正俊], 中日本高速道路株式会社 [亀岡弘之, 藤田友一郎, 大西偉允]) (国土交通省他, 関係各省)
- 2002年 平成14年 5月 LSI IP デザイン・アワード 完成表彰部門 IP賞 (石川正俊, 鏡慎吾, 小室孝, 石井抱) (LSI IP デザイン・アワード運営委員会)
- 2000年 平成12年 5月 LSI IP デザイン・アワード 完成表彰部門 IP優秀賞 (石川正俊, 小室孝, 小川一哉, 石井抱) (LSI IP デザイン・アワード運営委員会)

研究室としての受賞（15件）

財団等（12件）

2021年	令和 3年 3月	第9回ロボット大賞 優秀賞 (研究開発部門) (東京大学・中日本高速道路株式会社) (経済産業省, 日本機械工業連合会他、関係各省)
2020年	令和 2年 11月	Innovative Technologies 2020, Special Prize -vision - (石川・早川・黄・末石・宮下研究室) (経済産業省, デジタルコンテンツ協会)
-	- -	Innovative Technologies 2020, スポンサー賞 (石川・早川・黄・末石・宮下研究室) (経済産業省, デジタルコンテンツ協会)
2019年	令和元年 11月	Innovative Technologies 2019, ACM SIGGRAPH Special Prize (石川妹尾研究室/東京工業大渡辺研究室) (経済産業省, デジタルコンテンツ協会)
-	- -	Innovative Technologies 2019, スポンサー賞 (石川妹尾研究室/東京工業大渡辺研究室) (経済産業省, デジタルコンテンツ協会)
-	- -	Innovative Technologies 2019 (石川妹尾研究室/東京工業大渡辺研究室) (経済産業省, デジタルコンテンツ協会)
2015年	平成27年 12月	トレたま2015 大江・大浜賞 (石川渡辺研究室) (テレビ東京 ワールドビジネスサテライト)
-	- 10月	Innovative Technologies 2015 (石川渡辺研究室) (経済産業省, デジタルコンテンツ協会)
-	- 5月	トレたま4000回記念 ベスト オブ トレたま 優秀賞 (東京大学工学部) (テレビ東京 ワールドビジネスサテライト トレたま選考委員会)
2014年	平成26年 10月	Innovative Technologies 2014 (石川渡辺研究室) (経済産業省, デジタルコンテンツ協会)
2013年	平成25年 10月	Innovative Technologies 2013 特別賞 (Industry) (石川奥研究室) (経済産業省, デジタルコンテンツ協会)
-	- -	Innovative Technologies 2013 (石川奥研究室) (経済産業省, デジタルコンテンツ協会)

国際会議（2件）

2011年	平成23年 4月	Le Grand Prix du Jury, 13th Int. Conf. on Virtual Reality (Laval Virtual) (Ishikawa Komuro Laboratory)
2009年	平成21年 4月	Best Project in the Category of Medicine and Health, 11th Int. Conf. on Virtual Reality (Laval Virtual) (Ishikawa Komuro Laboratory)

学会以外表彰（1件）

2010年	平成22年 10月	Nissan Research Challenge Innovative Concept Award, Nissan Research Center (Carson Reynolds, Alvaro Cassinelli, Yoshihiro Watanabe, Masatoshi Ishikawa, Tomoko Hayashi, Isao Kanemaki, Takehiro Goto, Takashi Asari, Yuichi Nakamura, Koutaro Furukawa)
-------	-----------	---

国内学会 フェロー、名誉会員等（7件）

2025年	令和 7年 6月	情報処理学会 フェロー (石川正俊)	2019年	令和元年 6月	日本工学会 フェロー (石川正俊)
2014年	平成26年 1月	日本機械学会 フェロー (石川正俊)	2012年	平成24年 9月	電子情報通信学会 フェロー (石川正俊)
2010年	平成22年 9月	日本ロボット学会 フェロー (石川正俊)	1997年	平成 9年 7月	計測自動制御学会 フェロー (石川正俊)
2022年	令和 4年 9月	計測自動制御学会 名誉会員 (石川正俊)			

国内会議 講演賞, 論文賞, 学術賞, またはそれらに相当するもの（43件）

2020年	令和 2年 3月	インタラクション2020 インタラクティブ発表賞 (PC推薦) (深水健太郎, 宮下令央, 石川正俊)
2019年	令和元年 10月	電子情報通信学会メディアエクスペリエンス・バーチャル環境基礎研究会 MVE賞 (伊藤遼, 宮下令央, 石川正俊)
2018年	平成30年 12月	第16回ITSシンポジウム2018 ベストポスター賞 (早川智彦, 望戸雄史, 森下健太, 石川正俊)
-	- 6月	画像センシングシンポジウム(SSII 2017) 優秀学術賞 (丸山三智佳, 田畑智志, 渡辺義浩, 石川正俊)
2017年	平成29年 3月	動的画像処理実利用ワークショップDIA2017 研究奨励賞 (呂彩林, 渡辺義浩, 石川正俊)
2016年	平成28年 3月	ロボティクスシンポジウム 優秀論文賞 (妹尾拓, 小池正憲, 村上健一, 石川正俊)
2014年	平成26年 6月	画像センシングシンポジウム(SSII 2013) 最優秀学術賞 (奥寛雅, 奥村光平, 石川正俊)
2013年	平成25年 6月	画像センシングシンポジウム(SSII 2013) オーディエンス賞 (奥寛雅, 奥村光平, 石川正俊)
-	- 2月	日本印刷学会 研究発表奨励賞 (山田雅宏, 渡辺義浩, 石川正俊)
2012年	平成24年 6月	画像センシングシンポジウム(SSII 2011) 優秀学術賞 (有間英志, 糸山浩太郎, 山田雅宏, 小室孝, 渡辺義浩, 石川正俊)
2011年	平成23年 6月	画像センシングシンポジウム(SSII 2011) オーディエンス賞 (有間英志, 糸山浩太郎, 山田雅宏, 小室孝, 渡辺義浩, 石川正俊)
2009年	平成21年 7月	3次元画像コンファレンス2008 優秀論文賞 (杉原裕, 渡辺義浩, 小室孝, 石川正俊)
2000年	平成12年 11月	IEEE Solid-State Circuits Society Japan Chapter 奨励賞 (鏡慎吾, 小室孝, 小川一哉, 石井抱, 石川正俊)
1998年	平成10年 5月	ロボティクスシンポジウム 最優秀論文賞 (石井抱, 村田達也, 松内良介, 小室孝, 石川正俊)

計測自動制御学会 システムインテグレーション部門 講演賞等

2023年	令和 5年 12月	SI2023 優秀講演賞 (田畑智志, 末石智大, 宮下令央, 石川正俊)
2022年	令和 4年 12月	SI2022 優秀講演賞 (栃岡陽麻里, 末石智大, 石川正俊)
-	- -	SI2022 優秀講演賞 (妹尾拓, 川原大宙, 石井抱, 藪内健人, 平野正浩, 岸則政, 石川正俊)
-	- -	SI2022 優秀講演賞 (黄守仁, 村上健一, 石川正俊)
2021年	令和 3年 12月	SI2021 優秀講演賞 (末石智大, 石川正俊)
-	- -	SI2021 優秀講演賞 (村上健一, 黄守仁, 石川正俊, 山川雄司)
2020年	令和 2年 12月	SI2020 優秀講演賞 (川原大宙, 妹尾拓, 石井抱, 平野正浩, 岸則政, 石川正俊)
-	- -	SI2020 優秀講演賞 (末石智大, 西園良太, 石川正俊)
-	- -	SI2020 優秀講演賞 (松本明弓, 末石智大, 石川正俊)
2019年	令和元年 12月	SI2019 優秀講演賞 (田中敬, 小山佳祐, 妹尾拓, 石川正俊)
-	- -	SI2019 優秀講演賞 (妹尾拓, 王允卓, 平野正浩, 岸則政, 石川正俊)
-	- -	SI2019 優秀講演賞 (伊藤遼, 宮下令央, 石川正俊)
-	平成31年 3月	SI2018 優秀講演賞 (門脇拓也, 早川智彦, 石川正俊)
2017年	平成29年 12月	SI2017 優秀講演賞 (佐藤宏, 山川雄司, 妹尾拓, 石川正俊)
-	- -	SI2017 優秀講演賞 (平野正浩, 妹尾拓, 岸則政, 石川正俊)
2015年	平成27年 12月	SI2015 優秀講演賞 (安井雅彦, 渡辺義浩, 石川正俊)
-	- -	SI2015 優秀講演賞 (伊藤光一郎, 末石智大, 山川雄司, 石川正俊)
-	- -	SI2015 優秀講演賞 (妹尾拓, 小池正憲, 村上健一, 石川正俊)
-	- -	SI2015 優秀講演賞 (黄守仁, Niklas Bergström, 山川雄司, 妹尾拓, 石川正俊)
2014年	平成26年 12月	SI2014 優秀講演賞 (安井雅彦, M. Sakti Alvisalim, 山本裕紹, 石川正俊)
2012年	平成24年 12月	SI2012 優秀講演賞 (国府田直人, 鈴木陽介, 明愛国, 石川正俊, 下条誠)

2010年	平成22年12月	SI2010 優秀講演賞 (寺田一貴, 長谷川浩章, 国府田直人, 鈴木陽介, 明愛国, 石川正俊, 下条誠)
-	-	SI2010 優秀講演賞 (長谷川浩章, 向山由宇, 鈴木陽介, 明愛国, 石川正俊, 下条誠)
-	3月	SI2009 優秀講演賞 (勅使河原誠一, 清水智, 明愛国, 石川正俊, 下条誠)
2008年	平成20年12月	SI2008 優秀講演賞 (溝口善智, 多田隈建二郎, 明愛国, 石川正俊, 下条誠)
2006年	平成18年12月	SI2006 優秀講演賞 (古川徳厚, 妹尾拓, 並木明夫, 石川正俊)
-	-	SI2006 優秀講演賞 (山川雄司, 並木明夫, 石川正俊, 下条誠)
2005年	平成17年12月	SI2005 ベストセッション講演賞 (奥寛雅, Theodoros, 橋本浩一, 石川正俊)
2004年	平成16年12月	SI2004 ベストセッション講演賞 (塩形大輔, 並木明夫, 石川正俊)

(参考) 研究室のメンバーの受賞 (学外) (研究室在籍時の受賞及び研究室での研究に対する受賞) (59件)

メディア芸術祭

2010年	平成22年	2009年度 文化庁 メディア芸術祭 エンターテインメント部門 優秀賞 (アルバロ カシネリ, 真鍋大度, 栗原優作, アレクシ ゼログ)
2006年	平成18年	2005年度 文化庁 メディア芸術祭 アート部門 大賞 (アルバロ カシネリ)

学会奨励賞等

2018年	平成30年	日本ロボット学会 研究奨励賞 (小山佳祐)
2017年	平成29年	日本バーチャルリアリティ学会 学術奨励賞 (吉田貴寿)
-	-	情報処理学会 山下記念研究賞 (平野正浩)
-	-	計測自動制御学会 学術奨励賞・技術奨励賞 (黄守仁)
-	-	計測自動制御学会 学術奨励賞・技術奨励賞 (山川雄司)
2016年	平成28年	計測自動制御学会システムインテグレーション部門 若手奨励賞 (妹尾拓)
-	-	映像情報メディア学会 学生優秀発表賞 (斎藤謙二郎)
-	-	計測自動制御学会 学術奨励賞・技術奨励賞 (田畑智志)
-	-	計測自動制御学会 学術奨励賞・研究奨励賞 (安井雅彦)
2014年	平成26年	日本機械学会 奨励賞(研究) (山川雄司)
2012年	平成24年	計測自動制御学会システムインテグレーション部門 若手奨励賞 (山川雄司)
-	-	映像情報メディア学会 鈴木記念奨励賞 (奥村光平)
2011年	平成23年	日本ロボット学会 研究奨励賞 (山川雄司)
2009年	平成21年	日本ロボット学会 研究奨励賞 (奥寛雅)
2006年	平成18年	日本ロボット学会 研究奨励賞 (尾川順子)
2005年	平成17年	計測自動制御学会 学術奨励賞 (妹尾拓)
2004年	平成16年	日本ロボット学会 研究奨励賞 (鏡慎吾)
2002年	平成14年	映像情報メディア学会 研究奨励賞 (小室孝)
2000年	平成12年	日本ロボット学会 研究奨励賞 (並木明夫)
1999年	平成11年	日本ロボット学会 研究奨励賞 (石井抱)

財団等からの受賞

2020年	令和 2年	船井情報科学振興財団 船井研究奨励賞 (早川智彦)
2019年	平成31年	船井情報科学振興財団 船井研究奨励賞 (宮下令央)
2018年	平成30年	船井情報科学振興財団 船井学術賞 (山川雄司)
-	-	船井情報科学振興財団 船井研究奨励賞 (末石智大)
-	-	井上科学振興財団 井上研究奨励賞 (宮下令央)
2013年	平成25年	井上科学振興財団 井上研究奨励賞 (山川雄司)
2012年	平成24年	船井情報科学振興財団 船井研究奨励賞 (山川雄司)
2009年	平成21年	エリクソン・ジャパン株式会社 エリクソン・ヤング・サイエンティスト・アワード (渡辺義浩)
2002年	平成14年	エリクソン・ジャパン株式会社 エリクソン・ヤング・サイエンティスト・アワード (小室孝)
2000年	平成12年	光科学技術研究振興財団 研究表彰 (成瀬誠)
-	-	井上科学振興財団 井上研究奨励賞 (成瀬誠)

国際会議での論文賞等

2021年	令和 3年	Young Excellent Presentation Award, XXIII World Congress of the Int. Measurement Confederation (IMEKO2021) (Masahiro Hirano)
2020年	令和 2年	Young Award, IEEE Robotics and Automation Society Japan Joint Chapter (IROS 2020) (Satoshi Tanaka)
2018年	平成30年	Best Demo Paper Award, 2018 Symposia on VLSI Technology and Circuits (Hirofumi Sumi)
2017年	平成29年	Outstanding Reviewer, Mechatronics, Elsevier (Taku Senoo)
2016年	平成28年	Best Presentation Award, 2016 3rd Int. Conf. on Geological and Civil Engineering (ICGCE 2016) (Tomohiko Hayakawa)
2013年	平成25年	Young Author Award, Asia-Pacific Symposium on Measurement of Mass, Force and Torque (APMF2013) (Yuji Yamakawa)
-	-	Poster Award, International Workshop on Optical Terahertz Science and Technology (OTST) (Yasuaki Monnai)
2011年	平成23年	Young Author Award, Asia-Pacific Symposium on Measurement of Mass, Force and Torque (APMF2011) (Yuji Yamakawa)
2010年	平成22年	Young Author Award, IEEE Robotics and Automation Society Japan Chapter (IROS'10) (Yuji Yamakawa)
2008年	平成20年	Young Author Award, IEEE Robotics and Automation Society Japan Chapter (ICRA'08) (Takeshi Hasegawa)

国内学術講演会等での受賞

2025年	令和 7年	電子情報通信学会センサネットワークとモバイルインテリジェンス研究会 優秀発表賞 (宮下令央)
2023年	令和 5年	計測自動制御学会計測部門 センシングフォーラム研究奨励賞 (宮下令央)
2020年	令和 2年	照明学会東京支部大会 最優秀研究発表者賞 (早川智彦)
-	-	日本機械学会 若手優秀講演フェロー賞 (井倉幹大)
2019年	令和元年	土木学会全国大会第74回年次学術講演会優秀講演者表彰 (久保田祐貴)
-	-	画像の認識・理解シンポジウム(MIRU2019) MIRU学生奨励賞 (木村洋太)
-	-	日本機械学会 若手優秀講演フェロー賞 (小島治)
2018年	平成30年	電子情報通信学会パターン認識・メディア理解研究会PRMU月間ベストプレゼンテーション賞 (田畑智志)
2017年	平成29年	画像の認識・理解シンポジウム(MIRU2017) MIRU学生奨励賞 (新家健太)
2016年	平成28年	情報処理学会 CGとビジュアル情報学研究会 優秀研究発表賞 (平野正浩)

- 2014年 平成26年 日本機械学会 若手優秀講演フェロー賞 (野口翔平)
- 2012年 平成24年 計測自動制御学会 計測部門 研究・技術奨励賞 (山川雄司)
- - 映像情報メディア学会 学生優秀発表賞 (奥村光平)
- 2008年 平成20年 豊橋技術科学大学グローバルCOE ADISTシンポジウム ADIST2008 最優秀ポスター講演賞 (山川雄司)
- - 電子情報通信学会 映像メディア処理シンポジウム ベストポスター賞 (山口光太)

学会以外の受賞

- 2017年 平成29年 中国深圳・第1回国際イノベーションコンテスト情報分野決勝戦三等賞 (黄守仁, 山川雄司, 郭登極)

(参考) 研究室のメンバーの受賞 (東京大学) (9件)

東京大学 情報理工学系研究科 研究科長賞

- 2022年 令和 4年 システム情報学専攻 博士課程 (安井雅彦)
- 2019年 平成31年 システム情報学専攻 博士課程 (田畑智志)
- 2017年 平成29年 システム情報学専攻 博士課程 (宮下令央)
- - システム情報学専攻 修士課程 (吉田貴寿)
- 2016年 平成28年 システム情報学専攻 修士課程 (安井雅彦)
- 2014年 平成26年 創造情報学専攻 博士課程 (黄守仁)
- 2013年 平成25年 創造情報学専攻 修士課程 (ダニエル ヘフェルナン)
- 2011年 平成23年 システム情報学専攻 博士課程 (山川雄司)
- 2008年 平成20年 創造情報学専攻 修士課程 (寺嶋一浩)

(参考) 研究室のメンバー以外の共著者の受賞 (学外) (5件)

- 2013年 平成25年 日本機械学会 若手優秀講演フェロー賞 (宮本一郎: 電気通信大 下条研究室)
- 2011年 平成23年 日本機械学会 若手優秀講演フェロー賞 (清水智: 電気通信大 下条研究室)
- 2010年 平成22年 計測自動制御学会 システムインテグレーション部門 若手奨励賞 (勅使河原誠一: 電気通信大 下条研究室)
- - 日本ロボット学会 研究奨励賞 (勅使河原誠一: 電気通信大 下条研究室)
- 2009年 平成21年 日本機械学会 若手優秀講演フェロー賞 (勅使河原誠一: 電気通信大 下条研究室)

(参考) 研究室が協力した作品の受賞 (学外) (2件)

- 2018年 平成30年 Best Animated Music Videos, 25. Internationale Trickfilm-Festival Stuttgart (Nobumichi Asai, Eiji Tanigawa)
- - 第21回文化庁メディア芸術祭アート部門審査委員会推薦作品選定 (浅井直道, 谷川英司, Aya Bambi)

(参考) 研究室に関連する組織の受賞 (学外) (1件)

- 2017年 平成29年 電子情報技術産業協会 第2回 JEITA ベンチャー賞 (株式会社エクスビジョン)

2. 研究活動（研究概要 / 研究プロジェクト）

研究概要

半導体集積化技術や光デバイス等の新しいデバイス技術並びに並列処理技術を利用して、高速の知能を有する認識・行動システムを高度に実現することを目指しています。すなわち、五感に相当する感覚機能及び脳の情報処理に相当する階層的並列処理機能を工学的に実現し、ロボットや知能システム等の行動に結びつけるシステムを人間を越える性能で実現することを目指しています。具体的に、以下の研究を行っています。

尚、最近の研究内容の詳細については、研究室の研究成果集にまとめられています。また、個人の研究成果・活動集には、発表リストがまとめられています。

高速知能ロボットシステム / センサフュージョン

- 超高速知能ロボット / 認識行動システム / 高速タスクの実現
- 並列分解を用いた階層的並列処理アーキテクチャ
- 能動的センサフュージョンシステム / アクティブセンシング
- ダイナミクス整合 / ダイナミック補償 / 高速視覚フィードバック
- 内部モデルを用いたセンサフュージョン / センサネットワーク
- ヒューマンロボットインタラクション / ターゲットトラッキング

高速イメージトラッキング / ダイナミック能動ビジョン

- 高速トラッキング光学系 / 光軸制御 / 焦点制御
- マイクロビジュアルフィードバック / 微生物トラッキングシステム
- ダイナミックプロジェクションマッピング (トラッキング型)
- 能動光学システム / 高速可変焦点レンズ / 高速プロジェクタ
- リアルタイムダイナミックイメージコントロールシステム
- スポーツサイエンス / 高速トラッキング撮像 / 物理計測

超並列・超高速ビジョン / ビジョンシステム

- 高速ビジョンのための並列処理アーキテクチャ
- VLSI技術によるビジョンチップの実装 / 高速ビジョンカメラ
- 高速特徴量抽出 / モデルマッチング / 高速アルゴリズム
- 高速ビジョンを用いた3次元形状計測 / 3次元運動計測
- 高速画像検査・制御システム / AIとの階層的統合システム
- ダイナミックプロジェクションマッピング (形状計測型)

高速情報環境 / 次世代ヒューマンインタフェイス

- 自己受容性フィードバックを用いたヒューマンインタフェイス
- 高速情報環境の構築 / バーチャルリアリティ (VR, AR, MR)
- インタラクティブアート / 次世代情報伝達インタフェイス
- マルチモーダルインタフェイス / ダイナミックインタラクション
- 無拘束・実空間・多次元・低遅延情報ディスプレイ
- 視触覚融合実験 / 視聴覚融合モデル / 遅延知覚計測

今後、これらの研究を大規模集積化知能システム、生体情報処理の工学的実現、高速知能システム等の観点から、先端的な技術基盤の上で、さらに発展させていく予定である。

過去には以下の研究も行っている。これらの研究も上記の研究の基盤として活用されている。

光コンピューティング / 光インターコネクション / 光電子集積化システム

- 学習機能を有する光ニューロコンピューティングシステム
- 光電子ハイブリッド並列処理システム
- 再構成可能な光インターコネクション
- スマートピクセル

触覚センサの知能化 / ハプティクス

- 感圧導電性ゴムを用いた重心センサ
- 能動的触運動の処理アーキテクチャと工学的実現
- ビデオ信号出力を実現した触覚イメージングセンサ
- 触覚センサ応用システム

3次元動態計測 / モーションキャプチャシステム

- 高速3次元モーションキャプチャシステムの開発
- 動態計測データの解析・運動解析

生体情報処理の回路モデル

- ジョセフソン伝送線路を用いた磁束量子型論理素子及びニューロン素子モデル
- 格子型センサネットワーク回路

研究プロジェクト

研究室全体

- 超高速ビジョン・トラッキング技術を用いた次世代情報環境システムの創生（令和2年度-令和6年度）
- 次世代生産システム応用のための高速ビジョン技術に関する研究（令和2年度-令和4年度）
- 高速ビジョンによる多次元デジタルツイン計測と再構築（令和3年度-令和5年度）
- 高速画像処理を用いた知能システムの応用展開（平成28年度-令和2年度）

センサフュージョン

- 高速画像処理を用いたFA自動化技術の研究（平成29年度-令和3年度）
- 車両制御に資する近接移動物体検知等の車両運動環境認知画像処理の研究（平成30年度-令和3年度）
- 高速ビジョンセンサネットワークによる実時間IoTシステムと応用技術開発（平成29年度-令和2年度）
- 能動的な物体認識手法を用いた高速マニピュレーションの研究（平成27年度-平成30年度）
- レーザー露光技術によるロボット向け超微細MEMSコネクタの開発（平成28年度-平成30年度）
- 大規模高速センシングシステムの開発とその応用（平成27年度-平成28年度）
- 高感度・高速・低ノイズCMOSイメージャを用いた高速画像処理の実用化（平成26年度-平成28年度）
- 次世代超高速・高機能センシング技術の応用に関する共同研究（平成28年度）
- 超高速ビジョンを用いた高速知能ロボットの研究（平成24年度-平成28年度）
- ネットワーク型高速ビジョンを用いた対象と環境の双方向認識（平成24年度-平成26年度）
- Advanced Vision and Control for Intelligent Autonomous System（平成23年度-平成26年度）
- 高速な画像計測と制御の研究（平成24年度-平成26年度）
- 高速センサー技術に基づく調和型ダイナミック情報環境の構築（平成21年度-平成26年度）
- 高速道路における点検技術の高度化に関する研究（平成25年度-平成26年度）
- 統合型触覚センサアーキテクチャーの研究開発（平成22年度-平成25年度）
- 分散ネットワーク構造を有する超高速認識行動システム（平成14年度-平成18年度）
- 感覚運動統合理論に基づく「手と脳」の工学的実現（平成11年度-平成21年度）
- センサフュージョンに基づくインタラクティブネットワークアーキテクチャ（平成12年度-平成16年度）
- 高速視覚を用いた実環境可触化システムの研究（平成13年度-平成15年度）
- 生体の計測と制御：生体応用に即したセンシングと情報処理の体系的な研究開発（平成9年度-平成13年度）
- 階層型統合モデルに基づく高速センサフィードバックを用いた能動的認識・行動システム（平成10年度-平成12年度）
- 実時間・マルチメディア応用技術：実時間感覚統合インタラクション（平成7年度-平成11年度）
- 人工現実感に関する基礎的研究 -仮想空間の生成と人間との相互作用に関する研究-：
感覚提示と感覚・行動相互作用に関する研究（平成7年度-平成9年度）
- 感覚と運動の統合による機械知能の発現機構の研究：
視触覚を用いた能動的感覚運動統合システム（平成7年度-平成9年度）
- センサフュージョンの基盤的技術の開発に関する研究：
インテュショナルセンシングアーキテクチャーの研究（平成6年度-平成7年度）
センシングアーキテクチャーの研究（平成3年度-平成5年度）
- 能動的センシングを用いた視触覚融合システムの研究（平成4年度-平成5年度）
- 自律分散システム：内部モデルを用いたセンサフュージョンシステムの研究（平成2年度-平成4年度）
- 脳機能解明のための基盤技術の開発に関する研究：
アナログ型連想記憶モデル（平成元年度-平成2年度）

ダイナミックビジョンシステム／ダイナミックイメージコントロール／マイクロビジュアルフィードバック

- 高速トラッキング技術を用いたバイタル・生体情報の新展開（令和4年度-令和5年度, DVS）
- 高速撮像による複数の高速運動物体の高精度な計数・形状検査技術の研究開発（平成28年度-令和4年度）
- 高速飛翔体映像計測システムの高度化に関する研究（平成24年度-平成30年度）
- 時空間解析技術の応用研究（平成28年度-平成30年度）
- 1msオートパンチルトシステムによる動的対象映像記録に関する研究（平成26年度-平成29年度）
- 投影システムの開発（平成28年度-平成29年度）
- 高速センサー技術に基づく調和型ダイナミック情報環境の構築（平成21年度-平成27年度）
- 高速高精度ダイナモルフレンズの研究開発（平成24年度-平成26年度）
- 高速Visionにおける共同研究（平成25年度-平成26年度）
- 様々な属性を有する対象物の高速トラッキング（平成24年度-平成26年度）
- 高速・高解像度イメージングシステムの基礎研究（平成25年度）
- DMDの高速転送研究（平成26年度）
- ビジョンチップの応用展開（平成19年度-平成23年度）

システムビジョンデザイン／ビジョンアーキテクチャ／ビジョンチップ

- 高解像度テクスチャー情報取得機能を備えた高精度全周囲物体形状計測システム（令和3年度-令和4年度, SVD）
- 次世代高速3次元形状計測システム共同研究（令和2年度-令和4年度）
- 高速ビジョンネットワークシステム構築（平成27年度-平成31年度）
- 高速撮像による複数の高速運動物体の高精度な計数・形状検査技術の研究開発（平成28年度-平成30年度）
- ハイスピードビジョンを用いた流体解析の研究（平成22年度-平成30年度）
- ビジョンチップの車両および社会基盤への適用（平成26年度-平成29年度）
- 高速高輝度プロジェクターの実現性の検証（平成29年度）
- 画像処理の研究（平成22年度-平成26年度）
- 高速Visionにおける共同研究（平成25年度-平成26年度）
- 高速カメラ共同研究（平成25年度-平成26年度）
- ネットワーク型高速ビジョンを用いた対象と環境の双方向認識（平成24年度-平成26年度）
- 高速センサー技術に基づく調和型ダイナミック情報環境の構築（平成21年度-平成26年度）
- 次世代センシングアーキテクチャーの共同研究（平成25年度-平成26年度）
- 高速Visionにおける共同研究（平成25年度-平成26年度）
- 高速ビジョンモジュール実用化の研究開発（平成18年度-平成20年度）
- 知的ビジュアルフィードバックのためのプリブセッシング（平成11年度-平成14年度）
- 超並列構造を持つ1msビジョンチップを用いた超高速マニピュレーション（平成11年度-平成13年度）

- 超並列・超高速ビジョンを用いた高速ジェスチャー認識（平成11年度-平成13年度）
- マルチメディアのための高速画像認識の研究（平成11年度-平成13年度）
- スーパービジョンチップの開発（平成8年度-平成12年度）
- 高速マイクロビジュアルフィードバックの研究（平成10年度-平成12年度）
- 高速画像認識のための超並列ビジョンシステムの開発（平成12年度）
- 超高速インテリジェントビジョンシステムの開発（平成9年度-平成11年度）
- 極限集積化シリコン知能エレクトロニクス：
二次元情報即時処理システム（平成7年度-平成10年度）
- 超高速・超並列ワンチップビジョンの研究（平成6年度-平成8年度）

アクティブパーセプション/メタ・パーセプション

- 高速画像処理システムの開発に関する共同研究（平成30年度-令和4年度, AP）
- 高速画像処理システムのひび割れ検知精度向上に関する共同研究（令和4年度, AP）
- 自由行動下の神経機構解明に向けた高速ビジョン・高速知能システムの開発（平成29年度-令和4年度）
- 高速道路における点検技術の高度化に関する研究（平成25年度-令和3年度）
- 超短パルスレーザースマートセラミック穿孔加工機の開発（平成28年度-平成30年度）
- 時空間解析技術の応用研究（平成28年度-平成30年度）
- 高速ビジョンの鉄道分野への応用に関する研究（平成30年度-平成31年度）
- High speed computer vision for in-car-gesture recognition and for crash avoidance（平成26年度-平成29年度）
- 高速センサー技術に基づく調和型ダイナミック情報環境の構築（平成21年度-平成26年度）
- メタ・パーセプションに関する研究（平成24年度-平成25年度）
- ビジョンチップの応用展開（平成19年度-平成23年度）

光コンピューティング

- WDM技術を応用した超高速3次元マイクロイメージングの研究（平成13年度-平成15年度）
- 面発光レーザーアレイを用いた超並列共焦点顕微鏡システムの研究（平成13年度-平成14年度）
- 自由空間光インターコネクションを用いた超並列VLSIフォトニクス（平成13年度）
- 次世代情報処理基盤技術に関する研究開発：
デジタルスマートピクセルアーキテクチャ（平成9年度-平成13年度）
- 機能性フィルターを用いた並列光インターコネクションの性能評価（平成12年度）
- 特異値分解に基づく光インターコネクションのサブミクロンアクティブアライメント法（平成11年度-平成12年度）
- 面発光レーザーを用いた並列光自由空間配線を有するロボット機構の研究（平成11年度-平成12年度）
- 光電子ハイブリッドコンピューティングシステム（平成10年度-平成11年度）
- 超並列コンピュータのための光インターコネクションの研究（平成10年度-平成11年度）
- 超並列・超高速光コンピューティングシステムの研究（平成9年度-平成11年度）
- 光量子コンピューティングの研究（平成9年度-平成10年度）
- 並列光電子コンピューティングとその応用（平成7年度-平成8年度）
- 光インターコネクションを用いた超並列演算機構（平成6年度-平成7年度）
- リアルワールドコンピューティング：
学習機能と大規模並列化に関する基礎的研究（平成5年度-平成7年度）
- 超並列・超高速光エレクトロニクス：学習機能を有する超並列光情報処理（平成3年度-平成5年度）

3. 学術論文 (招待論文 / 論文)

招待論文 (9件)

- Yoshihiro Watanabe, Hiromasa Oku, and Masatoshi Ishikawa: Architectures and Applications of High-Speed Vision (Invited Review Paper), *Optical Review*, Vol.21, No.6, pp.875-882 (2014)
- Masatoshi Ishikawa: Is There Real Fusion between Sensing and Network Technology? — What are the Problems? (Invited Paper), *IEICE Trans. Commun.*, Vol.E93.B, No.11, pp.2855-2858 (2010)
- 鏡慎吾, 石川正俊: センサフュージョン — センサネットワークの情報処理構造 — (招待論文), *電子情報通信学会論文誌A*, Vol.J88-A, No.12, pp.1404-1412 (2005)
- Akio Namiki, Takashi Komuro, and Masatoshi Ishikawa: High Speed Sensory-Motor Fusion Based on Dynamics Matching (Invited Paper), *Proc. IEEE*, Vol.90, No.7, pp.1178-1187 (2002)
- 石川正俊, 小室孝: デジタルビジョンチップとその応用 (解説論文), *電子情報通信学会論文誌C*, Vol.J84-C, No.6, pp.451-461 (2001)
- Neil McArdle, Makoto Naruse, Haruyoshi Toyoda, Yuji Kobayashi, and Masatoshi Ishikawa: Reconfigurable Optical Interconnections for Parallel Computing (Invited), *Proc. IEEE*, Vol. 88, No.6, pp.829-837 (2000)
- N.McArdle, M.Naruse, and M.Ishikawa: Optoelectronic Parallel Computing Using Optically Interconnected Pipelined Processing Arrays (Invited), *IEEE J. of Selected Topics in Quantum Electronics*, Vol.5, No.2, pp.250-260 (1999)
- Masatoshi Ishikawa: System Architecture for Integrated Optoelectronic Computing (Invited), *Optoelectronics - Devices and Technologies -*, Vol.9, No.1, pp.29-38 (1994)
- 石川正俊: センサ情報の並列処理技術 (招待論文), *電子情報通信学会論文誌C- II*, Vol.J74-C- II, No.5, pp.255-266 (1991)

論文 (255件)

- 黄守仁, 石川正俊: ER流体クラッチを利用した往復運動:ニューラルネットワークモデルおよびPD計算トルク法による位置制御の実現, *日本ロボット学会誌*, Vol.44, No.3, pp.328-331 (2026)
- Shuangjiang Huang, Lihui Wang, Yan Hu, Satoshi Tabata, Yutao Huang, Xu Gui, Shi Bai, Yuan He, Tao Chen, Sandy To, Junyi Wang, and Masatoshi Ishikawa: Extended depth-of-field Stereo Imaging System Based on High-speed Dual Cameras Embedded with Variable Focus Lenses, *Optics Express*, Vol.34, Issue 2, pp.2164-2180 (2026)
- Tomohiro Sueishi, Shoji Yachida, Takuya Ogawa, Murtuza Petladwala, and Masatoshi Ishikawa: Auasi-static Imaging System for Swimming Fish by High-speed Elliptic and Optical Tracking, *J. Robotics and Mechatronics*, Vol.37, No.6, pp.1557-1568 (2025)
- Junhao Zhang, Lihui Wang, Yutao Huang, Jiaju Wang, Lei Li, Tomohiko Hayakawa, and Masatoshi Ishikawa: Dielectric Elastomer-based Laser Pointing Control System for UV to NIR Laser, *Optics & Laser Technology*, Vol.193, Part A, 114218, pp.1-9 (2026)
- Shouren Huang, and Masatoshi Ishikawa: Torque Transmission Modeling of Two Coaxial Electrorheological Clutches for Bidirectional Linear Actuation, *IEEE Robotics and Automation Letters*, Vol.10, Issue 12, pp.12724-12731 (2025)
- Yongpeng Cao, Shouren Huang, Sune Lundø Sørensen, Yuji Yamakawa, and Masatoshi Ishikawa: A Wearable Real-Time 2D/3D Eye-Gaze Interface to Realize Robot Assistance for Quadriplegics, *IEEE Access*, Vol.13, pp.155259-155276 (2025)
- Tomohiro Sueishi, Michiaki Inoue, Soichiro Matsumura, Shoji Yachida, and Masatoshi Ishikawa: Bright-pupil Microsaccadic Artificial Eyes with Optical Gaze Visualization, *Appl. Opt.*, Vol.64, Issue 25, pp.7323-7332 (2025)
- Taohan Wang, Mamoru Oka, Kenichi Murakami, Shouren Huang, Hirofumi Sumi, Masatoshi Ishikawa, and Yuji Yamakawa: Robot System for Sequential Suspending Point Selection, Grasping, Spreading, and Aligning Manipulation of Randomly Placed Towel-like Objects, *Robotics and Autonomous Systems*, Vol.192, 105053, pp.1-12 (2025)
- Shuangjiang Huang, Fengnian Song, Lihui Wang, Yutao Huang, Yuan He, Shi Bai, Tao Chen, and Masatoshi Ishikawa: High-speed Active Vision Pose Perception and Tracking Method Based on Pan-Tilt Mirrors for 6-DOF Dynamic Projection Mapping, *Optics and Lasers in Engineering*, Vol.188, pp.1-13 (2025) 108888
- Shouren Huang, W. Wang, Leo Miyashita, Kenichi Murakami, Yuji Yamakawa, and Masatoshi Ishikawa: Utilizing High-Speed 3D Vision for a Commercial Robotic Arm: Direct Integration and the Dynamic Compensation Approach, *Journal of Robotics and Mechatronics*, Vol.37, No.2, pp.424-433 (2025)
- Tomohiro Sueishi, Himari Tochioka, and Masatoshi Ishikawa: High-speed Spin Measurement System for Dotted Table Tennis Ball Using Single-frame M-sequence Multi-exposures, *SICE J. of Control, Measurement, and System Integration*, Vol.18, Issue 1, Article No.2466881, pp.1-11 (2025)
- Shuangjiang Huang, Fengnian Song, Lihui Wang, Yutao Huang, Yuan He, Shi Bai, Tao Chen, and Masatoshi Ishikawa: High-speed Active Vision Pose Perception and Tracking Method Based on Pan-Tilt Mirrors for 6-DOF Dynamic Projection Mapping, *Optics and Lasers in Engineering*, Vol.188, pp.1-13 (2025) 108888
- Yushi Moko, Yuka Hiruma, Tomohiko Hayakawa, Yushan Ke, Yoshimasa Onishi, and Masatoshi Ishikawa: Vehicle Self-Position Estimation Using Lighting Recognition in Expressway Tunnel for Visual Inspection Flow, *Journal of Robotics and Mechatronics*, Vol.36 No.3, pp.746-757 (2024)
- Himari Tochioka, Tomohiro Sueishi, and Masatoshi Ishikawa: Apollon Mark: Bounce Mark Visualization System for Ball Sports Judgement Using Prediction-based Preceding Mirror Control and Projection, *SICE J. of Control, Measurement, and System Integration*, Vol.17, Issue 1, pp.164-175 (2024)
- Masahiko Yasui, Ryota Iwataki, Masatoshi Ishikawa, and Yoshihiro Watanabe: Projection Mapping with a Brightly Lit Surrounding Using a Mixed Light Field Approach, *IEEE Trans. on Visualization and Computer Graphics*, Vol.30, No.5, pp.2217-2227 (2024)
- 田畑智志, 渡辺義浩, 石川正俊: 小型高速三次元スキャナの開発, *日本ロボット学会誌*, Vol.42, No.1, pp.82-85 (2024)

- Jiaqi Li, Lin Li, Lihui Wang, Lei Li, Shaoyong Li, and Masatoshi Ishikawa: Adaptive Milliseconds Tracking and Zooming Optics Based on a High-speed Gaze Controller and Liquid Lenses, *Optics Express*, Vol.32, Issue2, pp.2257-2270 (2024)
- 井上満晶, 末石智大, 松村蒼一郎, 谷内田尚司, 細井利憲, 石川正俊: 非接触マイクロサッカード検出に向けた高速追跡を用いた眼球運動検出システム (研究速報), *生体医工学*, Vol.60, No.6, pp.170-174 (2023)
- Lihui Wang, Satoshi Tabata, Hongjin Xu, Yunpu Hu, Yoshihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: Dynamic Depth-of-field Projection Mapping Method Based on a Variable Focus Lens and Visual Feedback, *Optics Express*, Vol.31, Issue 3, pp.3945-3953 (2023)
- Yunpu Hu, Leo Miyashita, and Masatoshi Ishikawa: Differential Frequency Heterodyne Time-of-Flight Imaging for Instantaneous Depth and Velocity Estimation, *ACM Transactions on Graphics*, Vol.42, No.1, pp.9:1-9:13 (2023)
- Yuri Mikawa, Tomohiro Sueishi, Yoshihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: Dynamic Projection Mapping for Robust Sphere Posture Tracking Using Uniform/Biased Circumferential Markers, *IEEE Trans. on Visualization and Computer Graphics*, Vol.28, No.12, pp.4016-4031 (2022)
- Haowen Liang, Masatoshi Ishikawa, Hao Xu, Satoshi Tabata, and Lihui Wang: Accurate Measurement of Virtual Image Distance for Near-Eye Displays Based on Auto-Focusing, *Appl. Opt.* Vol.61, Issue 30, pp.9093-9098 (2022)
- Leo Miyashita and Masatoshi Ishikawa: Portable High-Speed Optical Gaze Controller with Vision Chip, *Journal of Robotics and Mechatronics*, Vol.34, No.5, pp.1133-1140 (2022)
- Leo Miyashita, Yohta Kimura, Satoshi Tabata, and Masatoshi Ishikawa: High-Speed Depth-Normal Measurement and Fusion Based on Multiband Sensing and Block Parallelization, *Journal of Robotics and Mechatronics*, Vol.34, No.5, pp.1111-1121 (2022)
- Tomohiro Sueishi, Ryota Nishizono, and Masatoshi Ishikawa: EmnDash: A Robust High-Speed Spatial Tracking System Using a Vector-Graphics Laser Display with M-Sequence Dashed Markers, *Journal of Robotics and Mechatronics*, Vol.34, No.5, pp.1085-1095 (2022)
- Hyuno Kim, Yuji Yamakawa, and Masatoshi Ishikawa: Seamless Multiple-Target Tracking Method Across Overlapped Multiple Camera Views Using High-Speed Image Capture, *Journal of Robotics and Mechatronics*, Vol.34, No.5, pp.1043-1052 (2022)
- Taku Senoo, Atsushi Konno, Yunzhuo Wang, Masahiro Hirano, Norimasa Kishi and Masatoshi Ishikawa: Tracking of Overlapped Vehicles with Spatio-Temporal Shared Filter for High-Speed Stereo Vision, *Journal of Robotics and Mechatronics*, Vol.34, No.5, pp.1033-1042 (2022)
- Tomohiko Hayakawa, Yushi Moko, Kenta Morishita, Yuka Hiruma, Masatoshi Ishikawa : Tunnel Lining Surface Monitoring System Deployable at Maximum Vehicle Speed of 100 km/h Using View Angle Compensation Based on Self-Localization Using White Line Recognition, *Journal of Robotics and Mechatronics*, Vol.34, No.5, pp.997-1010 (2022)
- Yuriko Ezaki, Yushi Moko, Tomohiko Hayakawa, and Masatoshi Ishikawa : Angle of View Switching Method at High-Speed Using Motion Blur Compensation for Infrastructure Inspection, *Journal of Robotics and Mechatronics*, Vol.34, No.5, pp.985-996 (2022)
- Leo Miyashita, and Masatoshi Ishikawa: Real-Time Inspection of Rod Straightness and Appearance by Non-Telecentric Camera Array, *Journal of Robotics and Mechatronics*, Vol.34, No.5, pp.975-984 (2022)
- Shouren Huang, Kenichi Murakami, Masatoshi Ishikawa, and Yuji Yamakawa: Robotic Assistance for Peg-and-Hole Alignment by Mimicking Annular Solar Eclipse Process, *Journal of Robotics and Mechatronics*, Vol.34, No.5, pp.946-955 (2022)
- Kenichi Murakami, Shouren Huang, Masatoshi Ishikawa, and Yuji Yamakawa: Fully Automated Bead Art Assembly for Smart Manufacturing Using Dynamic Compensation Approach, *Journal of Robotics and Mechatronics*, Vol.34, No.5, pp.936-945 (2022)
- Yu-Ping Wang, Senwei Xie, Lihui Wang, Hongjin Xu, Satoshi Tabata, and Masatoshi Ishikawa: ARSlice: Head-Mounted Display Augmented with Dynamic Tracking and Projection, *J. of Computer Science and Technology*, Vol.37, No.3, pp.666-679 (2022)
- 井倉幹大, 宮下令央, 山下淳, 石川正俊, 淺間一: 高速点滅LEDマーカと複数のRGB-Dセンサを用いた遮蔽領域を提示可能な任意視点重畳映像生成システム, *精密工学会誌*, Vol.88, No.3, pp.282-290 (2022)
- 松本明弓, 新田暢, 末石智大, 石川正俊: 高速注視点推定を用いた広域高解像度投影システムの実現, *計測自動制御学会論文集*, Vol.58, No.1, pp.42-51 (2022)
- 川原大宙, 妹尾拓, 石井抱, 平野正浩, 岸則政, 石川正俊: 輪郭情報に基づくテンプレートマッチングを用いた重畳車両の高速トラッキング, *計測自動制御学会論文集*, Vol.58, No.1, pp.21-30 (2022)
- Kenichi Murakami, Tomohiko Hayakawa, and Masatoshi Ishikawa: Hybrid Surface Measuring System for Motion-blur Compensation and Focus Adjustment Using a Deformable Mirror, *Applied Optics*, Vol.9, Issue 2, pp.429-438 (2022)
- Ruimin Cao, Jian Fu, Hui Yang, Lihui Wang, and Masatoshi Ishikawa: Robust Optical Axis Control of Monocular Active Gazing Based on Pan-tilt Mirrors for High Dynamic Targets, *Optics Express*, Vol.29, Issue 24, pp.40214-40230 (2021)
- 小山佳祐, 堀邊隆介, 安田博, 万偉偉, 原田研介, 石川正俊: ワンボード・USB給電タイプの高速・高精度近接覚センサの開発とアプリケーション制御の解析 (レター), *日本ロボット学会誌*, Vol.39, No.9, pp.862-865 (2021)
- Masahiro Hirano, Yuji Yamakawa, Taku Senoo, and Masatoshi Ishikawa: An Acceleration Method for Correlation-based High-speed Object Tracking, *Measurement: Sensors*, Vol.18, 100258, pp.1-4 (2021)
- Yuki Kubota, Yushan Ke, Tomohiko Hayakawa, Yushi Moko, and Masatoshi Ishikawa: Optimal Material Search for Infrared Markers under Non-Heating and Heating Conditions, *Sensors*, Vol.21, Issue 19, Article No.6527, pp.1-17 (2021)
- Hyuno Kim, and Masatoshi Ishikawa: Sub-Frame Evaluation of Frame Synchronization for Camera Network Using Linearly Oscillating Light Spot, *Sensors*, Vol.21, Issue 18, Article No.6148, pp.1-14 (2021)
- Leo Miyashita, Akihiro Nakamura, Takuto Odagawa, Masatoshi Ishikawa: BIFNOM: Binary-Coded Features on Normal Maps, *Sensors*, Vol.21, Issue 10, Article No.3469, pp.1-12 (2021)
- Hongjin Xu, Lihui Wang, Satoshi Tabata, Yoshihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: Extended Depth-of-field Projection Method Using a High-speed Projector with a Synchronized Oscillating Variable-focus Lens, *Appl. Opt.*, Vol.60, Issue 13, pp.3917-3924 (2021)
- Masahiko Yasui, Yoshihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: Wide viewing angle with a downsized system in projection-type integral photography by using curved mirrors, *Optics Express*, Vol.29, Issue 8, pp.12066-12080 (2021)
- Yuki Kubota, Tomohiko Hayakawa, and Masatoshi Ishikawa: Dynamic Perceptive Compensation for the Rotating Snakes Illusion with Eye Tracking, *PLOS ONE* 16(3): e0247937, pp.1-20 (2021)

- Yuji Yamakawa, Yugo Katsuki, Yoshihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: Development of a High-speed, Low-latency Telemanipulated Robot Hand System, *Robotics*, Vol.10, Issue 1, Article No.41, pp.1-22 (2021)
- Mikihiro Ikura, Leo Miyashita, and Masatoshi Ishikawa: Stabilization System for UAV Landing on Rough Ground by Adaptive 3D Sensing and High-speed Landing Gear Adjustment, *J. of Robotics and Mechatronics*, Vol.33 No.1 pp.108-118 (2020)
- Yuji Yamakawa, Yutaro Matsui, and Masatoshi Ishikawa: Development of a Real-Time Human-Robot Collaborative System Based on 1 kHz Visual Feedback Control and Its Application to a Peg-in-Hole Task, *Sensors*, Vol.21, Issue 2, Article No.663, pp.1-25 (2021)
- Seohyun Lee, Hyuno Kim, Hideo Higuchi, and Masatoshi Ishikawa: Visualization Method for the Cell-level Vesicle Transport Using Optical Flow and Diverging Colormap, *Sensors*, Vol.21, Issue 2, Article No.522, pp.1-13 (2021)
- Kenichi Murakami, Koki Ishimoto, Taku Senoo, and Masatoshi Ishikawa: Human Robot Hand Interaction with Plastic Deformation Control, *Robotics*, Vol.9, Issue 3, Article No.73, pp.1-15 (2020)
- Zhangxu Pan, Chan Guo, Xianchi Wang, Jiucheng Liu, Ruimin Cao, Yanfen Gong, Jiantai Wang, Ningyang Liu, Zhitao Chen, Lihui Wang, Masatoshi Ishikawa, and Zheng Gong: Wafer-Scale Micro-LEDs Transferred onto an Adhesive Film for Planar and Flexible Displays, *Advanced Materials Technologies*, 2000549, pp.1-11 (2020)
- Kento Yabuuchi, Masahiro Hirano, Taku Senoo, Norimasa Kishi, and Masatoshi Ishikawa: Real-Time Traffic Light Detection with Frequency Patterns Using High-speed Camera, *Sensors*, Vol.20, Issue 21, Issue 14, Article No.4635, pp.1-18 (2020)
- Shouren Huang, Masatoshi Ishikawa, and Yuji Yamakawa: A Coarse-to-Fine Framework for Accurate Positioning under Uncertainties - from Autonomous Robot to Human-Robot System, *Int. J. Advanced Manufacturing Technology*, vol.108, pp.2929-2944 (2020)
- Lihui Wang, and Masatoshi Ishikawa: Dynamic Response of Elastomer-based Liquid-filled Variable Focus Lens, *Sensors*, Vol.19, Issue 21, Article No.4624, pp.1-13 (2019)
- Keisuke Koyama, Makoto Shimojo, Aiguo Ming, and Masatoshi Ishikawa: Integrated Control of Multi-Degree-of-freedom Hand and Arm Using a Reactive Architecture based on High-Speed Proximity Sensing, *Int. J. of Robotics Research*, Vol.38, Issue14, pp.1717-1750 (2019)
- Lihui Wang, Hongjin Xu, and Masatoshi Ishikawa: Solar energy-actuated back and forth optical mechanism, *Applied Optics* Vol. 58, Issue 15, pp. E7-E11 (2019)
- Taku Senoo, Kenichi Murakami, and Masatoshi Ishikawa: Deformation Control of a Manipulator Based on the Zener Model, *Journal of Robotics and Mechatronics*, Vol.31 No.2, pp.263-273 (2019)
- 門脇拓也, 丸山三智佳, 早川智彦, 松澤直熙, 岩崎健一郎, 石川正俊: 身体感覚と視覚情報にずれが生じる没入環境における低遅延な映像のユーザーへの影響, *日本バーチャルリアリティ学会論文誌*, Vol.24, No.1, pp.23-30 (2019) [2020年 日本バーチャルリアリティ学会 論文賞 受賞]
- Yunpu Hu, Leo Miyashita, Yoshihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: Visual Calibration for Multiview Laser Doppler Speed Sensing, *Sensors*, Vol.19, No.3, Article No.582, pp.1-12 (2019)
- Keisuke Koyama, Kenichi Murakami, Taku Senoo, Makoto Shimojo, and Masatoshi Ishikawa: High-Speed, Small-Deformation Catching of Soft Objects Based on Active Vision and Proximity Sensing, *IEEE Robotics and Automation Letters*, Vol.4, Issue 2, pp.578-585 (2019)
- Satoshi Tabata, Michika Maruyama, Yoshihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: Pixelwise Phase Unwrapping based on Ordered Periods Phase Shift, *Sensors*, Vol.19, No.2, Article No.377, pp.1-20 (2019)
- Masahiko Yasui, Yoshihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: Occlusion-robust Sensing Method by Using the Light-field of a 3D Display System toward Interaction with a 3D Image, *Appl. Opt.*, Vol.58, Issue 5, pp.A209-A277 (2019)
- Leo Miyashita, Yoshihiro Watanabe, Masatoshi Ishikawa: MIDAS Projection: Markerless and Modelless Dynamic Projection Mapping for Material Representation, *ACM Trans. on Graphics*, Vol.37, No.6, pp.196:1-196:12 (2018)
- 田畑智志, 渡辺義浩, 石川正俊: 移動量微小仮定に基づくPoint Cloud型3次元トラッキングの高速化, *電子情報通信学会論文誌D*, Vol.J101-D, No.12, pp.1539-1550 (2018)
- Lihui Wang, Satoshi Tabata, and Masatoshi Ishikawa: Low-Cost, Readily Available 3D Microscopy Imaging System with Variable Focus Spinner, *Optics Express* Vol.26, Issue 23, pp.30576-30587 (2018)
- Keisuke Koyama, Makoto Shimojo, Taku Senoo, and Masatoshi Ishikawa: High-Speed High-Precision Proximity Sensor for Detection of Tilt, Distance and Contact, *IEEE Robotics and Automation Letters*, Vol.3, Issue 4, pp.3224-3231 (2018)
- 新家健太, 渡辺義浩, 石川正俊: カーネル法に基づく単眼カメラによる書籍画像の歪み補正, *電子情報通信学会論文誌D*, Vol.J101-D, No.8, pp.1089-1098 (2018)
- Yuji Yamakawa, Yutaro Matsui, Akihito Noda, Masatoshi Ishikawa, and Makoto Shimojo: Development of a Sensor Network System with High Sampling Rate Based on Highly Accurate Simultaneous Synchronization of Clock and Data Acquisition and Experimental Verification, *Micromachines*, Vol.9, No.7, Article No.325, pp.1-15 (2018)
- 塚本勇介, 山川雄司, 妹尾拓, 石川正俊: 高速ビジョンを用いた形状のフィードバックによる弾性体アームの操り, *計測自動制御学会論文集*, Vol.54, No.5, pp.468-475 (2018)
- Atsushi Nose, Tomohiro Yamazaki, Hironobu Katayama, Shuji Uehara, Masatsugu Kobayashi, Sayaka Shida, Masaki Odahara, Kenichi Takamiya, Shizunori Matsumoto, Leo Miyashita, Yoshihiro Watanabe, Takashi Izawa, Yoshinori Muramatsu, Yoshikazu Nitta, and Masatoshi Ishikawa: Design and Performance of a 1 ms High-Speed Vision Chip with 3D-Stacked 140 GOPS Column-Parallel PEs, *Sensors*, Vol.18, No.5, Article No.1313, pp.1-19 (2018)
- Akihito Noda, Satoshi Tabata, Masatoshi Ishikawa, and Yuji Yamakawa: Synchronized High-Speed Vision Sensor Network for Expansion of Field of View, *Sensors*, Vol.18, No.4, Article No.1276, pp.1-14 (2018)
- 山川雄司, 遠山渉, 黄守仁, 村上健一, 石川正俊: 人間の手先位置制御の高速高精度化を目指したモジュール開発と基礎検討, *日本機械学会論文集*, Vol.84, No.858, 17-00364 (2018)
- Shouren Huang, Kenta Shinya, Niklas Bergström, Yuji Yamakawa, Tomohiro Yamazaki, and Masatoshi Ishikawa: Dynamic Compensation Robot with a New High-speed Vision System for Flexible Manufacturing, *Int. J. of Advanced Manufacturing Technology*, Vol.95, Issue 9-12, pp.4523-4533 (2018)
- Masahiro Hirano, Akihito Noda, Masatoshi Ishikawa, and Yuji Yamakawa: Networked High-speed Vision for Evasive Maneuver Assist, *ICT Express*, Volume 3, Issue 4, pp.178-182 (2017)
- 龍野翔, 早川智彦, 石川正俊: ボウリング投球動作を対象とした電気刺激によるスポーツスキル習得支援システムの開発, *日本バーチャルリアリティ学会論文誌*, Vol.22, No.4, pp.447-455 (2017)

- Lihui Wang, Tomohiko Hayakawa, and Masatoshi Ishikawa: Dielectric-elastomer-based Fabrication Method for Varifocal Microlens Array, *Optics Express*, Vol.25, Issue 25, pp.31708-31717 (2017)
- Lihui Wang, Hiromasa Oku, and Masatoshi Ishikawa: Paraxial Ray Solution for Liquid-filled Variable Focus Lenses, *Japanese J. of Applied Physics*, Vol.56, No.12, 122501-1-7 (2017)
- 呂彩林, 渡辺義浩, 石川正俊: 3次元計測を用いた書籍電子化のための高速かつ高精度なページ分割, *精密工学会誌*, Vol.83, No.12, pp.1192-1200 (2017)
- Yunpu Hu, Leo Miyashita, Yoshihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: Robust 6-DOF Motion Sensing for an Arbitrary Rigid Body by Multi-view Laser Doppler Measurements, *Opt. Express* Vol. 25 Iss.24, pp.30371-30387 (2017)
- Yuji Yamakawa, Akio Namiki, Masatoshi Ishikawa and Makoto Shimojo: Planning of Knotting Based on Manipulation Skills with Consideration of Robot Mechanism/Motion and Its Realization by a Robot Hand System, *Symmetry*, Vol.9, No.9, Article No.194 (2017)
- 吉田貴寿, 渡辺義浩, 石川正俊: 周期運動する実物体と高速時分割構造化光を用いたリアリスティックディスプレイの開発, *日本バーチャルリアリティ学会論文誌*, Vol.22, No.2, pp.229-240 (2017) [2018年 日本バーチャルリアリティ学会 論文賞 受賞]
- Tomohiro Sueishi, Hiromasa Oku, and Masatoshi Ishikawa: Lumipen 2: Dynamic Projection Mapping with Mirror-based Robust High-speed Tracking against Illumination Changes, *PRESENCE: Teleoperators and Virtual Environments*, Vol. 25, Issue 4, pp. 299-321 (2017)
- 平野正浩, 渡辺義浩, 石川正俊: 曲率フローに基づく閉曲線レンディング, *情報処理学会論文誌*, Vol.58, No.7, pp.1311-1322 (2017)
- Tomohiro Sueishi, Masato Ishii, and Masatoshi Ishikawa: Tracking Background-oriented Schlieren for Observing Shock Oscillations of Transonic Flying Objects, *Appl. Opt.*, Vol.56, No.13, pp.3789-3798 (2017)
- 末石智大, 奥寛雅, 石川正俊: 駆動鏡面式高速光軸制御系の3次元計測に向けた高精度校正手法, *映像情報メディア学会誌*, Vol.71, No.5, pp.J162-J171 (2017)
- Masahiro Hirano, Yoshihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: Rapid Blending of Closed Curves Based on Curvature Flow, *Computer Aided Geometric Design*, Vol.52-53, pp.217-230 (2017)
- Tomohiko Hayakawa, Takanoshin Watanabe, Taku Senoo, and Masatoshi Ishikawa: Gain-compensation Methodology for a Sinusoidal Scan of a Galvanometer Mirror in Proportional-Integral-Differential Control Using Pre-emphasis Techniques, *J. Visualized Experiments*, pp.e55431:1-e55431:11 (2017)
- Taku Senoo and Masatoshi Ishikawa: Analysis of sliding behavior of a biped robot in centroid acceleration space, *Robotica*, Vol.35, Issue 3, pp.636-653 (2017)
- 山川雄司, 久野和生, 石川正俊: 高速ロボットハンドシステムの間機械協調動作への応用, *日本機械学会論文集*, Vol.82, No.844, Paper No.16-00352, pp.1-15 (2016)
- Yuji Yamakawa, Akio Namiki and Masatoshi Ishikawa: Simplified deformation model and shape generation of a rhythmic gymnastics ribbon using a high-speed multi-jointed manipulator, *Mechanical Engineering Journal*, Vol.3, No.6, Paper No.15-00510 (2016)
- 宮下令央, 渡辺義浩, 石川正俊: 高速ロールカメラを用いた回転ブラー相殺撮像, *映像情報メディア学会誌*, Vol.70, No.9, pp.J209-J214 (2016) [2017年 映像情報メディア学会 丹羽高柳賞論文賞 受賞]
- Leo Miyashita, Kota Ishihara, Yoshihiro Watanabe and Masatoshi Ishikawa: ZoeMatrope: A System for Physical Material Design, *ACM Trans. on Graphics*, Vol.35, No.4, pp.66:1-66:11 (2016)
- Taku Senoo, Masanori Koike, Kenichi Murakami and Masatoshi Ishikawa: Impedance Control Design Based on Plastic Deformation for a Robotic Arm, *IEEE Robotics and Automation Letters*, Vol.2, No.1, pp.209-216 (2017)
- Shouren Huang, Niklas Bergström, Yuji Yamakawa, Taku Senoo, and Masatoshi Ishikawa: Applying High-Speed Vision Sensing to an Industrial Robot for High-Performance Position Regulation under Uncertainties, *Sensors*, Vol.16, No.8:1195 pp.1-15 (2016)
- Alessandro Pieropan, Niklas Bergström, Masatoshi Ishikawa, and Hedvig Kjellström: Robust and adaptive keypoint-based object tracking, *Advanced Robotics*, Vol.30, No.4, pp.258-269 (2016)
- Gaku Narita, Yoshihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: Dynamic Projection Mapping onto Deforming Non-Rigid Surface Using Deformable Dot Cluster Marker, *IEEE Transactions on Visualization and Computer Graphics*, Vol.23, No.3, pp.1235-1248 (2017)
- Tomohiko Hayakawa, Takanoshin Watanabe, Taku Senoo, and Masatoshi Ishikawa: Gain-compensated sinusoidal scanning of galvanometer mirror in proportional-integral-differential control using pre-emphasis technique for motion blur compensation, *Appl. Opt.*, Vol.55, No.21, pp.5640-5646 (2016)
- Tomohiko Hayakawa, and Masatoshi Ishikawa: Development of Motion-Blur-Compensated High-Speed Moving Visual Inspection Vehicle for Tunnels, *Int. J. Struct. Civ. Eng. Res.*, Vol. 5, No. 2, pp. 151-155 (2016)
- Hyuno Kim, Yuji Yamakawa, Taku Senoo, and Masatoshi Ishikawa: Visual encoder: robust and precise measurement method of rotation angle via high-speed RGB vision, *Optics Express*, Vol.24, Issue 12, pp.13375-13386 (2016)
- 田畑智志, 野口翔平, 渡辺義浩, 石川正俊: 3視点拘束に基づくセグメントパターン投影型高速3次元センシング, *計測自動制御学会論文誌*, Vol.52, No.3, pp.141-151 (2016)
- 安井雅彦, M. Sakti Alvissalim, 山本裕紹, 石川正俊: 空中映像と高速3Dジェスチャー認識技術の統合による低遅延な立体映像作業環境の実現, *計測自動制御学会論文集*, Vol.52, No.3, pp.134-140 (2016)
- 松本卓也, 奥寛雅, 石川正俊: 構造化ライトフィールドを用いた高速距離画像計測, *日本ロボット学会誌*, Vol.34, No.1, pp.48-55 (2015)
- Tomohiko Hayakawa, Takanoshin Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: Real-time high-speed motion blur compensation system based on back-and-forth motion control of galvanometer mirror, *Optics Express*, Vol.23, Issue 25, pp.31648-31661 (2015)
- Hiroaki Hasegawa, Yosuke Suzuki, Aiguo Ming, Keisuke Koyama, Masatoshi Ishikawa, and Makoto Shimojo: Net-Structure Proximity Sensor: High-Speed and Free-Form Sensor with Analog Computing Circuit, *IEEE/ASME Trans. on Mechatronics*, Vol.20, No.6, pp.3232-3241 (2015)
- Leo Miyashita, Ryota Yonezawa, Yoshihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: 3D motion sensing of any object without prior knowledge, *ACM Trans. on Graphics*, Vol.34, No.6, pp.218:1-218:11 (2015)
- Yuji Yamakawa, Akio Namiki, and Masatoshi Ishikawa: Analysis and Realization of Card Flicking Manipulation Using a High-speed Robot Hand, *Int. J. Advanced Robotic Systems*, Vol.12, Article No.130, pp.1-12 (2015)

- 玉田智樹, 五十嵐渉, 米山大揮, 田中和仁, 山川雄司, 妹尾拓, 石川正俊: 高速2足走行システムACHIRESの開発, 日本ロボット学会誌, Vol.33, No.7, pp.482-489 (2015)
- Kohei Okumura, Keiko Yokoyama, Hiromasa Oku, and Masatoshi Ishikawa: 1 ms Auto Pan-Tilt – Video Shooting Technology for Objects in Motion Based on Saccade Mirror with Background Subtraction, Advanced Robotics, Vol.29, No.7, pp.457-468 (2015) [2016年 日本ロボット学会 Advanced Robotics Best Paper Award 受賞]
- 安井雅彦, アルバロ カシネリ, 奥村光平, 奥寛雅, 石川正俊: 残像による動体軌跡上情報投影手法の提案とその実現にむけた残像特性の基礎的研究, 日本バーチャルリアリティ学会論文誌, Vol.20, No.1, pp.55-64 (2015)
- Shouren Huang, Yuji Yamakawa, Taku Senoo, and Masatoshi Ishikawa: A Pre-compensation Fuzzy Logic Algorithm Designed for the Dynamic Compensation Robotic System, Int. J. of Advanced Robotic Systems, Vol.12, No.3, pp.1-12 (2015)
- Lihui Wang, Hiromasa Oku, and Masatoshi Ishikawa: An Improved Low-optical-power Variable Focus Lens with a Large Aperture, Optics Express, Vol.22, Issue 16, pp.19448-19456 (2014)
- 末石智大, 長谷川圭介, 奥村光平, 奥寛雅, 篠田裕之, 石川正俊: 空中超音波触覚ディスプレイ・カメラ系による高速ダイナミック情報環境とその校正手法, 日本バーチャルリアリティ学会論文誌, Vol.19, No.2, pp.173-183 (2014) [2015年 日本バーチャルリアリティ学会 論文賞 受賞]
- 宮下令央, 藏悠子, 奥村光平, 奥寛雅, 石川正俊: 高速光軸制御を用いた動的物体の非接触振動計測システム, 日本バーチャルリアリティ学会論文誌, Vol.19, No. 2, pp.99-104 (2014)
- Takehiro Niikura, Yoshihiro Watanabe, Takashi Komuro, and Masatoshi Ishikawa: In-Air Finger Motion Interface for Mobile Devices with Vibration Feedback, IEEJ Trans. on Electrical and Electronic Engineering, Vol.9, No.4, pp.375-383 (2014)
- Shouren Huang, Yuji Yamakawa, Taku Senoo, and Masatoshi Ishikawa: Dynamic Compensation by Fusing a High-speed Actuator and High-speed Visual Feedback with Its Application to Fast Peg-and-hole Alignment. Advanced Robotics, Vol.28, No.9, pp.613-624 (2014)
- 新倉雄大, 渡辺義浩, 石川正俊: Anywhere Surface Touch: 実環境のあらゆる面を入力面とするインタフェース, 日本バーチャルリアリティ学会論文誌, Vol.19, No.1, pp.69-80 (2014)
- 荒井祐介, 若林憲一, 吉川雅英, 奥寛雅, 石川正俊: 暗視野顕微鏡法におけるクラッドモナスの三次元トラッキング, 日本ロボット学会誌, Vol.31, No.10, pp.1028-1035 (2013)
- Yuji Yamakawa, Akio Namiki, and Masatoshi Ishikawa: Dynamic High-speed Knotting of a Rope by a Manipulator, Int. J. of Advanced Robotic Systems, Vol.10, Article No.361, pp.1-12 (2013)
- 野口翔平, 溜井美帆, 山田雅宏, 渡辺義浩, 石川正俊: 自動めくり機を搭載する適応的撮像型の高速書籍電子化システム, 電子情報通信学会論文誌D, Vol.J96-D, No.10, pp.2590-2602 (2013)
- 奥村光平, 石井将人, 巽瑛理, 奥寛雅, 石川正俊: 高速視線制御光学系による高速飛翔体の映像計測, 計測自動制御学会論文集, Vol.49, No.9, pp. 855-864 (2013) [2014年 計測自動制御学会 論文賞・運沼賞 受賞], [2014年 計測自動制御学会計測部門 論文賞 受賞]
- 溜井美帆, 山田雅宏, 渡辺義浩, 石川正俊: 高速書籍電子化のための高速書籍自動めくり機, 日本ロボット学会誌, Vol.31, No.7, pp.712-719 (2013)
- Shohei Noguchi, Yoshihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: High-resolution Surface Reconstruction Based on Multi-level Implicit Surface from Multiple Range Images, IPSJ Trans. on Computer Vision and Applications, Vol.5, pp.143-152 (2013)
- 渡辺義浩, 柴山裕樹, 石川正俊: 高速書籍電子化に向けた単眼動画からの三次元変形とその展開テクスチャの復元, 電子情報通信学会論文誌D, Vol.J96-D, No.8, pp.1731-1742 (2013)
- 奥村光平, 奥寛雅, 石川正俊: 高速光軸制御を用いた動的物体への投影型拡張現実感, 映像情報メディア学会誌, Vol.67, No.7, pp.J204-J211 (2013) [2014年 映像情報メディア学会 動画コンテンツ優秀賞 受賞]
- 山川雄司, 並木明夫, 石川正俊: 高速ロボットアームを用いた柔軟紐の動的マニピュレーション, 日本ロボット学会誌, Vol.31, No.6, pp.628-638 (2013)
- 山田雅宏, 渡辺義浩, 石川正俊: 世界最速ブックスキャナの開発, 日本印刷学会誌, Vol.50, No.3, pp.267-271 (2013)
- 末石智大, 奥村光平, 奥寛雅, 石川正俊: 二眼駆動鏡面式視線制御による高速運動・変形物体のステレオ計測システム, 日本バーチャルリアリティ学会論文誌, Vol.18, No. 2, pp.181-190 (2013)
- Ichiro Miyamoto, Yosuke Suzuki, Aiguo Ming, Masatoshi Ishikawa, and Makoto Shimojo: Basic Study of Touchless Human Interface Using Net Structure Proximity Sensors, J. Robotics and Mechatronics Vol.25 No.3, pp.553-558 (2013)
- 妹尾拓, 高野光浩, 石川正俊: 滑り摩擦非対称性を利用した動的2脚移動, 日本ロボット学会誌, Vol.31, No.3, pp.301-309 (2013)
- 山川雄司, 並木明夫, 石川正俊, 下条誠: ロボットハンドの構造・運動を考慮した操りスキルの統合に基づく結び目の生成計画, 日本ロボット学会誌, Vol.31, No.3, pp.283-291 (2013)
- Lihui Wang, Hiromasa Oku, and Masatoshi Ishikawa: Variable-focus lens with 30 mm optical aperture based on liquid-membrane-liquid structure, Appl. Phys. Lett., Vol.102, pp.131111(1)-131111(4) (2013)
- Hiromasa Oku, Soshiro Makise, and Masatoshi Ishikawa: High-Speed Autofocusing of Cells Using Radial Intensity Profiles Based on Depth from Diffraction (DFDi) Method, J. Aero Aqua Bio-mechanisms, Vol.3, No.1, pp.13-21 (2013)
- 木崎昂裕, 並木明夫, 脇屋慎一, 石川正俊, 野波健蔵: 高速多指ハンドアームと高速ビジョンを用いたボールジャグリングシステム, 日本ロボット学会誌, Vol.30, No.9, pp.924-931 (2012)
- 渡辺義浩, 畑中哲生, 小室孝, 石川正俊: 単一のウェアラブルカメラを用いた人間の歩行動作推定, 日本バーチャルリアリティ学会論文誌, Vol.17, No.3, pp.219-229 (2012) [2013年 日本バーチャルリアリティ学会 論文賞 受賞]
- 鈴木健治, 鈴木陽介, 長谷川浩章, 明愛国, 石川正俊, 下条誠: ロボットハンド指先に付与したネット状近接覚センサ情報に基づく把持姿勢の決定, 計測自動制御学会論文集, Vol.48, No.4, pp.232-240 (2012) [2013年 FA財団 論文賞 受賞]
- 山川雄司, 並木明夫, 石川正俊: 高速多指ハンドシステムを用いた布の動的折りたたみ操作, 日本ロボット学会誌, Vol.30, No.2, pp.225-232 (2012)
- 寺田一貴, 鈴木陽介, 長谷川浩章, 曾根聡史, 明愛国, 石川正俊, 下条誠: 全方位検出・高速応答可能なネット状近接覚センサの開発, 日本ロボット学会誌, Vol.29, No.8, pp.683-693 (2011)
- Hiroaki Hasegawa, Yosuke Suzuki, Aiguo Ming, Masatoshi Ishikawa, and Makoto Shimojo: Robot Hand Whose Fingertip Covered with Net-Shape Proximity Sensor -Moving Object Tracking Using Proximity Sensing-, J. of Robotics and Mechatronics, Vol.23, No.3, pp.328-337 (2011)

- 奥村光平, 奥寛雅, 石川正俊: アクティブビジョンの高速化を担う光学的視線制御システム, 日本ロボット学会誌, Vol.29, No.2, pp.201-211 (2011) [2013年 日本ロボット学会 論文賞 受賞]
- 溝口善智, 多田隈建二郎, 長谷川浩章, 明愛国, 石川正俊, 下条誠: 近接・触・すべり覚を統合したインテリジェントロボットハンドの開発, 計測自動制御学会論文集, Vol.46, No.10, pp.632-640 (2010)
- 渡辺義浩, アルバロカシネリ, 小室孝, 石川正俊: 変形するタンジブルスクリーンへの適応的映像投影を行うインタラクティブディスプレイシステム, 日本バーチャリアリティ学会論文誌, Vol.15, No.2, pp.173-182 (2010) [2011年 日本バーチャリアリティ学会 論文賞 受賞]
- Tomohira Tabata, Takashi Komuro, and Masatoshi Ishikawa: Surface Image Synthesis of Moving Spinning Cans Using a 1,000-fps Area Scan Camera, Machine Vision and Applications, Vol.21, No.5, pp.643-652 (2010)
- Takashi Komuro, Tomohira Tabata, and Masatoshi Ishikawa: A Reconfigurable Embedded System for 1000 f/s Real-Time Vision, IEEE Trans. on Circuits and Systems for Video Technology, Vol.20, No.4, pp.496-504 (2010)
- Makoto Shimojo, Takuma Araki, Aigou Ming, and Masatoshi Ishikawa: A High-Speed Mesh of Tactile Sensors Fitting Arbitrary Surfaces, IEEE SENSORS JOURNAL, Vol.10, No.4, pp.822- 830 (2010)
- Takashi Komuro, Atsushi Iwashita, and Masatoshi Ishikawa: A QVGA-size Pixel-parallel Image Processor for 1,000-fps Vision, IEEE Micro, Vol.29, No.6, pp.58-67 (2009)
- 山川雄司, 並木明夫, 石川正俊, 下条誠: 高速多指ハンドと高速視触覚フィードバックを用いた柔軟紐の結び操作, 日本ロボット学会誌, Vol.27, No.9, pp.1016-1024 (2009)
- 西野高明, 下条誠, 石川正俊: 選択走査方式を用いた省配線・分布型触覚センサ, 計測自動制御学会論文集, Vol.45, No.8, pp.391-397 (2009) [2010年 計測自動制御学会 論文賞 受賞], [2010年 ファナックFAロボット財団 論文賞 受賞]
- 奥寛雅, 石川貴彦, 石川正俊: 光学系と画像処理系の速度を整合した高速フォーカスビジョン, 日本ロボット学会誌, Vol.27, No.7, pp.739-748 (2009) [2010年 日本ロボット学会 論文賞 受賞]
- Makoto Naruse, Hirokazu Hori, Kiyoshi Kobayashi, Masatoshi Ishikawa, Kenji Leibnitz, Masayuki Murata, Naoya Tate, and Motoichi Ohtsu: Information theoretical analysis of hierarchical nano-optical systems in the subwavelength regime, J. Opt. Soc. Am. B 26, 1772- 1779 (2009)
- Hiromasa Oku, and Masatoshi Ishikawa: High-speed liquid lens with 2 ms response and 80.3 nm root-mean-square wavefront error, Applied Physics Letters, Vol.94, 221108 (2009)
- Seiichi Teshigawara, Kenjiro Tadakuma, Aiguo Ming, Masatoshi Ishikawa, and Makoto Shimojo: High Speed and High Sensitivity Slip Sensor Utilizing Characteristics of Conductive Rubber Relationship Between Shear Deformation of Conductive Rubber and Resistance Change, J. Robotics and Mechatronics Vol.21 No.2, pp.200-208 (2009)
- 尾川順子, 菊田恭平, 奥寛雅, 長谷川健史, アルバロカシネリ, 石川正俊: 微生物との実世界インタラクションシステムの提案と初期検討, 情報処理学会論文誌, Vol.49, No.10, pp.3546-3552 (2008)
- 長谷川健史, 尾川順子, 奥寛雅, 石川正俊: 三次元空間内における微生物のマイクロロボット応用に向けた制御フレームワークの提案, 日本ロボット学会誌, Vol.26, No.6, pp.575-582 (2008)
- 渡辺義浩, 小室孝, 石川正俊: 超並列コプロセッサを搭載する高速ビジョンシステムとリアルタイム多点計測への適用, 電子情報通信学会論文誌D, Vol.J90-D, No.12, pp.3233-3245 (2007)
- 岩下貴司, 下条誠, 石川正俊: 等電位法に基づく分布型オーバーサンプリングA-D変換を用いた触覚センサ, 電子情報通信学会論文誌C, Vol.J90-C, No.10, pp.683-692 (2007)
- Atsushi Iwashita, Takashi Komuro, and Masatoshi Ishikawa: An Image-Moment Sensor with Variable-Length Pipeline Structure, IEICE Trans. on Electronics, Vol.E90-C, No.10, pp.1876-1883 (2007)
- 渡辺義浩, 小室孝, 石川正俊: 多点瞬時解析高速ビジョンによる運動/変形物体のリアルタイム3次元センシング, 日本ロボット学会誌, Vol.25, No.6, pp.1005-1013 (2007) [2008年 日本ロボット学会 論文賞 受賞]
- 小室孝, 鏡慎吾, 石川正俊, 片山善夫: 超並列画像プロセッサのためのビットレベルコンパイラ, 情報処理学会論文誌コンピューティングシステム, Vol.48, No.SIG13, pp.106-116 (2007)
- Naoko Ogawa, Hiromasa Oku, Koichi Hashimoto, and Masatoshi Ishikawa: Trajectory Planning of Motile Cell for Microrobotic Applications, J. of Robotics and Mechatronics, Vol.19, No.2, pp.190-197 (2007)
- 岩下貴司, 小室孝, 石川正俊: 128×128画素を有する画像モーメントセンサの開発, 映像情報メディア学会誌, Vol.61, No.3, pp.123-126 (2007)
- Naoko Ogawa, Yutaka Sakaguchi, Akio Namiki, and Masatoshi Ishikawa: Adaptive Acquisition of Dynamics Matching in Sensory-Motor Fusion System, Electronics and Communications in Japan (Part III: Fundamental Electronic Science), Vol.89, No.7, pp.19-30 (2006)
- 東森充, 丁憲勇, 石井抱, 並木明夫, 石川正俊, 金子真: 二重旋回機構を備えた4本指ロボットハンドの開発, 日本ロボット学会誌, Vol.24, No.7, pp.813-819 (2006)
- 渡辺義浩, 小室孝, 鏡慎吾, 石川正俊: 超並列コプロセッサIPを用いたリコンフィギャラブル高速ビジョンシステムの構築と評価, 情報科学技術レターズ, Vol.5, pp.25-28 (2006)
- Naoko Ogawa, Hiromasa Oku, Koichi Hashimoto, and Masatoshi Ishikawa: A physical model for galvanotaxis of Paramecium cell, J. of Theoretical Biology, Vol.242, Issue 2, pp.314-328 (2006)
- Hiromasa Oku, Masatoshi Ishikawa, Theodoros, and Koichi Hashimoto: High-speed autofocusing of a cell using diffraction pattern, Opt. Express, No.14, pp.3952-3960 (2006)
- 妹尾拓, 並木明夫, 石川正俊: 高速打撃動作における多関節マニピュレータのハイブリッド軌道生成, 日本ロボット学会誌, Vol.24, No.4, pp.515-522 (2006)
- Mitsuru Higashimori, Makoto Kaneko, Akio Namiki, and Masatoshi Ishikawa: Design of the 100G Capturing Robot Based on Dynamic Preshaping, Int. J. of Robotics Research, vol.24, no.9, pp.743-753 (2005)
- Yoshihiro Watanabe, Takashi Komuro, Shingo Kagami, and Masatoshi Ishikawa: Parallel Extraction Architecture for Information of Numerous Particles in Real-time Image Measurement, J. of Robotics and Mechatronics, Vol.17, No.4, pp.420-427 (2005)
- Takashi Komuro, Yoshiki Senjo, Kiyohiro Sogen, Shingo Kagami, and Masatoshi Ishikawa: Real-time Shape Recognition Using a Pixel-parallel Processor, J. of Robotics and Mechatronics, Vol.17, No.4, pp.410-419 (2005)
- Shingo Kagami, Masatsugu Shinmeimae, Takashi Komuro, Yoshihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: A Pixel-Parallel Algorithm to Detect and Track Fastly Moving Modulated Light Signals, J. of Robotics and Mechatronics, Vol.17, No.4, pp.387-394 (2005)

- Naoko Ogawa, Hiromasa Oku, Koichi Hashimoto, and Masatoshi Ishikawa: Microrobotic Visual Control of Motile Cells using High-Speed Tracking System, IEEE Trans. of Robotics, Vol.21, No.4, pp.704-712 (2005)
- 野口達治, 水落隆司, 堀越喜臣, 近重勝吉, 佐々田博信, 各務茂夫, 石川正俊: リアル・オブションを活用した大学の知的財産に関する財務戦略, 研究技術計画, Vol.20, No.2, pp.166-175 (2005)
- 鏡慎吾, 石川正俊: 通信遅延を考慮したセンサ選択手法, 電子情報通信学会論文誌A, Vol.J88-A, No.5, pp. 577-587 (2005)
- Hiromasa Oku, Naoko Ogawa, Koichi Hashimoto, and Masatoshi Ishikawa: Two-dimensional tracking of a motile microorganism allowing high-resolution observation with various imaging techniques, Review of Scientific Instruments, Vol.76, No.3, 034301 (2005)
- Yoshihiro Watanabe, Takashi Komuro, Shingo Kagami, and Masatoshi Ishikawa: Multi-Target Tracking Using a Vision Chip and its Applications to Real-Time Visual Measurement, J. of Robotics and Mechatronics, Vol.17, No.2, pp.121-129 (2005)
- 鏡慎吾, 小室孝, 渡辺義浩, 石川正俊: ビジョンチップを用いた実時間視覚処理システムVCS-IV, 電子情報通信学会論文誌D-I, Vol.J88-D-I, No.2, pp.134-142 (2005)
- Hiromasa Oku, Idaku Ishii, and Masatoshi Ishikawa: A microscopic visual feedback system, Systems and Computers in Japan, Vol.35, No.13, pp.71-79(2004)
- Makoto Shimojo, Akio Namiki, Masatoshi Ishikawa, Ryota Makino, and Kunihiko Mabuchi: A tactile sensor sheet using pressure conductive rubber with electrical-wires stitched method, IEEE Sensors Journal, Vol.4, No.5, pp.589-596 (2004) [Most Cited from All Time by April 2014 (No.8)], [25 Most Accessed Articles - Apr. 2012 (No.15), Jun. 2012 (No.10), and Apr. 2014 (No.22)], [50 Most Accessed Articles - Sep. 2014 (No.37), Oct. 2014 (No.10), Sep. 2016 (No.49), Oct. 2016 (No.21), Nov. 2016 (No.16), and Dec. 2016 (No.32)]
- 尾川順子, 阪口豊, 並木明夫, 石川正俊: 感覚運動統合システムにおけるダイナミクス整合の適応的獲得, 電子情報通信学会論文誌D-II, Vol.J87-D-II, No.7, pp.1505-1515 (2004)
- Alvaro Cassinelli, Makoto Naruse, and Masatoshi Ishikawa: Multistage Network with Globally-Controlled Switching Stages and its implementation using Optical Multi-interconnection Modules, IEEE/OSA J. of Lightwave Technology, Vol.22, No.2, pp.315-328 (2004)
- Hiromasa Oku, Koichi Hashimoto, and Masatoshi Ishikawa: Variable-focus lens with 1-kHz bandwidth, Optics Express, Vol.12, Issue 10, pp.2138-2149 (2004)
- Takashi Komuro, Shingo Kagami, and Masatoshi Ishikawa: A Dynamically Reconfigurable SIMD Processor for a Vision Chip, IEEE J. of Solid-State Circuits, Vol.39, No.1, pp.265-268 (2004)
- Yoshihiro Nakabo, Idaku Ishii, and Masatoshi Ishikawa: Moment feature-based 3-D tracking, Advanced Robotics, vol.17, no.10, pp.1041-1056 (2003)
- Akio Namiki, Koichi Hashimoto, and Masatoshi Ishikawa: Hierarchical Control Architecture for High-speed Visual Servoing, Int. J. of Robotics Research, vol.22, no.10, pp. 873-888 (2003)
- 小室孝, 鏡慎吾, 石川正俊: ビジョンチップのための動的再構成可能なSIMDプロセッサ, 電子情報通信学会論文誌D-II, Vol.J86-D-II, No.11, pp.1575-1585 (2003)
- 渡辺義浩, 小室孝, 鏡慎吾, 石川正俊: ビジョンチップのためのマルチターゲットトラッキングとその応用, 電子情報通信学会論文誌D-II, Vol.J86-D-II, No.10, pp.1411-1419 (2003)
- Idaku Ishii, Takashi Komuro, and Masatoshi Ishikawa: Moment calculation method for digital vision chip, Systems and Computers in Japan, Vol.34, No.1, pp.89-97 (2003)
- Takashi Komuro, Idaku Ishii, Masatoshi Ishikawa, and Atsushi Yoshida: A Digital Vision Chip Specialized for High-speed Target Tracking, IEEE Trans. on Electron Devices, Vol.50, No.1, pp.191-199 (2003)
- Makoto Kaneko, Mitsuru Higashimori, Reika Takenaka, Akio Namiki, and Masatoshi Ishikawa: The 100G Capturing Robot—Too Fast to See, IEEE/ASME Trans. on Mechatronics, Vol.8, No.1, pp.37-44 (2003)
- Akio Namiki, Takashi Komuro, and Masatoshi Ishikawa: High-speed sensory-motor fusion for robotic grasping, Measurement Science and Technology, Vol.13, pp.1767-1778 (2002)
- Akio Namiki, and Masatoshi Ishikawa: Vision-Based Online Trajectory Generation and Its Application to Catching, Control Problems in Robotics (A.Bicchi, H.I.Christensen, and D. Prattichizzo Eds.), pp.249-264, Springer (2002)
- 鏡慎吾, 小室孝, 藤村英範, 石川正俊: デジタルビジョンチップのためのソフトウェアA-D変換手法, 映像情報メディア学会誌, Vol.57, No.3, pp.385-390 (2003)
- 並木明夫, 石井抱, 石川正俊: 高速センサフィードバックに基づく把握行動, 日本ロボット学会誌, Vol. 20, No.7, pp.707-716 (2002)
- 奥寛雅, 石川正俊: キロヘルツオーダーで応答可能な高速ビジョンチップ用可変焦点レンズの構造, 光学, Vol.31, No.10, pp.758-764 (2002)
- Alain Goulet, Makoto Naruse, and Masatoshi Ishikawa: Simple Integration Technique to Realize Parallel Optical Interconnects: Implementation of a Pluggable Two-Dimensional Optical Data Link, Appl. Opt. , Vol.41, No.26, pp.5538-5551 (2002)
- H.Kawai, A.Baba, M.Shibata, Y.Takeuchi, T.Komuro, H.Fujimura, and M.Ishikawa: High-Speed Image Processing on Digital Smart Pixel Array, Elec. Lett., Vol.38, No.12, pp.590-591 (2002)
- Makoto Naruse, Seiichi Yamamoto, and Masatoshi Ishikawa: Real-time Active Alignment Demonstration for Free-space Optical Interconnections, IEEE Photonics Technology Letters, Vol.13, No.11, pp.1257-1259 (2001)
- Idaku Ishii, and Masatoshi Ishikawa: Self windowing for high-speed vision, Systems and Computers in Japan, Vol.32, No.10, pp.51-58 (2001)
- 中坊嘉宏, 石川正俊: 超並列・超高速ビジョンを用いたビジュアルインピーダンス, 日本ロボット学会誌, Vol.19, N0.8, pp.959-966 (2001)
- 奥寛雅, 石井抱, 石川正俊: マイクロビジュアルフィードバックシステム, 電子情報通信学会論文誌D-II, Vol.J84-D- II , No.6, pp.994-1002 (2001)
- 鏡慎吾, 小室孝, 石井抱, 石川正俊: 実時間視覚処理のためのビジョンチップシステムの開発, 電子情報通信学会論文誌D-II, Vol.J84-D-II , No.6, pp.976-984 (2001)
- T.Komuro, S.Kagami, I Ishii, and M.Ishikawa: Device and System Development of General Purpose Digital Vision Chip, J. Robotics and Mechatronics, Vol.12, No.5, pp.515-520 (2000)
- 小室孝, 石井抱, 石川正俊, 吉田淳: 高速対象追跡ビジョンチップ, 電子情報通信学会論文誌D-II, Vol.J84-D- II , No.1, pp.75-82 (2001)

- Akio Namiki, Yoshihiro Nakabo, Idaku Ishii, and Masatoshi Ishikawa: 1ms Sensory-Motor Fusion System, IEEE Trans. on Mechatronics, Vol.5, No.3, pp.244-252 (2000)
- 石井抱, 小室孝, 石川正俊: デジタルビジョンチップのためのモーメント計算法, 電子情報学会論文誌D- II, Vol.J83-D- II, No.8, pp.1733-1740 (2000)
- 成瀬誠, Neil McArdle, 豊田晴義, 小林祐二, 川又大典, 石川正俊: 再構成可能光インタコネクションを用いた階層的並列処理システム, 電子情報通信学会論文誌C, Vol.J83-C, No.5, pp.397-404 (2000)
- 成瀬誠, 石川正俊: 光インターコネクションを用いたシステムのための並列アルゴリズムの構築, 情報処理学会論文誌, Vol.41, No.5, pp.1509-1516 (2000)
- 並木明夫, 石川正俊: 視触覚フィードバックを用いた最適把握行動, 日本ロボット学会誌, Vol.18, No.2, pp.261-269 (2000) [2001年 日本ロボット学会 論文賞 受賞]
- James Gourlay, Tsung-Yi Yang, Masatoshi Ishikawa, and Andrew C. Walker: Low-order Adaptive Optics for Free-space Optoelectronic Interconnects, Appl. Opt., Vol.39, No.5, pp.714-720 (2000)
- 成瀬誠, 石川正俊: 特異値分解を用いた光インターコネクションのアライメント解析, 光学, Vol.29, No.2, pp.101-107 (2000)
- Makoto Naruse, and Masatoshi Ishikawa: Analysis and Characterization of Alignment for Free-space Optical Interconnects Based on Singular-value Decomposition, Appl. Opt., Vol.39, No.2, pp.293-301 (2000)
- 石井抱, 石川正俊: 高速ビジョンのためのSelf Widowing, 電子情報通信学会論文誌D- II, Vol.J82-D- II, No.12, pp.2280-2287 (1999)
- Takashi Owaki, Yoshihiro Nakabo, Akio Namiki, Idaku Ishii, and Masatoshi Ishikawa: Real-time system for virtually touching objects in the real world using modality transformation from images to haptic information, Systems and Computers in Japan, Vol.30, No.9, pp.17-24 (1999)
- 石井抱, 石川正俊: 1msビジュアルフィードバックシステムのための高速対象追跡アルゴリズム, 日本ロボット学会誌, Vol.17, No.2, pp.195-201 (1999)
- 石井抱, 石川正俊: 高速ビジョンのための直線抽出法, 電子情報通信学会論文誌D- II, Vol.J81-D- II, No.8, pp.1920-1926 (1998)
- 大脇崇史, 中坊嘉宏, 並木明夫, 石井抱, 石川正俊: 視触覚モダリティ変換を用いたリアルタイム実環境仮想接触システム, 電子情報通信学会論文誌D- II, Vol.J81-D- II, No.5, pp.918-924 (1998)
- 小室孝, 鈴木伸介, 石井抱, 石川正俊: 汎用プロセッシングエレメントを用いた超並列・超高速ビジョンチップの設計, 電子情報通信学会論文誌D-I, Vol.J81-D-I, No.2, pp.70-76 (1998)
- Masatoshi Ishikawa, and Neil McArdle: Optically Interconnected Parallel Computing Systems, IEEE Computer, Vol.31, No.2, pp.61-68 (1998)
- 石井抱, 石川正俊: 分布型触覚センサを用いた触覚パターン獲得のための能動的触運動, 日本ロボット学会誌, Vol.15, No.5, pp.795-801 (1997)
- 矢野晃一, 石川正俊: 最適軌道の探索と逆モデルの学習を行う運動の習熟機構, 電子情報通信学会論文誌D- II, Vol.J80-D- II, No.5, pp.1231-1238 (1997)
- 中坊嘉宏, 石井抱, 石川正俊: 超並列・超高速ビジョンを用いた1msターゲットトラッキングシステム, 日本ロボット学会誌, Vol.15, No.3, pp.417-421 (1997) [1998年 日本ロボット学会 論文賞 受賞], [1998年 高度自動化技術振興賞 (本賞) 受賞]
- 向井利春, 石川正俊: アクティブセンシングを用いた視触覚融合システム, 日本ロボット学会誌, Vol.15, No.1, pp.75-81 (1997)
- 山口佳子, 石川正俊: 視覚情報を利用した力制御の学習, 電子情報通信学会論文誌D- II, Vol.J80-D- II, No.1, pp.277-285 (1997)
- Toshiharu Mukai, and Masatoshi Ishikawa: An Active Sensing Method Using Estimated Errors for Multisensor Fusion Systems, IEEE Trans. IES, Vol.43, No.3, pp.380-386 (1996)
- Haruyoshi Toyoda, and Masatoshi Ishikawa: Learning and recall algorithm for optical associative memory using a bistable spatial light modulator, Appl. Opt., Vol.34, No.17, pp.3145-3151 (1995)
- Andrew G. Kirk, Tomohira Tabata, and Masatoshi Ishikawa: Programmable diffractive optical interconnections for cellular processing applications, Int. J. of Optoelectronics, Vol. 9, No.1, pp.13-23 (1994)
- 向井利春, 石川正俊: 複数センサによる予測誤差を用いたアクティブセンシング, 日本ロボット学会誌, Vol.12, No.5, pp.715-721 (1994)
- Andrew Kirk, Tomohira Tabata, and Masatoshi Ishikawa: Design of an optoelectronic cellular processing system with a reconfigurable holographic interconnect, Appl. Opt., Vol.33, No.8, pp.1629-1639 (1994)
- Andrew Kirk, Tomohira Tabata, Masatoshi Ishikawa, and Haruyoshi Toyoda: Reconfigurable Computer Generated Holograms, Opt. Comm., Vol.105, No.5,6, pp.302-308 (1994)
- Haruyoshi Toyoda, Naohisa Mukohzaka, Yoshiji Suzuki, and Masatoshi Ishikawa: Adaptive optical processing system with optical associative memory, Appl. Opt., Vol.32, No.8, pp.1354-1358 (1993)
- 豊田晴義, 石川正俊: スパースコーディングを用いた相関学習, 光学, Vol.22, No.4, pp.210-215 (1993)
- Masatoshi Ishikawa: Active Sensor System Using Parallel Processing Circuits, J. Robotics and Mechatronics, Vol.5, No.1, pp.31-37 (1993)
- 下条誠, 石川正俊, 金谷喜久雄: 高密度フレキシブル圧力分布イメージャ, 日本機械学会論文集 (C編), Vol.57, No.537, pp.1568-1574 (1991)
- 下条誠, 石川正俊: 空間フィルタ型触覚センサを用いた能動的センシング, 電子情報通信学会論文誌C- II, Vol.J74-C- II, No.5, pp.309-316 (1991)
- 高橋昭彦, 石川正俊: センサフュージョンシステムにおける物理ネットワークの再構成手法, 電子情報通信学会論文誌C- II, Vol.J74-C- II, No.5, pp.281-288 (1991)
- Akio Utsugi, and Masatoshi Ishikawa: Construction of Inner Space Representation of Latticed Network Circuits by Learning, Neural Networks, Vol.4, pp.81-87 (1991)
- Akio Utsugi, and Masatoshi Ishikawa: Learning of Linear Associative Mapping by Latticed Network Circuits, Systems and Computers in Japan, Vol.22, No.2, pp.56-65 (1991)
- 赤松幹之, 石川正俊: 形状知覚における視-触覚感覚統合過程の解析 -感覚統合と能動性の関係-, バイオメカニズム10, pp.23-32, 東京大学出版会 (1990.9)
- 高橋昭彦, 石川正俊: 物理ネットワークによる内部表現を用いたセンサフュージョン, 計測自動制御学会論文集, Vol.26, No.7, pp.803-810 (1990)
- Makoto Shimojo, and Masatoshi Ishikawa: Thin and Flexible Position Sensor, J. Robo. Mech., Vol.2, No.1, pp.38-41 (1990)

- Masatoshi Ishikawa, Naohisa Mukohzaka, Haruyoshi Toyoda, and Yoshiji Suzuki: Experimental studies on learning capabilities of optical associative memory, Appl. Opt., Vol.29, No.2, pp.289-295 (1990)
- 宇津木明男, 石川正俊: 格子型ネットワーク回路による線形連想写像の学習, 電子情報通信学会論文誌D- II , Vol.J72-D- II , No.12, pp.2103-2110 (1989)
- 石川正俊, 吉澤修治: 多層型並列処理回路を用いたn次モーメントの検出方法, 計測自動制御学会論文集, Vol.25, No.8, pp.904-906 (1989)
- Masatoshi Ishikawa, Naohisa Mukohzaka, Haruyoshi Toyoda, and Yoshiji Suzuki: Optical Associatron - A Simple Model for Optical Associative Memory-, Appl. Opt., Vol.28, No.2, pp.291-301 (1989) [1990年 応用物理学会 光学論文賞 受賞]
- 石川正俊: 並列処理を用いた能動的センサシステム, 計測自動制御学会論文集, Vol.24, No.8, pp.860-866 (1988)
- 石川正俊, 下条誠: ビデオ信号出力をもつ圧力分布センサと触覚パターン処理, 計測自動制御学会論文集, Vol.24, No.7, pp.662-669 (1988)
- 石川正俊: 並列処理を用いた局所パターン処理用LSIとその触覚センサへの応用, 計測自動制御学会論文集, Vol.24, No.3, pp.228-235 (1988)
- 下条誠, 石川正俊: 薄型フレキシブル位置覚センサとその応用, 計測自動制御学会論文集, Vol.21, No.11, pp.1250-1252 (1985)
- 下条誠, 石川正俊: 感圧導電性ゴムと液晶を用いた圧力分布の表示方法, 計測自動制御学会論文集, Vol.21, No.2, pp.177-182 (1985)
- 石川正俊: マトリクス状センサからの出力分布の中心の位置と総和の検出方法, 計測自動制御学会論文集, Vol.19, No.5, pp.381-386 (1983)
- 石川正俊, 武田常広, 下条誠, 伴菊夫: 3次元動態計測システムとその応用, バイオメカニズム6, pp.145-151, 東京大学出版会 (1982)
- 石川正俊, 下条誠: 感圧導電性ゴムを用いた2次元分布荷重の中心の位置の測定方法, 計測自動制御学会論文集, Vol.18, No.7, pp.730-735 (1982) [1984年 計測自動制御学会 論文賞 受賞]
- 石川正俊, 原俊弘, 塩田ふゆひこ, 原宏: ジョゼフソンダブルジャンクションのアナログシミュレーション, 応用物理, Vol.47, No.7, pp.641-648 (1978)

4. 解説論文（学会誌／雑誌／新聞）

学会誌 Webでの解説・紹介記事は、「メディア等リンク」のページをご覧ください。

解説（80件）

研究関連（77件）

- Leo Miyashita, Satoshi Tabata, and Masatoshi Ishikawa: High-Speed 3D Vision Based on Structured Light Methods, *Metrology*, Vol.5, No.2, 24, pp.1-11 (2025)
- 王立輝, 田畑智志, 徐鴻金, 胡云普, 渡辺義浩, 石川正俊: 液体レンズを用いた高速焦点追従投影システム, *光学*, Vol.53, No.6, p.234 (2024)
- 宮下令央, 田畑智志, 石川正俊: 高速画像処理を用いた3次元計測とその応用, *レーザー研究*, Vol.51, No.4, pp.215-219 (2023)
- 宮下令央, 末石智大, 田畑智志, 早川智彦, 石川正俊: 高速ビジョンが拓くダイナミックプロジェクションマッピング技術, *電子情報通信学会通信ソサイエティマガジンB-plus*, No.64, pp.275-284 (2023)
- Masatoshi Ishikawa: High-Speed Vision and its Applications Toward High-Speed Intelligent Systems, *Journal of Robotics and Mechatronics*, Vol.34, No.5, pp.912-935 (2022)
- 谷内田尚司, 並木重哲, 小川拓也, 細井利憲, 石川正俊: 高速カメラ物体認識技術を用いた錠剤外観検査装置, *製剤機械技術学会誌*, Vol.30, No.4, pp.35-40 (2021)
- 早川智彦, 石川正俊, 亀岡弘之: 時速100km走行でのトンネル履工コンクリート高解像度変状検出手法 高速道路の点検の高度化に向けた高速カメラの活用, *建設機械施工*, Vol.73, No.8, pp.19-23 (2021)
- 早川智彦, 久保田祐貴, 望戸雄史, 柯毓珊, 石川正俊: モーションブラー補償による高速撮像技術のインフラ検査への応用, *光学*, 50巻, 2号, pp.61-67 (2021)
- Taku Senoo, Yuji Yamakawa, Shouren Huang, Keisuke Koyama, Makoto Shimojo, Yoshihiro Watanabe, Leo Miyashita, Masahiro Hirano, Tomohiro Sueishi, and Masatoshi Ishikawa: Dynamic Intelligent Systems Based on High-Speed Vision, *Journal of Robotics and Mechatronics*, Vol.31 No.1, pp.45-56 (2019)
- 成田岳, 渡辺義浩, 石川正俊: 非剛体へのダイナミックプロジェクションマッピング, *光学*, Vol.47, No.6, p.245 (2018)
- 渡辺義浩, 末石智大, 石川正俊: ダイナミックプロジェクションマッピング, *映像情報メディア学会誌*, Vol.72, No.3, pp.332-335 (2018)
- 石川正俊: 高速ビジョンのアーキテクチャと新展開, *日本ロボット学会誌*, Vol.35, No.8, pp.570-573 (2017)
- 妹尾拓, 山川雄司, 石川正俊: 高速ビジョンのロボット応用, *日本ロボット学会誌*, Vol.32, No.9, pp.769-773 (2014)
- 並木明夫, 石川正俊: 高速ビジョンの応用展開, *日本ロボット学会誌*, Vol.32, No.9, pp.766-768 (2014)
- Taku Senoo, Yuji Yamakawa, Yoshihiro Watanabe, Hiromasa Oku, and Masatoshi Ishikawa: High-Speed Vision and its Application Systems, *Journal of Robotics and Mechatronics*, Vol.26, No.3, pp.287-301 (2014)
- 石川正俊: 二次元情報処理のシステムアーキテクチャー - 光ニューロコンピューティング, *光インターコネクション*, *超高速ビジョン* -, *光学*, Vol.43, No.1, pp.27-34 (2014)
- 石川正俊, 池田誠, 角博文, 太田淳, 有本和民, 清水徹: 光り輝く日本のイメージセンサ技術とその応用の今後の取組み, *映像情報メディア学会誌*, Vol.68, No.1, pp.12-20 (2014)
- 中坊嘉宏, 石川正俊: ハード・リアルタイム制御にかかわるディペンダビリティの課題, *日本信頼性学会誌*, Vol.35, No.8, pp.479-480 (2013)
- 奥寛雅, 石川正俊: 微生物トラッキング顕微鏡の原理と特徴, *映像情報メディア学会誌*, Vol.67, No.9, pp.771-775 (2013)
- 石川正俊: 高速ビジョンとその応用, *応用物理*, Vol.81, No.2, pp.115-120 (2012)
- 小室孝, 奥寛雅, 石井抱, 石川正俊: 高速画像処理を利用した撮像システムならびにその撮像処理への応用, *映像情報メディア学会誌*, Vol.65, No.10, pp.1376-1380 (2011)
- Hiromasa Oku, and Masatoshi Ishikawa: A rapidly deformable liquid lens, *SPIE Newsroom*, pp.1-3 (2009)
- 奥寛雅, 尾川順子, 石川正俊: 高速ビジョンによるトラッキング顕微鏡, *生物物理*, Vol.49, No.1, pp.11-14 (2009)
- 石川正俊: 超高速ビジョンの展望, *日本ロボット学会誌*, Vol.23, No.3, pp.274-277 (2005)
- 並木明夫, 妹尾拓, 石川正俊: 高速バッティングロボットシステムの開発, *自動車技術*, Vol.58, No.9, pp.79-80 (2004)
- 小室孝, 石川正俊, 石井抱, 吉田淳, 稲田喜昭, 小宮泰宏: 高速対象追跡ビジョンチップの開発, *計測と制御*, Vol.43, pp.802-804 (2004)
- 鏡慎吾, 石川正俊: 分散リアルタイムセンシングによる高速動作獲得技術, *情報処理*, Vol.44, No.1, pp.34-39 (2003)
- 小室孝, 石川正俊: コンピュータショナルセンサの研究の歴史と今後の展開, *日本ロボット学会誌*, Vol.20, No.4, pp.381-384 (2002)
- 小室孝, 並木明夫, 石川正俊: 多機能な目, *映像情報メディア学会誌*, Vol.56, No.3, 356-359 (2002)
- 小室孝, 石川正俊: 高速画像処理のワンチップ集積化, *光学*, Vol.30, No.11, pp.725-731 (2001)
- 中坊嘉宏, 石川正俊: 1ms高速ビジョンを用いたビジュアルサーボイング, *計測と制御*, Vol.40, No.9, pp.636-640 (2001)
- 石川正俊: ビジュアルサーボイングの現状と将来: 計測と制御, Vol.40, No.9, pp.615-617 (2001)
- 石川正俊: 自由空間型スマートピクセルと並列処理システムへの応用, *情報処理*, Vol.41, No.9, pp.1021-1025 (2000)
- 並木明夫, 金子真, 石川正俊: 感覚運動統合に基づく「手と脳」の工学的実現, *日本ロボット学会誌*, Vol.18, No.6, pp.805-806 (2000)
- 並木明夫, 石川正俊: 高速フィードバック技術の最先端, *日本音響学会誌*, Vol.56, No.5, pp.361-366 (2000)
- 石井抱, 石川正俊: 機械工学年鑑機械力学・計測制御 9. センサ, *日本機械学会論文集C編*, Vol.65, No.636, p.3037 (1999)
- Takashi Komuro, Idaku Ishii, and Masatoshi Ishikawa: General-purpose vision chip architecture for real-time machine vision, *Advanced Robotics*, Vol. 12, No.6, pp.619-627 (1999)
- 石井抱, 石川正俊: 機械工学年鑑機械力学・計測制御 6. センサ, *日本機械学会論文集C編*, Vol.64, No.624, p.2788 (1998)

- 石川正俊: 光インタコネクションで変わるコンピュータの世界, エレクトロニクス実装学会誌, Vol.1, No.3, pp.176-179 (1998)
- 石川正俊: センサ情報処理で変わるロボットの世界, システム/制御/情報, Vol.42, No.4, pp.210-216 (1998)
- 石川正俊: 超並列・超高速視覚情報システム -汎用ビジョンチップと階層型光電子ビジョンシステム-, 応用物理, Vol.67, No.1, pp.33-38 (1998)
- 石川正俊: 並列処理を用いた知能化センシング, 計測と制御, Vol.36, No.9, pp.648-654 (1997)
- 石川正俊: 光インターコネクションと光設計, 光学, Vol.25, No.12, pp.705-706 (1996)
- Masatoshi Ishikawa: Parallel optoelectronic computing system with reconfigurable optical interconnection, Optical Processing and Computing, SPIE International Technical Working Group Newsletter, Vol.7, No.1, p.6 (1996)
- 石川正俊: センサフュージョン -人間の五感の工学的実現を目指して-, 日本音響学会誌, Vol.52, No.4, pp.294-299 (1996)
- Masatoshi Ishikawa: Robot Sensors with Parallel Processing Capabilities, International Journal of the Japan Society for Precision Engineering, Vol.29, No.3, pp.201-204 (1995)
- 石川正俊, 石田隆行: ホログラムを用いた光インターコネクション, 光学, Vol.24, No.6, pp.341-342 (1995)
- 石川正俊: センサフュージョン -五感に迫るはかる技術-, 日本機械学会誌, Vol.98, No.918, pp.378-381 (1995)
- 石川正俊: 知能化システムのためのセンサの融合と統合に関する国際会議 (MFI'94), 計測と制御, Vol.34, No.4, p.329 (1995)
- 石川正俊: 超並列・超高速ワンチップビジョンとその応用, 日本ロボット学会誌, Vol.13, No.3, pp.335-338 (1995)
- 石川正俊: 「センサフュージョン」特集について, 日本ロボット学会誌, Vol.12, No.5, p.645 (1994)
- 石井抱, 石川正俊: 表紙説明, 日本ロボット学会誌, Vol.12, No.5, pp.741 (1994)
- 石川正俊, 山崎弘郎: センサフュージョンプロジェクト, 日本ロボット学会誌, Vol.12, No.5, pp.650-655 (1994)
- 石川正俊: 光センシングの現状と将来, 計測と制御, Vol.32, No.11, pp.877-883 (1993)
- 石川正俊: アクティブセンシングとロボットハンド, 日本ロボット学会誌, Vol.11, No.7, pp.938-942 (1993)
- 石川正俊: 光インターコネクションを用いた並列演算処理機構, OPCOM NEWS, Vol.10, No.6, p.3 (1993)
- Andrew Kirk, 石川正俊: Parallel processing system with reconfigurable holographic optical interconnections (書き換え可能なホログラムを用いた光インターコネクションを有する並列処理システム), OPCOM NEWS, Vol.10, No.4 p.3 (1993)
- 石川正俊: センサフュージョンプロジェクト, 計測と制御, Vol.32, No.3, p.253 (1993)
- 石川正俊: センサフュージョン, 電気学会雑誌, Vol.113, No.2, pp.131-138 (1993)
- Masatoshi Ishikawa: The Sensor Fusion System : Mechanisms for Integration of Sensory Information, Advanced Robotics, Vol.6, No.3, pp.335-344 (1992)
- 石川正俊: センサ情報の群知能処理, 計測と制御, Vol.31, No.11, pp.1125-1130 (1992)
- 石川正俊: 超高速・超並列ビジョンシステム, 光学, Vol.21, No.10, pp.678-679 (1992)
- 石川正俊: センサフュージョン (Sensor Fusion), 日本ファジィ学会誌, Vol.4, No.3, p.487 (1992)
- Masatoshi Ishikawa: Optical Neuron Computers - Associative Memory and Learning by Optical Parallel Processing -, J. Robotics and Mechatronics, Vol.2, No.4, pp.322-323 (1991)
- Masatoshi Ishikawa: Sensor Fusion : The State of the Art, J. Robotics and Mechatronics, Vol.2, No.4, pp.235-244 (1991)
- 石川正俊: 光ニューロコンピューティング, vision, Vol.3, No.3, pp.137-144 (1990)
- 石川正俊: センサフュージョンの課題, 日本ロボット学会誌, Vol.8, No.6, pp.735-742 (1990)
- 石川正俊: 並列処理システムとしての光ニューロコンピューティング, 光学, Vol.19, No.11, pp.755-761 (1990)
- 石川正俊: 触覚のセンシング技術, 精密工学会誌, Vol.55, No.9, pp.1583-1587 (1989)
- 石川正俊: 光アソシアトロン -学習を実現した光連想記憶システム, 電気学会雑誌, Vol.109, No.6, pp.438-444 (1989)
- 石川正俊: センサフュージョン, 計測と制御, Vol.28, No.4, p.370 (1989)
- 石川正俊: 光コンピューティング, 電子情報通信学会誌, Vol.72, No.2, pp.157-163 (1989)
- 金谷喜久雄, 石川正俊: 触覚画像システムとその応用, バイオメカニズム学会誌, Vol.13, No.1, pp.45-48 (1989)
- 石川正俊: 光コンピュータと並列学習情報処理, 計測と制御, Vol.27, No.12, pp.1115-1122 (1988)
- 石川正俊, 向坂直久, 豊田晴義, 鈴木義二: 光アソシアトロン, OPCOM NEWS, Vol.5, No.4, p.2 (1988)
- 石川正俊: センサフュージョンシステム -感覚情報の統合メカニズム-, 日本ロボット学会誌, Vol.6, No.3, pp.251-255 (1988)
- 石川正俊, 下条誠: 感圧導電性ゴムを用いた圧力センサ, バイオメカニズム学会誌, Vol.6, No.3, pp.46-51 (1982)

翻訳 (1件)

- Ren C.Luo著, 石川正俊, 山口佳子訳: マルチセンサ統・融合技術の展望, 日本ロボット学会誌, Vol.12, No.5, pp.646-649 (1994)

産学連携関連 (2件)

- 水落隆司, 野口達治, 堀越喜臣, 近重勝吉, 佐々田博信, 秋山忠次, 石川正俊: 金融工学の視点から見た大学と企業の共同研究, 電子情報通信学会誌, Vol.88, No.9, pp.740-744 (2005)
- 石川正俊: 東京大学の知的財産戦略, 化学工学, Vol.69, No.7, pp.27-30 (2005)

インタビュー等を受けたもの (1件)

- 石川正俊: 絶対におさえておくべき産学連携の基礎知識 (聞き手: 門脇耕三, 高瀬幸造, 香月歩), 建築雑誌, Vol.134, No.1731, pp.3-5 (2019)

対談・座談会等 (1件)

- 柘植綾夫, 市川惇信, 北森俊行, 石川正俊, 永島晃: 第二回パネルディスカッション報告「After 3.11 我々はどう行動すべきか」, 計測と制御, Vol.51, No.2, pp.111-116 (2012)

巻頭言等 (10件)

- 石川正俊: 情報・システム研究の価値, 電子情報通信学会 情報・システムサイエティ誌, Vol.30, No.4, p.3 (2026) (表紙)

- 石川正俊: データサイエンスから知能システムへ (フォーラム), 応用統計学, Vol.53, No.2, pp.93-97 (2024)
- 石川正俊: 価値創造のゆりかご: ニーズではなく社会受容性 (随想), 電気学会雑誌, Vol.143, No.5, p.251 (2023)
- Masatoshi Ishikawa, Idaku Ishii, Hiromasa Oku, Akio Namiki, Yuji Yamakawa, and Tomohiko Hayakawa: Special Issue on High-Speed Vision and its Applications, J. Robotics and Mechatronics, Vol. Vol.34 No.5, p.911 (2022)
- 石川正俊: 忘れられていた時間軸 (巻頭言), 光学, Vol.42, No.8, p.393 (2013)
- 石川正俊: 新たな一步の重み - 変える勇気と変えない勇気 (巻頭言), 計測と制御, Vol.51, No.1, p.1 (2012)
- 石川正俊: 未来へ - 50年の歴史から学ぶもの - (巻頭言), 計測と制御, Vol.50, No.8,9, p.533 (2011)
- 石川正俊: 会長就任にあたって 創立50周年迎えるSICE - 科学技術の構造の変化を学会の力に (巻頭言), 計測と制御, Vol.50, No.4, p.255 (2011)
- Timothy Drabik, Hugo Tienpont, and Masatoshi Ishikawa: Optics in computing: introduction to the feature issue, Appl. Opt., Vol.39, No.5, pp.669-670 (2000)
- 石川正俊: 「触覚センサ特集」編集後記, 日本ロボット学会誌, Vol.2, No.5, p.120 (1984)

取材協力 (1件)

- 宮下令央, 石川正俊: 積層ビジョンチップを用いた高速小型プロジェクションマッピングデバイスを開発 - 1,000fps高速画像処理と高速追従投影が電池で動く -, 電子情報通信学会誌, ニュース解説, Vol.102, No.1, pp.83-84 (2019)

雑誌 Webでの解説・紹介記事は、「メディア等リンク」のページをご覧ください。

解説 (129件)

研究関連 (107件)

- 田畑智志, 石川正俊, 渡辺義浩: 小型高速三次元スキャナの開発, 画像ラボ, Vol.35, No.9, pp.13-18 (2024)
- 田畑智志, 渡辺義浩, 石川正俊: 小型高速三次元スキャナの研究開発と将来展望, ロボット, No.271, pp.45-47 (2023)
- 石川正俊: 高速ビジョンを用いた高速知能ロボット, ロボット, No.263, pp.56-58 (2021)
- 早川智彦, 望戸雄史, 石川正俊, 大西偉允, 亀岡弘之: 時速100km走行での覆工コンクリート高解像度変状検出手法, 土木施工, Vol.62, No.7, p.146 (2021)
- 石川正俊: 高速画像処理の新展開, O plus E, Vol.39, No.9, pp.912-913 (2017)
- 石川正俊: 1000分の1秒の画像処理で常識を超えた機械を生む, 日経エレクトロニクス, 2015年6月号, pp.103-110 (2015)
- 奥村光平, 奥寛雅, 石川正俊: 1msオートパン・チルト, 画像ラボ, Vol.25, No.5, pp. 8-15 (2014)
- 渡辺義浩, 石川正俊: 書籍電子化技術の新展開 - ブックスキャナの技術動向と超高速化への挑戦 -, 現代の図書館, Vol.51, No.4, pp.210-216 (2013)
- 石川正俊, 奥寛雅, 篠田裕之: 動く手のひらや物体に映像と触覚刺激を提示できるシステム ~ 高速で無拘束な未来型情報環境の実現~, O plus E, Vol.35, No.12, pp.1353-1354 (2013)
- 山川雄司, 石川正俊: 勝率100%じゃんけんロボットの開発, 画像ラボ, Vol.24, No.6, pp.1-8 (2013)
- 渡辺義浩, 石川正俊: 超高速センシングを実現するリアルタイムビジョンシステムの開発, 自動車技術, Vol.65, No.7, pp.114-115 (2011)
- 奥寛雅, 石川正俊: 高速画像処理による運動細胞トラッキング, O plus E, Vol.33, No.3, pp.268-273 (2011)
- 石川正俊: 高速ビジョンとその応用, 科研費NEWS, Vol.2, p.11 (2011)
- 奥寛雅, 石川正俊: 高速ビジュアルフィードバックによる微生物トラッキング顕微鏡, 機能材料, Vol.31, No.2, pp.39-47 (2011)
- 渡辺義浩, 石川正俊: 仮想物体を3次元操作するインタラクティブディスプレイシステム -The Deformable Workspace-, 機能材料, Vol.31, No.1, pp.33-42 (2011)
- 石川正俊: ビジョンチップとその応用 (巻頭言), アドバンテスト・テクニカル・レポート Probo35, No.35, pp.4-14 (2010)
- 渡辺義浩, 小室孝, 石川正俊: 超高速3Dセンシング技術と3Dインタフェイス, 映像情報インダストリアル増刊号, Vol.42, No.13, pp.27-30 (2010)
- 奥寛雅, 石川正俊: 高速液体レンズによる映像制御技術, 画像ラボ, Vol.21, No.9, pp.16-22 (2010)
- 渡辺義浩, 妹尾拓, 石川正俊: 高速ビジョンを用いた高速ロボットの実現, ロボット, Vol.192, pp.47-53 (2010)
- 田畑友啓, 小室孝, 石川正俊: 実用型高速ビジョン画像処理システム, 画像ラボ, Vol.19, No.9, pp.76-79 (2008)
- 小室孝, 石川正俊: インテリジェントカメラの可能性, 画像ラボ, Vol.19, No.9, pp.73-75 (2008)
- 小室孝, 石川正俊, 鏡慎吾: ビジョンチップシステムを用いた高速視覚処理, 画像ラボ, Vol.16, No.11, pp.36-40 (2005)
- 渡辺義浩, 石川正俊: ビジョンチップによるマルチターゲットトラッキングと視覚計測への応用, 画像ラボ, Vol.15, No.9, pp.17-21 (2004)
- 小室孝, 石川正俊: ビジョンチップを用いたオンライン計測, 計測技術, Vol.30, No.9, pp.1-4 (2002)
- 小室孝, 石川正俊: ビジョンチップの概要と応用, 画像ラボ, Vol.13, No.7, pp.1-4 (2002)
- 石川正俊: スーパービジョンチップの応用広がる, 日経マイクロデバイス特別編集版 - 21世紀を切り拓く半導体技術, pp.45-46 (2001)
- 石川正俊, 小室孝: デジタルビジョンチップとその応用, 映像情報インダストリアル, Vol.33, No.12, pp.35-43 (2001)
- 小室孝, 石川正俊, 吉田淳: ターゲットトラッキングビジョンチップ, 画像ラボ, Vol.12, No.6, pp.5-8 (2001)
- 鏡慎吾, 小室孝, 石川正俊: 超並列ビジョンチップ開発は今..., エレクトロニクス, Vol.46, No.3, pp.6-9 (2001)
- 豊田晴義, 向坂直久, 水野誠一郎, 中坊嘉宏, 石川正俊: 開発すむ列並列ビジョンシステム, エレクトロニクス, Vol.46, No.3, pp.18-21 (2001)
- 吉田淳, 小室孝, 石川正俊: 高速追跡用ビジョンチップの可能性, エレクトロニクス, Vol.46, No.3, pp.22-23 (2001)
- 石川正俊: The Art of Photonics, O plus E, Vol.23, No.1 (2001)
- 石川正俊: 情報技術の中で輝く光技術, オプトロニクス, No.229, p.53 (2001)
- 石川正俊: 画像処理が拓く製品検査の新時代, NAI S REPORT, 028P, pp.1-3 (2000)
- 石川正俊: 超高速ビジョンシステムが開く新しいロボットの世界, 学術月報, Vol.53, No.9, pp.34-38 (2000)

- 石川正俊: 光インターコネクションを用いた並列処理システム, オプトロニクス, No.223, pp.176-180 (2000)
- Masatoshi Ishikawa, Makoto Naruse, Haruyoshi Toyoda, and Yuji Kobayashi: Reconfigurable free-space optical interconnection module, OPTICAL PROCESSING & COMPUTING (SPIE International Technical Working Group Newsletter), Vol.11, No.1, p.12 (2000)
- 石井抱, 石川正俊: 高速視覚とロボットシステム –超並列ビジョンチップの開発とその応用, 画像ラボ, Vol.10, No.4, pp.10-14 (1999)
- 石川正俊: 共同研究グループ便り, 石川研究グループ, STARCニュース, No.2, pp.4-5 (1999)
- 石川正俊: 光インタコネクションで変わるコンピュータ技術, Computer Today, Vol.16, No.1, pp.19-24 (1999)
- 小室孝, 石井抱, 石川正俊: 超並列ビジョンチップの開発, 映像情報, Vol.30, No.23, pp.35-40 (1998)
- 石川正俊: スマートピクセルと並列画像処理, オプトロニクス, No.203, pp.145-152 (1998)
- 石川正俊: 光インタコネクションで変わるコンピュータ技術, M&E, Vol.25, No.8, pp.134-139 (1998)
- 石川正俊: 新たなる計測の世界, 計測技術, Vol.26, No.4, pp.13-14 (1998)
- 石川正俊: スマートピクセル並列処理システム, O plus E, No.209, pp.99-106 (1997)
- 石川正俊: センサ情報の並列処理技術 = センサフュージョンと光インターコネクション =, 計測技術, Vol.25, No.1, pp.61-64 (1997)
- 石川正俊: 集積化技術の進歩で広がる画像処理技術, システムコントロールNews, 017P, pp.2-4 (1996)
- 石川正俊: 画像センシングの新展開, 映像情報, Vol.27, No.23, pp.25-28 (1995)
- 石川正俊: 高速ビジョン –その技術のうねり, エレクトロニクス, Vol.40, No.10, pp.21-23 (1995)
- 石川正俊: The Art of Sensing, 横河技報, Vol.39, No.3, 4, pp.107-108 (1995)
- 石川正俊: センサ情報の並列処理技術, 次世代センサ, Vol.5, No.1, pp.11-15 (1995)
- 石川正俊: 光電子ハイブリッド型ビジョンシステム, O plus E, No.184, pp.76-82 (1995)
- 石川正俊: 超並列ビジョンアーキテクチャ, BREAK THROUGH, No.103, pp.17-19 (1995)
- 石川正俊: 国際会議報告OC(Optical Computing)'94, O plus E, No.180, pp.64-66 (1994)
- 石川正俊: 一枚の写真, O Plus E, No.170, pp.37-38 (1994)
- 石川正俊: 光インターコネクションと超並列処理, 光技術コンタクト, Vol.32, No.3, pp.137-143 (1994)
- 高橋昭彦, 石川正俊: センサフュージョン技術の現状と課題, 機械の研究, Vol.45, No.12, pp.1219-1227 (1993)
- 石川正俊: センサフュージョンの現状と課題, JEMIMA INFORM., Vol.30, No.2, pp.5-18 (1993)
- 石川正俊: 触覚をつくる, 数理科学, Vol.31, No.2 (No.356), pp.31-37 (1993)
- 石川正俊: センサフュージョン, Renta Station, No.24. p.8 (1992)
- 石川正俊: 超並列・超高速ワンチップビジョン, 映像情報, Vol.24, No.23, pp.73-78 (1992)
- Masatoshi Ishikawa: Optical Neurocomputing, Japan Computer Quarterly, No.89, pp.45-50 (1992)
- Masatoshi Ishikawa: Parallel Processing for Sensory Information, Electronics and Communications in Japan, Part 2, Vol.75, No.2, pp.28-43 (1992)
- 石川正俊: 光コンピューティングと並列学習情報処理, 東京大学工学部紀要, Vol.A-29, pp.38-39 (1991)
- 石川正俊: センサ複合化の現状, 計測技術, Vol.19, No.6, pp.35-39 (1991)
- 石川正俊: センサフュージョンがめざす新しいセンシング技術, $\mu\alpha$, Vol.1, No.8, pp.26-30 (1991)
- 石川正俊: センサとニューロロボティクス –新しいセンシング技術を求めて-, 日本の科学と技術, Vol.31, No.258, pp.64-70 (1990)
- 石川正俊: センサフュージョン, Robotics & Mechatronics, No.6, p.2 (1990)
- Masatoshi Ishikawa: Optical Neurocomputing - Optical Associative Memory with Learning Capabilities -, Now and Future, Vol.5, 1990-1, pp.4-6 (1990)
- Masatoshi Ishikawa: Optical Neurocomputing, Science & Technology In Japan, Vol.9, No.34, pp.20-21 (1990)
- 石川正俊: センサフュージョンシステム, センサ技術, Vol.10, No.2, pp.68-71 (1990)
- 石川正俊: ニューロコンピュータのハードウェア –その基本的な考え方-, エレクトロニクス エッセンシャルズ, No.17, pp.20-22 (1989)
- 石川正俊: 触覚センサの研究開発動向, 自動化技術(韓国), Vol.5, No.11, pp.33-37 (1989)
- 赤石晴彦(石川正俊, 赤松幹之, 豊田晴義, 高橋昭彦): ニューロ・コンピュータ :そのあるべき姿, 省力と自動化, Vol.20, No.7, pp.93-96 (1989)
- 石川正俊: 光アソシアトロン –学習可能な光連想記憶システム-, 別冊数理科学「脳と情報 –ニューロサイエンス-, pp.144-148, サイエンス社 (1989.4)
- 金谷喜久雄, 石川正俊: 横浜テクニカルレビュー, No.2, pp.1-6 (1989)
- 石川正俊: センサ情報の並列処理技術, 光技術コンタクト, Vol.27, No.1, pp.9-14 (1989)
- 石川正俊: 学習機能を実現した光連想記憶システム, O plus E, No.110, pp.97-103 (1989)
- 石川正俊: 光・ニューロ・コンピュータ –超並列学習情報処理を目指して-, CRCコミュニケーション, No.285, p.9 (1988)
- 石川正俊: センサ情報の並列処理方式の研究(工業技術院長表彰受賞研究内容紹介), 工業技術, Vol.28, No.10, p.93 (1988)
- 石川正俊: 並列処理を用いた知能化触覚センサを開発, 省力と自動化, Vol.19, No.9, p.92 (1988)
- 石川正俊: 特集/「ニューロ・コンピュータのインパクトと戦略」キーワード, エレクトロニクス, Vol.33, No.8, pp.58-61 (1988)
- 石川正俊: 光ニューロコンピュータ –光演算を用いた連想記憶と学習-, JITA NEWS, No.8, pp.20-24 (1988)
- Masatoshi Ishikawa: Tactile Sensors in Robotics, Now and Future, Vol.4, No.3, pp.11-12 (1988)
- 石川正俊: 光連想記憶システム, コンピュートロール, No.24, pp.82-90 (1988)
- 石川正俊: 光ニューロ・コンピューティング, 光技術コンタクト, Vol.26, No.8, pp.543-552 (1988)
- 石川正俊: 光アソシアトロン –学習可能な光連想記憶システム-, Computer Today, Vol.5, No.5 (No.27) pp.68-72 (1988)
- 石川正俊: 光並列演算による連想記憶システム, エレクトロニクス, Vol.33, No.8, pp.39-44 (1988)
- 石川正俊: 光並列演算による連想記憶システム, Inter AI, Vol.2, No.3, pp.36-38 (1988)
- 石川正俊: 光ニューロコンピュータ, I/O, Vol.13, No.5, pp.233-236 (1988)

- 石川正俊: 触覚センサの研究・開発動向, オートメーション, Vol.33, No.4, pp.31-35 (1988)
- 石川正俊: 触覚センサの作り方・考え方 = 触覚センサのための信号処理技術 =, 省力と自動化, Vol.19, No.2, pp.25-35 (1988)
- 石川正俊: 触覚システム, コンピュートロール, No.21, pp.59-66 (1988)
- 石川正俊: アポロ・ワークステーションベースの能動型センサー・システム, DOMAIN NEWS, Vol.2, pp.8-11 (1987)
- 石川正俊: 触覚をつくる, 工業技術, Vol.28, No.7, pp.34-35 (1987)
- 石川正俊: 触覚センサとはなにか, 省力と自動化, Vol.18, No.3, pp.25-35 (1987)
- 石川正俊: 工業技術院が「知能形触覚センサ」を開発, 省力と自動化, Vol.17, No.10, p.102 (1986)
- 石川正俊: センサにおける信号処理技術の動向, センサ技術, Vol.6, No.7, pp.18-21 (1986)
- 石川正俊: 人間の手に近づくために 触覚センサー, トリガー, Vol.5, No.2, pp.24-25 (1986)
- 下条誠, 石川正俊: シート状圧力分布センサ, センサ技術, Vol.4, No.12, pp.68-72 (1984)
- 石川正俊: 対象物の大きさと位置の同時検出, センサ技術, Vol.4, No.8, p.29 (1984)
- 石川正俊: 3次元空間運動体の位置解析, センサ技術, Vol.4, No.8, p.28 (1984)
- 石川正俊: センサ誌上アンケート, センサ技術, Vol.4, No.1, p.96 (1984)
- 石川正俊: LSI化を目指した新しい発想のインテリジェントセンサ, M&E, Vol.10, No.9, pp.30-31 (1983)
- 石川正俊: 感圧導電性ゴムを使った触覚センサ回路, センサ技術, Vol.3, No.6, p.26 (1983)
- 石川正俊, 下条誠: マトリクス状触覚センサとその処理, センサ技術, Vol.3, No.6, pp.81-84 (1983)
- 石川正俊, 下条誠: 感圧導電性ゴムを使った触覚センサ, センサ技術, Vol.2, No.1, pp.33-36 (1982)

産学連携関連 (17件)

- 石川正俊: 最先端研究を取り巻く社会構造の変化と新規産業分野創出 - 市場原理が働く研究成果 -, 化学経済, Vol.60, No.11, pp.71-74 (2013)
- 石川正俊: 新たな「創造」を生み出すこれからの産学連携, 商工につぼん, No.736, pp.40-43 (2008)
- 石川正俊: 新しい研究者像と求められる創造的知財戦略 成果の社会還元のために, 科学, Vol.78, No.9, pp.1002-1005 (2008)
- 石川正俊: 研究における特許使用の円滑化 - 大学における研究活動と成果活用の促進 -, 特許研究, No.43, pp.44-50 (2007)
- 石川正俊: ベンチャー企業の活用を目指す ライセンスに伴う株式等の取得規則, ビジネス法務, 6月号, pp.8-9 (2006)
- 石川正俊: 技術移転の現場から - 東京大学産学連携本部の試み -, 特技懇, No.240, pp.24-31 (2006)
- 石川正俊: 産学連携が拓く創造的未來, inrevium lab, pp.3-6 (2006)
- 石川正俊: 創造的産学官連携の推進, InterLab, No.87, p.33 (2006)
- 石川正俊: 新たな知的生産構造が求められるとき, 時評, pp.41-45 (2005)
- 石川正俊: 東京大学の産学連携, 文部科学時報, No.1547, p.29 (2005)
- 石川正俊: 創造を支える構造, 淡青, Vol.15, p.17 (2005)
- 石川正俊: 進化する産学連携 新産業を創出する研究・創造機能の強化, BUSINESS RESEARCH, No.970, pp.6-12 (2005)
- 石川正俊: 産学連携が目指すもの, BIO Clinica, Vol.20, No.3, p.13 (2005)
- 石川正俊: 巻頭言 科学技術の構造と産学連携, RICOH TECHNICAL REPORT, No.30, pp.3-5 (2004)
- 石川正俊: 法人化後の産学連携, 淡青, No.12, p.10 (2004)
- 石川正俊: 大学の法人化と産学連携への取り組み, CIAJ Journal, Vol.44, No.10, pp.4-9 (2004)
- 石川正俊: 東京大学の産学連携, IDE現代の高等教育, No.463, pp.27-31 (2004)

その他 (5件)

- 石川正俊: 生成AIの利活用と将来の教育のあるべき姿, 中等教育資料, No.1069 (令和7年6月号), pp.14-19 (2025)
- 石川正俊: 東京理科大学のリカレント教育, IDE現代の高等教育, 2024年5月号, pp.23-26 (2024)
- 石川正俊: 情報科学技術の構造と情報教育, IDE現代の高等教育, 2021年8-9月号, pp.9-13 (2021)
- 石川正俊: 東京大学工学部にみる計数工学科のガイド, 蛍雪時代, Vol.72, No.3, pp.66-67 (2002)
- 石川正俊: 年間40mの戦いと図書の情報化, 工学部ニュース, No.301, 950401, p.7 (1995)

インタビュー等を受けたもの (28件)

研究関連 (24件)

- 「知の探究者 石川正俊 空気を読まず、風を読み、誰もやっていないことに挑む」, 蛍雪時代, Vol.93, No.16, pp.43-48 (2023年12月号)
- 「ロボットと光技術の融合へ - 光センサー・システムの高度化が重要」, オプトロニクス, Vol.36, No.12, 通巻432号, pp.60-63 (2017)
- 「ロボットの行くべき道は、人間を遙かに超える 東京大学大学院 情報理工学系研究科 システム情報学専攻 教授 石川正俊氏」, 研究応援, Vol.2, pp.18-19 (2016)
- 今堀崇弘: 高速ビジョンと高速アクチュエータがもたらすハイパフォーマンスロボット—産業用ロボットを変革するDynamic Compensation(動的補償), 機械設計, Vol.59, No.12, pp.22-26 (2015)
- 「機械の限界を極めて めざせ日本の産業復興」, AERA, Vol.28, No.4 (2015年1月26日号), pp.42-43 (2015)
- 「人と一体化する未来型情報環境 高速センサー技術が実現する束縛のない世界とは? 」, JST news, 2013年8月号
- 「日本最先端のアタマの中身 100%の勝率のじゃんけんロボット」, ケトル, Vol.09, p.135 (2012)
- 「INTERVIEW 機械や装置の問題でなく戦略の問題 どこで作り、どこに置かか」, 生産財マーケティング, Vol.48, No.2, pp.A24-A25 (2011)
- 「東京大学 石川正俊教授 史上最速のスキャナが生む新しい未来とは?」, Liberines, No.4, pp.52-53 (2010)
- 「未来の原石達 TBS系「夢の扉 ~NEXT DOOR~」コラボ企画 石川正俊さん」, 週刊朝日, Vol.115, No.42, pp.106-107 (2010)
- 「読み取りスピードが“目じゃない” 500フレーム(1/分)の高速センシング 石川正俊 渡辺義浩」, NEW MEDIA, Vol.28, No.8, 表紙及びp.4 (2010)

- 「ロボットが作る未来 Vol.13 高速バッティングロボット 東京大学大学院情報理工学系研究科石川並木小室研究室」, 週刊アスキー, No.589, pp.92-95 (2006))
- Yoshihiro Kusuda: High speed vision sensor and quick robotic hand enable a robot to catch a ball, Industrial Robot, Vol.30, No.4, pp.319-321 (2003)
- 「最先端インタビュー 1秒間に1000枚! 超高速の画像処理技術「ビジョンチップ」に秘められた未来をつくる力 石川正俊」, Nature Interface, No.12, pp.37-40 (2002)
- 「アトムが見た夢 ヒューマノイドロボットの新世紀 第14回 視覚が人間を超越したら!?', DIME, 平成14年5月16日号, pp.53-55 (2002)
- 「特集 光インターコネクション最前線 インタビュー Light Wareの時代がやってきた! - 光革命の新しいシナリオはこう描く 石川正俊教授に聞く」, エレクトロニクス, 2000年10月号, Vol.45, No.10, pp.26-29 (2000)
- 伊藤崇之: 1ms超並列ビジョンとその応用」を拝聴して, AVIRG会報, Vol.34, No.1, pp.6-8 (2000)
- 「ヒューマンインタビュー第4回 世界を相手に戦え!! 石川正俊」, オプトロニクス, 平成10年11月号, No.203, pp.103-109 (1998)
- 「特集: 光が変えるコンピュータの世界 インタビュー 光革命の新しいシナリオ - 光インターコネクションが, 今年, 激動します 石川正俊助教授に聞く」, エレクトロニクス, インタビュー, 1997年1月号, Vol.42, No.1, pp.17-20 (1997)
- 「私の発言: 石川正俊 同じ方向に向っていきようなことをやっていたのでは, エネルギーの無駄遣いになります (後)」, O plus E, No.195, pp.67-73 (1996)
- 「私の発言: 石川正俊 光オリエンティッドなアーキテクチャを実現しないと光は電子の下僕になります (前)」, O plus E, No.194, pp.69-74 (1996)
- 「巻頭インタビュー: 石川正俊 センサ技術もアーキテクチャの時代 “センサフュージョンって今後の計測制御の大命題です”」, エレクトロニクス, Vol.37, No.9, pp.1-3 (1992)
- 「巻頭インタビュー: 石川正俊 高度な認識・判断機能を実現する“センサフュージョン”システム」, M&E, Vol.19, No.7, pp.24-25 (1992)
- 立花隆: 立花隆が歩くコンピュータ最前線⑩ 「21世紀での実用目指す光コンピューター 科学朝日」, 平成4年4月号, pp.140-147 (1992)

産学連携関連 (2件)

- 犬塚隆志, 新村和久: 産学連携のHorizon (石川正俊, 川端和重, 正城敏博), STI Horizon, Vol.1 No.1 (創刊号), pp.18-28 (2015)
- 「インタビュー 東京大学産学連携本部長の石川正俊副学長に聞く, 学内を包括する産学連携本部を設立し優れた研究成果を社会に還元」, 東京証券取引所広報誌 Exchange Square, no.13, pp.16-17 (2005)

その他 (11件)

- 石川正俊: 東京理科大学「デジタル人材育成へ33年ぶりの新学部 大学の枠を超えた「融合・統合」を進め科学技術で未来社会への変革をリード」, 大学通信「卓越する大学 2026年度版」, pp.90-91, 令和7年9月30日
- 「大学や社会が身近になる! ~ 高大連携・キャリア教育」, 私立中高進学通信, 2025年9月号, pp.4-7 (2025)
- 「科学技術で次の世界を想像する理系人材を育成」, TOSHIN TIMES, 2025年8月1日号, p.15
- 石川正俊: 東京理科大学「26年度に「デジタル人材」を育成する学部・学科を新設 新しい価値を生み出す理工系人材を輩出」, 大学通信「卓越する大学 2025年度版」, pp.88-89, 令和6年9月30日
- 「AIの影響で教育はどう変わるの?」, 栄光ゼミナール 私立中高進学通信, 2024年4月号, p.105
- 石川正俊: 「東京理科大学「学生を鍛える大学の伝統はそのままに「融合と統合」二つのアプローチで誰も思いつかなかった「未来」を拓く」, 大学通信「卓越する大学 2024年度版」, pp.94-95, 令和5年9月30日
- 「「融合型」の教育に変革し、社会受容性を持つアイデア科学技術の創出へ」(連載 戦略的経営と大学改革の未来 第2回), 月刊先端教育, 2023年4月号 pp.52-54 (2023)
- 石川正俊: 「東京理科大学「世界の未来を拓くTUS」を掲げ、新たな価値を創造する科学技術を先導——。理工学部が創域理工学部へ、先進工学部5学科に」, 大学通信「卓越する大学 2023年度版」, pp.94-95, 令和4年9月30日
- 「理系人材が不足する日本 理科大が人材輩出を担う」, 週間ダイヤモンド, 令和4年8月6日・13日合併号, p.41 (2022)
- 「インタビュー／東京理科大学学長・石川正俊氏 まだ見ぬ価値創造」, 日刊工業新聞, 令和4年1月11日
- 「石川正俊: 工学部を志望する高校生へ 工学を学ぶということは、自らの創造性を磨き、それを発揮することだ」, 工学部受験の総合的研究, pp.110-114, 旺文社 (2005)

対談・座談会等 (7件)

研究関連 (4件)

- 石川正俊, 北川克一, 猿田官二: 最新画像処理 鼎談 国際画像セミナー特別招待講演「高速画像処理とその応用」を聞いて」, 映像情報インダストリアル, Vol.43, No.2, pp.14-20 (2011)
- 富野由悠季, 石川正俊: 達人たちによるGガンダム世代への提言 教えてください。富野ですvs石川正俊, 月刊ガンダムエース, No.042, pp.242-249 (2006)
- 神谷武志, 森村正直, 大津元一, 石川正俊: ハイテクノロジーはいま - - 光技術の夢を語る, Renta Station, No.27 (1993)
- 舘嶂, 石川正俊, 木戸出正継, 三上章允: 21世紀のロボット, 座談会 - 新しいロボットのコンセプト - Neuroboticsとは? -, 日本の科学と技術, Vol.31, No.258, pp.34-51 (1990)

産学連携関連 (3件)

- 石川正俊, 島田啓一郎, 新宅純二郎, 谷家衛, 菅裕明 (モデレーター 柘太一): 「知」がひらく~ 新たな価値創造への挑戦, 東京大学ホームカミングデー特別フォーラムダイジェスト, 東大校友会ニュース, No.32, pp.10-12 (2017)
- 石川正俊, 小野見, 赤松幹之: 価値の創造とシンセシス (シンセシオロジー座談会), Synthesiology, Vol.5, No.3, p.204-210 (2012) (英訳) Masatoshi Ishikawa, Akira Ono, and Motoyuki Akamatsu: Creation of values and synthesis, Synthesiology, Vol.5, No.3, pp.216-222 (2012)
- 庄山悦彦, 柘植綾夫, 東哲郎, 石川正俊: 特集 加速するわが国の産学官連携, 経済Trend, 2004年2月号, pp.6-15 (2004))

巻頭言等 (1件)

- 石川正俊: 分野融合から生まれる社会受容性 - 課題解決から価値創造への道 - (焦点), 光技術コンタクト, Vol.62, No.12, p.1-3 (2024)

解説 (25件)

研究関連 (24件)

- 石川正俊:「文理」から「理文」へ 科学技術知るリーダーをモノより価値つくれ／システム思考重要, 日本経済新聞, 令和7年10月13日
- 石川正俊: 卓見異見 1～6, 日刊工業新聞, 令和5年10月9日～令和6年3月25日
 - 6 科学技術主義の夜明け 理系人材が日本を救う, 令和6年3月25日
 - 5 研究者の事業化意識必要に 独創性生かす投資構造, 令和6年2月19日
 - 4 要素技術重視からの脱却 新たなシステム価値創造, 令和6年1月22日
 - 3 評価指標の悪魔 独創的研究開発の障壁に, 令和5年12月18日
 - 2 先端走る技術支える 科学の本質に迫る議論を, 令和5年11月6日
 - 1 まだ見ぬ社会受容性発掘 小さな芽育て変革起こす, 令和5年10月9日
- 石川正俊: 未来を創る ①～⑬, 日刊工業新聞, 平成28年11月2日～平成29年4月26日
 - ⑬ 独創的な未来を創る力 豊かな発想で新たな視点追う, 平成29年4月26日
 - ⑫ 知能ロボットの未来 認識・運動能力向上へ「構造」改革, 平成29年4月12日
 - ⑪ 知能ロボットの目標は人間ではない 用途最適化プロセスこそ王道, 平成29年3月29日
 - ⑩ ロボットの高速性を極める 感覚・処理・運動系の全要素で, 平成29年3月15日
 - ⑨ 広がるビジョンチップの応用 高速画像処理で新技術分野創出, 平成29年3月1日
 - ⑧ 夢の高速画像処理チップ誕生 信頼性高い人工知能実現に道, 平成29年2月15日
 - ⑦ パーチャルリアリティの未来 ネットを超える新たな道具に, 平成29年2月1日
 - ⑥ プロジェクションマッピングの未来 変形する移動体にも映像投影, 平成29年1月18日
 - ⑤ 高速ビジョンが目指す新しい知能 “世界動かす”日本の先進性に期待, 平成28年12月28日
 - ④ 知の構造 並列分解と直列分解 AI応用へ違いの認識不可欠, 平成28年12月14日
 - ③ 社会に潜む知の活用 知識から知能の集約拠点へ, 平成28年11月30日
 - ② オープンイノベーションの本質 新分野創生ヘリリスク分散と投資回収, 平成28年11月16日
 - ① 科学技術の構造の変化 新たな価値を創造する重要性, 平成28年11月2日
- 石川正俊: 高速ビジョン用いた高速知能システムとその応用, 電波新聞 ハイテクノロジー, 平成25年1月10日
- 石川正俊: 光で変わるコンピュータの世界 (上) (中) (下), 東京新聞／中日新聞, 平成8年8月6日～平成8年8月20日
 - (下) 五感持つロボット目指して, 平成8年8月20日
 - (中) 知能を集積「ビジョンチップ」, 平成8年8月13日
 - (上) 「電子」から「光」計算機時代へ, 平成8年8月6日
- 石川正俊, 下条誠: スマートセンサー 3, 4, 日経産業新聞, 昭和58年5月12日, 13日
- 下条誠, 石川正俊: スマートセンサー 1, 2, 日経産業新聞, 昭和58年5月10日, 11日

産学連携関連 (1件)

- 石川正俊: 研究, 教育に次ぐ大学の使命, 産業界力向上へ産学連携, 日本経済新聞, 平成16年11月13日

その他 (2件)

- 石川正俊: 創立50周年を迎えて 先端技術交流の場に, 日刊工業新聞, 平成23年10月27日
- 石川正俊: イノベーションの創出へ向けて, 日本計量新報, 平成24年2月5日

インタビュー等を受けたもの (10件)

研究関連 (2件)

- 「(ひと) 自作ロボットの動画再生が1200万回を超えた東大教授」, 朝日新聞, 平成26年1月9日
- 「'Cheating' robot poses tech and ethical issues」, The Japan Times, 平成24年9月16日

産学連携関連 (5件)

- 「(リーダーの本棚)東京理科大学長 石川正俊氏「学問とは」修め産学連携論」, 日本経済新聞, 令和7年9月20日
- 「(論点スペシャル) シャープ買収で見えたもの 生活を変革する製品を 東大情報理工学系研究科長 石川正俊氏」, 読売新聞, 平成28年4月1日
- 「(主張) ロボットベンチャー育成 東京大学教授 石川正俊 長い目で見た日本式支援を」, 日刊工業新聞, 平成28年1月18日
- 「(編集委員が迫る) 東大教授石川正俊氏 大学の出資で産学育成 海外企業研究者に刺激」, 読売新聞, 平成25年11月16日
- 「(核心直談) VB投資、適した規模で 失敗織り込む制度必要 東京大学教授 石川正俊氏」, 日経産業新聞, 平成25年5月27日

その他 (3件)

- 「(論点) データ活用できる人材を 石川正俊氏」, 読売新聞, 平成29年3月2日
- 「測るから“わかる”へ 技術積み上げ需要創出 計測自動制御学会会長 石川正俊氏」, 日刊工業新聞, 平成23年9月7日
- 「50周年迎える計測自動制御学会 SICE会長(東京大学教授) 石川正俊氏」, 日刊工業新聞, 平成23年3月31日

5. 著書等 (著書 / 訳書 / 対談・インタビュー)

著書

分担執筆 (59件)

- Shouren Huang, Yuji Yamakawa, and Masatoshi Ishikawa: Dynamic Compensation Framework to Improve the Autonomy of Industrial Robots, *Industrial Robotics - New Paradigms* (Antoni Grau and Zhuping Wang eds.), pp.1-19, IntechOpen (2019.11)
- Yuji Yamakawa, Shouren Huang, Akio Namiki, and Masatoshi Ishikawa: Toward Dynamic Manipulation of Flexible Objects by High-Speed Robot System: From Static to Dynamic, *Dynamic Modelling and Control of Robotic Interaction* (Ali Leylavi Shoushtari and Andon Topalov eds.), pp.1-21, IntechOpen (2019.4)
- 山川雄司, 石川正俊: 20.3 高速ハンドリング, 第20章 高速ロボット, *ロボット制御学ハンドブック* (松野文俊, 大須賀公一編), pp.656-660, 近代科学社 (2017.12)
- 妹尾拓, 石川正俊: 20.5.1 野球ロボットとジャグリングロボット, 20.5 高速ロボットシステムの例, 第20章 高速ロボット, *ロボット制御学ハンドブック* (松野文俊, 大須賀公一編), pp.664-667, 近代科学社 (2017.12)
- Masatoshi Ishikawa, Idaku Ishii, Yutaka Sakaguchi, Makoto Shimojo, Hiroyuki Shinoda, Hirosugu Yamamoto, Takashi Komuro, Hiromasa Oku, Yutaka Nakajima, and Yoshihiro Watanabe: Dynamic Information Space Based on High-Speed Sensor Technology (Chapter 5), *Human-Harmonized Information Technology, Vol.1* (Toyoaki Nishida Ed.), pp.97-136, Springer (2016.1)
- 石川正俊, 成瀬誠: センシングと情報ネットワークの基本課題 (第8章), *情報ネットワーク科学入門* (電子情報通信学会監修, 村田正幸, 成瀬誠編著), pp.132-138, コロナ社 (2015.10)
- 石川正俊: 画像処理とディスプレイ 高速画像処理が生み出すダイナミックディスプレイの世界 (2-2), 第2章 どこでもディスプレイ, *ディスプレイ技術年間2015*, pp.34-41, 日経BP社 (2014.10)
- 妹尾拓, 渡辺義浩, 石川正俊: 高速ビジョン, *ロボットテクノロジー* (日本ロボット学会編), pp.202-205, オーム社 (2011.8)
- Satoru Mizusawa, Akio Namiki, Taku Senoo and Masatoshi Ishikawa: Tweezers Type Tool Manipulation by a Multifingered Hand Using a High-speed Visual Servoing, *Cutting Edge Robotics 2010* (Vedran Kordic Ed.), pp.395-410, INTECH (2010)
- Akio Namiki, Taku Senoo, Satoru Mizusawa, and Masatoshi Ishikawa: High-speed Visual Feedback Control for Grasping and Manipulation, *Visual Servoing via Advanced Numerical Methods* (G.Chesi and K.Hashimoto Eds.), pp.39-53, Springer (2010)
- Yuji Yamakawa, Akio Namiki, Masatoshi Ishikawa and Makoto Shimojo: Knotting a Flexible Rope using a High-speed Multifingered Hand System based on Synthesis of Knotting Manipulation Skills, *Robotics 2010 Current and Future Challenges* (H. Abdellatif Ed.), pp.149-166, INTECH (2010)
- Taku Senoo, Akio Namiki, and Masatoshi Ishikawa: Ball Control in High-speed Throwing Motion Based on Kinetic Chain Approach, *Robotics 2010 Current and Future Challenges* (H.Abdellatif Ed.), pp.109-122, INTECH (2010)
- Naoko Ogawa, Hiromasa Oku, Koichi Hashimoto, and Masatoshi Ishikawa: Dynamics Modeling and Real-time Observation of Galvanotaxis in Paramecium Caudatum, *2020 Bio-mechanisms of Swimming and Flying --Fluid Dynamics, Biomimetic Robots and Sports Science--* (N.Kato and S.Kamimura Eds.), pp.29-40, Springer (2007)
- 石川正俊: プロジェクトを終えて, 50年後の日本 (東京大学 野村證券 共同研究 未来プロデュースプロジェクト), pp.214-217, 三笠書房 (2006.3)
- 石川正俊: 法人化後の国立大学における産学連携ポリシー (第11章), *産学連携と技術経営* (西村吉雄, 塚本芳昭編), pp.153-162, 丸善 (2005.12)
- 石川正俊: 産学連携の推進, *東京大学大変革*, pp.71-80, 東京大学 (2005.3)
- 石川正俊: 工学部を志望する高校生へ 工学を学ぶということは, 自らの創造性を磨き, それを発揮することだ, *工学部受験の総合的研究*, pp.110-114, 旺文社 (2005)
- 小室孝, 石川正俊: VII 2-5ビジョンチップ, *光科学研究の最前線* (「光科学研究の最前線」編集委員会編), 強光子場科学研究懇談会, pp.414-415 (2005.8)
- 石井抱, 石川正俊: ビークルと画像処理, *ビークル* (金井喜美雄他著, 計測自動制御学会編), pp.124-141, コロナ社 (2003)
- Akio Namiki and Masatoshi Ishikawa: Vision-Based Online Trajectory Generation and Its Application to Catching, *Control Problems in Robotics* (A.Bicchi, H.I.Christensen, and D. Prattichizzo Eds.), pp.249-264, Springer (2002)
- Koichi Hashimoto, Akio Namiki and Masatoshi Ishikawa: Visuomotor Architecture for High-Speed Robot Control, *Control and Modeling of Complex Systems* (Koichi Hashimoto, Yasuaki Oishi and Yutaka Yamamoto Eds.), pp.323-337, Birkhauser (2002.9)
- Takashi Komuro, Masatoshi Ishikawa: 64×64 Pixels General Purpose Digital Vision Chip, *SOC Design Methodologies* (Michel Robert et al. Eds.), pp.15-26, Kluwer Academic Publishers, (2002.7)
- 石川正俊: 光情報処理, *応用物理ハンドブック第2版*, pp.58-59, 丸善 (2002.4)
- 石川正俊: 光インターコネクションを用いた並列処理システム, *光通信技術の最新資料集V*, pp.286-290, オプトロニクス社 (2001.6)
- Masatoshi Ishikawa: Description and Applications of a CMOS Digital Vision Chip Using General Purpose Processing Elements, *Smart Imaging Systems* (Bahram Javidi ed.), pp.91-109, SPIE PRESS, (2001)
- Masatoshi Ishikawa, Takashi Komuro, Akio Namiki, and Idaku Ishii: 1ms Sensory-Motor Fusion System, *Robotics Research* (J.M.Hollerbach and D.E.Koditschek eds.), pp.359-364, Springer (2000.6)
- 石川正俊: 3.2視触覚モダリティ変換を用いたリアルタイム実環境VR接触システム, *人工現実感の設計* (佐藤誠編), pp.57-63, 培風館 (2000.2)
- 石川正俊: スマートピクセル, *電子情報通信ハンドブック* (電子情報通信学会編), pp806, オーム社 (1998.10)

- 石川正俊: センサOEIC, 電子情報通信ハンドブック (電子情報通信学会編), pp803, オーム社 (1998.10)
- 石川正俊: 並列ビジョンセンサー (6.4), 並列画像入力・処理システム (6.5), 光コンピューティングの事典 (稲葉文男, 一岡芳樹編), pp.218-231, 朝倉書店 (1997.12)
- 石川正俊: 感覚統合とセンサフュージョン (Ⅲ. 2.), 脳と意識 (芋坂直行編), pp.74-93, 朝倉書店 (1997.4)
- Masatoshi Ishikawa, Haruyoshi Toyoda, and Ming Hsein Wu: Optical Associative Memory and Adaptive Learning, Optical Storage and Retrieval (Eds. Francis T. S. Yu and Suganda Jutamulia), Marcel Dekker, Inc., pp.247-282 (1996)
- Masatoshi Ishikawa: Sensor Fusion : The State of the Art, Intelligent Sensors (ed. Hiro Yamasaki), pp.273-283, Elsevier (1996)
- Masatoshi Ishikawa and Makoto Shimojo: Tactile Systems, Intelligent Sensors (ed. Hiro Yamasaki), pp.165-176, Elsevier (1996)
- Masatoshi Ishikawa: Parallel optoelectronic computing systems and applications, Proc. Int. Conf. Optical Computing '94 / Optical Computing, Inst. Phys. Conf. Ser. No.139: Part I, IOP Pub., pp.41-46 (1995)
- Masatoshi Ishikawa: Parallel Optoelectronic Computing System, Ultrafast and Ultra-Parallel Optoelectronics (Eds. T.Sueta and T.Okoshi), pp.486-494, Ohmsha and John Wiley & Sons (1995)
- 石川正俊: センサフュージョン, 計測制御技術事典 (計測自動制御学会編), 丸善, pp.72-73 (1995.2)
- 石川正俊: 触覚センサ, 計測制御技術事典 (計測自動制御学会編), 丸善, pp.52-53 (1995.2)
- Masatoshi Ishikawa: Optoelectronic Parallel Computing System with Reconfigurable Optical Interconnection, Optoelectronic Interconnects and Packaging (Eds. Ray T.Chen and Peter S. Guilfoyle), pp.156-175, SPIE (1996)
- 石川正俊: ロボット群は周囲の状況をどうやって知るか, 自律分散をめざすロボットシステム (長田正編), pp.17-29, オーム社 (1995.6.20)
- Toshihiro Aono, Masatoshi Ishikawa: Auditory-Visual Fusion Using Multi-Input Hidden Markov Model, Robotics, Mechatronics and Manufacturing Systems (T.Takamori and K.Tsuchiya Eds.), pp.177-184, Elsevier (1993)
- 石川正俊: 触覚情報のインテリジェント処理, センサの事典 (高橋清, 森泉豊栄, 藤定広幸, 江刺正喜, 芳野俊彦, 相沢益男, 舘暲, 戸川達男, 小林彬編), pp.456-472, 朝倉書店 (1991.5)
- 石川正俊: 光ニューロコンピューティング, 生物化学素子とバイオコンピュータⅡ -バイオコンピューティング研究戦略- (神沼二真, 甘利俊一, 相澤益男, 三輪錠司編), pp.326-331, サイエンスフォーラム (1990.12)
- 石川正俊: センシングとセンサフュージョン, ロボット工学ハンドブック (ロボット工学ハンドブック編集委員会編), pp.103-110, コロナ社 (1990.10)
- Masatoshi Ishikawa: Sensor Fusion - Mechanism for Integration of Sensory Information, Technical Digest of THE 9th SENSOR SYMPOSIUM, pp.153-158 (1990)
- Masatoshi Ishikawa, Naohisa Mukohzaka, Haruyoshi Toyoda, and Yoshiji Suzuki: Optical Associative Memory with Learning Capabilities, Optical Computing in Japan (S.Ishihara ed.), pp.175-182, NOVA Science Publishers (1990)
- 石川正俊: 光ニューロコンピューティング, ニューロコンピュータの現状と将来 (甘利俊一監修, 日本学際会議編), pp.61-98, 共立出版 (1990.7)
- Masatoshi Ishikawa, Naohisa Mukohzaka, Haruyoshi Toyoda, and Yoshiji Suzuki: Experimental studies on adaptive optical associative memory, Optical Computing 88, J.W.Goodman, P.Chavel, G.Roblin, Eds., Proc. SPIE, Vol.963, pp.527-536 (1989)
- 石川正俊: 2.3.7 光, 2.3 ニューロコンピュータ, 2章 AIの基礎 I編 人工知能, 知的コンピュータシステム事典 (知的コンピュータシステム事典編集委員会編), pp.142-144, 産業調査会 (1989.8)
- 石川正俊: ニューラルネットワークプロセッサ, 光コンピュータ技術 (谷田貝豊彦監修), pp.91-109, トリケップス (1989.7)
- 石川正俊: 第3章 光演算による連想記憶の実現, 第IV篇 ニューラルネットワークのデバイス化と技術課題, ニューロコンピュータの開発戦略技術資料集 (甘利俊一編), pp.243-269, サイエンスフォーラム (1989.6)
- 原田和茂, 石川正俊: Transputer搭載のMULTIBUSボードとFAシステムの応用案, 32ビットマイクロプロセッサ -応用開発評価 (日経データプロ編), pp.125-138, 日経マグロウヒル (1988.4)
- 石川正俊: 触覚センサー, 最新目視検査の自動化, pp.101-111, テクノシステム (1986.8)
- 石川正俊, 下条誠: 圧力センサ, 透明導電性フィルムの製造と応用, 田畑三郎監修, pp.187-195, CMC (1986.8)
- 石川正俊: 演算機能を持つ触覚形センサ, わかるセンサ技術 (佐々木清人編著), pp.221-224, 工業調査会 (1986.6)
- 石川正俊: 処理方式とその機能, 半導体センサの知能化, pp.273-303, ミマツデータシステム (1985.4)
- 石川正俊: ホトセンサレイによるヒモ等の位置検出, センサ活用事例集 (センサ技術編集部編), pp.372-374, 情報調査会 (1984.5)
- 石川正俊: 3次元空間運動体の位置解析, センサ活用事例集 (センサ技術編集部編), pp.360-361, 情報調査会 (1984.5)
- Masatoshi Ishikawa and Makoto Shimojo: A Tactile Sensor Using Pressure-Conductive Rubber, Proceedings of THE 2nd SENSOR SYMPOSIUM, pp.189-192 (1982)

編集 (2件)

- 山崎弘郎 (編集委員長), 石川正俊 (編集幹事), 安藤繁, 今井秀孝, 江刺正喜, 大手明, 杉本英次: 計測工学ハンドブック, 朝倉書店 (2001.10)
- 山崎弘郎, 石川正俊編著: センサフュージョン -実世界の能動的な理解と知的再構成- (山崎弘郎, 石川正俊編), コロナ社 (1992.11.10)

訳書

分担執筆 (2件)

- 石川正俊訳: カセンシングと制御, ナチュラルコンピューテーション 2 -聴覚と触覚・カセンシング・運動の計算理論- (ホイットマン・リチャーズ編), pp.111-264, パーソナルメディア (1994.7)
- 石川正俊訳: 将来の方向性, ナチュラルコンピューテーション 2 -聴覚と触覚・カセンシング・運動の計算理論- (ホイットマン・リチャーズ編), pp.265-281, パーソナルメディア (1994.7)

対談・インタビュー

対談 (1件)

- 「富野由悠季, 石川正俊: 自ら課題を組み立て, 未来をデザインする。二十一世紀の科学はそうして進歩していく。」, ガンダム世代への提言 富野由悠季対談集 I, pp.379-391 角川書店 (2011.7)

インタビュー等を受けたもの (5件)

- 「石川正俊, 目標は人間を超える知能システムの実現」, 情報理工学 東大研究者が描く未来 (萩尾好紀著), pp.122-125, 日刊工業新聞社 (2010.5)
- 「第三章 東大の産学連携」(一部), 大学「法人化」以後 (中井浩一著), pp.111-163 中公新書ラクレ (2008.8)
- 「並木明夫, 小室孝: Message19 石川正俊」, ロボット研究者からのメッセージ (日本ロボット学会監修, オーム社編), pp.119-125, オーム社 (2007.7)
- 「人間の目には見えないロボットが誕生する?」, ロボット・テクノロジーよ日本を救え (石田雅彦著), pp.205-212, ポプラ社 (2003.10)
- 「100万個のニューロンを1チップに—光コンピュータ」(一部), 脳進化論 ギガ・テラ・ペタ (立花隆著), pp.188-202, 朝日新聞出版 (1993.2)

6. 国際会議 (Plenary / Tutorial / Invited / Regular Papers)

Plenary, Keynote, and Special Invited (21件)

- Masatoshi Ishikawa: Interactive Dynamic Projection Mapping Using High-speed Display and High-speed Image Processing (Plenary), The 8th Laser Display and Lighting Conf. (LDC2019 in OPTICS & PHOTONICS Int. Congress (Yokohama, 2019.4.24)
- Masatoshi Ishikawa: Smart Systems Using High-speed Image Processing and Applications (Keynote), 24th ACM Symp. on Virtual Reality Software and Technology (VRST) (Tokyo, 2018.11.30)
- Masatoshi Ishikawa: Ultra Fast Digital Vision and Its Applications (Keynote), Da Next Big Thing - Robo & 4.0 Symp. (Abu Dhabi, 2018.9.24)
- Masatoshi Ishikawa: Structural Change of Computer Science and Related Application (Keynote Speech), Global Forum on the Discipline of Computer Science (Beijing, 2018.9.15)/program, p.4
- Masatoshi Ishikawa: Architecture for Real-time and Real-world Intelligence beyond Human: Real Fusion among Sensing, Network, and AI Technologies (Keynote), IoT Enabling Sensing/Network/AI and Photonics Conf. 2018 (IoT-SNAP2018) in OPTICS & PHOTONICS Int. Congress (Yokohama, 2018.4.26)
- Masatoshi Ishikawa: Dynamic Intelligent System Using High-speed Vision and Its Applications (Plenary), The 3rd Workshop on Bio-inspired Energy-Efficient Information Systems (Tokyo, 2018.3.12)
- Masatoshi Ishikawa: Smart Systems for Image Sensing and Control by Using High-speed Image Processing (Plenary), ISO/TC172 "Optics and Photonics" Meeting (Tokyo, 2017.10.25)
- Masatoshi Ishikawa: High Speed Vision and Its Applications (Plenary), 2014 Int. Conf. on Advanced Computer Science and Information Systems (ICACSIS) (Jakarta, 2014.10.19)/Advance Program p.14
- Masatoshi Ishikawa: Dynamic Sensor Fusion Systems Using High-speed Vision and Its Applications (Plenary), Int. Conf. on Multisensor Fusion and Information Integration 2014 (MFI 2014) and Int. Conf. on Cognitive System and Information Processing (ICSSIP2014) (Beijing, 2014.9.29)
- Masatoshi Ishikawa: Emerging Technologies in High Speed Visual Feedback (Special Invited), Int. Symp. On Optical Memory 2013 (Incheon, Korea, 2013.8.21)/Technical Digest, pp.154-155
- Masatoshi Ishikawa: University Cooperate Relations for Designing the Future World (Keynote), 3rd Conf. of the Association of University Technology Managers in Asia (AUTM Asia 2013) (Kyoto, 2013.3.22)
- Masatoshi Ishikawa: Real Fusion between Sensing and Network Technology? - What are the Problem (Key Note), 8th Int. Conf. on Networked Sensing Systems (INSS2011) (Penghu, Taiwan, 2011.6.14)
- Masatoshi Ishikawa: High Speed Vision and its Applications in Robotics (Plenary), The 5th Int. Conf. on Ubiquitous Robots and Ambient Intelligence (URAI 2008) (Seoul, 2008.11.21)/Proceedings, p.23
- Masatoshi Ishikawa: Massively Parallel Processing Vision and Its Applications (Plenary), Int. Topical Meeting on Information Photonics 2008 (Awajishima, 2008.11.17)/Technical Digest, p.18
- Masatoshi Ishikawa: System Architecture for Dynamic Information Fusion: Dynamics Matching and Meta Perception (Plenary), 10th Int. Conf. on Information Fusion (Quebec, 2007.7.12)
- Masatoshi Ishikawa: High-speed vision chips and its applications (Plenary), 16th Int. Conf. on Optical Fiber Sensors (Nara, 2003.10.14)/Technical Digest, pp.28-31
- Masatoshi Ishikawa and Takashi Komuro: Digital Vision Chips and High-Speed Vision Systems (Plenary), 2001 Symp. on VLSI Circuits (Kyoto, 2001.6.14-16)/Digest of Technical Papers, pp.1-4
- Masatoshi Ishikawa: High-Speed VLSI Vision Chip and Its Applications (Plenary), Int.Congress on High-Speed Photography and Photonics (Sendai, 2000.9.27)/Proc. SPIE, Vol.4183, pp.1-8 (2001)
- Masatoshi Ishikawa, Takashi Komuro, Akio Namiki, and Idaku Ishii: New Generation of Sensory Information Processing for Intelligent Systems - VLSI Vision Chip and Sensor Fusion System -(Plenary), Fourth Int. Conf. on Electronic Measurement and Instruments (Harbin, 1999.8.18)/Proceedings, pp.1-6
- Masatoshi Ishikawa: New Generation of Sensory Information Processing for Intelligent Systems - VLSI Vision Chip and Sensor Fusion System with 1ms Sampling Rate - (Plenary), The 5th Int. Conf. on Intelligent Autonomous Systems (Sapporo, 1998.6.2)
- Masatoshi Ishikawa: 1ms VLSI Vision Chip System and Its Application (Plenary), Int. Conf. on Automatic Face and Gesture Recognition (Nara, 1998.4.15)/Proceedings, pp.214-219

Tutorial, Invited Lecture, and Special Lecture (6件)

- Masatoshi Ishikawa: High-speed Image Sensing and Its Applications (Awards lecture), 2017 Institute of Measurement and Control (InstMC) Awards Nights (London, 2017.11.28)
- Masatoshi Ishikawa: High-speed Image Processing and Its Applications in Sports Science (Special Lecture), Japan Table Tennis Association Sports Science and Medicine Committee Int. Meeting 2015 (Tokyo, 2015.9.20) / Programme and Abstracts, p.10
- Masatoshi Ishikawa: High Speed Vision and Its Applications (Invited Lecture), Advance Science Institute 2001 (Tokyo, 2001.7.28)
- Masatoshi Ishikawa: How Can High Speed Vision Change Robotics World? (tutorial on "Sensing and Actuation toward 21st Century"), Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (Takamatsu, 2000.10.31)

- Masatoshi Ishikawa: Optoelectronic Parallel Computing Systems and Applications (Invited Lecture), Opto- electronics Research in Japan and the U.S. (Stanford, 1996.5.9)
- Masatoshi Ishikawa: The Art of Sensing (Tutorial), The Fourth Int. Symp. on Measurement and Control in Robotics (Houston, 1994.11.30)

Invited (46件)

- Leo Miyashita, Tomohiro Sueishi, Satoshi Tabata, Tomohiko Hayakawa, and Masatoshi Ishikawa: Dynamic Projection Mapping Technologies Pioneered by High-speed Vision, Int. Conf. on Emerging Technologies for Communications (ICETC 2024) (Kitakyushu, 2024.11.27)
- Masatoshi Ishikawa: High-speed Robots Based on High-speed Visual Feedback (Invited), Workshop on Agile Robotics, 2024 IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (ICRA 2024) (Yokohama, 2024.5.13)
- Yuri Mikawa, Tomohiro Sueishi, Yoshihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: Dynamic Projection Mapping for Robust Sphere Posture Tracking Using Uniform/Biased Circumferential Markers (Invited Journal), IEEE Conf. on Virtual Reality and 3D User Interfaces (IEEE VR 2022) (Christchurch, New Zealand, 2022.3.16 [online])
- Seohyun Lee, Hyuno Kim, Hideo Higuchi, and Masatoshi Ishikawa: Deep Learning Approach for Metastatic Cancer Cell Classification Using Live-cell Imaging Data (Invited), Conf. on Imaging, Manipulation, and Analysis of Biomolecules, Cells, and Tissues XX, SPIE Photonics West BIOS (San Francisco, 2022.3.3 [on demand]) / Proc. SPIE, Vol.11964, pp.1196404:1-6
- Masatoshi Ishikawa: Super Sensing and Manipulation for Dynamic Intelligent Robots - We Can Build a Robot Too Fast To See., 6th Workshop on Can We Build Baymax?, Int. Conf. on Humanoid Robots (Humanoids 2020) (Munich, 2021.7.19 [online])
- Masatoshi Ishikawa: High-speed Parallel Processing Vision Chip and Its Applications in Dynamic Intelligent Systems (Invited), Workshop on On- and Near-sensor Vision Processing, from Photons to Applications (ONSVP), 2021 IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (ICRA 2021) (Xi'an, China, 2021.6.4 [online])
- Lihui Wang, Hongjin Xu, Satoshi Tabata, Yunpu Hu, Yoshihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: High-Speed Focal Tracking Projection Based on Liquid Lens (Invited), The 47th Int. Conf. and Exhibition on Computer Graphics & Interactive Techniques (ACM SIGGRAPH 2020) (Emerging Technologies) (Washington DC, 2020.8.28 [online]) / Proceedings of ACM SIGGRAPH 2020, Emerging Technologies, Article No.15 ,pp.1-2
- Masatoshi Ishikawa: High-speed Image Processing Devices and Its Applications (Invited), 2019 IEEE Int. Electron Devices Meeting (IEDM 2019) (San Francisco, 2019.12.9) / Technical Digest, pp.226-229 (pp.10.7.1-10.7.4)
- Taku Senoo, and Masatoshi Ishikawa: High-speed Robotic Handling and Running Based on Sensory-Motor Integration, Int. Conf. on Soft Computing and Machine Learning (SCML2019) (Wuhan, 2019.4.28) / SCML 2019 Abstract Collection, p.17
- Masatoshi Ishikawa: High-speed Projector and Its Applications (Invited), Conf. on Emerging Digital Micromirror Device Based Systems and Applications XI, Photonics West OPTO (San Francisco, 2019.2.6) / Proc. of SPIE, Vol.10932, pp.109320N:1-7
- Masatoshi Ishikawa: (no title) (Invited), Competition and Cooperation among Global Industries, Science and Technology in Society forum (STS forum) (Kyoto, 2017.10.1)
- Masatoshi Ishikawa: (no title) (Invited, Plenary Session), Lights and Shadows of ICT, Science and Technology in Society forum (STS forum) (Kyoto, 2016.10.3)
- Masatoshi Ishikawa: Interactive Display Technologies Using High-speed Image Processing (Invited), Workshop on 3D/Hyper-Realistic Display in The 21st Int. Display Workshops (IDW '14) (Niigata, 2014.12.4) / Proceedings, pp.812-813
- Masatoshi Ishikawa: (no title) (Invited), Collaboration among Academia, Industries and Government, Science and Technology in Society forum (STS forum) (Kyoto, 2014.10.5)
- Masatoshi Ishikawa: Panel: Where Robots Are Headed (Invited), Bloomberg Businessweek Design 2013 (San Francisco, 2013.1.14)
- Masatoshi Ishikawa: High Speed Image Processing and Its Application Systems (Invited), The 10th Int. System-on-Chip (SoC) Conf., Exhibit & Workshops (Irvine, 2012.10.25) / Conf. Proceedings, pp.1-21
- Masatoshi Ishikawa: High Speed Vision for Gesture UI, Dynamic Image Control and Visual Feedback (Invited), The 2011 Int. Conf. on Solid State Devices and Materials (SSDM2011) (Nagoya, 2011.9.28) / Extended Abstracts, pp.1027-1028
- Masatoshi Ishikawa: High Speed Vision Opens New Era of Applications of Image Processing (Invited), 2011 IEEE VAIL Computer Elements Workshop (Vail, USA, 2011.6.28) **[Best Presentation Award]**
- Masatoshi Ishikawa: New Application Areas Made Possible by High Speed Vision (Invited), 2011 Int. Image Sensor Workshop (IISW) (Hakodate-Onuma, 2011.6.9) / Proceedings, pp.189-192
- Masatoshi Ishikawa: The Correspondence between Architecture and Application for High Speed Vision Chip (Invited), IEEE Symp. on Low-Power and High-Speed Chips (COOL Chips XIV) (Yokohama, 2011.4.22) / Proceedings
- Masatoshi Ishikawa: Dynamic Hand Manipulation Using High Speed Visual Feedback (Invited), Workshop on Bridging Human Hand Research and the Development of Robotic Technology for Hands, 2010 IEEE/RAS-EMBS Int. Conf. on Biomedical Robotics and Biomechanics (Tokyo, 2010.9.26)
- Masatoshi Ishikawa: Vision Chip and Its applications to human interface, inspection, bio/medical industry, and robotics (Invited), ISSCC 2010 Forum on High Speed Image Sensor Technologies (San Francisco, 2010.2.11) / Proceedings
- Akio Namiki, Ryoya Sugano, Satoru Mizusawa, Yuji Yamakawa, and Masatoshi Ishikawa: High Speed Dexterous Manipulation with High Speed Vision (Invited), 9th IFAC Symp. on Robot Control (SYROCO2009) (Gifu, 2009.9.11) / Proceedings, pp.529-534
- Masatoshi Ishikawa: High Speed Vision and Its Applications in Robotics (Invited), IEEE 1st Workshop on Computer Vision for Humanoid Robots in Real Environments (Kyoto, 2009.9.27) / Invited Talk Abstracts, p.10
- Masatoshi Ishikawa: Vision Chip and Its Applications for Robots (Invited), The 6th Taiwan-Japan Microelectronics Int. Symp. (Taiwan, 2006.11.1) / Proceedings, pp.1-13
- Naoko Ogawa, Hiromasa Oku, Koichi Hashimoto and Masatoshi Ishikawa: Microrobotic Control of Paramecium Cells using Galvanotaxis (Invited), 2005 IEEE Int. Conf. on Robotics and Biomimetics (Robio 2005) (Hong Kong and Macau, 2005.7.3) / Workshop Proceedings, pp23-35

- Makoto Shimojo, Ryota Makino, Akio Namiki, Masatoshi Ishikawa, Takafumi Suzuki, Kunihiko Mabuchi: A Sheet-Type Sensor Using Pressure-Conductive Rubber with Electrical-Wire Stitches Method (Invited), The 1st IEEE Int. Conf. on Sensors (Orland, 2002.6.13)/Proceedings, 23.2
- Makoto Kaneko, Toshio Tsuji, and Masatoshi Ishikawa: Design of Capturing System with 100G (Workshop on "Innovative Sensory-Motor Fusion Opens a New Robotic World") (Invited), IEEE Int. Conf. Robotics and Automation (Washington DC, 2002.5.11)/pp.(5-1)-(5-6)
- Masatoshi Ishikawa, Takashi Komuro, Yoshihiro Nakabo, and Akio Namiki: The 1ms-Vision System and Its Application Examples (Workshop on "Innovative Sensory-Motor Fusion Opens a New Robotic World") (Invited), IEEE Int. Conf. Robotics and Automation (Washington DC, 2002.5.11)/pp.(1-1)-(1-10)
- Koichi Hashimoto, Akio Namiki and Masatoshi Ishikawa: A Visuomotor Control Architecture for High-Speed Grasping (Invited), 40th IEEE Conf. on Decision and Control (Orlando, 2001.12.4)/Proceedings, pp.15-20
- Masatoshi Ishikawa, Makoto Naruse, Alain Goulet, Haruyoshi Toyoda, and Yuji Kobayashi: Reconfigurable Free-space Optical Interconnection Module for Pipelined Optoelectronic Parallel Processing (Invited), Int. Symp. on Optical Science and Technology, Conf. 4457: Spatial Light Modulators: Technology and Applications (San Diego, 2001.7.31) / proceedings, Vol.4457, pp.82-87, SPIE
- Masatoshi Ishikawa and Makoto Naruse: Optoelectronic Parallel Computing System with Reconfigurable Interconnection (Invited), CLEO/Pacific Rim 2001 (Makuhari, 2001.7.19)/Technical Digest, Vol.II, pp.678-679
- Masatoshi Ishikawa: Parallel Computing System Using Integrated Optoelectronic Devices (invited), Int. Symp. on Optical Science and Technology, Conf. 4114: Photonic Devices and Algorithms for Computing II (San Diego, 2000.8.3) / proceedings, Vol.4114, pp.146-153, SPIE
- Masatoshi Ishikawa: CMOS Digital Vision Chip Using General Purpose Processing Elements and Its Applications (Invited), Int. Symp. on Optical Science and Technology, Conf. CR78: Smart Imaging Systems (San Diego, 2000.7.31)/Smart Image Systems (Bahram Javidi ed.), pp.91-109, SPIE PRESS (2001)
- Masatoshi Ishikawa, Takashi Komuro, Akio Namiki, and Idaku Ishii: 1ms Sensory-Motor Fusion System (Invited), Int. Symp. of Robotics Research (Snowbird, 1999.10.12)/Proceedings, pp.291-296
- Masatoshi Ishikawa: VLSI Vision Chip and Its Applications (Invited), Int. Conf. on Solid State Devices and Materials (Tokyo, 1999.9.21)/Extended Abstracts, pp.106-107
- Masatoshi Ishikawa, Akio Namiki, Takashi Komuro, and Idaku Ishii: 1ms Sensory-Motor Fusion System with Hierarchical Parallel Processing Architecture(Invited), The Second Int. Conf. on Information Fusion (Sunnyvale, 1999.7.7)/Proceedings, pp.640-647
- Masatoshi Ishikawa: Integrated Massively Parallel Computing System with Reconfigurable Optical Interconnection (Invited), Int. Topical Workshop on Contemporary Photonic Technology (Tokyo, 1998.1.12)/Technical Digest, pp.23-26
- Masatoshi Ishikawa: Optical Interconnection for Integrated Massively Parallel Processing (Invited), Second Int. Research Workshop on Future Information Processing Technologies (Sapporo, 1997.8.26)
- Masatoshi Ishikawa: Parallel Optoelectronic Computing System with Reconfigurable Optical Interconnection (Invited), JOP Second Experts Workshop (Maui, 1996.10.30)
- Masatoshi Ishikawa, Takashi Komuro, Yoshihiro Nakabo, and Idaku Ishii: Massively Parallel Processing Vision and Its Applications (Invited), 4th Int. Conf. on Soft Computing (Iizuka, 1996.10.3)/proceedings, pp.117-120
- Masatoshi Ishikawa: Optoelectronic Parallel Computing Systems and Applications (Invited Lecture), Opto- electronics Research in Japan and the U.S. (Stanford, 1996.5.9)
- Masatoshi Ishikawa: System Architecture for Optoelectronic Parallel Computing (Invited), 1996 Int. Topical Meeting on Optical Computing (Sendai, 1996.4.21)/Technical Digest, pp.8-9
- Masatoshi Ishikawa: Optoelectronic parallel Computing System with Reconfigurable Optical Interconnection (Invited), Int. Symp. on Lasers and Integrated optoelectronics, Photonics WEST, OE/LASE (San Jose, 1996.1.30)/Proc. SPIE, Vol.CR62, pp.156-175
- Masatoshi Ishikawa: Parallel Processing Architecture for Sensory Information (Invited), The 8th Int. Conf. on Solid-State Sensors and Actuators (Transducers '95), and Eurosensors IX (Stockholm, 1995.6.27)/Proceedings, pp.103-106
- Masatoshi Ishikawa: Parallel Optoelectronic Processing Systems and Applications (Invited), Int. Conf. on Optical Computing (Edinburgh, 1994.8.25)/Technical Digest, pp.385-386

Regular Papers (Poster発表やPostdeadline Paperも含む) (493件)

- Tomohiko Hayakawa, Yuka Hiruma, Yushi Moko, and Masatoshi Ishikawa: Exploring Persistent Luminescence of Common Powders for Non-invasive Flow Visualization, Conf. Optical Components and Materials XXIII, SPIE Photonics West OPTO (San Francisco, 2026.1.19)/Proc. SPIE Vol.13892, Optical Components and Materials XXIII, pp.1389209-1-1389209-4 <https://doi.org/10.1117/12.3088967>
- Tomohiro Sueishi, Keiko Yokoyama, and Masatoshi Ishikawa: Calibration of Optical Center Alignment between a High-Speed Camera and Galvanometer Mirrors for High-Precision Laser Tracking, IEEE/SICE Int. Symp. on System Integration (SII2026) (Cancun, Mexico, 2026.1.13)Proceedings, pp.645-650
- Tomohiro Sueishi, Makoto Komura, and Masatoshi Ishikawa: Arterial Simulator with Configurable Pulse Wave Velocity for Quantitative Tracheal Endoscopic Image Measurement, IEEE/SICE Int. Symp. on System Integration (SII2026) (Cancun, Mexico, 2026.1.12)/Proceedings, pp.21-27 **[Best Paper Finalist]**
- Ken Iwasaki, Tomohiko Hayakawa, and Masatoshi Ishikawa: Method for Estimating Plantar Pressure Distribution with Thermal Imaging (Poster), 2025 Int. Conf. on Movement Science and Technology (ICMST 2025) (Noda, 2025.11.30) / Proceedings, P-2-9
- Zhiqiang Hu, Shouren Huang, and Masatoshi Ishikawa: UAV Video Deblurring via Motion-Aware Diffusion: A Path to Robust Target Detection, IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (IROS 2025) (Hangzhou, 2025.10.21) / Proceedings, pp.3511-3518
- Chunxin Yang, Shouren Huang, Yuji Yamakawa, and Masatoshi Ishikawa: Design of a Robotic Assistance System for Individuals with Disabilities Based on a Wearable 2D/3D Gaze Control Interface, 2025 IEEE Int. Conf. on Cyborg and Bionic Systems (CBS 2025) (Beijing, 2025.10.18)/Proceedings, pp.662-668

- Yuki Kawawaki, Shouren Huang, Yuji Yamakawa, and Masatoshi Ishikawa: Rotational Control of Human Elbow Joint by Electrical Stimulation Based on High-Speed Visual Feedback, 2025 IEEE Int. Conf. on Cyborg and Bionic Systems (CBS 2025) (Beijing, 2025.10.17) / Proceedings, pp.31-36 [Best Cyborg Award Finalist]
- Shuangjiang Huang, Lihui Wang, Yan Hu, Satoshi Tabata, Yutao Huang, Xu Gui, Shi Bai, Yuan He, Tao Chen, Sandy To, Junyi Wang, and Masatoshi Ishikawa: Extended Depth-of-field Stereo Imaging Method Based on High-speed Dual Cameras with Liquid Lenses, Conf. Optical Design and Testing XV, SPIE/COS Photonics Asia (Beijing, 2025.10.13) / Proc. SPIE Vol.13716, Optical Design and Testing XV, pp. 137160T-1- 137160T-12
<http://dx.doi.org/10.1117/12.3078145>
- Satoshi Tabata, Tomohiro Sueishi, Leo Miyashita, and Masatoshi Ishikawa: Dynamic Anamorphosis System Using High-Speed Feedback of Cylinder Pose, SICE Festival 2025 with Annual Conference (SICE FES 2025) (Chiang Mai, Thailand, 2025.9.11) / Proceedings, pp.679-684
- Tomohiko Hayakawa, Moko Yushi, Yuka Hiruma, Yoshimasa Onishi, and Masatoshi Ishikawa: 3D Reconstruction Method Using Motion-blur Compensation for Infrastructure Monitoring Systems, Int. Symp. on Life-Cycle Civil Engineering (IALCCE 2025) (Melbourne, 2025.7.18) / Proceedings, pp.1187-1194
- Leo Miyashita, and Masatoshi Ishikawa: Simultaneous Measurement of Color and Depth Images at 1,000 fps Based on a Parallel-bus Pattern, Conf. Real-time Processing of Image, Depth and Video Information, SPIE Optics + Optoelectronics (Prague, 2025.4.7) / Proc. SPIE Vol.13526, Real-time Processing of Image, Depth, and Video Information 2025, pp.135260E-1-135260-11
<https://doi.org/10.1117/12.3056032>
- Tomohiko Hayakawa, Tomohiro Sueishi, Yuka Hiruma, Himari Tochioka, Taku Senoo, Shouren Huang, and Masatoshi Ishikawa: Object Grasping Assist System with Reading Human Intention and Predicting Object Position, 11th Int. Conf. on Automation, Robotics, and Applications (ICARA 2025) (Zagreb, Croatia, 2025.2.13) / Proceedings, pp.61-65
- Leo Miyashita, and Masatoshi Ishikawa: Simultaneous High-speed Depth Measurement and Video Presentation using a Video-rate Projector, IEEE Int. Conf. Cybernetics & Informatics 2025 (K&I'25) (Mikulov, Czech, 2025.2.3) / pp.1-6
- Leo Miyashita, Satoshi Tabata, and Masatoshi Ishikawa: Hierarchical ArUco Marker Array for Coarse-to-Fine Localization in XR applications, 2025 IEEE Int. Conf. on Artificial Intelligence & eXtended and Virtual Reality (AIxVR2025) (Lisbon, 2025.1.29) / Proceedings, pp.209-212
- Tomohiro Sueishi, Keiko Yokoyama, Shoji Yachida, and Masatoshi Ishikawa: Image-Based Response Measurement of Liquid Lens and Iterative Calibration of Scanning Focus Tracking for Dynamic Iris Authentication, 2025 IEEE/SICE Int. Symp. on System Integrations (SII 2025) (Munich, 2025.1.23) / Proceedings, pp.1016-1021
- Leo Miyashita, and Masatoshi Ishikawa: Saccade Argos: Hierarchical Robust Tracking System for High Spatio-Temporal Resolution Vision, 2025 IEEE/SICE Int. Symp. on System Integrations (SII 2025) (Munich, 2025.1.23) / Proceedings, pp.811-816
- Tomohiko Hayakawa, Ayako Mino, Yuka Hiruma, and Masatoshi Ishikawa: Motion-Blur Compensation Method Using a Transparent Hexagonal Prism, 2025 IEEE/SICE Int. Symp. on System Integrations (SII 2025) (Munich, 2025.1.22) / Proceedings, pp.159-160
- Keiko Yokoyama, Tomohiro Sueishi, Michiaki Inoue, YingJie Jin, Toshinori Hosoi, and Masatoshi Ishikawa: Toward Micro Eye Movement Detection in Practice: Stand-alone Eye Tracker with High Resolution and Wide Measurement Range, IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (IROS 2024) (Abu Dhabi, 2024.10.17) / Proceedings, pp.10633-10640
- Zhiqiang Hu, Tao Yu, Shouren Huang, and Masatoshi Ishikawa: Dynamic Spectra Former for Ultra-High Resolution Underwater Image Enhancement. IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (IROS 2024) (Abu Dhabi, 2024.10.17) / Proceedings, pp.8633-8640
- Tomohiko Hayakawa, Yushi Moko, Yuka Hiruma, Yoshimasa Onishi, and Masatoshi Ishikawa: 3D Measurement Method Using Stereo Matching Of 2D Images Taken by Infrastructure Monitoring Systems, Second Int. Workshop on Life-Cycle Management of Int. Association for Life-Cycle Civil Engineering (IALCCE LCM workshop 2024) (Fortress Island Ijmuiden, Netherlands, 2024.10.7) / Abstracts, pp.1-3
- Tomohiro Sueishi, Himari Tochioka, and Masatoshi Ishikawa: High-speed Spin Measurement Method for Dotted Table Tennis Ball Using Structured Light of M-sequence Flickering Pattern, SICE Festival 2024 with Annual Conference (SICE FES 2024) (Kochi, 2023.8.30) / Proceedings, pp.1188-1193
- Tomohiro Sueishi, Makoto Komura, and Masatoshi Ishikawa: High-speed Tip Position Estimation of Tracheal Endoscope Probe with Ring-shaped Optical Markers, 46th Annual Int. Conf. of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society (EMBC 2024) (Orlando, 2024.7.19) / Poster ID.118374
- Tomohiro Sueishi, Makoto Komura, and Masatoshi Ishikawa: High-speed Image-based Measurement Method of Tracheal Cardiac-induced Pulse Transit Time, 46th Annual Int. Conf. of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society (EMBC 2024) (Orlando, 2024.7.19) / Poster ID.118373
- Yushi Moko, Tomohiko Hayakawa, Yuka Hiruma, Yushan Ke, Yuriko Ezaki, Yoshimasa Onishi, Masatoshi Ishikawa: Thick Crack Width Calculating Method Using Chalk-marks in Low-contrast 2D Images Acquired during High-speed Traveling, Conf. on NDE 4.0, Predictive Maintenance, Communication, and Energy Systems: The Digital Transformation of NDE II, SPIE Smart Structures + Nondestructive Evaluation (Long Beach, 2024.3.25) / Proc. SPIE, Vol.12952, pp.12952-4:1-12952-4:3 (2024)
- Masahiko Yasui, Ryota Iwataki, Masatoshi Ishikawa, and Yoshihiro Watanabe: Projection Mapping with a Brightly Lit Surrounding Using a Mixed Light Field Approach, IEEE Conf. on Virtual Reality and 3D User Interfaces (IEEE VR 2024) (Orlando, 2024.3.19) / IEEE Trans. on Visualization and Computer Graphics, Vol.30, No.5, pp.2217-2227 (2024)
- Tomohiko Hayakawa, Yuka Hiruma, Yushi Moko, Ke Yushan, and Masatoshi Ishikawa: Label-free Position Tracking in Stuffed Sparrow Using Phosphorescence, Conf. on Label-free Biomedical Imaging and Sensing (LBIS) 2024, SPIE Photonics West BIOS (San Francisco, 2024.1.27) / Proc. SPIE, Vol.12854, pp.12854-10:1-12854-10:x (2024)
<https://doi.org/10.1117/12.3005317>
- Tomohiko Hayakawa, Yuka Hiruma, Yushan Ke, and Masatoshi Ishikawa: Active Thermal Marker Using Thermal Images of Heated Areas with Visible Semiconductor Laser, the 10th edition of the Int. Conf. on Optical and Photonic Engineering (icOPEN 2023) (Singapore, 2023.11.28) / Proc. SPIE, Vol.13069, pp.130690B:1-130690B:6 (2024)
<https://doi.org/10.1117/12.3023230>

- Shouren Huang, Yongpeng Cao, Kenichi Murakami, Masatoshi Ishikawa, and Yuji Yamakawa: Human-Robot Interaction and Collaboration Utilizing Voluntary Bimanual Coordination, 2023 IEEE Int. Conf. on Systems, Man, and Cybernetics (SMC2023) (Honolulu, 2023.10.2) / Proceedings, pp.1044-1051
- Yushi Moko, Yuka Hiruma, Tomohiko Hayakawa, Yoshimasa Onishi, and Masatoshi Ishikawa: High-Speed Localization Estimation Method Using Lighting Recognition in Tunnels, 2023 7th Int. Conf. on Intelligent Traffic and Transportation (ICITT 2023) (Madrid, 2023.9.19) / ML755:1-ML755:12
- Himari Tochioka, Tomohiro Sueishi, and Masatoshi Ishikawa: Bounce Mark Visualization System for Ball Sports Judgement Using High-speed Drop Location Prediction and Preceding Mirror Control, SICE Annual Conference 2023 (SICE2023) (Tsu, 2023.9.8) / Proceedings, pp.784-789 [SICE Annual Conference International Award (Application)]
- Shouren Huang, Sune Lundø Sørensen, Yongpeng Cao, Masatoshi Ishikawa, Mikkel Baun Kjærgaard, and Yuji Yamakawa: Robotic Assistance for Extended Sensing, Locomotion and Manipulation by Gaze Control, 32nd IEEE Int. Conf. on Robot and Human Interactive Communication (RO-MAN2023) (Busan, 2023.8.29) / TuPO.02
- Yunpu Hu, Leo Miyashita, and Masatoshi Ishikawa: Differential Frequency Heterodyne Time-of-Flight Imaging for Instantaneous Depth and Velocity Estimation, The 50th Int. Conf. and Exhibit. on Computer Graphics and Interactive Techniques (ACM SIGGRAPH 2023) (Technical Papers) (Los Angeles, 2023.8.8) / ACM Transactions on Graphics, Vol.42, No.1, pp.9:1-9:13 (2023)
- Leo Miyashita, and Masatoshi Ishikawa: High-speed Optical Sensing of Pose, Position, and Surface Normal for Dynamic Projection Mapping, Conf. on Automated Visual Inspection and Machine Vision V, SPIE Optical Metrology 2023 (Munich, Germany, 2023.6.28) / Paper 12623-16
- Yuki Kubota, Tomohiko Hayakawa, and Masatoshi Ishikawa: Foveated Noise Reduction: Visual Search Tasks under Spatio-Temporal Control Synchronized with Eye Movements, The 2023 Symposium on Eye Tracking Research and Applications (ETRA2023) (Tübingen, Germany, 2023.6.1) / Proceedings, Article No.43, pp.1-2 <https://doi.org/10.1145/3588015.3590119>
- Yushan Ke, Yushi Moko, Yuka Hiruma, Tomohiko Hayakawa, Elgueta Scarlet, and Masatoshi Ishikawa: Silk-printed Retroreflective Markers for Infrastructure-maintenance Vehicles in Curved Tunnels, Conf. on Active and Passive Smart Structures and Integrated Systems XVII, SPIE Smart Structures + NDE (Long Beach, 2023.3.15) / Proc. SPIE, Vol.12483, pp.12483-40:1-12483-40:6 (2023) <https://doi.org/10.1117/12.2656420>
- Kairi Mine, Chika Nishimura, Tomohiko Hayakawa, Satoshi Yawata, Dai Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: Migration correction technique using spatial information of neuronal images in fiber-inserted mouse under free-running behavior, Conf. on Neural Imaging and Sensing 2023, SPIE Photonics West BIOS (San Francisco, 2023.1.31) / Proc. SPIE, Vol.12365, pp.12365-08:1-12365-08:5 (2023) <https://doi.org/10.1117/12.2652032>
- Leo Miyashita, Kentaro Fukamizu, Yuki Kubota, Tomohiko Hayakawa, Masatoshi Ishikawa: Real-time Animation Display Based on Optical Illusion by Overlaid Luminance Changes, Conf. on Optical Architectures for Displays and Sensing in Augmented, Virtual, and Mixed Reality (AR, VR, MR) IV, SPIE AR | VR | MR (San Francisco, 2023.1.30) / Proc. SPIE, Vol.12449, pp.124490W:1-124490W:11 (2023) <https://doi.org/10.1117/12.2647790>
- Taku Senoo, Atsushi Konno, Yunzhuo Wang, Masahiro Hirano, Norimasa Kishi, and Masatoshi Ishikawa: Automotive Tracking with High-Speed Stereo Vision Based on a Spatiotemporal Shared Filter, 26th Int. Conf. on System Theory, Control and Computing (ICSTCC 2022) (Sinaia, Romania, 2022.10.21) / Proceedings, pp.613-618 <https://doi.org/10.1109/ICSTCC55426.2022.9931891>
- Leo Miyashita, Satoshi Tabata, and Masatoshi Ishikawa: High-speed and Low-latency 3D Sensing with a Parallel-bus Pattern, 10th Int. Conf. on 3D Vision (3DV 2022) (Prague, Czechia, 2022.9.14) / Proceedings, pp.291-300
- Yu-Ping Wang, Lihui Wang, Hongjin Xu, Satoshi Tabata, and Masatoshi Ishikawa: ARSlice: Head-Mounted Display Augmented with Dynamic Tracking and Projection, 10th Int. Conf. on Computational Visual Media (CVM 2022) (Beijing, 2022.4.8) / J. of Computer Science and Technology, Vol.37, No.3, pp.666-679 (2022)
- Yushan Ke, Yushi Moko, Yuka Hiruma, Tomohiko Hayakawa, and Masatoshi Ishikawa: Silk-printed Retroreflective Markers for Infrastructure Maintenance Vehicles in Tunnels, Conf. on Sensors and Smart Structures Technologies for Civil, Mechanical, and Aerospace Systems, SPIE Smart Structures and Materials + Nondestructive Evaluation (Long Beach, 2022.4.4-10 [on demand]) / Proc. SPIE, Vol.12046, pp.12046:1-6
- Ayumi Matsumoto, Tomohiro Sueishi, and Masatoshi Ishikawa: High-speed Gaze-oriented Projection by Cross-ratio-based Eye Tracking with Dual Infrared Imaging, 2022 IEEE Conf. on Virtual Reality and 3D User Interfaces Abstracts and Workshops (VRW 2022) (Christchurch, New Zealand, 2021.3.14 [online]) / Proceedings, pp.594-595 [Best Poster Award Nomination]
- Seohyun Lee, Hyuno Kim, Hideo Higuchi, Masatoshi Ishikawa, and Ryuichiro Nakato: A Generative Adversarial Network Approach to Metastatic Cancer Cell Images, 4th IEEE Int. Conf. on Artificial Intelligence in Information and Communication (ICAIIIC 2022) (Jeju Island, Korea, 2022.2.24 [online]) / Proceedings, pp.403-406
- Tomohiro Sueishi, Soichiro Matsumura, Shoji Yachida, and Masatoshi Ishikawa: Optical and Control Design of Bright-pupil Microsaccadic Artificial Eye, 2022 IEEE/SICE Int. Symp. on System Integration (SII 2022) (Narvik, Norway, 2022.1.11 [online]) / Proceedings, pp.760-765
- Hiromichi Kawahara, Taku Senoo, Idaku Ishii, Masahiro Hirano, Norimasa Kishi, and Masatoshi Ishikawa: High-speed Tracking for Overlapped Vehicles Using Instance Segmentation and Contour Deformation, 2022 IEEE/SICE Int. Symp. on System Integration (SII 2022) (Narvik, Norway, 2022.1.11 [online]) / Proceedings, pp.730-735
- Yuki Kubota, Tomohiko Hayakawa, Osamu Fukayama, and Masatoshi Ishikawa: Sequential Estimation of Psychophysical Parameters Based on the Paired Comparisons, 2022 IEEE/SICE Int. Symp. on System Integration (SII 2022) (Narvik, Norway, 2022.1.10 [online]) / Proceedings, pp.150-154
- Mamoru Oka, Kenichi Murakami, Shouren Huang, Hirofumi Sumi, Masatoshi Ishikawa, and Yuji Yamakawa: High-speed Manipulation of Continuous Spreading and Aligning a Suspended Towel-like Object, 2022 IEEE/SICE Int. Symp. on System Integration (SII 2022) (Narvik, Norway, 2022.1.10 [online]) / Proceedings, pp.7-12
- Masahiko Yasui, Yoshihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: Dynamic and Occlusion-Robust Light Field Illumination, SIGGRAPH Asia 2021 Posters (Tokyo, 2021.12.15-17) / Proceedings, Article No.35, pp.1-2

- Leo Miyashita, Kentaro Fukamizu, and Masatoshi Ishikawa: Simultaneous Augmentation of Textures and Deformation Based on Dynamic Projection Mapping, SIGGRAPH Asia 2021 Emerging Technology (Tokyo, 2021.12.15-17)/Proceedings, Article No.16, pp.1-2
- Tomohiro Sueishi, and Masatoshi Ishikawa: Ellipses Ring Marker for High-speed Finger Tracking, 27th ACM Symposium on Virtual Reality Software and Technology (VRST2021) (Osaka, 2021.12.10 [online])/Proceedings, Article No.31, pp.1-5
- Soichiro Matsumura, Tomohiro Sueishi, Shoji Yachida, and Masatoshi Ishikawa: Eye Vibration Detection Using High-speed Optical Tracking and Pupil Center Corneal Reflection, 43rd Annual Int. Conf. of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society (EMBC 2021) (2021.11.4 [online])/Proceedings, p.5239 (ThDT3.5)
- Masahiro Hirano, Yuji Yamakawa, Taku Senoo, Masatoshi Ishikawa: An Acceleration Method for Correlation-based High-speed Object Tracking, XXIII World Congress of the Int. Measurement Confederation (Yokohama, 2021.8.30-9.3 [online])/Proceedings, TC17-1-03, pp.1-4
- Leo Miyashita, Yohta Kimura, Satoshi Tabata, and Masatoshi Ishikawa: High-speed Simultaneous Measurement of Depth and Normal for Real-time 3D Reconstruction, Conf. on Applications of Digital Image Processing XLIV, SPIE Optics + Photonics 2021 (San Diego, 2021.8.1-5 [hybrid with virtual conference])/Proc. SPIE, 11842-52, pp.1-7 (2021)
- Masahiro Hirano, Yuji Yamakawa, Taku Senoo, Norimasa Kishi, and Masatoshi Ishikawa: Multiple Scale Aggregation with Patch Multiplexing for High-speed Inter-vehicle Distance Estimation, 32nd IEEE Intelligent Vehicles Symposium (IV21), (Nagoya, 2021.7.12 [online])/Proceedings, pp.1436-1443
- Hirofumi Sumi, Hironari Takehara, Jun Ohta, and Masatoshi Ishikawa: Advanced Multi-NIR Spectral Image Sensor with Optimized Vision Sensing System and Its Impact on Innovative Applications, 2021 Symposia on VLSI Technology and Circuits (VLSI 2021) (Kyoto, 2021.6.19 [online])/Proceedings, pp.1-2
- Seohyun Lee, Hyuno Kim, Hideo Higuchi, and Masatoshi Ishikawa: Classification of Metastatic Breast Cancer Cell Using Deep Learning Approach, The 3rd IEEE Int. Conf. on Artificial Intelligence in Information and Communication (ICAIIIC 2021) (Jeju Island, Korea, 2021.4.16 [online])/Proceedings, pp.425-428
- Seohyun Lee, Hyuno Kim, Hideo Higuchi, and Masatoshi Ishikawa: A Machine Learning Approach to Transport Categorization for Vesicle Tracking Data Analysis, Conf. on Imaging, Manipulation, and Analysis of Biomolecules, Cells, and Tissues XIX, SPIE Photonics West BIOS (San Francisco, 2021.3.11 [online])
- Shouren Huang, Keisuke Koyama, Masatoshi Ishikawa, and Yuji Yamakawa: Human-Robot Collaboration with Force Feedback Utilizing Bimanual Coordination, Companion of the 2021 ACM/IEEE Int. Conf. on Human-Robot Interaction (HRI '21 Companion) (Boulder, 2021.3.11 [online])/Proceedings, pp.234-238
- Tomohiro Sueishi, Arata Jingu, Shoji Yachida, Michiaki Inoue, Yuka Ogino, and Masatoshi Ishikawa: Dynamic Iris Authentication by High-speed Gaze and Focus Control, 2021 IEEE/SICE Int. Symp. on System Integration (SII 2021) (Iwaki, 2021.1.14 [online])/Proceedings, pp.813-814
- Shigeaki Namiki, Keiko Yokoyama, Shoji Yachida, Takashi Shibata, Hiroyoshi Miyano, and Masatoshi Ishikawa: Online Object Recognition Using CNN-based Algorithm on High-speed Camera Imaging, 25th Int. Conf. on Pattern Recognition (Milan, 2021.1.13 [online])/Proceedings, Paper No.679, pp.2025-2032
- Ryota Nishizono, Tomohiro Sueishi, and Masatoshi Ishikawa: EmnDash: M-sequence Dashed Markers on Vector-based Laser Projection for Robust High-speed Spatial Tracking, IEEE Int. Symposium on Mixed and Augmented Reality (ISMAR-Adjunct2020) (Recife/Porto de Galinhas, Brazil, 2020.11.12 [online])/Proceedings, pp.195-200
- Kentaro Fukamizu, Leo Miyashita, and Masatoshi Ishikawa: ElaMorph Projection: Deformation of 3D Shape by Dynamic Projection Mapping, Int. Symposium on Augmented and Mixed Reality (ISMAR-Adjunct2020) (Recife/Porto de Galinhas, Brazil, 2020.11.11 [online])/Proceedings, pp. 220-229
- Satoshi Tanaka, Keisuke Koyama, Taku Senoo, Makoto Shimojo, and Masatoshi Ishikawa: High-speed Hitting Grasping with Magripper, a Highly Backdrivable Gripper Using Magnetic Gear and Plastic Deformation Control, IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (IROS 2020) (Las Vegas, 2020.10.25 [online])/Proceedings, pp.9137-9143
- Leo Miyashita, and Masatoshi Ishikawa: Wearable DPM System with Intelligent Imager and GPU, Int. Conf. on Artificial Intelligence Circuits and Systems (AICAS2020) (Genova, Italy, 2020.9.1 [online])/Proceedings pp.129-130
- Murtuza Petladwala, Tomohiro Sueishi, Shoji Yachida, and Masatoshi Ishikawa: High-speed Occlusion Recovery Method for Multiple Fish Visual Tracking, 42nd Annual Int. Conf. of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society (EMBC2020) (Montréal, 2020.7.20 [online])/Proceedings, p.6185
- Ryosuke Higo, Taku Senoo, and Masatoshi Ishikawa: Dynamic In-Hand Regrasping Using a High-Speed Robot Hand and a High-Speed Vision, 1st Virtual IFAC World Congress (IFAC-V 2020) (Berlin, 2020.7.13 [online]) / Proceedings, pp.985:1-985:6
- Tomohiko Hayakawa, Haruka Nakane, and Masatoshi Ishikawa: Motion-blur Compensation System Using a Rotated Acrylic Cube with Visual Feedback, 1st Virtual IFAC World Congress (IFAC-V 2020) (Berlin, 2020.7.13 [online]) / Proceedings, pp.696:1-696:4
- Fumiya Shimada, Taku Senoo, Kenichi Murakami, and Masatoshi Ishikawa: Bolt Loosening Detection Using Multi-purpose Robot Hand, 2020 IEEE/ASME Int. Conf. on Advanced Intelligent Mechatronics (AIM 2020) (Boston, 2020.7.9 [online]) / Proceedings, pp.1860-1866
- Yuriko Ezaki, Yushi Moko, Haruka Ikeda, Tomohiko Hayakawa, and Masatoshi Ishikawa: Extension of the Capture Range Under High-Speed Motion Using Mirror Galvanometers, 2020 IEEE/ASME Int. Conf. on Advanced Intelligent Mechatronics (AIM 2020) (Boston, 2020.7.9 [online])/Proceedings, pp.1854-1859
- Kenichi Murakami, Koki Ishimoto, Taku Senoo, and Masatoshi Ishikawa: Robot Hand Interaction Using Plastic Deformation Control with Inner Position Loop, 2020 IEEE/ASME Int. Conf. on Advanced Intelligent Mechatronics (AIM 2020) (Boston, 2020.7.9 [online])/Proceedings, pp.1748-1753
- Yuri Mikawa, Tomohiro Sueishi, Yoshihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: Projection Mapping System to a Widely Dynamic Sphere with Circumferential Makers, 2020 IEEE Int. Conf. on Multimedia & Expo (ICME 2020) (London, 2020.7.9 [online])/Proceedings, pp.1-6
<https://doi.org/10.1109/ICME46284.2020.9102813>
- Seohyun Lee, Hyuno Kim, Hideo Higuchi, and Masatoshi Ishikawa: Estimation of Vesicle Transport near the Cellular Membrane Using Image Processing, 2020 OSA Imaging and Applied Optics Congress (Vancouver, Canada, 2020. 6.24 [online])/Proceedings, JF4E.2

- Yuki Kubota, Tomohiko Hayakawa, and Masatoshi Ishikawa: Quantitative Perception Measurement of the Rotating Snakes Illusion Considering Temporal Dependence and Gaze Information, 12th ACM Symposium on Eye Tracking Research and Applications (ETRA2020) (2020.6, published,)/Proceedings, Article No.45, pp.1-4
<https://doi.org/10.1145/3379156.3391344>
- Satoshi Tanaka, Keisuke Koyama, Taku Senoo, and Masatoshi Ishikawa: Adaptive Visual Shock Absorber with Visual-based Maxwell Model Using Magnetic Gear, 2020 IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (ICRA 2020) (Paris, 2020.6.2 [online])/Proceedings, pp. 6163-6168
- Yuki Kubota, Tomohiko Hayakawa, Yushan Ke, Yushi Moko, and Masatoshi Ishikawa: High-Speed Motion Blur Compensation System in Infrared Region Using Galvanometer Mirror and Thermography Camera, Sensors and Smart Structures Technologies for Civil, Mechanical, and Aerospace Systems, SPIE Smart Structures and Materials + Nondestructive Evaluation 2020 (Anaheim, 2020.4.29 [online])/Proc. SPIE, Vol.11379, 1137919
<https://doi.org/10.1117/12.2558450>
- Hyuno Kim, Yuji Yamakawa, and Masatoshi Ishikawa: Robust Hand Tracking Method by Synchronized High-speed Cameras with Orthogonal Geometry, 2020 IEEE Sensors Applications Symposium (SAS 2020) (2020.3.20, Published)/Proceedings, pp.1-5
- Seohyun Lee, Hyuno Kim, Hideo Higuchi, and Masatoshi Ishikawa: Visualization and Data Analysis for Intracellular Transport Using Computer Vision Techniques, 2020 IEEE Sensors Applications Symposium (SAS 2020) (2020.3.20, Published)/Proceedings, pp.1-6
- Tomohiro Sueishi, Chikara Miyaji, Masataka Narumiya, Yuji Yamakawa, and Masatoshi Ishikawa: High-speed Projection Method of Swing Plane for Golf Training, Augmented Humans Int. Conf. (AHs2020) (Kaiserslautern, Germany, 2020.3.16 [online])/Proceedings, Article No.34, pp.1-3
<https://doi.org/10.1145/3384657.3385330>
- Seohyun Lee, Hyuno Kim, and Masatoshi Ishikawa: Deep Learning Approach to Face Pose Estimation for High-Speed Camera Network System, The 2nd IEEE Int. Conf. on Artificial Intelligence in Information and Communication (ICAIIIC 2020) (Fukuoka, 2020.2.19)/Proceedings, pp.84-88
- Hongjin Xu, Lihui Wang, Yoshihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: An Extended Depth-of-field Projection Method Using a High-speed Projector with a Synchronized, Oscillating Lens, Conf. on Advances in Display Technologies X, SPIE Photonics West OPTO (San Francisco, 2020.2.5)/Proc. SPIE 11304, 113040T
<https://doi.org/10.1117/12.2542477>
- Yuri Mikawa, Tomohiro Sueishi, Tomohiko Hayakawa, Masatoshi Ishikawa: Laser-based Drawing Method for Posture-free Objects by Photochromic Active Marking with High-speed Coaxial Gaze Control, Conf. on Laser 3D Manufacturing VII, SPIE Photonics West LASE (San Francisco, 2020.2.5)/Proc. SPIE 11271, 112710V
<https://doi.org/10.1117/12.2542522>
- Lihui Wang, Hirotochi Takeuchi, Satoshi Tabata, and Masatoshi Ishikawa: A Study for Accelerating the Speed of All-in-focus Image Processing, Conf. on Three-Dimensional and Multidimensional Microscopy: Image Acquisition and Processing XXVII, SPIE Photonics West BIOS (San Francisco, 2020.2.5)/Proc. SPIE, Vol.11245, 112450U
<https://doi.org/10.1117/12.2542686>
- Masahiko Yasui, Yoshihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: Projection-type Integral 3D Display Using Mirrors Facing Each Other for a Wide Viewing Angle with a Downsized System, Conf. on Advances in Display Technologies X, SPIE Photonics West OPTO (San Francisco, 2020.2.5)/Proc. SPIE 11304, 1130406
<https://doi.org/10.1117/12.2542531>
- Seohyun Lee, Hyuno Kim, Hideo Higuchi, and Masatoshi Ishikawa: Optical Flow of Vesicles: Computer Vision Approach for Endocytosis of Nanoparticles in a Living Cell, Conf. on Nanoscale Imaging, Sensing, and Actuation for Biomedical Applications XVII, SPIE Photonics West BIOS (San Francisco, 2020.2.3)/Proc. SPIE 11254, 112541J
<https://doi.org/10.1117/12.2543455>
- Tomohiro Sueishi, Takuya Ogawa, Shoji Yachida, and Masatoshi Ishikawa: Continuous High-resolution Observation System Using High-speed Gaze and Focus Control with Wide-angle Triangulation, Conf. on High-Speed Biomedical Imaging and Spectroscopy V, SPIE Photonics West BIOS (San Francisco, 2020.2.2)/Proc. SPIE 11250, 1125012
<https://doi.org/10.1117/12.2544313>
- Mikihiro Ikura, Leo Miyashita, and Masatoshi Ishikawa: Real-time Landing Gear Control System Based on Adaptive 3D Sensing for Safe Landing of UAV, 2020 IEEE/SICE Int. Symp. on System Integration (Honolulu, 2020.1.14)/Proceedings, pp.759-764 **[Best Student Paper Award]**
- Satoshi Tanaka, Taku Senoo, and Masatoshi Ishikawa: Non-stop Handover of Parcel to Airborne UAV Based on High-speed Visual Object Tracking, 19th Int. Conf. on Advanced Robotics (ICAR), (Belo Horizonte, Brazil, 2019.12.3)/Proceedings, pp.414-419
- Yoshihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: High-Speed and High-Brightness Color Single-Chip DLP Projector Using High-Power LED-Based Light Sources, Int. Display Workshops 2019 (IDW '19) (Sapporo, 2019.11.29)/Proceedings, PRJ6/AIS3-4L, pp.1350-1352
- Yuki Kubota, Tomohiko Hayakawa, and Masatoshi Ishikawa: Reduction of Moving Optical Illusion through Synchronization with Eye Movement, Int. Display Workshops 2019 (IDW '19) (Sapporo, 2019.11.27)/Proceedings, INP1-5L, pp.1652-1655
- Ryo Ito, Leo Miyashita, and Masatoshi Ishikawa: Brobdingnagian Glass: A Micro-Stereoscopic Teleexistence System, The 12th ACM SIGGRAPH Conf. and Exhibition on Computer Graphics and Interactive Techniques in Asia (SIGGRAPH ASIA 2019) (Emerging Technologies) (Brisbane, Australia, 2019.11.18-20) / Emerging Technologies, pp.7-8 **[Best Demo Voted By Committee - Honourable Mentions (Emerging Technology)]**
- Haruka Ikeda, Tomohiko Hayakawa, and Masatoshi Ishikawa: Bilateral Motion Display: Strategy to Provide Multiple Visual Perception Using Afterimage Effects for Specific Motion, the 25th ACM Symposium on Virtual Reality Software and Technology (VRST2019) (Parramatta, NSW, Australia, 2019.11.14)/Proceeding, Article No.17, pp.141-145
- Himari Tochioka, Haruka Ikeda, Tomohiko Hayakawa and Masatoshi Ishikawa: Effects of Latency in Visual Feedback on Human Performance of Path-Steering Tasks, the 25th ACM Symposium on Virtual Reality Software and Technology (VRST2019) (Parramatta, NSW, Australia, 2019.11.13)/Proceeding, Article No.65, pp.380-381
- Satoshi Tanaka, Taku Senoo, and Masatoshi Ishikawa: High-speed UAV Delivery System with Non-Stop Parcel Handover Using High-Speed Visual Control, the 22nd IEEE Intelligent Transportation Systems Conf. (ITSC2019) (Auckland, New

- Zealand, 2019.10.30) / Proceedings, pp.4449-4455
- Seohyun Lee, Tomohiko Hayakawa, Chika Nishimura, Satoshi Yawata, Hiroki Yagi, Dai Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: Comparison of Deep Learning and Image Processing for Tracking the Cognitive Motion of a Laboratory Mouse, The 7th IEEE Biomedical Circuits and Systems Conf. (BioCAS) 2019, (Nara, 2019.10.18) / Proceedings, pp.1-4
 - Shouren Huang, Masatoshi Ishikawa, and Yuji Yamakawa: Human-Robot Interaction and Collaborative Manipulation with Multimodal Perception Interface for Human, 7th Int. Conf. on Human-Agent Interaction (HAI'19) (Kyoto, 2019.10.9) / Proceedings, pp.289-291
 - Seohyun Lee, Tomohiko Hayakawa, Chika Nishimura, Satoshi Yawata, Dai Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: Movement Analysis for Volitional Direction Change of Laboratory Mouse based on High-Speed Imaging, Topical Meeting on Imaging Systems and Applications, OSA Imaging and Applied Optics Congress (Munich, 2019.6.26) / Proceedings, 1W1C.1
 - Hirofumi Sumi, Hironari Takehara, Daiki Shirahige, Takahiko Kondo, Kiyotaka Sasagawa, Takashi Tokuda, Norimasa Kishi, Jun Ohta, and Masatoshi Ishikawa: Advanced Fundus Camera with Innovative NIR Multispectral Color Imaging System-Application Field Development of Dynamic Intelligent Systems Using High-Speed Vision-, 2019 Int. Image Sensor Workshop (IISW) 2019 (Snowbird, Utah, 2019.6.26) / Proceedings, pp.294-297
 - Haruka Ikeda, Leo Miyashita, Masahiro Hirano, and Masatoshi Ishikawa: Decorative Knots in 3D Artwork: Fabricating Models with Successive Knotting, The Fabrication and Sculpting Event (FASE2019), Shape Modeling Int. Conf. (SMI2019) (Vancouver, 2019.6.21) / HYPERSEEING, SUMMER, pp.53-60 (2019): Proc. Fabrication and Sculpting Event, pp.53-60
 - Yukihsa Karako, Shinji Kawakami, Keisuke Koyama, Makoto Shimojo, Taku Senoo, and Masatoshi Ishikawa: High-Speed Ring Insertion by Dynamic Observable Contact Hand, 2019 IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (ICRA 2019) (Montreal, 2019.5.20) / Proceedings, pp.2744-2750
 - Keisuke Koyama, Kenichi Murakami, Taku Senoo, Makoto Shimojo, and Masatoshi Ishikawa: High-speed, Non-deformation Catching of Soft Objects based on Active Vision and Proximity Sensing, 2019 IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (ICRA 2019) (Montreal, 2019.5.20) / Proceedings, pp.578-585
 - Lihui Wang, Yunpu Hu, Hongjin Xu, and Masatoshi Ishikawa: A Method for Passive, Monocular Distance Measurement of Virtual Image in VR/AR (Poster), The IEEE Int. Conf. on Computational Photography 2019 (ICCP 2019) (Tokyo, 2019.5.15)
 - Lihui Wang, Hongjin Xu, Yunpu Hu, Satoshi Tabata, and Masatoshi Ishikawa, Dynamic Depth-of-Field Projection for 3D Projection Mapping (Demo), ACM CHI Conf. on Human Factors in Computing Systems (CHI'19) (Glasgow, 2019.5.9)
 - Tomohiko Hayakawa, Takuya Kadowaki, Himari Tochioka, and Masatoshi Ishikawa: Motion-Blur-Compensated Microscopic Imaging System by Controlling the Optical Axis Using a Rotating Acrylic Cube, Focus on Microscopy 2019 (FOM2019) (London, 2019.4.16) / Program and Abstract Book Focus on Microscopy FOM 2019, p.410
 - Yuri Mikawa, Tomohiro Sueishi, and Masatoshi Ishikawa: Laser-based Photochromic Drawing Method for Rotating Objects with High-speed Visual Feedback, The 26th IEEE Conf. on Virtual Reality and 3D User Interfaces (IEEE VR) (Osaka, 2019.3.27) / Proceedings, pp.1082-1083
 - Tomohiko Hayakawa, Yushi Moko, Kenta Morishita, and Masatoshi Ishikawa: Real-time Robust Lane Detection Method at a Speed of 100 km/h for a Vehicle-mounted Tunnel Surface Inspection System, 2019 IEEE Sensors Applications Symp. (SAS2019) (Sophia Antipolis, France, 2019.3.11) / Proceedings, pp.1-6
 - Hyuno Kim, Ryo Ito, Seohyun Lee, Yuji Yamakawa, and Masatoshi Ishikawa: Simulation of Face Pose Tracking System using Adaptive Vision Switching, 2019 IEEE Sensors Applications Symp. (SAS2019) (Sophia Antipolis, France, 2019.3.11) / Proceedings, pp.1-6
 - Seohyun Lee, Hyuno Kim, Masatoshi Ishikawa, and Hideo Higuchi: 3D Nanoscale Tracking Data Analysis for Intracellular Organelle Movement Using Machine Learning Approach, The 1st Int. Conf. on Artificial Intelligence in Information and Communication (ICAIC 2019) (Naha, 2019.2.12) / Proceedings, pp.181-184
 - Lihui Wang, Yunpu Hu, Hongjin Xu, and Masatoshi Ishikawa: Dynamic Focal Tracker Display, Conf. on Photonic Instrumentation Engineering VI, SPIE Photonics West 2019 (San Francisco, 2019.2.7) / Proc. of SPIE, Vol.10942, pp.109420K-1-8
 - Tomohiko Hayakawa, Kenichi Murakami, Jerome Pitogo de Leon, Masatoshi Ishikawa, Focus Adjustable Motion-blur Compensation Method Using Deformable Mirror, Conf. on Photonic Instrumentation Engineering VI, SPIE Photonics West (San Francisco, 2019.2.5) / Proc. of SPIE, Vol.10925, pp.1092507-1-6
 - Hirofumi Sumi, Hironari Takehara, Norimasa Kishi, Jun Ohta, and Masatoshi Ishikawa: Next-Generation Fundus Camera with Full-Color Image Acquisition in 0-lx Visible Light using BSI CMOS Image Sensor with Advanced NIR Multi-Spectral Imaging System - Application Field Development of Dynamic Intelligent Systems Using High-Speed Vision -, 24th Asia and South Pacific Design Automation Conf. (ASP-DAC 2019) (Tokyo, 2019.1.23)
 - Yuji Yamakawa, Yutaro Matsui and Masatoshi Ishikawa: Development and Analysis of a High-speed Human-Robot Collaborative System and its Application, 2018 IEEE Int. Conf. on Robotics and Biomimetics (Kuala Lumpur, Malaysia, 2018.12.15) / Proceedings, pp.2415-2420
 - Kenichi Murakami, Shouren Huang, Hirofumi Sumi, Masatoshi Ishikawa and Yuji Yamakawa: Towel-Like Object Alignment with Human-Robot Cooperation and High-Speed Robotic Manipulation, 2018 IEEE Int. Conf. on Robotics and Biomimetics (Kuala Lumpur, Malaysia, 2018.12.13) / Proceedings, pp.772-777
 - Leo Miyashita, Yoshihiro Watanabe, Masatoshi Ishikawa: MIDAS Projection: Markerless and Modelless Dynamic Projection Mapping for Material Representation, The 11th ACM SIGGRAPH Conf. and Exhibition on Computer Graphics and Interactive Techniques in Asia (SIGGRAPH ASIA 2016) (Tokyo, 2018.12.7) / Extended Abstracts, pp.2:1-2:2
 - Yuri Mikawa, Tomohiro Sueishi, Yoshihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: VarioliLight: Hybrid Dynamic Projection Mapping Using High-speed Projector and Optical Axis Controller, The 11th ACM SIGGRAPH Conf. and Exhibition on Computer Graphics and Interactive Techniques in Asia (SIGGRAPH ASIA 2018) (Emerging Technologies) (Tokyo, 2018.12.4) / Emerging Technologies, Article No.17, pp.1-2
 - Masashi Nitta, Tomohiro Sueishi, and Masatoshi Ishikawa: Tracking Projection Mosaicing by Synchronized High-speed Optical Axis Control, The 24th ACM Symp. on Virtual Reality Software and Technology (VRST2018) (Tokyo, 2018.11.29) / Technical Papers, Article No. 13, pp.1-5 [Honorable Mentions (Paper)] and [Microsoft Award]
 - Takuya Kadowaki, Michika Maruyama, Tomohiko Hayakawa, Naoki Matsuzawa, Kenichiro Iwasaki, and Masatoshi Ishikawa: Effects of Low Video Latency between Visual Information and Physical Sensation in Immersive Environments, The 24th ACM Symp. on Virtual Reality Software and Technology (VRST) (Tokyo, 2018.11.29) / Poster Abstracts, Article No.84, pp.1-2

- Lihui Wang, Hongjin Xu, Masatoshi Ishikawa: Optical Mechanism controlled by Shape Memory Alloy Spring, 11th Int. Conf. on Optics-Photonics Design and Fabrication (ODF'18, Hiroshima) (Hiroshima, Japan, 2018.11.29)/29PSb-36
- Lihui Wang, Hongjin Xu, and Masatoshi Ishikawa: Solar Energy Actuated Optical Mechanism, OSA Light, Energy and the Environment Congress 2018 (E2, FTS, HISE, SOLAR, SSL) (Singapore, 2018.11.6)/OSA Technical Digest, paper JT2A.11
- Taku Senoo, Kenichi Murakami, and Masatoshi Ishikawa: Robotic Physical Interaction Using Deformation Control Based on the Zener Model, 2018 IEEE Int. Conf. on Cyborg and Bionic Systems (CBS) (Shenzhen, China, 2018.10.27)/Proceedings, pp.445-448
- Shouren Huang, Kenichi Murakami, Takanori Akiyama, Sho Tatsuno, Tomohiko Hayakawa, Masatoshi Ishikawa, and Yuji Yamakawa: Experimental Study on Set-Point Regulation of Human Elbow Joint by Electric Stimulation Under Various Visual Feedback Rate, 2018 IEEE Int. Conf. on Cyborg and Bionic Systems (CBS) (Shenzhen, China, 2018.10.27)/Proceedings, pp.430-433
- Yuji Yamakawa, Yutaro Matsui, and Masatoshi Ishikawa: Human-Robot Collaborative Manipulation Using a High-speed Robot Hand and a High-speed Camera, 2018 IEEE Int. Conf. on Cyborg and Bionic Systems (CBS) (Shenzhen, China, 2018.10.27)/Proceedings, pp.426-429
- Shouren Huang, Masatoshi Ishikawa, and Yuji Yamakawa: An Active Assistant Robotic System based on High-Speed Vision and Haptic Feedback for Human-Robot Collaboration, The 44th Annual Conf. of the IEEE Industrial Electronics Society (IECON 2018) (Washington DC, 2018.10.22)/Proceedings, pp.3649-3654
- Osamu Kojima, Shouren Huang, Kenichi Murakami, Masatoshi Ishikawa and Yuji Yamakawa: Human-robot Interaction System for Micromanipulation Assistance, The 44th Annual Conf. of the IEEE Industrial Electronics Society (IECON 2018) (Washington DC, 2018.10.22)/Proceedings, pp.3256-3261
- Yuji Yamakawa, and Masatoshi Ishikawa: Dynamical Robotic Interaction Using High-speed Visual Feedback and High-speed Robot Hand, Workshop on Human-Robot Cooperation and Collaboration in Manipulation: Advancements and Challenges, IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (IROS) (Madrid, 2018.10.5)
- Shouren Huang, Masatoshi Ishikawa, and Yuji Yamakawa: Human-Robot Collaboration with Robotic Assistance Confined to Local Motion to Assure Human Safety, Workshop on Human-robot Cooperation and Collaboration in Manipulation: Advancements and Challenges in 2018 IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (Madrid, Spain, 2018.10.5)
- Ryosuke Higo, Yuji Yamakawa, Taku Senoo, and Masatoshi Ishikawa: Rubik's Cube Handling Using a High Speed Multi-fingered Hand and a High Speed Vision System, IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (IROS 2018) (Madrid, 2018.10.4)/Proceedings, pp.6609-6614
- Keisuke Koyama, Makoto Shimojo, Taku Senoo, and Masatoshi Ishikawa: High-Speed High-Precision Proximity Sensor for Detection of Tilt, Distance and Contact, IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (IROS 2018) (Madrid, 2018.10.3)/Proceedings, pp.3224-3231
- Shouren Huang, Masatoshi Ishikawa, and Yuji Yamakawa: Human-Robot Collaboration with Robotic Assistance Confined to Local Motion to Assure Human Safety, Workshop on Human-Robot Cooperation and Collaboration in Manipulation: Advancements and Challenges, IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (IROS 2018) (Madrid, 2018.10.1)
- Kenta Morishita, Tomohiko Hayakawa, Yushi Moko, Hiroyuki Kameoka, and Masatoshi Ishikawa: Tunnel Inspection System Using High-speed Moving Visual Inspection Vehicle, 25th ITS World Congress (Copenhagen, 2018.9.20)/AP-TP1421, pp.1-7
- Shouren Huang, Masatoshi Ishikawa, and Yuji Yamakawa: Human-Robot Collaboration based on Dynamic Compensation: from Micro-manipulation to Macro-manipulation, the 27th IEEE Int. Conf. on Robot and Human Interactive Communication, (RO-MAN 2018) (Nanjing, China, 2018.8.28, 2018)/Proceedings, pp.603-604
- Jerome de Leon, Kenichi Murakami, Tomohiko Hayakawa, and Masatoshi Ishikawa: High-resolution Accurate Mosaic Imaging Technique for Laser Micro-fabrication Using Motion-blur Compensation, The 13th Pacific Rim Conf. on Lasers and Electro-Optics (CLEO-PR 2018) (Hong Kong, 2018.8.2)/postdeadline paper, PDP.9:1-PDP.9:2
- Leo Miyashita, Tomohiro Yamazaki, Kenji Uehara, Yoshihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: Portable Lumipen: Dynamic SAR in Your Hand, IEEE Int. Conf. on Multimedia and Expo (ICME2018), (San Diego, 2018.7.26)
- Tomohiro Sueishi, Takuya Ogawa, Shoji Yachida, Yoshihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: High-Resolution Observation Method for Freely Swimming Medaka Using High-Speed Optical Tracking with Ellipse Self-Window, 40th Annual Int. Conf. of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society (EMBC2018) (Honolulu, 2018.7.20)/Proceedings, FrPoS-32.41
- Lihui Wang, Jianjiang Cui, Satoshi Tabata, and Masatoshi Ishikawa: Readily Available Varifocal Microscope Imaging System, 40th Annual Int. Conf. of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society (EMBC2018) (Honolulu, 2018.7.20) / Proceedings, FrPoS-31.3
- Hirofumi Sumi, Hironari Takehara, Shunsuke Miyazaki, Daiki Shirahige, Kiyotaka Sasagawa, Takashi Tokuda, Yoshihiro Watanabe, Norimasa Kishi, Jun Ohta, and Masatoshi Ishikawa: A Next-generation Fundus Camera with Full Color Image Acquisition in Olux Visible Light by 1.12micron Square Pixel, 4K 30fps BSI CMOS Image Sensor with an Advanced NIR Multi-spectral Imaging System, 2018 Symposia on VLSI Technology and Circuits (Honolulu, 2018.6.21), Symposia Demo Session (2018.6.18)/2018 Symp. on VLSI Technology Digest of Technical Papers, pp.163-164 [Best Demo Paper Award]
- Kenichi Murakami, Tomohiko Hayakawa, and Masatoshi Ishikawa: Real-time High-speed Motion Blur Compensation Method Using Galvanometer Mirror for Shape Sensing of Microfabricated Objects, SPIE Photonics Europe, Conf. 10679: Optics, Photonics and Digital Technologies for Imaging Applications (Strasbourg, France, 2018.4.25) / Proceedings of SPIE, Vol.10679, 106790Z:1-6
- Yunpu Hu, Leo Miyashita, Yoshihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: GLATUI: Non-intrusive Augmentation of Motion-based Interactions Using a GLDV, ACM CHI Conf. on Human Factors in Computing Systems (CHI 2018) (Montréal, 2018.4.24)/Extended Abstracts, Paper No.LBW123
- Akihiro Nakamura, Leo Miyashita, Yoshihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: RIFNOM: 3D Rotation-Invariant Features on Normal Maps, EuroGraphics 2018 (Delft, Netherlands, 2018.4.17)/EuroGraphics Proceedings, pp.17-18
- Tomohiko Hayakawa, Kenichi Murakami, Wen-Ting Chung, and Masatoshi Ishikawa: Motion-Blur Less Microscopic Imaging without Thermal Effect, Focus on Microscopy 2018 (Singapore, 2018.3.27) / Program and Abstract Book Focus on Microscopy FOM 2018, p.105
- Hyuno Kim, Masatoshi Ishikawa, and Yuji Yamakawa: Reference Broadcast Frame Synchronization for Distributed High-speed Camera Network, 2018 IEEE Sensors Applications Symp. (Seoul, 2018.3.14)/Proceedings, pp.389-393

- Michika Maruyama, Satoshi Tabata, Yoshihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: Multi-Pattern Embedded Phase Shifting Using a High-speed Projector for Fast and Accurate Dynamic 3D Measurement, IEEE Winter Conf. on Applications of Computer Vision (WACV 2018) (Lake Tahoe, 2018.3.13)/Proceedings, pp.921-929
- Tomohiko Hayakawa, Kenichi Murakami, and Masatoshi Ishikawa: Precise Shape-sensing Method Using Micro Pinhole for Micro Holes, SPIE Smart Structures and Materials + Nondestructive Evaluation 2018 (Denver, 2018.3.5)/Proceedings of SPIE, Vol.106020, 106020D:1-6
- Lihui Wang, and Masatoshi Ishikawa: Investigation of the Dynamic Response Performance for the Liquid-filled Variable Focus Lens, Conf. on Advanced Fabrication Technologies for Micro/Nano Optics and Photonics XI, SPIE Photonics West OPTO, (San Francisco, 2018.2.22)/Proc. SPIE, Vol.10544 (Georg von Freymann, Winston V. Schoenfeld, and Raymond C. Rumpf, Eds), 1054419-1-8
- Kenta Kajihara, Shouren Huang, Niklas Bergström, Yuji Yamakawa, and Masatoshi Ishikawa: Tracking of Trajectory with Dynamic Deformation Based on Dynamic Compensation Concept, IEEE Int. Conf. on Robotics and Biomimetics (ROBIO2017) (Macau, 2017.12.8)/Proceedings, pp.1979-1984
- Tomohiko Hayakawa, Yushi Moko, Kenta Morishita and Masatoshi Ishikawa: Pixel-wise Deblurring Imaging System Based on Active Vision for Structural Health Monitoring at a Speed of 100 km/h, The 10th Int. Conf. on Machine Vision (ICMV 2017) (Vienna, Austria, 2017.11.14)/Proceedings of SPIE
- Yoshihiro Watanabe, Toshiyuki Kato, and Masatoshi Ishikawa: Extended Dot Cluster Marker for High-speed 3D Tracking in Dynamic Projection Mapping, IEEE Int. Symp. on Mixed and Augmented Reality (ISMAR 2017) (Nantes, 2017.11.11)/Proceedings, pp.52-61
- Püren Güler, Alessandro Pieropan, Masatoshi Ishikawa, and Danica Kragic: Estimating Deformability of Objects Using Meshless Shape Matching, IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (IROS 2017) (Vancouver, 2017.9.27)/Conf. Proceedings, pp.5941-5948
- Yutaro Matsui, Akihito Noda, Yuji Yamakawa, and Masatoshi Ishikawa: Development of a High-speed Sensor Network System with Multiple Sensors Using Simultaneous Clock Synchronizations, SICE Annual Conf. 2017 (Kanazawa, 2017.9.22)/Proceedings, pp.1595-1596
- Kenichi Murakami, Lihui Wang, Tomohiko Hayakawa, Taku Senoo, and Masatoshi Ishikawa: Catching Robot Hand System in Dynamic Depth Variation with a Rotating Variable Focusing Unit, Frontiers in Optics 2017 (Washington D.C., 2017.9.19)/Proceedings, JTu2A.52
- Taku Senoo, Kenichi Murakami, and Masatoshi Ishikawa: Deformable Behavior Generation of a Manipulator Based on Standard Linear Solid Model, 1st IEEE Conf. on Control Technology and Applications (CCTA 2017) (Hawai'i, 2017.8.28)/Proceedings, pp.746-751
- Koichiro Ito, Yuji Yamakawa, and Masatoshi Ishikawa: Winding Manipulator Based on High-speed Visual Feedback Control, 1st IEEE Conf. on Control Technology and Applications (CCTA 2017) (Hawai'i, 2017.8.28)/Proceedings, pp.474-480
- Yutaro Matsui, Yuji Yamakawa, and Masatoshi Ishikawa: Cooperative Operation between a Human and a Robot based on Real-time Measurement of Location and Posture of Target Object by High-speed Vision, 1st IEEE Conf. on Control Technology and Applications (CCTA 2017) (Hawai'i, 2017.8.28)/Proceedings, pp.457-462
- Niklas Bergström, Yuji Yamakawa, Shouren Huang, and Masatoshi Ishikawa: Accurate High-Speed 3D Reconstruction Using an Array of Networked Cameras, The 7th Annual IEEE Int. Conf. on Cyber Technology in Automation, Control and Intelligent Systems (Hawaii, 2017.8.3)/Proceedings, pp.1572-1575
- Shouren Huang, Niklas Bergström, Yuji Yamakawa, Taku Senoo, and Masatoshi Ishikawa: Robotic Contour Tracing with High-Speed Vision and Force-Torque Sensing based on Dynamic Compensation Scheme, The 20th World Congress of the Int. Federation of Automatic Control (IFAC WC2017) (Toulouse, France, 2017.7.9-14)/Proceedings, pp.4702-4708
- Tomohiko Hayakawa, and Masatoshi Ishikawa: Monitoring Method of Concrete Crack on Tunnel Surface Using Motion-blur Compensation System as Health Monitoring, Advanced Materials 2017 (Xi'an, China, 2017.06.15)/Conf. Abstract Book, p.405
- Sho Tatsuno, Tomohiko Hayakawa, and Masatoshi Ishikawa: Real-Time Learning Supportive Training System Based on Electrical Stimulation, 2017 IEEE World Haptics Conf. (WHC2017) (Munich, Germany, 2017.6.8)/Proceedings, pp.466-471
- Atsushi Nose, Tomohiro Yamazaki, Hironobu Katayama, Shuji Uehara, Masatsugu Kobayashi, Sayaka Shida, Masaki Odahara, Kenichi Takamiya, Yasuaki Hisamatsu, Shizunori Matsumoto, Leo Miyashita, Yoshihiro Watanabe, Takashi Izawa, Yoshinori Muramatsu, Yoshikazu Nitta, and Masatoshi Ishikawa: A 1ms High-Speed Vision Chip with 3D-Stacked 140GOPS Column-Parallel PEs for Diverse Sensing Applications, Int. Image Sensor Workshop (IISW2017) (Hiroshima, 2017.6.1)/Technical Program, R49
- Tomohiko Hayakawa, Masatoshi Ishikawa, Tomohiro Imahoko, Hirokazu Tahara, and Hitoshi Sekita: Micro Fabrication and Inspection of Fine Ceramics Using Ultra-short Pulse Laser, Int. Conf. on Small Science 2017 (ICSS 2017) (San Sebastian, Spain, 2017.05.11)/PROGRAM & ABSTRACTS, pp. 65-66
- Masahiro Hirano, Yoshihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: Rapid Blending of closed curves based on curvature flow, Int. Conf. on Geometric Modeling and Processing (GMP2017) (Xiamen, Fujian, 2017.4.19)/Computer Aided Geometric Design, Vol.52-53, pp.217-230
- Tomohiko Hayakawa, and Masatoshi Ishikawa: Motion-blur-compensated Structural Health Monitoring System for Tunnels at a Speed of 100km/h, Conf. 10169: Nondestructive Characterization and Monitoring of Advanced Materials, Aerospace, Civil Infrastructure, and Transportation XI, SPIE 24th Annual Int. Symp. on Smart Structures and Material Systems + Nondestructive Evaluation and Health Monitoring (Smart Structures/NDE 2017) (Portland, 2017.3.29)/Proceedings of SPIE, Vol.10169, pp.101692G:1-101692G:8
- Lihui Wang, Tomohiko Hayakawa, and Masatoshi Ishikawa: Depth of Field Extended Imaging Method Based on Intensification of Time and Spatial Expansion, Conf. 10167: Nano-, Bio-, Info-Tech Sensors and 3D Systems, SPIE 24th Annual Int. Symp. on Smart Structures and Material Systems + Nondestructive Evaluation and Health Monitoring (Smart Structures/NDE 2017) (Portland, 2017.3.26)/Proceedings of SPIE, Vol.10167, 101670C:1-101670C:8
- Sho Tatsuno, Tomohiko Hayakawa, and Masatoshi Ishikawa: Trajectory Adjustment System for Learning based on Electrical Stimulation, Augmented Human 2017 (AH2017), (Mountain View, 2017.3.17)/Proceedings, Article No.28
- Tomohiro Yamazaki, Hironobu Katayama, Shuji Uehara, Atsushi Nose, Masatsugu Kobayashi, Sayaka Shida, Masaki Odahara, Kenichi Takamiya, Yasuaki Hisamatsu, Shizunori Matsumoto, Leo Miyashita, Yoshihiro Watanabe, Takashi Izawa,

- Yoshinori Muramatsu and Masatoshi Ishikawa: A 1ms High-Speed Vision Chip with 3D-Stacked 140GOPS Column Parallel PEs for Spatio-Temporal Image Processing, *Int. Solid-State Circuits Conf. (ISSCC 2017)* (San Francisco, 2017.2.6) / *Proceeding*, pp.82-83
- Tomohiko Hayakawa and Masatoshi Ishikawa: Simultaneous Position and Angle Control Techniques for Outgoing Laser Beam Design Using Two Galvos, *Conf. on Components and Packaging for Laser Systems III, SPIE Photonics West LASE*, (San Francisco, 2017.02.02)/*Proc. SPIE*, Vol.100850, pp.100850Z:1-7
 - Hiroshi Sato, Yuji Yamakawa, Taku Senoo, and Masatoshi Ishikawa: Development of a High-Speed High-Precision Robot Hand for Micromanipulation, 2016 IEEE Int. Conf. on Robotics and Biomimetics (ROBIO 2016) (Qingdao, China, 2016.12.6) / *Proceedings*, pp.1535-1541
 - Leo Miyashita, Kota Ishihara, Yoshihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: ZoeMatrope for realistic and augmented materials, Workshops, Virtual Reality meets Physical Reality: Modelling and Simulating Virtual Humans and Environments, The 9th ACM SIGGRAPH Conf. and Exhibition on Computer Graphics and Interactive Techniques in Asia (SIGGRAPH ASIA 2016) (Macao, 2016.12.5)/*Extended Abstracts*, pp.2:1-2:2
 - Yuji Yamakawa, Yuki Ataka, and Masatoshi Ishikawa: Development of a Brachiation Robot with a Hook-shaped End Effector and Realization of Brachiation Motion with a Simple Strategy, 2016 IEEE Int. Conf. on Robotics and Biomimetics (ROBIO 2016) (Qingdao, China, 2016.12.4)/*Proceedings*, pp.737-742
 - Taku Senoo, Yuuki Horiuchi, Yoshinobu Nakanishi, Kenichi Murakami, and Masatoshi Ishikawa: Robotic Pitching by Rolling Ball on Fingers for a Randomly Located Target, 2016 IEEE Int. Conf. on Robotics and Biomimetics (ROBIO 2016) (Qingdao, China, 2016.12.4)/*Proceedings*, pp.325-330 **[T.J.Tarn Best Paper in Robotics Award]**
 - Masanori Koike, Taku Senoo, Kenichi Murakami, and Masatoshi Ishikawa: Time-Varying Impedance Control Based on Plastic Deformation, 2016 IEEE Int. Conf. on Robotics and Biomimetics (ROBIO 2016) (Qingdao, China, 2016.12.4) / *Proceedings*, pp.106-111
 - Niklas Bergström, Shouren Huang, Yuji Yamakawa, Taku Senoo, and Masatoshi Ishikawa: Towards Assistive Human-Robot Micro Manipulation, 2016 IEEE-RAS Int. Conf. on Humanoid Robots (Humanoids 2016) (Cancun, Mexico, 2016.11.17) / *Proceedings*, pp.1188-1195
 - Wataru Tooyama, Shouren Huang, Kenichi Murakami, Yuji Yamakawa, and Masatoshi Ishikawa: Development of an Assistive System for Position Control of a Human Hand with High Speed and High Accuracy, 2016 IEEE-RAS Int. Conf. on Humanoid Robots (Humanoids 2016) (Cancun, Mexico, 2016.11.16)/*Proceedings*, pp.230-235
 - Shouren Huang, Niklas Bergström, Yuji Yamakawa, Taku Senoo, and Masatoshi Ishikawa: High-Speed Visual Feedback for Realizing High-Performance Robotic Manipulation. The 31st Int. Congress on High Speed Imaging and Photonics (ICHSP-31) (Osaka, 2016.11.10)/*Proceedings*, pp.730-735
 - Zhipeng Wu, Yoshihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: Hybrid LED Traffic Light Detection Using High-Speed Camera, 19th IEEE Int. Conf. on Intelligent Transportation Systems (ITSC'16) (Rio de Janeiro, 2016.11.03) / *Proceedings*, pp.1235-1241
 - Yuji Yamakawa, Akihito Noda, Masatoshi Ishikawa, and Makoto Shimojo: Integration of High-speed Visual and Tactile Sensors with Synchronization in a Sensor Network System, IEEE SENSORS 2016 (Orlando, 2016.11.2) / *Proceedings*, pp.1703-1705
 - Kenichi Murakami, Yuji Yamakawa, Taku Senoo, and Masatoshi Ishikawa: Rolling Manipulation for Throwing Breaking Balls by Changing Grasping Forms, 2016 IEEE Industrial Electronics Conf. (IECON2016) (Florence, Italy, 2016.10.26) / *Proceedings*, p.1948
 - Tomohiko Hayakawa, and Masatoshi Ishikawa: Motion-blur-compensated structural health monitoring system for tunnels using pre-emphasis technique, the Fifth Int. Symp. on Life-Cycle Civil Engineering (IALCCE 2016) (Delft, 2016.10.19) / *Life-Cycle of Engineering Systems: Emphasis on Sustainable Civil Infrastructure*, pp.1627-1633
 - Takatoshi Yoshida, Yoshihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: Phyxel: A Realistic Display of Shape and Appearance using Physical Objects with High-speed Pixelated Lighting, The 29th Annual ACM Symp. on User Interface Software and Technology (UIST2016) (Tokyo, 2016.10.18)/*Proceedings*, pp.453-460
 - Sho Tatsuno, Tomohiko Hayakawa, and Masatoshi Ishikawa: Comparison of Reaction Times in Response to Electrical and Visual Stimulation Using a High-speed Camera, 2016 IEEE Int. Conf. on Systems, Man, and Cybernetics (SMC 2016) (Budapest, 2016.10.12)/*Proceedings*, pp.1251-1256
 - Taku Senoo, Gaku Jinnai, Kenichi Murakami, and Masatoshi Ishikawa: Deformation Control of a Multijoint Manipulator Based on Maxwell and Voigt Models, IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (IROS 2016) (Daejeon, Korea, 2016.10.12)/*Proceedings*, pp. 2711-2716
 - Alessandro Pieropan, Niklas Bergström, and Masatoshi Ishikawa: Real Time Object Pose Estimation and Tracking for GPU Enabled Embedded Systems, 2016 GPU Technology Conf. (GTC'16) (Tokyo, 2016.10.5)
 - Tomohiko Hayakawa, Lihui Wang, and Masatoshi Ishikawa: Three-dimensional scanning method based on deformation of a dielectric elastomer actuator, European Optical Society Bi-Annual Meeting (EOSAM 2016) (Berlin, 2016.9.29) / *Poster*, pp.283-284
 - Lihui Wang, Tomohiko Hayakawa, and Masatoshi Ishikawa: A fabrication method for variable focus micro lens array based on deformation of dielectric elastomer actuator, European Optical Society Bi-Annual Meeting (EOSAM 2016) (Berlin, 2016.9.28) / *Proceedings*, pp.452-453
 - Koichiro Ito, Tomohiro Sueishi, Yuji Yamakawa, and Masatoshi Ishikawa: Tracking and Recognition of a Human Hand in Dynamic Motion for Janken (rock-paper-scissors) Robot, 2016 IEEE Int. Conf. on Automation Science and Engineering (CASE 2016) (Fort Worth, Texas, 2016.8.24)/*Proceedings*, pp.891-896
 - Taku Senoo, Masanori Koike, Kenichi Murakami, and Masatoshi Ishikawa: Impedance Control Design Based on Plastic Deformation for a Robotic Arm (CASE 2016) 2016 IEEE Int. Conf. on Automation Science and Engineering (CASE 2016) (Fort Worth, Texas, 2016.8.23)/*IEEE Robotics and Automation Letters*, Vol.2, No.1, pp.209-216 (2017)
 - Leo Miyashita, Yoshihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: ZoeMatrope: Substantial Display Animating Composite Material, The 43rd Int. Conf. and Exhibition on Computer Graphics & Interactive Techniques (2016 ACM SIGGRAPH) (Technical Papers) (Anaheim, 2016.7.26)/*ACM Trans. on Graphics - Proceedings of ACM SIGGRAPH 2016*, Vol.35, No.4, pp.66:1-66:11 (2016)

- Leo Miyashita, Yoshihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: ZoeMatrope: Substantial Display Animating Composite Material, The 43rd Int. Conf. and Exhibition on Computer Graphics & Interactive Techniques (2016 ACM SIGGRAPH) (Emerging Technologies) (Anaheim, 2016.7.24-28) / Proceedings of ACM SIGGRAPH 2016, Emerging Technologies, Article No.24
- Takatoshi Yoshida, Yoshihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: Phyxel: realistic display using physical objects with high-speed spatially pixelated lighting, The 43rd Int. Conf. and Exhibition on Computer Graphics & Interactive Techniques (2016 ACM SIGGRAPH) (Emerging Technologies) (Anaheim, 2016.7.24-28) / Proceedings of ACM SIGGRAPH 2016, Emerging Technologies, Article No.18
- Tomohiko Hayakawa, and Masatoshi Ishikawa: Outdoor Gesture Recognition System Using Accurate Absolute Position Coordinates, the 18th Int. Conf. on Human-Computer Interaction (HCI International 2016) (Toronto, 2016.7.20) / Posters' Extended Abstracts, pp.101-106
- Yuji Yamakawa, Kazunori Odani, and Masatoshi Ishikawa: Sonic-speed Manipulation of a Bull Whip Using a Robot Manipulator, 2016 IEEE Int. Conf. on Advanced Intelligent Mechatronics (AIM 2016) (Banff, Canada, 2016.7.13) / Proceedings, pp.1139-1144
- Hyuno Kim, and Masatoshi Ishikawa: High-speed Distributed Camera Network Based on Message Passing Interface, 19th Int. Conf. Information Fusion (Fusion 2016) (Heidelberg, 2016.7.8) / Proceedings, pp.1768-1773
- Masahiro Hirano, Yoshihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: Closed curve blending based on curvature flow, Symp. on Solid & Physical Modeling 2016 (SPM2016) (Berlin, 2016.6.21)
- Shouren Huang, Niklas Bergström, Yuji Yamakawa, Taku Senoo and Masatoshi Ishikawa: High-Performance Robotic Contour Tracking based on the Dynamic Compensation Concept, 2016 IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (ICRA 2016) (Stockholm, Sweden, 2016.5.18) / Proceedings, pp.3886-3893
- Masahiko Yasui, Yoshihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: Occlusion-Robust 3D Sensing Using Aerial Imaging, IEEE Int. Conf. on Computational Photography (ICCP 2016) (Evanston, 2016.5.15) / Proceedings, pp.170-179
- Tomohiko Hayakawa, Lihui Wang, and Masatoshi Ishikawa: Dielectric Elastomer Based Laser Beam Pointing Method with Ultraviolet and Visible Wavelength, Conf. on Physics and Simulation of Optoelectronic Devices XXIV, SPIE Photonics West OPTO (San Francisco, 2016.02.17) / Proc. SPIE 9742, 97421Y
<https://doi.org/10.1117/12.2212081>
- Tomohiko Hayakawa, and Masatoshi Ishikawa: Development of Motion-Blur-Compensated High-Speed Moving Visual Inspection Vehicle for Tunnels, 2016 3rd Int. Conf. on Geological and Civil Engineering (ICGCE 2016) (Penang, Malaysia, 2016.1.13) / Proceedings, pp.24-28 [Best Presentation Award]
- Yoshihiro Watanabe, Gaku Narita, Sho Tatsuno, Takeshi Yuasa, Kiwamu Sumino, and Masatoshi Ishikawa: High-speed 8-bit Image Projector at 1,000 fps with 3 ms Delay, The Int. Display Workshops (IDW '15) (Ohtsu, 2015.12.11) / Proceedings, pp.1064-1065 [Best Paper Award]
- Masanori Koike, Kenichi Murakami, Taku Senoo, and Masatoshi Ishikawa: Visual Shock Absorber Based on Plastic Deformation Control, 2015 IEEE Int. Conf. on Robotics and Biomimetics (ROBIO2015) (Zhuhai, 2015.12.7) / Proceedings, pp.656-661
- Kenichi Murakami, Yuji Yamakawa, Taku Senoo, and Masatoshi Ishikawa: Motion Planning for Catching a Light-weight Ball with High-speed Visual Feedback, 2015 IEEE Int. Conf. on Robotics and Biomimetics (ROBIO2015) (Zhuhai, 2015.12.7) / Proceedings, pp.339-344 [Finalist of Best Student Paper Award]
- Gaku Narita, Yoshihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: Dynamic Projection Mapping onto a Deformable Object with Occlusion Based on High-speed Tracking of Dot Marker Array, The 21st ACM Symp. on Virtual Reality Software and Technology (VRST2015) (Beijing, 2015.11.14) / Proceedings, pp.149-152
- Leo Miyashita, Yoshihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: 3D Motion Sensing of any Object without Prior Knowledge, The 8th ACM SIGGRAPH Conf. and Exhibition on Computer Graphics and Interactive Techniques in Asia (SIGGRAPH Asia 2015) (Kobe, 2015.11.2-5) / ACM Trans. on Graphics - Proceedings of ACM SIGGRAPH Asia 2015, Vol. 3 4 , Issue 6, Article No.218
- Yugo Katsuki, Yuji Yamakawa, Masatoshi Ishikawa, and Makoto Shimojo: High-speed Sensing of Softness during Grasping Process by Robot Hand Equipped with Tactile Sensor, IEEE SENSORS 2015 (Busan, 2015.11.4) / Proceedings, pp.1693-1696 (2015)
- Nils Ståhl, Niklas Bergström, and Masatoshi Ishikawa: Exploiting High-Speed Sequences for Background Subtraction, 3rd IAPR Asian Conf. on Pattern Recognition (ACPR) (Kuala Lumpur, 2015.11.4)
- Tomohiro Sueishi, and Masatoshi Ishikawa: Circle Grid Fractal Pattern for Calibration at Different Camera Zoom Levels, The 8th ACM SIGGRAPH Conf. and Exhibition on Computer Graphics and Interactive Techniques in Asia (SIGGRAPH ASIA 2015) (Posters) (Kobe, 2015.11.3-4) / Proceedings of SIGGRAPH Asia 2015, Posters, Article No.21
- Tomohiko Hayakawa, Lihui Wang, and Masatoshi Ishikawa: A Novel Precise Laser Beam Pointing Method with Dielectric Elastomer, OSA's 99th annual meeting, Frontiers in Optics 2015 (FiO 2015) (San Jose, 2015.10.19) / Proceedings, FM2G.5
- Leo Miyashita, Yoshihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: High-Speed Image Rotator for Blur Canceling Roll Camera, IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (IROS 2015) (Hamburg, 2015.10.1) / Proceedings, pp.6047-6052
- Shouren Huang, Yuji Yamakawa, Taku Senoo, and Masatoshi Ishikawa: Robotic Needle Threading Manipulation Based on High-Speed Motion Strategy Using High-Speed Visual Feedback, IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (IROS 2015) (Hamburg, 2015.9.30) / Proceedings, pp.4041-4046
- Satoshi Tabata, Yoshihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: High-speed 3D Sensing with Three-view Geometry using a Segment Pattern, IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (IROS 2015) (Hamburg, 2015.9.30) / Proceedings, pp.3900-3907
- Tomohiro Sueishi, Hiromasa Oku, and Masatoshi Ishikawa: Calibration Method for Mirror-based High-speed Gaze Controller with Control of Optics and Illuminations, IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (IROS 2015) (Hamburg, 2015.9.30) / Proceedings, pp.3064-3070
- Taku Senoo, Masanori Koike, Kenichi Murakami, and Masatoshi Ishikawa: Visual Shock Absorber Based on Maxwell Model for Anti-rebound Control, IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (IROS 2015) (Hamburg, 2015.9.29) / Proceedings, pp. 1640-1645

- Yugo Katsuki, Yuji Yamakawa, Yoshihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: Development of Fast-Response Master-Slave System Using High-speed Non-contact 3D Sensing and High-speed Robot Hand, IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (IROS 2015) (Hamburg, 2015.9.29)/Proceedings, pp.1236-1241
- Hyuno Kim, Yuji Yamakawa, Taku Senoo, and Masatoshi Ishikawa: Robotic Manipulation of Rotating Object via Twisted Thread Using High-speed Visual Sensing and Feedback, 2015 IEEE Int. Conf. on Multisensor Fusion and Integration for Intelligent Systems (MFI2015) (San Diego, 2015.9.16)/Proceedings, pp.265-270
- Tomohiko Hayakawa, and Masatoshi Ishikawa: GPS Error Range Reduction Method based on Linear Kinematic Model, 2015 IEEE Int. Conf. on Automation Science and Engineering (CASE'15) (Gothenburg, 2015.8.27)/Proceedings, pp.1515-1520
- Shouren Huang, Yuji Yamakawa, Taku Senoo, Masatoshi Ishikawa: Realizing 1D Robotic Catching Without Prediction Based on Dynamic Compensation Concept, IEEE/ASME Int. Conf. on Advanced Intelligent Mechatronics (AIM 2015) (Busan, Korea, 2015.7.10)/Proceedings, pp.1629-1634
- Yuji Yamakawa, Kazuki Kuno, Masatoshi Ishikawa: Human-Robot Cooperative Task Realization Using High-speed Robot Hand System, IEEE/ASME Int. Conf. on Advanced Intelligent Mechatronics (AIM 2015) (Busan, Korea, 2015.7.8) / Proceedings, pp.281- 286
- Chris Raabe, Niklas Bergström, Emad Saad, John Vian, Masatoshi Ishikawa, Shinji Suzuki: Robust Autonomous Navigation in a Factory Environment, Int. Conf. on Aeronautical, Robotics and Manufacturing Engineering (ARME'2015) (Bangkok, 2015.6.15)/Proceedings, pp.72-79
- Alessandro Pieropan, Niklas Bergström, Masatoshi Ishikawa, and Hedvig Kjellström: Robust 3D Tracking of Unknown Objects, 2015 IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (ICRA2015) (Seattle, 2015.5.28)/Proceedings, pp.2643-2648
- Tomohiro Sueishi, Hiromasa Oku, and Masatoshi Ishikawa: Robust High-speed Tracking against Illumination Changes for Dynamic Projection Mapping, IEEE Virtual Reality Conf. (VR 2015) (Arles, France, 2015.3.26)/Proceedings, pp.97-104
- Yugo Katsuki, Yuji Yamakawa, and Masatoshi Ishikawa; High-Speed Human / Robot Hand Interaction System, ACM/IEEE Int. Conf. on Human-Robot Interaction (HRI 2015) (Portland, USA, 2015.3.4)/Proceedings, pp.117-118
- Yugo Katsuki, Yuji Yamakawa, Yoshihiro Watanabe, Masatoshi Ishikawa, and Makoto Shimojo: Super-Low-Latency Telemanipulation Using High-Speed Vision and High-Speed Multifingered Robot Hand, ACM/IEEE Int. Conf. on Human-Robot Interaction (HRI 2015) (Portland, USA, 2015.3.3)/Proceedings, pp.45-46
- Hirotsugu Yamamoto, Yasui Masahiro, Alvissalim Sakti M., Takahashi Masashi, Yuka Tomiyama, Shiro Suyama, and Masatoshi Ishikawa: Floating Display Screen Formed by AIRR (Aerial Imaging by Retro-Reflection) for Interaction in 3D Space, Int. Conf. on 3D Imaging (IC3D 2014) (Liege, Belgium, 2014.12.9)/Proceedings, Paper No.40, pp.1-5 (2014)
- Leo Miyashita, Yoshihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: Rapid SVBRDF Measurement by Algebraic Solution Based on Adaptive Illumination, Int. Conf. on 3D Vision (3DV2014) (Tokyo, 2014.12.9)/P1-20
- Tomoki Tamada, Wataru Ikarashi, Daiki Yoneyama, Kazuhito Tanaka, Yuji Yamakawa, Taku Senoo and Masatoshi Ishikawa: High-speed Bipedal Robot Running Using High-speed Visual Feedback, 2014 14th IEEE-RAS Int. Conf. on Humanoid Robots (Humanoids) (Madrid, Spain, 2014.11.19)/Proceedings, pp.140-145
- Yuji Yamakawa, Kazuki Kuno and Masatoshi Ishikawa: Throwing and Shooting Manipulations of Playing Cards using a High-Speed Multifingered Hand and a Vision System, 2014 14th IEEE-RAS Int. Conf. on Humanoid Robots (Humanoids) (Madrid, Spain, 2014.11.19)/Proceedings, pp.92-98
- Akihito Noda, Yuji Yamakawa and Masatoshi Ishikawa: Target Tracking Behind Occlusions Using a Networked High-Speed Vision System, IEEE SENSORS 2014 (Valencia, Spain, 2014.11.5)/Proceedings, pp.2018-2021
- Akihito Noda, Yuji Yamakawa and Masatoshi Ishikawa: Frame Synchronization for Networked High-Speed Vision Systems, IEEE SENSORS 2014 (Valencia, Spain, 2014.11.3)/Proceedings, pp.269-272
- Masahiro Hirano, Yoshihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: 3D Rectification of Distorted Document Image based on Tiled Rectangle Fragments, 2014 IEEE Int. Conf. on Image Processing (ICIP2014) (Paris, 2014.10.29) / Proceedings, pp.2604-2608
- Muhammad Sakti Alvissalim, Masahiko Yasui, Chihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: Immersive Virtual 3D Environment based on 499 fps Hand Gesture Interface, 2014 Int. Conf. on Advanced Computer Science and Information Systems (Jakarta, 2014.10.18)/Proceedings, pp.198-203 **[Best Student Paper Award]**
- Christopher T. Raabe, Niklas Bergström, Emad Saad, John Vian, Masatoshi Ishikawa, Shinji Suzuki: Efficient Alignment of Position Measurements with Differing Reference Frames, The 2014 Asia-Pacific Int. Symp. on Aerospace Technology (APISAT 2014) (Shanghai, 2014.9.25)
- Taku Senoo, and Masatoshi Ishikawa: Planar Sliding Analysis of a Biped Robot in Centroid Acceleration Space, IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (IROS 2014) (Chicago, 2014.9.17)/Proceedings, pp.4050-4056
- Masahiro Hirano, Akihito Noda, Yuji Yamakawa, and Masatoshi Ishikawa: Collision Avoidance of Intelligent Vehicle based on Networked High-speed Vision System, 11th Int. Conf. on Informatics in Control, Automation and Robotics (ICINCO) (Vienna, 2014.9.1)/Proceedings, pp.539-544
- Lihui Wang, Hiromasa Oku, and Masatoshi Ishikawa: An Adaptive achromatic doublet design by double variable-focus lenses, SPIE Optics + Photonics 2014 (San Diego, 2014.08.20) / Proc. SPIE 9193, Novel Optical Systems Design and Optimization XVII, 9193-20
- Lihui Wang, Alvaro Cassinelli, Hiromasa Oku, and Masatoshi Ishikawa: A pair of diopter adjustable eyeglasses for presbyopia vision correction, SPIE Optics + Photonics 2014 (San Diego, 2014.08.18) / Proc. SPIE 9193, Novel Optical Systems Design and Optimization XVII, 9193-50
- Masahiro Hirano, Yoshihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: High-Accuracy Rectification of Non-Planar Documents using Isometric Developable Mesh, The 17th Meeting on Image Recognition and Understanding (MIRU2014) (Okayama, 2014.7.30)/Extended Abstracts, OS2-4
- Hyuno Kim, Yuji Yamakawa, Taku Senoo, and Masatoshi Ishikawa: Manipulation Model of Thread-Rotor Object by a Robotic Hand for High-speed Visual Feedback Control , 2014 IEEE/ASME Int. Conf. on Advanced Intelligent Mechatronics (AIM2014) (Besançon, France, 2014.7.9)/Proceedings, pp.924-930
- Ken Iwasaki, Emi Tamaki, Carson Reynolds, and Masatoshi Ishikawa: Augmenting Emotion with Real Time Biofeedback: A Pilot Study, MindCare 2014 - 4th Int. Symp. on Pervasive Computing Paradigms for Mental Health (Tokyo, 2014.5.9)

- Chihiro Watanabe, Alvaro Cassinelli, Yoshihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: Generic Method for Crafting Deformable Interfaces to Physically Augment Smartphones, *Int. Conf. of Human-Computer Interaction (CHI 2014)* (Tront, 2014.4.29) / Extended Abstracts, pp.1309-1314
- Ken Iwasaki, Carson Reynolds, and Masatoshi Ishikawa: Toward Emotional Well-being: Staying Calm with ECG Feedback, *AAAI Spring Symp., Big Data Becomes Personal: Knowledge into Meaning* (Stanford, 2014.3.25) / *AAAI Spring Symp. Technical Report, Vol.SS-14-01*, pp.17-22 (2014)
- Shohei Noguchi, Masahiro Yamada, Yoshihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: Real-time 3D Page Tracking and Book Status Recognition for High-speed Book Digitization based on Adaptive Capturing, *2014 IEEE Winter Conf. on Applications of Computer Vision (WACV2014)* (Steamboat Springs, Colorado, 2014.3.24) / Proceedings, pp.137-144 [Best Paper Award]
- Takehiro Niikura, Yoshihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: Anywhere Surface Touch: Utilizing any surface as an input area, *The 5th Augmented Human Int. Conf. (AH'14)* (Kobe, 2014.03.07) / Proceedings [Honorable Mention]
- Akihito Noda, Masahiro Hirano, Yuji Yamakawa, and Masatoshi Ishikawa: A Networked High-Speed Vision System for Vehicle Tracking, *2014 IEEE Sensors Applications Symp. (SAS2014)* (Queenstown, New Zealand, 2014.2.20) / Proceedings, pp.343-348
- Akihito Noda, Yuji Yamakawa, and Masatoshi Ishikawa: High-Speed Object Tracking Across Multiple Networked Cameras, *2013 IEEE/SICE Int. Symp. on System Integration (SII 2013)* (Kobe, 2013.12.17) / Proceedings, pp.913-918
- Yuji Yamakawa, Shisei Nakano, Taku Senoo, and Masatoshi Ishikawa: Dynamic Manipulation of a Thin Circular Flexible Object using a High-Speed Multifingered Hand and High-speed Vision, *2013 IEEE Int. Conf. on Robotics and Biomimetics (ROBIO 2013)* (Shenzhen, 2013.12.14) / Proceedings, pp.1851-1857
- Tomoki Tamada, Yuji Yamakawa, Taku Senoo, and Masatoshi Ishikawa: High-Speed Manipulation of Cable Connector Using a High-Speed Robot Hand, *2013 IEEE Int. Conf. on Robotics and Biomimetics (ROBIO 2013)* (Shenzhen, 2013.12.14) / Proceedings, pp.1598-1604
- Masatoshi Ishikawa: Dynamic Information Space Based on High-Speed Sensor Technology, *the 23rd Int. Conf. on Artificial Reality and Telexistence (ICAT 2013)* (Tokyo, 2013.12.13)
- Jordi Puig, Andrew Perkis, Philippe Pinel, Alvaro Cassinelli, and Masatoshi Ishikawa: The Neuroscience Social Network Project, *The 6th ACM SIGGRAPH Conf. and Exhibition on Computer Graphics and Interactive Techniques in Asia (SIGGRAPH Asia 2013) (Posters)* (Hong Kong, 2013.11.19-22) / Proceedings of SIGGRAPH Asia 2013, Posters, Article No.20
- Niklas Bergström and Masatoshi Ishikawa: 1 ms tracking of target boundaries using contour propagation, *IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (IROS 2013)* (Tokyo, 2013.11.4) / Proceedings, pp. 2144-2151
- Shouren Huang, Kenichi Murakami, Yuji Yamakawa, Taku Senoo, and Masatoshi Ishikawa: Fast Peg-and-Hole Alignment Using Visual Compliance, *IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (IROS 2013)* (Tokyo, 2013.11.4) / Proceedings, pp.286-292
- Yoshihiro Watanabe, Miho Tamei, Masahiro Yamada, and Masatoshi Ishikawa: Automatic Page Turner Machine for High-Speed Book Digitization, *IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (IROS 2013)* (Tokyo, 2013.11.4) / Proceedings, pp.272-279
- Lihui Wang, Hiromasa Oku, and Masatoshi Ishikawa: A Weak Power Enhanced Liquid-Membrane-Liquid Lens by a Pretension Elastic Membrane, *OSA's 97th Annual Meeting, Frontiers in Optics 2013/Laser Science XXIX (FiO/LS 2013)* (Orlando, 2013.10.8) / OSA Technical Digest FTu5F.5
- Yuji Yamakawa, Yoshiyuki Tabata, Taku Senoo, and Masatoshi Ishikawa: 3D Shape Reconstruction of an Object Based on Its Silhouette Using a High-speed Vision, *SICE Annual Conf. 2013* (Nagoya, 2013.9.17) / Proceedings, pp.1966-1971
- Shohei Noguchi, Yoshihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: High-Resolution Surface Reconstruction based on Multi-level Implicit Surface from Multiple Range Images, *2013 IEEE Int. Conf. on Image Processing (ICIP2013)* (Melbourne, 2013.9.16) / Proceedings, pp.2140-2144
- Kohei Okumura, Masato Ishii, Eri Tatsumi, Hiromasa Oku, and Masatoshi Ishikawa: Gaze Matching Capturing for a High-speed Flying Object, *SICE Annual Conf. 2013* (Nagoya, 2013.9.15) / Proceedings, pp.649-654
- Yuko Zou, Leo Miyashita, Tomohiko Hayakawa, Eric Siu, Carson Reynolds, and Masatoshi Ishikawa: i-me TOUCH: Detecting Human Touch Interaction, *The 40th Int. Conf. and Exhibition on Computer Graphics & Interactive Techniques (2013 ACM SIGGRAPH) (Posters)* (Anaheim, 2013.7.21-25) / Proceedings of ACM SIGGRAPH 2013, Posters, Article No.35
- Leo Miyashita, Yuko Zou, and Masatoshi Ishikawa: VibroTracker: A Vibrotactile Sensor Tracking Objects, *The 40th Int. Conf. and Exhibition on Computer Graphics & Interactive Techniques (2013 ACM SIGGRAPH) (Emerging Technologies)* (Anaheim, 2013.7.21-25) / Proceedings of ACM SIGGRAPH 2013, Emerging Technologies, Article No.15
- Kohei Okumura, Hiromasa Oku, and Masatoshi Ishikawa: Active Projection AR Using High-speed Optical Axis Control and Appearance Estimation Algorithm, *2013 IEEE Int. Conf. on Multimedia and Expo (ICME2013)* (San Jose, 2013.7.18)
- Shouren Huang, Yuji Yamakawa, Taku Senoo, and Masatoshi Ishikawa: Realizing Peg-and-Hole Alignment with One Eye-in-Hand High-Speed Camera, *2013 IEEE/ASME Int. Conf. on Advanced Intelligent Mechatronics (AIM2013)* (Wollongong, 2013.7.11) / Proceedings, pp.1127- 1132 (2013)
- Taku Senoo, and Masatoshi Ishikawa: Two-Dimensional Analysis of Dynamic Biped Locomotion Based on Feet Slip, *2013 IEEE/ASME Int. Conf. on Advanced Intelligent Mechatronics (AIM2013)* (Wollongong, 2013.7.10) / Proceedings, pp.512-517 (2013)
- Lihui Wang, Hiromasa Oku, Masatoshi Ishikawa: A solution of pre-tension membrane for improving the usability of liquid-membrane-liquid lens in its weak power area, *2nd EOS Conf. on Optofluidics (EOSOF 2013)* (Munich, 2013.5.15) / Abstract 1569716891
- Hiromasa Oku, Kazuma Tsukamoto, Masatoshi Ishikawa: Measurement of temporal response characteristics of liquid-liquid interface with a pinned contact line for high-speed liquid lens design, *2nd EOS Conf. on Optofluidics (EOSOF 2013)* (Munich, 2013.5.14) / Abstract 1569714639_002
- Yuji Yamakawa, Akio Namiki, and Masatoshi Ishikawa: Dexterous Manipulation of a Rhythmic Gymnastics Ribbon with Constant, High-Speed Motion of a High-Speed Manipulator, *2013 IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (Karlsruhe, 2013.5.7)* / Proceedings, pp.1888-1893
- Sha Ye, Kenji Suzuki, Yosuke Suzuki, Masatoshi Ishikawa, and Makoto Shimojo: Robust Robotic Grasping Using IR Net-Structure Proximity Sensor to Handle Objects with Unknown Position and Attitude, *2013 IEEE Int. Conf. on Robotics and*

- Automation (ICRA2013) (Karlsruhe, 2013.5.8)/Proceedings, pp.3256-3263
- Lihui Wang, Hiromasa Oku, and Masatoshi Ishikawa: Development of variable-focal lens with liquid-membrane-liquid structure and 30mm optical aperture, Conf. on MEMS Adaptive Optics VII, SPIE Photonics West MOEMS-MEMS (San Francisco, 2013.2.7)/Proc. SPIE, Vol.8617, 8617-5
 - Hiroki Deguchi, Hiromasa Oku, and Masatoshi Ishikawa: Arbitrarily Focused Video Using High-Speed Liquid Lens, The 5th ACM SIGGRAPH Conf. and Exhibition on Computer Graphics and Interactive Techniques in Asia (SIGGRAPH ASIA 2012) (Posters) (Singapore, 2012.11. 29-12.1)/Proceedings of SIGGRAPH Asia 2012, Posters, Article No.10
 - Niklas Bergström, Carl Henrik Ek, Danica Kragic, Yuji Yamakawa, Taku Senoo, and Masatoshi Ishikawa: On-line learning of temporal state models for flexible objects, 12th IEEE-RAS Int. Conf. on Humanoid Robotics (Humanoids'12) (Osaka, 2012.12.1)/Proceedings, pp.712-718
 - Alvaro Cassinelli, Yoshihiro Watanabe, Jussi Anglesleva, Gonzalo Frasca, and Masatoshi Ishikawa: Skin Games, ACM Int. Conf. on Interactive Tabletops and Surfaces (ITS'12) (Cambridge, MA, 2012.11.13)/Proceedings, pp.323-326
 - Yoshihiro Watanabe, Kotaro Itoyama, Masahiro Yamada, and Masatoshi Ishikawa: Digitization of Deformed Documents using a High-speed Multi-camera Array, The 11th Asian Conf. on Computer Vision (ACCV 2012) (Daejeon, 2012.11.9) / Proceedings, pp.394-407
 - Hiroki Shibayama, Yoshihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: Reconstruction of 3D Surface and Restoration of Flat Document Image from Monocular Image Sequence, The 11th Asian Conf. on Computer Vision (ACCV 2012) (Daejeon, 2012.11.9)/Proceedings, pp.350-364
 - Lihui Wang, Hiromasa Oku, and Masatoshi Ishikawa: A Liquid Lens with Liquid-Membrane-Liquid Structure, OSA's 96th Annual Meeting, Frontiers in Optics 2012/Laser Science XXVIII (FiO/LS 2012) (NewYork, 2012.10.15) / Technical Digest, FM3A
 - Masatoshi Ishikawa, Akio Namiki, Taku Senoo, and Yuji Yamakawa: Ultra High-speed Robot Based on 1 kHz Vision System, 2012 IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (IROS2012) (Vilamoura, Portugal, 2012.10.11)/Proceedings, pp.5460-5461 **[Best IROS Jubilee Video Award]**
 - Yuji Yamakawa, Akio Namiki and Masatoshi Ishikawa: Card Manipulation using a High-speed Robot System with High-speed Visual Feedback, 2012 IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (IROS2012) (Vilamoura, Portugal, 2012.10.10)/Proceedings, pp.4762- 4767
 - Taku Senoo, Mitsuhiro Takano, and Masatoshi Ishikawa: Dynamic Horizontal Movement of a Bipedal Robot Using Frictional Asymmetry, 2012 IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (IROS2012) (Vilamoura, Portugal, 2012.10.9) / Proceedings, pp.1834-1839
 - Yoshihiro Watanabe, Shintaro Kubo, Takashi Komuro, and Masatoshi Ishikawa: Finger Detection Based on Data Fusion of Fish-eye Stereo Camera for 3D-Gesture Input Interface, IEEE Global Conf. on Consumer Electronics (GCCE 2012) (Makuhari, 2012.10.03)/Proceedings, pp.284-288
 - Yoshihiro Watanabe, Atsushi Matsutani, Takehiro Niikura, Takashi Komuro, and Masatoshi Ishikawa: High-Speed Estimation of Multi-finger Position and Pose for Input Interface of the Mobile Devices, IEEE Global Conf. on Consumer Electronics (GCCE 2012) (Makuhari, 2012.10.03)/Proceedings, pp.233-237
 - Takehiro Niikura, Yoshihiro Watanabe, Takashi Komuro, and Masatoshi Ishikawa: In-air Typing Interface: Realizing 3D operation for mobile devices, The 1st IEEE Global Conf. on Consumer Electronics (GCCE 2012) (Makuhari, 2012.10.03) / Proceedings, pp.228-232
 - Kohei Okumura, Hiromasa Oku, and Masatoshi Ishikawa: Lumipen:Projection-Based Mixed Reality for Dynamic Objects, 2012 IEEE Int. Conf. on Multimedia and Expo (ICME 2012) (Melbourne, 2012.7.11)/Proceedings, pp.699-704
 - Kazuma Muraio, Carson Reynolds, and Masatoshi Ishikawa: Blink Suppression Sensing and Classification, The 30th ACM Conf. on Human Factors in Computing Systems (CHI2012) (Austin, 2012.5.10)/Proceedings, pp.2255-2260
 - Alvaro Cassinelli, Daito Manabe, Stephane Perrin, Alexis Zerroug, and Masatoshi Ishikawa: scoreLight & scoreBots, The 30th ACM Conf. on Human Factors in Computing Systems (CHI2012) (Austin, 2012.5.8)/Proceedings, pp.1011-1014
 - Yuji Yamakawa, Akio Namiki, and Masatoshi Ishikawa: Simple Model and Deformation Control of a Flexible Rope Using Constant, High-Speed Motion of a Robot Arm, 2012 IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (ICRA2012) (St.Paul, 2012.5.16)/Proceedings, pp.2249-2254
 - Hideki Takeoka, Yushi Moko, Carson Reynolds, Takashi Komuro, Yoshihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: VolVision: High-speed Capture in Unconstrained Camera Motion, The 4th ACM SIGGRAPH Conf. and Exhibition on Computer Graphics and Interactive Techniques in Asia (SIGGRAPH ASIA 2011) (Sketches) (Hong Kong, 2011.12.14) / Proceedings of ACM SIGGRAPH Asia 2012, Sketches, Article No.4
 - Alvaro Cassinelli, Yuko Zhou, Alexis Zerroug, and Masatoshi Ishikawa: The Laser Aura: a prosthesis for emotional expression, The 4th ACM SIGGRAPH Conf. and Exhibition on Computer Graphics and Interactive Techniques in Asia (SIGGRAPH ASIA 2011) (Sketches and Posters) (Hong Kong, 2011.12.12-15)/Proceedings of ACM SIGGRAPH Asia 2012, Posters, No.24
 - Taku Senoo, Daiki Yoneyama, Akio Namiki, and Masatoshi Ishikawa: Tweezers Manipulation Using High-speed Visual Servoing Based on Contact Analysis, 2011 IEEE Int. Conf. on Robotics and Biomimetics (Phuket, 2011.12.9) / Proceedings, pp.1936-1941
 - Kenichi Murakami, Taku Senoo and Masatoshi Ishikawa: High-speed Catching Based on Inverse Motion Approach, 2011 IEEE Int. Conf. on Robotics and Biomimetics (Phuket, 2011.12.9) / Proceedings, pp.1308-1313
 - Yuji Yamakawa, Akio Namiki, and Masatoshi Ishikawa: Dynamic Manipulation of a Cloth by High-speed Robot System using High-speed Visual Feedback, the 18th IFAC World Congress (Milano, 2011.8.31)/Proceedings, pp.8076-8081
 - Yushi Moko, Yoshihiro Watanabe, Takashi Komuro, Masatoshi Ishikawa, Masami Nakajima, and Kazutami Arimoto: Implementation and evaluation of FAST corner detection on the massively parallel embedded processor MX-G, The Seventh IEEE Workshop on Embedded Computer Vision (Colorado Springs, 2011.6.20)/Proceedings, pp.157-162
 - Kohei Okumura, Hiromasa Oku, and Masatoshi Ishikawa: High-speed Gaze Controller for Millisecond-order Pan/tilt Camera, 2011 IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (ICRA 2011) (Shanghai, 2011.5.12)/Proceedings, pp.6186-6191
 - Yuji Yamakawa, Akio Namiki, and Masatoshi Ishikawa: Motion Planning for Dynamic Folding of a Cloth with Two High-speed Robot Hands and Two High-speed Sliders, 2011 IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (ICRA 2011) (Shanghai,

2011.5.12)/Proceedings, pp. 5486-5491

- Kentaro Kofuji, Yoshihiro Watanabe, Takashi Komuro, and Masatoshi Ishikawa: Stereo 3D Reconstruction using Prior Knowledge of Indoor Scenes, 2011 IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (ICRA 2011) (Shanghai, 2011.5.10) / Proceedings, pp.5198-5203
- Seiichi Teshigawara, Takahiro Tsutsumi, Satoru Shimizu, Yosuke Suzuki, Aiguo Ming, Masatoshi Ishikawa, and Makoto Shimojo: Highly Sensitive Sensor for Detection of Initial Slip and Its Application in a Multi-fingered Robot Hand, 2011 IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (ICRA2011) (Shanghai, 2011.5.10)/Proceedings, pp.1097-1102
- Masatoshi Ishikawa: Dynamic Information Fusion - Real Fusion between Sensing and ICT- What are the Problems? (Panel Discussion on Impact on Society by Fusion and Harmony of Mobile Devices, Servers, and Networks - Their Direction of Evolutions and Optimal Roles -), IEEE Symp. on Low-Power and High-Speed Chips (COOL Chips XIV) (Yokohama, 2011.4.22)
- Alexis Zerroug, Alvaro Cassinelli, and Masatoshi Ishikawa: Invoked computing: Spatial audio and video AR invoked through miming, Virtual Reality Int. Conf. (VRIC 2011) (Laval, 2011.4.7)/Proceedings, pp.31-32
- Masatoshi Ishikawa: Dynamic Information Space based on High-speed Sensor Technology, JST Open Café (Singapore, 2011.3.21)
- Masatoshi Ishikawa: Dynamic Information Space based on High-speed Sensor Technology, JST Workshop in conjunction with ISVRI 2011 (Int. Symp. on VR Innovation) (Singapore, 2011.3.20)
- Yoshihiro Watanabe, Tetsuo Hatanaka, Takashi Komuro, and Masatoshi Ishikawa: Human Gait Estimation Using a Wearable Camera, IEEE Workshop on Applications of Computer Vision (WACV 2011) (Hawaii, 2011.1.5)/Proceedings, pp.276-281
- Taku Senoo, Yuichi Tanno, and Masatoshi Ishikawa: Jumping Patterns Analysis for 1-DOF Two-legged Robot, 2010 11th Int. Conf. on Control, Automation, Robotics and Vision (ICARCV 2010) (Singapore, 2010.12.8)/Proceedings, pp.603-608
- Yuji Yamakawa, Akio Namiki, and Masatoshi Ishikawa: Motion Planning for Dynamic Knotting of a Flexible Rope with a High-speed Robot Arm, 2010 IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (IROS'10) (Taipei, 2010.10.19) / Proceedings, pp.49-54
- Taku Senoo, Daiki Yoneyama, Akio Namiki, Masatoshi Ishikawa: Tweezers-type Tool Manipulation by a High-speed Robot System, Workshop on "Bridging Human Hand Research and the Development of Robotic Technology for Hands", 2010 IEEE/RAS-EMBS Int. Conf. on Biomedical Robotics and Biomechanics (Tokyo, 2010.9.26)
- Kunihiro Mabuchi, Hirotaka Niuro, Masanari Kunimoto, Takafumi Suzuki, Masatoshi Ishikawa, and Makoto Shimojo: Development of a Wearable Sensory Prosthetic Device for Patients with Peripheral Neural Disturbances, 15th Annual Conf. of the Int. FES Society (IFESS2010) (Vienna, 2010.9.8-12)/Proceedings, pp.309-311
- Danielle Wilde, Alvaro Cassinelli, Alexis Zerroug, Richard J. N. Helmer, and Masatoshi Ishikawa: Light Arrays: A System for Extended Engagement, 2010 Int. Conf. on Disability, Virtual Reality and Associated Technologies (ICDVRAT) (Viña del Mar/Valparaíso, Chile, 2010.9.1)/Proceedings, pp.157-164
- Yoshihiro Watanabe, Takashi Nakashima, Takashi Komuro, and Masatoshi Ishikawa: Estimation of Non-rigid Surface Deformation using Developable Surface Model, 20th Int. Conf. on Pattern Recognition (ICPR2010) (Istanbul, 2010.8.23) / Proceedings, pp.197-200
- Takehiro Niikura, Yuki Hirobe, Alvaro Cassinelli, Yoshihiro Watanabe, Takashi Komuro, and Masatoshi Ishikawa: In-Air Typing Interface for Mobile Devices with Vibration Feedback, The 37th Int. Conf. and Exhibit. on Computer Graphics and Interactive Techniques (SIGGRAPH 2010) (Emerging Technologies) (Los Angeles, 2010.7.25-29) / Proceedings of ACM SIGGRAPH 2010, Emerging Technologies, Article No.15
- Alvaro Cassinelli, Alexis Zerroug, Yoshihiro Watanabe, Jussi Angesleva, and Masatoshi Ishikawa: Camera-less Smart Laser Projector (invited to Emerging Technologies), The 37th Int. Conf. and Exhibit. on Computer Graphics and Interactive Techniques (SIGGRAPH 2010) (Emerging Technologies) (Los Angeles, 2010.7.25-29) / Proceedings of ACM SIGGRAPH 2010, Emerging Technologies, Article No.9
- Toshitaka Kuwa, Yoshihiro Watanabe, Takashi Komuro, and Masatoshi Ishikawa: Wide Range Image Sensing Using a Thrown-up Camera, 2010 IEEE Int. Conf. on Multimedia & Expo (ICME2010) (Singapore, 2010.7.21) / Proceedings, pp.878-883
- Alvaro Cassinelli, Yusaku Kuribara, Alexis Zerroug, Masatoshi Ishikawa, and Daito Manabe: scoreLight: Playing with a human-sized laser pick-up, Int. Conf. on New Instruments for Musical Expression (NIME2010) (Sydney, 2010.6.15) / Proceedings, pp.144-149
- Hiromasa Oku, and Masatoshi Ishikawa: High-Speed Liquid Lens for Computer Vision, 2010 IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (ICRA2010) (Anchorage, 2010.5.5)/Proceedings, pp.2643-2648
- Takehiro Niikura, Yuki Hirobe, Yoshihiro Watanabe, Takashi Komuro, and Masatoshi Ishikawa: 3D Input Interface for Mobile Devices (demo session), 12th Virtual Reality Int. Conf. (VRIC 2010/Laval Virtual) (Laval, 2010.4.7-11) / Proceedings, pp.297-298
- Alvaro Cassinelli, Alexis Zerroug, Masatoshi Ishikawa, and Jussi Angesleva: Camera-less Smart Laser Projector, 12th Virtual Reality Int. Conf. (VRIC 2010/Laval Virtual) (Laval, 2010.4.7-11) / Proceedings, pp.291-295
- Carson Reynolds, Susanna Hertrich, Alvaro Cassinelli, Masatoshi Ishikawa, and Marshall Smith: Ethical Aspects of Video Game Experiments. Video Games as Research Instruments Workshop in conjunction with Conf. on Human Factors in Computing Systems (CHI 2010) (Atlanta, 2010.4.10-15) / Proceedings, pp.1-4
- Hiromasa Oku, and Masatoshi Ishikawa: High-speed liquid lens with 2-ms response and 80.3-nm root-mean-square wavefront error, Conf. on MOEMS and Miniaturized Systems IX, SPIE Photonics West MOEMS-MEMS (San Francisco, 2010.1.25) / Proc. SPIE, Vol.7594, pp.759407 – 1-11
- Alvaro Cassinelli and Masatoshi Ishikawa: Volume Slicing Display, The 2nd ACM SIGGRAPH Conf. and Exhibition on Computer Graphics and Interactive Techniques in Asia (SIGGRAPH ASIA 2009) (Art Gallery & Emerging Technologies) (Yokohama, 2009.12.17-20) / Proceedings of ACM SIGGRAPH ASIA 2009, Art Gallery & Emerging Technologies: Adaptation, p.88
- Alvaro Cassinelli, Yusaku Kuribara, Daito Manabe, and Masatoshi Ishikawa: scoreLight, The 2nd ACM SIGGRAPH Conf. and Exhibition on Computer Graphics and Interactive Techniques in Asia (SIGGRAPH ASIA 2009) (Art Gallery & Emerging Technologies) (Yokohama, 2009.12.17-20) / Proceedings of ACM SIGGRAPH ASIA 2009, Art Gallery & Emerging Technologies: Adaptation, p.15

- Alexis Zerroug, Alvaro Cassinelli, and Masatoshi Ishikawa: Virtual Haptic Radar, The 2nd ACM SIGGRAPH Conf. and Exhibition on Computer Graphics and Interactive Techniques in Asia (SIGGRAPH ASIA 2009) (Sketches) (Yokohama, 2009.12.17-20)/Proceedings of ACM SIGGRAPH ASIA 2009, Sketches, Article No.9
- Takashi Nakashima, Yoshihiro Watanabe, Takashi Komuro, and Masatoshi Ishikawa: Book Flipping Scanning, 22nd ACM Symp. on User Interface Software and Technology (UIST2009) (Victoria, 2009.10.5)/Adjunct Proceedings, pp.79-80
- Yoshihiro Watanabe, Hiroaki Ohno, Takashi Komuro, and Masatoshi Ishikawa: Synchronized Video: An Interface for Harmonizing Video with Body Movements, 22nd ACM Symp. on User Interface Software and Technology (UIST2009) (Victoria, 2009.10.5)/Adjunct Proceedings, pp.75-76
- Yuki Hirobe, Takehiro Niikura, Yoshihiro Watanabe, Takashi Komuro, and Masatoshi Ishikawa: Vision-based Input Interface for Mobile Devices with High-speed Fingertip Tracking, 22nd ACM Symp. on User Interface Software and Technology (UIST2009) (Victoria, 2009.10.5)/Adjunct Proceedings, pp.7-8
- Yoshihiro Watanabe, Takashi Komuro, and Masatoshi Ishikawa: High-resolution Shape Reconstruction from Multiple Range Images based on Simultaneous Estimation of Surface and Motion, 12th IEEE Int. Conf. on Computer Vision (ICCV2009) (Kyoto, 2009.10.1)/Proceedings, pp.1787-1794
- Nobuyuki Mizoguchi, Hiromasa Oku, and Masatoshi Ishikawa: High-speed variable-focus optical system for extended depth of field, IEEE Int. Symp. on Industrial Electronics (ISIE 2009) (Seoul, 2009.7.8)/Proceedings, pp.1668-1673
- Yuji Yamakawa, Akio Namiki, Masatoshi Ishikawa, and Makoto Shimojo: One-handed Knotting of a Linear Flexible Objectbased on Reconfigurable Skill Synthesis Strategy, ASME/IFTOMM Int. Conf. on Reconfigurable Mechanisms and Robots (ReMAR 2009) (London, 2009.6.23)/Proceedings, pp.486-493 / Reconfigurable Mechanisms and Robots (Jian S Dai, Matteo Zoppi, and Xianwen Kong eds.), KC edizioni, pp.478-485
- Taku Senoo, Yuji Yamakawa, Satoru Mizusawa, Akio Namiki, Masatoshi Ishikawa, and Makoto Shimojo: Skillful Manipulation Based on High-speed Sensory-Motor Fusion, 2009 IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (Kobe, 2009.5.15) / Proceedings, pp.1611-1612
- Atsushi Iwashita, Takashi Komuro, and Masatoshi Ishikawa: A 320x240 Pixel Smart Image Sensor for Object Identification and Pose Estimation, IEEE Symp. on Low-Power and High-Speed Chips (COOL Chips XII) (Yokohama, 2009.4.17) / Proceedings, pp.331-346
- Kazuhiro Terajima, Takashi Komuro, and Masatoshi Ishikawa: Fast Finger Tracking System for In-air Typing Interface, The 27th Annual CHI Conf. on Human Factors in Computer Systems(CHI2009) (Boston, 2009.4.7) / Extended Abstracts, pp.3739-3744
- Kota Yamaguchi, Takashi Komuro, and Masatoshi Ishikawa: PTZ Control with Head Tracking for Video Chat, The 27th Annual CHI Conf. on Human Factors in Computer Systems(CHI2009) (Boston, 2009.4.7)/Extended Abstracts, pp.3919-3924
- Carson Reynolds, Alvaro Cassinelli, Yoshihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: I am near my navel: learning mappings between location and skin, Key Issues in Sensory Augmentation Workshop (Brighton, 2009.3.26-27)
- Yoshihiro Watanabe, Takashi Komuro, and Masatoshi Ishikawa: Integration of Time-Sequential Range Images for Reconstruction of a High-Resolution 3D Shape, The 19th Int. Conf. on Pattern Recognition (ICPR 2008) (Florida, 2008.12.8) / Proceedings
- Takashi Komuro, Yoshihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa, and Tadakuni Narabu: High-S/N Imaging of a Moving Object using a High-frame-rate Camera, 2008 IEEE Int. Conf. on Image Processing (San Diego, 2008.10.13)/Proceedings, pp.517-520
- Yoshihiro Watanabe, Alvaro Cassinelli, Takashi Komuro, and Masatoshi Ishikawa: The Deformable Workspace: a Membrane between Real and Virtual Space, IEEE Int. Workshop on Horizontal Interactive Human-Computer Systems (Tabletops & Interactive Surfaces 2008) (Amsterdam, 2008.10.3)/Proceedings, pp.155-162
- Taku Senoo, Akio Namiki, and Masatoshi Ishikawa: High-speed Throwing Motion Based on Kinetic Chain Approach, 2008 IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (Nice, 2008.9.25)/Proceedings, pp.3206-3211
- Satoru Mizusawa, Akio Namiki, and Masatoshi Ishikawa: Tweezers Type Tool Manipulation by a Multifingered Hand Using a High-Speed Visual Servoing, 2008 IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (Nice, 2008.9.24)/Proceedings, pp.2709-2714
- Yuji Yamakawa, Akio Namiki, Masatoshi Ishikawa, and Makoto Shimojo: Knotting Manipulation of a Flexible Rope by a Multifingered Hand System Based on Skill Synthesis, 2008 IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (Nice, 2008.9.24)/Proceedings, pp.2691-2696
- Seiichi Teshigawara, Masatoshi Ishikawa, and Makoto Shimojo: Development of High Speed and High Sensitivity Slip Sensor, 2008 IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (Nice, 2008.9.23)/Proceedings, pp.47-52
- Alexis Zerroug, Alvaro Cassinelli, and Masatoshi Ishikawa: Spatial coverage vs. sensorial fidelity in VR, Devices that Alter Perception Workshop (DAP 2008) in conjunction with UbiComp 2008 (Seoul, 2008.9.21)/Proceedings, pp.34-37
- Carson Reynolds, Alvaro Cassinelli, and Masatoshi Ishikawa: Aural Antennae, Devices that Alter Perception Workshop (DAP 2008) in conjunction with UbiComp 2008 (Seoul, 2008.9.21)/Proceedings, pp.26-29
- Alvaro Cassinelli, and Masatoshi Ishikawa: Boxed Ego, Devices that Alter Perception Workshop in conjunction with UbiComp 2008(DAP2008) (Seoul, 2008.9.21)/Proceedings, pp.10-13
- Akio Namiki, Yuji Yamakawa, Masatoshi Ishikawa: Sensory-motor Integration for Dexterous High-speed Handling, Int. Conf. on Instrumentation, Control and Information Technology 2008 (SICE Annual Conf. 2008) (Tokyo, 2008.8.22) / Proceedings, pp. 3376-3379
- Hiromasa Oku, Naoko Ogawa, Kogiku Shiba, Manabu Yoshida and Masatoshi Ishikawa: How to Track Spermatozoa Using High-Speed Visual Feedback, 30th Annual Int. Conf. of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society (EMBC 2008) (Vancouver, 2008.8.21)/Conf. Proceedings, pp.125-128
- Haruyoshi Toyoda, Munemori Takumi, Naohisa Mukozaka, and Masatoshi Ishikawa: 1 kHz Measurement by Using Intelligent Vision System -Stereovision experiment on Column Parallel Vision system: CPV4-, Int. Conf. on Instrumentation, Control and Information Technology 2008 (SICE Annual Conf. 2008) (Tokyo, 2008.8.20)/Proceedings, pp.325-328
- Makoto Shimojo, Takuma Araki, Masahiro Teranishi, Aigou Ming, and Masatoshi Ishikawa: A Net-Structure Tactile Sensor Covering Freeform Surface with Reduced Wiring, Int. Conf. on Instrumentation, Control and Information Technology 2008 (SICE Annual Conf. 2008) (Tokyo, 2008.8.20)/Proceedings, pp.904-909

- Seiichi Teshigawara, Masatoshi Ishikawa, and Makoto Shimojo: Study of High Speed and High Sensitivity Slip Sensor Characteristic of Conductive Material, Int. Conf. on Instrumentation, Control and Information Technology 2008 (SICE Annual Conf. 2008) (Tokyo, 2008.8.20)/Proceedings, pp.900-903
- Daisuke Gunji, Yoshitomo Mizoguchi, Seiichi Teshigawara, Aiguo Ming, Akio Namiki, Masatoshi Ishikawa, and Makoto Shimojo: Grasping Force Control of Multi-fingered Robot Hand based on Slip Detection Using Tactile Sensor, Int. Conf. on Instrumentation, Control and Information Technology 2008 (SICE Annual Conf. 2008) (Tokyo, 2008.8.20) / Proceedings, pp.894-899
- Kota Yamaguchi, Yoshihiro Watanabe, Takashi Komuro and Masatoshi Ishikawa: Interleaved Pixel Lookup for Embedded Computer Vision, Fourth Workshop on Embedded Computer Vision (ECVV) (Anchorage, 2008.6.28) / Proceedings Fourth Workshop on Embedded Computer Vision (ECVV) (Anchorage, 2008.6.28)
- Carson Reynolds, Alvaro Cassinelli, Yoshihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: Manipulating Perception, 6th European Conf. on Computing and Philosophy (Montpellier, 2008.6.16)
- Takeshi Hasegawa, Naoko Ogawa, Hiromasa Oku, and Masatoshi Ishikawa: A New Framework for Microrobotic Control of Motile Cells based on High-Speed Tracking and Focusing, 2008 IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (Pasadena, 2008.5.23)/Proceedings, pp.3964-3969
- Takahiko Ishikawa, Hiromasa Oku, and Masatoshi Ishikawa: Mobile microscope: A new concept for hand-held microscopes with image stabilization, 2008 IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (Pasadena, 2008.5.23)/Proceedings, pp.3130-3134
- Soshiro Makise, Hiromasa Oku, and Masatoshi Ishikawa: Serial Algorithm for High-speed Autofocusing of Cells using Depth From Diffraction (DFDi) Method, 2008 IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (Pasadena, 2008.5.23) / Proceedings, pp.3124-3129
- Daisuke Gunji, Yoshitomo Mizoguchi, Seiichi Teshigawara, Aiguo Ming, Akio Namiki, and Masatoshi Ishikawa: Grasping Force Control of Multi-fingered Robot Hand based on Slip Detection Using Tactile Sensor, 2008 IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (Pasadena, 2008.5.23)/Proceedings, pp.2605-2610
- Carson Reynolds, Alvaro Cassinelli, and Masatoshi Ishikawa: Meta-perception: reflexes and bodies as part of the interface, Conf. on Human Factors in Computing Systems (CHI 2008) (Florence, 2008.4.7)/Proceedings, pp.3669-3674
- Yuji Yamakawa, Akio Namiki, Masatoshi Ishikawa, and Makoto Shimojo: One-handed Knotting of a Flexible Rope with a High-speed Multifingered Hand having Tactile Sensors, 2007 IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (San Diego, 2007.10.30) / Proceedings, pp.703-708
- Makoto Shimojo, Takuma Araki, Seiichi Teshigawara, Aiguo Ming, and Masatoshi Ishikawa: A Net-Structure Tactile Sensor Covering Free-form Surface and Ensuring High-Speed Response, 2007 IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (San Diego, 2007.10.30)/Proceedings, pp.670-675 **[Best Paper Nomination Finalist]**
- Shingo Kagami, Shoichiro Saito, Takashi Komuro, and Masatoshi Ishikawa: A Networked High-Speed Vision System for 1,000-fps Visual Feature Communication, First ACM/IEEE Int. Conf. on Distributed Smart Cameras (Vienna, Austria, 2007.09.26)/Proceedings, pp.95-100
- Yoshihiro Watanabe, Takashi Komuro, and Masatoshi Ishikawa: A High-speed Vision System for Moment-based Analysis of Numerous Objects, 2007 IEEE Int. Conf. on Image Processing (ICIP'07) (San Antonio, 2007.9.19)/Proceedings, pp.V177-V180
- Kota Yamaguchi, Yoshihiro Watanabe, Takashi Komuro, and Masatoshi Ishikawa: Design of a Massively Parallel Vision Processor based on Multi-SIMD Architecture, 2007 IEEE Int. Symp. on Circuits and Systems (ISCAS2007) (New Orleans, 2007.5.30) / Proceedings, pp.3498-3501
- Takashi Komuro, Bjorn Werkmann, Takashi Komai, Masatoshi Ishikawa, Shingo Kagami: A High-Speed and Compact Vision System Suitable for Wearable Man-machine Interfaces, IAPR 10th Conf. on Machine Vision Applications (MVA2007) (Tokyo, 2007.5.17) / Proceedings, pp.199-202
- Yoshihiro Watanabe, Takashi Komuro, and Masatoshi Ishikawa: 955-fps Real-Time Shape Measurement of a Moving/Deforming Object Using High-Speed Vision for Numerous-Point Analysis, 2007 IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (Roma, 2007.4.13)/Proceedings, pp.3192-3197
- Sho Morikawa, Taku Senoo, Akio Namiki, and Masatoshi Ishikawa: Realtime Collision Avoidance Using a Robot Manipulator with Light-Weight Small High-Speed Vision Systems, 2007 IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (Roma, 2007.4.11) / Proceedings, pp.794-799
- Takashi Komuro, and Masatoshi Ishikawa: A Moment-based 3D Object Tracking Algorithm for High-speed Vision, 2007 IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (Roma, 2007. 4.11) / Proceedings, pp.58-63
- Carson Reynolds, Alvaro Cassinelli, and Masatoshi Ishikawa: Economically Autonomous Robotic Entities, Workshop on Roboethics in conjunction, 2007 IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (Roma, 2007.4.14)
- Carson Reynolds and Masatoshi Ishikawa: Robotic Thugs, The Ninth ETHICOMP Int. Conf. on the Social and Ethical Impacts of Information and Communication Technology (ETHICOMP 2007) (Tokyo, 2007.3.28) / Proceedings, pp.487-492
- Anchelee Davies, Naoko Ogawa, Hiromasa Oku, Koichi Hashimoto, and Masatoshi Ishikawa: Visualization and Estimation of Contact Stimuli using Living Microorganisms, 2006 IEEE Int. Conf. on Robotics and Biomimetics (ROBIO 2006) (Kunming, 2006.12.18) / Proceedings, pp.445-450 **[Best Paper in Biomimetics]**
- Tatsuya Ishihara, Akio Namiki, Masatoshi Ishikawa, and Makoto Shimojo: Dynamic Pen Spinning Using a High-speed Multifingered Hand with High-speed Tactile Sensor, 2006 IEEE RAS Int. Conf. on Humanoid Robots (HUMANOIDS'06) (Genova, 2006.12.5) / Proceedings, pp.258-263
- Masatoshi Ishikawa: Vision Chip and High Speed Robot, 2006 ITRI-Tokyo University Joint Conf. (Hsinchu, 2006.11.23) / Proceedings, pp.44-55
- Hiromasa Oku, and Masatoshi Ishikawa: Rapid Liquid Variable-Focus Lens with 2-ms Response, 19th Annual Meeting of the IEEE Lasers & Electro-Optics Society (Montreal, 2006.11.2) / Proceedings, pp.947-948
- Carson Reynolds and Masatoshi Ishikawa: Robot Trickery, Int. Workshop on Ethics of Human Interaction with Robotic, Bionic, and AI Systems: Concepts and Policies (Naples, 2006.10.18) / Proceedings, pp.43-46
- Carson Reynolds, Hiroshi Tsujino and Masatoshi Ishikawa: Realizing Affect in Speech Classification in Real-Time, Aurally Informed Performance: Integrating Machine Listening and Auditory Presentation in Robotic Systems (Washington, D.C.,

- 2006.10.13) / Proceedings, pp.53- 54
- Alvaro Cassinelli, Carson Reynolds and Masatoshi Ishikawa: Augmenting spatial awareness with Haptic Radar, Tenth Int. Symp. on Wearable Computers (ISWC2006) (Montreux, 2006.10.12) / Proceedings, pp.61-64
 - Akio Namiki, Taku Senoo, Noriatsu Furukawa, and Masatoshi Ishikawa: Visuomotor Integration in High-speed Manipulation System, SICE-ICASE Int. Joint Conf. 2006(Busan, 2006.10.2) / Proceedings, pp.4192-4197
 - Alvaro Cassinelli, Carson Reynolds and Masatoshi Ishikawa: Haptic radar / extended skin project, The 33rd Int. Conf. and Exhibition on Computer Graphics & Interactive Techniques (2006 ACM SIGGRAPH) (Sketches) (Boston, 2006.8.1) / Proceedings of ACM SIGGRAPH 2006, Sketches, Article No.34
 - Naoko Ogawa, Hiromasa Oku, Koichi Hashimoto, and Masatoshi Ishikawa: Dynamics Modeling and Real-Time Observation of Galvanotaxis in Paramecium caudatum toward Robotic Maneuvering, 3rd Int. Symp. on Aero Aqua Bio-mechanisms (ISABMEC 2006) (Okinawa, 2006.7.5) / Proceedings, P02
 - Makoto Shimojo, Takuma Araki, Aigou Ming, Masatoshi Ishikawa: A ZMP Sensor for a Biped Robot, 2006 IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (Orlando, 2006.5.16) / Proceedings, pp.1200-1205
 - Noriatsu Furukawa, Akio Namiki, Taku Senoo, and Masatoshi Ishikawa: Dynamic Regrasping Using a High-speed Multifingered Hand and a High-speed Vision System, 2006 IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (Orlando, 2006.5.16) / Proceedings, pp.181-187 [Best Manipulation Paper Award]
 - Taku Senoo, Akio Namiki, and Masatoshi Ishikawa: Ball Control in High-speed Batting Motion Using Hybrid Trajectory Generator, 2006 IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (Orlando, 2006.5.17) / Proceedings, pp.1762-1767
 - Hiromasa Oku, Theodoros, Koichi Hashimoto, and Masatoshi Ishikawa: High-speed Focusing of Cells Using Depth-From-Diffraction Method, 2006 IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (Orlando, 2006.5.18) / Proceedings, pp.3636-3641
 - Naoko Ogawa, Hiromasa Oku, Koichi Hashimoto, and Masatoshi Ishikawa: Evaluation and Suppression of Overrun of Microorganisms using Dynamics Model for Microrobotic Application, 9th Int. Conf. on Intelligent Autonomous Systems (IAS-9) (Kashiwa, 2006.3.8) / pp.1015-1024
 - Masatoshi Ishikawa: University-Corporate Relations at University of Tokyo, The 5th Japan- Taiwan Microelectronics Int. Symp. (Tokyo, 2005.10.28)
 - Daisuke Shiokata, Akio Namiki, Masatoshi Ishikawa: Robot Dribbling Using a High-Speed Multifingered Hand and a High-Speed Vision System, 2005 IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (IROS2005) (Alberta, 2005.8.5) / Proceedings, pp.3945-3950
 - Alvaro Cassinelli, and Masatoshi Ishikawa: Khronos Projector, The 32nd Int. Conf. and Exhibition on Computer Graphics & Interactive Techniques (2005 ACM SIGGRAPH) (Emerging Technologies) (Los Angeles, 2005.7.31-8.4) / Proceedings of ACM SIGGRAPH 2005, Emerging Technologies, Article No.10
 - Dirk Ebert, Takashi Komuro, Akio Namiki, and Masatoshi Ishikawa: Safe Human-Robot- Coexistence: Emergency-Stop Using a High-Speed Vision-Chip, 2005 IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (IROS2005) (Alberta, 2005.8.4) / Proceedings, pp.1821-1826
 - Yoshihiro Watanabe, Takashi Komuro, Shingo Kagami, Masatoshi Ishikawa: Parallel Extraction Architecture for Image Moments of Numerous Objects, IEEE 7th Int. Workshop on Computer Architecture for Machine Perception (CAMP'05) (Palermo, 2005.7.4) / Proceedings pp.105-110
 - Takashi Komuro, Shingo Kagami, Masatoshi Ishikawa, Yoshio Katayama: Development of a Bit-level Compiler for Massively Parallel Vision Chips, IEEE 7th Int. Workshop on Computer Architecture for Machine Perception (CAMP'05) (Palermo, 2005.7.5) / Proceedings, pp.204-209
 - Naoko Ogawa, Hiromasa Oku, Koichi Hashimoto and Masatoshi Ishikawa : Microrobotic Control of Paramecium Cells using Galvanotaxis, 2005 IEEE Int. Conf. on Robotics and Biomimetics (Robio 2005) (Hong Kong and Macau, 2005.7.3) / Workshop Proceedings, pp23-35
 - Hiromasa Oku, Naoko Ogawa, Koichi Hashimoto and Masatoshi Ishikawa: Microorganism Tracking Microscope System, IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (Barcelona, 2005.4.18-22)
 - Mitsuru Higashimori, Hieyong Jeong, Idaku Ishii, Makoto Kaneko, Akio Namiki, and Masatoshi Ishikawa: A New Four-Fingered Robot Hand with Dual Turning Mechanism, IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (Barcelona, 2005.4.20) / Proceedings, pp.2690-2695
 - Akio Namiki, and Masatoshi Ishikawa: The Analysis of High-speed Catching with a Multi- fingered Robot Hand, IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (Barcelona, 2005.4.20) / Proceedings, pp.2666-2671
 - Naoko Ogawa, Hiromasa Oku, Koichi Hashimoto, and Masatoshi Ishikawa: Dynamics Model of Paramecium Galvanotaxis for Microrobotic Application, IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (Barcelona, Spain, 2005.4.19) / Proceedings, pp. 1258-1263
 - Alvaro Cassinelli, Stéphane Perrin, Masatoshi Ishikawa: Smart Laser-Scanner for 3D Human-Machine Interface, ACM SIGCHI 2005, (Portland, 2005.4.2-7) / Extended Abstract, pp.1138-1139
 - Takashi Komuro, Shingo Kagami, Akio Namiki and Masatoshi Ishikawa: A High-speed Vision Chip and Robot Applications, 2004 1st IEEE Technical Exhibition Based Conf. on Robotics and Automation (TEXCRA 2004), (Tokyo, 2004.11.18-19) / pp.3-4
 - Yoshihiro Watanabe, Takashi Komuro, Shingo Kagami and Masatoshi Ishikawa: Real-time Visual Measurements using High-speed Vision, Optics East 2004 (Philadelphia, 2004.10.28) / Machine Vision and its Optomechatronic Applications, Proceedings of SPIE Vol. 5603, pp.234-242
 - Alvaro Cassinelli, Stéphane Perrin and Masatoshi Ishikawa: Markerless Laser-Based Tracking for Real-Time 3D gesture Acquisition, The 31st Int. Conf. and Exhibition on Computer Graphics & Interactive Techniques (2004 ACM SIGGRAPH) (Posters) (Los Angeles, 2004.8.10-11) / Proceedings of ACM SIGGRAPH 2004, Posters, p.84
 - Alain Goulet, Alvaro Cassinelli, Makoto Naruse, Fumihito Kubota, and Masatoshi Ishikawa: A Load-Balanced Optical Packet Switch Architecture with an O(1) scheduling complexity, 9th Optoelectronic and Communications Conf. / 3rd Int. Conf. on Optical Internet (OECC/COIN) (Yokohama, 2004.7.12)
 - Akio Namiki, Yoshiro Imai, Makoto Kaneko, and Masatoshi Ishikawa: Development of a High-speed Multifingered Hand System, Int. Conf. on Intelligent Manipulation and Grasping (Genoa, 2004.7.1) / pp.85-90

- Stephane Perrin, Alvaro Cassinelli, and Masatoshi Ishikawa: Gesture Recognition Using Laser-based Tracking System, 6th Int. Conf. on Automatic Face and Gesture (Seoul, 2004.5.18) / pp.541-546
- Akio Namiki, Yoshiro Imai, Taku Senoo, and Masatoshi Ishikawa: Dynamic Manipulation Using High-speed Multifingered Hand-Arm System - Grasping, Catching, and Batting -, IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (New Orleans, 2004.4.26-5.1) / Proceedings, pp.1191-1196
- Yoshihiro Watanabe, Takashi Komuro, Shingo Kagami, and Masatoshi Ishikawa: Real-Time Visual Measurement Using a High-Speed Vision Chip, IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (New Orleans, 2004.4.26-5.1) / Video Proceedings, Video I
- Yoshiro Imai, Akio Namiki, Koichi Hashimoto, and Masatoshi Ishikawa: Dynamic Active Catching Using a High-speed Multifingered Hand and a High-speed Vision System, IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (New Orleans, 2004.4.29) / pp.1849-1854 [Best Vision Paper Award Finalist]
- Naoko Ogawa, Hiromasa Oku, Koichi Hashimoto, and Masatoshi Ishikawa: Motile Cell Galvanotaxis Control Using High-Speed Tracking System, IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (New Orleans, 2004.4.28) / pp.1646-1651
- Taku Senoo, Akio Namiki, and Masatoshi Ishikawa: High-Speed Batting Using a Multi-Jointed Manipulator, IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (New Orleans, 2004.4.28) / pp.1191-1196
- Shingo Kagami, and Masatoshi Ishikawa: A Sensor Selection Method Considering Communication Delays, IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (New Orleans, 2004.4.28) / pp.206-211
- Naoko Ogawa, Hiromasa Oku, Koichi Hashimoto, and Masatoshi Ishikawa: Single-cell level continuous observation of microorganism galvanotaxis using high-speed vision, 2004 IEEE Int. Symp. on Biomedical Imaging (ISBI 2004) (Arlington, 2004.4.18) / pp.1331-1334
- Shingo Kagami, Takashi Komuro, and Masatoshi Ishikawa: A High-Speed Vision System with In-Pixel Programmable ADCs and PEs for Real-Time Visual, 8th IEEE Int. Workshop on Advanced Motion Control (Kawasaki, 2004.3.26) / pp.439-443
- Daisuke Takeuchi, Shingo Kagami, Takashi Komuro, and Masatoshi Ishikawa: Improving the Sensitivity of a Vision Chip Using the Software A-D Conversion Method, IS&T/SPIE 16th Annual Symp. Electronic Imaging Science and Technology (San Jose, 2004.1.21) / Sensors and Camera Systems for Scientific, Industrial, and Digital Photography Applications V, Proceedings of SPIE, Vol.5301, pp.138-148
- Makoto Kaneko, Mitsuru Higashimori, Akio Namiki, and Masatoshi Ishikawa: The 100G Capturing Robot -Too Fast To See-, 11th Int. Symp. on Robotics Research (Siena, 2003.10.22) / proceedings, W.2A-2
- Akio Namiki, Yoshiro Imai, Masatoshi Ishikawa, and Makoto Kaneko: Development of a High-speed Multifingered Hand System and Its Application to Catching, 2003 IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (Las Vegas, 2003.10.30) / Proceedings, pp.2666-2671
- Hiromasa Oku, and Masatoshi Ishikawa: A Variable-Focus Lens with 1kHz Bandwidth Applied to Axial-Scan of A Confocal Scanning Microscope, The 16th Annual Meeting of the IEEE Lasers & Electro-Optics Society 2003 (LEOS 2003) (Tucson, 2003,10,28) / Proceedings, Vol.1 pp.309-310
- Stephane Perrin, Alvaro Cassinelli and Masatoshi Ishikawa: Laser-Based Finger Tracking System Suitable for MOEMS Integration, IVCNZ 2003 (Palmerston North, 2003.11.27) / Proceedings, pp.131-136
- Stephane Perrin, and Masatoshi Ishikawa: Quantized Features for Gesture Recognition Using High Speed Vision Camera, SIBGRAPI 2003 (Sao Carlos, SP, Brazil, 2003.10.15) / proceedings, pp.383-390
- Alvaro Cassinelli, Makoto Naruse, and Masatoshi Ishikawa: Stage-Distributed Time-Division Permutation Routing in a Multistage Optically Interconnected Switching Fabric, 29th European Conf. on Optical Communication, 14th Int. Conf. on Integrated Optics and Optical Fibre Communication (Rimini, Italy, 2003.9.24) / Proceedings, pp.830-831
- Akio Namiki, Masatoshi Ishikawa: Robotic Catching Using a Direct Mapping from Visual Information to Motor Command, IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (Taipei, 2003.9.17) / Proceedings, pp.2400-2405
- Akio Namiki, Yoshiro Imai, Masatoshi Ishikawa, Makoto Kaneko, Hiroshi Kameda, and Junji Koyama: Dynamic Catching Using a Ultra-High-Speed Multifingered Hand System, IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (Taipei, 2003.9.17) / Video Proceedings, Abstracts & References, pp.28-29
- Makoto Shimojo, Takafumi Suzuki, Akio Namiki, Takashi Saito, Masanari Kunimoto, Ryota Makino, Hironori Ogawa, Masatoshi Ishikawa, and Kunihiko Mabuchi: Development of a System for Experiencing Tactile Sensation from a Robot Hand by Electrically Stimulating Sensory Nerve Fiber, IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (Taipei, 2003.9.16) / Proceedings, pp.1264-1270
- Mitsuru Higashimori, Makoto Kaneko, and Masatoshi Ishikawa: Dynamic Preshaping for a Robot Driven by a Single Wire, IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (Taipei, 2003.9.16) / Proceedings, pp.1115-1120
- Makoto Shimojo, Ryota Makino, Hironori Ogawa, Takafumi Suzuki, Akio Namiki, Takashi Saito, Masanori Kunimoto, Masatoshi Ishikawa, Kunihiko Mabuchi: Development of a System for Experiencing Tactile Sensation from a Robot Hand by Electrically Stimulating Sensory Nerve Fiber, 6th Japan-France Congress on Mechatronics & 4th Asia-Europe Congress on Mechatronics (2003.9.11) / Proceedings, pp.471-476 [Excellent Paper Award]
- Shingo Kagami, Takashi Komuro, and Masatoshi Ishikawa: An Advanced Digital Vision Chip and Its System Implementation, SICE Annual Conf. 2003 (Fukui, Japan, 2003.8.5) / Proceedings, pp.2512-2515
- Yoshihiro Watanabe, Takashi Komuro, Shingo Kagami, and Masatoshi Ishikawa: Vision Chip Architecture for Simultaneous Output of Multi-Target Positions, SICE Annual Conf. 2003 (Fukui, Japan, 2003.8.5) / Proceedings, pp.2591-2594
- Shingo Kagami, Takashi Komuro, Masatoshi Ishikawa: A Software-Controlled Pixel-Level A-D Conversion Method for Digital Vision Chips, 2003 IEEE Workshop on Charge-Coupled Devices and Advanced Image Sensors (Elmau, Germany, 2003.5.17)
- Takashi Komuro, Shingo Kagami, Masatoshi Ishikawa: A High Speed Digital Vision Chip with Multi-grained Parallel Processing Capability, 2003 IEEE Workshop on Charge-Coupled Devices and Advanced Image Sensors (Elmau, Germany, 2003.5.15)
- Akio Namiki, and Masatoshi Ishikawa: Vision-Based Online Trajectory Generation and Its Application to Catching, Second Joint CSS/RAS Int. Workshop on CONTROL PROBLEMS IN ROBOTICS AND AUTOMATION (Las Vegas, 2002.12.14) / Proceedings

- Makoto Naruse, Alvaro Cassinelli, and Masatoshi Ishikawa: Two-Dimensional Fiber Array with Integrated Topology for Short-Distance Optical Interconnections, IEEE/LEOS Annual Meeting (Glasgow, 2002.11.14)/Proceedings, p.722-723
- Yoshihiro Nakabo, Idaku Ishii, and Masatoshi Ishikawa: 3D Tracking Using Two High-Speed Vision System, 2002 IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (Lausanne, 2002.10.4)/Proceedings, pp.360-365
- Makoto Naruse, Alvaro Cassinelli, Masatoshi Ishikawa: Real-Time Alignment Using Mechanical Dynamics of Optical Interconnection Systems, OSA Annual Meeting & Exhibit 2002 (Orlando, 2002.10.1)/Conf. Program, p.77
- Makoto Kaneko, Reika Takenaka, and Masatoshi Ishikawa: The Capturing Robot with Super High Acceleration, 8th Int. Symp. on Experimental Robotics (San't Angelo d'Ischia, 2002.8.9)/Experimental Robotics VIII
- Takashi Komuro, Shingo Kagami, and Masatoshi Ishikawa: A New Architecture of Programmable Digital Vision Chip, 2002 Symp. on VLSI Circuits (Honolulu, 2002.6.15)/Digest of Technical Papers, pp.266-269
- Makoto Kaneko, Toshio Tsuji, and Masatoshi Ishikawa: The Robot that Can Capture a Moving Object in a Blink, IEEE Int. Conf. Robotics and Automation (Washington DC, 2002.5.15)/Proceedings, pp.3643-3648
- Shingo Kagami, Takashi Komuro, Idaku Ishii, and Masatoshi Ishikawa: A Real-Time Visual Processing Using a General-Purpose Vision Chip, IEEE Int. Conf. Robotics and Automation (Washington DC, 2002.5.13)/Proceedings, pp.1229-1234
- Alvaro Cassinelli, Makoto Naruse, and Masatoshi Ishikawa: Quad-tree Image Compression Using Reconfigurable Free-Space Optical Interconnections and Pipelined Parallel Processors, 2002 Int. Topical Meeting on Optics in Computing (Taipei, 2002.4.8)/Technical Digest, pp.23-25 (2002)
- Koichi Hashimoto, Akio Namiki and Masatoshi Ishikawa: A Visuomotor Control Architecture for High-Speed Grasping, 40th IEEE Conf. on Decision and Control (Orlando, 2001.12.4)/Proceedings, pp.15-20
- Takashi Komuro and Masatoshi Ishikawa: 64 x 64 Pixels General Purpose Digital Vision Chip, XIth IFIP VLSI-SOC'01 (Montpellier, 2001.12.3-5)/Proceedings, pp.327-332
- Motonobu Fujita, Makoto Naruse, and Masatoshi Ishikawa: Parallel confocal microscope using vertical-cavity surface-emitting laser array, Microscopy and Microanalysis 2001 (Long Beach, 2001.8.7)/Proceedings (Microscopy and Microanalysis, Vol.7, Supplement 2), pp.1004-1005, 2001
- Hideo Kawai, Asako Baba, Motoshi Shibata, Yoshinori Takeuchi, Takashi Komuro, and Masatoshi Ishikawa: Image Processing on a Digital Smart Pixel Array, CLEO/Pacific Rim 2001 (Makuhari, 2001.7.19)/Technical Digest, Vol.II, pp.680-681
- Haruyoshi Toyoda, Naohisa Mukohzaka, Seiichiro Mizuno, Yoshihiro Nakabo, and Masatoshi Ishikawa: Column Parallel Vision System (CPV) for High-Speed 2D-Image Analysis, Int. Conf. on Optical Engineering for Sensing and Nanotechnology (Yokohama, 2001.6. 8)/Proceedings of SPIE, Vol. 4416, pp.256-259
- Akio Namiki, and Masatoshi Ishikawa: Sensory-Motor Fusion Architecture Based on High-Speed Sensory Feedback and Its Application to Grasping and Manipulation, 32nd Int. Symp. on Robotics (Soul, 2001.4.19)/Proceedings, pp.784-789
- Alain Goulet, Makoto Naruse and Masatoshi Ishikawa: Integration technique to realize alignment-free opto-electronic systems, 2001 Int. Topical Meeting on Optics in Computing (Lake Tahoe, 2001.1.11)/Technical Digest, pp.122-124
- Hiromasa Oku, Idaku Ishii, Masatoshi Ishikawa: Tracking a Protozoon Using High-Speed Visual Feedback, Int. IEEE-EMBS Special Topic Conf. on Microtechnologies in Medicine and Biology (Lyon, 2000.10.12)/proceedings, pp.156-159
- Kenji Tajima, Takashi Komuro, and Masatoshi Ishikawa: CMOS Image Sensor with APS Structure for High-Speed Video Camera, Int. Congress on High-Speed Photography and Photonics (Sendai, 2000.9.27)/Abstracts, p.253
- Takashi Komuro, Idaku Ishii, Masatoshi Ishikawa, and Atsushi Yoshida: High Speed Target Tracking Vision Chip, Int. Conf. on Computer Architecture for Machine Perception (Padova, 2000.9.11)/proceedings, pp.49-56
- Idaku Ishii, Takashi Komuro, and Masatoshi Ishikawa: Method of Moment Calculation for a Digital Vision Chip System, Int. Conf. on Computer Architecture for Machine Perception (Padova, 2000.9.11)/proceedings, pp.41-48
- Makoto Naruse and Masatoshi Ishikawa: Parallel Confocal Microscope System Using Smart Pixel Arrays, Int. Symp. on Optical Science and Technology, Conf. 4092: Novel Optical Systems Design and Optimization II (San Diego, 2000.8.1)/proceedings, Vol.4092, pp.94-101, SPIE
- Makoto Naruse and Masatoshi Ishikawa: An Optimal Distribution of Interconnections and Computations for Optically Interconnected Parallel Processing Systems, LEOS Summer Topical Meeting, Electronic-Enhanced Optics (Aventura, 2000.7.25)/Digest, pp.47-48
- Daisuke Kawamata, Makoto Naruse, Idaku Ishii, and Masatoshi Ishikawa: Image Database Construction and Search Algorithm for Smart Pixel Optoelectronic Systems, Int. Conf. on Optics in Computing (Quebec City, 2000.6.22)/Proc. SPIE, Vol.4089, pp.797-805 (2000)
- Hideo Kawai, Asako Baba, Yoshinori Takeuchi, Takashi Komuro, Masatoshi Ishikawa: 8 x 8 Digital Smart Pixel Array, Int. Conf. on Optics in Computing (Quebec City, 2000.6.22)/Proc. SPIE, Vol.4089, pp.715-720 (2000)
- Makoto Naruse, Haruyoshi Toyoda, Yuji Kobayashi, Daisuke Kawamata, Neil McArdle, Alan Goulet, and Masatoshi Ishikawa: An Optically Interconnected Pipelined Parallel Processing System: OCULAR-II, Int. Conf. on Optics in Computing (Quebec City, 2000.6.20)/Proc. SPIE, Vol.4089, pp.440-448 (2000)
- Alan Goulet, Hugo Thienpont, Irina Veretennicoff, and Masatoshi Ishikawa: Board to Board Parallel Optical Interconnects Using Large Diameter Graded Index Polymer Optical Fiber (GIPOF), Int. Conf. on Optics in Computing (Quebec City, 2000.6.19)/Proc. SPIE, Vol.4089, pp.234-241 (2000)
- Yoshihiro, Nakabo, Masatoshi Ishikawa, Haruyoshi Toyoda, and Seiichiro Mizuno: 1ms Column Parallel Vision System and Its Application of High Speed Target Tracking, IEEE Int. Conf. Robotics and Automation (San Francisco, 2000.4.26) / Proceedings, pp.650-655
- Idaku Ishii and Masatoshi Ishikawa: A Line Extraction Algorithm for High Speed Vision, Forth Asian Conf. on Computer Vision (Taipei, 2000.1.9)/Proc., pp.330-335
- Takafumi Suzuki, Kunihiro Mabuchi, Masanori Kunimoto, Makoto Shimojo, Takashi Saito, Naoto Kakuta, and Masatoshi Ishikawa: Development of a system for experiencing tactile sensation from an artificial arm by electrically stimulating sensory nerve fiber, European Medical & Biological Engineering Conf. (Vienna, 1999.11.7)/Proc., p.776
- Kunihiro Mabuchi, Takafumi Suzuki, Masanori Kunimoto, Makoto Shimojo, Naoto Kakuta, Takashi Saito, Haruyo Nishimura, Masahiko Inami, and Masatoshi Ishikawa: A system of interpreting somatic sensations for use with artificial hands and limbs,

The First Joint BMES/EMBS Conf. (Atlanta, 1999.10.13-16)/Proc., p.643

- Takafumi Suzuki, Kunihiro Mabuchi, Haruyo Nishimura, Takashi Saito, Naoto Kakuta, Masanori Kunimoto, Makoto Shimojo, and Masatoshi Ishikawa: The electrical control of pressure sensations: the relationship between stimulation signals and subjective intensities and areas, The First Joint BMES/EMBS Conf. (Atlanta, 1999.10.13-16)/Proc., p.457
- Takafumi Suzuki, Kunihiro Mabuchi, Masanori Kunimoto, Makoto Shimojo, Takashi Saito, Naoto Kakuta, and Masatoshi Ishikawa: Incorporating a Pressure-Sensing Function into an Artificial Arm System, XIIth World Congress of the Int. Soc. for Artificial Organs/XXXVIth Congress of the European Soc. for Artificial Organs (London, 1999.7) /Artificial Organs, Vol.23, No.7, p.674 (1999)
- Kunihiro Mabuchi, Takafumi Suzuki, Masanori Kunimoto, Makoto Shimojo, Takashi Saito, and Masatoshi Ishikawa: Relationship Between an Intraneural Electrical Stimulation Signal to a Slow Adaptive Mechanoreceptor Unit and the Evoked Artificial Pressure Sensation, XIIth World Congress of the Int. Soc. for Artificial Organs/XXXVIth Congress of the European Soc. for Artificial Organs (London, 1999.7) /Artificial Organs, Vol.23, No.7, p.671(1999)
- Akio Namiki, Yoshihiro Nakabo, Idaku Ishii and Masatoshi Ishikawa: High Speed Grasping Using Visual and Force Feedback, IEEE Int. Conf. Robotics and Automation (Detroit, 1999.5.14)/Proc., pp.3195-3200
- Akio Namiki, Yoshihiro Nakabo, Akio Namiki, Idaku Ishii, and Masatoshi Ishikawa: 1ms Grasping System Using Visual and Force Feedback, Video Proceedings of IEEE Int. Conf. Robotics and Automation (Detroit, 1998.5.13) / Abstract and References, p.12
- Idaku Ishii and Masatoshi Ishikawa: Self Windowing for High Speed Vision, IEEE Int. Conf. Robotics and Automation (Detroit, 1999.5.13)/Proc., pp.1916-1921
- Haruyoshi Toyoda, Yuji Kobayashi, Narihiro Yoshida, Yasunori Igasaki, Tsutomu Hara, Neil McArdle, Makoto Naruse, and Masatoshi Ishikawa: Compact Optical Interconnection Module for OCULAR-II: a pipelined parallel processor, 1999 Int. Topical Meeting on Optics in Computing (Snowmass, 1999.4.15)/ Technical Digest, pp.205-207
- Neil McArdle, Makoto Naruse, Masatoshi Ishikawa, Haruyoshi Toyoda, and Yuji Kobayashi: Implementation of a Pipelined Optoelectronic Processor:OCULAR-II, 1999 Int. Topical Meeting on Optics in Computing (Snowmass, 1999.4.13)/ Technical Digest, pp.72-74
- Haruyoshi Toyoda, Yuji Kobayashi, Narihiro Yoshida, Yasunori Igasaki, Tsutomu Hara, Masatoshi Ishikawa, and Ming Hsien Wu: High Efficient Electrically-Addressable Spatial Light Modulator Module for Reconfigurable Optical Interconnection, Int. Topical Meeting on Spatial Light Modulator (Snowmass, 1999.4.12)/Technical Digest, pp.13-15
- Masatoshi Ishikawa, Takashi Komuro, Kazuya Ogawa, Yoshihiro Nakabo, Akio Namiki, and Idaku Ishii: Vision Chip with General Purpose Processing Elements and Its Application, Int. Symp. on Future of Intellectual Integrated Electronics (Sendai, 1999.3.15)/Proceeding, pp.169-174
- Masatoshi Ishikawa, Kazuya Ogawa, Takashi Komuro, and Idaku Ishii: A CMOS Vision Chip with SIMD Processing Element Array for 1ms Image Processing, IEEE Int. Solid-State Circuits Conf. (San Francisco, 1999.2.16)/Proceeding, pp.206-207
- Masatoshi Ishikawa: Smart Pixel Using General Purpose Processing Elements for Image Processing, JOP Experts Workshop (Makuhari, 1998.7.14)
- Neil McArdle, Makoto Naruse, Akane Okuto, and Masatoshi Ishikawa: Design of a Pipelined Optoelectronic Processor, Optics in Computing (Brugge, 1998.6.19) / Optics in Computing '98 (P.Chavel, D.A.B.Miller, and H.Tienpont eds.), Proc.SPIE, Vol.3490, pp.302-305 (1998)
- N.McArdle, S.J.Francey, J.A.B.Dines, J.F.Snowdon, M.Ishikawa, and A.C.Walker: Design of Parallel Optical Highways for Interconnecting Electronics, Optics in Computing (Brugge, 1998.6.18)/Optics in Computing '98 (P.Chavel, D.A.B.Miller, and H.Tienpont eds.), Proc.SPIE, Vol.3490, pp.143-146 (1998)
- Ferenc Birloni and Masatoshi Ishikawa: Depth Estimation Using Focusing and Zooming, for High Speed Vision Chip, Int. Conf. Intelligent Autonomous Systems 5(Sapporo, 1998.6.3) / Intelligent Autonomous Systems (Y.Kakazu, M.Wada, and T.Sato eds.), pp.116-122, IOP Press (1998)
- Takashi Owaki, Yoshihiro Nakabo, Akio Namiki, Idaku Ishii, and Masatoshi Ishikawa: Real-time System for Virtually Touching Objects in the real world Using a high Speed Active Vision System, Video Proceedings of IEEE Int. Conf. Robotics and Automation (Leuven, 1998.5.18)/Abstract and References, p.2
- Yoshihiro Nakabo, and Masatoshi Ishikawa: Visual Impedance Using 1ms Visual Feedback System, IEEE Int. Conf. Robotics and Automation (Leuven, 1998.5.19)/Proc., pp.2333-2338
- Takashi Komuro, Idaku Ishii, and Masatoshi Ishikawa: Vision Chip Architecture Using General-Purpose Processing Elements for 1ms Vision System, IEEE Int. Workshop on Computer Architecture for Machine Perception (Boston, 1997.10.22) / Proceedings, pp.276-279
- Haruyoshi Toyoda, Yoshiji Suzuki, and Masatoshi Ishikawa: Optical Design of Associative Memory Using a Bistable Spatial Light Modulator, Proc. Int. Conf. on Neural Information Processing and Intelligent Information Systems, pp.745-748 (1997)
- Neil McArdle, Makoto Naruse, Takashi Komuro, and Masatoshi Ishikawa: Realization of a Smart- Pixel Parallel Optoelectronic Computing System, Int. Conf. on Massively Parallel Processing Using Optical Interconnections (Motreal, 1997.6.24)/Proceedings, pp.190-195
- Makoto Naruse, and Masatoshi Ishikawa: A theoretical and experimental analysis of active alignment based on singular value decomposition, 1997 Int. Topical Meeting on Optics in Computing (Lake Tahoe, 1997.3.20)/Technical Digest, pp.230-232
- Neil McArdle, and Masatoshi Ishikawa: Analysis of GRIN Rod and Conventional Optical Systems for Imaging of Two-Dimensional Optoelectronic Device Arrays, 1997 Int. Topical Meeting on Optics in Computing (Lake Tahoe, 1997.3.18) / Technical Digest, pp.36-38
- Akio Namiki and Masatoshi Ishikawa: Optimal Grasping Using Visual and Tactile Feedback, IEEE Int. Conf. on Multisensor Fusion and Integration for Intelligent Systems (Washington DC, 1996.12.11)/Proceedings, pp.589-596
- Neil McArdle, Makoto Naruse, Takashi Komuro, Hideyuki Sakaida, Masatoshi Ishikawa, Yuji Kobayashi, and Haruyoshi Toyoda: A Smart-Pixel Parallel Optoelectronic Computing System with Free-Space Dynamic Interconnections, Int. Conf. on Massively Parallel Processing Using Optical Interconnections (Maui, 1996.10.28)/Proceedings, pp.146-157
- Neil McArdle, Takashi Komuro, Makoto Naruse, Hideyuki Sakaida, and Masatoshi Ishikawa: An Optoelectronic Smart-Pixel Parallel Processing System with Dynamic Interconnections, OSA Annual Meeting & Exhibit (Rochester, 1996.10.22)

- Neil McArdle, Takashi Komuro, Makoto Naruse, Hirotsugu Yamamoto, Hideyuki Sakaida, and Masatoshi Ishikawa: A Smart-Pixel Free-Space Interconnected Parallel Processing System, 1996 Summer Topical Meeting on Smart Pixels (Keystone, 1996.8.8)/Digest, pp.59-60
- Toshiharu Mukai and Masatoshi Ishikawa: Resistive Network for Detecting the Centroid of Nonlinear Coordinates, The 22nd Annual Int. Conf. on Industrial Electronics, Control, and Instrumentation (Taipei, 1996.8.8)/Proceedings, pp.1052-1058
- Idaku Ishii, Yoshihiro Nakabo, and Masatoshi Ishikawa: Target Tracking Algorithm for 1ms Visual Feedback System Using Massively Parallel Processing, IEEE Int. Conf. Robotics and Automation (Minneapolis, 1996.4.25)/Proc., pp.2309-2314
- Yoshihiro Nakabo, Idaku Ishii, and Masatoshi Ishikawa: High Speed Target Tracking Using 1ms visual Feedback System, Video Proceedings of IEEE Int. Conf. Robotics and Automation (Minneapolis, 1996.4.24-26) / Abstract, p.6 **[Best Video Award Finalist]**
- Makoto Naruse, Neil McArdle, Hirotsugu Yamamoto, and Masatoshi Ishikawa: An algorithmic approach to hierarchical parallel optical processing systems, 1996 Int. Topical Meeting on Optical Computing (Sendai, 1996.4.21)/Technical Digest, pp.102-103
- Neil McArdle, Hideyuki Sakaida, Hirotsugu Yamamoto and Masatoshi Ishikawa: A Compact Dynamically-Interconnected Parallel Optoelectronic Computing System, 1996 Int. Topical Meeting on Optical Computing (Sendai, 1996.4.21)/Technical Digest, pp.16-17
- Masatoshi Ishikawa: Parallel optoelectronic computing system, '95 RWC Symp. (Tokyo, 1995.6.15)/Proceedings, pp.145-146
- Takayuki Ishida and Masatoshi Ishikawa: Reconfigurable Space-Variant Optical Interconnection Using Binary CGH, Optical Computing Topical Meeting (Salt Lake City, Utah, 1995.3.14)/1995 Technical Digest Series, Vol.10, pp.PD 1-1 - PD 1-4
- Toshiharu Mukai and Masatoshi Ishikawa: An Active Sensing Method Using Estimated Errors for Multisensor Fusion Systems, Int. Conf. on Multisensor Fusion and Integration for Intelligent Systems (Las Vegas, 1994.10.5) / Proceedings, pp.615-622
- Andrew Kirk, Tomohira Tabata, Takayuki Ishida, and Masatoshi Ishikawa: Optoelectronic parallel processing system with reconfigurable diffractive interconnections, Int. Conf. on Optical Computing (Edinburgh, 1994.8.25)/Technical Digest, pp.85-86
- Masatoshi Ishikawa: Massively Parallel Processing System with Reconfigurable Diffractive Interconnects, Int. Symp. on Ultrafast and UltraParallel Optoelectronics (Makuhari, 1994.7.12)/Proceedings, pp.203-206
- Masatoshi Ishikawa: High speed vision system with massively parallel processing architecture for integration into one chip, Workshop on Computer Architectures for Machine Perception (CAMP'93) (New Orleans, 1993.12.15)
- A.G.Kirk, M.Ishikawa, S.Jamieson and T.J.Hall: The Design and Fabrication of Quasi- Periodic Computer Generated Holograms, Fourth Int. Conf. on Holographic Systems, Components and Applications (Switzerland, 1993.9.13-15)
- Yoshihiro Yamada and Masatoshi Ishikawa: High Speed Target Tracking Using Massively Parallel Processing Vision, 1993 IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (IROS '93) (Yokohama, 1993.7.27)/Proceedings, pp.267-272
- Akihiko Takahashi, Masatoshi Ishikawa: Signal Processing Architecture with Bidirectional Network Topology for Flexible Sensor Data Integration, 1993 IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems IROS '93 (Yokohama, 1993.7.27) / Proceedings, pp.407-413
- Toshiharu Mukai, Takashi Mori, and Masatoshi Ishikawa: A Sensor Fusion System Using Mapping Learning Method, 1993 IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (IROS '93) (Yokohama, 1993.7.27)/Proceedings, pp.391-396
- Makoto Shimojo and Masatoshi Ishikawa: An Active Touch Sensing Method Using a Spatial Filtering Tactile Sensor, IEEE Int. Conf. Robotics and Automation (Atlanta, 1993.5.3-5)/Proc., pp.948-954
- Masatoshi Ishikawa, Akira Morita, and Nobuo Takayanagi: Massively Parallel Processing System with an Architecture for Optical Computing, Optical Computing Topical Meeting (Palm Springs, California, 1993.3.18)/1993 Technical Digest Series, Vol. 7, pp.272-275
- Andrew Kirk, Tomohira Tabata, and Masatoshi Ishikawa: Cellular processing with diffractive optical elements, Optical Computing Topical Meeting (Palm Springs, California, 1993.3.18)/1993 Technical Digest Series, Vol. 7, pp.272-275
- Haruyoshi Toyoda and Masatoshi Ishikawa: Sparse Encoding Algorithm for Optical Associative Memory Using Bistable Spatial Light Modulator, Japan Display '92 (Kobe, 1992.9.19)/Proceedings, pp.371-374
- Toshihiro Aono and Masatoshi Ishikawa: Auditory-Visual Fusion Using Multi-Input Hidden Markov Model, IMACS/SICE Int. Symp. on Robotics, Mechatronics and Manufacturing Systems '92 (Kobe, 1992.9.19)/Proceedings, pp.1085-1090
- Masatoshi Ishikawa, Akira Morita and Nobuo Takayanagi: High Speed Vision System Using Massively Parallel Processing, 1992 IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (IROS'92) (Raleigh, North Carolina, USA, 1992.7.8) / Proceedings, pp.373- 377
- Masatoshi Ishikawa: Robot Sensor Technology for Medical, Ergonomical and Physiological Applications, Colloquium on Medical and Neurological Applications in Robotics : New Trends, IROS'92 (1992 IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems) (Raleigh, 1992.7.8)/Proceedings, pp.1-7
- Kikuo Kanaya, Masatoshi Ishikawa and Makoto Shimojo: Tactile Imaging System for Body Pressure Distribution, 11th Congress of Int. Ergonomics Association (Paris, 1991.7.15-20)/Proceedings (Designing for Everyone), Vol.2, pp.1495-1497 (1991)
- Makoto Shimojo, Masatoshi Ishikawa and Kikuo Kanaya: A Flexible High Resolution Tactile Imager with Video Signal Output, IEEE Int. Conf. Robotics and Automation (Sacramento, 1991.4.9-11)/Proc., pp.384-391
- Masatoshi Ishikawa, Haruyoshi Toyoda, Naohisa Mukohzaka, and Yoshiji Suzuki: Optical Associative Memory Combining with Optical Preprocessing, OPTICAL COMPUTING '90 (Kobe, 1990.4.10)/Technical Digest, pp.160-161 (1990)
- Masatoshi Ishikawa, Naohisa Mukohzaka, Haruyoshi Toyoda, and Yoshiji Suzuki : Experimental studies on adaptive optical associative memory, OPTICAL COMPUTING '88 (Touren, 1988.9.1)/Proc. SPIE, Vol.963, pp.527-536 (1988)

7. 招待講演（国内学会等招待講演 / 研究機関等講演）

国内学会等招待講演（主なもの） 国際会議の招待講演は、「国際会議」のページをご覧ください。

2024年3月までのすべての国内発表は、[こちら] をご覧ください。

研究に関連した講演

- 石川正俊: データサイエンスから知能システムへ, 応用統計学会応用統計学フロンティアセミナー「デジタル時代におけるAI・応用統計学の潮流と人材育成・高等教育改革」(東京, 2024.1.28)
- 石川正俊: 高速ビジョンが拓く新しい知能システムの世界 (特別講演), 2023年度精密工学会春季大会学術講演会 (東京, 2023.3.15)
- 石川正俊: システムインテグレーションにおける独創性の発現 (特別講演), 第23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 (SI2022) (幕張, 2022.12.15)
- 石川正俊: イントロダクション: 高速ビジョンプロジェクト -高速画像処理を用いた知能システムの応用展開 (招待講演), 日本工業技術振興協会第193回次世代画像入力ビジョンシステム部会定例会 ([online], 2021.9.24)
- 石川正俊: 高速プロジェクションマッピングによる動的質感再現技術, 電子情報通信学会イメージメディアクオリティ(IMQ)研究会「拡がる画像機器の高画質技術最前線」セミナー ([online], 2021.3.19) / セミナー予稿集, pp.54-59
- 石川正俊, 岸則政: 高速画像処理を用いた知能システムの応用展開, 第5回ACCELシンポジウム ([online], 2021.3.5)
- 石川正俊: 高速画像処理技術の基盤構築と応用展開, JST-ACCEL「高速画像処理を用いた知能システムの応用展開」シンポジウム ([online], 2021.3.1)
- 石川正俊: 高速画像処理技術の現状と今後の展望, 第12回WINDSフォーラム・セミナー ([online], 2021.2.8)
- 石川正俊: High-speed Image Processing Devices and Its Applications (招待講演), 日本工業技術振興協会第189回次世代画像入力ビジョンシステム部会定例会 ([online], 2020.11.18)
- 石川正俊: 高速画像処理デバイスとその応用 (招待講演), 映像情報メディア学会情報センシング研究会 ([online], 2020.9.24) / 映像情報メディア学会技術報告, Vol.44, No.11, IST2020-15, pp.33-34
- 石川正俊: 高速画像処理技術の最近の動向, 第11回WINDSフォーラム・セミナー (東京, 2019.11.26)
- 石川正俊: 高速画像処理技術が拓く人間調和型情報環境, プロジェクション先進技術研究会 2019 (東京, 2019.11.15) / 講演予稿集, pp.64-73
- 石川正俊: 高速画像処理とその応用システム, マルチボディダイナミクス協議会第7回技術講演会 (東京, 2019.10.4)
- 宮下令央, 渡辺義浩, 石川正俊: MIDAS Projection: Markerless and Modelless Dynamic Projection Mapping for Material Representation (招待講演), 第22回画像の認識・理解シンポジウム (MIRU2019) (大阪, 2019.8.1)
- 宮下令央, 渡辺義浩, 石川正俊: MIDAS Projection: マーカーレス・モデルレスの動的プロジェクションマッピングによる質感表現 (SIGGRAPH ASIA 2018/Eurographics2019 採択論文招待講演), Visual Computing (VC 2019) (東京, 2019.6.28)
- 石川正俊: 高速画像処理の未来: 産学連携で加速する新展開 (特別講演), 第25回画像センシングシンポジウム (SSII2019) (横浜, 2019.6.14)
- 石川正俊: 高速ビジョンのアーキテクチャと新展開, 日本光学会光設計研究グループ 第66回研究会「人工知能-AI-活用による光設計の展開」(東京, 2019.4.19) / OPTICS DESIGN (光設計グループ機関誌), No.66 pp.3-4 (2019)
- 石川正俊: WINDSネットワーク2018年度活動報告, WINDSネットワーク年次総会第9回フォーラム・セミナー (東京, 2019.2.13)
- 石川正俊: 高速画像処理が拓く知能システムの未来 (Future of Intelligent Systems Created by High-speed Vision) (基調講演), 日本光学会年次学術講演会 (Optics & Photonics Japan 2018) (東京, 2018.10.31) / Conference Guide, p.33
- 石川正俊: 高速画像処理関連プロジェクトの現状, 第8回WINDSフォーラム・セミナー (東京, 2018.10.15)
- 石川正俊, 岸則政: 高速画像処理を用いた知能システムの応用展開, 第3回ACCELシンポジウム (東京, 2018.9.21)
- 石川正俊: 高速画像処理技術の現状と今後の展開, WINDSネットワーク年次総会・第6回フォーラム・セミナー (東京, 2018.3.20)
- 石川正俊: 高速画像処理が切り拓く知能システムの未来と産業応用, CG-ARTS×画像電子VC委員会「ビジュアルコンピューティングの新奇性と未来」セミナー (東京, 2017.11.15)
- 吉村真一, 山崎智裕, 片山博誠, 上原修二, 能勢敦, 小林正嗣, 志田さやか, 伊澤崇, 村松良徳, 小田原正起, 高宮健一, 久松康秋, 松本静徳, 宮下令央, 渡辺義浩, 石川正俊: 140GOPS列並列PEを用いた積層型1000fpsビジョンチップとその応用 (招待講演), 第1回日本光学会情報フォトリニクス研究グループ+CMOS研究会・映像情報メディア学会情報センシング研究会「新しい応用が促すCMOSイメージセンサの革新」(東京, 2017.11.13) / 映像情報メディア学会技術報告, Vol.41, No.37, pp.1-4 (2017)
- 石川正俊: 認識と行動: 高速知能システムから見えるもの, 日本神経回路学会時限研究会2017「脳の理論から身体・世界へ: 行動と認識への再挑戦」(京都, 2017.8.24)
- 石川正俊: 高速画像処理の新展開, 画像センシング展2017 (横浜, 2017.6.7)
- 石川正俊: WINDSネットワーク活動報告, WINDSネットワーク年次総会・第3回フォーラム・セミナー (東京, 2017.3.21)
- 石川正俊: 高速画像処理の新展開, 第2回WINDSフォーラム・セミナー (東京, 2016.10.28)
- 石川正俊: 高速画像処理とその応用, KRIワークショップ'16, 材料とセンサーが切り拓く21世紀のネットワーク技術 ~来たるべきIoT社会に向けて~ (京都, 2016.10.21)
- 石川正俊: 高速画像処理の現状と応用展開, 第1回WINDSフォーラム・セミナー (東京, 2016.6.6)
- 石川正俊: 戦略事業「技術をつくる」: 未来を創るサイエンス ~独創的システムの創生を目指して, JST20周年記念 JSTシンポジウム「情報科学技術研究の現在、そして 超スマート社会に向けて」(東京, 2016.3.18)

- 石川正俊: WINDSネットワークの概要と今後の取り組み 高速イメージャ・高速画像処理が拓く新しい世界, WINDSネットワーク設立記念総会 (東京, 2016.2.24)
- 石川正俊: 高速ディスプレイと高速画像処理で創る新しいインタラクティブディスプレイの世界 (特別講演), 第18回レーザーディスプレイ技術研究会 (東京, 2016.2.3) / 講演予稿集, pp.3-11
- 石川正俊: 高速画像処理が拓く新しい知能システムの世界 (基調講演), 第29回光通信シンポジウム (三島, 2015.12.17) / 講演予稿集, pp.4-12
- 石川正俊: 超高速ビジョン / プロジェクターでクルマを革新 (特別講演), 日経エレクトロニクスセミナー「車載イメージングソリューション」(東京, 2015.8.7)
- 石川正俊: 最先端テクノロジーが開く知の未来, 石川正俊教授講演会 Library Meets Robots (東大新図書館トークイベント13) (東京, 2015.6.25)
- 石川正俊: 超高速ビジョンが生み出す産業の革新 (基調講演), 日経エレクトロニクスセミナー「1000フレーム / 秒が起こす革命 ~車が変わる、ロボットが変わる、産業が変わる~」(東京, 2015.6.15)
- 石川正俊: 未来を開く超高速知能ロボット (特別講演), 「さがみロボット産業特区」フォーラム (横浜, 2015.2.6)
- 石川正俊: 最先端高速画像処理技術のスポーツ科学への応用 (招待講演), 第11回JISSスポーツ科学会議 (東京, 2014.11.21) / プログラム・抄録集, pp.10-14
- 石川正俊: 高速ビジョンとその応用 (特別講演), 画像符号化シンポジウム (PCSJ)・映像メディア処理シンポジウム (IMPS) (修善寺, 2014.11.13)
- 石川正俊: 高速画像処理とその応用展開~CMOSイメージャの進歩が拓く新機能・新システム~, NEDIA電子デバイスフォーラム京都 (京都, 2014.10.31)
- 石川正俊: 高速知能化センシングの未来 - 高速ビジョンの応用展開 - (基調講演), 日本学術会議 計測連合シンポジウム 先端計測2014 (東京, 2014.3.11)
- 石川正俊: 人を超越する高速ビジョンシステムとその応用 (特別講演), VIEW 2013 ビジョン技術の実利用ワークショップ (東京, 2013.12.5) / 講演概要集, pp.123-125
- 石川正俊: 高速画像処理が拓く新しい画像応用システムの世界 (特別講演), 光産業技術振興協会 光技術動向セミナー (横浜, 2013.10.17) / 講演プログラム, pp.1-9
- 石川正俊: 高速ビジュアルフィードバックの世界 (特別講演), 第127回微小光学研究会「3D空間情報と微小光学」(東京, 2013.3.7) / MICROOPTICS NEWS, Vol.31, No.1, pp.1-6
- 石川正俊: イメージセンサの応用展開, 2012年映像情報メディア学会冬季大会特別企画「最新のイメージセンサ技術と将来」(東京, 2012.12.19)
- 石川正俊, 山田雅宏: 高速画像処理技術とその応用 - 世界最速ブックスキャナの開発秘話と関連技術が拓く未来 -, 第14回図書館総合展フォーラム (横浜, 2012.11.22)
- 石川正俊: 広がる高速画像処理の世界 - ビジュアルフィードバックの新展開 - (基調講演), 日本光学会年次学術講演会 (Optics & Photonics Japan 2012) (東京, 2012.10.23) / 講演予稿集CD, 23pPL3 / Conference Guide, pp.29-30
- 石川正俊: 高速ビジョンとその応用展開, 公益財団法人服部報公会第82回設立記念会, 報公賞受賞者講演 (東京, 2012.10.9)
- 石川正俊: 新たな応用システムの開発が進む高速画像処理技術, CEATEC JAPAN コンファレンス (幕張, 2012.10.2)
- 石川正俊: 高速画像処理とその応用 - 技術移転の課題と展開方策 -, 次世代センサ協議会特別講演会 (東京, 2012.7.4)
- 石川正俊: 超並列・超高速ビジョンの開発とその応用展開, 第31回島津賞受賞記念講演 (京都, 2012.2.21) / 資料, pp.2-3
- 石川正俊: 高速画像処理とその応用 - デバイスからシステムまで - (特別講演), 計測展2011TOKYO <計測自動制御学会(SICE)50周年記念セミナー> (東京, 2011.10.28)
- 石川正俊: 高速画像処理技術が拓くロボットの新しい世界 - 価値創造型研究開発と産学連携 - (基調講演), 応用科学学会秋季シンポジウム2011 (東京, 2011.10.28) / 予稿集, pp.2-11
- 石川正俊: 超高速画像処理とその応用 (招待講演), 徳島大学・日本光学会中四国支部・計測自動制御学会四国支部合同講演会「光センシングの質的変革」(徳島, 2011.4.14)
- 石川正俊: 高速画像処理とその応用 (特別招待講演), 国際画像機器展2010国際画像セミナー (横浜, 2010.12.9)
- 石川正俊: ビジョンチップとその応用 ~ヒューマンインターフェイス, 検査, 医療・バイオ, ロボット~ (招待講演), 映像情報メディア学会情報センシング研究会 / コンシューマエレクトロニクス研究会 (東京, 2010.3.26) / 映像情報メディア学会技術報告, IST2010-11/CE2010-20, Vol.34, No.16, pp.15-20 (2010)
- 石川正俊: センサ技術とネットワーク技術の真の融合はあるのか? - 解くべき問題は何か? (基調講演), ユビキタス・センサネットワークシンポジウム (東京, 2010.1.26) / 予稿集, pp.1-4
- 石川正俊: 超高速画像処理とその応用 (招待講演), 電子情報通信学会2008年総大会 (北九州, 2008.3.21) / 講演論文集, DS-3-4
- 石川正俊, アルバロ カシネリ, カーソン レノツ: メタ・パーセプション (招待講演), レーザー学会学術講演会第28回年次大会 (名古屋, 2008.1.31) / 講演予稿集, pp.199-200
- 石川正俊: 超並列・超高速ビジョンとその超高速ロボットへの応用 - 見えないスピードで動くロボットの実現 - (招待講演), 第49回プログラミングシンポジウム (箱根, 2008.1.9)
- 石川正俊: 高速ビジョンが拓く超高速ロボティクスの世界 (キーノート), 第8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 (SI2007) (広島, 2007.12.20) / 講演会論文集, pp.61-62
- 石川正俊, 並木明夫: 超高速ロボティクスの展望 (キーノート), 第7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 (SI2006) (札幌, 2006.12.15) / 講演会論文集, pp.746-747
- 石川正俊: より速く, より柔軟に - ビジョンチップが拓く超高速ロボットの世界 -, 東京大学公開講座 (東京, 2006.10.21) / 講義要項, pp.65-67
- 石川正俊: ビジョンチップが拓く未来, 第100回記念微小光学研究会 (東京, 2006.5.16) / MICROOPTICS NEWS, Vol.24, No.2, pp.7-12
- 石川正俊, 鏡慎吾: センサネットワークの課題, 「センサネットワーク, RFタグが創る豊かな社会」シンポジウム (東京, 2004.7.23) / テキスト, pp.1-7

- 石川正俊, 小室孝: ビジョンチップとその応用 (招待講演), 第29回光学シンポジウム (東京, 2004.6.18) / 講演予稿集, pp.63-68
- 石川正俊, 小室孝: ビジョンチップ応用の新展開 (特別招待講演), 電子情報通信学会集積回路研究会 (東京, 2003.7.24) / 電子情報通信学会技術研究報告, Vol.103, No.216, ICD2003-43, pp.25-30
- 石川正俊: 機能イメージセンサの展望 (招待講演), 第6回システムLSIワークショップ (琵琶湖, 2002.11.26) / 講演資料集, pp.99-108
- 石川正俊, 小室孝, 鏡慎吾: デジタルビジョンチップの新展開 (特別招待講演), 電子情報通信学会集積回路研究会 (東京, 2002.7.25) / 電子情報通信学会技術報告, ICD2002-39, Vol.102, No.234, pp.23-28
- 石川正俊: イメージング技術の今後の動向と産業応用の可能性 (基調講演), 浜松地域知的クラスター創成事業発足記念イメージングフォーラム (浜松, 2002.7.22)
- 石川正俊: ビジョンチップとその応用 (特別講演), 3次元画像コンファレンス (東京, 2002.7.4) / 講演論文集, pp.33-36
- 石川正俊: 1msビジョンチップの現状と将来 (招待論文), 電子情報通信学会集積回路研究会 (熊本, 2000.9.22) / 電子情報通信学会技術報告, ICD2000-89, Vol.100, No.310, pp.35-42, 映像情報メディア学会情報センシング研究会 / 映像情報メディア学会技術報告, Vol.24, No.53, pp.35-42
- 石川正俊: 1msビジョンチップとその応用 (特別講演), AVIRG総会 (東京, 2000.5.25)
- 成瀬誠, 石川正俊, 豊田晴義, 小林祐二: 階層的並列処理のための自由空間光インターコネクションモジュール (招待論文), 電子情報通信学会機構デバイス研究会 / 光インターコネクト情報処理研究会 (東京, 2000.4.26) / 電子情報通信学会技術報告, EMD, Vol.100, No.23, pp.13-17 (2000)
- 石川正俊, 成瀬誠, 小林祐二, 豊田晴義: 再構成可能な光インターコネクションを用いた並列処理システム (招待論文), 電子情報通信学会レーザー量子エレクトロニクス研究会 (東京, 2000.2.23) / 電子情報通信学会技術報告, LQE99-138, Vol.99, No.652, pp.49-54
- 石川正俊: 超並列・超高速ビジョンチップとその応用, 日本光学会応第33回サマーセミナー「新しい視覚と画像の世界」(軽井沢, 1999.9.18) / 講演論文集, pp.42-48
- 石川正俊: スーパービジョンチップと今後の応用, STARCシンポジウム99 (京都, 1999.9.17) / 講演予稿集, pp.99-106
- 石川正俊: 超高速ビジョンチップと1msロボットアームハンドシステム, '99建設ロボットフォーラム (東京, 1999.7.13)
- 石川正俊: 光インターコネクションを用いた並列処理システムとその応用 (基調講演), 第7回OEIC・光インターコネクションミニワークショップ「高機能・小型化が進む光デバイス技術」(東京, 1999.1.18) / 講演予稿集, pp.3-10
- 石川正俊: スーパービジョンチップとその応用 (招待講演), 第2回システムLSI琵琶湖ワークショップ (琵琶湖, 1998.11.27) / 講演資料集, pp.175-190
- 石川正俊: 超高速・超並列ビジョンとその応用 -1000分の1秒で画像処理ができるロボットはどう変わるか-, 筑波研究フォーラム (筑波, 1998.10.15) / 資料, pp.1-5
- 石川正俊: 超並列ビジョンチップ, 日本機械学会第75期通常総会「先端技術フォーラム」(東京, 1998.3.31) / 資料集VI, pp.286-287
- 石川正俊: 再構成可能な光インターコネクション, パネル討論「明日を拓く光インタコネクト技術」, 電子情報通信学会総合大会 (平塚, 1998.3.27)
- 石川正俊: 知能システムにおけるセンシング技術の近未来 (特別講演), 第25回知能システムシンポジウム (東京, 1998.3.20) / 資料, pp.99-105
- 石川正俊: 計測技術の近未来, INTERMAC'97技術講演会 (東京, 1997.10.24)
- 石川正俊: センシングシステムの未来 -1msビジョンチップとセンサフュージョン-, 第3回画像センシングシンポジウム (東京, 1997.6.11) / 予稿集, pp.149-152
- 石川正俊: 超並列・超高速ビジョンチップ, 第10回回路とシステム軽井沢ワークショップ (軽井沢, 1997.4.21) / 論文集, pp.151-155
- 石川正俊: 知能ロボットの五感 -センサフュージョンの動向-, 日本植物工場学会 第7回SHITAシンポジウム21世紀の植物工場-安全・情報・未来- (東京, 1997.1.22) / SHITA REPORT, No.13, pp.1-8
- 石川正俊: 光波センシングと光コンピューティングの接点, 第17回光波センシング技術研究会 (大宮, 1996.6.19) / 講演論文集, pp.99-106
- 石川正俊: 超並列・超高速ビジョンとその応用 (招待講演), レーザー学会学術講演会第16回年次大会 (横浜, 1996.1.25) / 講演予稿集, pp.302-305
- 石川正俊: 超並列・超高速ワンチップビジョンとその応用, 第15回光応用計測部会講演会 (東京, 1995.10.26) / 資料, pp.33-37
- 石川正俊: アクティブセンシング (概論と展望), 日本機械学会第73期全国大会 (福岡, 1995.9.12) / 資料集, Vol.VI, pp.75-77 (1995)
- 石川正俊: センサフュージョン -センサ情報処理の新展開- (チュートリアル), 第39回システム制御情報学会研究発表講演会 (大阪, 1995.5.19) / 講演論文集, pp.25-32
- 石川正俊: センサフュージョンへの期待 -センサ情報処理の新展開- (基調講演), 日本機械学会第72期全国大会 (札幌, 1994.8.19) / 講演論文集, pp.579-580
- 石川正俊: センサとセンシング戦略 (キーノート), 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会 (神戸, 1994.7.1) / 講演論文集, pp.1451-1456
- 石川正俊: センサフュージョンについて, IEEE Robotics and Automation Tokyo Chapter 講演会 (川崎, 1992.12.22)
- 石川正俊: 計測・センシングにおける光の役割, 計測自動制御学会第9回光応用計測部会講演会 (東京, 1992.11.5) / 資料, pp.1-6
- 石川正俊: センサフュージョンによる知的計測, 計測自動制御学会東北支部講演会 (仙台, 1991.12.14)
- 石川正俊: センサ技術と並列処理, 計測自動制御学会第8回先端電子計測部会講演会 (東京, 1991.11.29) / 予稿集, pp.21-24
- 石川正俊: センサフュージョンの現状と課題 (チュートリアル), 第29回計測自動制御学会学術講演会 (東京, 1990.7.24) / 予稿集, pp.i-viii
- 石川正俊: センサフュージョン -感覚情報の統合メカニズム- (招待講演), センサの基礎と応用シンポジウム (東京, 1990.5.31) / 講演概要集, p.21 / M.Ishikawa: Sensor Fusion -Mechanism for Integration of Sensory Information, Technical Digest of 9th SENSOR SYMPOSIUM, pp.153-158 (1990)
- 石川正俊: 光連想記憶と学習 (光学論文賞受賞記念講演), 第37回応用物理学関係連合講演会 (朝霞, 1990.3.29)
- 石川正俊: 光ニューロコンピューティングの展望, 第9回光産業技術シンポジウム (東京, 1989.11.8) / 予稿集, 85-99
- 石川正俊, 豊田晴義, 向坂直久, 鈴木義二: 光アソシエイトロン -学習を実現した光連想記憶システム- (招待講演), レーザー学会学術講演会第9回年次大会 (大阪, 1989.1.27) / 予稿集, pp.217-220

- 石川正俊: アナリシスからシンセシスへ～ゼロから生み出す必要性～ (招待講演), 日本工学会公開シンポジウム「工学の未来 – 今、社会が工学に求めるもの 社会が工学に求めるもの 社会が工学に求めるもの –」(東京, 2019.6.7)
- 石川正俊: 新しい時代の研究者像 – 産学連携、オープンイノベーション、グローバル化をどのように受け止めるべきか? (基調講演), 第10回群馬産学官金連携推進会議 (前橋, 2014.7.7)/基調講演資料, pp.35-42
- 石川正俊: 新時代の研究者像 – オープンイノベーション、グローバル化、産学連携の風をどのように研究に活かせばよいのか? –, 第4回デジタルオブティクス研究会 (石垣島, 2014.5.23)
- 石川正俊: 科学技術と社会受容性 – 夢をかたちにするためには何をすべきか? (記念講演), 第14回理工系学生論文コンクール贈賞式及び記念講演会 (東京, 2014.3.24)
- 石川正俊: 科学技術の構造の変化と産学官連携 – 新規産業分野の創成はなぜ難しいのか? – (招待講演), 第1回情報フォトリクスシンポジウム (東京, 2013.6.11)/講演予稿集, pp.30-33
- 石川正俊: 新しいロボット産業分野の創生はなぜ難しいのか? – 「よい研究成果は、必ず役に立つ」という妄想に秘められた構造的課題 –, 日本ロボット学会第30回記念学術講演会ストラテジックセッション「新しいロボット産業分野の創生のための支援体制 – ロボット技術が事業に成長するためのファイナンス戦略は何か? –」(札幌, 2012.9.20)
- 石川正俊: イノベーションエコシステムの推進方策について – 大学発新産業創出のための基盤構造 – (基調講演), 文部科学省「大学発新産業創出拠点プロジェクト」シンポジウム (東京, 2012.2.8)/資料, pp.7-16
- 石川正俊: 新規産業分野創成のための研究開発戦略 – 科学技術の構造の変化と産官学連携 –, パネルディスカッション「日本産業の将来を創る産学連携と知財マネジメント」, 国際知的財産活用フォーラム2012 (東京, 2012.1.23)/講演会予稿集, pp.181-189
- 石川正俊: 価値創造のための研究開発戦略 – 科学技術の構造の変化と産官学連携 –, つくば発イノベーション第17回講演会 (つくば, 2011.11.29)/資料, p.1-6
- 石川正俊: 創造的産学連携のすすめ, 財団法人光産業技術振興協会 平成17年度成果報告および18年度事業方針説明会 (特別講演) (東京, 2006.5.12)/講演要旨集, pp.57-72
- 石川正俊: 創造的知的財産戦略の実現に向けて (基調講演), 平成18年度 発明の日記念シンポジウム (東京, 2006.4.18)/配布資料集, pp.1-10
- 石川正俊: 新たなステージを迎えた産学官連携～東京大学の事業戦略～ (特別講演), 第4回産学官連携推進会議 (京都, 2005.6.25)
- 石川正俊: 大学における知的財産戦略, 知的財産シンポジウム (東京, 2004.10.18)

研究機関等 講演 (主なもの)

国内研究機関等 講演・併任等

- 立命館大学グローバル・イノベーション機構 (シンポジウム, 令和4年)
- 長崎県工業技術センター (大村開設30周年記念講演会, 令和元年)
- 情報通信研究機構 (講演会, 令和元年)
- 静岡大学 (講演会, 平成29年)
- 会津大学 (講演会, 平成28年)
- 群馬大学理工学部・大学院理工学府 (講演会, 平成26年)
- 山形県立産業技術短期大学校 (創立20周年記念講演会, 平成25年)
- 豊田工業大学 (招待講演, 平成23年)
- 産業技術総合研究所 (講演会, 平成23年)
- 金沢工業大学 (客員教授, 平成20年度)
- 大阪大学 (非常勤講師, 平成13年)
- 北海道大学 (非常勤講師, 平成12年)
- 電気通信大学 (セミナー, 平成10年)
- 核融合科学研究所 (共同研究員, 平成8年度～平成9年度)
- 信州大学 (特別講義, 平成5年)
- 千葉工業大学 (特別講義, 平成5年)
- 製品科学研究所 (併任, 平成1年度～平成2年度)
- 高知工科大学 (サイエンスカフェ, 令和3年)
- 科学技術振興機構 (講演会, 令和元年)
- 北海道大学 (公開シンポジウム, 平成30年)
- 東京大学ホームカミングデー (特別フォーラム, 平成28年)
- 宇都宮大学 (CDI講演会, 平成26年)
- 神奈川工業大学 (先進技術研究所開所記念シンポジウム, 平成26年)
- 東京大学五月祭 (公開講座, 平成25年)
- 静岡大学 (招待講演, 平成23年)
- 山形県立産業技術短期大学校 (特別講義, 平成20年)
- 東京大学医学部 (非常勤講師, 平成18年度～平成21年度)
- 東京大学新領域創成科学研究科 (講演会, 平成13年)
- 大阪大学 (講演会, 平成11年)
- 徳島大学 (特別講演, 平成9年)
- 生命工学工業技術研究所 (流動研究員, 平成8年)
- 豊橋技術科学大学 (非常勤講師, 平成5年)
- 電子技術総合研究所 (流動研究員, 平成4年)

海外研究機関等 講演等

- 复旦大学 (講演会, 令和元年)
- 深圳大学 (平成28年)
- Universitas Indonesia (平成26年)
- Royal Institute of Technology (KTH) (平成25年)
- Intel (平成24年)
- Boeing (平成21年)
- University of Calgary (平成21年)
- Hanzehogeschool Groningen (平成19年)
- University of California, Berkeley (平成19年)
- Heriot-Watt University (平成10年)
- University of California, San Diego (平成10年)
- AI Lab, Massachusetts Institute of Technology (平成4年)
- Bell Lab (平成3年, 平成10年)
- Robotics Institute, Carnegie Mellon University (平成2年, 平成11年)
- Foxconn (平成28年)
- Texas Instruments (平成27年)
- Ericson (平成25年)
- Lucas Film (平成25年)
- Intuitive Surgical (平成22年)
- Microsoft Research (平成21年)
- 台湾工業技術研究院機械興系研究所 (平成19年)
- Hogeschool Utrecht (平成19年)
- California Institute of Technology (平成19年)
- Vrije Universiteit Brussel (平成10年)
- Jet Propulsion Laboratory (平成10年)
- University of Southern California (平成3年)
- IBM Watson Research Center (平成3年)
- National Institute of Standard and Technology (平成2年)

その他の海外講演

- Masatoshi Ishikawa: Practical Applications of High-speed Image Processing using High-sensitivity, High-speed and Low-noise CMOS imager, Member Meeting, Embedded Vision Alliance (San Jose, 2015.9.16)
- Masatoshi Ishikawa: High Speed Vision and Its Applications - Sensor Fusion, Dynamic Image Control, Vision Architecture, and Meta-perception - (Keynote), Embedded Vision Alliance Member Meeting (San Jose, 2013.7.17)

8. 研究報告・技術報告

研究報告・技術報告 (85件)

学会関連 (78件)

- 岩崎健一郎, 早川智彦, 石川正俊: 高速カメラを用いた接地直後の背屈筋収縮の推定手法, 映像情報メディア学会技術報告 (スポーツ情報処理研究会), Vol.48, No.36 SIP2024-12, pp.15-17 (2024)
- 宮下令央, 田畑智志, 石川正俊: Coarse-to-Fine位相同定のための階層化ArUcoマーカ配列, 電子情報通信学会技術研究報告 (センサネットワークとモバイルインテリジェンス研究会), Vol.124, No.22, SeMI2024-4, pp.16-19 (2024)
- 早川智彦, 栃岡陽麻里, 久保田祐貴, 美間亮太, 石川正俊: 色と形に関する2種の錯視における知覚のフレームレート依存性 ~ ベンハムのコマトラバーペンシル錯視による錯視の映像表現への応用検討 ~, 映像情報メディア学会技術報告 (映像表現&コンピュータグラフィックス研究会), Vol.45, No.8, AIT202-73, pp.157-160 (2021)
- 石川正俊: 高速画像処理デバイスとその応用, 映像情報メディア学会技術報告 (情報センシング研究会), Vol.44, No.11, IST2020-15, pp.33-34 (2020)
- 伊藤遼, 宮下令央, 石川正俊: 小人が見る世界を体験する両眼立体視システム, 電子情報通信学会技術研究報告 (メディアエクスペリエンス・バーチャル環境基礎研究会), Vol.119, No.222, MVE2019-23, pp.1-4 (2019)
- 久保田祐貴, 早川智彦, 石川正俊: 眼球運動に同期した運動錯視画像の補償提示と評価, 電子情報通信学会技術研究報告 (ヒューマン情報処理研究会), Vol.118, No.493, HIP2018-88, pp.29-31 (2019)
- 安井雅彦, 渡辺義浩, 石川正俊: インテグラルフォトグラフィ型システムの省スペース化のための鏡を利用した投影に関する検討, 映像情報メディア学会技術報告 (情報ディスプレイ研究会), Vol.42, No.35, IDY2018-41, pp.1-3 (2018)
- 竹原浩成, 角博文, 白髭大貴, 笹川清隆, 徳田崇, 渡辺義浩, 岸則政, 石川正俊, 太田淳: 自撮り可能な近赤外カラー高速眼底カメラの技術, 電子情報通信学会技術研究報告 (回路とシステム研究会), Vol.118, No.242, CAS2018-47, pp.57-60 (2018), 電子情報通信学会技術研究報告 (非線形問題研究会), Vol.118, No.243, NLP2018-82, pp.57-60 (2018)
- Hirofumi Sumi, Hironari Takehara, Shunsuke Miyazaki, Daiki Shirahige, Kiyotaka Sasagawa, Takashi Tokuda, Yoshihiro Watanabe, Norimasa Kishi, Jun Ohta, and Masatoshi Ishikawa: Next-generation Fundus Camera with Full Color Image Acquisition with Advanced NIR Multi-Spectral Imaging System - High Speed Vision System and Its Impact on Various Intelligent Applications -, 映像情報メディア学会技術報告, Vol.42, No.30, IST2018-50, pp.13-16 (2018)
- 末石智大, 小川拓也, 谷内田尚司, 渡辺義浩, 石川正俊: メダカの高速度高解像度光学的追従撮影に向けた楕円セルフウィンドウ法, 電子情報通信学会技術研究報告 (バイオメトリクス研究会), Vol.117, No.513, BioX2017-72, pp.213-218 (2018) / 電子情報通信学会技術研究報告 (パターン認識・メディア理解研究会), Vol.117, No.514, PRMU2017-208, pp.213-218 (2018)
- 新田暢, 渡辺義浩, 石川正俊: モデル間分散を利用した適応的な反射特性計測手法の検討, 電子情報通信学会技術研究報告 (パターン認識・メディア理解研究会), Vol.117, No.391, PRMU2017-139, pp.251-256 (2017) / 電子情報通信学会技術研究報告 (メディアエクスペリエンス・バーチャル環境基礎研究会), Vol.117, No.392, MVE2017-60, pp.251-256 (2017)
- 渡辺義浩, 斎藤謙二郎, 宮下令央, 石川正俊: 反射特性計測の高速化に向けたベイズ最適化を利用したサンプリングの設計, 電子情報通信学会技術研究報告 (パターン認識・メディア理解研究会), Vol.117, No.391, PRMU2017-138, pp.245-250 (2017) / 電子情報通信学会技術研究報告 (メディアエクスペリエンス・バーチャル環境基礎研究会), Vol.117, No.392, MVE2017-59, pp.245-250 (2017)
- 田畑智志, 天野光, 渡辺義浩, 石川正俊: 高速3次元トラッキングを用いたマーカレスダイナミックプロジェクションマッピングの検証, 電子情報通信学会技術研究報告 (パターン認識・メディア理解研究会), Vol.117, No.391, PRMU2017-130, pp.147-152 (2017) / 電子情報通信学会技術研究報告 (メディアエクスペリエンス・バーチャル環境基礎研究会), Vol.117, No.392, MVE2017-50, pp.147-152 (2017)
- 遠藤宣明, 天野光, 渡辺義浩, 石川正俊: ダイナミックプロジェクションマッピングのための複数カメラを用いた高速非剛体3次元トラッキング, 電子情報通信学会技術研究報告 (パターン認識・メディア理解研究会), Vol.117, No.391, PRMU2017-122, pp.87-92 (2017) / 電子情報通信学会技術研究報告 (メディアエクスペリエンス・バーチャル環境基礎研究会), Vol.117, No.392, MVE2017-43, pp.87-92 (2017)
- 岩永朋樹, 渡辺義浩, 石川正俊: 非負値行列因子分解を用いたSVBRDF計測, 電子情報通信学会技術研究報告 (パターン認識・メディア理解研究会), Vol.117, No.391, PRMU2017-121, pp.81-86 (2017) / 電子情報通信学会技術研究報告 (メディアエクスペリエンス・バーチャル環境基礎研究会), Vol.117, No.392, MVE2017-42, pp.81-86 (2017)
- 角博文, 宮崎駿佑, 竹原浩成, 笹川清隆, 徳田崇, 岸則政, 渡辺義浩, 鏡慎吾, 太田淳, 石川正俊: 1000fps Vision知能システムの応用 ~ 次世代高速眼底カメラの基礎研究報告 ~, 電子情報通信学会技術研究報告 (光エレクトロニクス研究会/シリコンフォトンクス研究会), Vol.117, No.339, OPE2017-114, pp.125-130 (2017)
- 吉村真一, 山崎智裕, 片山博誠, 上原修二, 能勢敦, 小林正嗣, 志田さやか, 伊澤崇, 村松良徳, 小田原正起, 高宮健一, 久松康秋, 松本静徳, 宮下令央, 渡辺義浩, 石川正俊: 140GOPS列並列PEを用いた積層型1000fpsビジョンチップとその応用, 映像情報メディア学会技術報告, Vol.41, No.37, pp.1-4 (2017)
- 小林正嗣, 山崎智裕, 片山博誠, 上原修二, 能勢敦, 志田さやか, 小田原正起, 高宮健一, 久松康秋, 松本静徳, 宮下令央, 渡辺義浩, 伊澤崇, 村松良徳, 石川正俊: 時空間処理のための140GOPS列並列演算器を有する積層型1ms-高速ビジョンチップ, 映像情報メディア学会技術報告, Vol.41, No.10 (IST2017-9), pp.3-6 (2017)
- 平野正浩, 渡辺義浩, 石川正俊: 曲率フローに基づく閉曲線レンディング, 情報処理学会研究報告 (グラフィクスとCAD研究会), Vol.2015-CG-161, No.28, p.1-8 (2015)
- 宮下令央, 米澤亮太, 渡辺義浩, 石川正俊: 事前知識を用いない任意物体の3次元運動計測, 情報処理学会研究報告 (グラフィクスとCAD研究会), Vol.2015-CG-161, No.7, p.1 (2015) / 情報処理学会研究報告 (コンピュータビジョンとイメージメディア研究会), Vol.2015-CVIM-199, No.7, p.1 (2015)

- 野田聡人, 山川雄司, 石川正俊: 高速移動体追跡のためのネットワーク型高速ビジョンシステム, 電子情報通信学会技術研究報告 (ネットワークシステム研究会), NS2013-176, Vol.113, No.388, pp.77-80 (2014)
- Ken Iwasaki, Carson Reynolds, and Masatoshi Ishikawa: Toward Augmenting Emotion: Study On Real Time ECG Feedback (感情の制御を目指した心電フィードバック手法の検討), 情報処理学会研究報告 (ヒューマンコンピュータインタラクション研究会), Vol.2014-HCI-156, No.6, 2014-HCI-156, No.6, pp.1-4
- 野口翔平, 溜井美帆, 山田雅宏, 渡辺義浩, 石川正俊: 適応的撮像による書籍電子化のためのリアルタイムページ3次元トラッキングとその状態評価, 電子情報通信学会技術研究報告 (パターン認識・メディア理解研究会), PRMU2012-188, vol.112, no.495, pp.49-54 (2013)
- 糸山浩太郎, 山田雅宏, 渡辺義浩, 石川正俊: 複数視点による同時撮像を行う高速書籍電子化システムのための三次元変形推定と展開画像合成, 電子情報通信学会技術研究報告 (パターン認識・メディア理解研究会), PAMI2011-111, No.317, pp.75-80, pp.17-20 (2011)
- 上田知広, 新倉雄大, 渡辺義浩, 小室孝, 石川正俊: 高速カメラを用いた仮想物体とのインタラクションにおける同期精度向上, 映像情報メディア学会技術報告 (情報センシング研究会), IST2011-21, Vol.35, No.19, pp.17-20 (2011)
- 三浦洋平, 渡辺義浩, 小室孝, 石川正俊: 口唇形状の時間変化に基づく日本語子音認識, 映像情報メディア学会技術報告 (情報センシング研究会/メディア工学研究会), IST2010-34/ME2010-106, Vol.34, No.22, pp.21-24 (2010)
- 石川正俊: ビジョンチップとその応用 ~ヒューマンインターフェイス, 検査, 医療・バイオ, ロボット~, 映像情報メディア学会技術報告 (情報センシング研究会/コンシューマエレクトロニクス研究会), IST2010-11/CE2010-20, Vol.34, No.16, pp.15-20 (2010)
- 鎌利孝, 渡辺義浩, 小室孝, 石川正俊: 投げ上げカメラによる広範囲画像センシング, 映像情報メディア学会技術報告 (情報センシング研究会), IST2009-92, Vol.33, No.56, pp.9-12 (2009)
- 田畑友啓, 小室孝, 石川正俊: 高速エリアカメラを用いた回転体の表面画像合成, 映像情報メディア学会技術報告 (情報センシング研究会), IST2009-97, Vol.33, No.56, pp. 29-32
- 奥寛雅, 石川正俊: 高速・高解像力液体レンズによるダイナミックイメージコントロール, 映像情報メディア学会技術報告 (情報センシング研究会), IST2009-84, Vol.33, No.49, pp.7-14 (2009)
- 岩下貴司, 小室孝, 石川正俊: 画像モーメントの抽出に特化した高分解能型ビジョンチップ, 映像情報メディア学会技術報告, Vol.31, No.3 (IST2007-2), pp.5-8 (2007)
- 石川正俊: ビジョンチップとその応用展開, 電子情報通信学会技術研究報告 (集積光デバイス技術研究会), IPD07-15, pp.36-41 (2007)
- 山口光太, 渡辺義浩, 小室孝, 石川正俊: メモリ共有型マルチSIMDアーキテクチャを有する高性能ビジョンプロセッサの設計, 電子情報通信学会技術研究報告 (集積回路研究会), ICD2006-56, Vol.106, No.92, pp.89-94 (2006)
- 鏡慎吾, 小室孝, 石川正俊: ビジョンチップシステムVCS-IVを用いたソフトウェア撮像制御, 電子情報通信学会技術研究報告 (集積回路研究会), ICD2004-40, pp.17-22 (2004)
- 小室孝, 鏡慎吾, 石川正俊: 画像モーメントセンサの設計, 映像情報メディア学会技術報告 (情報センシング研究会), IST2004-86, Vol.28, No.59, pp.5-8 (2004)
- 鏡慎吾, 小室孝, 石川正俊: 高速・高感度ビジョンチップのための画素内A-D変換を行う光検出回路の検討, 映像情報メディア学会技術報告 (情報センシング研究会), IST2004-79, Vol.28, No.58 pp.25-28 (2004)
- Alvaro Cassinelli, Makoto Naruse, Alain Goulet, and Masatoshi Ishikawa: Stage-distributed time-division permutation routing and packet switching in a multistage optically interconnected fabric, 電子情報通信学会技術研究報告 (フォトニックネットワーク研究会), Vol.103, No.505, pp.23-27 (2003)
- 竹内大介, 鏡慎吾, 小室孝, 石川正俊: ソフトウェアA-D変換を用いたビジョンチップの固定パターンノイズ除去手法, 映像情報メディア学会技術報告 (情報センシング研究会), IST2003-71, Vol.27, No.58, pp.1-4 (2003)
- 石川正俊, 小室孝: ビジョンチップ応用の新展開 (特別招待論文), 電子情報通信学会技術研究報告 (集積回路研究会), ICD2003-43, Vol.103, No.216, pp.25-30 (2003)
- 鳥居晋太郎, 小室孝, 石川正俊: ビジョンチップにおけるモーメント計算回路のパイプライン化, 電子情報通信学会技術研究報告 (集積回路研究会), ICD2003-42, Vol.103, No.216, pp.19-24 (2003)
- 尾川順子, 並木明夫, 石川正俊: 学習速度を反映した割引率の調整, 電子情報通信学会技術研究報告 (ニューロコンピューティング研究会), NC2002-129, pp.73-78 (2003)
- 石川正俊, 小室孝, 鏡慎吾: デジタルビジョンチップの新展開 (特別招待論文), 電子情報通信学会技術研究報告 (集積回路研究会), ICD2002-39, Vol.102, No.234, pp.23-28 (2002)
- 鏡慎吾, 小室孝, 石川正俊: ビジョンチップのためのソフトウェアA-D変換とその動的制御, 映像情報メディア学会技術報告 (情報センシング研究会), IPU2002-46, Vol.26, No.42, pp.51-54 (2002)
- 小室孝, 鏡慎吾, 石川正俊: 超高速ビジョンチップの試作と感度評価, 映像情報メディア学会技術報告 (情報センシング研究会), IPU2002-30, Vol.26, No.42, pp.25-28 (2002)
- 鏡慎吾, 小室孝, 石川正俊: デジタルビジョンチップのためのソフトウェアA-D変換方式の検討, 電子情報通信学会技術研究報告 (集積回路研究会), ICD2001-228, pp.51-58 (2002)
- 向坂直久, 豊田晴義, 田中博, 水野誠一郎, 中坊嘉宏, 石川正俊: 超高速インテリジェントビジョンシステム, 電子情報通信学会技術研究報告 (集積回路研究会), ICD2001-100, Vol.101, No.282, pp.63-66 (2001)
- 小室孝, 石川正俊: PE結合機能を持つ汎用デジタルビジョンチップの設計, 電子情報通信学会技術研究報告 (集積回路研究会), ICD2001-37, Vol.101, No.246, pp.9-16 (2001)
- 尾川順子, 阪口豊, 並木明夫, 石川正俊: ダイナミクス整合にもとづく感覚運動統合-ターゲットトラッキングにおける戦略の学習-, 電子情報通信学会技術研究報告 (ニューロコンピューティング研究会), NC, Vol.100, No.686, pp.47-54 (2001)
- 藤村英範, 小室孝, 石井抱, 石川正俊: デジタルビジョンチップのためのグレイコードを用いたビットシリアルAD変換, 電子情報通信学会技術研究報告 (集積回路研究会), ICD, Vol.100, No.310, pp.7-14 (2000) / 映像情報メディア学会技術報告 (情報センシング研究会), Vol.24, No.53, pp.7-14 (2000)
- 石川正俊: 1msビジョンチップの現状と将来 (招待論文), 電子情報通信学会技術研究報告 (集積回路研究会), ICD2000-89, Vol.100, No.310, pp.35-42 (2000) / 映像情報メディア学会技術報告 (情報センシング研究会), Vol.24, No.53, pp.35-42 (2000)

- 石川正俊, 成瀬誠, 小林祐二, 豊田晴義: 再構成可能な光インターコネクションを用いた並列処理システム (招待論文), 電子情報通信学会技術研究報告 (レーザ量子エレクトロニクス研究会), LQE99-138, Vol.99, No.652, pp.49-54 (2000)
- 小室孝, 石井抱, 中坊嘉宏, 石川正俊: デジタルビジョンチップのためのモーメント抽出アーキテクチャ, 電子情報通信学会技術研究報告 (パターン認識・メディア理解研究会), PRMU, Vol.99, No.182, pp.17-22 (1999)
- 石井抱, 小室孝, 石川正俊: ビットプレーン分解を用いたモーメント計算法, 電子情報通信学会技術研究報告 (パターン認識・メディア理解研究会), PRMU, Vol.99, No.182, pp.23-28 (1999)
- 成瀬誠, 石川正俊: 光インターコネクションを有するシステムにおける並列処理アルゴリズム, 情報処理学会研究報告 (計算機アーキテクチャ研究会), 99-ARC, Vol.99, No.41, pp.49-54 (1999)
- 鏡慎吾, 中坊嘉宏, 小室孝, 石井抱, 石川正俊: 1msビジョンチップシステムの制御アーキテクチャ, 電子情報通信学会技術研究報告 (集積回路研究会), ICD, Vol.99, No.4, pp.15-20 (1999)
- 小川一哉, 小室孝, 石井抱, 石川正俊: S³PEアーキテクチャに基づくデジタルビジョンチップとその高集積化, 電子情報通信学会技術研究報告 (集積回路研究会), ICD, Vol.99, No.4, pp.7-14 (1999)
- 村田達也, 松内良介, 石井抱, 石川正俊: 超並列・超高速ビジョンチップシステムの制御アーキテクチャ, 電子情報通信学会技術研究報告 (パターン認識・メディア理解研究会), PRMU97-150, pp.161-168 (1997)
- 松内良介, 村田達也, 石井抱, 石川正俊: ビジョンチップシステムのためのソフトウェア開発環境の構築, 情報処理学会研究報告 (計算機アーキテクチャ研究会), 97-ARC, Vol.97, No.125, pp.37-42 (1997)
- 田畑友啓, 石川正俊: 書き換え可能なスペースバリエーションインターコネクションを用いた実時間ゲーベッジコレクションの提案, 電子情報通信学会技術研究報告 (コンピュータシステム研究会), CPSY-73, Vol.96, No.342, pp.31-38 (1996)
- 穴吹まほろ, 宇津木仁, 石井抱, 石川正俊: 視覚統合における能動性の影響, 電子情報通信学会技術研究報告 (ヒューマンインターフェイス研究会), MVE96-27, Vol.96, No.82, pp.83-88 (1996)
- 石井抱, 中坊嘉宏, 石川正俊: 超並列・超高速ビジョンチップアーキテクチャ, テレビジョン学会技術報告 (情報入力研究会), Vol.19, No.57, pp.13-18 (1995)
- 山本裕紹, 成瀬誠, 石川正俊: 再構成可能な光インターコネクションを用いた汎用並列処理システム, 情報処理学会研究報告 (計算機アーキテクチャ研究会), 95-ARC-113, Vol.95, No.80, pp.113-120 (1995)
- 石井抱, 石川正俊: 超並列・超高速ビジョンのためのマッチングアルゴリズム, 電子情報通信学会技術研究報告 (パターン認識・理解研究会), PRU95-70, Vol.95, No.165, pp.121-126 (1995)
- 山口佳子, 石川正俊: 視覚情報を利用した力制御の学習, 電子情報通信学会技術研究報告 (ニューロコンピューティング研究会), NC95-12, Vol.95, No.57, pp.89-96 (1995)
- 小室孝, 鈴木伸介, 石川正俊: 超並列ビジョンチップアーキテクチャ, 電子情報通信学会技術研究報告 (コンピュータシステム研究会), CPSY95-19, Vol.95, No.21, pp.63-69 (1995)
- 矢野晃一, 石川正俊: 最適軌道の探索と逆モデルの学習を行う運動の習熟機構, 電子情報通信学会技術研究報告 (ニューロコンピューティング研究会), NC94-112, Vol.94, No.562, pp.277-284 (1995)
- 向井利春, 石川正俊: 並列ビジョンのための2次元座標変換回路, 電子情報通信学会技術研究報告 (パターン認識・理解研究会), PRU92-72, Vol.92, No.329, pp.111-116 (1992)
- 石川正俊, 高柳信夫, 森田彰: 光演算向きアーキテクチャを有する超並列演算処理機構, 電子情報通信学会技術研究報告 (光通信システム研究会), OCS92-49, Vol.92, No.296, pp.51-56 (1992)
- 豊田晴義, 石川正俊: スパースコーディングを用いた相関学習, 電子情報通信学会技術研究報告 (光通信システム研究会), OCS92-49, Vol.92, No.296, pp.57-62 (1992)
- 下条誠, 石川正俊: 触覚センサと触運動, テレビジョン学会技術報告 (テレビジョン電子装置研究会), Vol.13, No.28, pp.1-6 (1989)
- 宇津木明男, 石川正俊: 格子型ネットワークによる線形連想写像の学習, 電子情報通信学会技術研究報告 (MEとバイオサイバネティクス研究会), BME88-173, Vol.88, No.466, pp.103-108 (1989)
- 味岡義明, 石川正俊, 赤松幹之, 安西祐一郎: 時系列パターンを弁別するニューラルネットワーク - Adaptive Junction に関する研究 -, 電子情報通信学会技術研究報告 (MEとバイオサイバネティクス研究会), BME88-153, Vol.88, No.465, pp.197-202 (1989)
- 向坂直久, 豊田晴義, 鈴木義二, 石川正俊: 空間光変調管を用いた連想記憶と学習, テレビジョン学会技術報告 (テレビジョン電子装置研究会), Vol.13, No.6, pp.13-18 (1989)
- 石川正俊, 向坂直久, 豊田晴義, 鈴木義二: 学習を導入した光連想記憶システム, 情報処理学会研究報告 (計算機アーキテクチャ研究会), 88-ARC-71, Vol.88, No.45, pp.61-68 (1988)
- 石川正俊, 向坂直久, 豊田晴義, 鈴木義二: 学習を導入した光連想記憶システム, 電子情報通信学会技術研究報告 (コンピュータシステム研究会), CPSY88-15, Vol.88, No.107, pp.61-68 (1988)
- 石川正俊, 向坂直久, 豊田晴義, 鈴木義二: 光演算による連想記憶と学習, テレビジョン学会技術報告 (テレビジョン電子装置研究会), Vol.12, No.20, pp.31-36 (1988)
- 石川正俊: センサ情報の処理のための並列処理アーキテクチャ, コンピュータアーキテクチャシンポジウム論文集, Vol.88, No.3, pp.199-208 (1988)
- 石川正俊: 並列処理機能を持つ触覚センサ, 電子情報通信学会技術研究報告 (集積回路研究会), Vol.88, No.10, ICD88-3, pp.17-24 (1988)
- 石川正俊, 増田正, 武田常広, 下条誠, 伴菊夫: 動態の三次元計測, 電気学会計測研究会資料, IM-81-34, pp.35-44 (1981)

学会以外 (6件)

- 永松礼夫, 出口光一郎, 石川正俊: 計数工学科計測コースにおける計算機演習, 教育用計算機センター報告, No.40, pp.5-13 (1993)
- 石川正俊: 光アソシエイトロン, 東京大学工学部総合試験所年報, Vol.50, pp.107-112 (1991)
- 佐藤滋, 下条誠, 石川正俊: 対象物表面に設けた触覚センサによるフィードバック制御, 製品科学研究所研究報告, No.105, pp.15-23 (1986)
- 武田常広, 増田正, 石川正俊, 下条誠, 菊池季比古, 伴菊夫: 三次元位置計測装置と床反力計による重心測定, 製品科学研究所研究報告, No.94, pp.37-48 (1982)
- 石川正俊, 伴菊夫: 会話型三次元動態解析用ソフトウェア, 製品科学研究所研究報告, No.94, pp.23-36 (1982)

- 石川正俊, 下条誠, 武田常広, 伴菊夫: 動態の三次元計測, 製品科学研究所研究報告, No.91, pp.1-15 (1980)

9. 学位論文指導（卒業論文 / 修士論文 / 博士論文）

以下は、東京大学の研究室に在籍した学生の学位論文のリストで、歴代の研究室の教員が指導教員となっている論文のリストです。尚、2020年4月以降、学生を受け入れておりません。

卒業論文（研究室） 116名（年度ごとに姓名の五十音順）

- 2019年度 弾塑性変形制御を用いたヒューマンロボットインタラクション 漆原 昂
高速ローリングシャッターカメラを用いたミラー制御高精細イメージング 神宮 亜良太
法線画像におけるバイナリ特徴量を用いた高速非剛体トラッキング 細井 一成
高速ビジョンによる周波数パターンに基づくリアルタイム信号機検出 藪内 健人
- 2018年度 高速ビジョンを用いた重畳車の分離識別トラッキング 飯島 尚仁
インナーループを用いた塑性変形制御によるロボットインタラクション 石本 幸暉
パルス入力を用いたガルバノミラーの高速ラスタ走査手法の提案とモーションブラー補償への応用 加茂 佳吾
手指の高速姿勢推定に向けた立体的リング状マーカーの研究 菅間 拓実
- 2017年度 機械学習を用いた高精度・少数サンプリングを両立する反射特性推定器の構築 加地 宏乃介
ゴルフクラブの姿勢推定に向けた高速光軸制御に対するマーカーの研究 川原田 美雪
高速ビジョンを用いたマイクロ作業支援システム 小島 治
法線画像における3次元回転不変な特徴量に関する研究 中村 晶洋
- 2016年度 Dynamic Compensation に基づく動的変形軌道に対するトレーシング操作 梶原 健太
非特殊性紙片における蓄光現象を利用したアクティブマーカーによる物体トラッキングシステムの開発 杉本 貴章
- 2015年度 三次元運動センシングを用いた運動物体の三次元形状・法線統合 板垣 俊輝
多関節ロボットアームの弾塑性ハイブリッド制御 陣内 岳
高速ビジョンを用いた人間の手先位置制御の高速高精度化 遠山 涉
動的投影のための投影型不可視マーカーによる3次元トラッキングに関する研究 吉田 健太郎
- 2014年度 特徴音を用いた無線無電源ユーザインタフェースの実現 安宅 佑樹
ウェアラブル高速ビジョンのための手指認識に関する研究 日下部 佑理
高速ビジョンとロボットハンドを用いた人間協調システムに関する研究 久野 和生
高速ビジョンを用いたビジュアルショックアブソーバ 小池 正憲
- 2013年度 被写界深度の異なる焦点スキャン画像群を用いた三次元動き推定手法の研究 熊谷 壮一郎
RGBカメラと温度カメラに対応するキャリブレーション方法とその応用 高木 翔平
高速動画像を用いた時系列伝搬による運動物体の逐次的形状復元に関する研究 橋本 順祥
トラッキング映像を用いた高解像任意視点画像合成手法の研究 姫野 雅大
レーザによる運動物体上ベクトル図形投影のための実時間描画補正 浅野 尚志
- 2012年度 2自由度2脚ロボットによる空中転回 石橋 和磨
光学的視線制御システムにおける可動ミラー配置最適化の研究 小林 鉦石
動体軌跡上情報投影のための残像特性の研究 安井 雅彦
- 2011年度 二眼駆動鏡面式視線制御による高速高精細ステレオビジョンシステムの研究 末石 智大
プリンターロボットのためのカメラによる自動位置検出 杉友 盛佑
摩擦非対称性を利用した脚ロボットの跳躍移動 高野 光浩
任意物体への選択的投影を行うカメラレーザシステムの研究 高橋 彩
複数の距離画像からの適応的階層化に基づく形状復元に関する研究 野口 翔平
- 2010年度 高速三次元計測による適応的撮像を行う高精細書籍電子化システム 有間 英志
高速カメラを用いた仮想物体とのインタラクションに関する研究 上田 知広
人の動作支援のための高速感覚フィードバックに関する研究 溜井 美帆
液体可変焦点レンズ設計に向けた液-液界面振動に関する研究 塚本 和磨
- 2009年度 オープンメントリアリティのための音響情報の視覚表現に関する研究 小倉 太郎
書籍電子化のための高速スキャンシステムの研究 梶原 俊一
1自由度脚ロボットによる跳躍動作の研究 丹野 優一
動画像解析による日本語子音認識の研究 三浦 洋平
- 2008年度 自律機能を有する高速多指ハンドのテレマニピュレーション 竹下 佳佑
可展面モデルを用いた非剛体変形の推定 中島 崇
単眼カメラを用いた携帯機器向け入力インターフェースの研究 廣部 祐樹
高フレームレート全焦点画像合成のための高速可変焦点光学系の研究 溝口 伸幸
全方位カメラとGPUを用いた高速なステレオビジョンシステム 山口 耕平
- 2007年度 ローバ型インタフェースによる微生物との実世界インタラクションの研究 菊田 恭平
運動物体の三次元計測における高解像度形状の復元 杉原 裕
高速カメラを用いたマルチフレーム画像統合の研究 宮城 康暢
液体界面を用いた高速・高解像力の可変焦点レンズに関する研究 門内 靖明
- 2006年度 高速ビジョンによる3次元トラッキングを用いた電場形成下での微生物運動計測 長谷川 健史
ペン型顕微鏡の実現に向けた視覚フィードバックによる画像安定化手法の研究 石川 貴彦

- 高速ビジョンのための三次元物体トラッキングに関する研究 西亀 健太
カメラを用いた情報入力端末の高機能化に関する研究 福岡 功慶
- 2005年度 高速視覚を用いた多指ハンドのテレマニピュレーションの研究 荻野 俊明
インターネットを通じた物理的インタラクションを有するゲームシステムの研究 段原 尚輝
高速視覚を用いたフレキシブルリンクの能動的制御の研究 福島 周作
回折像を用いた細胞群に対する高速なオートフォーカスの研究 牧瀬 壮四郎
高速ビジョンを搭載したロボットアームによる衝突回避行動の研究 森川 翔
ロボットビジョンのための高性能ビジョンプロセッサの設計 山口 光太
- 2004年度 高速ビジョンチップの分散ネットワーク化に関する研究 齊藤 翔一郎
視覚フィードバックによる多関節物体の追跡捕獲タスクの研究 澤田 清彦
マイクロビジュアルフィードバックによる磁性ビーズ制御の研究 宍戸 一雅
- 2003年度 柔軟被履を備えた指モジュールによる高速捕球動作の研究 大西 政彦
スイッチングを用いたビジュアルサーボ 篠原 亮
ビジョンチップを用いた時間符号化光の認識に関する研究 神明前 方嗣
画像マッチングによるリアルタイム形状認識の研究 千條 吉基
原生動物の行動制御のための電気刺激デバイスに関する研究 山根 淳
- 2002年度 複数のビジョンチップを用いた広視野トラッキング 佐々木 広
ビジョンチップにおけるモーメント計算回路のパイプライン化 鳥居 晋太郎
ズームを用いた画像ベースのビジュアルサーボ 波多野 健介
- 2001年度 超高速ビジョンによる運動推定とキャリブレーション 亀ノ上 剛
ビル監視システムのモデリングとネットワーク最適化 村元 厚之
ビジョンチップにおけるスネークの並列処理 山野 高将
ビジョンチップを用いた高速回転物体の運動計測手法の研究 渡辺 義浩
- 2000年度 ビジュアルサーボにおける安定領域の拡大方法 五十川 賢造
高速ビジョンを用いたビジュアルサーボシステムの制御方法 新開 誠
面発光レーザアレイを用いた共焦点顕微鏡に関する研究 藤田 元信
光インターコネクションにおけるアクティブアライメントの研究 山本 成一
- 1999年度 グレースケール動画処理のための集積化ビジョンチップの設計 藤村 英範
光インターコネクションのためのアクティブアライメントの研究 藤村 隆平
高速センサフィードバックを用いた実環境作業支援システム 山田 泉
- 1998年度 高速ビジョンを用いたヒューマンインターフェイスに関する研究 村井 源
光軸上の複数光源を用いた高速3次元特徴抽出の研究 渡邊 亮介
Microscopic Control Using High Speed Vision System
(高速ビジョンシステムを用いた顕微鏡像の制御) アンディー チェン
- 1997年度 作業環境情報を用いた作業支援システムの研究 白須 潤一
マイクロマニピュレーションのための高速ビジュアルフィードバックの研究 野嶋 琢也
ビジョンチップシステムのためのソフトウェア開発環境に関する研究 三津橋 晃丈
- 1996年度 ビジョンチップシステムのための制御アーキテクチャの研究 村田 達也
ビジョンチップシステムのためのソフトウェア開発環境の構築 松内 良介
人間の視触覚における能動的統合機能の解析 春日 和之, 日下部 裕一
- 1995年度 光フィードバックを用いた光並列演算アーキテクチャの研究 渡辺 省吾
ビジョンチップのための特徴量の研究 坂口 隆明
視触覚統合過程における能動性に関する研究 穴吹 まほろ, 宇津木 仁
- 1994年度 人間の視触覚統合過程に関する研究 川田 創, 中村 哲也
ビジョンチップのための並列演算アーキテクチャ 小室 孝, 鈴木 伸介
- 1993年度 光インターコネクションを用いた並列処理システム 寺田 夏樹, 中坊 嘉宏
- 1992年度 光インターコネクションを用いた並列演算処理システムの研究 鈴木 隆文
視触覚を用いたセンサフュージョンシステムの研究 植木 美和, 森下 昇
- 1991年度 階層的並列分散構造を有するセンサフュージョンシステム 木田 幹久, 戸田 真志
空間光変調素子を用いた光コンピューティングシステムの研究 大石 峰士, 田原 鉄也
- 1990年度 センサ情報処理のための大規模並列演算機構の研究 森田 彰
シミュレーテッドアニーリングを用いたセンサフュージョンシステムの研究 設楽 光明, 鄭 有成
- 1989年度 位置情報間の学習を用いたセンサフュージョンシステムの研究 向井 利春, 森 隆

修士論文 (研究室) 141名 (年度ごとに姓名の五十音順)

- 2019年度 適応的三次元形状計測に基づくUAVの不整地への安全着陸に向けた高速脚制御システム 井倉幹大
色彩と残像の知覚特性に基づく高速投影を用いた視覚情報提示 池田遼
振動曲面鏡の同期撮像による単一のカメラを用いた小人化両眼立体視システム 伊藤 遼
距離と法線の高速統合による密な3次元形状の高速復元 木村洋太
眼球運動に同期した錯視の動的視覚補償 久保田祐貴
ロボットハンドを用いたがたつきのアクティブセンシング 島田史也
高速ビジョンシステムを用いた無人航空機への荷物受け渡しシステムの開発 田中敬
回転角柱を用いたモーションプラー補償システム 中根悠
ベクタ型レーザプロジェクトによる高速自己位置推定に関する研究 西園良太
光学的3次元トラッキングを用いた投影・発色型拡張現実システム 三河祐梨

- 2018年度 高速高精度な3次元トラッキングを用いたダイナミックプロジェクションマッピング 遠藤 宣明
身体感覚と視覚情報にずれが生じる没入環境における低遅延な映像のユーザーへの影響に関する研究 門脇 拓也
高速プロジェクタと高速光軸制御系を用いた同期投影に関する研究 新田 暢
高速多指ハンドと高速ビジョンシステムを用いたルービックキューブのハンドリング 肥後 亮佑
ロボット視点の高速ビジュアルフィードバック制御を用いた二足高速走行 横山 欧十郎
- 2017年度 高速プロジェクタによる不可視パターン埋め込みと映像とのインタラクション応用 天野 光
非負値行列因子分解を用いた空間分布反射特性の推定 岩永 朋樹
高速ビジョンを用いた二足ロボットの走行制御 佐藤 宏
カーネル法に基づく単眼カメラによる書籍画像の歪み補正 新家 健太
Real-time Hybrid LED Traffic Light Detection Using High-speed Camera
(高速カメラによるリアルタイムハイブリッド信号機認識) 陳 嘉恵
高速ロボットシステムを用いた人間ロボット協調によるペグインホール 松井 雄太郎
運動物体の高速・高精度な3次元計測のための位相シフト法の拡張 丸山 三智佳
- 2016年度 骨伝導を利用した舌インタフェース 安宅 佑樹
高速ロボットと視覚フィードバックによるキャストイングマニピュレーション 伊藤 光一郎
遮蔽に頑健な剛体の3次元マーカーベーストラッキング 加藤 俊幸
反射特性計測の高速化に向けたサンプリング戦略のデータ駆動的アプローチに関する研究 斎藤 謙二郎
電気刺激に対する人間特性に基づくリアルタイム動作獲得支援システム 龍野 翔
高速ビジョンを用いた形状取得による線状弾性体の操り 塚本 勇介
多重化レーザー型による3次元運動計測のための高精度化に関する研究 中井 啓貴
周期運動する実物体と高速時分割構造化光を用いたリアリステックディスプレイの開発 吉田 貴寿
3次元計測を用いた書籍電子化のための高速かつ高精度なページ分割手法に関する研究 呂 彩林
- 2015年度 Dynamic Control of Biped Robot Based on High Speed Vision and Parallel Simulation
(高速ビジョンと並列シミュレーションに基づく二足ロボットの動的制御) サクティ アルヴィッサリム
高速ビジュアルフィードバックを用いた二足走行ロボットによる空中転回 梅村 元
多視点幾何と階層的構造化光に基づく高速3次元計測に関する研究 田畑 智志
高速ビジョンと高速プロジェクタを用いた非剛体曲面への動的プロジェクションマッピング 成田 岳
ウェアラブル高速ビジョンを用いた実物体接触型アーカイブ 畑中 智貴
空中像形成技術を用いた遮蔽に頑健な3次元計測に関する研究 安井 雅彦
3次元運動計測を用いた動的物体の形状と色の高解像度統合 米澤 亮太
- 2014年度 高速ロボットハンドシステムを用いたマスタ・スレーブマニピュレーションに関する研究 勝木 祐伍
レーザーアクティブトラッキングを用いた高速高精度姿勢推定 高下 康浩
仮想的な三次元物体重畳システムを用いた拡張現実感ユーザインタフェース 高橋 彩
局所構造の調和的情報統合手法に関する研究 平野 正浩
構造化ライトフィールドを用いた実時間距離計測 松本 卓也
柔軟体インタフェースによる携帯機器の入力操作の物理的拡張 渡邊 千紘
- 2013年度 複数視点型書籍電子化のための連続性と解像度を最適化する統合画像生成 郷原 啓生
高速視線制御光学系・空中超音波触覚ディスプレイ系の校正手法の研究 末石 智大
A proposal for a wearable emotional expression enhancement system
(ウェアラブルな感情表現拡張支援システムの研究) 藏 悠子
3次元形状の事前知識を用いた書籍画像展開補正 多田 圭佑
高速ビジュアルフィードバックを用いた高速二足走行 玉田 智樹
動的環境下での高速3次元情報を用いた剛体と非剛体の構造再現 野口 翔平
動的撮像制御を行うスタンドアロン高速ビジョンシステムの設計とその応用 松本 康平
高速ビジョンを用いた動的物体の視覚的質感と触覚的質感の取得 宮下 令央
- 2012年度 暗視野顕微鏡法における遊泳細胞の三次元トラッキング 荒井 祐介
高速二足ロボットによる走行動作に関する研究 五十嵐 渉
液体可変焦点レンズの応用に向けた焦点距離計測機構の研究 大塚 博
仮想キーボードの高速入力に向けた指識別型の動作認識手法に関する研究 近藤 理貴
視体積交差法を用いた空中回転物体の3次元形状復元 田畑 義之
高速液体レンズを用いた任意なぼけ具合の動画像合成 出口 裕己
Logue: A smartphone-based user interface to assist improvement of speech quality
(話し方改善のための携帯端末向けインタフェースに関する研究) ダニエル ヘフェルナン
焦点距離の異なる複数の画像を用いた高速な三次元動き推定手法の研究 松崎 翔太
高速視線制御システムのための背景差分を用いた移動物体追跡手法の研究 横山 恵子
- 2011年度 複数視点による高速撮像を行う書籍電子化システムの研究 糸山 浩太郎
時間軸上のグラフ可視化 大岩 良行
異なる人物間における3次元姿勢の類似性を用いたリアルタイム動作同期に関する研究 大野 紘明
3次元ジェスチャ入力に向けた魚眼ステレオの視点統合に基づく手指検出手法 久保 伸太郎
単眼動画像からの可展面形状とその展開テクスチャの復元 柴山 裕樹
空中を自由運動するカメラシステムに関する研究 竹岡 英樹
小型機器操作に向けた多指位置姿勢の高速推定に関する研究 松谷 淳史
人間の応答時間を考慮したインタラクションデザインに関する研究 村尾 一真
高速動画像を用いた適応的ブースティングによる日本語子音の機械読唇の研究 三浦 洋平
- 2010年度 投げ上げカメラを用いた広範囲画像センシングの研究 鎌 利孝
物体の転がり運動を利用した三次元形状復元の研究 佐野 乾一
高速ビジョンを用いた多関節アームによるペグインホール 菅野 了也
可展面モデルによる複合面推定とその応用に関する研究 中島 崇
携帯機器向けビジョンベースUIのユーザビリティに関する研究 新倉 雄大

- 焦点スキャン画像群を用いた3次元オプティカルフローの研究 等 康平
 電気触覚ディスプレイを用いた視触覚テクスチャデザインシステムの研究 廣部 祐樹
 反転動作を用いた高速キャッチング 村上 健一
 高速二足ロボットにおける歩行動作に関する研究 米山 大揮
- 2009年度 三次元空間内における微生物の電場による運動の制御 長谷川 健史
 駆動する鏡面を用いた高速視線制御システムの研究 奥村 光平
 ユーザ情報の取得を可能とするタッチ型インタフェース 栗原 優作
 人工環境におけるステレオビジョンの高性能化に関する研究 小藤 健太郎
 高速二足走行ロボットの研究 田中 和仁
 ウェアラブルカメラを用いた人間の走行状態推定 畑中 哲生
 映像遅延制御に基づく視触覚融合に関する研究 早川 智彦
 GPUによる Analysis-by-Synthesis 法を用いた三次元物体認識の研究 望戸 雄史
- 2008年度 顕微鏡における高速焦点面制御の研究 石川 貴彦
 多指ハンドによる受動把持状態を用いた道具操りの研究 水澤 悟
 高速ビジョンを用いたビデオモザイクの研究 山本 啓太郎
- 2007年度 投影画像の視覚サーボ制御の研究 荻野 俊明
 高速ビジョンを用いた空中タイピングの動作認識に関する研究 寺嶋 一浩
 回析像を用いた高密度細胞群のオートフォーカス手法 牧瀬 壮四郎
 画像モーメントを用いた高速ビジュアルサーボによる実時間衝突回避行動の研究 森川 翔
 高速多指ハンドによる線状柔軟物体の結び操作 山川 雄司
 ロボットビジョンのためのアフィン動き追跡回路 山口 光太
- 2006年度 高速多指ハンドによる棒状物体の高速マニピュレーション 石原 達也
 多関節マニピュレータによる低衝撃捕球動作の研究 大薄 隆志
 高速多指ハンドと高速視覚を用いたダイナミックリグラスピングに関する研究 古川 徳厚
 Volume Slicing Display の研究 伊藤 崇仁
 針筋電信号による手指運動時の関節角度推定及び義手制御における感覚情報のフィードバックに関する基礎的研究 古川 浩太郎
- 2005年度 ウェアラブルインタフェースのためのビジョンチップの三次元位置姿勢推定法 駒井 崇志
 高速ハンドと高速視覚による動的保持動作の研究 塩形 大輔
 Estimation of Stimuli Received by Cell Through Signal Visualization
 (シグナル可視化による細胞が受容する刺激の推定) アンチエリー デービス
 ビジョンチップによる複雑背景下での二値画像高速トラッキング 葎本 香太郎
- 2004年度 視覚フィードバックと柔軟被覆を用いた高速ソフトハンドリング 鷓飼 賀生
 高速多眼ビジュアルフィードバックシステムの研究 笠原 裕一
 高速バッチングロボットシステムの研究 妹尾 拓
 高速ビジュアルフィードバックによる微生物の顕微鏡光軸方向トラッキングの研究 テオドルス
- 2003年度 高速多指ハンドシステムによるダイナミックキャッチング 今井 睦朗
 高速マニピュレーションのための最短時間制御の実時間計算に関する研究 岸本 渉
 ビジョンチップにおける光検出の低雑音化に関する研究 竹内 大介
 微生物トラッキングのための高速ビジョン動的輪郭モデル 竹本 征人
 ビジョンチップのための最適コード生成に関する研究 山野 高将
 ビジョンチップを用いた動画像情報処理とそのリアルタイム計測への応用 渡辺 義浩
- 2002年度 高速ビジョンのための動的輪郭モデルの研究 新開 誠
- 2001年度 予測の適応機構を用いた学習アルゴリズムの研究 尾川 順子
 デジタルビジョンチップにおけるグレースケール動画像処理の研究 藤村 英範
- 2000年度 振動機構を用いたビジョンチップの高解像度化に関する研究 田村 賢仁
- 1999年度 高速ビジュアルフィードバックによる二軸マイクロアクチュエータの動的制御 奥 寛雅
 ビジョンチップシステムのアーキテクチャに関する研究 鏡 慎吾
 光電子コンピューティングを用いた画像データベース検索アルゴリズムの研究 川又 大典
- 1998年度 ビジョンチップの高集積化に関する研究 小川 一哉
 光電子並列処理システムにおける光インターコネクションの性能評価に関する研究 奥戸 あかね
- 1997年度 非線形座標変換機構を有するフィードバック光学系に関する研究 赤堀 貞登
 視触覚モダリティ変換を用いた実環境提示システムの研究 大脇 崇史
 汎用プロセッシングエレメントを用いた超並列ビジョンチップに関する研究 小室 孝
- 1996年度 超並列・超高速ビジョンシステムを用いたロボットの制御 中坊 嘉宏
 光フェーズロックループを用いた情報処理の研究 境田 英之
 進化の機能を有する群知能システム 伊藤 健太郎
- 1995年度 位相変調型空間光変調素子を用いた光情報処理に関する研究 山本 裕紹
 光インターコネクションを用いた階層的並列処理アルゴリズムに関する研究 成瀬 誠
 センサ情報を用いた最適な把握位置姿勢の探索行動 並木 明夫
- 1994年度 位相変調型CGHの設計に関する研究 渡辺 康彦
 視覚教示を利用した力制御の学習 山口 佳子
 最適軌道の探索と逆モデルの学習を行う運動の習熟機構の研究 矢野 晃一
 並列処理システムのためのスペースバリエーション光インターコネクション 石田 隆行
- 1993年度 フーリエ変換ホログラムを用いた光インターコネクション 田畑 友啓
 触運動に関する基礎的研究 石井 抱

1992年度 超並列アーキテクチャを有する集積化視覚センサの研究 高柳 信夫

1991年度 多系列隠れマルコフモデルを用いた聴視覚融合 青野 俊宏

博士論文（研究室） 32名

課程博士 28名（年度ごとに姓名の五十音順。2020年度以降は、元在籍者）

- 2021年度 ライトフィールドにおける光線制御とその応用 安井雅彦
- 2019年度 Computational Methods in Direct Velocity Sensing for 3D Motion Analysis
（計算論的直接速度計測による三次元運動解析に関する研究） 胡 云普
- 2018年度 高速三次元ビジョンを用いた形状と運動の計測とその応用 田畑 智志
- 2017年度 平面曲線の曲率フローを用いた高速形状補間 平野 正浩
- 2016年度 High Speed Robotic Manipulation for Rotation Control using Visual Encoder
（ビジュアルエンコーダを用いた回転制御のための高速ロボットマニピュレーション） 金 賢梧
高速光軸制御を用いた画像計測の研究 末石 智大
Realtime Motion Measurement and Material Representation Based on Spatio-temporal Light Rays Control
（時空間光線制御を用いた運動計測と質感提示に関する研究） 宮下 令央
- 2015年度 高速移動環境下におけるアクティブビジョン技術とその応用 早川 智彦
- 2014年度 Interlingual Semantic Analysis of Text: Alternative methods to full corpus annotation
（テキストの中間言語方式意味的解析：全コーパスアノテーションの代替法） 堀江 アンドレ 憲治
- 2013年度 Variable Focus Lens with a Large Aperture and its Applications
（大口径可変焦点レンズとその応用） 王 立輝
Dynamic Compensation Using High-speed Visual Feedback Based on Relative Coordinate
（相対座標における高速視覚フィードバックに基づくダイナミックコンベンション） 黄 守仁
高速ビジョンを用いた指入力システムの研究 新倉 雄大
- 2012年度 高速光軸制御を用いた撮像・投影システムの研究 奥村 光平
- 2010年度 柔軟物体の変形・操作モデルを用いた高速マニピュレーション 山川 雄司
身体動作に基づく投影型拡張現実感インタフェースの研究 吉田 匠
- 2008年度 2次元分布情報の検出及び処理を一体化した集積化センサの研究 岩下 貴司
- 2007年度 スウィング動作に対する高速ダイナミックマニピュレーションの研究 妹尾 拓
- 2006年度 リアルタイム多点計測のための超並列ビジョンシステム 渡辺 義浩
- 2004年度 微生物の電気走性のモデルとその応用に関する研究 尾川 順子
- 2002年度 マイクロビジュアルフィードバックのための高速可変焦点光学系の研究 奥 寛雅
適応機構を有する実時間センサ情報処理システムの研究 鏡 慎吾
- 2000年度 超並列アーキテクチャを用いたデジタルビジョンチップの研究 小室 孝
- 1999年度 ビジュアルフィードバックのための超並列・超高速ビジョンシステムの研究 中坊 嘉宏
Three Dimensional Object Tracking Using High Speed Vision ビロニ フェレンツ
- 1998年度 感覚と運動の統合に基づく高速把握システム 並木 明夫
光インターコネクションを用いた並列処理システムの研究 成瀬 誠
- 1996年度 再構成可能な光インターコネクションを用いたネットワーク構造の研究 田畑 友啓
- 1994年度 視触覚を用いた能動的センサフュージョンシステムの研究 向井 利春

論文博士 5名

- 2019年度 内燃機関の制御のための対象の特徴に基づく微分フィルタの設計と実装 青野 俊宏
- 2009年度 空間符号化による可変構造ディスプレイの研究 山本 裕紹
- 2002年度 空間光変調デバイスを用いた光情報処理システムに関する研究 豊田 晴義
- 1999年度 デジタルビジョンチップのための高速実時間視覚情報処理の研究 石井 抱
- 1998年度 動特性を利用した水晶発振子式化学センサの情報処理に関する研究 中村 雅之

10. 学内外活動（所属学会 / 国内学会 / 国際学会 / 学内活動 / 学外活動）

所属学会

所属学会：計測自動制御学会, 日本ロボット学会, 日本バーチャルリアリティ学会, 映像情報メディア学会, 応用物理学会, 日本光学会, 日本機械学会, 電子情報通信学会, 情報処理学会, 電気学会, 日本工学アカデミー

フェロー：計測自動制御学会, 日本ロボット学会, 電子情報通信学会, 日本機械学会, 日本工学会, 情報処理学会

名誉会員：計測自動制御学会

終身会員：応用物理学会, 電子情報通信学会, 日本バーチャルリアリティ学会

国内学会

- 計測自動制御学会 会長（平成23年2月22日～平成24年2月22日）
- 計測自動制御学会 副会長（平成22年2月28日～平成23年2月22日）
- 電子情報通信学会 コビキタス・センサネットワーク研究会 顧問（平成19年～平成25年）
- 電子情報通信学会 光インターコネクト情報処理研究会 副委員長（平成9年～平成11年）
- ロボット学会英文誌 Advanced Robotics, Section Focused On Electronic Hardware and Systems for Robotics, Guest Editor（平成11年）
- 電子情報通信学会英文誌 Special Issue on Multisensor Fusion and Integration, Guest Editor（平成10年）
- 計測自動制御学会 理事（国際委員会担当）（平成7年2月27日～平成9年2月27日）

国際学会

国際組織

- IMEKO (International Measurement Confederation), Advisory President (Immediate Past President), Chairperson of the Advisory Board (2021.9～2024.8)
- IMEKO (International Measurement Confederation), President (2018.9～2021.9)
- IMEKO (International Measurement Confederation), President Elect, Chairperson of the Technical Board (2015.9～2018.9)

国際会議大会委員長等

- 2009 Fifth Asia-Pacific Computing and Philosophy Conference, Conference Chair
- 2001 International Conference on Electronic Measurement and Instruments, Vice Chair
- 1999 International Conference on Electronic Measurement and Instruments, Vice Chair
- 1996 IEEE International Conference on Multisensor Fusion and Integration for Intelligent Systems (MFI'96), General Chair
- 1996 Optical Computing, Steering Committee, Vice Chair
- 1994 IEEE International Conference on Multisensor Fusion and Integration for Intelligent Systems (MFI'94), Program Co-Chairs

国際学会委員会委員等

- IEEE LEOS technical committee member (Optical Interconnects and Processing Systems subcommittee) (1996～1998, 1998～2001)
- IEEE 東京支部 Program Committee, Vice Chairman（平成7年度～平成8年度）
- the IAPR technical committee TC6, Special Hardware and Software Environments Chair

国際会議プログラム委員等

ロボット関係

- IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems 1993: IROS'93, IROS96
- IEEE International Conference on Robotics and Automation: ICRA'95
- International Conference on Information Fusion: FUSION'98
- IEEE International Conference on Multisensor Fusion and Integration for Intelligent Systems: MFI2006, MFI2010, MFI2015

画像処理関係

- IEEE Workshop on Embedded Computer Vision 2009: ECVW2009, ECVW2010, ECVW2012

センサ関係

- Transducer'97, IMEKO-XV, Transducer'99, 企画委員会 委員

光関係

- Optical Computing: OC'96, Optics in Computing: OC'98, OC'99, OC2000, OC2001
- International Conference on Massively Parallel Processing Using Optical Interconnections: MPPOI'97
- Annual Meeting of IEEE Lasers and Electro-Optics Society: LEOS'96, LEOS'97, LEOS'98, LEOS'99, LEOS2000
- Smart PIXEL '98, Optical Interconnects 2001, Photonic VLSI for Image and Information Processing 2001

その他

- SISAM'97, IEEE Intelligent Vehicles Symposium: IV2000, International Conference on Pattern Recognition: ICPR2002

学術雑誌関係

- Journal of Robotics and Mechatronics, Vol.34, No.5 (2022): Special Issue on High-Speed Vision and its Applications, Guest Editor
- Cyberpsychology, Behavior, and Social Networking, Editorial Board (2010-2017)
- Applied Optics, Vol.39, No.5 (2000): Special Issue on Optics in Computing, Feature Editor

東京理科大学での活動

全学

- 学長 (令和4年1月～)

東京大学での活動

全学

- 名誉教授 (令和2年6月～)
- 理事・副学長 (平成17年4月～平成18年3月) 情報システム本部長, 産学連携本部長兼務
- 副学長 (平成16年4月～平成17年3月) 産学連携本部長兼務
- 総長特任補佐 (平成14年4月～平成16年3月) 産学連携推進企画室長 (平成14年4月～平成14年9月), 産学連携推進室長 (平成14年9月～平成16年3月)
- 広報委員長 (平成13年4月～平成14年3月)
- 情報学リエゾン推進室 (平成10年4月～平成11年3月)
- 情報理工学系研究科準備会委員 (平成12年9月～平成13年3月)

情報理工学系研究科

- 研究科長 (平成28年4月～令和2年3月)
- 創造情報学専攻 専攻長 (平成20年4月～平成22年3月)
- 副研究科長 (平成18年4月～平成19年3月)
- 企画委員会 委員 (平成14年4月～平成16年3月)
- システム情報学専攻 専攻長 (平成13年4月～平成14年3月)

情報理工学系研究科 システム情報学専攻 社会連携講座

- 時空間解析技術の応用研究 社会連携講座 特任教授 (令和元年8月～令和2年3月)
- 高速ビジョンネットワークシステム構築 社会連携講座 特任教授 (平成28年1月～令和2年3月)

工学部

- 時間割委員会 委員長 (平成13年11月～平成15年3月)
- 計数工学科 学科長 (平成13年4月～平成14年3月)
- 教育問題検討委員会 副委員長 (平成12年4月～平成14年3月)

工学系研究科

- 計数工学専攻 専攻長 (平成13年4月～平成14年3月)
- 企画委員会 委員 (平成12年4月～平成14年3月)
- 調査室長 (平成11年10月～平成12年3月)

学外活動

研究プロジェクト

プロジェクトリーダー, 研究代表者, 主座

- 科学技術振興機構 未来社会創造事業 次世代情報領域
「高速ビジョンによる多次元デジタルツイン計測と再構築」研究代表者 (令和3年度～令和5年度)
- 日本学術振興会 科学研究費補助金 基盤研究 (S)
「超高速ビジョン・トラッキング技術を用いた次世代情報環境システムの創生」研究代表者 (令和2年度～令和6年度)
- 新エネルギー・産業技術総合開発機構 IoT推進のための横断技術開発プロジェクト
「高速ビジョンセンサネットワークによる実時間IoTシステムと応用技術開発」研究代表者 (平成29年度～令和2年度)
- 科学技術振興機構 戦略的創造研究推進事業 (ACCEL)
「高速画像処理を用いた知能システムの応用展開」研究代表者 (平成28年度～令和2年度)
- 新エネルギー・産業技術総合開発機構 エネルギー・環境新技術先導プログラム
「大規模高速センシングシステムの開発とその応用」研究代表者 (平成28年1月4日～平成29年1月4日)
- 新エネルギー・産業技術総合開発機構 クリーンデバイス社会実装推進事業
「高感度・高速・低ノイズCMOSイメージャを用いた高速画像処理の実用化」プロジェクトリーダー (平成26年12月25日～平成28年6月30日)
- 日本学術振興会 科学研究費補助金 基盤研究 (S)
「超高速ビジョンを用いた高速知能ロボットの研究」研究代表者 (平成24年度～平成28年度)
- 科学技術振興機構 戦略的創造研究推進事業 (CREST) 「共生社会に向けた人間調和型情報技術の構築」
「高速センサ技術に基づく調和型ダイナミック情報環境の構築」プロジェクトリーダー (平成21年度～平成27年度)
- 日本学術振興会 科学研究費補助金 基盤研究 (S)
「ビジョンチップの応用展開」研究代表者 (平成19年度～平成23年度)

- 科学技術振興機構 戦略的創造研究推進事業発展研究 (SORST)
「感覚運動統合理論に基づく「手と脳」の工学的実現」プロジェクトリーダー (平成16年度～平成21年度)
- 日本学術振興会 科学研究費補助金 基盤研究 (S)
「分散ネットワーク構造を有する超高速認識行動システム」研究代表者 (平成14年度～平成18年度)
- 科学技術振興事業団 戦略的基礎研究 (CREST) 「脳を創る」
「感覚運動統合理論に基づく「手と脳」の工学的実現」プロジェクトリーダー (平成11年度～平成16年度)
- 科学技術庁 科学技術振興調整費
「センサフュージョンの基盤技術の開発に関する研究プロジェクト」主座 (平成3年度～平成7年度)

アドバイザー

- 科学研究費助成事業 学術変革領域研究(A)
「光の極限性能を生かすフォトニックコンピューティングの創成」アドバイザー (令和4年度～令和8年度)
- 科学研究費助成事業 学術変革領域研究(A)
「散乱・揺らぎ場の包括的理解と透視の科学」アドバイザー (令和2年度～令和6年度)
- 科学技術振興機構 戦略的創造研究推進事業 (CREST)
「独創的原理に基づく革新的光科学技術の創成」領域アドバイザー (令和元年度～)
- 科学技術振興機構 戦略的創造研究推進事業 (CREST)
「デバイスレベルVLSIシステムの基盤技術」領域アドバイザー (平成19年度～平成26年度)
- 科学技術振興機構 戦略的創造研究推進事業 (さきがけ)
「協調と制御」領域アドバイザー (平成12年度～平成17年度)

技術委員

- 新エネルギー・産業技術総合開発機構 NEDO技術委員
(平成15年5月16日～平成17年3月31日, 平成18年10月31日～平成20年3月31日)

他大学, 公的研究機関等

- 広島県公立大学法人 経営審議会 委員 (令和5年度～)
- 警察庁 科学警察研究所 顧問 (平成26年度～)
- 広島大学 学術顧問 (令和2年度～令和4年度)
- (独)産業技術総合研究所 研究参与 (平成23年度～平成28年度)
- (独)大学評価・学位授与機構 学位審査会 専門委員 (平成22年度～平成26年度)
- 金沢工業大学 客員教授 (平成20年度～平成21年度)
- 哈爾濱工業大学 顧問教授 (平成11年)
- 核融合科学研究所 共同研究員 (平成8年度～平成9年度)
- 通商産業省 工業技術院 生命工学工業技術研究所 流動研究員 (平成8年)
- 通商産業省 工業技術院 電子技術総合研究所 流動研究員 (平成4年)
- 通商産業省 工業技術院 製品科学研究所 主任研究官 併任 (平成1年度～平成2年度)

官公庁

- 茨城県 いばらき大使 (平成25年4月1日～)
- 内閣官房 日本経済再生本部 構造改革徹底推進会合
 - ・ 第4次産業革命人材育成推進会議 委員 (平成28年12月9日～平成29年12月8日)
- 内閣府 総合科学技術会議 重要課題専門調査会
 - ・ ICTワーキンググループ構成員 (平成25年11月20日～平成26年9月30日, 平成26年12月2日～平成27年9月30日)
 - ・ 地域における人との暮らしのワーキンググループ構成員 (平成27年11月26日～平成28年9月30日, 平成28年12月1日～平成29年9月30日)
- 内閣府 総合科学技術会議 知的財産戦略専門調査会
 - ・ 研究における特許使用円滑化検討WG メンバー (平成18年1月20日～平成18年5月23日)
 - ・ 研究における特許使用円滑化に関する検討プロジェクトチーム 招聘専門家 (平成17年1月27日～平成18年5月23日)
- 文部科学省
 - ・ 私学部 2040年を見据えて社会とともに歩む私立大学の在り方検討会議 委員 (令和7年3月10日～令和8年3月31日)
 - ・ 初等中等教育局 初等中等教育段階における生成AIの利活用に関する検討会議 座長 (令和6年7月2日～令和7年3月24日)
 - ・ 高等教育局 大学の数理・データサイエンス教育強化方策推進検討委員会 委員 (令和元年9月13日～令和2年3月31日)
 - ・ 高等教育局 工学系教育改革制度設計等に関する懇談会 委員 (平成29年9月13日～平成30年3月31日)
 - ・ 科学技術・学術政策局 大学等シーズ・ニーズ創出強化支援事業推進委員会 委員 (平成25年5月21日～平成26年3月31日)
 - ・ 科学技術・学術政策局 大学等産学官連携自立化促進プログラム推進委員会 委員 (平成25年4月1日～平成26年3月31日)
 - ・ 科学技術・学術政策局/科学技術振興機構 大学発新産業創出拠点推進委員会 委員 (文科省: 平成24年2月23日～平成24年3月31日, 平成24年4月9日～平成27年3月31日, 科学技術振興機構: 平成27年4月1日～平成29年3月31日, 平成31年4月1日～令和2年3月31日)
 - ・ 文化庁 学術用途における権利制限の在り方に関する調査委員会 委員 (平成23年11月24日～平成24年3月30日)
 - ・ 科学技術・学術政策局イノベーション・エコシステム拠点構想推進検討会 委員 (平成23年11月9日～平成24年2月21日)
- 文部科学省 科学技術・学術審議会
 - ・ 産業連携・地域支援部会 臨時委員 (平成27年4月13日～平成29年2月14日)
 - ・ 産業連携・地域支援部会 臨時委員 及び イノベーション対話促進作業部会主査 (平成25年3月15日～平成27年2月14日)
 - ・ 産業連携・地域支援部会 臨時委員 及び 同部会 産学官連携推進委員会 臨時委員 (平成23年2月8日～平成25年1月31日)
 - ・ 技術・研究基盤部会 産学官連携推進委員会 臨時委員 及び 産学官連携戦略展開事業推進委員会 (平成22年1月21日より大学等産学官連携自立化促進プログラム推進委員会) 臨時委員 (平成21年2月1日～平成23年1月31日)
 - ・ 技術・研究基盤部会 産学官連携推進委員会 専門委員 及び 産学官連携戦略展開事業推進委員会 専門委員 (平成19年2月1日～平成20年1月31日)
 - ・ 研究計画・評価分科会 情報科学技術委員会 専門委員 (平成15年2月1日～平成17年1月31日)

- 総務省 情報通信審議会 専門委員
 - ・ 情報通信政策部会 イノベーション創出委員会 構成員（参考:平成24年3月28日発表資料）（平成25年2月12日～平成27年1月5日）
- 経済産業省 産業技術審議会 臨時委員
 - ・ 産業技術分科会 産学連携小委員会 委員（平成15年2月1日～平成16年1月31日）
- 日本学術会議
 - ・ 連携会員（平成18年8月20日～平成20年9月30日, 平成23年10月3日～平成29年9月30日）
 - ・ 工学共通基盤研究連絡委員会 委員（平成12年10月21日～平成15年10月20日）

関連企業、法人等

- 一般社団法人大学技術移転協議会 代表理事・会長（令和7年6月25日～）
- 有限責任中間法人大学知財管理・技術移転協議会 代表理事・副会長（平成16年9月30日～平成18年6月28日）
- 株式会社東京大学エッジキャピタル 取締役（平成16年8月2日～平成19年6月29日）
- 株式会社東京大学TLO 取締役（平成16年7月13日～平成18年3月24日）
- 有限責任中間法人東京大学産学連携支援基金 理事（平成16年3月8日～平成19年9月5日）

その他

- WINDSネットワーク 副会長（平成28年2月24日～）
- ビジョンチップ協議会 会長（平成13年9月1日～）

1.1. メディア等リンク (メディア / 学内)

メディア

研究全般

研究全般

- 日刊工業新聞 卓見異見
 - 「第1回 まだ見ぬ社会受容性発掘 小さな芽育てて変革起こす」(2023.10)
 - 「第2回 先端走る技術を支える 科学の本質に迫る議論を」(2023.11)
 - 「第3回 評価指標の悪魔 独創的研究開発の障壁に」(2023.12)
 - 「第4回 要素技術重視からの脱却 新たなシステム価値創造」(2024.1)
 - 「第5回 独創性生かす投資構造 研究者の事業化意識必要に」(2024.2)
 - 「第6回 科学技術主義の夜明け 理系人材が日本を救う」(2024.3)
- 電波新聞「「ロボット」100年で次へ 東大特任教授・石川正俊氏に聞く」(2021.7)
- 電波新聞「高速反応や自律航行、ロボット研究進む 東大でオンライン公開講座」(2021.6)
- Image Sensors World「Assorted Videos: Omnivision, Omron, Polight, Wootix, Senseker, Ishikawa Lab, Bedabrata Pain」(2021.6)
- YouTube, ICRA 2021 - ONSVP Workshop チャンネル「Invited Talk 1 Masatoshi Ishikawa University of Tokyo」(2021.6)
- ニュースイッチ (日刊工業新聞)「毎秒1000コマで動く！ 前例のない「高速知能システム」誕生」(2021.4)
- 日刊工業新聞「「人間の目」から「機械の目」へ 東大、毎秒1000コマの知能システム」(2021.3)
- ニュースイッチ (日刊工業新聞)「東大や東工大などが「超高速画像処理技術」で新組織、その狙いとは？」(2021.3)
- 日刊工業新聞「高速画像処理の成果事業化 東大など新組織 企業と共同研究」(2021.3)
- 日刊工業新聞
 - 「JST-ACCELプロジェクト紹介 オンラインで本日開催「高速画像処理を用いた知能システムの応用展開」シンポジウム 要旨」(10面)
 - 「システム情報学の専門家 東京大学石川特任教授に聞く「人を超える高速ビジョン、人を超える高速知能」」(11面) (2021.3)
- 日刊工業新聞「東大情報基盤センター、来月1日に画像処理シンポ」／紙上は、「画像処理シンポ 東京大学情報基盤センター石川グループ研究室」(2021.2)
- ニュースイッチ (日刊工業新聞)「産業用ロボットの付加価値がシフト、“止まらない工場”の手足に」(2020.2)
- 日刊工業新聞 (モノづくり日本会議)「見る、聞く、動くー最先端エキスパートに問う」(2020.2)
- IEEE Spectrum「Our Most-Read Robot Stories of the Last Decade - A decade on, we look back at our most popular robotics posts -, #14 Robot Hand Beats You at Rock, Paper, Scissors 100% Of The Time, #21 Superfast Scanner Lets You Digitize Book By Flipping Pages」(2020.1)
- 客観日本
 - 「捕捉1毫秒动作的机械眼, 革新智能系统 (上)」(2020.1)
 - 「捕捉1毫秒动作的机械眼, 革新智能系统 (下)」(2020.1)
- JSTnews「1ミリ秒を捉える機械の目で知能システムを革新」(2019.11)
- 新価値創造NAVI BreakThrough 発想を学ぶ「石川正俊 (全4回)」
 - 「<連載第1回> アナリシスからシンセシスへの発想転換と、そして生まれた新しい価値を、正しく評価する社会に」(2019.4)
 - 「<連載第2回> 高速ビジョンから、システム全体の高速化へ。ヒューマンインターフェイスにも応用可能」(2019.4)
 - 「<連載第3回> 高速トラックングが、顕微鏡下の作業やロボット手術などの手技をアシストする」(2019.4)
 - 「<連載第4回> 中小企業は低コストのPOCで、社会受容性を判定し、ブレークスルーに挑戦して」(2019.4)
- FOOT×BRAIN「驚きの最先端ロボットがスポーツ界を変える！？」(2018.8)
- YouTube (JST Channel)「【ACCEL】H28年度採択 石川正俊 (研究代表者)、岸則政 (PM)」(2018.7)
- 科学技術振興機構 ACCEL「高速画像処理を用いた知能システムの応用展開」(2018.7)
- NHK World - Japan, NEWS ROOM Tokyo「Projecting Images onto a Moving Object」(2018.6)
- センサイト (SENS・AIT)「ロボットと光技術の融合へー光センサー・システムの高度化が重要」(2018.6)
- Financial Times「Asia has learnt to love robots — the west should, too Automation is capable of creating jobs, not destroying them, a survey shows」(2018.4)
- CG-ARTS教育レポート「高速画像処理が切り拓く知能システムの未来と産業応用」(2018.3)
- BBC「High speed camera uses 1,000 frames per second」(BBC NEWS Technology, BBC WORLD NEWS Click, YouTube) (2017.10)
- YouTube (BBC Click)「Cameras, robots and virtual reality in Japan - BBC Click」(2017.10)
- BSジャパン 未来EYES「映像の新たな地平を切り開くダイナミックプロジェクションマッピング」(2017.7)
- 産業立地ナビTOKYO フォーカス2016 (東京都産業労働局)「高速ビジョンで「知能を持った社会」を目指すー潜んだニーズの発見が重要に」(2017.6)
- Photon てらす「超高速・超並列の画像処理技術で未来を探りあてる」(2017.6)
- Top Researchers「高速の画像処理技術で、多方面の技術課題を突破するー石川正俊・東京大学大学院教授」(2017.3)
- 日刊工業新聞「石川正俊 未来を創る」
 - 「(1) 科学技術の構造の変化ー新たな価値を創造する重要性」(2016.11)
 - 「(2) オープンイノベーションの本質 新分野創生へリスク分散と投資回収」(2016.11)
 - 「(3) 社会に潜む知の活用 知識から知能の集約拠点へ」(2016.11)
 - 「(4) 知の構造 並列分解と直列分解 AI応用へ違いの認識不可欠」(2016.12)
 - 「(5) 高速ビジョンが目指す新しい知能 “世界動かす”日本の先進性に期待」(2016.12)
 - 「(6) プロジェクションマッピングの未来 変形する移動体にも映像投影」(2017.1)

- 「(7) バーチャルリアリティの未来 ネットを超える新たな道具に」(2017.2)
- 「(8) 夢の高速画像処理チップ誕生 信頼性高い人工知能実現に道」(2017.2)
- 「(9) 広がるビジョンチップの応用 高速画像処理で新技術分野創出」(2017.3)
- 「(10) ロボットの高速性を極める 感覚・処理・運動系の全要素で」(2017.3)
- 「(11) 知能ロボットの目標は人間ではない 用途最適化プロセスこそ王道」(2017.3)
- 「(12) 知能ロボットの未来 認識・運動能力向上へ「構造」改革」(2017.4)
- 「(13) 独創的な未来を創る力 豊かな発想で新たな視点追う」(2017.4)

- 10MTVオピニオン「高速ビジョンが創る未来」
 - 「(1) シンセシスの科学技術「何もないところにものを創ること」が情報科学の本来の姿」(2016.7)
 - 「(2) 高速画像処理の仕組み 高速画像処理技術でロボットが人間を超えた速さで動く時代」(2016.7)
 - 「(3) 知能化されたビジョン 目標は「1秒間1000枚」の絵が撮影できる画像処理」(2016.7)
 - 「(4) ヒューマンインターフェース 動くプロジェクトマッピングも可能な高速ビジョン技術」(2016.7)
 - 「(5) 産業・医療分野への応用 走行車からトンネルの壁面の検査ができるようになる!?」(2016.8)
 - 「(6) 夢のロボットが実現 絶対負けない「じゃんけんロボット」をつくってみた!」(2016.8)
 - 「(7) 夢のイノベーションに向けて 高速画像処理の分野では、日本が世界をリード!」(2016.8)
- Image Sensors World「High Speed Image Sensor Applications」(2016.8)
- 研究応援プロジェクトリサーチ「ロボットの行くべき道は、人間を遥かに超える 石川 正俊」(2016.6)
- MBC (韓国) Dream junior「글로벌 직업탐험대 드림주니어」(グローバル 職業探検隊 ドリームジュニア, : 関連部分 3分00秒~12分45秒) (2015.12)
- 日刊工業新聞「機械設計12月号 産業用ロボット技術のイノベーション」(2015.11)
- 日経テクノロジーonline「高速ビジョンの東大・石川氏、車載画像セミナーで講演へ」(2015.8)
- ニュースイッチ (日刊工業新聞)「高速ビジョンが変わらない産ロボを革新する」(2015.5)
- 日経テクノロジーonline (日経エレクトロニクス2015年6月号)「1000分の1秒の画像処理で常識を超えた機械を生む」(2015.5)
- 日本経済新聞電子版「毎秒千コマの撮像素子、「高速ビジョン」で新産業」(2015.4)
- 日経エレクトロニクス「高速ビジョンで新産業を生む、新プロジェクトが始動へ 人間の目を越えた撮像素子をロボットの目に」(2015.1)
- 第11回 JISSスポーツ科学会議 招待講演「最先端高速画像処理技術のスポーツ科学への応用」(2014.11)
- Robotics Today「Ishikawa Watanabe Laboratory (Ishikawa Oku Lab)」(2014.9)
- IEEE Spectrum「Video Friday (6番目の記事)」(2014.7)
- 日経テクノロジーonline「画像処理の高速化で、遅れが少ないジェスチャー入力を実現」(2014.6), 日経エレクトロニクス Digital
- 日経テクノロジーonline「「どこでもディスプレイ」の衝撃 空中に映像を浮かべたり、動いている物体をディスプレイに」(2014.5)
- EETimes「Jeff Bier: In Embedded Vision, Sensors Rule: Part Two」(2013.9)
- edge ai + vision ALLIANCE「“High Speed Vision and Its Applications,” a Presentation from Professor Masatoshi Ishikawa」(2013.8)
- 木曜新美術館 マトグロッソTV #61 にっぽんスゴッ研究所「[Lab:036a] 東京大学 石川・奥研究室」(2013.7)
- 日経バイオテクOnLine「必勝じゃんけんロボットのビューは360万回、石川正俊・東大教授がJSTで発表」(2013.4)
- Bloomberg Businessweek Design 2013「Press Room」[Video]「Illustration-1」[Illustration-2」(2013.1)
- エリクソン・テレコミュニケーション・アワード2012「受賞者インタビュー」(2012.12)
- robohub「Ultra high-speed robot based on 1 kHz vision system」(2012.10)
- edge ai + vision ALLIANCE「Vision-Superior Robot Trumps Humans At Rock-Paper-Scissors, Ping Pong Balls」(2012.8)
- 朝日新聞 Globe「[第38回]どうなる, 工学部「デザインする力」を取り戻せるのか」(2012.6)
- 東京大学学内広報, p.7「秋の紫綬褒章受章」(2011.12)
- 日本経済新聞「秋の褒章698人23団体 大竹しのぶさんや「なでしこ」」(2011.11)
- WEBRONZA【科学朝日】「高速知能システムの世界〜ロボットは人間を超えられるか?」(collaborate with 朝日ニュースター, 9月22日放送) (2011.9)
- TBSテレビ 教科書にのせたい!「澤口先生も驚嘆!1000分の1秒が見えるロボット」(2011.5)
- 日刊工業新聞「2020年の日本力/第1シリーズ・地球の限界 少子高齢化とロボット(2)」(2011.1)
- 日刊工業新聞「ロボット 姿多彩に — 進化する要素技術」(2011.1)
- BS Japan 世の中進歩堂「タッチしないでタッチパネルを操作! ? 画像処理技術の進歩に迫る!」(2010.9)
- TBSテレビ 夢の扉『最先端のロボットを作り続けたい』/石川正俊 (2010.9)
- 番組紹介 産学連携取材日記「東大・石川正俊教授のテレビ放映」(2010.9)
- テレビ東京 世界を変える100人の日本人「本をパラパラめくってまるごとデータ化/東大 石川小室研究室」(2010.8)
- 日刊工業新聞「JST、東大と共同シンポ開く—最新の高速度ロボの技術や成果など発表」(2010.3)
- 日刊工業新聞「ロボット“共存”社会へ/第6部・変わる産学官連携(4) 海外勢と闘う」(2009.10)
- 日刊工業新聞「ロボット“共存”社会へ/第6部・変わる産学官連携(3) 懐に飛び込め」(2009.9)

NEDO プロジェクト (プロジェクトリーダー: 石川正俊, プロジェクトメンバー: 東京大学, ソニー株式会社, 日産自動車株式会社, 株式会社エクスビジョン)

- 日本経済新聞 電子版「毎秒千コマの撮像素子、「高速ビジョン」で新産業」(2015.4)
- Image Sensors World「Sony Sees Bright Future for 1,000fps Sensor」(2015.9)
- The Japan Times「Sony developing 1,000-pictures-a-second sensor」(2015.9)
- Bloomberg.co.jp「ソニー: 自撮りの次は1秒1000枚撮影、画像センサーの応用拡大へ」(2015.9)
- Bloomberg Business「Why Sony Sees Its Next Big Hit at 1,000 Photos a Second」(2015.9)
- ニュースイッチ (日刊工業新聞)「高速ビジョンが変わらない産ロボを革新する 現在の産ロボは位置決め装置、基本原理は半世紀以上も不変」(2015.4)

WINDSネットワーク

- 日経テクノロジーonline「高速ビジョンの可能性、あれこれ」(2017.7)
- 日経テクノロジーonline「ソニー期待の高速度ビジョン、1000fpsで製造現場に革新「WINDSネットワーク」のセミナーから」(2017.3)
- ニュースイッチ (日刊工業新聞)「1秒間を1000コマで撮影する高速ビジョンに熱視線 産学連携組織に100社超集結、産ロボ、自動運転など応用加速」(2016.12)
- 日刊工業新聞「高速ビジョンに熱視線 産学連携組織に100超集結 産ロボ・自動運転など応用加速」(2016.12)
- 日経エレクトロニクス「高速ビジョンで産学連携、作り手と使い手が知恵を出す ソニー、日産、東大などが産学横断組織を始動」(2016.3)
- 日刊工業新聞「高速ビジョンで新産業創出—産学連携組織「WINDSネットワーク」始動」(2016.3)

- レスポンス「高速画像処理技術で日本型イノベーションを打ち出せるか…WINDSネットワーク」(2016.2)
- レスポンス「NEDO、高速画像処理の用途拡大に向けたコンソーシアム…日産やソニーも参画」(2016.2)
- 日本経済新聞電子版「高速画像処理実用化へ産学連携組織 東大・NEDO」(2016.2)
- 日刊工業新聞「東大など、CMOSを高速処理 – 実用化へ新組織」(2016.2)
- EETimes Japan「日本の強みを生かし、システム設計力で勝負する：高速ビジョンの用途開拓へ、推進組織を設立 (1/3) (2/3) (3/3)」(2016.2)
- MONOist「「CMOSセンサーはカメラ用は古い」高速CMOSセンサーが実現する新知能システム (1/2) (2/2)」(2016.2)
- MONOist「秒間1000フレーム撮影できる高速CMOSセンサーが新市場切り開く、「WINDS」発足 (1/2) (2/2)」(2016.2)
- NEDO プレスリリース「「WINDSネットワーク」を設立 – CMOSイメージャを用いた高速画像処理の用途拡大を目指す –」(2016.2)

時空間解析技術社会連携講座

- logmi「「敵は日本ではなく世界」DMM.comラボ×東大理工系が生み出す新しいエンタメ体験」(2016.8)
- VR Watch「DMM.comラボと東京大学情報理工学系研究科が協力、次世代のエンターテインメント向けVRを推進」(2016.8)
- マイナビニュース「DMM.com ラボと東大、社会連携講座「時空間解析技術の応用研究」を開設」(2016.8)
- CNET Japan「DMM.comラボ、時空間解析技術をアトラクション向けVRに応用--東京大学と共同で」(2016.8)
- VR Inside「DMM.comラボ、東京大学と協力して社会連携講座を開設」(2016.8)
- DMM.com Labo「DMM.comラボは東京大学情報理工学系研究科と世界最先端レベルの時空間解析技術を用い、ディスプレイやアトラクションに向けたVRの応用開発へ」(2016.8)
- DMM.com Labo プレスリリース「DMM.comラボと東京大学情報理工学系研究科が社会連携講座「時空間解析技術の応用研究」を開設～世界最先端レベルの時空間解析技術を用い、ディスプレイやアトラクションに向けたVRの応用開発へ～」(2016.8)

高速情報環境

- JST news「人と一体化する未来型情報環境 高速センサー技術が実現する束縛のない世界とは？」(2013.8)
- 日刊工業新聞「変わるユーザーインターフェース 生活に溶け込むコンピューター (動画あり)」(2013.8)
- Reuters「Researchers project the future of smart phones」(2013.6)
- NewScientist「Tingly projections make beamed gadgets come alive」(2013.5)
- マイナビニュース「高速で動く手のひらなどに遅延なく触覚刺激付きで映像を投影 - 東大など」(2013.5)
- 日本経済新聞「手のひらを画面代わりに 東大が装置開発」(2013.5)
- 日刊工業新聞「東大、手のひらをディスプレイ代わりにできるシステム (動画あり)」(2013.5)
- ABC NEWS「Very Smart Phone Reimagines 'Talk to the Hand」(2013.5)
- JDP (The Japan Daily Press)「Tokyo computer designers put a keyboard on the palm of your hand, literally」(2013.5)
- YouTube Ishikawa Group Lab チャンネル「Visual and Tactile Cues for High-Speed Interaction」(2013.5)

高速情報環境を紹介しているビデオ

- 読売新聞「手のひらがスマホ画面に変身？」(2013.5)

センサ フュージョン／高速知能ロボット

タオルハンドリング

- IEEE Spectrum「Video Friday (9番目の記事)」(2022.6)

ドローン制御

- IEEE Spectrum「High-Speed Robot Arm Hands Off Package to Delivery Drone」(2020.5)
- Urban Air Mobility News「Japan: Laboratory creating way for drones to automatically grab package without slowing」(2020.9)

MagLinkageロボットハンド

- IEEE Spectrum「Video Friday (11番目の記事)」(2019.9)

ルービックキューブロボットハンド

- GIZMODO Japan「ルービックキューブをそろえるロボットハンドがメチャクチャ器用」(2018.10)
- GIZMODO「Imagine What This One-Handed, Rubik's Cube-Solving Robot Could Do With a Deck of Cards」(2018.10)
- IEEE Spectrum「Video Friday (4番目の記事)」(2018.9)
- Robotic Gizmos「High-Speed Robot Hand Manipulating a Rubik's Cube」(2018.9)

近接覚センサとロボットハンドへの応用

- 日刊工業新聞「阪大と東大、ロボ指先センサー開発 高速・高精度、U S B 給電」(2020.11)
- IEEE Spectrum「Video Friday (10番目の記事)」(2020.10)
- IEEE Spectrum「Video Friday (17番目の記事)」(2019.5)
- IEEE Spectrum「Video Friday (3番目の記事)」(2018.9)
- YouTube Ishikawa Group Lab チャンネル「High-speed, Non-deformation Catching with High-speed Vision and Proximity Feedback」(2018.8)
- 日刊工業新聞「東大、近接覚センサー開発 高速・高感度に検出」(2018.8)
- テレビ東京 ワールドビジネスサテライト トレンドたまご「紙風船を優しくキャッチするロボ」／「関連facebook」(2018.7)
- YouTube Ishikawa Group Lab チャンネル「High-Speed Catching of a Paper Balloon using High-Performance Proximity Sensor」(2018.5)

高速二足走行ロボット 不整地走行

- 日刊工業新聞「発掘！ イグ・ノーベル賞(27) 東京大学 高速画像処理技術で走るロボ(動画あり)」(2018.9)
- GIZMODO「ジャマされたってとにかく走るよ！ 全速力でダッシュするト根性ロボット「ACHIRES」」(2018.5)
- IEEE Spectrum「Video Friday (13番目の記事)」(2018.5)
- delStandard.at「Boston Dynamics: Roboter laufen auf zwei Beinen und schlagen Salti」(2018.5)
- Robotic Gizmos「ACHIRES High Speed Running Robot」(2018.5)
- alphr「This robot will keep running, even when poked with a stick - Obstacles aren't a problem for the ACHIRES robot legs」(2018.5)
- YouTube Ishikawa Group Lab チャンネル「ACHIRES: Robust Bipedal Running Based on High-speed Visual Feedback」(2018.5)

高速二足走行ロボット 2nd version

- NIKKEI STYLE「2足ロボ、前傾姿勢で早駆け 瞬時に次の一步踏み出す」(2018.1)
- MONOist「2017国際ロボット展レポート：ヒューマノイドに再び脚光、コンビニ店員ロボも——iREX2017サービスロボットレポート (5/5)」(2018.1)
- テレビ東京 ワールドビジネスサテライト トレンドたまご「前かがみで走るロボット！」／「関連facebook」(2018.1)
- Nikkei Asian Review「Robot runs like a marathoner but is destined for the factory」(2017.12)
- 日経産業新聞（日本経済新聞電子版）「東大、速く走れる2足ロボット開発」(2017.12)
- IEEE Spectrum「Video Friday（9番目の記事）」(2017.12)
- YouTube Ishikawa Group Lab チャンネル「ACHIRES: Improved Running Taking Dynamically Unstable Posture Achieved with High-Speed Vision」(2017.11)

ビジョンチップによるロボット制御

- 日経XTECH「ロボットが加工対象を見て、アーム先端を微調整-東大が開発」(2017.2)
- 日刊工業新聞「知能化するカメラ、新技術の開発が相次ぐ 東大の高速ビジョン、産業ロボのトレーシングに応用」(2019.3)
- テレビ東京 ワールドビジネスサテライト トレンドたまご「教えなくても作業するロボット」／「関連facebook」(2017.2)
- YouTube Ishikawa Group Lab チャンネル「Dynamic Compensation Robot with a Newly Developed High-speed Vision Chip」(2017.2)

人間ロボット協調

- Vision Systems Design「High-Speed Vision System Used for Human-Robot Collaborative System」(2022.5)
- IEEE Spectrum「Video Friday（20番目の記事）」(2018.11)
- YouTube Ishikawa Group Lab チャンネル「Dynamic Human-Robot Interaction -Realizations of collaborative motion and peg-in-hole-」(2018.11)
- IEEE Spectrum「Video Friday（11番目の記事）」(2018.9)
- YouTube Ishikawa Group Lab チャンネル「Human-Robot Collaboration Based on Dynamic Compensation」(2018.8)
- NIKKEI Asian Review「Robot lends a literal helping hand」(2017.1)
- YouTube Ishikawa Group Lab II チャンネル「Human Cooperative Task with Multiple Degree of Freedom Using a High-speed Hand System」(2017.6)

Dynamic Compensation

- 日本経済新聞「教えなくても覚える産業ロボ 東大が開発」(2016.10)
- 日本経済新聞電子版（日経エレクトロニクス）「賢くても速い 産業ロボ、高速カメラの力で脱・常識」(2016.3)
- 日経エレクトロニクス「産業用ロボに高速カメラ、粗い動作教示でも高精度に」(2016.2)
- 日刊工業新聞「東大、ロボットぶれ0.01mm修正-ティーチング効率化（動画あり）」(2015.12)
- IEEE Spectrum「Video Friday（15番目の記事）」(2015.12)
- IEEE Spectrum「Video Friday（12番目の記事）」(2015.11)
- YouTube Ishikawa Group Lab チャンネル「Dynamic Compensation - Toward the Next-Generation Industrial Robot」(2015.11)

Button Spinner

- 日刊工業新聞「東大、「ぶんぶんごま」回すロボ開発-高精度に制御（動画あり）」(2015.12)
- IEEE Spectrum「Video Friday（6番目の記事）」(2015.11)
- YouTube Ishikawa Group Lab チャンネル「Robotic Button Spinner – Manipulation of High-speed Rotating Object via Twisted Thread」(2015.11)

じゃんけんロボット 3rd version

- テレビ東京 ワールドビジネスサテライト トレンドたまご「最強！じゃんけんロボ」／「関連facebook」(2015.10)
- COMPUTER VISION ONLINE「A robot that always wins at Rock-Paper-Scissors」(2015.9)
- Wonderful Engineering「This Robot Can Beat You In Rock-Paper-Scissors Every Time」(2015.9)
- Robotic Business Review「This Rock-Paper-Scissors Robot Has Never Lost to a Human」(2015.9)
- bouncy「勝率100%を誇る脅威のじゃんけんロボット「Janken Robot」」(2015.9)
- NBC NEWS「Play Rock-Paper-Scissors Against This Robot and Prepare to Lose」(2015.9)
- Gigazine「勝率100%の「じゃんけんロボット」がさらにパワーアップして「バージョン3」に」(2015.9)
- Discovery NEWS「Rock-Paper-Scissors Robot Remains Undefeated」(2015.9)
- Discovery NEWS「This Robot Has Never Lost a Game of Rock-Paper-Scissors」(2015.9)
- International Business Times「Meet the rock-paper-scissors robot that never loses」(2015.9)
- Digital Trends「Japanese scientists have developed a rock-paper-scissors robot that never loses」(2015.9)
- Extreme Tech「Rock Paper Scissors robot wins 100% of the time」(2015.9)
- Kotaku「Super Fast Rock-Paper-Scissors Robot Has 100% Winning Rate」(2015.9)
- boing boing「Robot wins at Rock-Paper-Scissors. Every time.」(2015.9)
- reddit「Japanese scientists have developed a rock-paper-scissors robot that never loses」(2015.9)
- BGR「Watch: This amazing robot never loses at rock-paper-scissors」(2015.9)
- iPhone Mania「東大、じゃんけんに絶対負けないロボットを開発！」(2015.9)
- The Daily Dot「This robot will beat you at Rock, Paper, Scissors every single time」(2015.9)
- YAHOO TECH「Watch: This amazing robot never loses at rock-paper-scissors」(2015.9)
- IEEE Spectrum「Video Friday（2番目の記事）」(2015.9)
- YouTube Ishikawa Group Lab チャンネル「Janken (rock-paper-scissors) Robot with 100% winning rate: 3rd version」(2015.9)

ロボット学会 日本のロボット研究開発の歩み

- 石川正俊, 並木明夫, 妹尾拓, 山川雄司「高速ロボット 2011」(2015.5)
- 石川正俊, 並木明夫, 妹尾拓「スローイング&バッティングロボット 2009」(2015.5)
- 奥寛雅, 奥村光平, 石川正俊「ロボットビジョンのための高速光学系の開発 2008」(2015.5)
- 渡辺義浩, 小室孝, 石川正俊「高速ビジョンによる運動/変形物体のリアルタイム3次元センシング 2007」(2015.5)

- 並木明夫, 石川正俊「視触覚フィードバックを用いた最適把握行動 2000」(2015.5)
- 中坊嘉宏, 石井抱, 石川正俊「超並列・超高速ビジョンを用いた 1msターゲットトラッキングシステム 1997」(2015.5)
- 下条誠, 石川正俊「接触点の位置と荷重を計測可能なシート状触覚センサ 1982」(2015.5)

野球ロボット

- Scientific American「Robot Athletes Got Game [Video]」(2014.11)
- MBC (韓国)「던지고, 치고, 받는 '백전백승' 로봇 야구 드림팀 등장」(投げ、打ち、捕る「百戦百勝」ロボット野球ドリームチーム登場) (2014.11)
- CNET「Japan is building a robot that can play baseball」(2014.11)
- Übergizmo「Watch This Robot Attempt To Play Baseball」(2014.11)
- IEEE Spectrum「This Is How Close We Are to a Baseball-Playing Robot」(2014.11)
- YouTube Ishikawa Group Lab チャンネル「Toward the Dream of a Baseball Android」(2014.11)

高速二足走行ロボット 1st version

- 日本経済新聞電子版(日経エレクトロニクス)「東大の駆けるロボット「不安定さ」でマラソン選手の速さ」(2014.12)
- Reuters「'Robotic eyes' helps Japan's bipedal bot run faster」(2014.10)
- YAHOO NEWS「'Robotic eyes' helps Japan's bipedal bot run faster」(2014.10)
- 東洋経済ONLINE「東大発!「世界最速2足歩行ロボット」の実力<動画>「アキレス」はマラソン選手並みの速さ」(2014.10)
- Robohub「Bipedal robot uses high-speed vision to run」(2014.10)
- IEEE Spectrum「Video Friday (4番目の記事)」(2014.10)
- FUTURUS「「アシモ」の倍速で人間ソックリに走る二足歩行ロボット」(2014.9)
- Robotics Today「ACHIRES: Watch That Robot Run!」(2014.9)
- Yahoo News (UK & IRELAND)「Tokyo Scientists Invent Bipedal Robot That Runs and Backflips Like a Human」(2014.9)
- gearburn「ACHIRES the bipedal robot will somersault into your heart」(2014.9)
- TechXplore「Two-legged robot able to run without ZMP control (w/ Video)」(2014.9)
- International Business Times「Tokyo Scientists Invent Bipedal Robot That Runs and Backflips Like a Human」(2014.9)
- GEEK「ACHIRES biped robot runs at 2.6mph using 600fps vision system」(2014.9)
- Phys.org「Two-legged robot able to run without ZMP control (w/ Video)」,「関連Facebook記事」(2014.9)
- engadget「This tiny, bipedal robot can somersault and run faster than a toddler」(2014.9)
- Übergizmo「Japanese Bipedal Robot Hits 2.6mph Speed」(2014.9)
- stern「Japanischer Roboter joggt wie ein Mensch」(2014.9)
- NBC NEWS「Robot Runs and Somersaults Using High-Speed Camera as Its Eyes」(2014.9)
- Mail Online「Robo-gymnastics! Watch the incredible running robot that can reach speeds of 2.6mph - and even do a backflip」(2014.9)
- The Wall Street Journal「University of Tokyo Biped Robot Can Hit Speeds of 2.6 mph」(2014.9)
- The Wall Street Journal Japan「University of Tokyo Biped Robot Can Hit Speeds of 4.2 km/h」(2014.9)
- Nikkei Technology online「2-legged Robot Runs at High Speed」(2014.9)
- 日経テクノロジーonline「不安定さが“速さ”生む、東大が超高速で走る二足ロボット開発」(2014.9)
- 日本経済新聞「前のめりで猛ダッシュする二足ロボット、東大が開発」(2014.9)
- 日刊工業新聞「東大、高速走行の二足ロボを開発(動画あり)」(2014.9)
- 朝日新聞 中国語「东大开发高速双足机器人 灵活度更接近人类」(2014.9)
- IEEE Spectrum「Video Friday (2番目の記事)」,「関連Facebook記事」(2014.9)
- YouTube Ishikawa Group Lab チャンネル「ACHIRES: Bipedal Running Using High-speed Visual Feedback」(2014.9)

バッティング・スローイングロボット

- IEEE Spectrum「Video Friday (2番目の記事)」(2014.3)
- ロボナブル「トレンドウォッチ 東大・石川研究室, 3月10日に超高速マニピュレーションシステム披露 - SORSTシンポジウム ロボット新世代 感覚運動統合理論に基づく『手と脳』の工学的実現 -」(2010.4)
- DigInfo TV (日本語版)「スローイング・バッティングロボットシステム」(2009.12)
- DigInfo TV (英語版)「Throwing and batting robot system」(2009.12)
- JST News「ロボットが人間を超える!」(2009.10)
- TIME「Top 10 Japanese Robots, A Home Run?」(2009.8)
- Hizook「High-Speed Robot Hand Demonstrates Dexterity and Skillful Manipulation」(2009.8)
- ロボナブル「東大の石川教授, 2台のロボットでボールを投げ打ち返すシステムを披露【動画付き】」(2009.8)
- テレビ東京 ワールドビジネスサテライト「トレンドたまご「鉄腕ピッチャー」/「トれたま取材報告」(2009.7)
- ESPN「Japanese man invents robot players」(2009.7)
- Phys.org「Japanese professor creates baseball-playing robots」(2009.7)
- engadget「Japanese researchers develop baseball playing robots, Mark Buehrle reportedly unimpressed」(2009.7)
- 日刊工業新聞「東大、2台のロボットでボールを投げ打ち返すシステム開発」(2009.7)
- USA Today「Japanese professor creates baseball-playing robots」(2009.7)
- Daily News「University of Tokyo professor Masatoshi Ishikawa creates baseball-playing robots」(2009.7)
- Slashdot (日本)「打率(ほぼ)10割, バッターロボ」(2003.12)
- YouTube Ishikawa Group Lab チャンネル「Throwing & Batting Robot」(2009.11)

じゃんけんロボット 2nd version

- ねとらぼ「絶対に勝てない「勝率100%のじゃんけんロボット」がすごい」(2014.10)
- Gigazine「絶対に負けることがない「勝率100%じゃんけんロボット」のデモを見てみました」「関連ビデオ」(2014.10)
- Gigazine「Janken (rock-paper-scissors) Robot with 100% winning rate: 3rd version」(2014.10)
- The Wall Street Journal Japan「Janken Robot Faster, Smarter, Better Than Before」(2014.5)
- engadget「動画: 東京大学 石川渡辺研のジャンケン必勝ロボ. 1000fpsで認識して瞬間的に後出し」(2014.5)

- YouTube 朝日新聞 Channel 「東大教授の「じゃんけんロボ」 動画再生1200万回」(2014.1)
- NHK World 「International Robot Exhibition」(2013.12)
- MBC (韓国) 「[지구촌리포트] 사람과 '가위 바위 보' 하면 '승률 100%' 로봇 개발」([地球村レポート] 人と「じゃんけん」すると'勝率 100%'のロボット開発) (2013.11)
- NBC News 「This robot ALWAYS will beat you at Rock-Paper-Scissors」(2013.11)
- News24 「Robot wins every time」(2013.11)
- Huffington Post (日本) 「勝率100%じゃんけんロボット「絶対負けない」理由」(2013.11)
- exciteニュース 「勝率100%」のじゃんけんロボット 「事故ゼロ」運転の可能性も？」(2013.11)
- NewSphere 「勝率100%」のじゃんけんロボット 「事故ゼロ」運転の可能性も？」(2013.11)
- Zeit Online 「Roboter schlägt Mensch bei Schere, Stein, Papier」(2013.11)
- YouTube rbbtodaycom channel 「【国際ロボット展2013】勝率100%じゃんけんロボット」(2013.11)
- RBBTODAY 「「勝率100%じゃんけんロボット」「ネイルロボット」.....国際ロボット展」(2013.11)
- NBC Bay Area 「WATCH: This Robot Can Beat You at Rock, Paper, Scissors」(2013.11)
- Communications of the ACM 「Superfast Rock-Paper-Scissors Robot 'Wins' Every Time」(2013.11)
- CNET (AU) 「Robot hand always wins at rock-paper-scissors」(2013.11)
- The Register 「Japanese boffins unveil INVINCIBLE robot rock, paper, scissors 'bot」(2013.11)
- Design Engineering 「Japanese robot wins Rock, Paper, Scissors every time」(2013.11)
- The Guardian 「Japanese Janken robot wins rock-paper-scissors every time - video」(2013.11)
- Vision Systems Design 「Rock paper scissors with a robot」(2013.11)
- YAHOO NEWS (UK & IRELAND) 「Japanese robot is invincible - at Rock, Paper, Scissors」(2013.11)
- techradar 「You will never beat this robot at rock-paper-scissors」(2013.11)
- PC Magazine (PCMAG) 「Japanese Rock-Paper-Scissors Robot Never Loses」(2013.11)
- DailyMail 「Rise of the rock, paper, scissors machines: Japanese robot's reflexes are so fast it ca NEVER be beaten (... but is it cheating?)」(2013.11)
- boingboing 「Robot will beat you at Rock Paper Scissors even faster now」(2013.11)
- gizmag 「Unbeatable rock-paper-scissors robot gets even faster」(2013.11)
- FOX31 Denver KDVR-TV 「VIDEO: Robot cannot be beaten at rock-paper-scissors」(2013.11)
- Slashdot (US) 「Japanese Researchers Build Rock-paper-scissors Robot That Wins 100% of the Time」(2013.11)
- Slashdot (日本) 「「絶対負けない」じゃんけんロボ、バージョンアップ」(2013.11)
- BBC 「Superfast rock-paper-scissors robot 'wins' every time」(2013.11)
- UPI 「Robot wins rock-paper-scissors using split-second reaction time」(2013.11)
- Huffington Post (UK) 「Janken Rock-Paper-Scissors Robot Simply Can't Lose (VIDEO)」(2013.11)
- Huffington Post (US) 「How This Robot Wins Rock-Paper-Scissors Every Single Time (It Cheats)」(2013.11)
- IEEE Spectrum 「Video Friday (8番目の記事)」(2013.11)
- 日刊工業新聞 「東大、絶対に勝つじゃんけんロボを開発?「先出し」手の動きで“予測”(動画あり)」(2013.11)
- YouTube Ishikawa Group Lab チャンネル 「Janken (rock-paper-scissors) Robot with 100% winning rate: 2nd version」(2013.11)

じゃんけんロボット 2nd version を紹介しているビデオ

- NHK World 「International Robot Exhibition」(2013.12)
- MBC (韓国) 「[지구촌리포트] 사람과 '가위 바위 보' 하면 '승률 100%' 로봇 개발」([地球村レポート] 人と「じゃんけん」すると'勝率 100%'のロボット開発) (2013.11)
- NBC News 「This robot ALWAYS will beat you at Rock-Paper-Scissors」(2013.11)
- KEYC TV 「Robot a Champ at Rock-Paper-Scissors」(2013.11)
- YAHOO news (The Sideshow) 「You'll never ride shotgun against this robot」(2013.11)
- BBC 「Robot 'wins' rock-paper-scissors」(2013.11), 「Robot Wins Rock, Paper Scissors Every-Time - BBC NEWS」(YouTube) (2013.11)
- TVNEWS Search・Borrow 「アメリカでの各放送局のニュースでの報道」 1st version, 2nd version, 国際ロボット展に関するニュースが見られます。」(2012~)

じゃんけんロボット 1st version

- CNBC 「Game-playing robots and other cool stuff」(2013.12)
- ケトル 「勝率100%のじゃんけんロボット 開発の意図を開発者が解説」(2012.10)
- The Japan Times 「'Cheating' robot poses tech and ethical issues」(2012.9)
- Bloomberg Businessweek 「The Robots Have Already Won (at Roshambo)」(2012.7)
- Forbes 「Japanese Robot Can Beat Humans At Rock-Paper-Scissors Every Single Time」(2012.7)
- Voice of America 「Japanese Robots Besting Humans at Games」(2012.7)
- Popular Mechanics 「What the Rock-Paper-Scissors Bot Says About Human-Robotics Interactions」(2012.7)
- Science 2.0 「Janken Robot Wins At Rock, Paper, Scissors Every Single Time」(2012.7)
- Vision Systems Design 「Computer vision system plays rock, paper, scissors」(2012.7)
- 日本経済新聞 電子版 「無敵のじゃんけんロボ 実は高速「後出し」 東大教授らが開発」(2012.7)
- 日刊工業新聞 「東大、勝率100%のじゃんけんロボ開発 100倍の速さで「後だし」(動画あり)」(2012.7)
- ウォール・ストリート・ジャーナル 日本版 「じゃんけん勝率100%「神の手」ロボット」(2012.7)
- ロイター 「東大開発の勝率100%じゃんけんロボ、高速の「後出し」を実現」(2012.6)
- ロイター 「Robot is unbeatable at Rock Paper Scissors game. (0:53)」(2012.6)
- REUTERS (VIDEO) 「Video Gallery Robot is unbeatable at Rock Paper Scissors game. (0:53)」(2012.6)
- Bloomberg TV 「Could You Beat a Robot in Rock-Paper-Scissors?」(2012.7)
- International Business Times 「Scientists Create Robot Which Wins Rock, Paper, Scissors Every Time [VIDEO]」(2012.6)
- Huffington Post (US) 「Rock Paper Scissors Robot Built In Japanese Lab Cannot Lose (VIDEO)」(2012.6)
- The Verge 「Tokyo University's unbeatable Rock, Paper, Scissors robot crushes all challengers」(2012.6)

- Geek.com 「Rock, paper, scissors robot cheats using computer vision」 (2012.6)
- Daily Mail 「Rock, paper, scissors, ROBOT!! The mechanical hand that will ALWAYS beat you」 (2012.6)
- PC World 「This Cheating Robot Is Unbeatable at Rock-Paper-Scissors」 (2012.6)
- engadget 「Japanese robot trolls humans at rock-paper-scissors, sadly wasn't named the UMADBRO 9000 (video)」 (2012.6)
- BBC Technology 「Scissors Paper Stone robot always wins against humans」 (2012.6)
- Popular Science 「Video: Robot Hand Beats Humans at Rock-Paper-Scissors One Hundred Percent of the Time」 (2012.6)
- Telegraph.co.uk Science 「Scissors, Paper, Stone: unbeatable robot wins every hand」 (2012.6)
- ZME Science 「Robot hand can beat any human player at rock-paper-scissors every time [VIDEO]」 (2012.6)
- Übergizmo 「Robot hand can beat any human player at rock-paper-scissors every time [VIDEO]」 (2012.6)
- gizmag 「Robot hand wins rock, paper, scissors every time」 (2012.6)
- Newscientist 「Robot beats humans at rock-paper-scissors every time」 (2012.6)
- Phys.org 「Robot hand wins at rock, paper, scissors every time (w/ Video)」 (2012.6)
- CNET 「Rock, paper, scissors robot can't be beaten」 (2012.6)
- The Sun 「Scientists develop 'undefeatable' robot ... for games of rock, paper, scissors」 (2012.6)
- New York Daily News 「FUNNY VIDEO: Scientists build robot hand that's really, really good at rock-paper-scissors」 (2012.6)
- Time 「Think You're Good at Rock-Paper-Scissors? This Robot Always Wins」 (2012.6)
- Christian Science Monitor 「Robot beats human at rock, paper, scissors. Every time.」 (2012.6)
- Boston.com 「Rock, Paper, Robot」 (2012.6)
- Seattle Post Intelligencer 「Robot shows up humans at rock, paper, scissors」 (2012.6)
- The Atlantic (Technology) 「This Robot Will Beat You at Rock-Paper-Scissors 100 Percent of the Time」 (2012.6)
- Herald Sun 「The unbeatable Japanese robot」 (2012.6)
- ABC News 「Japanese Robot Never Loses Rock-Paper-Scissors」 (2012.6)
- CBS News 「Ultimate "rock-paper-scissor" robot will win every time」 (2012.6)
- gizmodo 「"This Robot Never Loses at Rock, Paper, Scissors Because It's a Damn Cheater」 (2012.6)
- WIRED 「Rock Paper Robot: You Lose, Every Time」 (2012.6)
- WIRED 日本版 「「必ず勝つじゃんけんロボット」を東大が開発」 (2012.6)
- Slashdot (日本) 「dancemanの日記：絶対に負けない「じゃんけんロボット」」 (2012.6)
- Slashdot (US) 「Robot Hand Beats You At Rock, Paper, Scissors 100% of the Time」 (2012.6)
- IEEE Spectrum 「Robot Hand Beats You at Rock, Paper, Scissors 100% Of The Time」 (2012.6)
- YouTube Ishikawa Group Lab チャンネル 「Janken (rock-paper-scissors) Robot with 100% winning rate」 (2012.6)

じゃんけんロボット 1st version を紹介しているビデオ

- Discovery News 「This Robot Will Always Beat You at Rock-Paper-Scissors」 (2012.7)
- NBC NEWS 「This robot will beat you at rock-paper-scissors 100 percent of the time」 (2012.6)
- Forbes Video 「A 'Cheating' Robot: For Real?」 (2012.6)
- Bloomberg 「Could You Beat a Robot in Rock-Paper-Scissors?」 (2012.6)
- Mashable 「This Robot Is Better at Rock-Paper-Scissors Than You」 (2012.6)
- CNN 「Robot plays rock, paper, scissors?」 (2012.6), 「'Rock, paper, scissors' robot cheats」(YouTube) (2012.6)
- VOA 「Japanese Robots Besting Humans at Games」 (2012.6)
- WVTT News Channel 25 「WVTT News Channel 25; Segment 3, June 28th; 6:00 News」 (2012.6)
- PhotonicsMedia 「Rock, Paper, Scissors, ROBOT! - LIGHT MATTERS 7/11/12」 (2012.6)
- TVNEWS Search・Borrow 「アメリカでの各放送局のニュースでの報道」 1st version, 2nd version, 国際ロボット展に関するニュースが見られます。 (2012～)

高速ロボットハンド

- gizmodo 「Every House Should Come Equipped With a Towel-Folding Robot」 (2011.5)
- IEEE Spectrum 「High-Speed Robot Hands Fold a Towel in 0.4 Second」 (2011.5)
- 日刊工業新聞 「東大、柔らかい素材に対応した折り畳みロボ開発?高速で形の変化認識」 (2011.4)
- 日刊工業新聞 「進化する「ロボハンド」 万能型から単機能型へ」 (2009.10)
- engadget 「Video: Robot hand shows off amazing dexterity, speed」 (2009.8)
- gizmag 「Video: the state of the art in robot perception and dexterity」 (2009.9)
- ロボナブル 「東大の石川教授、ピンセットを扱えるハンド開発、多能工ロボットの実現が期待」 (2009.8)
- 日刊工業新聞 「東大、ピンセット操るロボットハンド開発」 (2009.8)
- Slashdot (US) 「High-Speed Robot Hand Shows Dexterity and Speed」 (2009.8)
- Hizook 「High-Speed Robot Hand Demonstrates Dexterity and Skillful Manipulation」 (2009.8)
- Popular Science 「Video: The Fastest Robot Hands in the East」 (2009.8)
- YouTube Hizook チャンネル 「High-Speed Robot Hand」 (2009.8)
- IEEE Spectrum 「High Speed Robot Hands Easily Outpace Humans」 (2009.7)
- YouTube BotJunkie チャンネル 「High-Speed Robot Hand」 (2009.7)
- Slashdot (US) 「Robot Catches High Speed Objects」 (2005.8)
- Slashdot (日本) 「ボールをキャッチする高速多指ハンド」 (2003.6)
- Slashdot (US) 「On the Gripping Hand」 (2003.6)
- 科学技術振興機構 基礎研究最前線 Vol.1 「超高速ロボットハンドを開発」 (2003.3)

ダイナミックビジョン システム／高速イメージトラッキングシステム

ダイナミックプロジェクションマッピング

- Digital Journal 「Real-time Tracking Projection Mapping System Market Region Wise Analysis of Top Players and Changing Growth Factor in Industry, Forecast by 2023-2030」 (2023.6)

焦点追従投影: Dynamic Projection Mapping

- IT Media NEWS「スクリーンが動いても高速追従 液体レンズを使ったAFプロジェクションマッピング」(2021.1)
- ニュースイッチ「動く物体に絵を投影できるプロジェクション技術、どんな用途に使う? 東大などが開発」(2019.12)
- 日刊工業新聞「東大など、高速プロジェクション技術開発 動く物体に絵を投影」(2019.12)
- PR TIMES「[ACM SIGGRAPH Special Prize][CGWORLD賞] デジタルコンテンツEXPO 2019にて発表! 」(2019.11)
- Digital Content Expo 2019「DCEXPO2019[ACM SIGGRAPH Special Prize][CGWORLD賞]決定! 」(2019.11)
- YouTube DCEXPO TV チャンネル「【デジタルコンテンツEXPO】東京大学石川妹尾研究室/東京工業大学渡辺研究室-D407」(2019.11)
- Digital Content Expo 2019「液体レンズを用いた高速焦点追従投影システム」(2019.11)

VarioLight, VarioLight 2: Dynamic Projection Mapping

- IEEE Spectrum「Video Friday (11番目の記事)」(2021.4)
- IEEE Spectrum「Video Friday (10番目の記事)」(2020.7)
- GIZMODO「1000fps・ラグ3msのプロジェクション・マッピング、速すぎ! #SIGGRAPHAsia」(2018.12)
- Projection Mapping Central「VarioLight: Dynamic Projection Mapping for a Wide Range Performance」(2018.5)
- YouTube Ishikawa Group Lab チャンネル「VarioLight: Dynamic Projection Mapping for a Wide Range Performance」(2018.5)

3D Head up Display

- 日本経済新聞 電子版「視点移動しても「使える」ヘッドアップディスプレイ」(2017.3)
- Konica Minolta News Releases「Konica Minolta Develops the World's First Automotive 3D Augmented Reality Head-up Display」(2017.2)
- Optronics Online「コニカミノルタ、情報位置と視線がずれないHUDを開発」(2017.1)
- EETimes Japan「位置情報を可変できる車載用HUD「世界初」技術」(2017.1)
- @DIME「コニカミノルタがフロントガラスに3Dで情報を表示する車載用ARヘッドアップディスプレイを開発」(2017.1)
- MONOist「AR表示がずれない世界初の車載ヘッドアップディスプレイ、コニカミノルタが開発」(2017.1)
- 日刊工業新聞「コニカミノルタ、中・高級車向けヘッドアップディスプレイ開発」(2017.1)
- マイナビニュース「コニカミノルタ、車載用3D拡張現実ヘッドアップディスプレイを開発」(2017.1)
- 日経テクノロジー「車載用3D AR HUD、コニカミノルタが「世界で初めて」開発」(2017.1)
- コニカミノルタ プレスリリース「世界初の車載用3D 拡張現実ヘッドアップディスプレイ開発 ~オートモーティブワールドに参考出展~」(2017.1)
- YouTube Ishikawa Group Lab チャンネル「3D Augmented Reality Head-Up-Display for the Advanced Driver Assistance System in-vehicle」(2017.3)

大口径可変焦点レンズ

- テレビ東京 ワールドビジネスサテライト トレンドたまご「オートフォーカスの老眼鏡!?!」/「関連facebook」(2017.1)
- YouTube Ishikawa Group Lab チャンネル「Optics revolution: variable focus lens with large aperture」(2015.3)

Lumipen, Lumipen 2

- フジテレビ Webとくダネ!「一人だっていいじゃない! クリスマスにオススメ最新プロジェクションマッピング」(2016.12)
- GIZMODO「投げているボールもスクリーンにできる、プロジェクションマッピング #DCEXPO」(2015.9)
- IEEE Spectrum「Video Friday (18番目の記事)」(2015.9)
- IEEE Spectrum「Video Friday (2番目の記事)」(2015.3)
- Projection Mapping Central「OMFG: Researchers create magic」(2015.3)
- Projection Mapping Central「Lumipen - The Fastest Projection Mapping In The West」(2013.11)
- YouTube Ishikawa Group Lab チャンネル「Lumipen 2: Robust Tracking for Dynamic Projection Mapping」(2015.3)

1ms Auto Pan/Tilt

- マイナビニュース「エンターテイメントへの応用可能な最新技術が今年も集結!! -DC EXPO 2013」(2013.11)
- IEEE Spectrum「Video Friday (9番目の記事)」(2013.11)
- Reuters「Researchers project the future of smart phones」(US), (UK) (2013.6)
- テレビ東京 ワールドビジネスサテライト トレンドたまご (Facebook 写真ページ)「常にボールが主役」(2013.6)
- Phys.org「Ultra high-speed camera ball-tracker at Japan lab uses mirrors」(2013.6)
- engadget「University of Tokyo's fast-tracking camera system could revolutionize sports coverage」(2013.6)
- GIZMODO「This High-Speed Tracking Camera Could Snap the Flash's Family Portrait」(2013.6)
- YouTube ikinamo チャンネル「Dynamic target tracking camera system keeps its eye on the ball」(2009.7)
- robohub「Dynamic target tracking camera system keeps its eye on the ball」(2013.6)
- DigInfo TV (日本語版)「動き回る物体を常に画像中心にとらえるカメラシステム」(2013.6)
- DigInfo TV (英語版)「Dynamic target tracking camera system keeps its eye on the ball」(2013.6)
- ロイター「Camera system brings new focus to ball sports (1:39)」(2012.7)
- REUTERS「Camera system brings new focus to ball sports (1:39)」(2012.7)
- IEEE Spectrum「Robot Eyes Track Ping Pong Balls」(2012.7)
- Popular Science「Video: Camera Uses Ultra-Fast Mirrors to Perfectly Track a Ping-Pong Ball in Play」(2012.7)
- NewScientist「Superfast mirrors track a ping-pong ball in flight」(2012.7)
- UPI.com「Camera can keep its eye on the ball」(2012.7)
- The Verge「Super-fast motion tracking camera uses rotating mirrors to stay locked on target」(2012.7)
- Phys.org「1ms pan-tilt camera system tracks the flying balls (w/ Video)」(2012.7)
- gizmag「Camera system automatically keeps fast-moving subjects centered in the shot」(2012.7)
- Übergizmo「Japanese researchers working on a camera that can track fast-moving objects in real-time」(2012.7)
- 日刊工業新聞「東大グループ、えっ、高速物体が静止? ?音速移動体追跡カメラ技術 (動画あり)」(2012.7)
- 日刊工業新聞「東大がカメラシステム、"時速200km"を追跡」(2010.12)
- YouTube Ishikawa Group Lab チャンネル「1ms Auto Pan-Tilt for perfect recentering」(2012.7)

高速可変焦点レンズ：ダイナモルフレンズ

- Vision Systems Design 「Actuator enables fast focusing of liquid lens」(2010.1)
- 日刊工業新聞「東大、液体レンズ使い全焦点動画の撮影に成功」(2010.1)
- SPIE Newsroom 「A rapidly deformable liquid lens」(2009.12)
- YouTube Ishikawa Groip Lab チャンネル「Dynamorph Lens - a high-speed liquid lens with 2-ms response」(2010.4)

システムビジョンデザイン／超並列・超高速ビジョンシステム

高速3次元形状計測

- 日刊工業新聞「小型高速3Dスキャナー 毎秒1000回撮像で立体計測」(2022.9.27)

ElaMorph

- VR on WEBMEDIA 「SIGGRAPH Asia 2021 TOKYO取材レポート（11・E-tech 3）」(2022.1)
- 日刊工業新聞「固い物体も軟らかに 東大、ダイナミックプロジェクションマッピング」(2021.12)
- ニュースイッチ(日刊工業新聞)「地下鉄が「猫バス」に？東大のダイナミックプロジェクションマッピングが面白い【動画あり】」(2021.12)
- IT Media NEWS「プロジェクションマッピングで硬いものでも「ぷるんぷるん」 東大「ElaMorph Projection」開発」(2020.11)

MIDAS

- テレビ東京 ワールドビジネスサテライト トレンドたまご「動きをとらえるマッピング」／「関連facebook」(2019.1)
- YouTube 日刊工業ビデオニュースチャンネル「プロジェクションマッピング、変化する形通りに画像投影 東大など開発」(2018.12)
- 日刊工業新聞「プロジェクションマッピング、変化する形通りに画像投影 東大など開発（動画あり）」(2018.12)
- ニュースイッチ(日刊工業新聞)「ファッションショーの演出を変えるプロジェクションマッピング」(2018.12)

ポータブルみべん

- 日刊工業新聞「東大、小型システム開発 高速追跡投影 ドローン搭載可能」(2018.8)
- ギズモードジャパン「高速移動するものを追いかけてプロジェクション・マッピングし続ける！ 東大が開発した小型ダイナミック・プロジェクター「ポータブルみべん」」(2018.8)
- YouTube Ishikawa Groip Lab チャンネル「Portable Lumipen: mobile dynamic projection mapping system using a 3D-stacked vision chip」(2018.7)

高速プロジェクタ DynaFlash v2, ダイナミック プロジェクション マッピング

- IEEE Spectrum 「Video Friday（11番目の記事）」(2021.3)
- ニュースイッチ(日刊工業新聞)「カラー映像を高速投射できるプロジェクターが登場、プロジェクションマッピングが進化する！ 東大などが開発」(2021.3)
- 日刊工業新聞「動体にカラー動画投射、ショー演出を華やかに 東大・東工大がプロジェクター」／紙上は、「カラー動画 動体に投射 東大・東工大、プロジェクター ショー演出 華やかに」(2021.3)
- bouncy「衣服のうごきにまでぴったり追従激しいに動きにぴったり追従？ 東大が発表した超高速プロジェクタ「DynaFlash v2」」(2018.4)
- MIT Technology Review「激しいに動きにぴったり追従、東大のプロジェクション・マッピング」(2018.4)
- ねとらほ「東京大学が発表したプロジェクションマッピング 服を伸ばしても動いてもジャンプしても柄にしか見えない技術に驚きの声」(2018.3)
- ロケットニュース24「東大の研究室が開発した「ダイナミックプロジェクションマッピング」が進化しまくっててヤバイ / 動くものにも自在に立体映像を投影可能！」(2018.3)
- YouTube Ishikawa Groip Lab チャンネル「DynaFlash v2 and Post Reality」(2018.3)

スマホ触覚入力

- ニュースイッチ(日刊工業新聞)「スマホで擬人化、立体キャラを触って入力 東大が着せ替えカバー型デバイス」(2017.4)
- INTERNET COM「東大がつくった「人面スマホ」が話題—やわらかい顔を指で押して操作」(2017.4)
- 日刊工業新聞「スマホ操作、立体キャラを触って入力 東大が着せ替えカバー型デバイス（動画あり）」(2017.4)
- YouTube Ishikawa Groip Lab チャンネル「SENSECASE: Crafting Deformable Interfaces to Physically Augment Smartphones」(2017.4)

積層型ビジョンチップ

- EE Times Japan「高速ビジョンセンサー、毎秒1000フレームで検出」(2017.5)
- 日経テクノロジーonline「ソニー、1000フレーム/秒のビジョンセンサーを発売」(2017.5)
- CNET Japan「ソニー、毎秒1000フレームの高速ビジョンセンサー「IMX382」を商品化」(2017.5)
- AV Watch「ソニー、1,000fps高速ビジョンセンサー。カメラ技術を産業ロボットなどに応用」(2017.5)
- PC Watch「ソニー、1,000fpsで対象物をセンシングできる超高速センサー」(2017.5)
- Image Sensors World「Sony Announces 1000fps Sensor Stacked on Top of Vision Processor」(2017.5)
- OPTRONICS ONLINE「ソニー、1000fpsのビジョンセンサーを発売」(2017.5)
- I4U NEWS「NEW SONY IMX382 CMOS SENSOR TRACKS OBJECTS AT 1,000 FRAMES PER SECOND」(2017.5)
- ソニー ニュースリリース「毎秒1,000フレームで対象物の検出と追跡を実現する高速ビジョンセンサーを商品化 高速撮像と高速センシングを融合した積層型CMOSイメージセンサー」(2017.5)
- 日経テクノロジーonline「CeBIT 2017 ソニーがセンシングのデモ、紅白のボールを高速選別」(2017.3)
- 日経テクノロジーonline「ソニー期待の高速ビジョン、1000fpsで製造現場に革新「WINDSネットワーク」のセミナーから」(2017.3)
- ニュースイッチ(日刊工業新聞)「ドローン・自動運転用の高速撮像・演算をワンチップ化 ソニーと東大が開発」(2017.2)
- 日経テクノロジーonline「ソニーと東大が1000fps対応のビジョンチップ、100万画素超で363mW」(2017.2)
- Image Sensors World「Tokyo University and Sony Vision Sensor Demo」(2017.2)
- 日刊工業新聞「ソニー・東大、高速撮像・演算をワンチップ化 ドローン・自動運転用に」(2017.2)
- YouTube Ishikawa Groip Lab チャンネル「ISSCC 2017 New Vision Chip Demo」(2017.2)

顔面 プロジェクション マッピング

- 電波新聞「「光のメイク」で世界を魅了 東京エレクトロンデバイスとコーサー、CESに化粧品シミュレーター」(2024.1)
- boing boing「Watch an astonishing demonstration of face-mapping art」(2017.7)
- フジテレビ インターネット番組「ホウドウキョク」「現実を侵食する「フェイスマッピング」その先にあるものは？」(2017.4)
- FINE PLAY「世界的ダンサーAyaBambiと世界最高速プロジェクター技術が生んだ傑作映像」(2017.4)

- boing boing 「Gorgeous Japanese performance art combines dance and high-speed face mapping」(2017.4)
- GIZMODO Japan 「日本人による最新フェイスマッピング。1,000fpsのプロジェクターを使った高速マッピングがすごい！」(2017.4)
- @Press 「AyaBambiの激しいパフォーマンスに追従する 世界最高速プロジェクター技術を活用した映像作品 “INORI prayer”が完成～公開！」(2017.4)
- PC Watch 「超高速プロジェクタと超高速フェイストラッキングで表情を“塗り替える”パフォーマンス」(2017.4)
- 東京エレクトロデバイス ニュースリリース 「世界最速レベルの高速プロジェクタ「DynaFlash」による映像作品公開 ～東京大学 石川・渡辺研究室、WOW、TOKYO、AyaBambiの映像作品制作 プロジェクトをサポート～」(2017.4)
- TOKYO 「AyaBambiの激しいパフォーマンスに追従する 世界最高速プロジェクター技術を活用した映像作品 “INORI prayer”が完成～公開！」(2017.4)
- THE VERGE 「Watch a dance performance change in real time with facial projection mapping」(2017.3)
- ロケットニュース24 「【全画面推奨】顔面プロジェクションマッピングと超人気ダンスユニット「AyaBambi」のコラボ動画がメッチャ斬新！」(2017.3)
- CNET 「High-speed face mapping turns dancers into masked marvels」(2017.3)
- GIZMODE UK 「Dancers Instantly Swap Freaky Face Masks Using A Face-Tracking Projector」(2017.3)
- GIZMODE AU 「Dancers Instantly Swap Freaky Face Masks Using A Face-Tracking Projector」(2017.3)
- engadget 「Motion-tracking projector puts a laser show on moving faces」(2017.3)
- ねとらぼ 「最新の「顔面プロジェクションマッピング」パフォーマンス動画にAyaBambiが出演 踊る2人に投影されたCG映像がすごい...！」(2017.3)
- WOW 「INORI - PRAYER-」(2017.3)

ダイナミック プロジェクション マッピング

- MBS (毎日放送) 「すでに進む実用化！”さわれる映像技術”が観戦防止対策に役立つワケとは？」(2021.9)
- ITmedia 「動きに貼り付く映像技術「ダイナミックプロジェクションマッピング」の変遷」(2021.3)
- NHK WORLD-JAPAN 「The Leading Edge: Projection Mapping Evolving to New Heights」(2019.12)
- boingboing 「Projector throws stable 1000fps image on a rough or moving surface」(2019.11)
- UpShed 「1000fps image projection on deforming non-rigid surface」(2019.11)
- フジテレビ Webとくダネ！ 「一人だっていいじゃない！クリスマスにオススメ最新プロジェクションマッピング」(2016.12)
- FUTURUS 「なびく布や動くボールに張り付くプロジェクションマッピングがすごいことになっていた」(2016.11)
- boing boing 「Projection mapping on a moving surface with a high-speed projector」(2016.10)
- fx guide 「Dynamic Projection Mapping」(2016.10)
- BT 「Clothing of the future? Scientists can project smooth images onto moving fabric 」(2016.10)
- ITmedia 「まるで動くTシャツ柄 服などに映像をびったり投影できる「ダイナミックプロジェクションマッピング」、東大が開発」(2016.10)
- Projection Mapping Central 「Real-time dynamic projection mapping」(2016.10)
- GIZMODE 「映像がTシャツに貼り付いている!?非剛体の表面上に投影可能な技術「ダイナミックプロジェクションマッピング」」(2016.10)
- MailOnline 「Watch as a smooth image is projected onto MOVING fabric: System could lead the way to 'interactive clothing'」(2016.10)
- gizmode 「This Real-Time Image Warping Projector Will Blow Your Mind」(2016.10)
- Popular Science 「Japanese Projector Displays Smooth Video On A Wriggling, Dancing Surface」(2016.10)
- YouTube Ishikawa Groip Lab チャンネル 「Dynamic projection mapping onto deforming non-rigid surface 」(2016.10)

質感実体ディスプレイ：Phyxel

- 日刊工業新聞 「毛糸・金属の質感そのまま、円盤上にアニメ表現-東大が再現技術」(2017.8)
- ニュースイッチ (日刊工業新聞) 「毛糸や金属の質感をそのままディスプレイに表現 東大が再現技術、円盤を高速回転しプロジェクターで」(2017.8)
- YouTube Ishikawa Groip Lab チャンネル 「Phyxel: Realistic Display using Physical Objects with High-speed Spatially Pixelated Lighting」(2017.8)

質感実体ディスプレイ：ZoeMatrope

- WIRED 「SIGGRAPH 2016にみた、10のVR/デジタルファブリケーション最新技術」(2016.9)
- テレビ東京 ワールドビジネスサテライト トレンドたまご 「色と質感を変えるディスプレイ」 / 「関連facebook」(2016.8)
- CG Press 「ZoeMatrope: a system for physical material design」(2016.7)
- GAME Watch 「世界最大のCGの祭典「SIGGRAPH 2016」開幕」(2016.7)
- YouTube Ishikawa Groip Lab チャンネル 「ZoeMatrope: A System for Physical Material Design」(2016.7)

高速プロジェクター

- AVWatch 「動く物体に追従する1,000fpsの“世界最速レベル”プロジェクタ「DynaFlash」」(2016.10)
- ASCII.jp 「素早く動く物体にもプロジェクションマッピングできる超高速プロジェクター「DynaFlash」発売へ」(2016.10)
- BCN Bizline 「TED、世界最速レベルの高速プロジェクタ」(2016.10)
- ガジェット通信 「【動画】動きの激しい物体にもバッチリ追従する次世代プロジェクター Perfumeのステージが捗るな！」(2016.10)
- マイナビニュース 「TED、1000fps/8bit階調の高速プロジェクタ「DynaFlash」を発売」(2016.10)
- 日刊工業新聞 「東京エレクトロデバイス、毎秒1000枚の画像投映できる研究向けプロジェクター」(2016.10)
- 日経産業新聞 「プロジェクター 投影速度10倍、東京エレクトロデバイス、毎秒1000フレーム ～ 立体映像やインフラ監視、応用広く」(2016.10)
- 週刊ASCII 「素早く動く物体にもプロジェクションマッピングできる超高速プロジェクター「DynaFlash」発売へ」(2016.10)
- EETimes Japan 「1000fpsで投影できるプロジェクター、TEDが販売」(2016.10)
- 東京エレクトロデバイス プレスリリース 「世界最速レベルの高速プロジェクタ DynaFlashの販売を開始 ～1,000fpsでの映像投影技術を利用可能に～」(2016.10)
- テレビ東京 ワールドビジネスサテライト トレンドたまご 「超高速プロジェクター」 / 「関連facebook」(2015.11)
- 日刊工業新聞 「東大・東京エレクトロデバイス、超高速画像投影来年度に製品化」(2015.9)
- 日本経済新聞電子版 「毎秒1000フレームのプロジェクター、超高速武器に新用途」(2015.9)
- 日経テクノロジー-online (日経エレクトロニクス2015年9月号) 「1000フレーム/秒プロジェクター、高速カメラと連携し新応用開拓 東大と東京エレクトロ デバイスが開発・製品化へ」(2015.8)

- Display Daily 「1000 fps Projection System」 (2015.8)
- gizmode 日本版「東京大学と東京エレクトロニクスデバイスがスクリーンの概念を変えるかも」 (2015.8)
- OPTRONICS ONLINE 「東大とTED, フレームレートが最大1,000fps/8bit階調で映像投影可能な高速プロジェクタを開発」 (2015.8)
- Popular Mechanics 「This Intense Projector Can Beam Images that Look Painted On」 (2015.8)
- gizmode 「This 1,000 FPS Projector Perfectly Matches the Movements of Any Surface」 (2015.8)
- Phys.org 「DynaFlash is a high-speed projector with 3ms delay」 (2015.8)
- Übergizmo 「DynaFlash: 3D-Projektor kann 1000 Bilder pro Sekunde erzeugen」 (2015.8)
- NIKKEI TECHNOLOGY online 「1,000fps Projector Combined With High-speed Camera」 (2015.8)
- engadget 「Super-fast projector may be key to holodeck-like rooms」 (2015.8)
- reddit 「Super-fast projector may be key to holodeck-like rooms」 (2015.8)
- EETimes 「8ビット階調の映像を最大1000fpsで投影可能：動くモノにズレなく投影する高速プロジェクタ」 (2015.7)
- engadget 日本版「1000fpsの超高速DLPプロジェクター来年発売。動く物体にもピタリと投影」 (2015.7)
- マイナビニュース 「TEDと東大、最大1000fps/8ビット階調を実現した高速プロジェクタを開発」 (2015.7)
- 日経テクノロジーonline 「1000フレーム/秒のプロジェクター、高速カメラ連携でこんなことも」 (2015.7)
- PC Watch 「動く物体に遅延なく投影できる高速プロジェクタ「DynaFlash」を東大・石川研とTEDが共同開発」 (2015.7)
- 日刊工業新聞 「東京エレクトロニクスなど、高速プロジェクター開発 最小遅延時間3ミリ秒」 (2015.7)
- 東京エレクトロニクス プレスリリース「東京大学 東京エレクトロニクス 世界最速レベルの高速プロジェクタDynaFlashを共同開発～フレームレート最大1,000fps/8bit階調で映像を投影可能～」 (2015.7)
- YouTube Ishikawa Groip Lab チャンネル「DynaFlash: High-speed 8-bit image projector at 1,000fps with 3ms delay」 (2015.7)

高速電子スキャン 試験運用

- ITmedia eBook USER 「毎分250ページ、東大とDNPが共同開発した非破壊型高速ブックスキャナーとは？」 (2015.4)
- ITmedia eBook USER 「1分で250ページをデジタル化——DNPと東京大学が共同開発の高速ブックスキャナ」 (2015.2)
- 財経新聞 「DNP、高速ブックスキャナーで東京大学附属図書館蔵書のデジタル化を開始」 (2015.2)
- RBB TODAY 「1分間に250ページをスキャン！大日本印刷と東大が高速ブックスキャナーを試験運用」 (2015.2)
- 日本経済新聞 「貴重な学術書を高速電子化、東大と大日本印刷」 (2015.2)
- INTERNET Watch 「DNPと東大が共同開発した分速250ページで読み取るブックスキャナー、図書館の蔵書を対象に試験運用開始」 (2015.2)
- ASCII.JP×デジタル 「本を傷めることなく超高速でデジタル化 毎分250ページ、世界最速クラスのブックスキャナーを東大図書館で試験運用開始」 (2015.2)
- 東京大学附属図書館 プレスリリース「世界最速レベルの高速ブックスキャナーによる蔵書の電子化を開始～東京大学新図書館計画・「知の森」プロジェクトの進展に向けて～」 (2015.2)
- 大日本印刷 プレスリリース「世界最速レベルの高速ブックスキャナーによる書籍のデジタル化を開始 東京大学附属図書館蔵書のデジタル化作業で試験運用」 (2015.2)

Anywhere Surface Touch

- PC Watch (森山和道の「ヒトと機械の境界面」) 「東大、「どこでもキーボード」技術と空中映像を操作できる「AIRRタブレット」」 (2014.4)
- 日刊工業新聞 「ソファ・壁・体をタップどこでもキーボード?東大が小型デバイス開発」 (2014.4)
- テレビ東京 ワールドビジネスサテライト トレンドたまご (Facebook 写真ページ) 「どこでもキーボード」 (2014.3)
- YouTube Ishikawa Groip Lab チャンネル 「Anywhere Surface Touch: utilizing any surface as an input area with a wearable device」 (2014.4)

VibroTracker

- 日刊工業新聞 「東大、高速物体の振動を測定・遠隔地で再現できるシステムを開発 (動画あり)」 (2013.9)
- YouTube Ishikawa Groip Lab チャンネル 「VibroTracker; Tele-Vibration by Visual Target Tracking and Vibration Measurement (Revised Video)」 (2014.8)
- YouTube Ishikawa Groip Lab チャンネル 「VibroTracker: You can feel vibrations of moving objects」 (2013.8)

BFS-Auto

- IEEE Spectrum 「Video Friday: IROS 2013 Special Edition」 / 「Automatic Page Turner Machine」 (2013.11)
- 朝日新聞 Globe 「高速読み取り、1分間に250ページ」 (2013.8)
- 朝日新聞デジタル 「あつという間に本を電子化 大日本印刷と東大が共同開発」 (2013.1)
- 日刊工業新聞 「東大、小型カメラで本を電子化するシステムを開発(動画あり)」 (2013.1)
- IEEE Spectrum 「Video Friday (5番目の記事)」 (2012.11)
- テレビ東京 ワールドビジネスサテライト トレンドたまご (Facebook 写真ページ) 「ブックスキャナー」 (2012.11)
- gigazine 「本をバラさず1分間に250ページスキャンできる超高速スキャナ「BFS-Auto」ムービー」 (2012.11)
- Slashdot (日本) 「非破壊で250頁/分を読み取る3Dブックスキャナ」 (2012.11)
- gizmag 「BFS-Auto robot can read 250 pages per minute」 (2012.11)
- Newscientist 「Book-riffling robot scans one page at a time」 (2012.11)
- gizmodo 「Watch This Page-Scanning Robot Read Faster Than You Could Ever Dream To」 (2012.11)
- gizmodo 「Watch This Page-Scanning Robot Read Faster Than You Could Ever Dream Of」 (2012.11)
- CNET 「3D book scanner eyes novels at 250 pages per minute」 (2012.11)
- engadget 「3D book scanner blows through tomes at 250 pages per minute」 (2012.11)
- The Verge 「Robot book scanner perfectly captures 250 pages every minute」 (2012.11)
- The Sun 「New robot can read 250-page book in 60 seconds」 (2012.11)
- Übergizmo 「3D Book Scanner Does 250 Pages Each Minute」 (2012.11)
- 日本経済新聞 「東大と大日本印刷 超高速で本をデジタル化」 (2012.11)
- 日本経済新聞 「自動でバラバラめくって書籍電子化 大日本印刷と東大」 (2012.11)
- 大日本印刷 プレスリリース「大日本印刷 東京大学 世界最速レベルのブックスキャナーを開発」 (2012.11)
- YouTube Ishikawa Groip Lab チャンネル 「BFS-Auto: High Speed Book Scanner at over 250 pages/min」 (2012.7)

Book Flipping Scanning

- 日本経済新聞（電子版）「バラバラめくり書籍丸ごと電子化 大日本印刷と東大 高速複写機 実現へ」(2010.10)
- Phys.org 「Japan rapid scanning system can digitise book in one minute」(2010.9)
- Reuters 「Speedy scanner re-writes book on publishing technology」(2010.4)
- Reuters (VIDEO) 「Scanning entire books in minutes」(2010.4)
- 日本経済新聞（電子版）「バラバラめくって丸ごとスキャン 東大の高速複写機 ユーチューブで世界が注目」(2010.4)
- Phys.org 「Scanner scans a 200 page book in one minute」(2010.3)
- Popular Science 「Video: Fastest Book Scanner Ever Captures Flipping Pages with High-Speed Camera」(2010.3)
- Seattle Post Intelligencer 「Book Flipping Scanning」(2010.3)
- WIRED 「Swift, canny book scanner bodes publishing mischief a-plenty」(2010.3)
- WIRED (Vision) 「High-Speed Camera Scans Books in Seconds」(英語版)
「1分で200ページをスキャン：東大の石川小室研(動画)」(日本語版) (2009.11)
- Übergizmo 「Super fast book scanner」(2010.3)
- Slashdot (日本) 「毎分200ページ読み込めるブックスキャナ, 東京大学が開発」(2010.3)
- Slashdot (US) 「Japanese Researchers Develop World's Fastest Book Scanner」(2010.3)
- IEEE Spectrum 「Superfast Scanner Lets You Digitize a Book By Rapidly Flipping Pages」(2010.3)
- YouTube IEEE Spectrum チャンネル 「Book Flipping Scanning」(2010.3)
- engadget 「Book scanning gets a 1,000 fps turbo mode」(2009.8)
- テレビ東京 ワールドビジネスサテライト トレンドたまご「高速スキャンシステム」/「トレたま取材報告」(2009.8)
- ロボナブル「東大の石川教授ら, 書籍を電子データ化できる連続スキャンシステム開発」(2009.8)
- 日刊工業新聞「東大、速読スキャンシステム開発」(2009.8)
- YouTube Ishikawa Group Lab チャンネル「Book Flipping Scanning」(2010.3)

空中3次元入力インターフェイス

- テレビ東京 ワールドビジネスサテライト トレンドたまご「指先で伝える！」/「トレたま取材報告」(2010.4)
- Slashdot (US) 「Project-Natal-Style Interface For Mobile Phones」(2010.4)
- Popular Science 「High-Speed Camera Enables Touchless Gesture Control of Smartphones」(2010.4)
- Phys.org 「Cell Phones Using Gesture Control」(2010.4)
- Technology Review 「Gesture Control for Devices」(2010.4)
- 日本経済新聞「携帯端末、触れずに操作 東大が新技術(日経産業新聞 4月22日付から)」(2010.4)
- 日刊工業新聞「東大、空中でタイピングできる携帯機器向けインターフェース開発」(2009.12)
- YouTube IntoMobile チャンネル「New Input Interface by Tokyo University」(2009.7)
- ロボナブル「東大の石川教授ら, 空中でタイピングできる携帯機器向け新型インターフェース開発」(2009.12)
- YouTube Ishikawa Group Lab チャンネル「3D Input Interface for Mobile Devices」(2009.11)

ビジョンチップ

- Image Sensors World 「Vision Chips at Ishikawa Watanabe Lab」(2017.3)
- ロボナブル「東大の石川教授ら, 従来比10倍の高速画像処理チップ開発, 1秒で1,000フレーム識別」(2010.1)
- 日刊工業新聞「東大がチップ開発, 従来比10倍の高速画像処理? 1秒で1000フレーム識別」(2010.1)
- Natureinterface 最先端インタビュー「1秒間に1000枚! 超高速の画像処理技術「ビジョンチップ」に秘められた未来を創る力」石川正俊 (2002.12)
- EETimes 「Vision chip blends detection with image processing」(1999.8)
- YouTube Ishikawa Group Lab チャンネル「History of Vision Chip at Ishikawa Watanabe Laboratory」(2017.3)

ジェスチャーUI

- gizmag 「Kinect for Xbox demos in Tokyo, we talk with a skeptical expert. By Rick Martin」(2010.9)

高速画像処理全般

- 画素センシング展 セミナー レポート「高速画像処理の新展開」(2017.9)
- 日刊工業新聞「東大、高速動画のDB公開?無償提供、国際標準狙う」(2014.8)
- Researchmap つながるコンテンツ 未来を探るひきだしⅢ 「本のバラバラめくりをスキャンする」渡辺義浩」(2013.6)
- 映像情報インダストリアル
最新画像処理鼎談 国際画像セミナー2010特別招待講演「高速画像処理とその応用」を聞いて (2011.1)
特別招待講演プレインタビュー「高速画像処理, 実現への道」(2010.11)
「2010国際画像セミナー」プレインタビュー (2010.11)
- 科研費NEWS 「高速ビジョンとその応用」石川正俊 (2011.9)

アクティブ パーセプション/メタ・パーセプション

錯視制御

- Image Sensor World 「Ishikawa Lab's Optical Illusion Killer」(2020.9)

高速道路検査

- Built (ITmedia) 「時速100kmで覆工コンクリートの変状を検出するシステムが国土交通大臣賞」(2021.1)
- 国土交通省 報道発表資料「インフラメンテナンスの優れた取組や技術開発を表彰! ~第4回「インフラメンテナンス大賞」受賞者を決定~」(受賞者一覧) (2020.11)
- ニュースイッチ (日刊工業新聞) 「ロボット研究に冬の時代!? "AIの付属品扱い"になる懸念広がる ハードからソフトに研究予算シフト」(2018.8)
- 日刊工業新聞「ロボット研究 冬の時代? (4) 求められるロボとAI融合」(2018.8)
- 道路構造物ジャーナルNET「現場を巡る NEXCO中日本グループ「技術フェア」を開催」(2018.8)
- 道路構造物ジャーナルNET「インタビュー 猪熊康夫氏 中日本高速道路の構造物の保全はどこまで進んでいるか」(2018.7)
- 毎日新聞 中部夕刊「中日本高速道路 トンネルひび割れ逃さない 時速100キロでも鮮明撮影 東大と開発」(2017.7)
- 朝日新聞 愛知版「先言深語 中日本高速道路 宮地克人社長」(2017.6)

- 日経テクノロジーonline「トンネル内を時速100kmで走行しながら0.2mmのひび割れを検出」(2017.4)
- MOTOR CARS「NEXCO中日本、高速で走行しながらトンネルの精緻なひび割れ検出に成功」(2017.4)
- YAHOOニュース「時速100キロで0.2mm幅のひび割れを激写！ NEXCO中日本と東大が“撮り鉄”の手法で成功」(2017.4)
- Response「中日本・宮池社長「将来は近接目視点検の代替に」---100km/hで、0.2mmのひび割れを探す技術」(2017.4)
- Response「トンネルを100km/hで走行しながら0.2mmのひび割れ検出---NEXCO中日本が開発」(2017.4)
- NEXCO中日本 プレスリリース「高速画像処理を用いたトンネル内点検技術の開発 ~高速で走行しながら0.2mmのひび割れ検出に成功~」(2017.4)
- YouTube Ishikawa Group Lab チャンネル「Advanced Inspection System on Expressways Using Pixel-wise Deblurring Imaging」(2017.4)
- 日本経済新聞 東海地方版「トンネルひび割れ、時速100キロで撮影 中日本高速が装置開発」(2016.12)
- NEXCO中日本 プレスリリース「高速画像処理を用いたトンネル内点検技術の開発 ~高速走行によるトンネル内ひび割れ検出が可搬式小型装置で可能に~」(2016.12)
- YAHOO ニュース「時速100キロで走るクルマからひび割れを発見！ 笹子トンネル事故を教訓にトンネル点検技術が進化」(2014.4)
- 日経テクノロジーonline「画像でトンネルの異常を検出、NEXCO中日本が技術開発に着手」(2014.3)
- 日本経済新聞電子版「画像でトンネルの異常を検出、中日本高速道路が開発」(2014.3)
- 日刊工業新聞「中日本高速・東大、異常を自動検出？トンネル走行中に画像処理、技術開発着手」(2014.3)
- Response「NEXCO中日本、高速走行しながらトンネル内の異常を検出する技術開発を開始」(2014.3)
- NEXCO中日本 プレスリリース「高速で走行しながら画像処理により異常を検出する技術開発を開始 ~安全・迅速・確実な点検を目指して~」(2014.3)
- YouTube Ishikawa Group Lab チャンネル「Advanced Inspection System on Expressways Using Pixel-wise Deblurring Imaging」(2017.4)

High Speed Gesture UI for zSpace

- medGadget「Real-Time Touch-Free Gesture Control System for Image Browsing in The OR (VIDEO)」(2014.5)
- Polygon「High-speed 3D hand gesture interface allows users to interact with 3D holographic displays」(2014.5)
- gizmodo「Every Gestural Interface Should Be This Responsive and Snappy」(2014.5)
- 毎日新聞「3D画像:手で自在に操作できるシステム 東大チームと米ベンチャーが共同開発」(2014.5)
- 日本経済新聞「素手で操る3D画像 東大など装置開発」(2014.5)
- 日刊工業新聞「東大、手振りに合わせ3D映像操作できるシステム」(2014.5)
- 日経テクノロジーonline「「仮想物体を持ってクルクル回せる」、東大とzSpaceが共同開発」(2014.5)
- 日本経済新聞 電子版 BPニュースセレクト「「仮想物体をつかんで回す」 東大と米社が共同開発」(2014.5)
- Bloomberg「University of Tokyo Partners with zSpace, Inc. to Deliver Immersive Sensor and Gesture Technology」(2014.5)
- zSpace Press Release「University of Tokyo Partners with zSpace, Inc. to Deliver Immersive Sensor and Gesture Technology」(2014.5)
- YouTube Ishikawa Group Lab チャンネル「High Speed Gesture Recognition for zSpace 3D Display」(2014.9)

AIRR Tablet

- THE BRIDGE「AIRR Tablet brings us a step closer to Minority Report UI」(2014.4)
- THE BRIDGE「「マイノリティ・レポート」の世界を実現する空中浮遊ディスプレイ「AIRR Tablet」」(2014.4)
- テレビ東京 ワールドビジネスサテライト トレンドたまご (Facebook 写真ページ)「空中ディスプレイ」(2014.4)
- Wall Street Daily「Japan's New Floating Touchscreen Magic Trick」(2014.4)
- ロシア国営テレビ (リンクは、担当日本駐在記者のYouTubeチャンネル)「Дисплей из воздуха / Air display / 空気に浮かぶスマホ」(2014.4)
- PC Watch (森山和道の「ヒトと機械の境界面」)「東大、「どこでもキーボード」技術と空中映像を操作できる「AIRRタブレット」」(2014.4)
- Scientific American「"Floating" Screens Could Prevent Spread of Germs」(2014.4)
- Reuters「"Floating" screens bring new paradigm to interactive gesture technology」(2014.4)
インド版では広告無しで見ることができます → こちら Reuters からの配信による報道のリストは省略しました。
- ロイター (日本)「"Floating" screens bring new paradigm to interactive gesture technology」(2014.4)
- 日本経済新聞「宙に浮く映像 手で操作 東大と徳島大が新ディスプレイ」(2014.3)
- YouTube Ishikawa Group Lab チャンネル「AIRR Tablet: Floating Display with High-Speed Gesture UI」(2014.3)

Invoked Computing

- DigInfo TV (日本語版)「デバイスに依存しないユビキタス拡張現実」(2011.11)
- CNET「New concept turns pizza boxes, bananas into computers」(2011.11)
- Popular Science「Video: An Augmented-Reality Bananaphone, With a Real Banana (or Anything Else)」(2011.11)
- Phys.org「Invoked computing: Pizza box is too loud! I can't hear the banana」(2011.11)
- Übergizmo「Invoked computing turns your pizza box into a computer, and a banana into a phone」(2011.11)
- gizmag「New concept turns pizza boxes, bananas into computers」(2011.11)

scoreLight / Sticky Light

- Übergizmo「Sticky Light lets users interact with a laser beam」(2011.4)
- DigInfo TV (日本語版)「「scoreLight」レーザーによる人工共感覚装置」(2009.11)
- DigInfo TV (英語版)「scoreLight」(2009.11)
- Übergizmo「Sticky Light project」(2009.12)
- gizmag「scoreLight musical instrument turns drawings into sound」(2009.12)
- YouTube Joe McCleary チャンネル「Crazy Weird Lazer」(2009.8)
- YouTube daito manabe チャンネル「Laser + Sound test-0」(2009.8)

Volume Slicing Display

- テレビ東京 ワールドビジネスサテライト トレンドたまご「断面を自在に」/「トレたま取材報告」(2010.7)
- ロボナブル「東大の石川教授、傾けると脳の3次元断面図の切り口を自在に変えられるシステム開発」(2010.7)
- 日刊工業新聞「東大、脳の3次元断面図の「切り口」が自在に変わるシステム開発」(2010.7)

- CNET「Volume Slicing Display affords untethered 3D views」(2009.12)
- YouTube Ishikawa Group Lab チャンネル「Volume Slicing Display」(2010.9)

Haptic Rader

- Übergizmo「Haptic Radar Project」(2008.8)
- engadet「Haptic radar system has got your back」(2006.10)
- YouTube Ishikawa Group Lab チャンネル「Haptic Radar」(2010.9)

テレビ東京 ワールドビジネスサテライト トレンドたまご (まとめ)

- 「動きをとらえるマッピング」／「関連facebook」(2019.1)
 - 「紙風船を優しくキャッチするロボ」／「関連facebook」(2018.7)
 - 「前かがみで走るロボット！」／「関連facebook」(2018.1)
 - 「教えなくても作業するロボット」／「関連facebook」(2017.2)
 - 「オートフォーカスの老眼鏡!？」／「関連facebook」(2017.1)
 - 「色と質感を変えるディスプレイ」／「関連facebook」(2016.8)
 - 「ジェスチャーシステム」／「関連facebook」(2016.1)
 - 「超高速プロジェクター」／「関連facebook」(2015.11)
 - 「最強!じゃんけんロボ」／「関連facebook」(2015.10)
 - 「どこでもキーボード」／「関連facebook」(2014.4)
 - 「空中ディスプレイ」／「関連facebook」(2014.3)
 - 「常にボールが主役」／「関連facebook」(2013.6)
 - 「ブックスキャナー」／「関連facebook」(2012.11)
 - 「断面を自在に」／「トレたま取材報告」(2010.7)
 - 「指先で伝える！」／「トレたま取材報告」(2010.4)
 - 「高速スキャンシステム」／「トレたま取材報告」(2009.8)
 - 「鉄腕ピッチャー」／「トレたま取材報告」(2009.7)
- 他に、関連ページが存在しない古いものが2件(2005.11, 2001.10)あります。

研究全般 (古いもの)

- Nature Digest「人間の限界を超えた機能を持つロボットをデザインする」石川正俊 (2005.1)
- 早稲田塾 Good Professor 石川正俊 (2001.2)

産学連携

- ニュースイッチ (日刊工業新聞)「日本の見劣り浮き彫り、産学のオープンイノベーションは“お付き合い”を脱却できるか」(2022.1)
- 日刊工業新聞「深層断面／産学連携、「価値ベース」機運高まる コスト重視のカチ転換」(2022.1)
- 輸送経済新聞(トラック特集インタビュー)「社会受容性」の発見が鍵 リスク恐れず挑戦しよう」(2020.3)
- NEC「「NEC×東京大学」で挑むAIの未知なる世界 新たな協創プロジェクトが目指すものは」(2017.1)
- 日刊工業新聞「(主張) ロボットベンチャー育成 東京大学教授 石川正俊 長い目で見た日本式支援を」(2016.1)
- 特技懇(特許庁技術懇話会会報) no.240, pp.24-31「技術移転の現場から - 東京大学産学連携本部の試み -」石川正俊 (2006.2)
- 第4回産学官連携推進会議 特別講演「新たなステージを迎えた産学官連携 ~東京大学の事業戦略~」石川正俊 (2005.6)
- 産学官連携ジャーナル 産学官エッセイ「産学連携の未来」石川正俊 (2005.5)
- リコー テクニカルレポート 巻頭言「科学技術の構造と産学連携」石川正俊 (2004.12)

官庁関係

- 文部科学省 第1回日本成長戦略会議人材育成分科会 (第3回人材育成システム改革推進タスクフォース) (2026.1) 【資料5-1】石川正俊氏 提出資料 (PDF:563KB)
- 文部科学省 2040年を見据えて社会とともに歩む私立大学の在り方検討会議 第3回 (2025.6) 資料4 私立大学の教育力・研究力強化、人材育成に向けた意見 (石川委員提出資料) (PDF:506KB)
- 文部科学省 中央教育審議会 大学分科会(第138回)・将来構想部会(第9期~)(第7回)合同会議 (2017.10) 議事録 配付資料1: 石川正俊「大学における工学、特にICT分野の教育改革の現状と未来」
- 日本経済再生本部 未来投資会議 構造改革徹底推進会合 第4次産業革命 人材育成推進会議(第4回) (2017.3) 資料7: 石川正俊「大学における工学、特にICT分野の教育改革の現状と未来」石川正俊
- 内閣府 総合科学技術・イノベーション会議 ICTワーキンググループ(第3回) (2014.1) 議事録 資料3-1-1 石川正俊「ICT分野における新規産業分野の創出のための研究開発基盤の改革の必要性」 資料3-1-2 石川正俊「高速ビジョンの基本思想と未来」 資料3-1-3 石川正俊「高速ビジョンとその応用展開」
- 総務省 情報通信審議会 情報通信政策部会 イノベーション創出委員会(第3回) (2013.3) 議事録 資料3-5-1 石川正俊「新規産業分野の創出のための研究開発基盤の改革の必要性 - 研究成果はなぜ事業化されないのか? -」 資料3-5-2 石川正俊「産業分野の創生のための支援体制 - 大学の技術が事業に成長するためのファイナンス戦略は何か? -」

Wikipedia

- 石川正俊 (2021.12)

東京理科大学関係

外部メディア

- 読売新聞「開拓型の「理文融合」目指す 東京理科大学石川正俊学長に聞く (知の現場から)」(2025.11)
- 朝日新聞「理系にも必須「つたえる力」養って 東京理科大・東京慈恵会医科大 共同シンポ」(2025.10)

- 日本経済新聞「(リーダーの本棚)東京理科大学長 石川正俊氏「学問とは」修め産学連携論」(2025.9)
- 読売新聞「[学長に聞く] 読むだけでなく考えて..., [知の館 大学図書館を巡る] 書架の階段 机も兼ねる 周りに仲間「気が引き締まる」<東京理科大>」(2025.5.22)
- 朝日新聞(茨城版)「農研機構と東京理科大が協定締結 AI活用の研究などで課題解決へ」(2025.4.16)
- 毎日新聞(茨城版)「東京理科大と農研機構協定 食とAI融合へ」(2025.4.16)
- 日刊工業新聞「農研機構と東京理科大が連携 農業×AIで効率生産」(2025.4.15)
- 茨城新聞「農研機構(茨城・つくば)と東京理科大協定 スマート農業推進へ共同研究」(2025.4.15)
- 日刊工業新聞「ヒロセ賞に東京理科大の石川学長」(2025.3.27)
- 広報かつしか「特別対談 葛飾区長×東京理科大学長」(2025.3.25)
- 日刊工業新聞「大分県・国東市・東京理科大、人材交流で連携 課題解決など実証」(2025.3.24)
- 日本経済新聞(ネット版)「東京理科大学と大分県や国東市、宇宙産業振興などで連携」(2025.3.21)
- 大分朝日放送「地域課題の解決に向け 大分県・国東市・東京理科大が連携」(2025.3.21)
- 大分合同新聞「県と国東市、東京理科大が人材育成や産業振興などで連携協定 県庁で締結式」(2025.3.21)
- 日本経済新聞(千葉・首都圏経済面)「大学トップ 千葉で聞く戦略(上) 産学連携、新たな価値生む 野田で分野の融合実現」(2025.3.3)
- Japan Times「Tokyo University of Science's support ecosystem for startups」(2024.12.25)
- 大学通信 ONLINE「2026年度に新学部・学科開設予定! 高校からの評価で「教育力」「研究力」私大トップ、AI時代に大学の未来像を切り拓く理工系私大の最高峰〜東京理科大学」(2024.11.7)
- 日刊工業新聞「私大連携を優先」(2024.8.16)
- ニュースイッチ(日刊工業新聞)「特色分野ごとに私大群、東京理科大「地域中核」申請の狙い」(2024.8.7)
- 日刊工業新聞「特色分野ごとに私大群 宇宙や防災、未来医療など 東京理科大学がハブに 慈恵医大と第一弾「地域中核」申請」(2024.8.6)
- 朝日新聞(夕刊)「東京理科大・慈恵医大 連携へ 相互に受講可能 他大学にも拡大も 理系教育・研究ニーズに対応」(2024.8.3)
- 日刊工業新聞「世界へジャンプ」(2024.6.7)
- 日刊工業新聞「ポイントは3つ」(2023.11.2)
- 朝日新聞Thinkキャンパス「「違った考え方が価値を生む」 東京理科大・石川学長が考える次世代に必須な3つの力」(2023.11.1)
- 大学通信 ONLINE「高校からの評価で「教育力」「研究力」私大トップ! AI時代に大学の未来像を切り拓く理工系私大の最高峰〜東京理科大学」(2023.10.4)
- 東洋経済「東京理科大が卓越大で打ち出す「博士倍増計画」」(2023.6.24)
- 日刊工業新聞「多くの視点」(2023.6.16)
- NHK NEWS WEB「東京理科大が入試に「女子枠」来年度入学 一部の選抜試験から」(2023.5.4)
- 先端教育ONLINE「「融合型」の教育に変革し、社会受容性を持つ科学技術の創出へ」(2023年4月号)
- 大学通信ONLINE「高校からの評価で「教育力」「研究力」私大トップ! 大学改革がさらに進む理工系私大の最高峰〜東京理科大学」(2022.11.4)
- 週間ダイヤモンド「東京理科大、私大理系随一のマンモス校を率いる新学長の野望【石川正俊学長インタビュー】」(2022.7.30)
- パーチャルライフマガジン「学部を超えたつながりを開拓する『メタバースで「創域」の可能性を探る〜VRChatで異分野交流を〜』」(2022.7.9)
- 日刊工業新聞「風を読み」(2022.6.3)
- 朝日新聞(広告特集「大学力」)「科学技術の新しい価値創造に向け 創域理工学部が始動へ 先進工学部も5学科に」(2022.5.29)
- ニュースイッチ(日刊工業新聞)「実はベンチャー創出で私大トップクラス、東京理科大の圧巻」(2022.4.14)
- 日刊工業新聞「東京理科大、協創強化 産学連携機構設立、共同研究費3倍」(2022.4.7)
- ニュースイッチ(日刊工業新聞)「ベンチャーも創業した東京理科大・新学長に聞く、図抜けた経験と知識の活用法」(2022.3.1)
- 日刊工業新聞「社会受容性」(2022.2.28)
- 日刊工業新聞「インタビュー／東京理科大学学長・石川正俊氏 まだ見ぬ価値創造」(2022.2.17)
- 日刊工業新聞「東京理科大、学長に石川正俊氏」(2021.11)

東京理科大学のサイト

学長式辞

- 2026年度入学式(2026.4)
- 2025年度学位記・修了証書授与式(2026.3)
- 2025年度入学式(2025.4)
- 2024年度学位記・修了証書授与式(2025.3)
- 2024年度入学式(2024.4)
- 2023年度学位記・修了証書授与式(2024.3)
- 2023年度入学式(2023.4)
- 2022年度学位記・修了証書授与式(2023.3)
- 2022年度入学式(2022.4)
- 2021年度学位記・修了証書授与式(2022.3)

学長挨拶

- 「特色ある教育・研究基盤を用いて、多様な人材を輩出していく」(2022.1)

NEWS & EVENTS

- 「2026年 新春対談 NEW YEAR'S SPECIAL TALK 浜本隆之理事長×石川正俊学長」(2026.1)
- 「石川 正俊学長が第5回ヒロセ賞を受賞」(2025.4)
- 「世界の未来を拓く東京理科大学のビジョン」(2022.1)
- 「学長就任にあたって」(2022.1)

TUS 2022 | Special Talk

- 「「伝統」から「革新」へ。理科大が未来を拓く。」(2022.1)

学報

- 浜本隆之, 石川正俊: 2026 NEW YEAR'S Special Talk, (2026.1)

- 石川正俊: 創立150周年に向けて、世界と伍する研究大学にふさわしい挑戦を続けて行きます。(年頭の挨拶), (2025.1)
- 石川正俊: 科学技術が社会の変革を牽引する時代、本学は新しい価値の創造に邁進していきます。(年頭の挨拶), (2024.1)
- 石川正俊: 新たな自分を見つける夏。チャレンジから生まれる未来の価値 (学長室だより, Vol.11), (2023.7)
- 石川正俊, 井手本康: これからの実力主義教育とは。(Spacial Talk) (2023.4)
- 石川正俊: 新たな価値を創造し、より直接的な社会貢献を行っていく。(年頭の挨拶), (2023.1)
- 石川正俊: 新たな社会の景色を見るために、大学で学ぶ二つの「新しいこと」。(学長室だより Vol.9), (2022.7)
- 石川正俊: 未来を創造する力を学び、未来への風を読んでほしい。(学長室だより Vol.8) (2022.4)
- 石川正俊: 科学技術の知見を用いて、社会での価値創造を担える人材を要請する。(就任の挨拶), (2022.1)

東京理科大学校友会理窓会会報「理窓」

- 「東京理科大学の現状と今後の展望について」(特別企画「新体制後初の三者鼎談」) (2023.5)
- 「「伝統」から「革新」へ。理科大が未来を拓く。」(2022.4, 「TUS2022 Special Talk」を抜粋・編集)
- 「新しい価値を創造するための学びと研究の拠点であり続ける」(2022.1)

関連組織へのリンク

- 東京理科大学 総合研究院

東京大学関係

外部メディア

- 日刊工業新聞「可能性世に問う」(2021.2)
- 東京大学新聞「情報理工学系研究科 修士定員85人増 情報教育強化へ」(2020.4)
- ニュースイッチ(日刊工業新聞)「修士定員5割増...東大が情報系人材の育成で先陣を切れた理由」(2020.2)
- 日刊工業新聞「東大、修士定員5割増 情報理工学系で来年度」(2020.2)
- ニュースイッチ(日刊工業新聞)「東大、情報科学研究で博士学生に給与600万円 企業に資金提供を呼びかけ」(2019.12)
- 日刊工業新聞「東大、情報科学研究で新組織 博士学生に給与600万円」(2019.12)
- ニュースイッチ(日刊工業新聞)「わかりにくい「住宅ローン」の説明、東大の技術で変える 寄付講座「次世代金融支援システム講座(日本住宅ローン)」を立ち上げた」(2019.7)
- 日刊工業新聞「東大、日本住宅ローン寄付講座 対面取引VR・AIの人材育成」(2019.7)
- 日刊工業新聞「社説/社会人教育の新潮流 大学の大型資金獲得でも注目」(2019.2)
- ニュースイッチ(日刊工業新聞)「東大100%子会社の社会人教育、受講価格約75万円は妥当か」(2019.2)
- WEBRONZA「東大が子会社でデータサイエンス教育に乗り出す訳 100%出資し「東京大学エクステンション株式会社」設立、来春から社会人教育開始」(2018.12)
- 日本経済新聞「データ教育で東大が子会社 社会人育成で経営強化」(2018.12)
- 日刊工業新聞「東大、人材育成会社を設立 企業に研究成果提供」(2018.12)
- 日刊工業新聞「東京大学・石川正俊教授「満員御礼」」(2018.11)
- 日刊工業新聞「インタビュー/国際計測連合会長に就任する石川正俊氏 サイバーとフィジカル融合」(2018.9)
- 公益財団法人立石科学技術振興財団「第5回立石賞表彰式・記念講演及び2018年度助成金贈呈式を開催しました」(2018.5)
- 公益財団法人立石科学技術振興財団「第5回立石賞受賞者決定のお知らせ」(2018.3)
- 日刊工業新聞「わたしの日刊工業新聞 活用法(25) 東京大学情報理工学系研究科創造情報学専攻教授・石川正俊さん」(2017.3)
- 日刊工業新聞「数理データ人材の育成加速 東大など6大学、カリキュラム開発」(2017.3)
- NHK Eテレ「TVシンポジウム「人工知能の時代 今必要な教育とは」」(2017.2)
- 日刊工業新聞「服部報公会、「報公賞」に東大石川教授」(2012.9)
- 朝日新聞 GLOBE「どうなる、工学部 「デザインする力」を取り戻せるのか」(2012.6)
- 日刊工業新聞「未来が見える!？」(2012.5)
- 日刊工業新聞「島津賞に石川氏 - 島津科技振興財団が表彰式」(2012.2)
- 日刊工業新聞「島津科学技術振興財団、島津賞に石川東大教授」(2011.12)
- 日刊工業新聞「計測自動制御学会、50周年記念式典を開催 - 新技術で未来を創る」(2011.9)
- 日刊工業新聞「測るから“わかる”へ(上) 計測自動制御学会会長・石川正俊氏」(2011.9)
- 日刊工業新聞「インタビュー/SICE会長(東京大学教授)石川正俊氏—50周年迎える計測自動制御学会」(2011.3)
- 日刊工業新聞「わが友わが母校/東京大学 東京大学大学院教授・石川正俊氏」(2011.1)
- 日刊工業新聞「経営ひと言/東大情報理工学系研究科・石川正俊教授「話をする秘訣」」(2009.6)
- 日刊工業新聞「東大、ユニークな研究成果で世界から人呼ぶ 注目される国際化“正攻法”」(2008.8)

東京大学のサイト：研究の紹介

UTokyo Research

- 「イノベーションとアントレプレナーシップを推進する産学連携本部」(2015.5)

UTokyo OpenCourseWare 情報<よむ・かく>の新しい知識学(学術俯瞰講義)

- 「コンピュータがよむ・かく」石川正俊(2014.11)

東大.TV 公開講座「ロボット新世紀」

- 「より速く、より柔軟に - ビジョンチップが拓く超高速ロボットの世界」石川正俊(2006.10)

東京大学情報理工学系研究科フォーカス

- 「人間の性能を超える知能システムを創造する」石川正俊(2009.6)

東京大学情報理工学系研究科ニュース

- 「動く手のひらや物体に映像と触覚刺激を提示できるシステム」の開発 ~ 身のまわりのものがコンピュータに変身 = 高速で無拘束な未来型情報環境の実現 ~ (2013.5)
- 「「SORSTシンポジウム ロボット新世代」を開催 ——3月10日, JSTと石川小室研究室——」(2010.3)
- 「新情報システムを哲学, 倫理など多面的視点から議論「アジア太平洋 計算と哲学に関する会議」を終えて」(2009.11)

- 「2台のロボットが協調して「ボールを投げて打つ」腕の振り、指と手首の運動に独自の工夫を凝らす 創造情報学専攻の石川教授ら、生産工程に適用へ」(2009.8)
- 「高速ビジョンチップと顕微鏡を組み合わせ「モバイル顕微鏡」「ホヤ精子の連続観察」石川正俊教授ら、新概念のシステム開発」(2007.8)
- 「ロボットのハンドやアーム, “超高速”の動作を実現 創造情報学/システム情報学専攻の石川教授ら ハンドリングの効率化, 危険回避に実用を目指す」(2007.6)

東京大学工学部

- T time, Vol.22, p.1「速すぎて動きが見えない・・・高速動作ロボットの研究」(2007.12)
- T lounge「映像の「時空間」を自分の手で操る ～クロノプロジェクト～」(2007.11)

東京大学のサイト：研究以外

東京大学, 情報理工学系研究科プレスリリース等

- 「東京大学 情報セキュリティ教育研究センターを設置」(2019.2)
- 「東京大学エクステンション株式会社の設立について」(2018.12)
- 「東京大学 バーチャルリアリティ教育研究センターを設置」(2018.2)
- 「東京大学 数理・情報教育研究センターを設置」(2017.2)
- 「東京大学 次世代知能科学研究センターを設置」(2016.9)

東京大学Webページ

- Articles「東京大学エクステンション株式会社の設立について」(2018.12)
- 東大校友会ニュース 東京大学ホームカミングデー特別フォーラムダイジェスト, 「知」がひらく～新たな価値創造への挑戦 (2017.3)

関連組織へのリンク

- 東京大学 情報理工学系研究科 システム情報学専攻 創造情報学専攻, 工学部 計数工学科

1.2. 関連組織（関連研究室 / 関連企業）

関連研究室（大学・国立研究所等）

- 電気通信大学 下条研究室（下条 誠）
下条研究室 YouTubeチャンネル
- McGill University (Andrew Kirk)
- 名城大学 向井研究室（向井 利春）
- 広島大学 スマートロボティクス研究室（石井 抱）
- 宇都宮大学 山本研究室（山本 裕紹）
山本研究室 YouTubeチャンネル
- 千葉大学 並木研究室（並木 明夫）
並木研究室 YouTubeチャンネル
- 埼玉大学 小室研究室（小室 孝）
小室研究室 YouTubeチャンネル
- The University of Hong Kong (Graziano Chesi)
- 群馬大学 奥研究室（奥 寛雅）
奥研究室 YouTubeチャンネル
- 東北大学 鏡研究室（鏡 慎吾）
Shingo Kagami YouTubeチャンネル
- 蘇州大学 王研究室（王 立輝）
- City University of Hong Kong, Extended Reality Lab
(Alvaro Cassinelli)
Cassinelli Alvaro YouTubeチャンネル
- 東京工業大学 渡辺研究室（渡辺 義浩）
渡辺研究室 YouTubeチャンネル
- 東京大学 山川研究室
(山川 雄司, 平野 正浩, 金 賢梧, 村上 健一)
山川研究室 YouTubeチャンネル
- 北海道大学 知能ロボットシステム研究室（妹尾 拓）
- 大阪大学 原田研究室（小山 佳祐）
小山佳祐 YouTubeチャンネル
- 東京大学 中戸研究室（イソヒョン）
- 東北大学 橋本研究室（橋本 浩一）
- 産総研ディペンダブルシステム研究グループ（中坊 嘉宏）
- 東京理科大学 石川グループ研究室
(早川 智彦, 宮下 令央, 黄 守仁, 末石 智大, 田畑 智志,
望戸 雄史)
石川グループ研究室 YouTube Channel

関連企業・大学（事業化・実用化等）

- 株式会社エクスビジョン
- イーソル株式会社
- 明光電子株式会社
- 株式会社マクニカ
- NEXCO中日本
(中日本高速道路株式会社)
- zSpace, Inc.
- 大日本印刷株式会社
- 奈良先端科学技術大学院大学,
科学技術振興機構
- 東京大学附属図書館
- 東京エレクトロデバイス株式会社
- Texas Instruments Inc.
- 株式会社DMM.com
- コニカミノルタ株式会社
- WOW
- ソニー株式会社,
ソニーセミコンダクタソリューションズ株式会社
- Tawazun Holding
- JOHNNAN株式会社
- 日本電気株式会社
- オムロン株式会社
- 名工建設株式会社
- NEDO
- JST
- 大阪大学
- 東京工業大学
- 関連webページでの紹介

株式会社エクスビジョン

会社全体

- 日本経済新聞「同期が生んだ日本の宝、世界に広げる」本郷バレー(19) エクスビジョン・藤井照穂社長 (2018.3)
- 日刊工業新聞「エクスビジョン、本社を移転」(2017.12)
- ニュースリリース「エクスビジョンが未来創生ファンドとインテルキャピタルから資金調達実施」
スパークス・グループ株式会社ニュース, Intel Capital News (2017.6)
- INDUSTRY CO-CREATOR 技術シーズの事業化のケーススタディ「エクスビジョン & ユーグレナ」
(その9)「【最終回】技術力は高いけれど...大学発技術ベンチャーがグローバルに活躍するには？」(2017.6)
(その8)「大学発技術ベンチャーが陥る「事業フォーカス」の落とし穴とは？」(2017.6)
(その7)「大学発技術ベンチャーは世の中の情報から孤立している」(2017.6)
(その6)「大学発技術ベンチャーのチャンスとリスクとは？」(2017.6)
(その5)「米IT企業が次々と買収！身ぶりで家電を操作する”ジェスチャーUI市場”がアツい」(2017.6)
(その4)「東大発ベンチャー「エクスビジョン」の高速画像処理に秘められた可能性」(2017.6)
- ASCII.JP「第2回「JEITA ベンチャー賞」受賞7社が決定、Society5.0の推進へ」(2017.3)
- EE Times Japan「Society5.0の推進へ——JEITAベンチャー賞が発表」(2017.3)
- マイナビニュース「「JEITA ベンチャー賞」受賞企業を発表 - エアロセンス、Kyuluxら7社」(2017.3)
- 電子情報技術産業協会(JEITA) プレスリリース「「JEITA ベンチャー賞」受賞 7 社が決定 - Society 5.0 の実現に向けた、ベンチャー企業との協創・連携を促進 -」(2016.1)
- 日刊工業新聞「エクスビジョン、本社を移転」(2016.1)
- 日刊工業新聞「飛躍できるか大学発VB (43) エクスビジョン 高速画像処理、多方面に応用」(2014.8/)
- 日本経済新聞「手ぶりでテレビ操作、技術開発に2億円出資 産業革新機構」(2013.7)
- 株式会社産業革新機構 News Release「高速画像処理技術の事業化を目指す(株)エクスビジョンへの投資を決定」(2013.7)
- 株式会社経営共創基盤 プレスリリース「東京大学発のベンチャー企業、(株)エクスビジョンへの資本参加ならびに事業開発支援のお知らせ」(2012.11)
- 日刊工業新聞「東大発VB、高速画像処理と応用システムで事業開始」(2010.3)
- ロボナブル「東大発ベンチャー・エクスビジョン、高速画像処理や応用システムの構築で事業化」(2010.3)

高速画像処理プラットフォーム

- DIGITAL X (デジタルクロス) 「秒間1000枚の画像を処理できるシステム、東大発ベンチャーのエキスピジョンが提供へ」(2018.1)
- SankeiBiz「東大発ベンチャー、毎秒1000枚の高速画像処理 生産ライン異常検出に威力」(2017.12)
- MONOist「毎秒1000枚の高速画像処理が可能なシステム開発プラットフォームを発表」(2017.12)
- クラウドWatch「マクニカ、高速画像処理ソリューションの開発を手掛けるエキスピジョンと代理店契約を締結」(2017.12)
- 株式会社マクニカ ニュースリリース「マクニカ アルティマ カンパニー、高速画像処理ソリューションの開発を手掛けるエキスピジョンと代理店契約を締結」(2017.12)
- エクスピジョン ニュースリリース「高速ビジョンセンサーを搭載したHSV SDKを2018年1月に発売 -- 株式会社マクニカ アルティマ カンパニーと代理店販売で提携 --」(2017.12)
- マイナビ ニュース「NEDOとエキスピジョン、FAなどに組み込んで応用できる新プラットフォーム」(2017.12)
- エクスピジョン ニュースリリース「1000fpsの高速ビジョン、開発プラットフォーム製品の提供開始」(2017.12)
- 日経テクノロジーonline「1000fpsの高速ビジョンをFAへ、開発基盤を製品化 エクスピジョンが出演」(2017.10)
- MONOist「1000fpsの超高速画像処理と同期してモーターを制御、産業用ロボットに展開」(2017.5)
- マイナビニュース「エキスピジョンの高速画像処理プラットフォームにイーソルのRTOSが採用」(2017.5)
- エクスピジョン プレスリリース「東大発ベンチャーのエキスピジョンが開発した高速画像処理プラットフォームに イーソルのマルチコアプロセッサ対応RTOS「eT-Kernel Multi-Core Edition」が採用 ～世界最速レベルの1,000fpsを実現した画像処理技術にリアルタイム性と信頼性を付加し、FAの高速検査やロボット、自動運転システム、最先端医療機器などに展開～」(2017.4)
- 日刊工業新聞「エキスピジョン、超高速の画像処理実現した開発基盤ソフト (動画あり)」(2017.2)
- エクスピジョン プレスリリース「高速画像処理ソリューション構築プラットフォームを開発」(2017.2)
- Exvision News「Establishing a platform for developing high-speed computer vision solutions」(2017.2)
- YouTubeビデオ「Detect and Catch ? 1000fps High-Speed Vision System」(2017.2)

ZKOO

- ASCII.jp「「エアタッチパネル」や「ネットモーター」、粒揃いのIoTアイデア」(2016.3)
- Embedded Vision Alliance「ExVision Demonstration of a High Speed Gesture Interface System」(2016.2)
- 日刊工業新聞「手ぶりで機器操作 エクスピジョン 年内に製品化」(2016.1)
- テレビ東京 ワールドビジネスサテライト トレンドたまご「ジェスチャーシステム」／「関連facebook」(2016.1)
- ZKOO by exvision「THE WORLD'S MOST RESPONSIVE AND ACCURATE GESTURE-TRACKING CAMERA」(2015.12)

東京ゲームショー2016

- Vantan Press Release「Vantan×exvision」(2016.9)

東京ゲームショー2014

- 4Gamer.net「[TGS2014] タッチ操作ゲームをジェスチャーで楽しめる!? 東京エレクトロン デバイスのブースレポート」(2014.9)
- Game Watch「東大から生まれた2次元に特化したジェスチャーシステムが凄い! “高速ビジョン”テクノロジーで遅延を感じさせないジェスチャー操作を実現」(2014.9)
- CycleStyle「[東京ゲームショー14]モバイルゲームを大画面&ジェスチャーで手軽に楽しめるEGS 先行公開」(2014.9)
- PRWeb「BlueStacks' GamePop Introduces New Game Controller Also Announces Gesture-based Games on TV and AiO PC」(2014.9)
- SankeiBiz「東京ゲームショーに出品された「エキスピジョン・ジェスチャー・システム。」」(2014.9)
- Blue Stacks (GamePop) Press Release「GamePop introduces new game controller and gesture-based games on TV and AiO PC」(2014.9)

高速ジェスチャーUI

- CNET Japan「WindowsとAndroidで使えるジェスチャーUIカメラ「ZKOO」--東大発ベンチャーが開発」(2015.12)
- INTERNET Watch「国内ベンチャー発のKinect風ジェスチャー入力デバイス、Kickstarterで目標額達成」(2015.12)
- DIGIMONO「爆速で3万ドル調達へ! 東大ベンチャーの「身振りコントローラー」」(2015.12)
- KICKSTARTER「ZKOO - The World's Most Advanced Gesture Tracking Camera」(2015.12)
- VentureBeat「Exvision hopes to bring your favorite mobile games to your TV」(2015.5)
- Games In Asia「This cheap, Kinect-like gadget lets the whole family play mobile games on the living room TV」(2015.4)
- 日本経済新聞「手ぶりでパソコン画面操作 東大発 V B がシステム開発」,「関連動画: パソコンを手で振り操作、反応なめらか」(2014.9)
- NIKKEI TECHNOLOGY online「Venture Firm Realizes High-speed, Low-delay Gesture-based UI」(2014.9)
- 日経テクノロジーonline「100fpsでヌルヌル感アップ、東大発ベンチャーが高速低遅延ジェスチャー入力UI」(2014.9)
- engadget「CMOSカメラ1台で認識するハンドジェスチャー入力システムEGS発表。東大発のエキスピジョンが開発」(2014.9)

トラッキング顕微鏡

- 株式会社エキスピジョン: 動き回る微生物を追尾する顕微鏡トラッキングシステム「TM-1シリーズ」, 映像情報インダストリアル, Vol.42, No.10, pp.71-75 (2010)

イーソル株式会社

- 日経テクノロジー online PR News「東大発ベンチャーが開発した高速画像処理プラットフォームにイーソルのマルチコア対応RTOSが採用」(2017.6)
- プレスリリース「東大発ベンチャーのエキスピジョンが開発した高速画像処理プラットフォームにイーソルのマルチコアプロセッサ対応RTOS「eT-Kernel Multi-Core Edition」が採用」(2017.4)

明光電子株式会社

- Blog「工場などの生産ラインや検査ラインで革命が起きるかも! ? 1,000fps高速撮像+高速センシング開発プラットフォーム誕生! ! ?」(2019.1)
- Blog「工場などの生産ラインや検査ラインで革命が起きるかも! ? 1,000fps高速撮像+高速センシング開発プラットフォーム誕生! ! ?」(2018.11)
- 製品情報「エキスピジョン社 HSV SDK 1,000fps 高速ビジョンの応用例と今後の展開」(2018.5)
- 製品情報「明光電子が提案する1,000fps 高速ビジョン開発プラットフォーム」(2018.5)

株式会社マクニカ

- ニュースリリース「マクニカ アルティマ カンパニー、高速画像処理ソリューションの開発を手掛けるエキスピジョンと代理店契約を締結」(2017.12)

NEXCO中日本（中日本高速道路株式会社）

- プレスリリース「高速画像処理を用いたトンネル内点検技術の開発 ～高速で走行しながら0.2mmのひび割れ検出に成功～」(2017.4)
- プレスリリース「高速画像処理を用いたトンネル内点検技術の開発 ～高速走行によるトンネル内ひび割れ検出が可搬式小型装置で可能に～」(2016.12)
- プレスリリース「高速で走行しながら画像処理により異常を検出する技術開発を開始 ～安全・迅速・確実な点検を目指して～」(2014.3)
※関連記事は、「高速道路検査」を参照して下さい。

zSpace Inc.

- zSpace Press Release「University of Tokyo Partners with zSpace, Inc. to Deliver Immersive Sensor and Gesture Technology」(2014.5)
※関連記事は、「Gesture UI for zSpace」を参照して下さい。

大日本印刷株式会社

- プレスリリース「世界最速レベルの高速ブックスキャナーによる書籍のデジタル化を開始 東京大学附属図書館蔵書のデジタル化作業で試験運用」(2015.2)
※ 関連記事は、「高速電子スキャン 試験運用」を参照して下さい。
- プレスリリース「大日本印刷 東京大学 世界最速レベルのブックスキャナーを開発」(2012.11)
※関連記事は、「BFS-Auto」を参照して下さい。

奈良先端科学技術大学院大学, 科学技術振興機構

- MONOist「どこでも気軽に眼底網膜像を自分で撮影、小型眼底カメラシステムを開発」(2018.7)
- 日刊工業新聞「自宅で眼病・生活習慣病発見へ 奈良先端科技大など、カメラシステム開発」(2018.6)
- マイナビニュース「奈良先端大、眼底網膜像を「自撮り」できる小型眼底カメラシステム開発」(2018.6)
- オプトロニクス「NAISTら、自身で撮影可能な小型眼底カメラを開発」(2018.6)
- 日本経済新聞「奈良先端科学技術大学院大と東大など、自撮りできる小型眼底カメラシステムを開発」(2018.6)
- 奈良先端大プレスリリース「ぶれない、まぶしくない、自撮りできる小型眼底カメラシステムを開発 ～毛細血管もとらえる眼底網膜像で在宅ヘルスケア応用に期待～」(2018.6)
- 科学技術振興機構プレスリリース「ぶれない、まぶしくない、自撮りできる小型眼底カメラシステムを開発 ～毛細血管もとらえる眼底網膜像で在宅ヘルスケア応用に期待～」(2018.6)

東京大学附属図書館

- プレスリリース「世界最速レベルの高速ブックスキャナーによる蔵書の電子化を開始～東京大学新図書館計画・「知の森」プロジェクトの進展に向けて～」(2015.2)
※関連記事は、「高速電子スキャン 試験運用」を参照して下さい。

東京エレクトロデバイス株式会社

- ニュースリリース「可視（RGB）と不可視（赤外光）を1秒間に最大925コマ同軸投影可能な高速 프로젝タを開発 — DLP高速 프로젝タ技術の応用 —」(2021.12)
- 製品・サービス「世界最速レベル カラー投影可能な 超高速 프로젝タ DynaFlash」(2021.4)
- 採用事例「1000fpsの高速 프로젝タDynaFlashと超高速センシングによるリアルタイムトラッキング & フェイスプロジェクションマッピング」(2017.4)
- ニュースリリース「世界最速レベルの高速 프로젝タ「DynaFlash」による映像作品公開 ～東京大学 石川・渡辺研究室、WOW、TOKYO、AyaBambiの映像作品制作 プロジェクトをサポート～」(2017.4)
- ニュースリリース「世界最速レベルの高速 프로젝タ DynaFlashの販売を開始 ～1,000fpsでの映像投影技術を利用可能に～」(2016.10)
- ニュースリリース「東京大学 東京エレクトロデバイス 世界最速レベルの高速 프로젝タDynaFlashを共同開発 ～フレームレート最大1,000fps/8bit階調で映像を投影可能～」(2015.7)
※関連記事は、「高速 프로젝ター」を参照して下さい。

Texas Instruments Inc.

- ブログ「TI E2E Community: There's more than meets the eye when designing for industrial projection」(2015.7)

NEDO

- プレスリリース「「WINDSネットワーク」を設立 —CMOSイメージャを用いた高速画像処理の用途拡大を目指す—」(2016.2)

株式会社DMM.comラボ

- プレスリリース「DMM.comラボと東京大学情報理工学系研究科が社会連携講座"時空間解析技術の応用研究"を開発 ～世界最先端レベルの時空間解析技術を用い、ディスプレイやアトラクションに向けたVRの応用開発へ～」(2016.8)

コニカミノルタ株式会社

- News Release「Konica Minolta Develops the World's First* Automotive 3D Augmented Reality Head-up Display」(2017.3)
- プレスリリース「世界初の車載用3D 拡張現実ヘッドアップディスプレイを開発 ～オートモーティブワールドに参考出展～」(2017.1)
※関連記事は、「3D HUD」を参照して下さい。

WOW

- Numéro「『INORI -PRAYER-』—皮膚化する映像の新地平」(2017.6)
- portfolio「INORI - PRAYER-」(2017.3)
- ニュース「INORI - PRAYER-」(2017.3)

ソニー株式会社, ソニーセミコンダクタソリューションズ株式会社

高速ビジョンセンサー応用

- ソニー ブランド「High Speed Colors -ソニーとつくる、新感覚サーキット-」(2020.2)
- Car Watch「ソニー、高速走行するミニ四駆を高速ビジョンセンサー「IMX382」でリアルタイムマッピング」(2020.2)
- トラベル Watch「ソニー、走るミニ四駆に映像を投影して楽しむサーキットを渋谷に開設」(2020.2)
- Response「光と映像、音で彩るミニ四駆 ソニーのテクノロジーを用いたコースが渋谷に登場」(2020.2)

- GetNavi web 「「ソニー」と「ミニ四駆」が融合すると、サイバー-近未来な世界を爆走するーHigh Speed Colors体験レポート」(2020.2)
- DIME 「ミニ四駆のボディが走行中に変身!?ソニーが高速センシング技術を活用したレースアクティビティを渋谷で開催」(2020.2)
- DIME 「ミニ四駆とプロジェクションマッピングが融合！ソニーが作った新感覚のレースアクティビティが面白い」(2020.2)
- MdN DESIGN INTERACTIVE 「ソニーが渋谷にキラキラのミニ四駆コースを開設、走行中にマッピングなどの演出」(2020.2)
- Sony Design (日本語) 「A(i)R Hockey」(2018.5)
- Sony Design (英語) 「A(i)R Hockey」(2018.5)

高速ビジョンセンサー

- ソニー 企業情報 「“脊髄反射”により迅速なフィードバックとレスポンスを可能にするリアルタイム映像情報解析」(2020.12)
- Sony Corporate Info 「"Spinal reflex" enables rapid feedback and response Real-time Image Data Analysis」(2020.12)
- ニュースリリース 「毎秒1,000フレームで対象物の検出と追跡を実現する高速ビジョンセンサーを商品化 高速撮像と高速センシングを融合した積層型CMOSイメージセンサー」(2017.5)
- News Releases 「Sony Releases a High-Speed Vision Sensor that Makes Detection and Tracking of Objects at 1,000 fps Possible」(2017.5)
- EE Times Japan 「高速ビジョンセンサー、毎秒1000フレームで検出」(2017.5)
- CNET Japan 「ソニー、毎秒1000フレームの高速ビジョンセンサー「IMX382」を商品化」(2017.5)
- TechFactory 「毎秒1000フレームで対象を検出するビジョンセンサー、ソニーが製品化」(2017.5)
- AV Watch 「ソニー、1,000fps高速ビジョンセンサー。カメラ技術を産業ロボットなどに応用」(2017.5)
- PC Watch 「ソニー、1,000fpsで対象物をセンシングできる超高速センサー」(2017.5)
- Optronics Online 「ソニー、1000fpsのビジョンセンサーを発売」(2017.5)
- 日経XTECH 「ソニー、1000フレーム/秒のビジョンセンサーを発売」(2017.5)
- MONOist 「毎秒1000フレームで対象物を検出・追跡する高速ビジョンセンサー」(2017.5)
- Image Sensors World 「Sony Announces 1000fps Sensor Stacked on Top of Vision Processor」(2017.5)
- I4U NEWS 「New Sony IMX382 CMOS Sensor Tracks Objects At 1,000 Frames Per Second」(2017.5)
- YouTube Sony チャンネル 「High speed vision sensor creates "High Speed Vision Sensing" world.」(2017.5)

高速画像処理プラットフォーム

- クラウド Watch 「STNet、エッジコンピューティングを使った画像処理に関する実証実験」(2018.12)
- ※関連記事は、「積層型ビジョンチップ」を参照して下さい。

Tawazun Holding

- biz Today 「Tawazun Holding and University of Tokyo sign agreement」(2017.7)
- Tawazun NEWS 「Tawazun Holding and University of Tokyo sign agreement for cooperation in science and technology」(2017.7)

JOHNNAN株式会社

- IT Leaders 「JOHNNANと東京大学、高速画像処理による産業用機械の自動化で協業」(2018.12)
- プレスリリース 「東京大学との共同研究を開始しました」(2018.12)

日本電気株式会社

- YouTube 日本経済新聞チャンネル 「毎秒1000枚撮影、高速カメラが部品仕分け シーテック2019」(2019.10)
- NHK おはよう日本 「CEATECの映像技術最前線」(2019.10.15)
- 日経XTECH (日経ものづくり) 「高速カメラで生産ラインを全数検査、NECの画像認識と東大の追跡技術を融合」(2019.5)
- bp-Affairs 「製造ラインの検品作業の効率化には「高速カメラ」が有効、NECと東大が新技術を開発」(2019.4)
- 日経XTECH 「高速カメラで全数検査、ワークが流れる生産ラインを撮影 NECの画像認識技術と東京大学の追跡技術を融合」(2019.4)
- ニュースイッチ (日刊工業新聞) 「高速ラインの異物を見逃さない、人間の知覚を超えた“電子の目”の正体 NECと東大が認識技術」(2019.3)
- Laser Focus World Japan 「高速カメラにより製造ラインの検品作業を効率化する物体認識技術を開発」(2019.3)
- EE Times 「製造ラインの検品作業を効率化：NECと東大、カメラで高速かつ高精度に物体認識」(2019.3)
- マイナビニュース 「高速ライン、“NEC、製造ラインの検品作業を効率化する物体認識技術を開発」(2019.3)
- IoT NEWS 「NECと東京大学、高速カメラにより製造ラインの検品作業を効率化する物体認識技術を開発」(2019.3)
- LNEWS 「NEC／検品作業を効率化する物体認識技術を開発」(2019.3)
- IT Leaders 「NEC、「高速カメラ物体認識技術」を開発、高速に流れる製造ラインをリアルタイムに検品可能に」(2019.3)
- 日刊工業新聞 「高速ライン、“電子の目”で異物検知 NECと東大が認識技術」(2019.3)
- 日本電気株式会社Webサイト 「動きを止めず、リアルタイムな画像認識が可能に 高速カメラ物体認識技術」(2019.3)
- プレスリリース 「NEC、高速カメラにより製造ラインの検品作業を効率化する物体認識技術を開発」(2019.3)
- bussiness leaders square wisdom 「人の脳を模した「ブレインモルフィックAI」が未来を切り拓く、「NEC×東京大学」で挑むAIの未知なる世界 新たな協創プロジェクトが目指すものは」(2017.1)

名工建設株式会社

- ニュース 「役員の異動に関するお知らせ」(2019.5)

オムロン株式会社

- 日刊工業新聞 「オムロンと東大、高速制御ロボハンド開発 指先で探る感覚再現」(2019.12)
- ビジネス+IT 「オムロンの製造業IoT、こだわりは「現場で使うAI」だ ライバルとも連携した理由 森山和道の「ロボット」基礎講座」(2019.12)
- ニュースリリース 「オムロン、「2019国際ロボット展」に出展 最新の第5世代卓球ロボット「フォルフェウス」も登場！」(2019.11)
- ニュースリリース 「オートメーションと計測の先端総合技術展「IIFES2019」に出展」(2019.10)

NEDO (国立研究開発法人新エネルギー・産業技術総合開発機構)

- ニュースリリース 「工場自動化 (FA) などのシステムに組み込み、容易に応用できる新プラットフォームを製品化 さまざまな分野に応用可能な横断的基盤技術を目指す」(2017.12)
- ニュースリリース 「IoT社会実現に向けた新たな技術開発6テーマを採択 ーデータ解析処理性能の従来比10倍以上を目指すー」(2017.6)
- NEDO プレスリリース 「「WINDSネットワーク」を設立 ーCMOSイメージャを用いた高速画像処理の用途拡大を目指すー」(2016.2)

JST (国立研究開発法人科学技術振興機構)

- JST ACCEL「高速画像処理を用いた知能システムの応用展開」(2016.8)
- JST ACCEL パンフレット「高速画像処理を用いた知能システムの応用展開」(2018.7)
- YouTube JST Channel「【ACCEL】H28年度採択 石川正俊（研究代表者）、岸則政（PM）」(2018.7)

大阪大学

- 日経XTECH「「近接覚センサー」の生みの親は「高専ロボコン」準優勝者だった」(2022.1)

東京工業大学

- 東工大ニュース「明るい環境と高いコントラストを両立するプロジェクションマッピング」(2024.3)

関連webページでの紹介

株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズ「産官学との共同研究」
浜松ホトニクス株式会社「インテリジェントビジョンセンサ」

有限会社オズクリエイティブルーム「クロノタッチ製作」
Barrett Technology「Sports & Game Play」

卒業生関連企業

ルシーダ・サイエンス・コミュニケーションズ株式会社
(Neil McArdle: ニール マッカードル)

株式会社 江真コンサルティング (Dirk Ebert: デルク エバート)

ネットワーク, 協議会

- WINDSネットワーク
- ビジョンチップ協議会

1.3. SNS (Facebook等 / YouTube)

Facebook, Twitter, LinkedIn

研究室

Facebook
石川グループ研究室
ページ (和文)新しいビデオやメディアでの
紹介情報等をタイムリーに
アップします。(日本語)Facebook
Ishikawa Group Laboratory
ページ (英語)日本語のFacebookページ
から英語で意味のある情報
を選んでアップします。(英語)

東京理科大学

YouTube Facebook Twitter Instagram LinkedIn LINE



個人

Facebook
和文 英文

YouTube

研究室紹介ビデオ センサ フュージョン ダイナミック ビジョン システム システム ビジョン デザイン アクティブ パーセプション

Ishikawa Group Laboratory チャンネル



YouTube

Ishikawa Group Laboratory チャンネル

研究室の主チャンネルです。整理された最新の研究成果のビデオを
公開・広報用に順次アップしています。

動画数 119 登録者数 8,540人 再生回数 960万回 (2023.2.28 現在)



YouTube II

Ishikawa Groupe Laboratory II チャンネル

研究室の第二チャンネルです。主チャンネルにない実験結果等のビ
デオを記録・保存用にアップしています。

動画数 148 登録者数 292人 再生回数 34,004回 (2023.2.28 現在)

研究室紹介ビデオ

- Labo Video 2020 (Japanese) (2021.6)
- Labo Video 2020 (English) (2021.6)
- Lab Video 2014 short (2014.7)
- High Frame Rate Videos (2014.7)
- Overview of Ishikawa Lab 1 (2012.12)
- Overview of Ishikawa Lab 2 (2012.12)
- Ishikawa Lab Video (2010.3)

センサ フュージョン：高速ロボット、視覚フィードバック

高速視覚・近接覚フィードバック

- Proximity Sensor Applications (2020.10)
- UAV non-stop parcel handove (2020.5)
- Marshmallow catch (2018.9)
- Paper Balloon Catch (2018.5)
- Pen Spinning (2009.11)

スローイング・バッティングロボット

- Dream of a Baseball Android (2014.11)
- Throwing & Batting (full ver.) (2010.1)
- Throwing & Batting (short ver.) (2009.11)
- Throwing motion (2009.11)
- Directional Hitting (2009.11)
- Batting Motion (2009.11)

高速二足走行ロボット

- ACHIRES: Robust Running (2018.5)
- ACHIRES Ver.2 (2017.11)
- History of Project ACHIRES (2014.10)
- ACHIRES: Running Robot (2014.9)
- ACHIRES (no narration) (2014.9)

じゃんけんロボット

- Janken Robot 3rd Ver. (2015.9)
- Janken Robot 2nd Ver. (2013.11)
- Janken Robot (2012.6)

高速ロボットハンドの応用

- MagLinkage (2019.9)
- Dynamic Human-Robot Interaction (2018.11)
- Rubik's Cube Manipulation (2018.9)
- Thread-Rotor Manipulation (2015.11)
- Dynamic Cloth Folding (2011.5)
- 3D Catching with Tweezers (2010.1)
- High-Speed Hand (2009.11)
- Active Catching (2009.11)
- Grasping with Tweezers (2009.11)
- High-Speed Catching System (2009.11)
- High-speed Dribbling (2009.11)
- Egg Catching (2009.11)
- Knotting of a Rope (2009.11)
- Dynamic Regrasping (2009.11)

ロボットビジョン／感覚運動統合システム

- Towel-like object manipulation system (2022.6)
- Dynamic Observable Contact Hand (2019.5)

動的補償

- Human-Robot Collaboration with Dynamic Compensations (2018.8)
- Accurate Pick-and-Place (2018.2)
- Active Assistant Robot (2017.11)
- Micro Manipulation (2015.11)
- Dynamic Compensation (2015.11)
- Line Tracing (2016.6)
- Peg-in-Hole (2016.6)

- Dynamic Compensation Robot with a Vision Chip (2017.2)

ダイナミックビジョン システム：高速撮像制御, 適応光学

3D HUD

- 3D HUD (2017.3)

ダイナミックプロジェクションマッピング

- VarioLight 2: Rhythmic Gymnastics (2021.4)
- VarioLight 2 (2020.7)
- VarioLight (2018.5)
- Lumipen 2 (2015.3)
- Tracking Projection Mosaicing (2020.12)
- Golf Swing Training (2020.3)
- Dynamic Projection Mapping (2017.3)
- Lumipen (2013.6)
- High-Speed Focal Tracking Projection (2020.8)
- Dynamic Depth-of-Field Projection Mapping (2019.4)
- Lumipen 2 (2015.9)
- High-Speed Interaction (2013.5)

高速トラッキングシステム

- Swimming Fish Tracking (2020.9)
- 1ms Auto Pan-Tilt; Yo-yo Ver. (2013.10)
- Shock-wave by Tracking BOS (2017.5)
- 1ms Auto Pan-Tilt (2012.7)
- VibroTracker (Revised Video) (2014.7)
- Saccade Mirror (2011.10)

高速可変焦点レンズ, 全焦点高速動画

- Variable Focus Lens (2015.3)
- Dynamorph Lens (2010.4)
- A high-speed liquid lens (2010.9)
- Focus Stacked Movie (2010.4)

マイクロビジュアルフィードバック

- 3D Tracking of a Paramecium (2010.4)
- Tracking of a Spermatozoon (2010.4)

システムビジョンデザイン：高速画像処理とその応用

ビジョンチップ

- History of Vision Chip (2017.3)
- ISSCC 2017 Vision Chip Demo (2017.2)

入出インターフェイス/高速ディスプレイ/ダイナミックプロジェクションマッピング

- 1000fps 24bit color projector (2021.4)
- Brodingnagian Glass (2019.11)
- DynaFlash v2 (2018.3)
- Phyxel (2016.8)
- 3D motion sensing (2015.10)
- 3D Input for Mobile Devices (2009.11)
- ElaMorph Projection (2020.11)
- MIDAS Projection (2018.11)
- SENSECASE (2017.4)
- ZoeMatrope (2016.7)
- DynaFlash (2015.7)
- Deformable Workspace (2009.11)
- Dynamic Viewpoint (2020.3)
- Portable Lumipen (2018.7)
- Dynamic Projection Mapping (2016.10)
- Occlusion-Robust 3D Sensing (2016.5)
- Anywhere Surface Touch (2014.4)

Book Flipping Scanning

- BFS-Solo (2013.1)
- BFS-Auto (2012.11)
- Book Flipping Scanning (2010.3)

高速画像センシング

- High-speed 3D Sensing (2016.8)
- Human Gait Estimation (2012.3)
- High-speed roll camera (2016.5)
- Shape Measurement (2009.11)
- Rapid SVBRDF Measurement (2015.5)

アクティブパーセプション：対話型ヒューマンインターフェイス, 能動計測

アクティブパーセプションとその応用

- Tunnel inspection system (2017.4)

高速ジェスチャーUI

- Latency Limits (2020.2)
- High Speed Gesture UI (2013.9)
- Gesture UI for zSpace (2014.5)
- AIRR Tablet (2014.3)

スマートレーザーキャナとその応用

- 3D Smart Laser Scanner (2010.9)
- Human Computer Interface (2010.9)
- Sensing Display (2010.9)
- Map browsing (2010.9)
- Video browsing (2010.9)

メタディスプレイ

- Bilateral Motion Display (2020.9)
- Volume Slicing Display (2010.9)
- Optical Illusions Compensator (2020.9)
- Haptic Radar (2010.9)
- scoreLight (2010.9)
- The Khronos Projector (2010.9)

IEEE Spectrum チャンネルで紹介されたビデオ

- High-speed, Small-deformation Catching of Soft Objects (2019.6)
- Automatic Page Turner Machine (2019.6)
- Book Flipping Scanning (2010.3)

再生回数の多いYouTube動画とその再生回数 (2023.2.28 現在. 再生回数が多いもののみをリストしています.)

研究室のチャンネル (Ishikawa Group Laboratory チャンネル) にアップされている動画 → 研究室チャンネルの「人気のアップロードページ」

- | | | | | | |
|-----------------------------------|-------|-----------------------------------|-------|--|------|
| • Janken Robot (2012.6) | 428万回 | • BFS-Auto (2012.11) | 127万回 | • Dynamic Projection Mapping (2016.10) | 98万回 |
| • Janken Robot 2nd Ver. (2013.11) | 85万回 | • Janken Robot 3rd Ver. (2015.9) | 30万回 | • Running Robot (2014.9) | 24万回 |
| • 1ms Auto Pan-Tilt (2012.7) | 16万回 | • Book Flipping Scanning (2010.3) | 16万回 | • 3D Input Interface (2009.11) | 9万回 |
| • DynaFlash (2015.7) | 9万回 | • DynaFlash v2 (2018.3) | 7万回 | • Lumipen 2 (2015.3) | 7万回 |

• BFS-Solo (2013.1)	6万回	• Gesture UI for zSpace (2014.5)	6万回	• AIRR Tablet (2014.3)	5万回
• Lumipen (2013.6)	4万回	• Rubik's Cube Robot (2018.9)	3万回	• MIDAS Projection (2018.11)	2万回
• High-Speed Interaction (2013.5)	2万回	• scoreLight (2010.9)	2万回	• MagLinkage (2019.9)	2万回
• Auto Pan-Tilt; Yo-yo (2013.10)	2万回	• Baseball Android (2014.11)	2万回	• ZoeMatrope (2016.7)	2万回
• ACHIRES Ver.3 (2018.5)	2万回	• Portable Lumipen (2018.7)	1万回	• ACHIRES Ver.2 (2017.11)	1万回
• Batting Motion (2009.11)	1万回	• ACHIRES (no narration) (2014.9)	1万回	• Smart Laser Projector (2010.9)	1万回
• The Khronos Projector (2010.9)	1万回	• Focus Stacked Movie (2010.4)	1万回	• Anywhere Surface Touch (2014.4)	1万回

他のチャンネルにアップされている研究室の動画

• High-Speed Robot Hand (2009.8)	401万回	• High-Speed Robot Hand (2009.7)	102万回	• Laser + Sound test-0 (2009.8)	100万回
• Crazy Weird Lazer (2009.8)	85万回	• New Input Interface (2009.7)	21万回	• Baseball Robots (2009.7)	9万回
• High-speed Hand (2009.4)	8万回	• Ultra High-speed Robot (2012.10)	4万回	• Baseball Robots (2009.7)	3万回
• Batting & Throwing (2009.7)	2万回	• Highspeed-Scanner (2010.3)	2万回	• Book Scanning System (2009.8)	2万回
• Janken Robot (2012.6)	2万回	• Folding Cloth Robot (2011.5)	2万回	• High Speed Robot (2009.8)	1万回
• High Speed Robot Hand (2009.8)	1万回				

研究室以外の方が作成した研究室の成果に関する動画

• Tracking & Lumipen (2013.6)	51万回	• Invoked Computing (2011.11)	7万回	• Janken robot 2nd Ver. (2013.11)	6万回
• Janken Robot 2nd Ver.(2013.11)	5万回	• scoreLight (2009.11)	2万回	• Invoked Computing (2011.11)	2万回
• Janken robot (2013.11)	1万回	• Janken robot (2012.6)	1万回	• scoreLight (2009.11)	1万回
• Janken Robot (2014.10)	1万回				

これらの項目の動画の再生回数の合計 **1,726万回** (2023.2.28 現在)

<参考> 研究室以外の方が作成したシステムの動画 (研究室の技術が使われている動画)

• INORI - PRAYER- (2017.3)	156万回	• INORI - PRAYER- (2017.3)	12万回	• Making of INORI (2017.3)	6万回
• Sony IMX382 (2017.5)	5万回				

A-1. 国内学会等 (主著 / 共著)

国内学会等 (主著) (7. 招待講演 (国内学会等 / 研究機関等) に挙げたものを含む)

- 石川正俊: 課題解決型だけでは、日本は救えない ～ 科学技術の構造の変化と独創的研究開発 ～, 第1回SICEエグゼクティブサロン (2024.6.3, 東京)
- 石川正俊: データサイエンスから知能システムへ, 応用統計学会応用統計学フロンティアセミナー「デジタル時代におけるAI・応用統計学の潮流と人材育成・高等教育改革」(東京, 2024.1.28)
- 石川正俊: 高速ビジョンが拓く新しい知能システムの世界(特別講演), 2023年度精密工学会春季大会学術講演会 (東京, 2023.3.15)
- 石川正俊: システムインテグレーションにおける独創性の発現 (特別講演), 第23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 (SI2022) (幕張, 2022.12.15)
- 石川正俊: イントロダクション: 高速ビジョンプロジェクト -高速画像処理を用いた知能システムの応用展開 (招待講演), 日本工業技術振興協会第193回次世代画像入力ビジョンシステム部会定例会 ([online], 2021.9.24)
- 石川正俊: 高速プロジェクションマッピングによる動的質感再現技術, 電子情報通信学会イメージメディアクオリティ(IMQ)研究会「広がる画像機器の高画質技術最前線」セミナー ([online], 2021.3.19) / セミナー予稿集, pp.54-59
- 石川正俊, 岸則政: 高速画像処理を用いた知能システムの応用展開, 第5回ACCELシンポジウム ([online], 2021.3.5)
- 石川正俊: 高速画像処理技術の基盤構築と応用展開, JST-ACCEL「高速画像処理を用いた知能システムの応用展開」シンポジウム ([online], 2021.3.5)
- 石川正俊: 高速画像処理技術の現状と今後の展望, 第12回WINDSフォーラム・セミナー ([online], 2021.2.8)
- 石川正俊: High-speed Image Processing Devices and Its Applications (招待講演), 日本工業技術振興協会第189回次世代画像入力ビジョンシステム部会定例会 ([online], 2020.11.18)
- 石川正俊: 高速画像処理デバイスとその応用 (招待講演), 映像情報メディア学会情報センシング研究会 ([online], 2020.9.24) / 映像情報メディア学会技術報告, Vol.44, No.11, IST2020-15, pp.33-34
- 石川正俊: 高速画像処理技術の最近の動向, 第11回WINDSフォーラム・セミナー (東京, 2019.11.26)
- 石川正俊: 高速画像処理技術が拓く人間調和型情報環境, プロジェクション先進技術研究会 2019 (東京, 2019.11.15) / 講演予稿集, pp.64-73
- 石川正俊: 高速画像処理とその応用システム, マルチポディナミクス協議会第7回技術講演会(東京, 2019.10.4)
- 石川正俊: 高速画像処理の未来: 産学連携で加速する新展開(特別講演), 第25回画像センシングシンポジウム (SSII2019) (横浜, 2019.6.14)
- 石川正俊: アナリシスからシンセシスへ ～ゼロから生み出す必要性～ (招待講演), 日本工学会公開シンポジウム「工学の未来 - 今, 社会が工学に求めるもの 社会が工学に求めるもの 社会が工学に求めるもの -」(東京, 2019.6.7)
- 石川正俊: 高速ビジョンのアーキテクチャと新展開, 日本光学会光設計研究グループ第66回研究会「人工知能-AI-活用による光設計の展開」(東京, 2019.4.19) / OPTICS DESIGN (光設計グループ機関誌), No.66 pp.3-4 (2019)
- 石川正俊: WINDSネットワーク2018年度活動報告, WINDSネットワーク年次総会第9回フォーラム・セミナー (東京, 2019.2.13)
- 石川正俊: 高速画像処理技術の現状と今後の展開, WINDSネットワーク年次総会・セミナー (東京, 2018.3.20)
- 石川正俊: 高速画像処理が切り拓く知能システムの未来と産業応用, CG-ARTS×画像電子VC委員会「ビジュアルコンピューティングの新奇性と未来」セミナー (東京, 2017.11.15)
- 石川正俊: 高速ビジョンの最新技術と応用, 日本学術振興会 薄膜第131委員会 第286回研究会, 半導体界面制御技術第154委員会 第105回研究会 (名古屋, 2017.10.17) / 資料, pp.27-34
- 石川正俊: 認識と行動: 高速知能システムから見えるもの, 日本神経回路学会時限研究会2017「脳の理論から身体・世界へ: 行動と認識への再挑戦」(京都, 2017.8.24)
- 石川正俊: 高速ビジョンを用いた画像計測とその応用, 第228回西山記念技術講座, 日本鉄鋼協会(東京, 2016.11.25) / 第227・228回西山記念技術講座テキスト「鉄鋼の製造プロセスを革新し続けるセンシング技術」, pp.1-10
- 石川正俊: 高速ビジョンを用いた画像計測とその応用, 第227回西山記念技術講座, 日本鉄鋼協会(大阪, 2016.11.9) / 第227・228回西山記念技術講座テキスト「鉄鋼の製造プロセスを革新し続けるセンシング技術」, pp.1-10
- 石川正俊: 高速画像処理の新展開, 第2回WINDSフォーラム・セミナー (東京, 2016.10.28)
- 石川正俊: 高速画像処理とその応用, KRIワークショップ'16, 材料とセンサーが切り拓く21世紀のネットワーク技術 ～来たるべきIoT社会に向けて～ (京都, 2016.10.21)
- 石川正俊: 高速画像処理の現状と応用展開, 第1回WINDSフォーラム・セミナー (東京, 2016.6.6)
- 石川正俊: 戦略事業「技術をつくる」: 未来を創るサイエンス ～独創的システムの創生を目指して, JST20周年記念 JSTシンポジウム「情報科学技術研究の現在, そして 超スマート社会に向けて」(東京, 2016.3.18)
- 石川正俊: WINDSネットワークの概要と今後の取り組み 高速イメージャ・高速画像処理が拓く新しい世界, WINDSネットワーク設立記念総会 (東京, 2016.2.24)
- 石川正俊: 高速ディスプレイと高速画像処理で創る新しいインタラクティブディスプレイの世界 (特別講演), 第18回レーザーディスプレイ技術研究会 (東京, 2016.2.3) / 講演予稿集, pp.3-11
- 石川正俊: 高速画像処理が拓く新しい知能システムの世界 (基調講演), 第29回光通信シンポジウム (三島, 2015.12.17) / 講演予稿集, pp.4-12

- 石川正俊, 山川雄司, 妹尾拓, 黄守仁: Dynamic Compensation の提案とその応用 (キーノート)第16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(SI2015) (名古屋, 2015.12.14) / 講演会論文集, pp.302-303
- 石川正俊: 超高速ビジョン/プロジェクターでクルマを革新 (特別講演), 日経エレクトロニクスセミナー「車載イメージングソリューション」(東京, 2015.8.7)
- 石川正俊: 最先端テクノロジーが開く知の未来, 石川正俊教授講演会 Library Meets Robots (東大新図書館トークイベント13) (東京, 2015.6.25)
- 石川正俊: 超高速ビジョンが生み出す産業の革新 (基調講演), 日経エレクトロニクスセミナー「1000フレーム/秒が起こす革命 ~車が変わる、ロボットが変わる、産業が変わる~」(東京, 2015.6.15)
- 石川正俊: 未来を開く超高速知能ロボット (特別講演), 「さがみロボット産業特区」フォーラム (横浜, 2015.2.6)
- 石川正俊: 最先端高速画像処理技術のスポーツ科学への応用 (招待講演), 第11回JISSスポーツ科学会議 (東京, 2014.11.21) / プログラム・抄録集, pp.10-14
- 石川正俊: 高速ビジョンとその応用 (特別講演), 画像符号化シンポジウム (PCSJ)・映像メディア処理シンポジウム (IMPS) (修善寺, 2014.11.13)
- 石川正俊: 高速画像処理とその応用展開~CMOSイメージャの進歩が拓く新機能・新システム~, NEDIA電子デバイスフォーラム京都 (京都, 2014.10.31)
- 石川正俊: CMOSイメージャ 新たな応用展開の風 WINDS-CMOS Imager, CEATEC JAPAN 2014 NEDOブース 講演 (幕張, 2014.10.8)
- 石川正俊: 新しい時代の研究者像 - 産学連携、オープンイノベーション、グローバル化をどのように受け止めるべきか? (基調講演), 第10回群馬産学官金連携推進会議 (前橋, 2014.7.7) / 基調講演資料, pp.35-42
- 石川正俊: 新時代の研究者像 - オープンイノベーション、グローバル化、産学連携の風をどのように研究に活かせばよいのか? -, 第4回デジタルオプティクス研究会 (石垣島, 2014.5.23)
- 石川正俊: 科学技術と社会受容性 - 夢をかたちにするためには何をすべきか? (記念講演), 第14回理工系学生論文コンクール贈賞式及び記念講演会 (東京, 2014.3.24)
- 石川正俊: 高速知能化センシングの未来 - 高速ビジョンの応用展開 - (基調講演), 日本学術会議 計測連合シンポジウム 先端計測2014 (東京, 2014.3.11)
- 石川正俊: 人を超える高速ビジョンシステムとその応用 (特別講演), ViEW 2013 ビジョン技術の実利用ワークショップ (Vision Engineering Workshop 2013) (東京, 2013.11.5) / 講演概要集, pp.123-125
- 石川正俊: 科学技術の構造の変化と産学官連携 - 新規産業分野の創成はなぜ難しいのか? -, 電子情報技術産業協会(JEITA)ソーシャルセンシング技術分科会 (東京, 2013.10.22)
- 石川正俊: 高速画像処理が拓く新しい画像応用システムの世界 (特別講演), 光産業技術振興協会 光技術動向セミナー (横浜, 2013.10.17) / 講演プログラム, pp.1-9
- 石川正俊: 科学技術の構造の変化と産学官連携 - 新規産業分野の創成はなぜ難しいのか? - (招待講演), 第1回情報フォトリクスシンポジウム (東京, 2013.6.11) / 講演予稿集, pp.30-33
- 石川正俊: 高速ビジュアルフィードバックの世界 (特別講演), 第127回微小光学研究会「3D空間情報と微小光学」(東京, 2013.3.7) / MICROOPTICS NEWS, Vol.31, No.1, pp.1-6
- 石川正俊: イメージセンサの応用展開, 2012年映像情報メディア学会冬季大会特別企画「最新のイメージセンサ技術と将来」(東京, 2012.12.19)
- 石川正俊, 山田雅宏: 高速画像処理技術とその応用 - 世界最速ブックスキャナの開発秘話と関連技術が拓く未来 -, 第14回図書館総合展 (横浜, 2012.11.22)
- 石川正俊: 広がる高速画像処理の世界 - ビジュアルフィードバックの新展開 - (基調講演), 日本光学会年次学術講演会 (Optics & Photonics Japan 2012) (東京, 2012.10.23) / 講演予稿集CD, 23pPL3 / Conference Guide, pp.29-30
- 石川正俊: 高速ビジョンとその応用展開, 公益財団法人服部報公会第82回設立記念会, 報公賞受賞者講演 (東京, 2012.10.9)
- 石川正俊: 新たな応用システムの開発が進む高速画像処理技術, CEATEC JAPAN コンファレンス (幕張, 2012.10.2)
- 石川正俊: 新しいロボット産業分野の創生はなぜ難しいのか? - 「よい研究成果は、必ず役に立つ」という妄想に秘められた構造的課題 -, 日本ロボット学会第30回記念学術講演会ストラテジックセッション「新しいロボット産業分野の創生のための支援体制 - ロボット技術が事業に成長するためのファイナンス戦略は何か? -」(札幌, 2012.9.20)
- 石川正俊: 新しいロボット産業分野の創生のための支援体制 - ロボット技術が事業に成長するためのファイナンス戦略は何か? -, 日本ロボット学会第30回記念学術講演会 (札幌, 2012.9.20) / 講演予稿集, RSJ2012AC4A2-1 (2012)
- 石川正俊: 高速画像処理とその応用 - 技術移転の課題と展開方策 -, 次世代センサ協議会特別講演会 (東京, 2012.7.4)
- 石川正俊: 超並列・超高速ビジョンの開発とその応用展開, 第31回島津賞受賞記念講演 (京都, 2012.2.21) / 資料, pp.2-3
- 石川正俊: パネルディスカッション「シード・アーリーステージにおける国際市場を見据えた新産業・新規マーケット開拓のためのしくみについて」, 文部科学省「大学発新産業創出拠点プロジェクト」シンポジウム (東京, 2012.2.8)
- 石川正俊: イノベーションエコシステムの推進方策について - 大学発新産業創出のための基盤構造 - (基調講演), 文部科学省「大学発新産業創出拠点プロジェクト」シンポジウム (東京, 2012.2.8) / 資料, pp.7-16
- 石川正俊: 新規産業分野創造のための研究開発戦略 - 科学技術の構造の変化と産官学連携 -, パネルディスカッション「日本産業の将来を創る産学連携と知財マネジメント」, 国際知的財産活用フォーラム2012 (東京, 2012.1.23) / 講演会予稿集, pp.181-189
- 石川正俊: 価値創造のための研究開発戦略 - 科学技術の構造の変化と産官学連携 -, つくば発イノベーション第17回講演会 (つくば, 2011.11.29) / 資料, p.1-6
- 石川正俊: 高速画像処理とその応用 - デバイスからシステムまで - (特別講演), 計測展2011TOKYO <計測自動制御学会 (SICE) 50周年記念セミナー> (東京, 2011.10.28)
- 石川正俊: 高速画像処理技術が拓くロボットの新しい世界 - 価値創造型研究開発と産学連携 - (基調講演), 応用科学学会秋季シンポジウム2011 (東京, 2011.10.28) / 予稿集, pp.2-11
- 石川正俊: 画像センシングの現状とその応用展開, 第35回センサ&アクチュエータ技術シンポジウム (東京, 2011.6.22) / 講演論文集, pp.19-30

- 石川正俊: 超高速画像処理とその応用, 徳島大学・日本光学会中四国支部・計測自動制御学会四国支部合同講演会「光センシングの質的変革」(徳島, 2011.4.14)
- 石川正俊: 高速画像処理とその応用 (特別招待講演), 国際画像機器展2010, 2010国際画像セミナー (横浜, 2010.12.9)
- 石川正俊: 研究開発・市場開拓戦略 - ファイナンスの改革が新しいロボット産業を生み出す -, パネルディスカッション「ロボット市場創造課題研究」, 第28回日本ロボット学会学術講演会 (名古屋, 2010.9.22)
- 石川正俊: ビジョンチップとその応用 ~ ヒューマンインターフェイス, 検査, 医療・バイオ, ロボット ~ (招待講演), 映像情報メディア学会情報センシング研究会/コンシューマエレクトロニクス研究会 (東京, 2010.3.26)/映像情報メディア学会技術報告, IST2010-11/CE2010-20, Vol.36, No.16, pp.15-20
- 石川正俊: センサ技術とネットワーク技術の真の融合はあるのか? - 解くべき問題は何か?, 計測自動制御学会SICE ネットワークセンシングシステム部会 (東京, 2010.3.5)
- 石川正俊: センサ技術とネットワーク技術の真の融合はあるのか? - 解くべき問題は何か? (基調講演), コビキタス・センサネットワークシンポジウム (東京, 2010.1.26)/予稿集, pp.1-4
- 石川正俊: 超高速画像処理とその応用 (招待講演), 電子情報通信学会2008年総合大会 (北九州, 2008.3.21)/講演論文集, DS-3-4
- 石川正俊, アルバロカシネリ, カーソンレノツ: メタ・パーセプション(招待講演), レーザー学会学術講演会第28回年次大会 (名古屋, 2008.1.31)/講演予稿集, pp.199-200
- 石川正俊: 超並列・超高速ビジョンとその超高速ロボットへの応用 - 見えないスピードで動くロボットの実現 - (招待講演), 第49回プログラミングシンポジウム (箱根, 2008.1.9)
- 石川正俊: 高速ビジョンが拓く超高速ロボティクスの世界 (キーノート), 第8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 (SI2007) (広島, 2007.12.20)/講演会論文集, pp.61-62
- 石川正俊: ビジョンチップとその応用展開, 電子情報通信学会集積光デバイス技術研究会 (名古屋, 2007.12.6)/電子情報通信学会技術研究報告, IPD07-15, pp.36-41
- 石川正俊: ビジョンチップとその応用, 光産業技術振興協会平成19年度第3回フォトニックデバイス・応用技術研究会 (東京, 2007.10.10)
- 石川正俊, 並木明夫: 超高速ロボティクスの展望 (キーノート), 第7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 (SI2006) (札幌, 2006.12.15)/講演会論文集, pp.746-747
- 石川正俊: 産学連携の基本構造と実効的運用方策, 日本光学会年次学術講演会・日本分光学会秋季講演会, Optics & Photonics Japan 2006 (東京, 2006.11.9)/講演予稿集, 9aDS3
- 石川正俊: 創造的知的財産戦略の実現に向けて(基調講演), 平成18年度 発明の日記念シンポジウム (東京, 2006.4.18)/配布資料集, pp.1-10
- 石川正俊: 産学連携の新展開 - 東京大学の新しい試み -, STARCシンポジウム2005 (大阪, 2005.9.9)/講演予稿集, pp.221-229
- 石川正俊: 新たなステージを迎えた産学官連携 ~ 東京大学の事業戦略 ~ (特別講演), 第4回産学官連携推進会議 (京都, 2005.6.25)
- 石川正俊: 東京大学の産学連携体制と事業戦略, 日本知財学会第3回年次学術研究発表会 (東京, 2005.5.28)/講演要旨集, p.2
- 石川正俊, 鏡慎吾: センサフュージョン, 第1回センサネットワーク研究会ワークショップ (東京, 2004.12.10)/予稿集 (SN2004-15), pp.97-110
- 石川正俊: 産学連携の新展開, 第184回有機合成化学懇談会 (東京, 2004.10.18)
- 石川正俊, 小室孝: ビジョンチップとその応用 (招待講演), 第29回光学シンポジウム (東京, 2004.6.18)/講演予稿集, pp.63-68
- 石川正俊, 並木明夫: 感覚運動統合理論に基づく「手と脳」の工学的実現(基調講演), 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 (東京, 2003.12.20)/講演論文集, pp.131-132
- 石川正俊, 小室孝: 瞬間に反応するロボット, 第89回微小光学研究会 (東京, 2003.7.29)/微小光学研究グループ機関誌MICRO OPTIC NEWS, Vol.21, No.3, pp. 1-6
- 石川正俊, 小室孝: ビジョンチップ応用の新展開 (特別招待講演), 電子情報通信学会集積回路研究会 (東京, 2003.7.24)/電子情報通信学会技術研究報告, Vol.103, No.216, ICD2003-43, pp.25-30
- 石川正俊: 機能イメージセンサの展望 (招待講演), 第6回システムLSIワークショップ (琵琶湖, 2002.11.26)/講演資料集, pp.99-108
- 石川正俊, 小室孝, 鏡慎吾: デジタルビジョンチップの新展開 (特別招待講演), 電子情報通信学会集積回路研究会 (東京, 2002.7.25)/電子情報通信学会技術研究報告, ICD2002- 39, Vol.102, No.234, pp.23-28
- 石川正俊: ビジョンチップとその応用(特別講演), 3次元画像コンファレンス (東京, 2002.7.4)/講演論文集, pp.33-36
- 石川正俊: 高速ビジョンシステムとその応用, 光産業技術振興協会・次世代画像メディア研究会 (東京, 2000.11.16)
- 石川正俊: 1msビジョンチップの現状と将来 (招待論文), 電子情報通信学会集積回路研究会 (熊本, 2000.9.22)/電子情報通信学会技術研究報告, ICD00-138, Vol.100, No.652, pp.35-42, 映像情報メディア学会情報センシング研究会/映像情報メディア学会技術報告, Vol.24, No.53, pp.35-42
- 石川正俊: 1msビジョンチップとその応用 (特別講演), AVIRG総会 (東京, 2000.5.25)
- 石川正俊: 超高速・超並列ビジョンチップと1ms感覚運動統合システム, 山口ニューロボットフォーラム第41回定例講演会 (宇部, 2000.3.17)
- 石川正俊, 原勉: 超並列・超高速光コンピューティングシステムの研究, 平成11年度新規産業想像型提案公募事業成果報告会 (東京, 2000.3.15)/予稿集, pp.288-293
- 石川正俊, 成瀬誠, 小林祐二, 豊田晴義: 再構成可能な光インターコネクションを用いた並列処理システム (招待論文), 電子情報通信学会レーザ量子エレクトロニクス研究会(東京, 2000.2.23)/電子情報通信学会技術研究報告, LQE99-138, Vol.99, No.652, pp.49-54
- 石川正俊: 並列処理を用いた知能化センシング, 電気学会能動化学センシングシステム調査専門委員会 (東京, 1999.10.15)
- 石川正俊: 超並列・超高速ビジョンチップとその応用, 日本光学会応第33回サマーセミナー「新しい視覚と画像の世界」(軽井沢, 1999.9.18)/講演論文集, pp.42-48
- 石川正俊: スーパービジョンチップと今後の応用, STARCシンポジウム99 (京都, 1999.9.17)/講演予稿集, pp.99-106
- 石川正俊: 超並列ビジョンチップとその応用, 日本写真学会サマーセミナー'99「デジタルイメージングの最新動向」(逗子, 1999.8.27)/資料, pp.42-47
- 石川正俊: 超並列フォトニックプロセッシング, 第46回応用物理学関係連合講演会, 時空間・多次元システムフォトニクス (野田, 1999.3.28)/予稿集, p.13

- 石川正俊: 光インターコネクションを用いた並列処理システムとその応用 (基調講演), 第7回OEIC・光インターコネクションミニワークショップ「高機能・小型化が進む光デバイス技術」(東京, 1999.1.22)／講演予稿集, pp.3-10
- 石川正俊: スーパービジョンチップとその応用 (招待講演), 第2回システムLSI琵琶湖ワークショップ (琵琶湖, 1998.11.27)／講演資料集, pp.175-190
- 石川正俊: 超並列・超高速ビジョンチップとその応用, 電気学会センサシステム応用技術委員会 (東京, 1998.10.12)
- 石川正俊: 再構成可能な光インターコネクション, 電子情報通信学会第3回光インターコネクト情報処理研究会 (東京, 1998.7.3)／研究会資料, pp.41-46
- 石川正俊: 超並列ビジョンチップ, 日本機械学会第75期通常総会「先端技術フォーラム」(東京, 1998.3.31)／資料集VI, pp.286-287
- 石川正俊: 再構成可能な光インターコネクション, パネル討論「明日を拓く光インタコネクト技術」, 電子情報通信学会総合大会 (平塚, 1998.3.27)／講演論文集, pp.499-500
- 石川正俊: 知能システムにおけるセンシング技術の近未来(特別講演) 第25回知能システムシンポジウム (東京, 1998.3.20)／資料, pp.99-105
- 石川正俊: 並列知能化センシング, 総合農業試験研究推進会議作業技術研究会 (つくば, 1998.3.9)
- 石川正俊, 石井抱, 並木明夫, 中坊嘉宏, 大脇崇史: 視触覚を用いた能動的感覚運動統合システムⅢ, 第3回重点領域研究「知能ロボット」シンポジウム (東京, 1998.1.22)／予稿集, pp.25-28
- 石川正俊: 光インターコネクションで変わるコンピュータの世界, 回路実装学会 光回路実装技術研究会公開研究会「脚光を浴びる光インターコネクション」(東京, 1998.1.19)／資料, pp.1-8
- 石川研究室: センサ情報の並列処理技術, INTERMAC展示会 (東京, 1997.10.21-24)
- 石川正俊: センシングシステムの未来 - 1msビジョンチップとセンサフュージョン -, 第3回画像センシングシンポジウム (東京, 1997.6.11)／予稿集, pp.149-152
- 石川正俊: センサ情報の並列処理技術, 計測自動制御学会自律分散システム部会講演会 (東京, 1997.5.30)
- 石川正俊: 再構成可能な光インターコネクションを用いた並列処理システム, 第5回「マイクロ・ナノマシニング」セミナー, 光インターコネクションと光コンピューティング (仙台, 1997.4.22)／pp.3-20
- 石川正俊: 超並列・超高速ビジョンチップ, 第10回回路とシステム軽井沢ワークショップ (軽井沢, 1997.4.21)／論文集, pp.151-155
- 石川正俊: センサフュージョン, プラズマ・核融合学会「知的情報処理と制御」(東京, 1997.2.6)
- 石川正俊: 再構成可能なプロセス間光インターコネクション, 情報処理学会計算機アーキテクチャ研究会, 第76回光コンピューティング研究会 (つくば, 1997.2.4)／情報処理学会研究報告, 96-ARC-122-6, pp.27-32
- 石川正俊: 知能ロボットの五感 - センサフュージョンの動向 -, 日本植物工場学会第7回SHITAシンポジウム「21世紀の植物工場 - 安全・情報・未来 -」(東京, 1997.1.22)／SHITA REPORT, No.13, pp.1-8
- 石川正俊: アクティブセンシングとセンサフュージョン - 概論 -, 日本機械学会講習会「アクティブセンシングとセンサフュージョン - 最新のセンシング技術 -」(東京, 1997.1.16)／教材, pp.1-6
- 石川正俊: 光波センシングと光コンピューティングの接点, 第17回光波センシング技術研究会 (大宮, 1996.6.19)／講演論文集, pp.99-106
- 石川正俊: スマートイメージセンサデバイス, 電気学会「インテリジェントセンサデバイスの技術動向」講習会 (東京, 1996.5.10)
- 石川正俊: 光インターコネクションと光設計, 第43回応用物理学関係連合講演会, 光設計の最先端シンポジウム (東京, 1996.3.28)／予稿集, p.1413
- 石川正俊: 超並列・超高速ビジョンとその応用(招待講演), レーザー学会学術講演会第16回年次大会 (横浜, 1996.1.25)／講演予稿集, pp.302-305
- 石川正俊, 石井抱, 並木明夫, 中坊嘉宏, 山口佳子, 向井利春: 1ms感覚運動統合システム, 第13回ロボット学会学術講演会 (東京, 1995.11.3)／予稿集, pp.483-484
- 石川正俊: 超並列・超高速ワンチップビジョンとその応用, 第15回光応用計測部会講演会 (東京, 1995.10.26)／資料, pp.33-37
- 石川正俊: 光情報処理技術, 平成7年度第2回電子情報通信研究総合推進会議「光エレクトロニクス技術の今後の展開」(つくば, 1995.10.4)
- 石川正俊: マン・マシンインターフェイスの将来展望, 次世代センサ協議会第17回研究会「次世代マンマシンインターフェイスとセンサ・アクチュエータ」(東京, 1995.9.13)／資料, pp.11-14
- 石川正俊: アクティブセンシング (概論と展望), 日本機械学会第73期全国大会 (福岡, 1995.9.12)／資料集, Vol. VI, pp.75-77 (1995)
- 石川正俊: 知能化センシングの新展開: センサフュージョンとインテリジェントセンシング, 平成7年電気学会電子・情報システム部門大会 (東京, 1995.8.31)／講演論文集, pp.49-50
- 石川正俊: センサ情報処理技術の現状と課題, 日本機械学会講習会「ニューセンサ・アクチュエータとその統合システム」(東京, 1995.6.2)／教材, pp.7-12
- 石川正俊: センサフュージョン - センサ情報処理の新展開 - (チュートリアル), 第39回システム制御情報学会研究発表講演会 (大阪, 1995.5.19)／講演論文集, pp.25-32
- 石川正俊: 超高速・超並列ビジョンシステム, 機械学会自律メカトロニクス研究分科会 (東京, 1995.1.24)
- 石川正俊: 超高速・超並列ビジョンチップアーキテクチャ, 第6回画像入力技術シンポジウム (東京, 1994.11.15)／講演予稿集, pp.15-20
- 石川正俊: センサフュージョンの現状と課題, 日本オプトメカトロ協会光センシング技術部会 (1994.11.9)
- 石川正俊: 集積化センサ技術, 計測自動制御学会連続セミナー, 計測のシステム化を目指したインテリジェントメジャメントⅣ - 新しいセンサ: マイクロセンサ/生体模倣センサ - (東京, 1994.11.8)／テキスト
- 石川正俊: センサフュージョンの現状と課題, (財)光産業技術振興協会レーザー画像計測・処理懇談会 (東京, 1994.11.1)
- 石川正俊: センサフュージョン, ロボット学会第39回講習会 ～ロボット工学入門シリーズⅣ <センサ編> ～ ロボットと環境の状態を知るには (東京, 1994.10.25)／テキスト, pp.39-49
- 石川正俊: 超並列ビジョンチップアーキテクチャ, 電子情報通信学会秋季大会 - ソサイエティ先行大会 (仙台, 1994.9.28)／講演論文集 エレクトロニクス 2, pp.253-254
- 石川正俊: 計測の構造, 計測自動制御学会連続セミナー, 計測のシステム化を目指したインテリジェントメジャメントⅠ - インテリジェントメジャメント - (東京, 1994.9.24)／テキスト

- 石川正俊: インテリジェントメジャメント総論, 計測自動制御学会連続セミナー, 計測のシステム化を目指したインテリジェントメジャメント I – インテリジェントメジャメント – (東京, 1994.9.24) / テキスト
- 石川正俊: フォトニックセンシング, 第55回応用物理学学会学術講演会, フォトニック多次元情報処理システム – 視覚情報システム構築に向けて – シンポジウム (名古屋, 1994.9.20) / 予稿集, p.1199
- 石川正俊: 画像プロセスと光インターコネクション, 第31回日本光学会サマーセミナー (浜松, 1994.8.26) / 論文集, pp.1-16
- 石川正俊: センサフュージョンへの期待 – センサ情報処理の新展開 – (基調講演), 日本機械学会第72期全国大会 (札幌, 1994.8.19) / 講演論文集, pp.579-580 (1994)
- 石川正俊: 2001年に実現される光インターコネクションの姿, 第64回光コンピュータ研究会 (伊豆, 1994.7.7) / OPCOM NEWS, Vol.11, No.4, p.5 (1994)
- 石川正俊: センサとセンシング戦略 (キーノート), 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会 (神戸, 1994.7.1) / 講演論文集, pp.1451-1456
- 石川正俊: 最新のセンサ技術 – センサフュージョンと超並列ビジョン –, 第50回知能システムフォーラム (熊本, 1994.3.22)
- 石川正俊: センサフュージョンの概念, 科学研究費総合研究 (B)「核燃焼プラズマの計測に関する調査研究」シンポジウム資料 (名古屋, 1994.1.11) / 資料集, pp.3-4 (1994)
- 石川正俊: 並列光入出力高速画像処理システムSPE-4k, 第24回画像工学コンファレンス (1993.12.9) / 論文集, pp.141-145
- 石川正俊: 光インターコネクションを用いた並列演算処理機構, 第60回光コンピュータ研究会 (東京, 1993.12.3) / OPCOM NEWS, Vol.10, No.6, p.3 (1993)
- 石川正俊: 光コンピューティング – デバイス技術の現状と将来 Concluding Remarks, 第54回応用物理学学会学術講演会, 光コンピューティング – デバイス技術の現状と将来シンポジウム (札幌, 1993.9.28) / 予稿集, p.1325
- 石川正俊: 超高速超並列視覚システム, 第49回微小光学研究会 (東京, 1993.7.14) / MICROOPTICS NEWS, Vol.11, No.3, pp.37-42
- 石川正俊: センサ情報の並列処理技術 – 超並列ビジョンとセンサフュージョン, 電子情報通信学会・情報処理学会・計測自動制御学会各北海道支部講演会 (札幌, 1993.7.6)
- 石川正俊: 感覚統合に対する工学的アプローチ, 計測自動制御学会関西支部講習会 (大阪, 1993.6.22) / テキスト, pp.30-43
- 石川正俊: センサフュージョンの最新技術, 日本機械学会講習会「マイクロ知能化情報機械」(東京, 1993.5.20) / 教材, pp.27-34
- 石川正俊: センサフュージョンと自律分散, 日本機械学会第70期通常総会講演会 (ワークショップ「自律分散とロボティクス・メカトロニクス」(八王子, 1993.4.2) / 講演論文集 (Ⅲ), pp.571-572
- 石川正俊: 光コンピューティング, 電気・電子情報学術振興財団第5回ワークショップ「オプトエレクトロニクスにおける先端技術」講演会 (東京, 1993.2.4) / 講演資料集, pp.45-64
- 石川正俊: センサフュージョンについて, IEEE Robotics and Automation Tokyo Chapter 講演会 (川崎, 1992.12.22)
- 石川正俊: 計測・センシングにおける光の役割, 計測自動制御学会第9回光応用計測部会講演会 (東京, 1992.11.5) / 資料, pp.1-6
- 石川正俊, 高柳信夫, 森田彰: 光演算向きアーキテクチャを有する超並列演算処理機構, 電子情報通信学会光通信システム研究会 (東京, 1992.10.26) / 電子情報通信学会技術研究報告, OCS92-49, Vol.92, No.296, pp.51-56
- 石川正俊: 超並列・超高速光センシングとその応用, 応用物理学学会サマーセミナー (支笏湖, 1992.9.2) / 論文集, pp.1-16
- 石川正俊: 光入出力を有する超並列演算処理機構, 並列処理シンポジウムJSPP'92 (横浜, 1992.6.17) / 論文集, pp.353-358
- 石川正俊: センサフュージョンとは, 日本機械学会講習会, ロボットのセンシング技術の課題と新展開 – センサフュージョン – (川崎, 1992.6.15) / 教材, pp.1-6
- 石川正俊: センサフュージョン, '92ニューアクトエータ&センサシンポジウム (幕張, 1992.4.22) / 資料, pp. (2-4-1)-(2-4-10)
- 石川正俊, 森田彰, 高柳信夫: 光演算向きアーキテクチャを有する超並列演算処理機構 (SPE-4k), 第39回応用物理学学会関係連合講演会 (習志野, 1992.3.29) / 予稿集, p.815(第3分冊)
- 石川正俊: センサフュージョンによる知的計測, 計測自動制御学会東北支部講演会 (仙台, 1991.12.14)
- 石川正俊: センサ技術と並列処理, 計測自動制御学会第8回先端電子計測部会講演会 (東京, 1991.11.29) / 予稿集, pp.21-24
- 石川正俊: 大規模並列処理機構による視覚機能の工学的実現, 理研シンポジウム第12回非接触計測と画像処理, (和光, 1991.10.16) / 予稿集, pp.15-19
- 石川正俊: ニューロコンピューティングのハードウェア, 第52回応用物理学学会学術講演会神経回路網とその応用シンポジウム (岡山, 1991.10.10) / 予稿集, p.1282
- 石川正俊: コヒーレント光技術の光コンピューティングへの応用, 平成3年電気・情報関連連合大会 (東京, 1991.9.10) / 講演論文集, 分冊4, pp.159-162 (1991)
- 石川正俊: 光ニューロコンピューティング, 1991年夏期視覚研究会 (九十九里, 1991.7.30) / vision, Vol.3, No.3, pp.137-144 (1991)
- 石川正俊: センサフュージョン, 第30回計測自動制御学会学術講演会 (米沢, 1991.7.19) / 予稿集, pp.857-858
- 石川正俊: 触覚センシングシステム, 電気学会電子・情報・システム部門第1回全国大会 (野田, 1991.7.16) / 講演論文集, pp.61-64
- 石川正俊: センサフュージョンの現状と課題 (チュートリアル), 第29回計測自動制御学会学術講演会 (東京, 1990.7.24) / 予稿集, pp.i-viii
- 石川正俊: センサフュージョン – 感覚情報の統合メカニズム – (招待講演), センサの基礎と応用シンポジウム (東京, 1990.5.31) / 講演概要集, p.21 / M.Ishikawa: Sensor Fusion -Mechanism for Integration of Sensory Information, Technical Digest of 9th SENSOR SYMPOSIUM, pp.153-158 (1990)
- 石川正俊: 光コンピューティングと並列学習情報処理, 第6回センシングシステム技術研究講演会 (長野, 1990.5.28) / 論文集, pp.1-4
- 石川正俊, 高橋昭彦, 赤松幹之: 並列処理を用いたセンサフュージョンシステム, 第7回センシングフォーラム (東京, 1990.4.6) / 資料, pp.115-120
- 石川正俊: 光連想記憶と学習 (光学論文賞受賞記念講演), 第37回応用物理学学会関係連合講演会 (朝霞, 1990.3.29)
- 石川正俊: 光ニューロコンピューティングの展望, 第9回光産業技術シンポジウム (東京, 1989.11.8) / 予稿集, 85-99
- 石川正俊, 豊田晴義, 向坂直久, 鈴木義二: 光1次処理を用いた光連想記憶システム, 第50回応用物理学学会学術講演会 (福岡, 1989.9.30) / 予稿集, p.796 (第3分冊)

- 石川正俊: パネルディスカッション, 第50回応用物理学会学術講演会光コンピューティングシンポジウム (福岡, 1989.9.29)/シンポジウムダイジェスト, pp.92-93
- 石川正俊: 光ニューラルネットワークシステム, 第50回応用物理学会学術講演会光コンピューティングシンポジウム (福岡, 1989.9.29)/予稿集, p.1151 (第0分冊)/シンポジウムダイジェスト, pp.75-79
- 石川正俊: パネルディスカッション「光コンピューティングデバイスの実用化, 集積化, システム化に向けて」, 第33回光コンピュータ研究会 (1988.7.14)
- 石川正俊: 形状の計測と能動的センシング, 第6回センシングフォーラム (東京, 1989.4.5)/資料, pp.93-98
- 石川正俊, 豊田晴義, 向坂直久, 鈴木義二: 光アソシアトロン - 学習を実現した光連想記憶システム - (招待講演), レーザー学会学術講演会第9回年次大会 (大阪, 1989.1.27)/予稿集, pp.217-220
- 石川正俊, 豊田晴義, 向坂直久, 鈴木義二: 光アソシアトロン(V) - 学習の構造とその改良 -, 第49回応用物理学会学術講演会 (富山, 1988.10.6)/予稿集, p.734 (第3分冊)
- 石川正俊, 豊田晴義, 向坂直久, 鈴木義二: 光アソシアトロン(IV) - 学習過程の実験的評価 -, 第49回応用物理学会学術講演会 (富山, 1988.10.6)/予稿集, p.734 (第3分冊)
- 石川正俊: 学習を実現した光連想記憶システム, 計測自動制御学会 第54回自動化機器部会, "ニューロンネットの技術動向と応用事例 = 知能化最前線 =" (東京, 1988.9.1)
- 石川正俊, 下条誠: 生地の状態を検出する触覚センサ(特別セッション「自動縫製システム」), 第27回計測自動制御学会学術講演会 (習志野, 1988.8.4)/予稿集, pp.745-748
- 石川正俊, 吉澤修治: 多層型並列処理回路を用いたn次モーメントの検出方法, 第27回計測自動制御学会学術講演会 (習志野, 1988.8.4)/予稿集, pp.565-566
- 石川正俊, 向坂直久, 豊田晴義, 鈴木義二: 光アソシアトロン, 第27回光コンピュータ研究会 (伊豆長岡, 1988.7.15)
- 石川正俊, 向坂直久, 豊田晴義, 鈴木義二: 学習を導入した光連想記憶システム, 電子情報通信学会コンピュータシステム研究会, 情報処理学会計算機アーキテクチャ研究会 (八幡平, 1988.7.7)/電子情報通信学会技術研究報告, CPSY88-15, Vol.88, No.107, pp.61-68 /情報処理学会研究報告, 88-ARC-71, Vol.88, No.45, pp.61-68
- 石川正俊, 向坂直久, 豊田晴義, 鈴木義二: 光演算による連想記憶と学習, テレビジョン学会視覚情報研究会 (東京, 1988.5.27)/テレビジョン学会技術報告, Vol.12, No.20, pp.31-36
- 石川正俊: センサ情報の処理のための並列処理アーキテクチャ, コンピュータアーキテクチャシンポジウム (東京, 1988.5.18)/情報処理学会シンポジウム論文集, Vol.88, No.3, pp.199-208
- 石川正俊: 並列処理機能を持つ触覚センサ, 電子情報通信学会, 集積回路研究会 (東京, 1988.4.21)/電子情報通信学会技術研究報告, ICD88-3, Vol.88, No.10, pp.17-24
- 石川正俊, 豊田晴義, 向坂直久, 鈴木義二: 光アソシアトロン(III) - 直交学習法を用いた学習実験 -, 第35回応用物理学関係連合講演会 (東京, 1988.3.30)/予稿集, p.732 (第3分冊)
- 石川正俊, 向坂直久, 鈴木義二: 光アソシアトロン(II) - 基本特性と想起実験 -, 第35回応用物理学関係連合講演会 (東京, 1988.3.30)/予稿集, p.732 (第3分冊)
- 石川正俊, 向坂直久, 鈴木義二: 光アソシアトロン(I) - システム構成と動作原理 -, 第35回応用物理学関係連合講演会 (東京, 1988.3.30)/予稿集, p.732 (第3分冊)
- 石川正俊, 下条誠: 触覚センサ, 昭和63年電気学会全国大会 (東京, 1988.3.29)/予稿集, pp.S.5-17-20
- 石川正俊: 触覚センサの知能化, 電気学会集積化センサ調査専門委員会 (東京, 1987.10.6)/資料, pp.1-13
- 石川正俊, 下条誠: パターン処理機能を内蔵した並列処理型触覚センサ, 第26回計測自動制御学会学術講演会 (広島, 1987.7.17)/予稿集, pp.587-588
- 石川正俊, 赤松幹之, 下条誠: センサフュージョンシステムにおける運動と認識, 第26回計測自動制御学会学術講演会 (広島, 1987.7.16)/予稿集, pp.327-328
- 石川正俊, 下条誠, 佐藤滋: 高速画像処理装置を用いた触覚情報処理, 第25回計測自動制御学会学術講演会 (東京, 1986.7.24)/予稿集, pp.351-352
- 石川正俊, 下条誠, 佐藤滋: ビデオ信号出力を持つ圧力分布センサ, 第28回自動制御連合講演会 (東京, 1985.11.6)/予稿集, pp.429-430
- 石川正俊, 高橋良子: 高速画像処理装置を用いたフィードバック制御実験, 第28回自動制御連合講演会 (東京, 1985.11.6)/予稿集, pp.231-232
- 石川正俊, 下条誠: センサのインテリジェント化を目指したパターン信号処理用LSI, 第28回自動制御連合講演会 (東京, 1985.11.5)/予稿集, pp.399-400
- 石川正俊: 演算機能を持つ触覚型センサ, 電気学会インテリジェントセンサシステム調査専門委員会 (筑波, 1985.10.21)
- 石川正俊: 触覚センサとロボット, 第5回ロボット工学特別部会講義会 (東京, 1985.9.20)/予稿集, pp.11-20
- 石川正俊, 下条誠, 佐藤滋: ロジカルセンサの概念を用いたセンサ処理用言語の開発, 第24回計測自動制御学会学術講演会 (札幌, 1985.7.25)/予稿集, pp.49-50
- 石川正俊, 下条誠: 演算機能を持つ触覚型センサ(ポスターセッション), 第2回センシングフォーラム (東京, 1985.4.8)/予稿集, pp.13-18
- 石川正俊, 下条誠: 演算機能を持つ触覚型センサ, 第2回センシングフォーラム (東京, 1985.4.8)/予稿集, pp.13-18
- 石川正俊, 下条誠, 佐藤滋: マトリクス状センサによる能動的な運動認識機構, 第27回自動制御連合講演会 (神戸, 1984.11.15)/予稿集, pp.505-506
- 石川正俊, 下条誠: 演算回路を持つ触覚型センサ(招待セッション「知能化センサへのアプローチ」), 第23回計測自動制御学会学術講演会 (東京, 1984.7.27)/予稿集, pp.671-672
- 石川正俊, 下条誠: 並列演算回路を用いて形状をトレースするセンサ, 第22回計測自動制御学会学術講演会 (北九州, 1983.7.28)/予稿集, pp.457-458
- 石川正俊, 下条誠: マトリクス状センサからの出力分布の中心位置および総和の検出方法, 第21回計測自動制御学会学術講演会 (東京, 1982.7.30)/予稿集, pp.609-610
- 石川正俊, 下条誠: 感圧導電性ゴムを用いた触覚センサ, 第2回センサの基礎と応用シンポジウム (筑波, 1982.5.28)/予稿集, pp.95-96

- 石川正俊, 増田正, 武田常広, 下条誠, 伴菊夫: 動態の三次元計測, 電気学会計測研究会 (筑波, 1981.11.24) / 資料 (IM-81-34), pp.35-44
- 石川正俊, 下条誠: 感圧導電性ゴムを用いた重心座標入力タブレット, 昭和56年度電子通信学会情報・システム部門全国大会 (金沢, 1981.10.12) / 予稿集, p.2-219
- 石川正俊, 下条誠: 感圧導電性ゴムを用いた重心センサーとその応用, 第20回計測自動制御学会学術講演会 (仙台, 1981.7.31) / 予稿集, pp.667-668
- 石川正俊, 武田常広, 下条誠, 伴菊夫: 三次元動態計測システムとその応用, 第7回バイオメカニズムシンポジウム (熱川, 1981.7.17) / 予稿集, pp.192-204
- 石川正俊, 下条誠, 武田常広, 伴菊夫: 赤外線位置検出装置の精度の向上について, 第19回計測自動制御学会学術講演会 (横浜, 1980.8.22) / 予稿集, pp.485-486
- 石川正俊, 下条誠: 感圧導電性ゴムを用いた重心の位置とその大きさの測定方法, 第19回計測自動制御学会学術講演会 (横浜, 1980.8.22) / 予稿集, pp.483-484
- 石川正俊, 下条誠, 武田常広, 伴菊夫: 三次元動態計測システム, 第19回計測自動制御学会学術講演会 (横浜, 1980.8.20) / 予稿集, pp.143-144
- 石川正俊, 原宏: ジョゼフソン接合線路を用いた論理回路, 第39回応用物理学会学術講演会 (札幌, 1979.10) / 予稿集, p.347
- 石川正俊: ジョゼフソン素子の神経モデルへの応用, 電気学会クライオエレクトロニクス常置専門委員会 (東京, 1979.7.27)
- 石川正俊, 原俊弘, 塩田ふゆひこ, 原宏: ダブルジャンクションのアナログシミュレータ, 第38回応用物理学会学術講演会 (岡山, 1977.10.10) / 予稿集, p.482
- 石川正俊, 原俊弘, 塩田ふゆひこ, 原宏: PLLを用いたDouble Junction Simulator, 電気学会クライオエレクトロニクス常置専門委員会 (東京, 1977)

国内学会等 (共著)

- 宮下令央, 石川正俊: 合成画像データセット生成による位置姿勢認識モデルの自動構築と高速認識, 電子情報通信学会画像工学研究会 (IE) (札幌, 2026.2.19) / 電子情報通信学会技術研究報告, Vol.125, No.356, IE2025-67, pp.73-76 (2026)
- 田畑智志, 渡辺義浩, 石川正俊: 複数物体の高速三次元スキャンにおける物体認識を用いた分離統合の検討, 第26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 (SI2025) (広島, 2025.12.10) / 講演会論文集, pp.1600-1603
- 末石智大, 栃岡陽麻里, 石川正俊: 単フレームM 系列多重露光を用いた卓球高速スピンの低遅延追跡, 第26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 (SI2025) (広島, 2025.12.10) / 講演会論文集, pp.1596-1599
- 望戸雄史, 早川智彦, 馬場庸平, 田代想, 蛭間友香, 資延伸一, 石川正俊: 同期制御に基づくモーションブラー補償を用いた移動環境下でのフォトグラメトリ用画像撮影システム, 第26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 (SI2025) (広島, 2025.12.10) / 講演会論文集, pp.1579-1581
- 蛭間友香, 望戸雄史, 早川智彦, 三野綾子, 石川正俊: 移動速度に応じたモーションブラー補償を用いた路面投影手法, 第26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 (SI2025) (広島, 2025.12.10) / 講演会論文集, pp.1576-1578
- 早川智彦, 望戸雄史, 馬場庸平, 田代想, 蛭間友香, 資延伸一, 石川正俊: トンネル内での移動環境下におけるフォトグラメトリ用画像撮影システム, 令和7年度土木学会全国大会 第80回年次学術講演会 (熊本, 2025.9.12) / 講演概要集, CS9-49
- 黄守仁, 石川正俊: ER流体クラッチを利用した往復運動: ニューラルネットワークモデルおよびPD計算トルク法による位置制御の実現, 第43回日本ロボット学会学術講演会 (RSJ2025) (東京, 2025.9.3) / 講演概要集, RSJ2025AC1R1-01
- 早川智彦, 末石智大, 大倉秀斗, 蛭間友香, 妹尾拓, 栃岡陽麻里, 三野綾子, 黄守仁, 石川正俊: 人の動作意図に基づくロボットハンドによる物体把持高速化アシストシステム, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2025 (ROBOMECH 2025) (山形, 2025.6.6) / 講演論文集, 2P1-L05
- 黄守仁, 石川正俊: 直動往復運動を実現する同軸ER流体クラッチの伝達トルク推定, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2025 (ROBOMECH 2025) (山形, 2025.6.5) / 講演論文集, 1P1-R02
- 川脇優輝, 黄守仁, 山川雄司, 石川正俊: 上腕の一自由度回転運動に向けた高周波電気刺激フィードバック制御に関する検討, 第25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 (SI2024) (盛岡, 2024.12.20) / 講演会論文集, pp.2795-2799
- 早川智彦, 蛭間友香, 妹尾拓, 黄守仁, 石川正俊: 机上における人の動作意図読み取りによる物体把持高速化アシストシステム, 第25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 (SI2024) (盛岡, 2024.12.19) / 講演会論文集, pp.2482-2483
- 王文鶴, 黄守仁, 村上健一, 宮下令央, 山川雄司, 石川正俊: 高速ビジョンと市販多関節ロボットの統合とその検討, 第25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 (SI2024) (盛岡, 2024.12.18) / 講演会論文集, pp.780-782
- 岩崎健一郎, 早川智彦, 石川正俊: 高速カメラを用いた接地直後の背屈筋収縮の推定手法, 映像情報メディア学会スポーツ情報処理研究会 (SIP) (北見, 2024.11.1) / 映像情報メディア学会技術報告, Vol.48, No.36 SIP2024-12, pp.15-17
- 末石智大, 古村真, 石川正俊: 気管軟化症診断定量化に向けた気管内心原性振動の高速画像計測手法, 生体医工学シンポジウム2024 (東京, 2024.9.13) / 講演予稿・抄録集, p.82, C-17
- 田畑智志, 石川正俊: 可変焦点光学系キャリブレーションのためのジームススターサークルグリッドの検討, 第42回日本ロボット学会学術講演会 (RSJ2024) (大阪, 2024.9.6) / 予稿集, 3A3-03
- 早川智彦, 三野綾子, 蛭間友香, 石川正俊: 回転六角柱によるモーションブラー補償システム, 第42回日本ロボット学会学術講演会 (RSJ2024) (大阪, 2024.9.4) / 予稿集, 1A5-04
- 宮下令央, 田畑智志, 石川正俊: Coarse-to-Fine位相同定のための階層化ArUcoマーカー配列, 電子情報通信学会センサネットワークとモバイルインテリジェンス研究会 (沖縄, 2024.5.17) / 電子情報通信学会技術研究報告, Vol.124, No.22, SeMI2024-4, pp.16-19
- 金賢梧, イソヒョン, 石川正俊, 山川雄司: 高速マルチカメラシステムによる遠隔映像コミュニケーション支援手法, 第24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 (SI2023) (新潟, 2023.12.15) / 講演会論文集, pp.2058-2059
- 黄守仁, Sørensen Sune Lundø, Cao Yongpeng, Mikkel Kjærgaard, 石川正俊, 山川雄司: 2D/3D 視線制御に基づく肢体不自由者向けの生活支援ロボットの實現, 第24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 (SI2023) (新潟, 2023.12.14) / 講演会論文集, pp.130-132

- 田畑智志, 末石智大, 宮下令央, 石川正俊: 円筒位置姿勢情報の高速フィードバックを用いたダイナミックアナモルフォーシスシステムの開発, 第24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 (SI2023) (新潟, 2023.12.14) / 講演会論文集, pp.1280-1285
- 横山恵子, 井上満晶, 末石智大, 谷内田尚司, 細井利憲, 石川正俊: 非接触・非拘束型の眼球撮影装置を用いた眼球微細運動検知システム, ビジョン技術の実利用ワークショップ2023 (VIEW 2023) (横浜, 2023.12.8) / 講演論文集, pp.413-418
- 望戸雄史, 蛭間友香, 早川智彦, 柯毓珊, 大西偉允, 石川正俊: 照明認識を利用した高速道路のトンネル外観検査のための自己位置推定手法, 第21回ITSシンポジウム2023 (富山, 2023.12.7) / 2-B-13
- Yunpu Hu, Leo Miyashita, and Masatoshi Ishikawa: Differential Frequency Heterodyne Time-of-Flight Imaging for Instantaneous Depth and Velocity Estimation, Visual Computing 2023 (VC2023) (東京, 2023.9.20) / SIGGRAPH招待セッション 3, 54
- 栃岡陽麻里, 末石智大, 石川正俊: ボールのバウンド位置予測に基づくダイナミックプロジェクションマッピングの開発, 第28回日本バーチャルリアリティ学会大会 (VRSJ2023) (八王子, 2023.9.14) / 大会論文集, 3D2-01, pp.1-4
- 望戸雄史, 早川智彦, 大西偉允, 石川正俊: トンネル内における照明認識による自己位置推定手法, 令和5年度土木学会全国大会第78回学術講演会 (広島, 2023.9.14) / 講演概要集, CS9-24:1-CS-24:2
- 末石智大, 井上満晶, 谷内田尚司, 石川正俊: 照明制御に基づく動的瞳孔高速トラッキングによる明瞳孔微振動画像計測, 動的画像処理実利用化ワークショップ2023 (DIA2023) (宇都宮, 2023.3.2) / 講演論文集, pp.133-136
- 末石智大, 石川正俊: 縞状同心円パターンを用いた可変焦点制御系のカメラ校正手法, 第23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 (SI2022) (幕張, 2022.12.16) / 講演会論文集, pp.2093-2097
- 栃岡陽麻里, 末石智大, 石川正俊: 球技スポーツの着地痕跡判定に向けた高速ビジョンを用いた落下位置予測, 第23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 (SI2022) (幕張, 2022.12.16) / 講演会論文集, pp.2089-2092
- 妹尾拓, 川原大宙, 石井抱, 籾内健人, 平野正浩, 岸則政, 石川正俊: 高周波点滅パターン抽出に基づく矢印信号機認識, 第23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 (SI2022) (幕張, 2022.12.15) / 講演会論文集, pp.999-1001
- 黄守仁, 村上健一, 石川正俊: 対象の事前情報必要としない動的塗布応用に向けたロボットの実現, 第23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 (SI2022) (幕張, 2022.12.14) / 講演会論文集, pp.2089-2092
- 宮下令央, 田畑智志, 石川正俊: パラレルバスパターンによる高速低遅延3次元形状計測, 計測自動制御学会, 第39回センシングフォーラム, (東京, 2022.9.21) / 資料, pp.49-54
- 蛭間友香, 早川智彦, 石川正俊: 映像遅延および空間情報を制御可能な手の高速撮像・投影システムの構築, 第27回日本バーチャルリアリティ学会大会 (VRSJ2022) (札幌, 2022.9.14) / 大会論文集, 3F5-4, pp.1-2
- 井上満晶, 末石智大, 松村蒼一郎, 谷内田尚司, 細井利憲, 石川正俊: 非接触マイクロサッカー検出に向けた高速追跡を用いた眼球運動検出システム, 生体医工学シンポジウム2022 (オンライン, 2022.9.9) [online] / 予稿・抄録集, p.13
- 村上健一, 黄守仁, 石川正俊, 山川雄司: 動的補償を用いたビーズピッキング, 第40回日本ロボット学会学術講演会 (RSJ2022) (東京, 2022.9.8) / 講演概要集, 4C1-05
- Shouren Huang, Yongpeng Cao, Kenichi Murakami, Masatoshi Ishikawa, and Yuji Yamakawa: Bimanual Coordination Protocol for the Inter-Limb Transmission of Force Feedback, 第40回日本ロボット学会学術講演会 (RSJ2022) (東京, 2022.9.6) / 講演概要集, 2C1-05
- 末石智大, 石川正俊: 高速光学系制御と対称的ドットマーカによる卓球回転実時間計測, 第40回日本ロボット学会学術講演会 (RSJ2022) (東京, 2022.9.6) / 講演概要集, 2B1-08
- 田畑智志, 渡辺義浩, 石川正俊: 小型高速三次元スキャナの開発, 第40回日本ロボット学会学術講演会 (RSJ2022) (東京, 2022.9.6) / 講演概要集, 2B1-07
- 松村蒼一郎, 末石智大, 井上満晶, 谷内田尚司, 石川正俊: 光学系制御撮影下の角膜反射法によるマイクロサッカー検出高精度化の検討, 第22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 (SI2021) (鹿児島, 2021.12.16 [online]) / 講演会論文集, pp.2025-2028
- 末石智大, 松村蒼一郎, 谷内田尚司, 石川正俊: マイクロサッカー高精度計測に向けた動的な明瞳孔眼球モデルの開発, 第22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 (SI2021) (鹿児島, 2021.12.16 [online]) / 講演会論文集, pp.2011-2016
- 村上健一, 黄守仁, 石川正俊, 山川雄司: 高速ビジュアルフィードバックを用いた高速3次元位置補償システムの開発, 第22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 (SI2021) (鹿児島, 2021.12.16 [online]) / 講演会論文集, pp.1403-1405
- 末石智大, 石川正俊: 手指高速トラッキングに向けた楕円群指輪マーカの開発, 第22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 (SI2021) (鹿児島, 2021.12.16 [online]) / 講演会論文集, pp.1382-1387
- 三河祐梨, 末石智大, 石川正俊: 球体姿勢に対応した回転相殺テクスチャの高速投影の残像効果による一軸回転可視化法の提案, 第26回日本バーチャルリアリティ学会大会 (VRSJ2021) (茨木[online], 2020.9.13) / 大会論文集, 2D2-5 (一般講演), 2G-6 (技術芸術展示), pp.1-4
- 栃岡陽麻里, 早川智彦, 石川正俊: 身体感覚と視覚情報にずれが生じる低遅延没入環境における映像遅延とターゲットの加速度がユーザへ与える影響, 第26回日本バーチャルリアリティ学会大会 (VRSJ2021) (茨木[online], 2020.9.14) / 大会論文集, 3B2-3, pp.1-4
- 岡衛, 村上健一, 黄守仁, 角博文, 石川正俊, 山川雄司: 面状柔軟物の展開に向けたコーナーの状態認識と把持動作計画, 第39回日本ロボット学会学術講演会 (RSJ2021) ([online], 2021.9.11) / 予稿集, 3F1-01
- 長谷川雄大, 黄守仁, 山川雄司, 石川正俊: 閉リンク機構を用いた動的補償モジュールの開発, 第39回日本ロボット学会学術講演会 (RSJ2021) ([online], 2021.9.10) / 予稿集, 2D2-05
- 上野永遠, 黄守仁, 石川正俊: 上腕の一自由度回転運動に向けた高周波電気刺激フィードバック制御システムの構築, 第39回日本ロボット学会学術講演会 (RSJ2021) ([online], 2021.9.10) / 予稿集, 2J1-01
- 三河祐梨, 末石智大, 渡辺義浩, 石川正俊: Variolight2: 円周マーカを用いた球体への広域かつ遮蔽に頑健なダイナミックプロジェクションマッピング, 第27回画像センシングシンポジウム (SSII2021) (横浜, 2021.6.9 [online]) / 講演論文集, IS1-25
- 池田遼, 早川智彦, 栃岡陽麻里, 石川正俊: 観測者の視線運動に応じた残像効果による指向性ディスプレイ, 第25回情報処理学会シンポジウム インタラクシオン2021 ([online], 2021.3.11) / インタラクシオン2021論文集, pp.57-63 (2021)
- 早川智彦, 栃岡陽麻里, 久保田祐貴, 美間亮太, 石川正俊: 色と形に関する2種の錯視における知覚のフレームレート依存性 ~ ベンハムのコマとラバーペンシル錯視による錯視の映像表現への応用検討 ~, 映像表現・芸術科学フォーラム2021 ([online], 2021.3.8) / 映像情報メディア学会技術報告, Vol.45, No.8, AIT202-73, pp.157-160 (2021)

- 早川智彦, 高原慧一, 柯毓珊, 石川正俊: 半導体可視光レーザーによる加熱箇所の熱画像を利用した動的マーカー生成手法, レーザー学会学術講演会第41回年次大会 ([online], 2021.1.20) / 講演予稿集, H03-20a-VIII-04
- 久保田祐貴, 柯毓珊, 早川智彦, 石川正俊: 2種の材料を用いた着脱可能な赤外マーカーにおける撮像性能の検証, 映像情報メディア学会創立70周年記念大会 ([online], 2020.12.22) / 予稿集, 12E-2
- 川原大宙, 妹尾拓, 石井抱, 平野正浩, 岸則政, 石川正俊: 重畳車両の輪郭抽出に基づく高速トラッキング, 第21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 (SI2020) (福岡, 2020.12.17 [online]) / 予稿集, pp.1457-1459
- 末石智大, 西園良太, 石川正俊: ベクター型レーザー投影系におけるM系列破線マーカーを用いたロバスト高速自己姿勢推定, 第21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 (SI2020) (福岡, 2020.12.17 [online]) / 予稿集, pp.1445-1448
- 美間亮太, 久保田祐貴, 早川智彦, 石川正俊: ベンハムのコマの無彩色化システムを用いた主観色の補償効果の評価, 第21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 (SI2020) (福岡, 2020.12.17 [online]) / 予稿集, pp.1955-1957
- 松村蒼一郎, 末石智大, 谷内田尚司, 石川正俊: 高速光学系制御を用いた頭部非拘束状態における眼球微振動検出手法, 第21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 (SI2020) (福岡, 2020.12.17 [online]) / 予稿集, pp.1894-1898
- 松本明弓, 末石智大, 石川正俊: 注視点追従高解像度投影に向けた高速視線推定システム, 第21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 (SI2020) (福岡, 2020.12.17 [online]) / 予稿集, pp.1886-1889
- 末石智大, 深山理, 宮地力, 山川雄司, 石川正俊: ゴルフスイングのフォーム・幾何情報の逐次的高速投影システムの開発, 第21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 (SI2020) (福岡, 2020.12.16 [online]) / 予稿集, pp.386-389
- 早川智彦, 柯毓珊, 望戸雄史, 石川正俊: モーションブラー補償撮像手法を利用した走行型点検車両の照明要件—高速道路のトンネル覆工表面の撮影に向けて—, 第42回照明学会東京支部大会 ([online], 2020.12.9) / 予稿集, pp.B-6:1-B-6:2
- 小山佳祐, 堀邊隆介, 安田博, 万偉偉, 原田研介, 石川正俊: ワンボード・USB給電タイプ的高速・高精度近接覚センサの開発とブリガラス制御の解析, 第38回日本ロボット学会学術講演会 (RSJ2020) ([online], 2020.10.9) / 予稿集, 1G2-04
- 早川智彦, 柯毓珊, 石川正俊: 再帰性反射光の広がりによる空中結像を利用したディスプレイ空間拡張手法, 第25回日本バーチャルリアリティ学会大会 (VRSJ2020) ([online], 2020.9.17) / 予稿集, 2B1-5:1-2B1-5:4
- 早川智彦, 望戸雄史, 村上健一, 石川正俊: 軌道材料の異常検出に向けた鉄道巡航速度における高解像度画像撮影手法の提案, 令和2年度土木学会全国大会 第75回年次学術講演会Web討論会 ([online], 2020.9.9-11) / WEB版年次学術講演会プログラム, VI892:1-VI892:3
- 江崎ゆり子, 望戸雄志, 早川智彦, 石川正俊: ガルバノミラーを用いた撮影角度の高速スイッチング, 第45回光学シンポジウム (東京, 2020.6.25 [online]) / 講演論文集, pp.85-89
- 神宮亜良太, 末石智大, 谷内田尚司, 石川正俊: 遠隔虹彩認証に向けた高速光学系制御を用いた眼追従合焦撮像手法, 第26回画像センシングシンポジウム (SSII2020) (横浜, 2020.6.11 [online]) / 講演論文集, IS2-16/SO2-16
- 島田史也, 村上健一, 妹尾拓, 石川正俊: 「6軸力センサを搭載したロボットハンドを用いた加振によるボトル内の液体判別, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2020 (ROBOMECH 2020) (金沢, 2020.5.29 [online]) / 講演論文集, 2A2-N16
- 漆原昂, 村上健一, 妹尾拓, 石川正俊: 「弾塑性変形制御を用いたヒューマンロボットインタラクション, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2020 (ROBOMECH 2020) (金沢, 2020.5.29 [online]) / 講演論文集, 2A2-C15
- 黄守仁, 小山佳祐, 石川正俊, 山川雄司: 両腕同期運動を利用した力覚提示による人間機械協調, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2020 (ROBOMECH 2020) (金沢, 2020.5.29 [online]) / 講演論文集, 2A2-C14
- 藤田尚輝, 池田遼, 柄岡陽麻里, 早川智彦, 石川正俊: 没入環境におけるフレームレートおよび画像遅延が人間の動作に与える影響, 2020年電子情報通信学会総合大会 (東広島, 2020.3.20), 講演論文集, H-2-13.
- 美間亮太, 久保田祐貴, 早川智彦, 石川正俊: ベンハムのコマにおける誘導色の無彩色化システム, 2020年電子情報通信学会総合大会 (東広島, 2020.3.20) / 講演論文集, H-2-12
- 池田遼, 藤田尚輝, 柄岡陽麻里, 早川智彦, 石川正俊: 高速カメラ・プロジェクト系におけるフレームレートの計測, 2020年電子情報通信学会総合大会 ((東広島, 2020.3.18) / 講演論文集, H-3-8
- 長谷川雄大, 黄守仁, 石川正俊, 山川雄司: 動的補償ロボットののための新しい平面3軸機構の設計, 第25回ロボティクスシンポジウム (函館, 2020.3.15) / 講演論文集, pp.30-33
- 深水健太郎, 宮下令央, 石川正俊: ダイナミックプロジェクションマッピングを用いた動物体への視点依存映像の投影, インタラクション2020 (東京, 2020.3.9) / 予稿集, 1P-70
- 早川智彦, 久保田祐貴, 望戸雄史, 石川正俊: インフラ点検技術の高度化に向けた補償光学系及びレーザー加熱の活用, レーザー学会学術講演会第40回年次大会 (仙台, 2020.1.22) / 講演予稿集, X01-22a-XI-04
- 妹尾拓, 王允卓, 平野正浩, 岸則政, 石川正俊: 高速ステレオビジョンによる重畳車の距離・速度計測, 第20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 (SI2019), (高松, 2019.12.14) / 講演論文集, pp.2200-2202
- 田中敬, 小山佳祐, 妹尾拓, 石川正俊: 高速・低摩擦・トルクリミット付き小型直動機構Magsliderの開発, 第20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 (SI2019), (高松, 2019.12.14) / 講演論文集, pp.2572-2574
- 村松海渡, 深山理, 伊藤遼, 早川智彦, 石川正俊: ピアノ演奏の「脱力」スキル習得のための上腕三頭筋活動に基づく電子楽器発音遮断システム, 第20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 (SI2019), (高松, 2019.12.14) / 講演論文集, pp.2010-2012
- 久保田祐貴, 早川智彦, 石川正俊: 視線計測に基づくハーマン格子錯視のリアルタイム映像補償東京大学, 第20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 (SI2019), (高松, 2019.12.14) / 講演論文集, pp.1979-1983
- 井倉幹大, 宮下令央, 石川正俊: 不整地への着陸に向けた適応的3次元形状計測によるUAVの高速脚制御システム, 第20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 (SI2019), (高松, 2019.12.13) / 講演論文集, pp.1881-1886
- 伊藤遼, 宮下令央, 石川正俊: 振動球面鏡の同期撮像による単一のカメラを用いた小人化両眼立体視システムの開発, 第20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 (SI2019), (高松, 2019.12.13) / 講演論文集, pp.1322-1327
- 海保陽太, 平野正浩, 妹尾拓, 岸則政, 石川正俊: 効率的な隊列走行に向けた前方車両の高速ダイナミクス推定東京大学, 第20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 (SI2019), (高松, 2019.12.12) / 講演論文集, pp.376-380
- 伊藤遼, 宮下令央, 石川正俊: 小人が見る世界を体験する両眼立体視システム, 電子情報通信学会メディアエクスペリエンス・バーチャル環境基礎研究会 (MVE), (斜里, 2019.10.10) / 電子情報通信学会技術研究報告(メディアエクスペリエンス・バーチャル環境基礎研究会), Vol.119, No.222, MVE2019-23, pp.1-4 (2019)

- 中根悠, 早川智彦, 門脇拓也, 石川正俊: レンズ系を用いたアクリルキューブ回転モーションブレンダー保証システムにおける高速移動対象への対応, 第80回応用物理学会秋季学術講演会 (札幌, 2019.9.18) / 講演予稿集, 01-035
- 末石智大, 石川正俊: 高速指先姿勢推定に向けたネイルマーカーの試作, 第24回日本バーチャルリアリティ学会大会 (VRSJ2019) (東京, 2019.9.12) / 論文集, 5C-07
- 久保田祐貴, 早川智彦, 深山理, 石川正俊: 一対比較法を用いた蛇の回転錯視の補償パラメータチューニング, 第24回日本バーチャルリアリティ学会大会 (VRSJ2019) (東京, 2019.9.11) / 論文集, 4C-06
- 栃岡陽麻里, 早川智彦, 門脇拓也, 池田遼, 石川正俊: 身体感覚と視覚情報にずれが生じる低遅延没入環境におけるフレームレートが人へ与える影響, 第24回日本バーチャルリアリティ学会大会 (VRSJ2019) (東京, 2019.9.11) / 論文集, 4C-05
- 徐鴻金, 王立輝, 渡辺義浩, 石川正俊: 液体可変焦点レンズと高速プロジェクタを用いたダイナミックフォーカシング投影の基礎検討, 第24回日本バーチャルリアリティ学会大会 (VRSJ2019) (東京, 2019.9.11) / 論文集, 3C-09
- 三河祐梨, 末石智大, 早川智彦, 石川正俊: フォトクロミズムと高速光軸制御による発色型ファブリケーションに向けた動的描画システム, 第24回日本バーチャルリアリティ学会大会 (VRSJ2019) (東京, 2019.9.11) / 大会論文集, 3C-03
- 小山佳祐, 下条誠, 妹尾拓, 石川正俊: 小型・低摩擦アクチュエータ"MagLinkage"を用いた低衝撃・ノンストップ把持, 第37回日本ロボット学会学術講演会 (RSJ2019) (東京, 2019.9.4) / 予稿集, 3E2-07
- 金賢梧, 石川正俊: Vision-based joint control using visual encoder, 第37回日本ロボット学会学術講演会 (RSJ2019) (東京, 2019.9.4) / 予稿集, 1L2-07
- 末石智大, 小川拓也, 谷内田尚司, 石川正俊: 高速光軸・焦点制御系と広角カメラ連携による三次元運動物体の継続的高解像度合焦撮影手法, 第37回日本ロボット学会学術講演会 (RSJ2019) (東京, 2019.9.4) / 予稿集, 1L2-03
- 久保田祐貴, 早川智彦, 望戸雄史, 蛭間友香, 栃岡陽麻里, 石川正俊: 可変スポット径のレーザ加熱光学系を用いた浮き・剥離の顕在化, 令和元年度土木学会全国大会第74回学術講演会 (香川, 2019.9.3) / WEB版年次学術講演会プログラム, VI-145:1-VI145:3
- 早川智彦, 久保田祐貴, 望戸雄史, 蛭間友香, 栃岡陽麻里, 石川正俊: 高速走行時におけるモーションブレンダー補償に基づくトンネル覆工浮き・剥離検査システム, 令和元年度土木学会全国大会第74回年次学術講演会 (高松, 2019.9.3) / WEB版年次学術講演会プログラム, VI146:1-VI146:3
- Leo Miyashita, Yoshihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: MIDAS Projection: Markerless and Modelless Dynamic Projection Mapping for Material Representation, 第22回画像の認識・理解シンポジウム (MIRU2019) (大阪, 2019.8.1) / 講演論文集, IT3B-3
- 並木重哲, 谷内田尚司, 柴田剛志, 宮野博義, 石川正俊: 高速カメラを活用したデータアンサンブルに基づくリアルタイム画像認識, 第22回画像の認識・理解シンポジウム (MIRU2019) (大阪, 2019.7.31) / 講演論文集, OS2B-3, pp.1-4
- 木村洋太, 田畑智志, 宮下令央, 石川正俊: 疎な法線情報と高速距離計測を用いた密な形状の高速復元, 第22回画像の認識・理解シンポジウム (MIRU2019) (大阪, 2019.7.31) / 講演論文集, OS2B-4, pp.1-4
- 宮下令央, 渡辺義浩, 石川正俊: MIDAS Projection: マーカーレス・モデルレスの動的プロジェクションマッピングによる質感表現 (SIGGRAPH ASIA 2018/Eurographics2019 採択論文招待講演), Visual Computing (VC 2019) (東京, 2019.6.28)
- 菅間拓実, 末石智大, 石川正俊: 手指の高速姿勢推定に向けた再帰反射特性に基づく立体的リング状マーカーの検討, 第25回画像センシングシンポジウム (SSII2019) (横浜, 2019.6.13) / 講演論文集, IS2-20/SO2-20
- 西園良太, 末石智大, 石川正俊: ベクタ型レーザ投影における自己位置推定のためのマーカー埋め込み手法の検討, 第25回画像センシングシンポジウム (SSII2019) (横浜, 2019.6.12) / 講演論文集, IS1-10/SO1-10
- 田中敬, 妹尾拓, 石川正俊: 高速ビジョンシステムを用いたUAVへの荷物受け渡しシステムの開発, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2019 (ROBOMECH2019) (広島, 2019.6.7) / 講演論文集, 2P2-I06
- Shouren Huang, Chaoyue Hu, Yuji Yamakawa, and Masatoshi Ishikawa: Combining Human Visual and Haptic Perception in Human-Robot Interaction for Collaborative Manipulation, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2019 (ROBOMECH2019) (広島, 2019.6.7) / Proceedings, 2P1-L03
- 小山佳祐, 下条誠, 妹尾拓, 石川正俊: 小型・低摩擦アクチュエータMagLinkageの開発とハンド応用, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2019 (ROBOMECH2019) (広島, 2019.6.7) / 講演論文集, 2P1-H02
- 小山佳祐, 下条誠, 妹尾拓, 石川正俊: 触覚機能を内包する高速・高精度近接覚センサ - 第3報: Super tactile-based active touch による薄板部品的高速・低反力挿入 -, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2019 (ROBOMECH2019) (広島, 2019.6.7) / 講演論文集, 2P1-H01
- 飯島尚仁, 海保陽太, 平野正浩, 妹尾拓, 岸則政, 石川正俊: 高速ビジョンを用いた重畳車の分離識別トラッキング, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2019 (ROBOMECH2019) (広島, 2018.6.7) / 講演論文集, 2A1-E10
- 早川智彦, 加茂佳吾, 久保田祐貴, 望戸雄史, 妹尾拓, 石川正俊: PID制御に対するパルス入力を用いたガルバノミラーの高速ラスタ走査手法 - 高速移動によるモーションブレンダーの補償撮像に向けて -, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2019 (ROBOMECH2019) (広島, 2018.6.6) / 講演論文集, 1P2-L05
- 平野正浩, 海保陽太, 妹尾拓, 岸則政, 石川正俊: 移動ロボットのための路面空領域を用いた周辺物体の絶対速度推定, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2019 (ROBOMECH 2019) (広島, 2018.6.6) / 講演論文集, 1P1-R07
- 井倉幹大, 宮下令央, 石川正俊: UAVの安全着陸に向けた適応的3次元形状計測による時空間分解能の向上, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2019 (ROBOMECH2019) (広島, 2018.6.6) / 講演論文集, 1P1-S06
- 石本幸暉, 村上健一, 妹尾拓, 石川正俊: インナーループを用いた塑性変形制御によるロボットインタラクション, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2019 (ROBOMECH2019) (広島, 2018.6.6) / 講演論文集, 1P1-C01
- 久保田祐貴, 早川智彦, 石川正俊: 眼球運動に同期した運動錯視画像の補償提示と評価, 電子情報通信学会ヒューマン情報処理研究会 (HIP) (高知, 2019.3.9) / 電子情報通信学会技術研究報告(ヒューマン情報処理研究会), Vol.118, No.493, HIP2018-88, pp.29-31 (2019)
- 横山恵子, 谷内田尚司, 柴田剛志, 宮野博義, 石川正俊: 高速カメラでのリアルタイム画像認識に適した認識適合画像の選別, 動的画像処理実用化ワークショップ2019 (DIA2019) (北九州, 2019.3.8) / 講演論文集, pp.232-237
- 門脇拓也, 早川智彦, 石川正俊: 回転アクリルキューブによる光軸制御を用いたモーションブレンダー補償システム, 第19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 (SI2018) (大阪, 2018.12.15) / 講演論文集, pp.3105-3107

- 池田遼, 早川智彦, 石川正俊: Landの二色法を用いたモノクロ高速プロジェクトにおけるカラー化手法の提案, 第19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 (SI2018) (大阪, 2018.12.15) / 講演論文集, pp.3063-3066
- 田中敬, 妹尾拓, 石川正俊: 高速アクティブビジョンを用いたマルチカメラトラッキングシステム, 第19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 (SI2018) (大阪, 2018.12.15) / 講演論文集, pp.3002-3005
- 平野正浩, 海保陽太, 妹尾拓, 岸則政, 石川正俊: ステレオ逆透視投影を用いたセルフウィンドウ法による一般物体の高速トラッキング, 第19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 (SI2018) (大阪, 2018.12.15) / 講演論文集, pp.2953-2956
- 妹尾拓, 陳嘉惠, 岸則政, 石川正俊: 高速ビジョンを用いた点滅パターン抽出に基づく信号検出, 第19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 (SI2018) (大阪, 2018.12.15) / 講演論文集, pp.2913-2915
- 早川智彦, 望戸雄史, 森下健太, 石川正俊: 車両搭載型トンネル覆工表面点検システムにおける時速100kmリアルタイム・ロバスト白線認識手法, 第16回ITSシンポジウム2018 (京都, 2018.12.14) / 4-B-01, p.1
- 村上健一, 早川智彦, デレオン ジェローム ピトゴ, 石川正俊: ガルバノミラーによるリアルタイム高速モーションブラー補償を利用したマイクロ加工物体の形状計測手法, 日本機械学会第9回マイクロ・ナノ工学シンポジウム (札幌, 2018.11.1) / 講演論文集, 01pm1-PN-153
- 安井雅彦, 渡辺義浩, 石川正俊: インテグラルフोटグラフィ型システムの省スペース化のための鏡を利用した投影に関する検討, 映像情報メディア学会情報ディスプレイ研究会 (IDY) (東京, 2018.10.25) / 映像情報メディア学会技術報告, Vol.42, No.35, IDY2018-41, pp.1-3, (2018)
- Hirofumi Sumi, Hironari Takehara, Shunsuke Miyazaki, Daiki Shirahige, Kiyotaka Sasagawa, Takashi Tokuda, Yoshihiro Watanabe, Norimasa Kishi, Jun Ohta, and Masatoshi Ishikawa: Next-generation Fundus Camera with Full Color Image Acquisition with Advanced NIR Multi-Spectral Imaging System - High Speed Vision System and Its Impact on Various Intelligent Applications -, 映像情報メディア学会情報センシング研究会 (東京, 2018.9.25) / 映像情報メディア学会技術報告, Vol.42, No.30, IST2018-50, pp.13-16 (2018)
- 遠藤宣明, 渡辺義浩, 石川正俊: 変形する曲面モデルを利用した高速高精度非剛体3次元トラッキングの検討, 第23回日本バーチャルリアリティ学会大会 (VRSJ2018) (仙台, 2018.9.21) / 大会論文集, 32D-3
- 三河祐梨, 末石智大, 渡辺義浩: 石川正俊: VarioLight: 高速プロジェクトお呼び光軸制御による非対象な移動物体への投影型拡張現実感システム, 第23回日本バーチャルリアリティ学会大会 (VRSJ2018) (仙台, 2018.9.19) / 大会論文集, 14D-4
- 川原田美雪, 末石智大, 宮地力, 石川正俊: ゴルフスイングの即時情報提示に向けた高速光軸制御を用いたダグ姿勢推定手法, 第23回日本バーチャルリアリティ学会大会 (VRSJ2018) (仙台, 2018.9.19) / 大会論文集, 12C-4
- 門脇拓也, 丸山三智佳, 早川智彦, 松澤直熙, 岩崎健一郎, 石川正俊: 身体感覚と視覚情報にずれが生じる没入環境における映像遅延のユーザーパフォーマンスへの影響に関する研究, 第23回日本バーチャルリアリティ学会大会 (VRSJ2018) (仙台, 2018.9.19) / 大会論文集, 12B-1
- 新田暢, 末石智大, 石川正俊: 光学的に動的な投影状況における高解像度静的映像投影手法, 第23回日本バーチャルリアリティ学会大会 (VRSJ2018) (仙台, 2018.9.19) / 大会論文集, 11D-4
- 深山理, 龍野翔, 安井雅彦, M. S. Alvissalim, 早川智彦, 石川正俊: 高速撮像系フィードバックを用いた介入的スポーツ訓練システムのプロトタイプ, 計測自動制御学会ライブエンジニアリング部門シンポジウム2018 (LE2018) (福島, 2018.9.12) / 論文集, 3B1-1
- 小山佳祐, 村上健一, 妹尾拓, 下条誠, 石川正俊: 触覚機能を内包する高速・高精度近接覚センサ-第2報: 柔軟物を潰さずに高速キャッチするための視覚・近接覚制御の提案-, 第36回日本ロボット学会学術講演会 (RSJ2018) (春日井, 2018.9.5) / 講演概要集, 1G3-04
- 加地宏乃介, 渡辺義浩, 石川正俊: 機械学習を用いた高精度・少数サンプリングを両立する反射特性推定器の構築, 第21回画像の認識・理解シンポジウム (MIRU2018) (札幌, 2018.8.7) / 講演論文集, PS2-6
- 肥後亮佑, 妹尾拓, 石川正俊: 高速ビジョンシステムを使用したゴルフ打球点制御システムの開発, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2018 (ROBOMECH2018) (北九州, 2018.6.5) / 講演論文集, 2P2-E07
- 妹尾拓, 村上健一, 石川正俊: Zener モデルに基づくロボットアームの形状変形制御, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2018 (ROBOMECH2018) (北九州, 2018.6.5) / 講演論文集, 2A1-H17
- 小島治, 黄守仁, 村上健一, 石川正俊, 山川雄司: 高速ビジョンを用いた支援システムにおけるはめあいタスクの実現, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2018 (ROBOMECH2018) (北九州, 2018.6.5) / 講演論文集, 2A1-E13
- 小山佳祐, 下条誠, 妹尾拓, 石川正俊: 触覚機能を内包する高速・高精度近接覚センサ-第1報: センサモジュールの開発と接触判定の実現-, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2018 (ROBOMECH2018) (北九州, 2018.6.4) / 講演論文集, 1P1-H13
- 松井雄太郎, 石川正俊, 山川雄司: 高速ハンドを用いたビジュアルフィードバックによる人間ロボット協調の実現, 第23回ロボティクスシンポジウム (焼津, 2017.3.15) / 講演論文集, pp.160-161
- 末石智大, 小川拓也, 谷内田尚司, 渡辺義浩, 石川正俊: メダカの高解像度光学的追従撮影に向けた楕円セルフウィンドウ法, 電子情報通信学会パターン認識・メディア理解研究会 (PRMU), バイオメトリクス研究会 (BioX) (東京, 2018.3.19) / 電子情報通信学会技術研究報告 (バイオメトリクス研究会), Vol.117, No.513, BioX2017-72, pp.213-218 (2018), 電子情報通信学会技術研究報告 (パターン認識・メディア理解研究会), Vol.117, No.514, PRMU2017-208, pp.213-218 (2018)
- 新田暢, 渡辺義浩, 石川正俊: モデル間分散を利用した適応的な反射特性計測手法の検討, 電子情報通信学会パターン認識・メディア理解研究会 (PRMU), メディアエクスペリエンス・バーチャル環境基礎研究会 (MVE) (大阪, 2018.1.19) / 電子情報通信学会技術研究報告 (パターン認識・メディア理解研究会), Vol.117, No.391, PRMU2017-139, pp.251-256 (2017), 電子情報通信学会技術研究報告 (メディアエクスペリエンス・バーチャル環境基礎研究会), Vol.117, No.392, MVE2017-60, pp.251-256 (2017)
- 渡辺義浩, 斎藤謙二郎, 宮下令央, 石川正俊: 反射特性計測の高速化に向けたベイズ最適化を利用したサンプリングの設計, 電子情報通信学会パターン認識・メディア理解研究会 (PRMU), メディアエクスペリエンス・バーチャル環境基礎研究会 (MVE) (大阪, 2018.1.19) / 電子情報通信学会技術研究報告 (パターン認識・メディア理解研究会), Vol.117, No.391, PRMU2017-138, pp.245-250 (2017), 電子情報通信学会技術研究報告 (メディアエクスペリエンス・バーチャル環境基礎研究会), Vol.117, No.392, MVE2017-59, pp.245-250 (2017)
- 田畑智志, 天野光, 渡辺義浩, 石川正俊: 高速3次元トラッキングを用いたマーカレスダイナミックプロジェクトマッピングの検証, 電子情報通信学会パターン認識・メディア理解研究会 (PRMU), メディアエクスペリエンス・バーチャル環境基礎研究会 (MVE) (大阪, 2018.1.18) / 電子情報通信学会技術研究報告 (パターン認識・メディア理解研究会), Vol.117, No.391, PRMU2017-130, pp.147-152 (2017), 電子情報通信学会技術研究報告 (メディアエクスペリエンス・バーチャル環境基礎研究会), Vol.117, No.392, MVE2017-50, pp.147-152 (2017)
- 遠藤宣明, 天野光, 渡辺義浩, 石川正俊: ダイナミックプロジェクトマッピングのための複数カメラを用いた高速非剛体3次元トラッキング, 電子情報通信学会パターン認識・メディア理解研究会 (PRMU), メディアエクスペリエンス・バーチャル環境基礎研究会 (MVE) (大阪, 2018.1.18) / 電子情報通信学会技術研究報告 (パターン認識・メディア理解研究会), Vol.117, No.391, PRMU2017-122, pp.87-92

(2017), 電子情報通信学会技術研究報告 (メディアエクスペリエンス・バーチャル環境基礎研究会), Vol.117, No.392, MVE2017-43, pp.87-92 (2017)

- 岩永朋樹, 渡辺義浩, 石川正俊: 非負値行列因子分解を用いたSVBRDF計測, 電子情報通信学会パターン認識・メディア理解研究会 (PRMU), メディアエクスペリエンス・バーチャル環境基礎研究会 (MVE) (大阪, 2018.1.18) / 電子情報通信学会技術研究報告 (パターン認識・メディア理解研究会), Vol.117, No.391, PRMU2017-121, pp.81-86 (2017), 電子情報通信学会技術研究報告 (メディアエクスペリエンス・バーチャル環境基礎研究会), Vol.117, No.392, MVE2017-42, pp.81-86 (2017)
- 肥後亮佑, 山川雄司, 妹尾拓, 石川正俊: 高速多指ハンドを用いた立体回転パズルハンドリング, 第18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(SI2017), (仙台, 2017.12.21) / 講演会論文集, pp. 1400-1401
- 平野正浩, 妹尾拓, 岸則政, 石川正俊: 下向き高速ビジョンによる自転車両位置計測手法, 第18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(SI2017), (仙台, 2017.12.22) / 講演会論文集, pp.3192-3195
- 佐藤宏, 山川雄司, 妹尾拓, 石川正俊: 二足走行における高速ビジュアルフィードバックを用いた姿勢安定化制御, 第18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(SI2017), (仙台, 2017.12.22) / 講演会論文集, pp. 2591-2596
- 角博文, 宮崎駿佑, 竹原浩成, 笹川清隆, 徳田崇, 岸則政, 渡辺義浩, 鏡慎吾, 太田淳, 石川正俊: 1000fps Vision知能システムの応用 - 次世代高速眼底カメラの基礎研究報告 -, 電子情報通信学会光エレクトロニクス研究会/シリコンフォトニクス研究会 (宮古島, 2017.12.8) / 電子情報通信学会技術研究報告 (光エレクトロニクス研究会/シリコンフォトニクス研究会), Vol.117, No.339, OPE2017-114, pp.125-130 (2017)
- 吉村真一, 山崎智裕, 片山博誠, 上原修二, 能勢敦, 小林正嗣, 志田さやか, 伊澤崇, 村松良徳, 小田原正起, 高宮健一, 久松康秋, 松本静徳, 宮下令央, 渡辺義浩, 石川正俊: 140GOPS列並列PEを用いた積層型1000fpsビジョンチップとその応用 (招待講演), 第1回日本光学会情報フォトニクス研究グループ+CMOS研究会・映像情報メディア学会情報センシング研究会「新しい応用が促すCMOSイメージセンサの革新」(東京, 2017.11.13) / 映像情報メディア学会技術報告, Vol.41, No.37, pp.1-4 (2017)
- 天野光, 加藤俊幸, 渡辺義浩, 石川正俊: 高速プロジェクトによる光源変調と階調制御の連携に基づく不可視パターン埋め込み手法の検討, 第22回日本バーチャルリアリティ学会大会 (VRSJ2017) (徳島, 2017.9.28) / 大会論文集, 2E1-01
- 三河祐梨, 末石智大, 石川正俊: 動的プロジェクトンマッピングに向けた輪郭情報に基づく高速球体トラッキング第22回日本バーチャルリアリティ学会大会 (VRSJ2017) (徳島, 2017.9.27) / 大会論文集, 1E4-03
- 黄守仁, 新家健太, ベリストロムニコラス, 山川雄司, 山崎智裕, 石川正俊: 新しいビジョンチップを利用した動的補償ロボットシステム, 第35回日本ロボット学会学術講演会 (RSJ2017) (川越, 2017.9.13) / 講演論文集, 2K1-01
- 小山佳祐, 下条誠, 石川正俊: 触覚機能を内包する近接覚の提案, 第35回日本ロボット学会学術講演会 (RSJ2017) (川越, 2017.9.12) / 講演論文集, 1F1-02
- 妹尾拓, 田丸浩気, 村上健一, 石川正俊: 高速多指ハンドによるボール転がりをを用いたピッチング戦略, 第35回日本ロボット学会学術講演会 (RSJ2017) (川越, 2017.9.12) / 講演論文集, 1L1-01
- 田畑智志, 渡辺義浩, 石川正俊: 移動量微小仮定に基づく対応点探索の効率化によるPoint Cloudベース3次元トラッキングの高速化, 第16回情報科学技術フォーラム (FIT2017) (東京, 2017.9.12) / 講演論文集, 第3分冊, CH-003, pp.11-16
- 新家健太, 渡辺義浩, 石川正俊: カーネル法に基づく書籍画像の歪み補正, 第20回画像の認識・理解シンポジウム (MIRU2017) (広島, 2017.8.9) / 講演論文集, OS3-5
- 丸山三智佳, 田畑智志, 渡辺義浩, 石川正俊: 微分情報に基づく位相接続を用いた運動物体に対する3次元計測, 第23回画像センシングシンポジウム (SSII2017) (横浜, 2017.6.8) / 講演論文集, SO2-IS2-25
- 松井雄太郎, 山川雄司, 石川正俊: 高速ビジョンを用いた対象状態の実時間計測による人間機械協調の実現, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2017 (ROBOMEC2017) (郡山, 2017.5.11) / 講演論文集, 2P1-J06
- 宮下令央, 渡辺義浩, 石川正俊: 多重化レーザー計測による3次元運動センシングを用いた物体トラッキング, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2017 (ROBOMEC2017) (郡山, 2017.5.11) / 講演論文集, 2A2-M11
- 妹尾拓, 村上健一, 石川正俊: 標準線形固体モデルを用いたマニピュレータの変形挙動生成, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2017 (ROBOMEC2017) (郡山, 2017.5.11) / 講演論文集, 1P2-B12
- 村上健一, 堀内悠生, 中西慶亘, 妹尾拓, 石川正俊: ボールリリース解析に基づくロボット投球制御, 第22回ロボティクスシンポジウム (安中, 2017.3.16) / 講演論文集, pp.221-226
- 塚本勇介, 山川雄司, 妹尾拓, 石川正俊: 高速ビジュアルフィードバックによる線状弾性体の振動抑制手法, 第22回ロボティクスシンポジウム (安中, 2017.3.15) / 講演論文集, pp.63-64
- 小林正嗣, 山崎智裕, 片山博誠, 上原修二, 能勢敦, 志田さやか, 小田原正起, 高宮健一, 久松康秋, 松本静徳, 宮下令央, 渡辺義浩, 伊澤崇, 村松良徳, 石川正俊: 時空間処理のための140GOPS列並列演算器を有する積層型1ms-高速ビジョンチップ, 映像情報メディア学会情報センシング研究会 (東京, 2017.3.10) / 映像情報メディア学会技術報告, Vol.41, No.10 (IST2017-9), pp.3-6
- 呂彩林, 渡辺義浩, 石川正俊: 3次元計測を用いた書籍電子化のための高速かつ高精度なページ分割手法の提案, 動的画像処理実利用化ワークショップDIA2017 (松江, 2017.3.9) / 講演論文集, pp.58-64
- 天野光, 渡辺義浩, 石川正俊: 高速プロジェクトとウェアラブル型トラッキングに基づく低遅延な空間型拡張現実の検討, 情報処理学会 インタラクティブ2017, (東京, 2017.3.2) / 講演会予稿集, pp.210-215
- Niklas Bergström, 黄守仁, 山川雄司, 妹尾拓, 石川正俊: 高速高精度ロボットマニピュレーションのための二次元補償システム, 第17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(SI2016), (札幌, 2016.12.17) / 講演会論文集, pp.2658-2660
- 遠山渉, 黄守仁, 村上健一, 山川雄司, 石川正俊: 高速ビジョンを用いた人間の手先位置の高精度制御, 第17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 (SI2016), (札幌, 2016.12.17) / 講演会論文集, pp.2654-2657
- 黄守仁, Niklas Bergström, 山川雄司, 妹尾拓, 石川正俊: 高速ビジョン及び力・トルクセンシングによる柔軟物に対する軌道トラッキング, 第17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(SI2016), (札幌, 2016.12.17) / 講演会論文集, pp.2651-2653
- 村上健一, 堀内悠生, 中西慶亘, 妹尾拓, 石川正俊: 指上での転がりを利用した高速ハンドアームによる投球方向制御, 第17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(SI2016), (札幌, 2016.12.17) / 講演会論文集, pp.3086-3088
- 龍野翔, 早川智彦, 石川正俊: 学習促進としての電気刺激による感覚提示システムの開発, 第17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(SI2016), (札幌, 2016.12.16) / 講演会論文集, pp.2080-2084
- 吉田貴寿, 渡辺義浩, 石川正俊: 実物体の周期運動と高速時分割構造化光を用いた形状と質感を再現するリアリスティックディスプレイ, 第21回日本バーチャルリアリティ学会大会 (VRSJ2016) (東京, 2016.9.16) / 大会論文集, 33C-01

- 安宅佑樹, 渡辺義浩, 石川正俊: 音を用いた舌インタフェース, 第21回日本バーチャルリアリティ学会大会 (VRSJ2016) (東京, 2016.9.15) / 大会論文集, pp. 21B-01
- 妹尾拓, 小池正憲, 村上健一, 石川正俊: 受動的緩衝動作における直列表現ベースの塑性変形制御, 日本ロボット学会第34回学術講演会 (RSJ2016) (山形, 2016.9.9) / 講演論文集, 3E2-08
- 佐藤宏, 山川雄司, 妹尾拓, 石川正俊: 高速高精度ロボットハンドの開発, 日本ロボット学会第34回学術講演会 (RSJ2016) (山形, 2016.9.7) / 講演論文集, 1B1-02
- 末石智大, 石川正俊: 高速視線制御系と広角カメラの協調に向けたフラクタルパターンによるカメラ校正, 2016年映像情報メディア学会年次大会 (津, 2016.9.2) / 講演予稿集, 21C-2
- 山川雄司, 野田聡人, 石川正俊, 下条誠: 高速視触覚センサネットワークシステムの開発, 第33回センシングフォーラム (和歌山, 2016.9.1) / 講演論文集, pp.119-122
- 斎藤謙二郎, 宮下令央, 渡辺義浩, 石川正俊: 高速BRDF計測に向けた代数的解法の拡張の実機検証, 第19回画像の認識・理解シンポジウム (MIRU2016) (浜松, 2016.8.3) / 講演論文集, PS2-32
- 宮下令央, 石原響太, 渡辺義浩, 石川正俊: ZoeMatrope: マテリアルデザインのための実体ディスプレイ (招待講演), Visual Computing/グラフィクスとCAD合同シンポジウム (東京, 2016.6.19) / 講演, 予稿集, invited 04, pp.1-2
- 平野正浩, 渡辺義浩, 石川正俊: 一筆書きアニメーションの中割り手法の提案, Visual Computing/グラフィクスとCAD 合同シンポジウム 2016 (東京, 2016.6.18) / 予稿集, No.19
- 妹尾拓, 陣内岳, 村上健一, 石川正俊: 多関節ロボットアームの弾塑性変形制御, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2016 (ROBOMECH2016) (横浜, 2016.6.10) / 講演論文集, 2P1-04a6
- 塚本勇介, 山川雄司, 妹尾拓, 石川正俊: 高速ビジュアルフィードバックを用いた高速ロボットハンドによるねじ回し戦略, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2016 (ROBOMECH2016) (横浜, 2016.6.10) / 講演論文集, 2P1-04a3
- 山川雄司, 安宅佑樹, 石川正俊: ブラキエーションロボットの開発と運動生成 (第2報), 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2016 (ROBOMECH2016) (横浜, 2016.6.10) / 講演論文集, 2A2-08a4
- 山川雄司, 古山佳和, 石川正俊: ブラキエーションロボットの開発と運動生成 (第1報), 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2016 (ROBOMECH2016) (横浜, 2016.6.10) / 講演論文集, 2A2-08a3
- 板垣俊輝, 米澤亮太, 宮下令央, 渡辺義浩, 石川正俊: 三次元運動センシングを用いた運動物体の三次元形状・法線統合, 第22回画像センシングシンポジウム(SSII2016) (横浜, 2016.6.8) / 講演論文集, IS1-17
- 吉田健太郎, 龍野翔, 渡辺義浩, 石川正俊: 動的投影のための投影型不可視マーカによる3次元トラッキングに関する研究, 第22回画像センシングシンポジウム(SSII2016) (横浜, 2016.6.8) / 講演論文集, IS1-16
- 梅村元, 玉田智樹, 五十嵐渉, 米山大揮, 田中和仁, 山川雄司, 妹尾拓, 石川正俊: 高速ビジュアルフィードバックを用いた二足走行ロボットによる空中転回, 第21回ロボティクスシンポジウム (長崎, 2016.3.18) / 講演論文集, pp.414-419
- 妹尾拓, 小池正憲, 村上健一, 石川正俊: インピーダンス制御によるマニピュレータの可塑的拳動生成, 第21回ロボティクスシンポジウム (長崎, 2016.3.17) / 講演論文集, pp.111-116
- 斎藤謙二郎, 宮下令央, 渡辺義浩, 石川正俊: 高速BRDF計測に向けた代数的解法の拡張の提案. 2015年映像情報メディア学会冬季大会 (東京, 2015.12.15) / 講演予稿集, 11C-5
- 米澤亮太, 宮下令央, 渡辺義浩, 石川正俊: 3次元運動計測を用いた動的物体の高解像度 RGB-D 取得, 第16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(SI2015) (名古屋, 2015.12.14) / 講演論文集, pp.381-386
- 中井啓貴, 米澤亮太, 宮下令央, 渡辺義浩, 石川正俊: 三次元運動センシングを用いた移動体からの三次元形状統合システムの提案, 第16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(SI2015) (名古屋, 2015.12.14) / 講演論文集, pp.377-380
- 安井雅彦, 渡辺義浩, 石川正俊: 構造化光空間を用いた遮蔽に頑健な浮遊型入力機構の提案, 第16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(SI2015) (名古屋, 2015.12.14) / 講演論文集, pp.371-374
- 龍野翔, 渡辺義浩, 石川正俊: 高速プロジェクトを用いた位相シフト法による動物体への三次元センシングの検証, 第16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(SI2015) (名古屋, 2015.12.14) / 講演論文集, pp.366-370
- 塚本勇介, 加藤俊幸, 石川正俊: 高速動画の特性を利用した手の運動方向検出とトラッキング, 第16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(SI2015) (名古屋, 2015.12.14) / 講演論文集, pp.324-327
- 伊藤光一郎, 末石智大, 山川雄司, 石川正俊: じゃんけんロボットに向けた高速アクティブセンシング, 第16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(SI2015) (名古屋, 2015.12.14) / 講演論文集, pp.321-323
- 妹尾拓, 小池正憲, 村上健一, 石川正俊: 塑性変形モデルを用いたロボットアームのインピーダンス制御設計, 第16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(SI2015) (名古屋, 2015.12.14) / 講演論文集, pp.158-160
- Bergstrom Niklas, 黄守仁, 山川雄司, 妹尾拓, 石川正俊: マイクロ操作のための人間支援ロボットシステム, 第16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(SI2015) (名古屋, 2015.12.14) / 講演論文集, pp.310-312
- 黄守仁, Bergstrom Niklas, 山川雄司, 妹尾拓, 石川正俊: 高速高精度軌道トラッキングロボットシステム, 第16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(SI2015) (名古屋, 2015.12.14) / 講演論文集, pp.307-309
- 黄守仁, Bergstrom Niklas, 山川雄司, 妹尾拓, 石川正俊: Dynamic compensation による高速ベグ・イン・ホールの実現, 第16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(SI2015) (名古屋, 2015.12.14) / 講演論文集, pp. 304-306
- 石川正俊: 高速ビジョンとその応用展開, 日本学術振興会 第179委員会 第41研究会 (東京, 2015.12.11) / 資料, pp.19-32
- 伊藤光一郎, 渡辺義浩, 石川正俊: 事例ベース歪み補正のための書籍構造を利用した紙面形状マッチング, ビジョン技術の実利用ワークショップ (VIEW2015) (横浜, 2015.12.3) / 講演論文集, pp.116-120
- 石川正俊: 高速ビジョンが拓く超高速タスクと超高精度ロボット, 2015国際ロボット展併設セミナー「産業用ロボット技術のイノベーション ～その最前線に迫る～超高速ロボットからエネルギー最少化、基本構造の変革まで～」(2015.12.3)
- 早川智彦, 小松由里子, 東晋一郎, 石川正俊: インフラ維持・管理におけるモーションブラー補償装置の利用, 第31回日本道路会議 (東京, 2015.10.27) / 第31回日本道路会議論文集, pp.2006:1-2006:2.
- 石川正俊: 高速画像処理とその応用展開(特別講演), 服部報公会設立記念会 (東京, 2015.10.9)
- 石川正俊: 研究成果の多様な事業化スキームと全体構造, パネルディスカッション「社会実装への挑戦 ～死の谷を乗り越えた先駆者達からのコツ紹介～」(モデレータ, 石川正俊), ICTイノベーションフォーラム2015 (幕張, 2015.10.7)

- 吉田貴寿, 宮下令央, 渡辺義浩, 石川正俊: 高速カメラと偏光による透明物体の姿勢推定手法, 第20回日本バーチャルリアリティ学会大会 (VRSJ2015)(東京, 2015.9.10) / 予稿集, pp.253-256
- 安井雅彦, 渡辺義浩, 石川正俊: 空中像形成技術を用いた構造化光空間による3次元計測手法の提案, 第20回日本バーチャルリアリティ学会大会 (VRSJ2015)(東京, 2015.9.10) / 予稿集, pp.249-252
- 宮下令央, 米澤亮太, 渡辺義浩, 石川正俊: 多重化レーザー計測を用いた任意物体の3次元運動センシングとその応用, 第20回日本バーチャルリアリティ学会大会 (VRSJ2015) (東京, 2015.9.9) / 予稿集, pp.245-248
- 成田岳, 渡辺義浩, 石川正俊: マルチドットマーカの高速度トラッキングによる変形・伸縮物体への高速プロジェクションマッピング, 第20回日本バーチャルリアリティ学会大会 (VRSJ2015)(東京, 2015.9.9) / 予稿集, pp.166-169
- 成田岳, 江連悠貴, 湯浅剛, 角野究, 渡辺義浩, 石川正俊: 1000fps・8bit階調と低レイテンシ投影を実現する高速プロジェクトの開発, 第20回日本バーチャルリアリティ学会大会 (VRSJ2015)(東京, 2015.9.9) / 予稿集, pp.162-165
- 安宅佑樹, カシネリ・アルバロ, 渡辺義浩, 石川正俊: 特徴音による無線無電源インタフェースの実現, 第20回日本バーチャルリアリティ学会大会 (VRSJ2015)(東京, 2015.9.9) / 予稿集, pp. 50-53
- 畑中智貴, 渡辺義浩, 石川正俊: ウェアラブル高速ビジョンを用いた実物体接触型アーカイブの検討, 第20回日本バーチャルリアリティ学会大会 (VRSJ2015)(東京, 2015.9.9) / 予稿集, pp.46-49
- 塚本勇介, 加藤俊幸, 石川正俊: 研究用標準高速動画 (SHIP-v) の構築とジェスチャー認識条件, 第20回日本バーチャルリアリティ学会大会 (VRSJ2015)(東京, 2015.9.9) / 予稿集, pp.20-21
- 米澤亮太, 宮下令央, 渡辺義浩, 石川正俊: 多重化レーザー計測による3次元運動センシング, 日本ロボット学会第33回学術講演会 (RSJ2015) (東京, 2015.9.3) / 講演論文集, 1H1-02
- 小池正憲, 村上健一, 妹尾拓, 石川正俊: 塑性変形制御に基づくビジュアルショックアブソーバ, 日本ロボット学会第33回学術講演会 (RSJ2015) (東京, 2015.9.3) / 講演論文集, 1A2-04
- 石川正俊: 高速ビジョンとその応用 —高速ビジョンを用いた移動体制御—, 日本学術振興会光エレクトロニクス第130委員会第298回研究会 (東京, 2015.7.14) / 資料, pp.11-15
- 日下部佑理, Muhammad Sakti Alvissalim, 渡辺義浩, 石川正俊: ウェアラブル高速ビジョンのための識別型指先トラッキング, 第21回画像センシングシンポジウム(SSII2015) (横浜, 2015.6.12) / 講演論文集, IS3-10
- 石川正俊: 高速ビジョンを用いた高速ロボット, ハーモニックドライブ国際シンポジウム2015 (松本, 2015.5.22) / 講演資料, pp.131-139
- 妹尾拓, 小池正憲, 村上健一, 石川正俊: Maxwellモデルに基づく反発防止特性を備えた衝撃吸収制御, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2015(ROBOMECH2015) (京都, 2015.5.18) / 講演論文集, 1P2-I07
- 梅村元, 玉田智樹, 五十嵐渉, 米山大輝, 田中和仁, 妹尾拓, 山川雄司, 石川正俊: ダイナミックな脚運動の実現に向けた二足走行実験システムACHIRESの機構改良, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2015 (ROBOMECH2015) (京都, 2015.5.18) / 講演論文集, 1P2-B02
- 村上健一, 山川雄司, 妹尾拓, 石川正俊: 高速キャッチのための多関節アームによる実時間軌道生成, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2015(ROBOMECH2015) (京都, 2015.5.18) / 講演論文集, 1P1-H08
- 田畑智志, 野口翔平, 渡辺義浩, 石川正俊: 3視点拘束に基づくセグメントパターン投影型リアルタイム3次元センシング, 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) (東京, 2014.12.17) / 講演会論文集, pp.2261-2265
- 安井雅彦, M. Sakti Alvissalim, 山本裕紹, 石川正俊: 空中映像と高速3Dジェスチャー認識技術の統合による直感的操作可能なインタラクティブシステム, 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) (東京, 2014.12.16) / 講演会論文集, pp.1404-1407
- Leo Miyashita, Yoshihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: Rapid SVBRDF Measurement by Algebraic Solution Based on Adaptive Illumination, Int. Conf. on 3D Vision (3DV2014) (東京, 2014.12.9) / P1-20
- 高橋彩, 加藤俊幸, 石川正俊: 研究用標準高速動画 (SHIP-v) の構築と撮影条件, ビジョン技術の実利用ワークショップ VIEW2014 (横浜, 2014.12.4) / 講演論文集, IS1-21
- 渡邊千紘, Cassinelli Alvaro, 渡辺義浩, 石川正俊: フラットな情報端末の物理的な拡張に向けたカスタム型柔軟体ユーザインタフェース, 第19回日本バーチャルリアリティ学会大会 (VRSJ2014) (名古屋, 2013.9.19) / 予稿集, pp.427-430
- 末石智大, 石川正俊: ダイナミックプロジェクションマッピングに向けた低照度照明下におけるロバスト高速トラッキング第19回日本バーチャルリアリティ学会大会 (VRSJ2014) (名古屋, 2013.9.19) / 予稿集, pp.369-372
- 高橋彩, 岩崎健一郎, カシネリ アルバロ, 渡辺義浩, 石川正俊: 仮想コンテナ重畳システムを用いた拡張現実感ユーザインタフェースの評価手法の検討, 第19回日本バーチャルリアリティ学会大会 (VRSJ2014) (名古屋, 2013.9.18) / 予稿集, pp.314-317
- Shouren Huang, Yuji Yamakawa, Taku Senoo, and Masatoshi Ishikawa: Towards the High-Speed and Accurate Macro Positioning, 日本ロボット学会第32回学術講演会 (RSJ2014) (福岡, 2014.9.5) / 講演論文集, 2A2-06
- 高橋彩, 石川正俊: 研究用標準高速動画(SHIP-v)の構築とその解析, 日本ロボット学会第32回学術講演会 (RSJ2014) (福岡, 2014.9.5) / 講演論文集, 2J2-06
- Alessandro Pieropan, Niklas Bergström, Hedvig Kjellström, and Masatoshi Ishikawa: Robust Tracking through Learning, 日本ロボット学会第32回学術講演会 (RSJ2014) (福岡, 2014.9.5) / 講演論文集, 2A1-04
- 松本卓也, 奥寛雅, 石川正俊: 構造化ライトフィールドの投影による実時間距離計測流, 日本ロボット学会第32回学術講演会 (RSJ2014) (福岡, 2014.9.4) / 講演論文集, 1J3-06
- 玉田智樹, 五十嵐渉, 米山大輝, 田中和仁, 山川雄司, 妹尾拓, 石川正俊: 高速ビジュアルフィードバックを用いた高速二足走行, 日本ロボット学会第32回学術講演会 (RSJ2014) (福岡, 2014.9.4) / 講演論文集 1B2-0
- Masahiro Hirano, Yoshihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: High-Accuracy Rectification of Non-Planar Documents using Isometric Developable Mesh, Meeting on Image Recognition and Understanding (MIRU2014), 第17回画像の認識・理解シンポジウム(岡山, 2014.7.30) / Extended Abstracts, OS2-4
- 郷原啓生, 渡辺義浩, 石川正俊: 異なる時刻に撮像された複数視点画像を用いる統合型書籍画像生成とその高品質化, 第20回画像センシングシンポジウム (SSII2014) (横浜, 2014.6.13) / 講演論文集, IS3-35
- 松本康平, 渡辺義浩, 石川正俊: 動的撮像制御を行うスタンドアロン高速ビジョンの設計と高速書籍電子化への応用, 第20回画像センシングシンポジウム (SSII2014) (横浜, 2014.6.13) / 講演論文集, IS3-33

- 多田圭佑, 渡辺義浩, 石川正俊: 3次元形状の事前知識を用いた書籍画像展開補正, 第20回画像センシングシンポジウム (SSII2014) (横浜, 2014.6.13) / 講演論文集, IS3-31
- 橋本順祥, 渡辺義浩, 石川正俊: 高速動画像を用いた時系列伝搬による運動物体の逐次的形状復元, 第20回画像センシングシンポジウム (SSII2014) (横浜, 2014.6.12) / 講演論文集, IS2-20
- 奥村光平, 末石智大, 奥寛雅, 石川正俊: 時間幾何学的整合性を有する動的物体へのプロジェクションマッピング, 第20回画像センシングシンポジウム (SSII2014) (横浜, 2014.6.11) / 講演論文集, DS1-01
- 野田聡人, 山川雄司, 石川正俊: ネットワーク型高速ビジョンシステムのフレーム同期, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2014 (ROBOMECH 2014) (富山, 2014.5.28) / 講演会論文集, 3P2-M02
- 野田聡人, 山川雄司, 石川正俊: ネットワーク型高速ビジョンによるオクルージョンを考慮したターゲットトラッキング, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2014 (ROBOMECH 2014) (富山, 2014.5.28) / 講演会論文集, 3P2-M01
- 村上健一, 山川雄司, 妹尾拓, 石川正俊: ロボットハンドアームを用いた変化球のための回転操り動作分析, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2014 (ROBOMECH 2014) (富山, 2014.5.28) / 講演会論文集, 3P1-P03
- 妹尾拓, 石川正俊: 重心加速度空間における二足ロボットの滑り状態判定, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2014 (ROBOMECH 2014) (富山, 2014.5.28) / 講演会論文集, 3P1-D06
- 平野正浩, 野田聡人, 山川雄司, 石川正俊: 環境設置型高速ビジョンを用いた高速移動体の衝突回避支援システム, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2014 (ROBOMECH 2014) (富山, 2014.5.27) / 講演会論文集, 2A2-G06
- 玉田智樹, 山川雄司, 妹尾拓, 石川正俊: 高速ロボットハンドと高速ビジュアルフィードバックを用いたコネクタの高速挿入操作, 第19回ロボティクスシンポジウム(有馬温泉, 2014.3.14) / 講演論文集, pp.438-445
- 野田聡人, 山川雄司, 石川正俊: 高速移動体追跡のためのネットワーク型高速ビジョンシステム, 電子情報通信学会ネットワークシステム研究会 (沖縄, 2014.1.24) / 電子情報通信学会技術研究報告, NS2013-176, Vol.113, No.388, pp.77-80
- Ken Iwasaki, Carson Reynolds, and Masatoshi Ishikawa: Toward Augmenting Emotion: Study On Real Time ECG Feedback (感情の制御を目指した心電フィードバック手法の検討), 第156回ヒューマンコンピュータインタラクション研究会 (下呂, 2014.1.15) / 情報処理学会研究報告, Vol.2014-HCI-156, No.6, pp.1-4
- 金賢梧, 山川雄司, 妹尾拓, 石川正俊: 柔軟物のねじりを利用した多指ハンドによる軸対象物の回転制御, 第14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(SI2013) (神戸, 2013.12.19) / 講演会論文集, pp.1192-1194
- 野口翔平, 渡辺義浩, 石川正俊: 小型・高速3次元センシングシステムを用いた高解像度形状復元, 第14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(SI2013) (神戸, 2013.12.19) / 講演会論文集, pp.1067-1070
- 野田聡人, 平野正浩, 山川雄司, 石川正俊: ネットワーク化高速ビジョンシステムによる移動体の周辺環境認識, 第14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(SI2013) (神戸, 2013.12.19) / 講演会論文集, pp.1046-1048
- 平野正浩, 野田聡人, 山川雄司, 石川正俊: 環境設置型高速ビジョンによるインテリジェントカーの衝突回避, 第14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(SI2013) (神戸, 2013.12.18) / 講演会論文集, pp.940-941
- Akihito Noda, Yuji Yamakawa, and Masatoshi Ishikawa: High-Speed Object Tracking Across Multiple Networked Cameras, 2013 IEEE/SICE Int. Symp. on System Integration (SII 2013) (Kobe, 2013.12.17) / Proceedings, pp.913-918
- 末石智大, 長谷川圭介, 奥村光平, 奥寛雅, 篠田裕之, 石川正俊: 駆動鏡面式高速視線制御を用いたステレオトラッキングによる動的対象への視覚提示システム, 第18回日本バーチャリアリティ学会大会 (VRSJ 2013) (大阪, 2013.9.20) / 論文集, pp. 594-597
- 安井雅彦, カシネリ アルバロ, 奥村光平, 奥寛雅, 石川正俊: 追跡的光線投影による残像を用いた大空間情報提示手法の提案と基礎検討, 第18回日本バーチャリアリティ学会大会 (VRSJ 2013) (大阪, 2013.9.20) / 論文集, pp. 499-502
- 奥寛雅, 奥村光平, 石川正俊: 高速視線制御ユニットによる動的プロジェクションマッピング, 第18回日本バーチャリアリティ学会大会 (VRSJ 2013) (大阪, 2013.9.19) / 論文集, pp. 373-375
- 長谷川圭介, 末石智大, 奥村光平, 奥寛雅, 石川正俊, 篠田裕之: 運動する人体上へ高速追従する映像投影への空中超音波触覚の重畳, 第18回日本バーチャリアリティ学会大会 (VRSJ 2013) (大阪, 2013.9.19) / 予稿集, pp. 307-310
- Kohei Okumura, Masato Ishii, Eri Tatsumi, Hiromasa Oku, and Masatoshi Ishikawa: Gaze Matching Capturing for a High-speed Flying Object, SICE Annual Conference 2013 (Nagoya, 2013.9.15) / Proceedings, pp.649-654
- 妹尾拓, 石川正俊: 動的2脚移動における状態遷移の2次元解析, 日本ロボット学会第31回学術講演会 (RSJ2013) (東京, 2013.9.4) / 講演論文集, 1K3-08
- 小林鉦石, 奥寛雅, 石川正俊: 可動ミラーを用いた全周走査高速視線制御ユニットの提案, 日本ロボット学会第31回学術講演会 (RSJ2013) (東京, 2013.9.4) / 講演論文集, 1E3-04
- 奥村光平, 横山恵子, 奥寛雅, 石川正俊: 1msオートパン・チルト～動きの並進成分を極力除去した映像の生成技術～, 日本ロボット学会第31回学術講演会 (RSJ2013) (東京, 2013.9.4) / 講演論文集, 1E2-03
- 松本康平, 溜井美帆, Carson Reynolds, 渡辺義浩, 石川正俊: 高速ビジョンの小型化とスタンドアロン化に向けた試作と検証, 第19回画像センシングシンポジウム(SSII2013) (横浜, 2013.6.14) / 講演論文集, IS3-24
- 奥寛雅, 奥村光平, 石川正俊: 高速光学系により応答時間を整合した新たなビジョンシステムの提案, 第19回画像センシングシンポジウム (SSII2013) (横浜, 2013.6.14) / 講演論文集, IS3-11
- 横山恵子, 末石智大, 奥村光平, 奥寛雅, 石川正俊: 背景差分を適用した高速視線制御トラッキングシステムおよび屋外用ユニット, 第19回画像センシングシンポジウム (SSII2013) (横浜, 2013.6.13) / 講演論文集, DS1-07
- 野口翔平, 溜井美帆, 山田雅宏, 渡辺義浩, 石川正俊: 適応的撮像に基づく自動・高速・高精細書籍電子化システムの開発と評価, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2013 (ROBOMECH 2013) (つくば, 2013.5.24) / 講演会論文集, 2A2-J03
- 大塚博, 奥寛雅, 石川正俊: 液体可変焦点レンズの応用に向けた焦点距離計測機構の基礎評価, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2013 (ROBOMECH 2013) (つくば, 2013.5.24) / 講演会論文集, 2A1-K03
- 横山恵子, 奥村光平, 奥寛雅, 石川正俊: 可搬型高速視線制御システムの開発と背景差分を用いた屋外での高速物体追跡, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2013 (ROBOMECH 2013) (つくば, 2013.5.24) / 講演会論文集, 2A1-K01
- 奥寛雅, 奥村光平, 石川正俊: ロボティックビジョン: フレーム毎の高速光学系制御に基づく次世代ビジョンシステムの提案, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2013 (ROBOMECH 2013) (つくば, 2013.5.24) / 講演会論文集, 2A1-J04

- 末石智大, 奥寛雅, 石川正俊: 駆動鏡面式高速視線制御光学系を用いた高精度計測のための光学パラメータ推定, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2013 (ROBOMECE 2013) (つくば, 2013.5.24) / 講演会論文集, 2A1-J01
- 松崎翔太, 奥寛雅, 石川正俊: 焦点距離の高速スキャンにより得られる時系列画像を用いた高速三次元動き推定手法, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2013 (ROBOMECE 2013) (つくば, 2013.5.23) / 講演会論文集, 1P1-J06
- 山川雄司, 中農士誠, 妹尾拓, 石川正俊: 高速多指ハンドによるビザ回し動作の解析, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2013 (ROBOMECE 2013) (つくば, 2013.5.23) / 講演会論文集, 1A2-J03
- 野口翔平, 溜井美帆, 山田雅宏, 渡辺義浩, 石川正俊: 適応的撮像による書籍電子化のためのリアルタイムページ3次元トラッキングとその状態評価, パターン認識・メディア理解研究会(東京, 2013.3.15) / 電子情報通信学会技術研究報告, PRMU2012-188, vol.112, no.495, pp.49-54
- 長谷川浩章, 鈴木陽介, 明愛国, 石川正俊, 下条誠: 抵抗ネットワーク型近接覚センサにおけるセンサ間相互干渉・妨害防止方式 - 直接スペクトラム拡散技術を応用した赤外線変調駆動の実験的検討 -, 第18回ロボティクスシンポジウム(上山, 2013.3.15) / 講演論文集, pp.586-591
- 妹尾拓, 高野光浩, 石川正俊: 非対称摩擦による二足ロボットの並進滑り移動, 第18回ロボティクスシンポジウム(上山, 2013.3.15) / 講演論文集, pp.561-566
- 田畑義之, 山川雄司, 妹尾拓, 石川正俊: 視体積交差法を用いた空中回転物体の3次元形状復元, 第18回ロボティクスシンポジウム(上山, 2013.3.15) / 講演論文集, pp.310-315
- 横山恵子, 奥村光平, 奥寛雅, 石川正俊: 高速視線制御システムを用いた物体追跡のための背景除去アルゴリズム, 第13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(SI2012)(福岡, 2012.12.20) / 講演論文集, pp.2237-2240
- 玉田智樹, 山川雄司, 妹尾拓, 石川正俊: 高速多指ハンドを用いたケーブル・コネクタの接続操作, 第13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(SI2012)(福岡, 2012.12.19) / 講演論文集, pp.1810-1811
- 山川雄司, 並木明夫, 石川正俊: 高速多指ハンドシステムを用いたカード操り, 第13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(SI2012)(福岡, 2012.12.19) / 講演論文集, pp.1806-1809
- 有田輝, 鈴木陽介, 明愛国, 石川正俊, 下条誠: 抵抗ネットワークを持つ光学式センサアレイにおける回路設計の検討と三次元入力インタフェースへの応用, 第13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(SI2012)(福岡, 2012.12.18) / 講演論文集, pp.311-315
- 国府田直人, 鈴木陽介, 明愛国, 石川正俊, 下条誠: 赤外線反射型センサアレイの発光位置制御による物体の質点モデル化, 第13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(SI2012)(福岡, 2012.12.18) / 講演論文集, pp.302-306
- 松本康平, 溜井美帆, Carson Reynolds, 渡辺義浩, 石川正俊: スタンドアロン高速ビジョンシステムの試作, 2012年映像情報メディア学会冬季大会(東京, 2012.12.19) / 講演予稿集, 11-11
- 多田圭佑, 渡辺義浩, 石川正俊: 書籍電子化のための単画像からの高精細化手法の検討, 2012年映像情報メディア学会冬季大会(東京, 2012.12.18) / 講演予稿集, 4-9
- 郷原啓生, 渡辺義浩, 石川正俊: 多視点型高速書籍電子化のための適応的境界生成手法, 2012年映像情報メディア学会冬季大会(東京, 2012.12.18) / 講演予稿集, 4-8
- 宮下令央, 渡辺義浩, 石川正俊: デジタル応用に向けた変形する紙の高速な反射特性の取得, 2012年映像情報メディア学会冬季大会(東京, 2012.12.18) / 講演予稿集, 3-3
- 野口翔平, 溜井美帆, 山田雅宏, 渡辺義浩, 石川正俊: 自動めくり機を搭載する適応的撮像型の高速書籍電子化システム, ビジョン技術の実利用ワークショップ(VIEW 2012)(横浜, 2012.12.7) / 講演論文集, IS2-D2
- 宮下令央, 渡辺義浩, 石川正俊: 書籍のデジタルアーカイブに向けためくり動作中の高速反射特性計測, ビジョン技術の実利用ワークショップ(VIEW 2012)(横浜, 2012.12.7) / 講演論文集, IS2-D1
- 山田雅宏, 渡辺義浩, 石川正俊: 世界最速ブックスキャナ, 日本印刷学会第128回秋期研究発表会(大阪, 2012.11.9) / 講演予稿集, pp.39-42
- 田畑義之, 山川雄司, 妹尾拓, 石川正俊: 空中物体の3次元形状復元, 日本ロボット学会第30回記念学術講演会(RSJ 2012)(札幌, 2012.9.20) / 講演予稿集, 4I2-3
- 溜井美帆, 山田雅宏, 渡辺義浩, 石川正俊: 高速書籍電子化のための高速書籍自動めくり機的设计と評価, 日本ロボット学会第30回記念学術講演会(RSJ 2012)(札幌, 2012.9.20) / 講演予稿集, 4G3-8
- 井上碩, 奥村光平, 奥寛雅, 石川正俊: 自由運動する球面鏡の高速高解像度トラッキングによる動的な周囲環境イメージング, 第17回日本バーチャリアリティ学会大会(VRSJ 2012)(横浜, 2012.9.14) / 予稿集, pp.519-512 (2012)
- 近藤理貴, 新倉雄大, 渡辺義浩, 石川正俊: バーチャルキーボードの高速入力に向けた指識別型の動作認識手法の提案, 第17回日本バーチャリアリティ学会大会(VRSJ 2012)(横浜, 2012.9.14) / 予稿集, pp.515-518 (2012)
- 新倉雄大, 渡辺義浩, 石川正俊: Anywhere Surface Touch: 実環境のあらゆる平面を入力平面とするインタフェースの提案, 第17回日本バーチャリアリティ学会大会(VRSJ 2012)(横浜, 2012.9.13) / 予稿集, pp.385-388
- 奥村光平, 奥寛雅, 石川正俊: 動的対象への投影型拡張現実感, 映像情報メディア学会2012年次大会(広島, 2012.8.29) / 講演予稿集, 2-4
- 野口翔平, 渡辺義浩, 石川正俊: 複数枚の距離画像からの適応的階層化に基づく高解像度形状復元, 第15回画像の認識・理解シンポジウム(MIRU 2012)(福岡, 2012.8.08) / 講演論文集, OS12-03
- 松崎翔太, 奥寛雅, 石川正俊: 焦点スキャン画像群による動的シーンにおける新たな三次元運動認識手法, 第18画像センシングシンポジウム(SSII2012)(横浜, 2010.6.8) / 講演論文集, IS4-19
- 久保伸太郎, 小室孝, 渡辺義浩, 石川正俊: 3次元ジェスチャーUIのための魚眼ステレオを用いた手指検出手法, 第18画像センシングシンポジウム(SSII2012)(横浜, 2010.6.8) / 講演論文集, IS3-11
- 松谷淳史, 新倉雄大, 小室孝, 渡辺義浩, 石川正俊: 小型機器操作に向けた多指位置姿勢の高速推定, 第18画像センシングシンポジウム(SSII2012)(横浜, 2010.6.8) / 講演論文集, IS3-10
- 宮本一郎, 鈴木陽介, 明愛国, 石川正俊, 下条誠: ネット状近接覚センサを用いたヒューマンインタフェースに関する基礎的検討, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2012 (ROBOMECE 2012)(浜松, 2012.5.29) / 講演会論文集, 2P1-P03
- 森明日見, 鈴木陽介, 明愛国, 石川正俊, 下条誠: フォトアレイとLEDを用いた多点位置計測方式の提案, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2012 (ROBOMECE 2012)(浜松, 2012.5.29) / 講演会論文集, 2P1-P02

- 大塚博, 奥寛雅, 石川正俊: 液体可変焦点レンズを用いた高速ズーム系の基礎評価, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2012 (ROBOMECH 2012) (浜松, 2012.5.29) / 講演会論文集, 2P1-K02
- 高野光浩, 妹尾拓, 石川正俊: 摩擦非対称性を利用した脚ロボットの跳躍移動, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2012 (ROBOMECH 2012) (浜松, 2012.5.29) / 講演会論文集, 2A1-T02
- 叶沙, 鈴木陽介, 明愛国, 石川正俊, 下条誠: 近接覚を用いた把持物体の位置・姿勢・動きに応じた把持手法, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2012 (ROBOMECH 2012) (浜松, 2012.5.28) / 講演会論文集, 1A1-L01
- 山川雄司, 並木明夫, 石川正俊: 高速ロボットハンドの指先高速振動を用いたカード飛ばし, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2012 (ROBOMECH 2012) (浜松, 2012.5.28) / 講演会論文集, 1A1-J04
- 末石智大, 奥村光平, 奥寛雅, 石川正俊: 二眼駆動鏡面式視線制御による高速ステレオビジョンシステム, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2012 (ROBOMECH 2012) (浜松, 2012.5.28) / 講演会論文集, 1A1-A11
- 村上健一, 妹尾拓, 石川正俊: 時間反転に基づく捕球戦略, 第17回ロボティクスシンポジウム (秋, 2012.3.16) / 講演論文集, pp.580-585
- 山川雄司, 並木明夫, 石川正俊: ロボットアームの等速度運動による紐簡易変形モデルと状制御, 第17回ロボティクスシンポジウム (秋, 2012.3.15) / 講演論文集, pp.421-426
- 勅使河原誠一, 鈴木陽介, 明愛国, 石川正俊, 下条誠: 高速感度型すべり覚センサの研究開発 -荷重分布中心位置を用いたすべり方向の検出-, 第17回ロボティクスシンポジウム (秋, 2012.3.14) / 講演論文集, pp.122-127
- 五十嵐渉, 山川雄司, 妹尾拓, 石川正俊: 高速アクティブビジョンシステムを用いた位置計測精度の向上手法の提案, 第12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 (SI2011) (京都, 2011.12.25) / 講演会論文集, pp.2461-2463
- Shouren Huang, Taku Senoo, Masatoshi Ishikawa: High-speed Visual Servoing with Cylindrical Coordinates by a Robot Arm, 第12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 (SI2011) (京都, 2011.12.25) / 講演会論文集, pp.2457-2460
- 松崎翔太, 奥寛雅, 石川正俊: 焦点の異なる複数の画像を用いた3次元動き推定アルゴリズム, 第12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 (SI2011) (京都, 2011.12.25) / 講演会論文集, pp.2442-2445
- 松谷淳史, 新倉雄大, 渡辺義浩, 小室孝, 石川正俊: 高速ジェスチャインタラクションのための動的変形モデルを用いた指先トラッキング, 第12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 (SI2011) (京都, 2011.12.25) / 講演会論文集, pp.2436-2439
- 竹岡英樹, 望戸雄史, Carson Reynolds, 小室孝, 渡辺義浩, 石川正俊: VolVision: 自由運動を利用した高速移動ビジョンシステム, 第12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 (SI2011) (京都, 2011.12.25) / 講演会論文集, pp.2433-2435
- 荒井祐介, 持地翔太, 若林憲一, 吉川雅英, 奥寛雅, 石川正俊: 暗視野顕微鏡法における遊泳細胞の三次元トラッキング, 第12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 (SI2011) (京都, 2011.12.24) / 講演会論文集, pp.1577-1580
- 村上健一, 妹尾拓, 石川正俊: 高速多指ハンドを用いた反転動作に基づくキャッチング動作, 第12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 (SI2011) (京都, 2011.12.24) / 講演会論文集, pp.1409-1411
- 中農士誠, 山川雄司, 妹尾拓, 石川正俊: 多指ハンドを用いた視覚フィードバックによる円盤状柔軟物体の回転保持, 第12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 (SI2011) (京都, 2011.12.24) / 講演会論文集, pp.1407-1408
- 国府田直人, 向山由宇, 長谷川浩章, 鈴木陽介, 石川正俊, 下条誠: 赤外光反射分布型近接覚センサを用いたロバストな距離計測手法の検討第12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 (SI2011) (京都, 2011.12.23) / 講演会論文集, pp.635-637
- 曾根聡史, 長谷川浩章, 叶沙, 鈴木陽介, 石川正俊, 下条誠: 光電式近接覚センサによる対象物の反射特性に対しロバストな速度検出手法, 第12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 (SI2011) (京都, 2011.12.23) / 講演会論文集, pp.631-634
- 向山由宇, 鈴木陽介, 長谷川浩章, 明愛国, 石川正俊, 下条誠: 赤外線反射型近接センサレーの適切な光学素子配置に関する研究, 第12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 (SI2011) (京都, 2011.12.23) / 講演会論文集, pp.627-630
- 知場充洋, 勅使河原誠一, 鈴木陽介, 明愛国, 石川正俊, 下条誠: 高速高感度型すべり覚センサの研究開発, 第12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 (SI2011) (京都, 2011.12.23) / 講演会論文集, pp.598-601
- 田畑義之, 山川雄司, 妹尾拓, 石川正俊: 多指ハンドによるリグラスピングを利用した能動的3次元センシング, 第12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 (SI2011) (京都, 2011.12.23) / 講演会論文集, pp.352-353
- 出口裕己, 奥寛雅, 石川正俊: 高速液体レンズによるフォーカス走査画像系列を用いた任意焦点・被写界深度の画像合成手法, 2011年映像情報メディア学会冬季大会 (豊洲, 2011.12.21) / 講演会論文集, 6-2
- 久保伸太郎, 小室孝, 渡辺義浩, 石川正俊: 3次元ジェスチャーUIのための魚眼ステレオを用いた手指検出手法, 精密工学会ビジョン技術の実利用ワークショップ (VIEW2011) (横浜, 2011.12.8) / 講演論文集, pp.79-84
- Alvaro Cassinelli, Yoshihiro Watanabe, and Masatoshi Ishikawa: The Volume Slicing Display: a tangible interface for slicing and annotation of volumetric data (Invited), Optics & Photonics Japan 2011 (OPJ2011) (吹田, 2011.11.29) / 予稿集, 29pCS4
- 糸山浩太郎, 山田雅宏, 渡辺義浩, 石川正俊: 複数視点による同時撮像を行う高速書籍電子化システムのための三次元変形推定と展開画像合成, 電子情報通信学会パターン認識・メディア理解研究会 (PRMU 2011) (長崎, 2011.11.24) / 電子情報通信学会信学技報, Vol.111, No.317, pp.75-80
- 藏悠子, Alvaro Cassinelli, 石川正俊: Extroverting Interface, エンタテインメントコンピューティング2011 (2011.10.9) / 講演論文集, 06B-07
- 宮下令央, Alvaro Cassinelli, 石川正俊: マウスチェア - restless-interface -, エンタテインメントコンピューティング2011 (2011.10.9) / 講演論文集, 06B-01
- 大野紘明, 小室孝, 渡辺義浩, 石川正俊: 異なる人物間における3次元姿勢の類似性を用いたリアルタイム動作同期手法の提案, 第16回日本バーチャルリアリティ学会大会 (函館, 2011.9.22) / 講演論文集, pp.646-649
- 新倉雄大, 渡辺義浩, 石川正俊: 高速モバイルセンシングを用いた実空間を仮想入力環境とするインタフェースの提案, 第16回日本バーチャルリアリティ学会大会 (函館, 2011.9.21) / 講演論文集, pp.394-395
- 三浦洋平, 小室孝, 渡辺義浩, 石川正俊: 高速動画画像を用いた視覚音素識別手法の提案, ヒューマンインタフェースシンポジウム2011 (仙台, 2011.9.14) / 講演論文集, pp.283-286
- 叶沙, 鈴木健治, 向山由宇, 鈴木陽介, 石川正俊, 下条誠: ネット状近接覚センサのみを用いたロボットハンドによる物体探索と把持, 第29回日本ロボット学会学術講演会 (東京, 2011.9.8) / 予稿集, 3E2-1
- Niklas Bergstrom, Yuji Yamakawa, Taku Senoo, Carl Henrik Ek, and Masatoshi Ishikawa: State Recognition of Deformable Objects using Shape Contexts, 第29回日本ロボット学会学術講演会 (東京, 2011.9.7) / 予稿集, 1E1-2

- 黒島麻衣, 米山大揮, 山川雄司, 妹尾拓, 並木明夫, 石川正俊: 高速ビジュアルサーボを用いた多指ロボットハンドによる微小物体の3次元把持動作, 第29回日本ロボット学会学術講演会 (東京, 2011.9.7) / 予稿集, 1E1-1
- 奥村光平, 奥寛雅, 石川正俊: Full HD 画質対応超高速パンチルトカメラ, 映像情報メディア学会2011年次大会 (東京, 2011.8.24) / 講演論文集, 7-11
- 柴山裕樹, 小室孝, 渡辺義浩, 石川正俊: 単眼動画像からの可展面物体の3次元変形とその展開テクスチャの復元, 第12回画像の認識・理解シンポジウム (MIRU2011) (金沢, 2011.7.22) / 講演論文集, pp.1437-1444
- 有間英志, 糸山浩太郎, 山田雅宏, 小室孝, 渡辺義浩, 石川正俊: 高速3次元センシングによる適応的撮像を行う高精細書籍電子化システムの提案, 第17回画像センシングシンポジウム (SSII2011) (横浜, 2011.6.10) / 講演論文集, IS2-17
- 奥寛雅, 清川博貴, 山野隆志, 吉川雅英, 石川正俊: 位相差顕微鏡法における遊泳細胞の三次元トラッキング, 第17回画像センシングシンポジウム (SSII2011) (横浜, 2011.6.9) / 講演論文集, IS1-11
- 村上健一, 妹尾拓, 石川正俊: 逆再生動作を用いた高速キャッチングのための実時間軌道生成, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2011 (ROBOMECH 2011) (岡山, 2011.5.28) / 講演会論文集, 2P2-P03
- 向山由宇, 鈴木陽介, 長谷川浩章, 明愛国, 石川正俊, 下条誠: 赤外線反射型近接センサレーの適切な光学素子配置に関する研究, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2011 (ROBOMECH 2011) (岡山, 2011.5.28) / 講演会論文集, 2P1-O15
- 森明日見, 寺田一貴, 鈴木陽介, 明愛国, 石川正俊, 下条誠: ネット状近接覚センサの抵抗値設計手法, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2011 (ROBOMECH 2011) (岡山, 2011.5.28) / 講演会論文集, 2P1-O01
- 国府田直人, 鈴木陽介, 明愛国, 石川正俊, 下条誠: 布型近接覚センサからの情報処理, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2011 (ROBOMECH 2011) (岡山, 2011.5.28) / 講演会論文集, 2A2-P05
- 勅使河原誠一, 森田竜峰, 清水智, 鈴木陽介, 明愛国, 石川正俊, 下条誠: 高速・高感度型すべり覚センサの研究開発 - 高速度カメラによるすべり検出原理の解明 -, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2011 (ROBOMECH 2011) (岡山, 2011.5.28) / 講演会論文集, 2A2-O04
- 勅使河原誠一, 秋本直哉, 清水智, 鈴木陽介, 明愛国, 石川正俊, 下条誠: 高速すべり覚情報処理システムの開発 - 信号処理手法の検討 -, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2011 (ROBOMECH 2011) (岡山, 2011.5.28) / 講演会論文集
- 奥村光平, 奥寛雅, 石川正俊: サッカードミラーと画像処理を用いた高速飛翔体の映像計測, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2011 (ROBOMECH 2011) (岡山, 2011.5.28) / 講演会論文集, 2A1-L10
- 山川雄司, 並木明夫, 石川正俊: ロボットアームの高速運動を用いた紐の変形制御, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2011 (ROBOMECH 2011) (岡山, 2011.5.28) / 講演会論文集, 2A1-K05
- 鈴木健治, 叶沙, 長谷川浩章, 鈴木陽介, 明愛国, 石川正俊, 下条誠: ネット状近接覚センサを用いた物体姿勢検出手法による把持動作, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2011 (ROBOMECH 2011) (岡山, 2011.5.27) / 講演会論文集, 1A1-J02
- 上田知広, 新倉雄大, 渡辺義浩, 小室孝, 石川正俊: 高速カメラを用いた仮想物体とのインタラクションにおける同期精度向上, 映像情報メディア学会情報センシング研究会 (東京, 2011.5.27) / 映像情報メディア学会技術報告, Vol.35, No.19(IST2011-21), pp.17-20
- 米山大揮, 水澤悟, 妹尾拓, 並木明夫, 石川正俊: 高速視覚サーボによるピンセット型道具操り, 第16回ロボティクスシンポジウム (指宿, 2011.3.15) / 講演論文集, pp.512-517
- 山川雄司, 並木明夫, 石川正俊: 高速多指ハンドシステムによる面状柔軟物体の動的操り, 第16回ロボティクスシンポジウム (指宿, 2011.3.15) / 講演論文集, pp.506-511
- 西島良雄, 妹尾拓, 石川正俊, 並木明夫: 高速多指ロボットアームを用いた投球制御, 第16回ロボティクスシンポジウム (指宿, 2011.3.15) / 講演論文集, pp.417-422
- 佐野乾一, 渡辺義浩, 小室孝, 石川正俊: 物体の転がり運動を利用した三次元形状復元, 第11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 (SI2010) (仙台, 2010.12.25) / 講演論文集, pp.2168-2169
- 鈴木健治, 長谷川浩章, 鈴木陽介, 明愛国, 石川正俊, 下条誠: ネット状近接覚センサを用いたロボットハンド・アーム方式の研究開発, 第11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 (SI2010) (仙台, 2010.12.25) / 講演論文集, pp.1976-1978
- 長谷川浩章, 向山由宇, 鈴木陽介, 明愛国, 石川正俊, 下条誠: 検出対象物の寸法・反射特性に対してロバストな二層化近接覚センサの提案, 第11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 (SI2010) (仙台, 2010.12.25) / 講演論文集, pp.1792-1793
- 勅使河原誠一, 清水智, 鈴木陽介, 明愛国, 石川正俊, 下条誠: DWTを用いた高速すべり覚情報処理システムの開発, 第11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 (SI2010) (仙台, 2010.12.25) / 講演論文集, pp.1788-1791
- 寺田一貴, 長谷川浩章, 国府田直人, 鈴木陽介, 明愛国, 石川正俊, 下条誠: ネット状近接覚センサの開発, 第11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 (SI2010) (仙台, 2010.12.25) / 講演論文集, pp.1784-1787
- 高橋陽介, 鈴木陽介, 石川正俊, 明愛国, 下条誠: ネット状近接覚センサの距離出力補正方式の研究, 第11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 (SI2010) (仙台, 2010.12.23) / 講演論文集, pp.139-140
- 松谷淳史, 新倉雄大, 廣部祐樹, 渡辺義浩, 小室孝, 石川正俊: 高速指先トラッキングによる三次元入力/操作システム, 第18回インタラクティブシステムとソフトウェアに関するワークショップ(WISS 2010) / デモセッション予稿集 A07, pp.133-134 (2010.12.2)
- 新納弘崇, 下条誠, 國本雅也, 鈴木隆文, 石川正俊, 矢口博彬, 満洲邦彦: 末梢神経障害による感覚障害に対するマイクロステミュレーション法を用いた感覚補填・感覚強化システムモデルの構築, 第23回日本マイクロニューログラフィ学会 (横浜, 2010.10.24) / 資料, p.4
- 寺田一貴, 長谷川浩章, 曾根聡史, 鈴木陽介, 明愛国, 石川正俊, 下条誠: 全方位ネット状近接覚センサによる複数物体検出手法, 第28回ロボット学会学術講演会 (名古屋, 2010.9.24) / 予稿集, 3I3-7
- 勅使河原誠一, 堤隆弘, 清水智, 鈴木陽介, 明愛国, 石川正俊, 下条誠: 高速・高感度型すべり覚センサの研究開発 - 多指ロボットハンドへの応用 -, 第28回ロボット学会学術講演会 (名古屋, 2010.9.23) / 予稿集, 2O1-5
- 山川雄司, 並木明夫, 石川正俊: 高速多指ハンドシステムによる視覚フィードバックを用いた布の動的折りたたみ操作, 第28回ロボット学会学術講演会 (名古屋, 2010.9.22) / 予稿集, 1O3-6
- 村上健一, 妹尾拓, 石川正俊: 多関節アームによる反転動作に基づくキャッチング動作, 第28回ロボット学会学術講演会 (名古屋, 2010.9.22) / 予稿集, 1M2-5
- 大野紘明, 渡辺義浩, 小室孝, 石川正俊, 深山理, 鈴木隆文, 満洲邦彦: 姿勢と筋活動を提示するシンクロナイズドビデオ, 第15回日本バーチャリアリティ学会大会 (石川, 2010.9.17) / 講演論文集, pp.444-447

- 三浦洋平, 渡辺義浩, 小室孝, 石川正俊: 口唇形状の時間変化に基づく日本語子音認識, 映像情報メディア学会情報センシング研究会 / メディア工学研究会 (金沢, 2010.6.22) / 映像情報メディア学会技術報告, IST2010-34/ME2010-106, Vol.34, No.22, pp.21-24
- 米山大揮, 妹尾拓, 並木明夫, 石川正俊: 多指ハンドによるピンセットでの三次元把持動作, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会 2010 (ROBOMECH 2010)(旭川, 2010.6.16) / 講演会論文集, 2A2-D04
- 長谷川浩章, 明愛国, 石川正俊, 下条誠: 指先にネット状近接覚センサを装着したロボットハンド -近接覚情報を利用した移動物体追従動作-, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2010 (ROBOMECH 2010)(旭川, 2010.6.16) / 講演会論文集, 2A2-C22
- 妹尾拓, 丹野優一, 石川正俊: 1 自由度脚ロボットの跳躍パターン解析, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会 2010 (ROBOMECH 2010)(旭川, 2010.6.16) / 講演会論文集, 2A1-F30
- 山川雄司, 並木明夫, 石川正俊: 2 台の高速多指ハンドを用いた布の動的折りたたみ動作, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会 2010 (ROBOMECH 2010) (旭川, 2010.6.16) / 講演会論文集, 2A1-F05
- 藤村竜徳, 向山由宇, 明愛国, 石川正俊, 下条誠: ネット状近接覚センサの三次元素子配置に関する研究 ~光線追跡法による光電式近接覚センサのシミュレーション~, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2010 (ROBOMECH 2010)(旭川, 2010.6.15) / 講演会論文集, 1A1- D03
- 清水智, 勅使河原誠一, 明愛国, 石川正俊, 下条誠: 高感度初期滑り検出センサの研究開発 - 感圧ゴムの種類と被覆材の検討, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2010 (ROBOMECH 2010) (旭川, 2010.6.15) / 講演会論文集, 1A1- D02
- 曾根聡史, 明愛国, 石川正俊, 下条誠: 接触部位の面積とその中心位置が計測可能なセンサの開発, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2010 (ROBOMECH2010) (旭川, 2010.6.15) / 講演会論文集, 1A1-C16
- 望戸雄史, 渡辺義浩, 小室孝, 石川正俊: Analysis-by-Synthesis法を用いた三次元物体姿勢推定手法のGPUによる実装, 第16回画像センシングシンポジウム (SSII2010) (横浜, 2010.6.11) / 講演論文集, IS4-17
- 畑中哲生, 渡辺義浩, 小室孝, 石川正俊: ウェアラブルカメラを用いた人間の歩行状態推定, 第16回画像センシングシンポジウム (SSII2010) (横浜, 2010.6.11) / 講演論文集, IS3-05
- 等康平, 奥寛雅, 石川正俊: 高速焦点スキャン画像群に基づく実時間画像認識フレームワークの提案, 第16回画像センシングシンポジウム (SSII2010) (横浜, 2010.6.10) / 講演論文集, IS1-03
- 奥村光平, 奥寛雅, 石川正俊: 駆動鏡面を用いた超高速アクティブビジョン, 第16回画像センシングシンポジウム (SSII2010) (横浜, 2010.6.10) / 講演論文集, DS2-04
- 渡辺義浩, 石川正俊: 高速3次元センシングの実現とその新応用(招待講演), 第57回応用物理学関係連合講演会 (神奈川, 2010.3.18) / 講演論文集, p.173
- 奥村光平, 奥寛雅, 石川正俊: 駆動する鏡面を用いた高速視線制御システム - サッカードミラー -, 第15回ロボティクスシンポジウム (吉野, 2010.3.15) / 講演論文集, pp.214-219
- 山川雄司, 並木明夫, 石川正俊: 線状柔軟物体の柔軟性を利用したロボットアームによる高速結び操作, 第15回ロボティクスシンポジウム (吉野, 2010.3.15) / 講演論文集, pp.114-119
- 奥寛雅, 石川正俊: 高速画像処理と高速光学デバイスによる光学顕微鏡の高機能化, 定量生物学の会第2回年会 (大阪, 2010.1.10-11) / ポスター発表要旨集, p.100
- 田畑友啓, 小室孝, 石川正俊: 高速エリアカメラを用いた回転体の表面画像合成, 映像情報メディア学会情報センシング研究会 (東京, 2009.12.11) / 映像情報メディア学会技術報告, IST2009-97, Vol.33, No.56, pp. 29-32
- 鋤利孝, 渡辺義浩, 小室孝, 石川正俊: 投げ上げカメラによる広範囲画像センシング, 映像情報メディア学会情報センシング研究会 (東京, 2009.12.10) / 映像情報メディア学会技術報告, IST2009-92, Vol.33, No.56, pp.9-12
- 米山大揮, 妹尾拓, 並木明夫, 石川正俊: 高速多指ハンドによるピンセットを用いた微小物体把持, 第10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(SI2009) (東京, 2009.12.25) / 講演会論文集, pp.1365-1366
- 村上健一, 妹尾拓, 石川正俊: 反転動作に基づく高速キャッチング, 第10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 (SI2009) (東京, 2009.12.25) / 講演論文集, pp.1363-1364
- 山川雄司, 並木明夫, 石川正俊: 高速アームによる柔軟紐のダイナミックな結び操作, 第10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 (SI2009) (東京, 2009.12.25) / 講演会論文集, pp.1227-1228
- 勅使河原誠一, 清水智, 明愛国, 下条誠, 石川正俊: 高感度初期滑り検出センサの研究開発 - 検出条件に関する検討 -, 第10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 (SI2009) (東京, 2009.12.25) / 講演論文集, pp.1035-1038
- 奥寛雅, 石川正俊: 高速液体可変焦点レンズの光学特性とコンピュータビジョンへの応用, 日本光学会年次学術講演会 Optics & Photonics Japan 2009 (OPJ2009) (新潟, 2009.11. 26) / 講演予稿集, 26aE5
- 奥寛雅, 石川正俊: 高速・高解像力液体レンズによるダイナミックイメージコントロール, 映像情報メディア学会情報センシング研究会 (東京, 2009.11.13) / 映像情報メディア学会技術報告, Vol.33, No.49 (IST2009-84), pp.7-14
- 奥寛雅, 石川貴彦, 石川正俊: 光学系と画像処理系の速度を整合した高速フォーカスビジョン, 第27回日本ロボット学会学術講演会 (横浜, 2009.9.17) / 予稿集, 3R1-03
- 奥村光平, 奥寛雅, 石川正俊: 駆動鏡面式超高速アクティブビジョン, 第27回日本ロボット学会学術講演会 (横浜, 2009.9.17) / 予稿集, 3R1-02
- 勅使河原誠一, 清水智, 多田隈建二郎, 明愛国, 石川正俊, 下条誠: 感圧導電性ゴムを用いた高感度型滑り覚センサの研究開発, 第27回日本ロボット学会学術講演会 (横浜, 2009.9.17) / 予稿集, 3I1-04
- 田中和仁, 妹尾拓, 並木明夫, 石川正俊: ダイナミックリガラスピングにおける非対称物体のスローイング戦略, 第27回日本ロボット学会学術講演会 (横浜, 2009.9.17) / 予稿集, 3A1-08
- 寺田一貴, 多田隈建二郎, 石川正俊, 下条誠: 360°特異点の無いネット状近接覚センサの構成法, 第27回日本ロボット学会学術講演会 (横浜, 2009.9.15) / 予稿集, 1I1-02
- 長谷川浩章, 多田隈建二郎, 明愛国, 石川正俊, 下条誠: 指先にネット状近接覚センサを装着したロボットハンドの研究 - 高速な把持動作の実現のための制御系の構築 -, 第27回日本ロボット学会学術講演会 (横浜, 2009.9.15) / 予稿集, 1A3-02
- 渡辺義浩, 大野紘明, 小室孝, 石川正俊: シンクロナイズドビデオ: 身体動作と調和するビデオ操作, 第14回日本バーチャルリアリティ学会大会 (東京, 2009.9.9) / 講演論文集, 1A3-2

- 並木明夫, 水澤悟, 石川正俊: 視覚サーボ制御に基づく多指ハンドによる道具の操り, 第11回「運動と振動の制御」シンポジウム – MoViC2009 – (福岡, 2009.9.3) / 講演論文集, pp.204-207
- 中島崇, 渡辺義浩, 小室孝, 石川正俊: 可展面モデルを用いた非剛体変形の推定と展開, 第12回画像の認識・理解シンポジウム (島根, 2009.7.22) / 講演論文集, pp.1690-1697
- 望戸雄史, 渡辺義浩, 小室孝, 石川正俊: CGとGPUを用いた三次元物体の姿勢推定, 第12回画像の認識・理解シンポジウム (島根, 2009.7.22) / 講演論文集, pp.1653-1660
- 渡辺義浩, 小室孝, 石川正俊: 複数の距離画像を用いた曲面 / 運動同時推定による高解像度形状復元, 第12回画像の認識・理解シンポジウム (島根, 2009.7.22) / 講演論文集, pp.1638-1645
- 小藤健太郎, 渡辺義浩, 小室孝, 石川正俊: 人工物に対する事前知識を用いたステレオビジョンの高性能化, 第12回画像の認識・理解シンポジウム (島根, 2009.7.22) / 講演論文集, pp.1500-1507
- 勅使河原誠一, 清水智, 多田隈建二郎, 明愛国, 石川正俊, 下条誠: 感圧導電性ゴムの特性を用いた滑り覚センサの研究開発 – 抵抗値変化の高周波成分について –, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2009 (ROBOMECH 2009) (福岡, 2009.5.26) / 講演論文集, 2P1-K06
- 寺西正裕, 高橋陽介, 多田隈建二郎, 明愛国, 石川正俊, 下条誠: 障害物回避のための同期検波を利用したネット状近接覚センサ, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2009 (ROBOMECH 2009) (福岡, 2009.5.26) / 講演論文集, 2P1-K02
- 清水智, 綿奈部裕之, 勅使河原誠一, 多田隈建二郎, 明愛国, 石川正俊, 下条誠: 感圧導電性ゴムの特性を用いた滑り覚センサの研究開発 – 法線および接線方向変形と抵抗値変化の関係 –, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2009 (ROBOMECH 2009) (福岡, 2009.5.26) / 講演論文集, 2P1-J13
- 長谷川浩章, 溝口善智, 多田隈建二郎, 明愛国, 石川正俊, 下条誠: 薄型ネット状近接覚センサを装着したロボットハンド指先の開発と特性評価 – 手先に対し相対的に移動する把持対象物への追従制御 –, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2009 (ROBOMECH 2009) (福岡, 2009.5.26) / 講演論文集, 2A2-J08
- 溝口善智, 堤隆弘, 長谷川浩章, 明愛国, 多田隈建二郎, 石川正俊, 下条誠: インテリジェントロボットハンドの研究開発 – Pick and Placeの達成 –, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2009 (ROBOMECH 2009) (福岡, 2009.5.26) / 講演論文集, 2A2-J04
- 山川雄司, 並木明夫, 石川正俊: 高速ロボットアームを用いた線状柔軟物体のダイナミックマニピュレーション, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2009 (ROBOMECH 2009) (福岡, 2009.5.26) / 講演論文集, 2A2-G07
- 田中和仁, 妹尾拓, 古川徳厚, 並木明夫, 石川正俊: ダイナミックリグラスピングにおけるスローイング戦略, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2009 (ROBOMECH 2009) (福岡, 2009.5.26) / 講演論文集, 2A2-B05
- 細谷弘, 奥寛雅, 石川正俊: 手の振戦のアクティブ制御による微細作業支援手法の提案, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2009 (ROBOMECH 2009) (福岡, 2009.5.25) / 講演論文集, 1P1-F05
- 畑中哲生, 渡辺義浩, 小室孝, 石川正俊: ウェアラブルカメラを用いた人間の歩行状態推定手法の提案, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2009 (ROBOMECH 2009) (福岡, 2009.5.25) / 講演論文集, 1A1-D02
- 妹尾拓, 並木明夫, 石川正俊: 2台のマニピュレータによる非接触状態を利用した高速ダイナミックマニピュレーション, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2009 (ROBOMECH 2009) (福岡, 2009.5.25) / 講演論文集, 1A1-B09
- 奥寛雅, 石川正俊: ダイナミックイメージコントロール, 第3回新画像システム・情報フォトニクス研究討論会 (東京, 2009.5.20) / 講演予稿集, pp.10-11
- 山川雄司, 並木明夫, 石川正俊, 下条誠: 多指ハンドの動作を考慮したスキル統合に基づく結び操作, 第14回ロボティクスシンポジウム (登別, 2009.3.17) / 予稿集, pp.331-336
- 妹尾拓, 並木明夫, 石川正俊: 多指ハンドアームシステムによる高速投球動作, 第14回ロボティクスシンポジウム (登別, 2009.3.16) / 予稿集, pp.205-210
- 山口光太, 小室孝, 石川正俊: 顔追跡によるPTZ操作と魚眼パノラマへの応用, 情報処理学会インタラクティブ2009 (東京, 2009.3.5) / CD-ROM
- 奥寛雅, 石川正俊: 微生物トラッキング顕微鏡—細胞運動の定量的な計測を実現する顕微鏡—, 定量生物学の会 第一回年会 (駒場, 2009.1.11) / 番号95
- 勅使河原誠一, 多田隈建二郎, 明愛国, 下条誠, 石川正俊: 感圧導電性ゴムの特異性を用いた高感度型滑り覚センサの研究開発 -センサの試作と特性評価-, 第9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 (SI2008) (岐阜, 2008.12.7) / 講演会論文集, pp.1005-1006
- 寺西正裕, 多田隈建二郎, 明愛国, 石川正俊, 下条誠: 同期検波を利用したネット状近接覚センサの高機能化, 第9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 (SI2008) (岐阜, 2008.12.7) / 講演会論文集, pp.997-998
- 長谷川浩章, 溝口善智, 多田隈建二郎, 石川正俊, 明愛国, 下条誠: ロボットハンド指先に搭載可能な薄型ネット状近接覚センサシートの開発, 第9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 (SI2008) (岐阜, 2008.12.7) / 講演会論文集, pp.995-996
- 溝口善智, 多田隈建二郎, 石川正俊, 明愛国, 下条誠: インテリジェントロボットハンドの研究開発 -触・近接覚センサによる捕獲から把持までの制御, 第9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 (SI2008) (岐阜, 2008.12.7) / 講演会論文集, pp.991-992
- 妹尾拓, 並木明夫, 石川正俊: 高速投球動作におけるリリース制御の解析, 第9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 (SI2008) (岐阜, 2008.12.5) / 講演会論文集, pp.331-332
- 山川雄司, 並木明夫, 石川正俊, 下条誠: 多指ハンドによる結び操作実現を目指したスキル統合, 第9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 (岐阜, 2008.12.5) / 講演会論文集, pp.329-330
- 渡辺義浩, 三浦洋平, 小室孝, 石川正俊: めくり動作を利用した書籍スキャンシステムの試作, 第13回映像メディア処理シンポジウム (IMPS2008) (伊豆, 2008.10.31) / シンポジウム資料, pp.157-158
- 小室孝, 渡辺義浩, 石川正俊: 高フレームレートカメラを用いた動被写体の高画質撮影, 第13回映像メディア処理シンポジウム (IMPS2008) (伊豆, 2008.10.31) / シンポジウム資料, pp.129-130
- 山口光太, 渡辺義浩, 小室孝, 石川正俊: 遠隔カメラ映像のための覗き込みインタフェース, 第13回映像メディア処理シンポジウム (IMPS2008) (伊豆, 2008.10.31) / シンポジウム資料, pp.83-84
- 菊田恭平, 尾川順子, 長谷川健史, 奥寛雅, Alvaro Cassinelli, 石川正俊: ローバ型インターフェースによる微生物との実世界インタラクション, 日本バーチャルリアリティ学会第13回大会 (生駒, 2008.9.24) / 論文集, pp.173-176

- 勅使河原誠一, 明愛国, 多田隈建二郎, 石川正俊, 下条誠: 高速・高感度な滑り覚センサの研究開発, 第26回日本ロボット学会学術講演会 (神戸, 2008.9/11) / 予稿集, 3L1-08
- 奥寛雅, 門内靖明, 石川正俊: ミリセカンド高速液体可変焦点レンズとそのロボットビジョン応用への可能性, 第26回日本ロボット学会学術講演会 (神戸, 2008.9.11) / 予稿集, 3I1-03
- 溝口善智, 多田隈建二郎, 明愛国, 石川正俊, 下条誠: インテリジェントロボットハンドの研究開発, 第26回日本ロボット学会学術講演会 (神戸, 2008/9/9) / 予稿集, 1E1-04
- 奥村光平, 長谷川健史, 奥寛雅, 石川正俊: 運動する微生物の擬似静止観察—トラッキング映像のさらなる安定化—, 第26回日本ロボット学会学術講演会 (神戸, 2008/9/9) / 予稿集, 1D1-04
- 奥寛雅, 門内靖明, 石川正俊: ミリセカンド高速・高解像力液体可変焦点レンズ, 第69回応用物理学学会学術講演会 (名古屋, 2008.9.2) / 講演予稿集, 2a-ZG-9
- 小室孝, 渡辺義浩, 石川正俊, 奈良部忠邦: 高フレームレートカメラを用いた運動物体の高S/N イメージング, 第11回画像の認識・理解シンポジウム (軽井沢, 2008.7.30) / 論文集, pp.973-978 (IS3-18)
- 杉原裕, 渡辺義浩, 小室孝, 石川正俊: 運動物体の三次元計測における高解像度形状の復元, 3次元画像コンファレンス2008 (東京, 2008.7.10) / 講演論文集, pp.19-22
- 田畑友啓, 小室孝, 石川正俊: 産業用途向け高速ビジョンモジュール ~PCベースエントリーシステムと組み込み型ボードシステム~ (特別展示), 第14回画像センシングシンポジウム (横浜, 2008.6.13) / 講演論文集, EX2-03
- 宮城康暢, 渡辺義浩, 小室孝, 石川正俊: マルチフレーム画像合成による高速カメラ画像の高画質化, 第14回画像センシングシンポジウム (横浜, 2008.6.13) / 講演論文集, IN3-15
- 渡辺義浩, 小室孝, 石川正俊: マルチフレーム同時位置合わせに基づく運動物体形状の高解像度化, 第14回画像センシングシンポジウム (横浜, 2008.6.13) / 講演論文集, IN3-2
- 溝口善智, 明愛国, 並木明夫, 石川正俊, 下条誠: インテリジェントロボットハンドの研究開発—貫通孔を有するCoPセンサによる触覚・近接覚複合センサの実現—, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2008 (ROBOMECH 2008) (長野, 2008.6.6) / 予稿集, 1P1-I07
- 寺西正裕, 柴崎保則, 明愛国, 石川正俊, 下条誠: 同期検波を用いたネット状近接覚センサの高機能化, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2008 (ROBOMECH 2008) (長野, 2008.6.6) / 予稿集, 1A1-H15
- 勅使河原誠一, 西永知博, 石川正俊, 下条誠: 高速・高感度な滑り覚センサの研究開発—感圧導電性ゴムの特性—, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2008 (ROBOMECH 2008) (長野, 2008.6.6) / 予稿集, 1A1-H11
- 水澤悟, 並木明夫, 石川正俊: 高速多指ハンドによる高速視覚サーボを用いたピンセット型道具操り, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2008 (ROBOMECH 2008) (長野, 2008.6.6) / 予稿集, 1P1-A13
- 山川雄司, 並木明夫, 石川正俊, 下条誠: スキル統合に基づく結び操作と多指ハンドによる実現, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2008 (ROBOMECH 2008) (長野, 2008.6.6) / 予稿集, 1P1-A09
- 妹尾拓, 並木明夫, 石川正俊: 運動連鎖スウィングモデルに基づく高速スローイング動作, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会2008 (ROBOMECH 2008) (長野, 2008.6.6) / 予稿集, 1A1-I14
- 牧瀬壮四郎, 奥寛雅, 石川正俊: 細胞の回折像を用いた高速オートフォーカスの走査型顕微鏡への応用, 第47回生体医工学会大会 (神戸, 2008.5.8) / プログラム・論文集, pp.390-391
- 柴小菊, 奥寛雅, 尾川順子, 石川正俊, 吉田学: 高速ビジュアルフィードバックを用いたトラッキング顕微鏡によるホヤ精子運動の長時間長距離観察, 第60回日本動物学会関東支部大会 (東京, 2008.3.22) / 発表演題要旨, p.36
- 山本啓太郎, 山口光太, 渡辺義浩, 小室孝, 石川正俊: 高速ビジョンを用いた特徴点追跡による3次元形状復元, 電子情報通信学会2008年総合大会 (北九州, 2008.3.21) / 講演論文集, DS-3-5
- 並木明夫, 石原達也, 山川雄司, 石川正俊, 下条誠: 高速多指ハンドを用いた棒状物体の回転制御, 第13回ロボティクスシンポジウム (香川, 2008.3.17) / 予稿集, pp.541-546
- 山川雄司, 並木明夫, 石川正俊, 下条誠: 多指ハンドと視覚フィードバックによる柔軟紐の高速マニピュレーション, 第13回ロボティクスシンポジウム (香川, 2008.3.17) / 予稿集, pp.529-534
- 田畑友啓, 小室孝, 石川正俊: 産業用途に向けた高速ビジョンモジュールの開発, 動的画像処理実用化ワークショップ2008 (豊田, 2008.3.7) / 講演論文集, pp.314-318
- 寺嶋一浩, 小室孝, 石川正俊: 高フレームレートカメラとFPGAによる空中タイピングシステムの構築, 動的画像処理実用化ワークショップ2008 (豊田, 2008.3.7) / 講演論文集, pp.304-309
- 尾川順子, 長谷川健史, 奥寛雅, 石川正俊: 微生物との実世界インタラクションに向けたインタフェース用アパロロボットの制御, インタラクション2008 (東京, 2008.3.3) / 論文集, 0077
- 天本晴之, 下条誠, 柴崎保則, 石川正俊: 赤外線を用いた接近感覚型センサにおけるロボットの対象物認識, 第8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 (SI2007) (広島, 2007.12.21) / 講演会論文集, pp.493-494
- 柴崎保則, 天本晴之, 下条誠, 石川正俊: ロボットの全身を被覆可能なネット状近接覚センサの開発 -センサを用いた衝突回避動作-, 第8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 (SI2007) (広島, 2007.12.21) / 講演会論文集, pp.491-492
- 西野高明, 石川正俊, 下条誠: 省配線を可能とする荷重分布検出触覚センサの開発, 第8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 (SI2007) (広島, 2007.12.21) / 講演会論文集, pp.489-490
- 勅使河原誠一, 西永知博, 石川正俊, 下条誠: 滑り検出と感圧導電性ゴムの性質, 第8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 (SI2007) (広島, 2007.12.21) / 講演会論文集, pp.487-488
- 溝口善智, 勅使河原誠一, 並木明夫, 石川正俊, 明愛国, 下条誠: 滑り検出に基づくPick&Place動作, 第8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 (SI2007) (広島, 2007.12.20) / 講演会論文集, pp.57-58
- 山川雄司, 並木明夫, 石川正俊, 下条誠: 高速視覚フィードバックを用いた多指ハンドによる柔軟紐の操り, 第8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 (SI2007) (広島, 2007.12.20) / 講演会論文集, pp.59-60
- 水澤悟, 並木明夫, 石川正俊: 高速視覚を用いた多指ハンドによる道具の操り, 第8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 (SI2007) (広島, 2007.12.20) / 講演会論文集, pp.55-56
- 森川翔, 並木明夫, 石川正俊: 画像モーメント情報を利用した棒状物体の回避行動, 第8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 (SI2007) (広島, 2007.12.20) / 講演会論文集, pp.51-52

- 長谷川健史, 尾川順子, 奥寛雅, 石川正俊: 高速ビジョンによるトラッキングを用いた3次元空間内での微生物制御, 第25回日本ロボット学会学術講演会(千葉, 2007.9.14)/予稿集, 2D12
- 渡辺義浩, 河野仁, 小室孝, 石川正俊: 運動物体の高分解能3次元センシングに向けた時系列統合の検討, 第25回日本ロボット学会学術講演会(千葉, 2007.9.13)/予稿集, 1N21
- 西亀健太, 小室孝, 石川正俊: モーメントテーブルを用いた3次元物体のトラッキング, 第10回画像の認識・理解シンポジウム(広島, 2007.7.31)/論文集, pp.1099-1104 (IS-3-30)
- 宅見宗則, 向坂直久, 豊田晴義, 石川正俊: 超高速インテリジェントビジョンシステム: CPV-4 –小型モジュール化のための128×128 PEアレイの1チップ化–, 第13回画像センシングシンポジウム(横浜, 2007.6.7)/講演論文集, LD1-08
- 石川貴彦, 奥寛雅, 石川正俊: 単眼高速ビジョンを用いた画像安定化機能を備えるモバイル顕微鏡の基礎検討, 第13回画像センシングシンポジウム(横浜, 2007.6.8)/講演論文集IN4-21
- 寺嶋一浩, 岩下貴司, 小室孝, 石川正俊: 高速ビジョンを用いた空中タイピング動作の認識, 第13回画像センシングシンポジウム(横浜, 2007.6.7)/講演論文集, IN2-12
- 渡辺義浩, 小室孝, 石川正俊: 超並列プロセッサ搭載型高速ビジョンシステム, 第13回画像センシングシンポジウム(横浜, 2007.6.7)/講演論文集, IN1-15
- 長谷川健史, 尾川順子, 奥寛雅, 石川正俊: 高速ビジョンによる3次元トラッキングを用いた電場形成下での微生物運動計測, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'07 (ROBOMEC '07) (秋田, 2007.5.12)/講演論文集, 2A2-O06
- 尾川順子, 石川貴彦, 奥寛雅, 柴小菊, 吉田学, 石川正俊: 高速ビジュアルフィードバックを用いたホヤ精子のトラッキング, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'07 (ROBOMEC '07) (秋田, 2007.5.12)/講演論文集, 2A2-O05
- 山川雄司, 並木明夫, 石川正俊, 下条誠: 触覚フィードバックを用いた柔軟紐の高速片手結び, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'07 (ROBOMEC '07) (秋田, 2007.5.12)/講演論文集, 2A1-E08
- 下条誠, 天本晴之, 柴崎保則, 明愛国, 石川正俊: 近接覚から触覚までをシームレスにつなぐ汎触覚センサの開発, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'07 (ROBOMEC '07) (秋田, 2007.5.11)/講演論文集, 1P1-B10
- 牧瀬壮四郎, 奥寛雅, 石川正俊: 回折像を用いた細胞群深さ位置の広範囲・高速推定手法, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'07 (ROBOMEC '07) (秋田, 2007.5.11)/講演論文集, 1A2-N02
- 石川貴彦, 奥寛雅, 石川正俊: モバイル顕微鏡の実現に向けた単眼高速ビジョンによる画像安定化手法, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'07 (ROBOMEC '07) (秋田, 2007.5.11)/講演論文集, 1A2-N01
- 妹尾拓, 並木明夫, 石川正俊: 波動伝播に基づく高速スローイング動作, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'07 (ROBOMEC '07) (秋田, 2007.5.11)/講演論文集, 1A2-F10
- 勅使河原誠一, 石川正俊, 下条誠: CoP触覚センサによる滑り検出 –メカニズムの解明と被覆材の影響–, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'07 (ROBOMEC '07) (秋田, 2007.5.11)/講演論文集, 1A2-B09
- 溝口善智, 郡司大輔, 明愛国, 並木明夫, 石川正俊, 下条誠: 触覚センサを用いた多指ハンドの接触力制御 –触覚フィードバックによる多点接触力制御–, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'07 (ROBOMEC '07) (秋田, 2007.5.11)/講演論文集, 1A2-B08
- 郡司大輔, 溝口善智, 明愛国, 並木明夫, 石川正俊, 下条誠: 滑り検出に基づく多指ハンドの把持力制御, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'07 (ROBOMEC '07) (秋田, 2007.5.11)/講演論文集, 1A2-B07
- 福岡功慶, 小室孝, 石川正俊: Zooming Touch Panel: 小型カメラを用いたタッチパネルの高機能化, 情報処理学会インタラクティブ2007(東京, 2007.3.15)/論文集, pp.33-34
- 岩下貴司, 小室孝, 石川正俊: 画像モーメントの抽出に特化した高分解能型ビジョンチップ, 映像情報メディア学会情報センシング研究会(東京, 2007.1.25)/映像情報メディア学会技術報告, Vol.31, No.3 (IST2007-2) pp.5-8
- 寺嶋一浩, 岩下貴司, 小室孝, 石川正俊: 携帯機器向け空中キー入力インタフェースのための手指の動作認識アルゴリズム, 第7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 (SI2006) (札幌, 2006.12.16)/講演論文集, pp.1378-1379
- 伊藤崇仁, Alvaro Cassinelli, 小室孝, 石川正俊: タンジブルスクリーンを用いた3次元物体表現, 第7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 (SI2006) (札幌, 2006.12.15)/講演論文集, pp.774-775
- 山川雄司, 並木明夫, 石川正俊, 下条誠: 高速多指ハンドを用いた柔軟紐の片手結び, 第7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 (SI2006) (札幌, 2006.12.15)/講演論文集, pp.744-745
- 郡司大輔, 荒木拓真, 明愛国, 並木明夫, 下条誠: CoP触覚センサを装着したロボットハンドによる接線方向力に抗する把持力制御, 第7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 (SI2006) (札幌, 2006.12.15)/講演論文集, pp.742-743
- 荻野俊明, 並木明夫, 石川正俊: 高速視覚による多指ハンドのテレマニピュレーション, 第7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 (SI2006) (札幌, 2006.12.15)/講演論文集, pp.740-741
- 大薄隆志, 並木明夫, 石川正俊: 多関節マニピュレータによる低衝撃捕球動作, 第7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 (SI2006) (札幌, 2006.12.15)/講演論文集, pp.738-739
- 妹尾拓, 並木明夫, 石川正俊: 高速スローイング動作におけるエネルギー伝播の解析, 第7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 (SI2006) (札幌, 2006.12.15)/講演論文集, pp.736-737
- 森川翔, 並木明夫, 石川正俊: 高速ビジュアルサーボによる実時間障害物回避行動, 第7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 (SI2006) (札幌, 2006.12.15)/講演論文集, pp.728-729
- 石原達也, 並木明夫, 石川正俊, 下条誠: 高速多指ハンドによるペン状物体の回転制御, 第7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 (SI2006) (札幌, 2006.12.15)/講演論文集, pp.726-727
- 古川徳厚, 妹尾拓, 並木明夫, 石川正俊: 未知な動的パラメーターの学習と高速視覚を用いたダイナミックグリダビング, 第7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 (SI2006) (札幌, 2006.12.15)/講演論文集, pp.724-725
- 荒木拓真, 下条誠, 河原宏太郎, 石川正俊: 自由曲面への装着と省配線化を実現する網目状触覚センサの開発 –ヒューマンインタフェースへの応用–, 第7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 (SI2006) (札幌, 2006.12.14)/講演論文集, pp.462-463
- 柴崎保則, 天本晴之, 下条誠, 石川正俊: 触覚・近接覚融合センサによる対象物検出方式, 第7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 (SI2006) (札幌, 2006.12.14)/講演論文集, pp.460-461
- 奥寛雅, 石川正俊: 液体界面を屈折面とする高速可変焦点レンズの構造, 日本光学会年次学術講演会・日本分光学会秋季講演会, Optics & Photonics Japan 2006 (東京, 2006.11.9)/Post-Deadline論文集, pp.10-11

- 森川翔, 並木明夫, 石川正俊: 小型軽量高速ビジョンを搭載したロボットマニピュレータによる実時間障害物回避行動, 第24回日本ロボット学会学術講演会 (岡山, 2006.9.15) / 予稿集, 2B18
- 渡辺義浩, 小室孝, 石川正俊: 多点瞬時解析高速ビジョンシステムによる運動・変形物体のリアルタイム形状計測, 第24回日本ロボット学会学術講演会 (岡山, 2006.9.15) / 予稿集, 2B17
- 山口光太, 渡辺義浩, 小室孝, 石川正俊: 高速画像認識のための超並列ビジョンプロセッサの設計, 第5回情報科学技術フォーラム (福岡, 2006.9.5) / 一般講演論文集第1分冊, pp.181-184
- 小室孝, ビョーン ウェアクマン, 駒井崇志, 鏡慎吾, 石川正俊: ビジョンチップシステムの小型化とウェアラブルマンマシンインターフェースへの応用, 第5回情報科学技術フォーラム (福岡, 2006.9.6) / 一般講演論文集第3分冊, pp.463-464
- 山口光太, 渡辺義浩, 小室孝, 石川正俊: メモリ共有型マルチSIMDアーキテクチャを有する高性能ビジョンプロセッサの設計, 電子情報通信学会集積回路研究会・情報処理学会アーキテクチャ研究会 (川崎, 2006.6.9) / 電子情報通信学会技術研究報告, Vol.106, No.92 (ICD2006-56), pp.89-94
- 尾川順子, 奥寛雅, 橋本浩一, 石川正俊: マイクロロボット応用のための微生物の軌道計画, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'06 (ROBOMEC '06) (東京, 2006.5.28) / 講演論文集, 2P1-A26
- 並木明夫, 石川正俊, 加藤真一, 金山尚樹, 小山順二: 高速キャッチングロボットシステム, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'06 (ROBOMEC '06) (東京, 2006.5.27) / 講演論文集, 1A1-E27
- 牧瀬壮四郎, 奥寛雅, 石川正俊: 回折像を用いた細胞群に対する高速なオートフォーカスの研究, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'06 (ROBOMEC '06) (東京, 2006.5.27) / 講演論文集, 1A1-C28
- 並木明夫, 石川正俊, 加藤真一, 金山尚樹, 小山順二: 高速キャッチングロボットシステム, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'06 (ROBOMEC '06) (東京, 2006.5.27) / 講演論文集, 1A1-E27
- 石原達也, 並木明夫, 石川正俊, 下条誠: 高速触覚システムを用いたペン状物体の高速把持・操り, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'06 (ROBOMEC '06) (東京, 2006.5.27) / 講演論文集, 1A1-B39
- 古川徳厚, 妹尾拓, 並木明夫, 石川正俊: ダイナミックリグラスピングにおける把持戦略, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'06 (ROBOMEC '06) (東京, 2006.5.27) / 講演論文集, 1A1-B34
- 塩形大輔, 並木明夫, 石川正俊: 高速多指ハンドと視覚フィードバックによる高速ドリブル動作の研究, 第11回ロボティクスシンポジウム (佐賀, 2006.3.17) / 講演論文集, pp.482-487
- 石原達也, 並木明夫, 塩形大輔, 石川正俊, 下条誠: 高速触覚フィードバックシステムによる動的なペン回し動作の実現, 第6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 (SI2005) (熊本, 2005.12.17) / 講演論文集, pp.701-702
- 古川徳厚, 妹尾拓, 並木明夫, 石川正俊: 高速多指ハンドと高速視覚を用いたダイナミックリグラスピング, 第6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 (SI2005) (熊本, 2005.12.17) / 講演論文集, pp.699-700
- 大薄隆志, 妹尾拓, 並木明夫, 石川正俊: 高速視覚フィードバックによる非把握キャッチング, 第6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 (SI2005) (熊本, 2005.12.17) / 講演論文集, pp.697-698
- 妹尾拓, 並木明夫, 石川正俊: 高速バッティングシステムによる打ち分け動作, 第6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 (SI2005) (熊本, 2005.12.17) / 講演論文集, pp.695-696
- 奥寛雅, Theodoros, 橋本浩一, 石川正俊: 回折パターンを用いた細胞の高速フォーカシング, 第6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 (SI2005) (熊本, 2005.12.16) / 講演論文集, pp.121-122
- 奥寛雅, 橋本浩一, 石川正俊: 1kHzの帯域幅を持つ高速可変焦点レンズ, 日本光学会年次学術講演会 Optics Japan 2005 (東京, 2005.11.23) / 講演予稿集, pp.158-159
- 奥寛雅, 尾川順子, 橋本浩一, 石川正俊: トラッキング顕微鏡による遊泳する微生物のin vivo計測, 第14回日本バイオイメーシング学会学術集会 (東京, 2005.10.28) / 要旨集, pp.148-149
- 尾川順子, 奥寛雅, 橋本浩一, 石川正俊: 電気走性アクチュエーションにおけるゾウリムシの非ホロノミック性, 第23回日本ロボット学会学術講演会 (横浜, 2005.9.17) / 予稿集, 3F14
- 小室孝, 鏡慎吾, 渡辺義浩, 竹内大介, 神明前方嗣, 石川正俊: ビジョンチップシステムを用いた高速視覚処理, 第11回画像センシングシンポジウム (横浜, 2005.6.10) / 講演論文集, pp.325-330 (G-2)
- 岩下貴司, 下条誠, 石川正俊: 触覚情報処理用 Mixed signal LSI の開発, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'05 (ROBOMEC '05) (神戸, 2005.6.11) / 講演論文集, 2P1-N-103
- 葎本香太郎, 小室孝, 鏡慎吾, 石川正俊: ビジョンチップによる背景存在下での高速トラッキング, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'05 (ROBOMEC '05) (神戸, 2005.6.11) / 講演論文集, 2P1-N-096
- Björn Werkmann, Takashi Komuro, Akio Namiki, Masatoshi Ishikawa: Development of a High Speed Eye Tracking System Using the Vision Chip, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'05 (ROBOMEC '05) (神戸, 2005.6.11) / 講演論文集 / 2P1-N-094
- 尾川順子, 奥寛雅, 橋本浩一, 石川正俊: ゾウリムシ電気走性のダイナミクスモデルによるオーバランの評価, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'05 (ROBOMEC '05) (神戸, 2005.6.11) / 講演論文集 / 2P1-N-078
- 齊藤翔一郎, 鏡慎吾, 小室孝, 石川正俊: ネットワーク接続機能を実装した高速ビジョンチップシステム, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'05 (ROBOMEC '05) (神戸, 2005.6.11) / 講演論文集, 2A1-N-096
- 尾川順子, 奥寛雅, 橋本浩一, 石川正俊: ゾウリムシ電気走性のダイナミクスモデル, 計測自動制御学会第5回制御部門大会 (仙台, 2005.5.27) / 資料, pp.691-694
- 尾川順子, 奥寛雅, 橋本浩一, 石川正俊: 高速トラッキングを用いたゾウリムシの運動制御, 計測自動制御学会第5回制御部門大会 (仙台, 2005.5.27) / 資料, pp.687-690
- 小室孝, 鏡慎吾, 渡辺義浩, 並木明夫, 妹尾拓, 奥寛雅, 石川正俊: ビジョンチップによる高速視覚計測と機械制御への応用, 第5回計測自動制御学会制御部門大会 (仙台, 2005.5.25) / 資料, pp.5-8
- 妹尾拓, 並木明夫, 石川正俊: 高速ロボットシステムによるバッティングタスクの実現, 第10回ロボティクスシンポジウム (箱根, 2005.3.14) / 予稿集, pp.75-80
- 渡辺義浩, 小室孝, 鏡慎吾, 石川正俊: リアルタイム画像計測のための多数粒子情報の並列抽出アーキテクチャの設計と実装, 第12回FPGA/PLD Design Conference (横浜, 2005.1.27) / 論文集, pp.1-6

- 妹尾拓, 並木明夫, 石川正俊: 高速バッティングシステムによる打球方向の制御, 第5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 (つくば, 2004.12.19)/講演会論文集, pp.1150-1151
- 塩形大輔, 並木明夫, 石川正俊: 高速ロボットハンドによるドリブル動作の実現, 第5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 (つくば, 2004.12.19)/講演会論文集, pp.1148-1149
- 鶴飼賀生, 大西政彦, 並木明夫, 石川正俊: 高速視覚と柔軟指先を用いたソフトキャッチング, 第5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 (つくば, 2004.12.19)/講演会論文集, pp.1146-1147
- 下条誠, 谷保勇樹, 並木明夫, 石川正俊: 2次元分布荷重測定法を用いた触覚センサへの応用, 第5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 (つくば, 2004.12.19)/講演会論文集, pp.1144-1145
- 笠原裕一, 並木明夫, 石川正俊: 多眼高速ビジョンを用いた高速マニピュレーション, 第5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 (つくば, 2004.12.19)/講演会論文集, pp.1142-1143
- 駒井崇志, 鏡慎吾, 小室孝, 石川正俊: ウェアラブルインタフェースのためのビジョンチップの位置姿勢推定法の検討, 第5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 (つくば, 2004.12.17)/講演会論文集, pp.202-203
- 葎本香太郎, 小室孝, 鏡慎吾, 石川正俊: ビジョンチップを用いた複雑背景下での二値画像トラッキング, 第5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 (つくば, 2004.12.17)/講演会論文集, pp.200-201
- 渡辺義浩, 小室孝, 鏡慎吾, 石川正俊: 多数物体の画像モーメント取得のための並列演算アーキテクチャ, 第8回システムLSIワークショップ (北九州市, 2004.11.30)/講演資料集およびポスター資料集, pp.271-274
- 小室孝, 鏡慎吾, 石川正俊: ドミノ論理を用いた可変長パイプライン総和回路と機能イメージセンサへの応用, 第8回システムLSIワークショップ (北九州市, 2004.11.30)/講演資料集およびポスター資料集, pp.259-262
- 鏡慎吾, 小室孝, 石川正俊: 高速・高感度ビジョンチップのための画素内A-D変換を行う光検出回路の検討, 映像情報メディア学会 情報センシング研究会 (東京, 2004.10.14)/映像情報メディア学会技術報告, Vol.28, No.58 (IST2004-79)pp.25-28
- 小室孝, 鏡慎吾, 石川正俊: 画像モーメントセンサの設計, 映像情報メディア学会情報センシング研究会 (東京, 2004.10.15)/映像情報メディア学会技術報告Vol.28, No.59 (IST2004-86) pp.5-8
- 妹尾拓, 並木明夫, 石川正俊: 高速バッティングロボットシステムの性能評価, 第22回ロボット学会学術講演会 (岐阜, 2004.9.15)/予稿集, 1D25
- 谷保勇樹, 下条誠, 石川正俊, 並木明夫: 2次元分布荷重測定法を用いた触覚センサへの応用, 第22回ロボット学会学術講演会 (岐阜, 2004.9.15)/予稿集, 1J31
- 小室孝, 鏡慎吾, 石川正俊: ビジョンチップを用いたリアルタイム形状認識, 第22回日本ロボット学会学術講演会 (岐阜, 2004.9.17)/予稿集, 3F21
- 塩形大輔, 並木明夫, 石川正俊: 高速ロボットハンドによる物体の動的保持, 第22回ロボット学会学術講演会 (岐阜, 2004.9.17)/予稿集, 3J13
- 東森充, 丁憲勇, 金子真, 石井抱, 並木明夫, 石川正俊: 二重旋回機構を備えた高速4本指ロボットハンド, 第22回ロボット学会学術講演会 (岐阜, 2004.9.17)/予稿集, 3J22
- 鏡慎吾, 小室孝, 石川正俊: ビジョンチップシステムVCS-IVを用いたソフトウェア撮像制御, 電子情報通信学会集積回路研究会 (大阪, 2004.7.13)/電子情報通信学会技術研究報告, ICD2004-40, pp.17-22
- 鏡慎吾, 小室孝, 石川正俊: 実時間視覚センシングにおけるフレームレートの最適選択, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'04 (ROBOMECH '04) (名古屋, 2004.6.20)/2P2-L1-51
- 笠原裕一, 並木明夫, 小室孝, 石川正俊: 高速マニピュレーションのための多眼ビジュアルフィードバックシステム, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'04 (ROBOMECH '04) (名古屋, 2004.6.20)/2P2-L1-50
- 渡辺義浩, 小室孝, 鏡慎吾, 石川正俊: ビジョンチップを用いたリアルタイム視覚計測, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'04 (ROBOMECH '04) (名古屋, 2004.6.20)/2P2-L1-46 (1)-2P2-L1-46 (3)
- 小室孝, 石川正俊: リアルタイム図形処理のための次元階層並列プロセッサ, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'04 (ROBOMECH '04) (名古屋, 2004.6.20)/2P2-L1-45
- 千條吉基, 小室孝, 鏡慎吾, 石川正俊: リアルタイムビジョンのための画像マッチングによるモデルベース形状認識, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'04 (ROBOMECH '04) (名古屋, 2004.6.20)/2P 1-L1-54
- 神明前方嗣, 鏡慎吾, 小室孝, 渡辺義浩, 石川正俊: ビジョンチップを用いた時間符号化光の画素並列検出手法, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'04 (ROBOMECH '04) (名古屋, 2004.6.20)/2P1-L1-47
- 鶴飼賀生, 並木明夫, 石川正俊: モーメント特徴量を利用した高速ビジョンによる実時間3次元形状認識, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'04 (ROBOMECH '04) (名古屋, 2004.6.20)/2P1-H-61
- 東森充, 湯谷政洋, 石井抱, 並木明夫, 石川正俊, 金子真: なぞり型ジャンピングロボットの基本的特性, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'04 (ROBOMECH '04) (名古屋, 2004.6.20)/2A1-L1-73
- 東森充, 木村麻伊子, 並木明夫, 石川正俊, 金子真, 石井抱: 高速視覚情報に基づくダイナミックキャッチング, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'04 (ROBOMECH '04) (名古屋, 2004.6.20)/2A1-L1-14
- 金子真, 丁憲勇, 東森充, 石井抱, 並木明夫, 石川正俊: 高速4本指ハンドシステムの開発, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'04 (ROBOMECH '04) (名古屋, 2004.6.20)/2A1-L1-13
- 大西政彦, 並木明夫, 橋本浩一, 石川正俊: 柔軟な指先を持つ高速ハンドによる捕球動作の実現, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'04 (ROBOMECH '04) (名古屋, 2004.6.20)/2A1-L1-10
- 並木明夫, 今井睦朗, 石川正俊: 高速多指ハンドによる能動的捕獲戦略, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'04 (ROBOMECH '04) (名古屋, 2004.6.20)/2A1-L1-9
- 妹尾拓, 並木明夫, 石川正俊: 高速打撃動作におけるマニピュレータのオンライン軌道生成, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'04 (ROBOMECH '04) (名古屋, 2004.6.19)/1P1-H-14
- 山根淳, 尾川順子, 奥寛雅, 橋本浩一, 石川正俊: ゴリムシの運動制御のための電流制御型電気刺激デバイス, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'04 (ROBOMECH '04) (名古屋, 2004.6.19)/1A1-H-28
- 竹本征人, 尾川順子, 奥寛雅, 石川正俊, 橋本浩一: 微生物トラッキングのための高速ビジョン用動的輪郭モデル, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'04 (ROBOMECH '04) (名古屋, 2004.6.19)/1A1-H-27

- テオドルス, 奥寛雅, 石川正俊, 橋本浩一: 微生物の三次元トラッキングに向けた高速ビジョンによる顕微鏡フォーカシング, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'04 (ROBOMECH '04) (名古屋, 2004.6.19) / 1A1-H-26
- 奥寛雅, 橋本浩一, 石川正俊: 1kHz高速可変焦点レンズによる動的な顕微鏡下対象への高速焦点面トラッキング, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'04 (ROBOMECH '04) (名古屋, 2004.6.19) / 1A1-H-25
- 宅見宗則, 中村和浩, 向坂直久, 豊田晴義, 石川正俊: 超高速インテリジェントビジョンシステム: CPV-3 ~カラー画像処理のための複数カメラ入力対応~, 第10回画像センシングシンポジウム(横浜, 2004.6.9-11) / 講演論文集, pp.189-192
- 今井睦朗, 並木明夫, 橋本浩一, 石川正俊, 金子真, 亀田博, 小山順二: 高速多指ハンドと高速視覚によるダイナミックキャッチング, 第9回ロボティクスシンポジウム(那覇, 2004.3.9) / pp.517-522
- 尾川順子, 奥寛雅, 橋本浩一, 石川正俊: 微生物の電気走性の継続観察システム, 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(東京, 2003.12.20) / 講演論文集, pp.385-386
- 東森充, 原田学, 石井抱, 並木明夫, 石川正俊, 金子真: ジャンピング動作のためのインピーダンス設計に関する基本的考察, 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(東京, 2003.12.20) / 講演論文集, pp.129-130
- 妹尾拓, 並木明夫, 石川正俊: 多関節マニピュレータを用いた高速打撃動作の研究, 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(東京, 2003.12.20) / 講演論文集, pp.123-124
- 今井睦朗, 並木明夫, 橋本浩一, 石川正俊: 高速多指ハンドによる柱状物体のキャッチング動作, 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(東京, 2003.12.20) / 講演論文集, pp.121-122
- 鶴飼賀生, 並木明夫, 石川正俊: 高速ビジョンと能動的照明装置を用いた3次元経常認識, 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(東京, 2003.12.20) / 講演論文集, pp.113-114
- 笠原裕一, 並木明夫, 小室孝, 石川正俊: 多眼高速ビジョンを用いた把握システム, 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(東京, 2003.12.20) / 講演論文集, pp.111-112
- 並木明夫, 石川正俊: 高速視覚と多指ハンドアームを有する実時間感覚運動統合システム, 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(東京, 2003.12.20) / 講演論文集, pp.109-110
- Alvaro Cassinelli, Makoto Naruse, Alain Goulet, and Masatoshi Ishikawa: Arbitration-free Time-Division Permutation Switching suitable for All-Optical Implementation, 電子情報通信学会フォトニックネットワーク研究会(甲府, 2003.12.18) / 電子情報通信学会技術研究報告, Vol.103, No.505, pp.23-27
- 奥寛雅, 橋本浩一, 石川正俊: 1kHz高速可変焦点レンズのための収差補正手法の検討, 日本光学会年次学術講演会(OJ 2003) (浜松, 2003.12.8) / 講演論文集, pp.4-5
- 竹内大介, 鏡慎吾, 小室孝, 石川正俊: ソフトウェアA-D変換を用いたビジョンチップの固定パターンノイズ除去手法, 映像情報メディア学会 情報センシング研究会(東京, 2003.10.16) / 映像情報メディア学会技術報告, Vol.27, No.58(IST2003-71), pp.1-4
- 鏡慎吾, 石川正俊: 通信遅延を考慮したセンサ選択手法, 日本ロボット学会 第21回学術講演会(東京, 2003.9.20) / 予稿集, 1F25
- 佐々木広, 笠原裕一, 小室孝, 石川正俊: 複数のビジョンチップを用いた広視野ターゲットトラッキング, 日本ロボット学会 第21回学術講演会(東京, 2003.9.20) / 予稿集, 1K23
- 宗玄清宏, 小室孝, 鏡慎吾, 石川正俊: ビジョンチップのための並列処理を用いた形状認識手法の検討, 日本ロボット学会 第21回学術講演会(東京, 2003.9.20) / 予稿集, 1K21
- 渡辺義浩, 小室孝, 鏡慎吾, 石川正俊: ビジョンチップを用いた動画像統計解析とそのリアルタイム計測への応用, 計測自動制御学会 計測部門大会 第20回センシングフォーラム(小金井, 2003.9.17) / 講演論文集, pp.325-330
- 奥寛雅, 尾川順子, 橋本浩一, 石川正俊: イメージインテンシファイア付高速視覚による微生物トラッキングシステム, 計測自動制御学会 計測部門大会 第20回センシングフォーラム(小金井, 2003.9.17) / 講演論文集, pp.331-334
- 山野高将, 小室孝, 鏡慎吾, 石川正俊: ビジョンチップコンパイラのビットレベル最適化手法, 情報科学技術フォーラム 2003 (札幌, 2003.9.10) / 講演論文集, 第1分冊, pp.177-178
- 鳥居晋太郎, 小室孝, 石川正俊: ビジョンチップにおけるモーメント計算回路のパイプライン化, 電子情報通信学会集積回路研究会(東京, 2003.7.24) / 電子情報通信学会技術研究報告, Vol.103, No.216, ICD2003-42, pp.19-24
- 豊田晴義, 向坂直久, 水野誠一郎, 中坊嘉宏, 石川正俊: 超高速インテリジェントビジョンシステム(CPV-II)を用いた動画像特徴量抽出方法の検討, 第9回画像センシングシンポジウム(横浜, 2003.6.13) / 講演論文集, E-2, pp.289-294
- 鏡慎吾, 小室孝, 石川正俊: デジタルビジョンチップを用いた実時間視覚処理システム - 小型化・高速化と感度特性制御の実現 -, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'03 (ROBOMECH '03) (函館, 2003.5.25) / 講演論文集, 2P2-1F-D8
- 並木明夫, 石川正俊: 視覚情報から運動指令へのダイレクトマッピングによる捕球動作の実現, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'03 (ROBOMECH '03) (函館, 2003.5.25) / 講演論文集, 2A1-1F-C5
- 下条誠, 金森克彦, 明愛国, 金森哉史, 石川正俊: 液状感圧ゴムを用いた自由曲面型触覚センサの開発, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'03 (ROBOMECH '03) (函館, 2003.5.24) / 講演論文集, 1A1-3F-B3
- 今井睦朗, 並木明夫, 橋本浩一, 石川正俊: 高速多指ハンドによる動的捕球動作の実現, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'03 (ROBOMECH '03) (函館, 2003.5.24) / 講演論文集, 1P1-1F-G2
- 並木明夫, 石川正俊, 金子真, 亀田博, 小山順二: 軽量高速多指ロボットハンドの開発, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'03 (ROBOMECH '03) (函館, 2003.5.24) / 講演論文集, 1P1-1F-G3
- 奥寛雅, 石川正俊: 高速可変焦点レンズHFLによる顕微鏡下対象奥行き情報の1ms高速計測, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'03 (ROBOMECH '03) (函館, 2003.5.24) / 講演論文集, 1P1-3F-A5
- 尾川順子, 奥寛雅, 橋本浩一, 石川正俊: オーガナイズドバイオモジュールの実現に向けたソリウムシの応答計測, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'03 (ROBOMECH '03) (函館, 2003.5.25) / 講演論文集, 2P2-3F-E3
- A.Cassinelli, M.Naruse, M.Ishikawa, and F.Kubota: Reconfigurable optical interconnections using multi-permutation-integrated fiber modules, 第50回応用物理学関係連合講演会(平塚, 2003.3.27) / 講演予稿集, pp.1256
- 尾川順子, 並木明夫, 石川正俊: 学習速度を反映した割引率の調整, 電子情報通信学会ニューロコンピューティング研究会(札幌, 2003.2.4) / 電子情報通信学会技術研究報告, NC2002-129, pp.73-78 (2003)
- 向坂直久, 豊田晴義, 水野誠一郎, 中坊嘉宏, 石川正俊: 超高速インテリジェントビジョンシステム(CPV-II)を用いたステレオ視, 計測自動制御学会システムインテグレーション部門学術講演会(神戸, 2002.12.21) / 講演論文集, pp.55-56

- 並木明夫, 今井睦朗, 石川正俊: 補給動作のための視覚フィードバック制御, 計測自動制御学会システムインテグレーション部門学術講演会 (神戸, 2002.12.20) / 講演論文集, pp.819-820
- 竹中麗香, 東森充, 金子真, 並木明夫, 石川正俊: 100Gキャブチャリングシステム – 高速ビジョンを用いた動体捕獲 –, 計測自動制御学会システムインテグレーション部門学術講演会 (神戸, 2002.12.20) / 講演論文集, pp.217-218
- 東森充, 竹中麗香, 金子真, 並木明夫, 石川正俊: 100Gキャブチャリングシステム – Dynamic Preshaping –, 計測自動制御学会システムインテグレーション部門学術講演会 (神戸, 2002.12.20) / 講演論文集, pp.215-216
- 下条誠, 金森克彦, 明愛国, 金森哉史, 石川正俊: 高密度触覚センサの開発 – 液状感圧ゴムを用いた自由局面型触覚センサの開発 –, 計測自動制御学会システムインテグレーション部門学術講演会 (神戸, 2002.12.20) / 講演論文集, pp.811-812
- Alvaro Cassinelli, Makoto Naruse, Masatoshi Ishikawa, and Fumito Kubota: A modular guided-wave approach to plane-to-plane optical interconnects for multistage networks, Optics Japan 2002 (東京, 2002.11.3) / 講演予稿集, pp.124-125
- 並木明夫, 石川正俊: 視覚情報に基づくオンライン軌道生成による捕球タスクの実現, 第20回日本ロボット学会学術講演会 (大阪, 2002.10.14) / 予稿集, 3M23
- 小室孝, 石井抱, 石川正俊, 吉田淳: 高速対象追跡ビジョンチップを用いた複数物体のトラッキング, 第20回日本ロボット学会学術講演会 (大阪, 2002.10.14) / 予稿集, 3A16
- 渡辺義浩, 小室孝, 鏡慎吾, 石川正俊: ビジョンチップを用いた分割領域のラベリングと回転計測への応用, 第20回日本ロボット学会学術講演会 (大阪, 2002.10.14) / 予稿集, 3A14
- 山野高将, 中坊嘉宏, 橋本浩一, 石川正俊: ビジョンチップシステムに適した並列化スネークアルゴリズム, 第20回日本ロボット学会学術講演会 (大阪, 2002.10.14) / 予稿集, 3A12
- 今井睦朗, 並木明夫, 橋本浩一, 金子真, 石川正俊: 視覚フィードバックを用いた高速ハンドシステムの開発, 第20回日本ロボット学会学術講演会 (大阪, 2002.10.14) / 予稿集, 3E11
- 下条誠, 牧野了太, 小川博教, 鈴木隆文, 並木明夫, 齋藤敬, 國本雅也, 石川正俊, 満洲邦彦: ロボットハンドからの触覚情報を人間の触覚神経経路により提示するシステムの開発, 第20回日本ロボット学会学術講演会 (大阪, 2002.10.12) / 予稿集, 1E33
- 沓掛暁史, 佐藤辰雄, 鏡慎吾, 小室孝, 石川正俊: 高速ビジョンチップのためのぶれ画像復元の一手法, 第20回日本ロボット学会学術講演会 (大阪, 2002.10.12) / 予稿集, 1A31
- 下条誠, 金森克彦, 明愛国, 金森哉史, 石川正俊: 液状感圧ゴムを用いた自由曲面型触覚センサの開発, 第20回日本ロボット学会学術講演会 (大阪, 2002.10.12) / 予稿集, 1G24
- 向坂直久, 豊田晴義, 水野誠一郎, 中坊嘉宏, 石川正俊: 超高速インテリジェントビジョンシステム: CPV-II – 2眼システムによるステレオ視実験 –, 第20回日本ロボット学会学術講演会 (大阪, 2002.10.12) / 予稿集, 1H21
- 向坂直久, 豊田晴義, 水野誠一郎, 中坊嘉宏, 石川正俊: 超高速インテリジェントビジョンシステム – 2眼化による3D計測 –, 第7回画像センシングシンポジウム (横浜, 2002.7.18) / 予稿集, pp.173-178
- 鏡慎吾, 小室孝, 石川正俊: ビジョンチップのためのソフトウェアA-D変換とその動的制御, 映像情報メディア学会 情報センシング研究会 (東京, 2002.6.21) / 映像情報メディア学会技術報告, Vol.26, No.42 (IPU2002-46), pp.51-54
- 小室孝, 鏡慎吾, 石川正俊: 超高速ビジョンチップの試作と感度評価, 映像情報メディア学会 情報センシング研究会 (東京, 2002.6.20) / 映像情報メディア学会技術報告, Vol.26, No.42 (IPU2002-30), pp.25-28
- 奥寛雅, 石川正俊: kHzオーダーで応答可能な可変焦点レンズの試作, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'02 (ROBOMECH '02) (松江, 2002.6.9) / 講演論文集, 2P2-J09(1)-(2)
- 鏡慎吾, 小室孝, 石川正俊: デジタルビジョンチップの動的な感度特性制御手法, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'02 (ROBOMECH '02) (松江, 2002.6.9) / 講演論文集, 2P2-G06(1)-(2)
- 渡辺義浩, 小室孝, 鏡慎吾, 橋本浩一, 石川正俊: ビジョンチップを用いた高速回転物体の運動計測, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'02 (ROBOMECH '02) (松江, 2002.6.9) / 講演論文集, 2P2-G03(1)-(2)
- 小室孝, 鏡慎吾, 石川正俊: 高性能デジタルビジョンチップの開発, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'02 (ROBOMECH '02) (松江, 2002.6.9) / 講演論文集, 2P2-G02(1)-(2)
- 並木明夫, 亀田博, 小林清人, 坂田順, 金子真, 石川正俊: 軽量高速ロボット指モジュールの開発, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'02 (ROBOMECH '02) (松江, 2002.6.9) / 講演論文集, 2P2-F04(1)-(2)
- 下条誠, 牧野了太, 尾川博教, 鈴木隆文, 並木明夫, 齋藤敬, 石川正俊, 満洲邦彦: ロボットハンドからの接触感覚を触覚神経経路により提示するシステムの開発, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'02 (ROBOMECH '02) (松江, 2002.6.9) / 講演論文集, 2P2-E08(1)-(2)
- Alvaro Cassinelli, Makoto Naruse, and Masatoshi Ishikawa: Elemental optical fiber-based blocks for building modular computing parallel architectures, 第49回応用物理学関係連合講演会 (平塚, 2002.3.30) / 講演予稿集, pp.1204
- 成瀬誠, 石川正俊: 高密度光インターコネクットの機械的ダイナミクスを用いたアクティブアライメント, 第49回応用物理学関係連合講演会 (平塚, 2002.3.30) / 講演予稿集, pp.1193
- 並木明夫, 中坊嘉宏, 石川正俊: 高速視覚を用いたダイナミックグラブリング, 計測自動制御学会機械システム制御シンポジウム (東京, 2002.3.29) / 講演論文集, pp.96-99.
- 中坊嘉宏, 並木明夫, 石井抱, 石川正俊: 2台の超高速ビジョンによる3次元トラッキング, 計測自動制御学会機械システム制御シンポジウム (東京, 2002.3.29) / 講演論文集, pp.78-81
- 鏡慎吾, 小室孝, 石川正俊: デジタルビジョンチップのためのソフトウェアA-D変換方式の検討, 電子情報通信学会集積回路研究会 / VLSI設計技術研究会 (西原, 2002.3.7) / 電子情報通信学会技術研究報告, ICD2001-228, pp.51-58 (2002)
- 中坊嘉宏, 並木明夫, 石井抱, 石川正俊: 2台の高速ビジョンを用いた3次元トラッキング, 計測自動制御学会システムインテグレーション部門学術講演会 (名古屋, 2001.12.21) / 講演論文集, pp.161-162
- 下条誠, 金森克彦, 石川正俊: 高密度型触覚センサの開発 – 新型感圧素子の試作 –, 計測自動制御学会システムインテグレーション部門学術講演会 (名古屋, 2001.12.21) / 講演論文集, pp.159-160
- 金子真, 竹中麗香, 澤田光史, 辻敏夫, 並木明夫, 石川正俊: 高速キャブチャリングシステム, 計測自動制御学会システムインテグレーション部門学術講演会 (名古屋, 2001.12.21) / 講演論文集, pp.155-156

- 並木明夫, 中坊嘉宏, 石川正俊: ダイナミクス整合に基づく高速マニピュレーション, 計測自動制御学会システムインテグレーション部門学術講演会 (名古屋, 2001.12.21) / 講演論文集, pp.153-154
- 橋本浩一, 並木明夫, 石川正俊: ビジョンベースドマニピュレーションのための視覚運動アーキテクチャ, 計測自動制御学会システムインテグレーション部門学術講演会 (名古屋, 2001.12.21) / 講演論文集, pp.137-138
- 武内喜則, 川合英雄, 柴田元司, 馬場彩子, 山本正樹, 小室孝, 藤村英範, 石川正俊: 高速視覚センサ「デジタル・スマートピクセル」と高速機器制御, 画像電子学会第190回研究会 (大阪, 2001.11.22) / 予稿, pp.23-28
- 川合英雄, 馬場彩子, 柴田元司, 武内喜則, 小室孝, 藤村英範, 石川正俊: デジタルスマートピクセルによる画像処理と16×16デバイスの試作, Optics Japan '01 (東京, 2001.11.5) / 講演予稿集, pp.39-40
- 下条誠, 金森克彦, 石川正俊: 低ヒステリシス型液状感圧ゴムの開発, 第19回日本ロボット学会学術講演会 (東京, 2001.9.20) / 予稿集, 3F34, pp.1211-1212
- 中坊嘉宏, 石井抱, 石川正俊: 超高速ビジョンを用いた3次元セルフウィンドウ法, 第19回日本ロボット学会学術講演会 (東京, 2001.9.20) / 予稿集, 3L12, pp.939-940
- 尾川順子, 阪口豊, 並木明夫, 石川正俊: 多様な制約に対するダイナミクス整合の学習, 第19回日本ロボット学会学術講演会 (東京, 2001.9.19) / 予稿集, 2H23, pp.711-712
- 金子真, 竹中麗香, 澤田光史, 辻敏夫, 並木明夫, 石川正俊: 100Gキャプチャリングシステム: MANTIS-IIによるボールの捕獲, 第19回日本ロボット学会学術講演会 (東京, 2001.9.19) / 予稿集, 2E23, pp.681-682
- 並木明夫, 中坊嘉宏, 石川正俊: 高速視覚を用いたダイナミックマニピュレーションシステム, 第19回日本ロボット学会学術講演会 (東京, 2001.9.18) / 予稿集, 1F35, pp.389-390
- 鏡慎吾, 小室孝, 中坊嘉宏, 石井抱, 石川正俊: ビジョンチップ評価システムとソフトウェア開発環境, 第19回日本ロボット学会学術講演会 (東京, 2001.9.18) / 予稿集, 1F34, pp.387-388
- 豊田晴義, 向坂直久, 田中博, 宅見宗則, 水野誠一郎, 中坊嘉宏, 石川正俊: 超高速インテリジェントビジョンシステム: CPV-II - センサ部および並列演算部の小型集積化 -, 第19回日本ロボット学会学術講演会 (東京, 2001.9.18) / 予稿集, 1F32, pp.383-384
- 沓掛暁史, 佐藤辰雄, 鏡慎吾, 小室孝, 石川正俊: ビジョンチップの高速検査・計測への適用に関する検討, 第19回日本ロボット学会学術講演会 (東京, 2001.9.18) / 予稿集, 1F31, pp.381-382
- 吉田淳, 小室孝, 石川正俊: 高速対象追跡ビジョンチップエバレーションボードの紹介, 第19回日本ロボット学会学術講演会 (東京, 2001.9.18) / 予稿集, 1F28, pp.237-238
- 小室孝, 石川正俊: ブロック内特徴量フィードバック機構を有するデジタルビジョンチップ, 第19回日本ロボット学会学術講演会 (東京, 2001.9.18) / 予稿集, 1F19, pp.71-72
- 川合英雄, 馬場彩子, 柴田元司, 武内喜則, 小室孝, 藤村英範, 石川正俊: デジタル・スマートピクセルによる画像処理, 第62回応用物理学会学術講演会 (名古屋, 2001.9.12) / 予稿集, p.764 (第Ⅲ分冊)
- 成瀬誠, 山本成一, 齋藤章人, 石川正俊: 自由空間光インターコネクションのための実時間アクティブアライメント, 第62回応用物理学会学術講演会 (名古屋, 2000.9.11) / 予稿集, p.887 (第Ⅲ分冊)
- 向坂直久, 豊田晴義, 田中博, 水野誠一郎, 中坊嘉宏, 石川正俊: 超高速インテリジェントビジョンシステム, 電子情報通信学会集積回路研究会 (神戸, 2001.9.7) / 電子情報通信学会技術研究報告, ICD2001-100, Vol.101, No.282, pp.63-66
- 小室孝, 石川正俊: PE 結合機能を持つ汎用デジタルビジョンチップの設計, 電子情報通信学会集積回路研究会 (室蘭, 2001.8.2) / 電子情報通信学会技術研究報告, ICD2001-37, Vol.101, No.246, pp.9-16
- 新開誠, 橋本浩一, 石川正俊: 高速ビジョンを用いたビジュアルサーボシステムの同定, 第40回計測自動制御学会学術講演会 (名古屋, 2001.7.27) / 予稿集, 307C-6
- 小室孝, 鏡慎吾, 小川一哉, 石井抱, 石川正俊: 高集積化ビジョンチップの開発, 第40回計測自動制御学会学術講演会 (名古屋, 2001.7.27) / 予稿集, 310C-2
- 藤村英範, 小室孝, 石井抱, 石川正俊: 完全ビットシリアルデジタルビジョンチップのための変動テンプレート相関トラッキングアルゴリズム, 第40回計測自動制御学会学術講演会 (名古屋, 2001.7.27) / 予稿集, 310C-3
- 藤田元信, 成瀬誠, 石川正俊: 面発光レーザーアレイを用いたコンフォーカルマイクロコピー, 第26回光学シンポジウム (東京, 2001.6.22) / 講演予稿集, pp.61-62
- 小室孝, 石井抱, 石川正俊, 吉田淳: 高速対象追跡ビジョンチップの設計と試作, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'01 (ROBOMECH '01) (高松, 2001.6.9) / 講演論文集, 2P1-N4(1)-(2)
- 鏡慎吾, 小室孝, 小川一哉, 石井抱, 石川正俊: 超並列ビジョンチップの実時間制御アーキテクチャとそのシステム開発, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'01 (ROBOMECH '01) (高松, 2001.6.9) / 講演論文集, 2P1-N5(1)-(2)
- 奥寛雅, 石井抱, 石川正俊: 高速ビジュアルフィードバックによる微生物のトラッキング, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'01 (ROBOMECH '01) (高松, 2001.6.9) / 講演論文集, 2P2-C4(1)-(2)
- 中坊嘉宏, 並木明夫, 石井抱, 石川正俊: 2台の高速アクティブビジョンによる3次元トラッキング, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'01 (ROBOMECH '01) (高松, 2001.6.9) / 講演論文集, 2A1-C1(1)-(2)
- 向坂直久, 豊田晴義, 田中博, 水野誠一郎, 中坊嘉宏, 石川正俊: 超高速インテリジェントビジョンシステム - 小型モジュール化 -, 第7回画像センシングシンポジウム (横浜, 2001.6.7) / 講演論文集, pp.1-4
- 中坊嘉宏, 石川正俊, 豊田晴義, 向坂直久, 水野誠一郎: 1ms列並列ビジョン(CPV)システム, 第94回光コンピューティング研究会 (東京, 2001.5.25) / 講演予稿集, pp.18-22
- 尾川順子, 阪口豊, 並木明夫, 石川正俊: ダイナミクス整合にもとづく感覚運動統合 - ターゲットトラッキングにおける戦略の学習 -, 電子情報通信学会ニューロコンピューティング研究会 (東京, 2000.3.14) / 電子情報通信学会技術研究報告, NC, Vol.100, No.686, pp.47-54 (2001)
- 鏡慎吾, 小室孝, 小川一哉, 石井抱, 石川正俊: 64×64 PE を集積した超並列ビジョンチップとそのシステム開発, 第4回システムLSI琵琶湖ワークショップ (琵琶湖, 2000.11.28) / ポスター資料集, pp.271-274
- 松永祐介, 小林史典, 渡邊実, 石川正俊, 廣津総吉: デジタルビジョンチップによる並列特徴抽出, 第19回計測自動制御学会九州支部学術講演会 (宮崎, 2000.11.27) / 予稿集, pp.

- アラン・グレン, 成瀬誠, 石川正俊: Novel integration and packaging technique for free-space optoelectronic systems: Optics Japan '00 (北見, 2000.10.8) / 講演予稿集, pp.247-248
- 川合英雄, 馬場彩子, 武内喜則, 小室孝, 石川正俊: 8×8デジタルスマートピクセルと光接続, Optics Japan '00 (北見, 2000.10.7) / 講演予稿集, pp.31-32
- 藤村英範, 小室孝, 石井抱, 石川正俊: デジタルビジョンチップのためのグレイコードを用いたビットシリアルAD変換, 電子情報通信学会集積回路研究会 (熊本, 2000.9.22) / 電子情報通信学会技術研究報告, ICD00-132, Vol.100, No.310, pp.7-14, 映像情報メディア学会情報センシング研究会 / 映像情報メディア学会技術報告, Vol.24, No.53, pp.7-14
- 並木明夫, 石川正俊: 力学的エネルギーの蓄積と放出を利用した高速マニピュレーション, 第18回日本ロボット学会学術講演会 (草津, 2000.9.14) / 予稿集, pp.1209-1210
- 山田泉, 並木明夫, 石井抱, 石川正俊: 実時間力フィードバックを用いた実環境作業支援システム, 第18回日本ロボット学会学術講演会 (草津, 2000.9.14) / 予稿集, pp.959-960
- 中坊嘉宏, 石井抱, 石川正俊: 2台の超高速ビジョンシステムを用いた3次元トラッキング, 第18回日本ロボット学会学術講演会 (草津, 2000.9.13) / 予稿集, pp.821-822
- 池田立一, 下条誠, 並木明夫, 石川正俊, 満洲邦彦: ワイヤ縫込方式触覚センサの開発 - 4本指ハンドを用いた把持実験 -, 第18回日本ロボット学会学術講演会 (草津, 2000.9.12) / 予稿集, pp.69-70
- 川合英雄, 馬場彩子, 武内喜則, 小室孝, 石川正俊: 8×8デジタル・スマートピクセルの試作, 第61回応用物理学学会学術講演会 (2000.9.4) / 予稿集, p.886 (第Ⅲ分冊)
- 小室孝, 鏡慎吾, 奥寛雅, 小川一哉, 石井抱, 石川正俊: 高集積化ビジョンチップとその応用, 第39回計測自動制御学会学術講演会 (飯塚, 2000.7.27) / 予稿集, 208 A-1
- 豊田晴義, 向坂直久, 水野誠一郎, 中坊嘉宏, 石川正俊: 超高速インテリジェントビジョンシステム:CPV, 第6回画像センシングシンポジウム (横浜, 2000.6.15) / 予稿集, pp.213-216
- 並木明夫, 石井抱, 石川正俊: 視覚フィードバックを用いた小型作業支援ツールの開発, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'00 (ROBOMEC '00) (熊本, 2000.5.13) / 講演論文集, 2P2-76-101(1)- (2)
- 奥寛雅, 石井抱, 石川正俊: 高速視覚によるマイクロシステムの実時間ダイナミック推定, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'00 (ROBOMEC '00) (熊本, 2000.5.13) / 講演論文集, 2P1-62-102 (1)- (2)
- 鏡慎吾, 小室孝, 石井抱, 石川正俊: 超並列ビジョンチップを用いた高速ロボットビジョン, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'00 (ROBOMEC '00) (熊本, 2000.5.12) / 講演論文集, 1A1-50-070 (1)- (2)
- 成瀬誠, 石川正俊, 豊田晴義, 小林祐二: 階層的並列処理のための自由空間光インターコネクションモジュール, 電子情報通信学会機構デバイス研究会 / 光インターコネクト情報処理研究会 (東京, 2000.4.26) / 電子情報通信学会技術研究報告, EMD, Vol.100, No.23, pp.13-17 (2000)
- 成瀬誠, 石川正俊: スマートピクセルを用いた高速・並列共焦点顕微鏡システム, 第47回応用物理学関係連合講演会 (東京, 2000.3.29) / 予稿集, p.1009
- 中坊嘉宏, 石川正俊, 豊田晴義, 水野誠一郎: ビジュアルフィードバックのための1ms列並列ビジョン(CPV)システム, 第5回ロボティクスシンポジウム (神戸, 2000.3.27) / 予稿集, pp.375-380
- 川合英雄, 馬場彩子, 武内喜則, 小室孝, 石川正俊: デジタルスマートピクセルと光接続, 第7回光インターコネクト情報処理研究会 / 第89回光コンピューティング研究会 (長津田, 1999.12.6) / 資料, pp.45-49
- 川又大典, 成瀬誠, 石井抱, 石川正俊: 固有空間法による動画データデータベース構築・検索アルゴリズム, Optics Japan '99 (大阪, 1999.11.25) / 講演予稿集, pp.413-414
- 川合英雄, 馬場彩子, 武内喜則, 小室孝, 石川正俊: デジタルスマートピクセルと光接続, Optics Japan '99 (大阪, 1999.11.23) / 講演予稿集, pp.127-128
- 小林祐二, 豊田晴義, 成瀬誠, ニール マッカードル, 石川正俊: OCULAR-IIのための小型光インターコネクションモジュール, Optics Japan '99 (大阪, 1999.11.23) / 講演予稿集, pp.123-124
- 成瀬誠, 豊田晴義, 小林祐二, 川又大典, ニール マッカードル, 石川正俊: 光インターコネクションを用いた階層的並列処理システム (OCULAR-II), Optics Japan '99 (大阪, 1999.11.23) / 講演予稿集, pp.121-122
- 奥寛雅, アンディ チェン, 石井抱, 石川正俊: 高速ビジュアルフィードバックによるマイクロアクチュエーション, 第17回日本ロボット学会学術講演会 (平塚, 1999.9.10) / 予稿集, pp.637-638
- 中坊嘉宏, 石川正俊, 豊田晴義, 水野誠一郎: 超高速・列並列ビジョンシステム(CPV-I)を用いたアクティブビジョン, 第17回日本ロボット学会学術講演会 (平塚, 1999.9.10) / 予稿集, pp.491-492
- 下条誠, 池田立一, 並木明夫, 石川正俊, 満洲邦彦: ワイヤ縫込方式によるシート状触覚センサの試作, 第17回日本ロボット学会学術講演会 (平塚, 1999.9.9) / 予稿集, pp.169-170
- 小室孝, 小川一哉, 鏡慎吾, 中坊嘉宏, 並木明夫, 石井抱, 石川正俊: 高集積化に向けた汎用デジタルビジョンチップの開発とその応用, 第38回計測自動制御学会学術講演会 (盛岡, 1999.7.27) / 予稿集, pp.375-376
- 石井抱, 小室孝, 石川正俊: ビットプレーン分解を用いたモーメント計算法, 電子情報通信学会パターン認識・メディア理解研究会 (函館, 1999.7.16) / 電子情報通信学会技術研究報告, PRMU, Vol.99, No.182, pp.23-28 (1999)
- 小室孝, 石井抱, 中坊嘉宏, 石川正俊: デジタルビジョンチップのためのモーメント抽出アーキテクチャ, 電子情報通信学会パターン認識・メディア理解研究会 (函館, 1999.7.16) / 電子情報通信学会技術研究報告, PRMU, Vol.99, No.182, pp.17-22 (1999)
- 並木明夫, 中坊嘉宏, 石井抱, 石川正俊: 1ms感覚運動統合システムにおける高速並列分散処理, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'99 (ROBOMEC '99) (東京, 1999.6.12) / 講演論文集, 2P2-49-058 (1)- (2)
- 小川一哉, 小室孝, 鏡慎吾, 石井抱, 石川正俊: 汎用デジタルビジョンチップのワンチップ集積化とシステム実装, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'99 (ROBOMEC '99) (東京, 1999.6.13) / 講演論文集, 2P2-49-057 (1)- (2)
- 石井抱, 石川正俊: 高速視覚を用いた多値画像のためのSelf Windowingアルゴリズム, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'99 (ROBOMEC '99) (東京, 1999.6.13) / 講演論文集, 2A1-66-070 (1)- (2)
- 下条誠, 池田立一, 並木明夫, 石川正俊, 満洲邦彦: ワイヤ縫込方式によるシート状触覚センサ, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'99 (ROBOMEC '99) (東京, 1999.6.12) / 講演論文集, 1P1-67-101 (1)- (2)

- 中坊嘉宏, 石井抱, 石川正俊, 豊田晴義, 水野誠一郎: 列並列S3PEアーキテクチャによる超高速ビジョンシステム(CPV-I), 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'99 (ROBOMECH '99) (東京, 1999.6.12) / 講演論文集, 1P1-65-096 (1)- (2)
- 並木明夫, 石井抱, 石川正俊: 高速センサフィードバックに基づく感覚運動統合アーキテクチャとその把握・操り行動への応用, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'99 (ROBOMECH '99) (東京, 1999.6.12) / 講演論文集, 1A1-63-094 (1)- (2)
- 成瀬誠, 石川正俊: 光インターコネクションを有するシステムにおける並列処理アルゴリズム, 情報処理学会計算機アーキテクチャ研究会 (東京, 1999.5.21) / 情報処理学会研究報告, 99-ARC, Vol.99, No.41, pp.49-54 (1999)
- 鏡慎吾, 中坊嘉宏, 小室孝, 石井抱, 石川正俊: 1msビジョンチップシステムの制御アーキテクチャ, 電子情報通信学会集積回路研究会 (松山, 1999.4.16) / 電子情報通信学会技術研究報告, ICD, Vol.99, No.4, pp.15-20 (1999)
- 小川一哉, 小室孝, 石井抱, 石川正俊: S3PEアーキテクチャに基づくデジタルビジョンチップとその高集積化, 電子情報通信学会集積回路研究会 (松山, 1999.4.16) / 電子情報通信学会技術研究報告, ICD, Vol.99, No.4, pp.7-13 (1999)
- 並木明夫, 中坊嘉宏, 石井抱, 石川正俊: 高速センサフィードバックを用いた感覚運動統合把握システム, 第4回ロボティクスシンポジウム (仙台, 1999.3.30) / 予稿集, pp.1-6
- 小川一哉, 小室孝, 中坊嘉宏, 並木明夫, 石井抱, 石川正俊: スーパービジョンチップと応用システムのための処理アーキテクチャ, 第2回システムLSI琵琶湖ワークショップ (滋賀, 1998.11.26) / 講演資料集及びポスター資料集, pp.269-271
- 白須潤一, 並木明夫, 石井抱, 石川正俊: 描画機能を有する能動的実環境作業支援システム, 第16回日本ロボット学会学術講演会 (札幌, 1998.9.19) / 予稿集, pp.771-772
- 並木明夫, 中坊嘉宏, 石井抱, 石川正俊: 高速視覚を用いた多指ハンドによる物体操作, 第16回日本ロボット学会学術講演会 (札幌, 1998.9.19) / 予稿集, pp.699-700
- 鏡慎吾, 小室孝, 石井抱, 石川正俊: ロボットビジョンのためのビジョンチップシステムの設計, 第16回日本ロボット学会学術講演会 (札幌, 1998.9.19) / 予稿集, pp.697-698
- 奥寛雅, 並木明夫, 石井抱, 石川正俊: 高速視覚を用いた運動教示システム, 第16回日本ロボット学会学術講演会 (札幌, 1998.9.19) / 予稿集, pp.695-696
- 野嶋琢也, 石井抱, 石川正俊: 高速視覚を用いたマイクロビジュアルフィードバックシステム, 第16回日本ロボット学会学術講演会 (札幌, 1998.9.18) / 予稿集, pp.149-150
- 石井抱, 石川正俊: 高速ビジュアルフィードバックを用いた視覚運動情報処理, 第16回日本ロボット学会学術講演会 (札幌, 1998.9.18) / 予稿集, pp.147-148
- 川又大典, 成瀬誠, 石井抱, 石川正俊: 超並列アーキテクチャSPEを用いた画像検索アルゴリズム, Optics Japan '98 (岡山, 1998.9.18) / 講演予稿集, pp.329-330
- 伊ヶ崎泰則, 吉田成浩, 豊田晴義, 井上卓, 向坂直久, 小林祐二, 原勉, 石川正俊: 高光利用効率光インターコネクションシステム, Optics Japan '98 (岡山, 1998.9.18) / 講演予稿集, pp.321-322
- 三津橋晃丈, 松内良介, 石井抱, 石川正俊: ビジョンチップシステムのためのプログラミング開発環境, 情報処理学会プログラミング研究会 (SWOPP長岡'98) (長岡, 1998.8.4)
- 小室孝, 石井抱, 石川正俊: 汎用プロセッシングエレメントを用いた超並列ビジョンチップの開発, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'98 (ROBOMECH '98) (仙台, 1998.6.27) / 講演論文集, 2CIII4-2 (1)- (2)
- 中坊嘉宏, 石井抱, 石川正俊: 高速視覚フィードバックを用いたアクティブセンシング, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'98 (ROBOMECH '98) (仙台, 1998.6.27) / 講演論文集, 2BII3-5 (1)- (2)
- 大脇崇史, 並木明夫, 中坊嘉宏, 石井抱, 石川正俊: 実時間ビジュアルハプタイゼーションシステムの開発, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'98 (ROBOMECH '98) (仙台, 1998.6.27) / 講演論文集, 2BII3-4 (1)- (2)
- 並木明夫, 中坊嘉宏, 石井抱, 石川正俊: 高速視覚を用いた把握行動システム, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'98 (ROBOMECH '98) (仙台, 1998.6.26) / 講演論文集, 1CIII2-3 (1)- (2)
- 石井抱, 村田達也, 松内良介, 小室孝, 石川正俊: 高速ロボット制御のための超並列ビジョンチップシステム, 第3回ロボティクスシンポジウム (広島, 1998.5.7) / 予稿集, pp.59-66
- 村田達也, 松内良介, 中坊嘉宏, 石井抱, 石川正俊: 超並列・超高速ビジョンチップシステムの制御アーキテクチャ, 電子情報通信学会パターン認識・メディア理解研究会 (小樽, 1997.10.20) / 電子情報通信学会技術研究報告, PRMU, Vol.97, No.150, pp.161-168 (1997)
- 奥戸あかね, 成瀬誠, ニール・マッカードル, 石川正俊: 光電子ハイブリッドシステム(SPE-II)における光インターコネクションの特性評価, Optics Japan '97 (仙台, 1997.10.1) / 講演予稿集, pp.173-174
- 成瀬誠, 石川正俊: 光電子ハイブリッドシステムのための階層的処理アルゴリズム, Optics Japan '97 (仙台, 1997.10.1) / 講演予稿集, pp.171-172
- Neil McArdle, Makoto Naruse, Akane Okuto, Takashi Komuro, and Masatoshi Ishikawa: Realization of a Smart-Pixel Optoelectronic Computing System, Optics Japan '97 (仙台, 1997.10.1) / 講演予稿集, pp.169-170
- 日下部裕一, 春日和之, 石井抱, 石川正俊: 人間の視覚における能動的統合機能の解析, 日本バーチャルリアリティ学会第2回大会 (名古屋, 1997.9.19) / 論文集, pp.336-339 (1997)
- 大脇崇史, 中坊嘉宏, 並木明夫, 石井抱, 石川正俊: 視覚モダリティ変換機能を有するリアルタイム実環境提示システム, 日本バーチャルリアリティ学会第2回大会 (名古屋, 1997.9.18) / 論文集, pp.151-154 (1997)
- 並木明夫, 石川正俊: 能動的探り動作と目的行動の統合 - 把握・マニピュレーションへの応用 -, 第15回日本ロボット学会学術講演会 (東京, 1997.9.13) / 予稿集, pp.543-544
- 松内良介, 村田達也, 石井抱, 石川正俊: ビジョンチップシステムのためのソフトウェア開発環境の構築, 情報処理学会計算機アーキテクチャ研究会 (阿蘇, 1997.8.20) / 情報処理学会研究報告, 97-ARC, Vol.97, No.125, pp.37-42 (1997)
- 石井抱, 石川正俊: 触覚パターン獲得のための能動的触運動の解析, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'97 (ROBOMECH '97) (厚木, 1997.6.8) / 講演論文集, Vol.A, pp.549-552
- 村田達也, 松内良介, 石井抱, 石川正俊: 超並列・超高速ビジョンチップの制御構造, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'97 (ROBOMECH '97) (厚木, 1997.6.7) / 講演論文集, Vol.B, pp.1089-1092
- 田畑友啓, 石川正俊: フーリエ変換ホログラムを用いた書き換え可能なスペースバリエーション光インターコネクション, 第44回応用物理学関係連合講演会 (東京, 1997.3.29) / 予稿集, p.905

- Neil McArdle, and Masatoshi Ishikawa: Comparison of GRIN Rods and Conventional Lenses for Imaging of 2D Optoelectronic Computing Devices, 第44回応用物理学関係連合講演会 (東京, 1997.3.29) / 予稿集, p.905
- 成瀬誠, 石川正俊: 特異値分解を用いた2次元光デバイスのアライメントの解析, 第44回応用物理学関係連合講演会 (東京, 1997.3.29) / 予稿集, p.904
- 小室孝, 鈴木伸介, 坂口隆明, 石川正俊: プログラマブルな超高速ビジョンチップの設計および試作, 電気学会センサ・マイクロマシン部門総合研究会 (東京, 1996.11.12) / 資料, pp.465-474
- 石井抱, 石川正俊: 超高速ビジョンのための2値画像処理アルゴリズム, 電気学会センサ・マイクロマシン部門総合研究会 (東京, 1996.11.12) / 資料, pp.455-464
- 中坊嘉宏, 石井抱, 石川正俊: 超並列・超高速ビジョンシステムを用いたビジュアルフィードバック, 電気学会センサ・マイクロマシン部門総合研究会 (東京, 1996.11.12) / 資料, pp.445-454
- 伊藤健太郎, 石川正俊: 群を形成するロボット群の構成, 第14回日本ロボット学会学術講演会 (新潟, 1996.11.1) / 予稿集, pp.1055-1056
- 中坊嘉宏, 石川正俊: ビジュアルインピーダンスを利用したはめ合い動作, 第14回日本ロボット学会学術講演会 (新潟, 1996.11.1) / 予稿集, pp.755-756
- 並木明夫, 石川正俊: 観測行動を導入した最適把握位置姿勢の探索, 第14回日本ロボット学会学術講演会 (新潟, 1996.11.1) / 予稿集, pp.331-332
- 田畑友啓, 石川正俊: 書き換え可能なスペースバリアントインターコネクションを用いた実時間ガーベッジコレクションの提案, 電子情報通信学会コンピュータシステム研究会 (東京, 1996.10.31) / 電子情報通信学会技術研究報告, CPSY-73, Vol.96, No.342, pp.31-38 (1996)
- Neil McArdle, Makoto Naruse, Takashi Komuro, Hideyuki Sakaida, and Masatoshi Ishikawa: An optoelectronic smart-pixel parallel processing, 光学連合シンポジウム (福岡, 1996.9.7) / 講演予稿集, pp.247-248
- 坂口隆明, 小室孝, 石井抱, 石川正俊: ビジョンチップのためのモーメント出力回路, 第35回計測自動制御学会学術講演会 (鳥取, 1996.7.27) / 予稿集, pp.829-830
- 小室孝, 鈴木伸介, 石川正俊: 超並列ビジョンチップの設計と試作, 1996年テレビジョン学会年次大会 (名古屋, 1996.7.19) / 講演予稿集, pp.25-26
- 並木明夫, 石川正俊: 視覚を用いた最適把握位置姿勢の探索行動, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'96 (ROBOMECH '96) (宇部, 1996.6.20) / 講演論文集, pp.1003-1006
- 中坊嘉宏, 石井抱, 石川正俊: ビジュアルインピーダンスを用いたロボットの制御, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'96 (ROBOMECH '96) (宇部, 1996.6.21) / 講演論文集, pp.999-1002 / ビデオプロシーディングス, p.1
- 向井利春, 石川正俊: 並列ビジョンのための非一様座標系上分布の重心を検出する抵抗ネットワーク, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'96 (ROBOMECH '96) (宇部, 1996.6.20) / 講演論文集, pp.710-713
- 小室孝, 鈴木伸介, 石川正俊: FPGAを用いた超並列ビジョンチップの試作, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'96 (ROBOMECH '96) (宇部, 1996.6.20) / 講演論文集, pp.698-701
- 穴吹まほろ, 宇津木仁, 石井抱, 石川正俊: 視覚統合における能動性の影響, 電子情報通信学会ヒューマンインターフェイス研究会 (東京, 1996.5.28) / Human Interface News and Report, Vol.11, pp.273-278 / 電子情報通信学会技術研究報告, MVE96-27, Vol.96, No.82, pp.83-88
- 石井抱, 中坊嘉宏, 石川正俊: 1msビジュアルフィードバックシステムのための画像処理アルゴリズム, 第5回ロボットセンサシンポジウム (新潟, 1996.4.20) / 予稿集, pp.141-146
- 並木明夫, 石井抱, 中坊嘉宏, 石川正俊: 1ms感覚運動統合システムのアーキテクチャ, 第5回ロボットセンサシンポジウム (新潟, 1996.4.19) / 予稿集, pp.99-102
- 山口佳子, 石川正俊: 視覚教示を利用した力制御の学習, 第13回日本ロボット学会学術講演会 (東京, 1995.11.5) / 予稿集, pp.1087-1088
- 並木明夫, 石川正俊: センサ情報を用いた最適保持位置の探索行動, 第13回日本ロボット学会学術講演会 (東京, 1995.11.3) / 予稿集, pp.113-114
- 石井抱, 中坊嘉宏, 石川正俊: 超並列・超高速ビジョンチップアーキテクチャ, テレビジョン学会情報入力研究会 (東京, 1995.10.27) / テレビジョン学会技術報告, Vol.19, No.57, pp.13-18 (1995)
- 山本裕紹, 石川正俊: 非線形写像変換を有する光フィードバックシステム, 光学連合シンポジウム (東京, 1995.9.22) / 講演予稿集, pp.389-390
- 境田英之, Neil McArdle, 石川正俊: 光電子ハイブリッド並列処理システム(SPE-II)における多段光インターコネクション, 光学連合シンポジウム (東京, 1995.9.21) / 講演予稿集, pp.217-218
- 成瀬誠, 石川正俊: 光インターコネクションを利用した3次元ストリックアレイアーキテクチャ, 光学連合シンポジウム (東京, 1995.9.21) / 講演予稿集, pp.215-216
- 石田隆行, 石川正俊: バイナリホログラムを用いた再構成可能なスペースバリアント光インターコネクション, 光学連合シンポジウム (東京, 1995.9.21) / 講演予稿集, pp.213-214
- 田畑友啓, 石川正俊: 光-電子ハイブリッドチップ間光インターコネクションの提案, 光学連合シンポジウム (東京, 1995.9.21) / 講演予稿集, pp.211-212
- 下条誠, 石川正俊: 水平サンプリング方式アクティブセンシング(空間フィルタ型触覚センサを用いたアクティブセンシング), 日本機械学会第73期全国大会 (福岡, 1995.9.12) / 資料集, Vol.VI, pp.78-80 (1995)
- 山本裕紹, 成瀬誠, 石川正俊: 再構成可能な光インターコネクションを用いた汎用並列処理システム, 情報処理学会計算機アーキテクチャ研究会 (別府, 1995.8.24) / 情報処理学会研究報告, 95-ARC-113, Vol.95, No.80, pp.113-120 (1995)
- 鈴木伸介, 小室孝, 石川正俊: ビジョンチップのための並列演算アーキテクチャ, 第34回計測自動制御学会学術講演会 (札幌, 1995.7.27) / 予稿集, pp.495-496
- 矢野晃一, 石川正俊: 学習度に応じた最適軌道の探索と逆モデルの学習を行う運動の習熟機構, 第34回計測自動制御学会学術講演会 (札幌, 1995.7.26) / 予稿集, pp.209-210
- 中坊嘉宏, 石井抱, 石川正俊: 並列ビジョンシステムを用いた高速ターゲットトラッキング, 第34回計測自動制御学会学術講演会 (札幌, 1995.7.26) / 予稿集, pp.21-22

- 石井抱, 石川正俊: 超並列・超高速ビジョンのためのマッチングアルゴリズム, 電子情報通信学会パターン認識・理解研究会 (札幌, 1995.7.20) / 電子情報通信学会技術研究報告, PRU95-70, Vol.95, No.165, pp.121-126 (1995)
- 山口佳子, 石川正俊: 視覚情報を利用した力制御の学習, 電子情報通信学会ニューロコンピューティング研究会 (金沢, 1995.5.22) / 電子情報通信学会技術研究報告, NC95-12, Vol.95, No.57, pp.89-96 (1995)
- 小室孝, 鈴木伸介, 石川正俊: 超並列ビジョンチップアーキテクチャ, 電子情報通信学会コンピュータシステム研究会(フォールトトレラント研究会, 集積回路研究会共催) (新潟, 1995.4.28) / 電子情報通信学会技術研究報告, CPSY95-19, Vol.95, No.21, pp.63-69 (1995)
- 山田義浩, 高柳信夫, 石川正俊: VLSIビジョンセンサの試作と評価, 第42回応用物理学関係連合講演会 (東京, 1995.3.31) / 予稿集, p.948
- 成瀬誠, 山本裕紹, 石川正俊: 光インターコネクションを用いた並列処理システムにおけるパターン抽出, 第42回応用物理学関係連合講演会 (東京, 1995.3.29) / 予稿集, p.905
- 矢野晃一, 石川正俊: 最適軌道の探索と逆モデルの学習を行う運動の習熟機構, 電子情報通信学会ニューロコンピューティング研究会 (東京, 1995.3.17) / 電子情報通信学会技術研究報告, NC94-112, Vol.94, No.562, pp.277-284 (1995)
- 石井抱, 向井利春, 石川正俊: 並列処理に基づく視覚センサ情報処理システム, 電気学会A部門総合研究会 (箱根, 1994.11.22) / 技術資料IM-94-85, pp.53-62
- 田畑友啓, 石川正俊: 超並列・超高速ビジョンと光インターコネクション, 第4回フォトニック情報処理研究会 (大阪, 1994.11.9) / 資料, PIP94-30, pp.14-20
- 成瀬誠, 山本裕紹, 石川正俊: 光インターコネクションを用いた並列処理システムのための演算アルゴリズム, 光学連合シンポジウム (浜松, 1993.9.22) / 予稿集, pp.209-210
- 石田隆行, 石川正俊: アダプティブバイナリホログラム, 光学連合シンポジウム (浜松, 1994.9.22) / 予稿集, pp.207-208
- 中坊嘉宏, 寺田夏樹, 山本裕紹, 成瀬誠, 石川正俊: 再構成可能な光インターコネクションを用いた並列処理システム, 光学連合シンポジウム (浜松, 1994.9.22) / 予稿集, pp.97-98
- 田畑友啓, 石川正俊: 実時間フーリエ変換ホログラムを用いた光インターコネクション - 性能評価と最大チャンネル数の改善 -, 光学連合シンポジウム (浜松, 1994.9.22) / 予稿集, pp.95-96
- 向井利春, 石川正俊: 予測誤差を用いた能動的な視覚融合, 第33回計測自動制御学会学術講演会 (東京, 1994.7.26) / 予稿集, pp.127-128
- 石田和行, 高木康博, 石川正俊, 大頭仁: 液晶アクティブレンズを用いた光インターコネクションの実現, 第41回応用物理学関係連合講演会 (東京, 1994.3.29) / 予稿集, p.867
- 石田隆行, 鈴木隆文, 田畑友啓, Andrew Kirk, 石川正俊: 光インターコネクションを用いた並列演算処理システム, 第54回応用物理学学術講演会 (札幌, 1994.9.28) / 予稿集, p.877 (第Ⅲ分冊)
- 田畑友啓, アンドリュウ・カーク, 石川正俊: 実時間フーリエ変換ホログラムを用いた光インターコネクション, 光学連合シンポジウム (旭川, 1993.9.25) / 予稿集, pp.27-28
- 向井利春, 石川正俊: 予測誤差を用いた複数センサによるアクティブセンシング, 第32回計測自動制御学会学術講演会 (金沢, 1993.8.4) / 予稿集, pp.299-300
- Andrew Kirk, 石川正俊: Parallel processing system with reconfigurable holographic optical interconnections (書き換え可能なホログラムを用いた光インターコネクションを有する並列処理システム), 光コンピューティング研究会 (伊豆長岡, 1993.7.8) / OPCOM NEWS, Vol.10, No.4, p.3
- 山田義浩, 高柳信夫, 戸田真志, 石川正俊: 超高速ビジョンを用いた高速ターゲットトラッキングシステム, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'93 (ROBOMEC '93) (札幌, 1993.7.6) / 講演論文集, pp.190-193
- 石井抱, 石川正俊: 超高速ビジョンを用いた高速ターゲットトラッキングアルゴリズム, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会'93 (ROBOMEC '93) (札幌, 1993.7.6) / 講演論文集, pp.186-189
- Andrew Kirk, Tomohira Tabata, and Masatoshi Ishikawa: Signal to noise ratio enhancement with quasi-periodic computer generated holograms (quasi-periodic 構造を有する計算機ホログラムにおけるS/N比の改善), 第40回応用物理学関係連合講演会 (東京, 1993.3.30) / 予稿集, p.902
- Andrew Kirk., Tomohira Tabata, and Masatoshi Ishikawa: Reconfigurable shift-invariant diffractive interconnects for parallel processing (書き換え可能なホログラムを用いた並列処理用光インターコネクション), 第40回応用物理学関係連合講演会 (東京, 1993.3.29) / 予稿集, p.876
- 向井利春, 石川正俊: 並列ビジョンのための2次元座標変換回路, 電子情報通信学会パターン認識・理解研究会 (京都, 1992.11.19) / 電子情報通信学会技術研究報告, PRU92-72, Vol.92, No.329, pp.111-116 (1992)
- 石井抱, 石川正俊: 動物体形状の能動的認識機構, 第10回ロボット学会学術講演会 (金沢, 1992.11.1) / 予稿集, pp.679-680
- 豊田晴義, 石川正俊: スパースコーディングを用いた相関学習, 電子情報通信学会光通信システム研究会 (東京, 1992.10.26) / 電子情報通信学会技術研究報告, OCS92-49, Vol.92, No.296, pp.57-62
- 大石峰士, 田原鉄也, 石川正俊: Poisson方程式を解くための光演算アーキテクチャ, 第53回応用物理学学術講演会 (大阪, 1992.9.16) / 予稿集, p.790
- 高柳信夫, 石川正俊: 超並列・超高速視覚センサシステムの制御構造, 第31回計測自動制御学会学術講演会 (熊本, 1992.7.24) / 予稿集, pp.701-702
- 豊田晴義, 石川正俊: スパースコーディングを用いた相関学習(Ⅱ) - 素子特性の影響 -, 第39回応用物理学関係連合講演会 (習志野, 1992.3.29) / 予稿集, p.815(第3分冊)
- 青野俊宏, 石川正俊: 確率過程を用いた聴視覚融合, 1992年電子情報通信学会春季大会 (野田, 1992.3.27) / 予稿集, 第6分冊, pp.(6-293)-(6-294)
- 高柳信夫, 森田彰, 石川正俊: 大規模並列処理を用いた知能化視覚センサシステム, 電気学会センサ技術研究会 (東京, 1992.3.13) / 資料, ST-92-4, pp.29-35
- 高柳信夫, 森田彰, 石川正俊: 大規模並列処理を用いた高速視覚センサシステム, 第3回ロボットセンサシンポジウム (名古屋, 1992.1.18) / 予稿集, pp.145-148
- 青野俊宏, 石川正俊: 確率過程を用いた聴視覚融合, 第34回自動制御連合講演会 (日吉, 1991.11.22) / 予稿集, pp.特セ-87-89

- 下条誠, 石川正俊: 空間フィルタ型触覚センサを用いた能動的センシング, FANシンポジウム (大阪, 1991.10.25, 26) / 講演論文集, pp.125-129
- 豊田晴義, 石川正俊: スパースコーディングを用いた相關学習, 第52回応用物理学学会学術講演会 (岡山, 1991.10.9) / 予稿集, p.819
- 森田彰, 石川正俊: センサ情報処理のための大規模並列演算機構, 第30回計測自動制御学会学術講演会 (米沢, 1991.7.17) / 予稿集, pp.371-372
- 設楽光明, 鄭有成, 石川正俊, 藤村貞夫: シミュレーテッドアニーリングを用いたセンサフュージョンシステム, 第30回計測自動制御学会学術講演会 (米沢, 1991.7.17) / 予稿集, pp.135-136
- 下条誠, 高橋昭彦, 石川正俊: 皮膚感覚センサ技術, 先端技術応用シンポジウム「先端ロボット技術の研究開発」(名古屋, 1990.12.5) / テキスト, pp.7-11
- 下条誠, 石川正俊, 金谷喜久雄: 高密度フレキシブル型圧力分布イメージャ, 電気学会計測研究会 (東京, 1991.3.8) / 資料, IM-91-17, pp.13-20
- 青野俊宏, 石川正俊: 確率的手法を用いたセンサフュージョン - 多系列隠れマルコフモデルを用いた視聴覚融合 -, 第2回自律分散システムシンポジウム (大阪, 1991.1.16) / 予稿集, pp.115-118
- 藤村貞夫, 佐藤泉, 伴一訓, 伊藤直史, 石川正俊: 高感度高分解能画像化分光センサの開発とその応用, 第33回自動制御連合講演会 (京都, 1990.11.15) / 予稿集, pp.553-554
- 向井利春, 森隆, 石川正俊, 藤村貞夫: アクチュエータを含むセンサフュージョンシステム, 第8回日本ロボット学会学術講演会 (仙台, 1990.11.3) / 予稿集, pp.853-856
- 藤村貞夫, 佐藤泉, 伴一訓, 山田範秀, 石川正俊: 高感度高分解能画像化分光センサの開発, 第51回応用物理学学会学術講演会 (盛岡, 1990.9.27) / 予稿集, p.52(第Ⅲ分冊)
- 下条誠, 石川正俊, 金谷喜久雄: 高密度フレキシブル型圧力分布イメージャ, 第29回計測自動制御学会学術講演会 (東京, 1990.7.26) / 予稿集, pp.597-598
- 高橋昭彦, 石川正俊: 物理ネットワークを用いたセンサフュージョンシステムの収束性, 第29回計測自動制御学会学術講演会 (東京, 1990.7.24) / 予稿集, pp.205-206
- 森隆, 向井利春, 石川正俊, 藤村貞夫: 位置情報間の学習を用いたセンサフュージョンシステム, 第29回計測自動制御学会学術講演会 (東京, 1990.7.24) / 予稿集, pp.201-202
- 赤松幹之, 石川正俊: 人間の感覚情報の統合機能, 第7回センシングフォーラム (東京, 1990.4.6) / 資料, pp.121-126
- 金谷喜久雄, 石川正俊, 下条誠: 体圧分布測定用触覚画像システム, 第7回センシングフォーラム (東京, 1990.4.6) / 資料, pp.109-114
- 下条誠, 石川正俊, 金谷喜久雄: 高密度フレキシブル型圧力分布イメージャ, 第7回センシングフォーラム (東京, 1990.4.6) / 資料, 75-80
- 下条誠, 石川正俊: 触運動を用いて表面パターン識別を行う触覚センサ, 第2回ロボットセンサシンポジウム (東京, 1990.1.27) / 予稿集, pp.99-102
- 下条誠, 石川正俊, 金谷喜久雄: 高密度フレキシブル型触覚イメージャ, 第2回ロボットセンサシンポジウム (東京, 1990.1.27) / 予稿集, pp.93-98
- 金谷喜久雄, 石川正俊, 下条誠: 体圧分布測定用触覚画像システム, 第2回ロボットセンサシンポジウム (東京, 1990.1.26) / 予稿集, pp.51-56
- 高橋昭彦, 赤松幹之, 石川正俊: 感覚統合モデルとしてのセンサ情報統合システム, 第4回生体・生理工学シンポジウム (東京, 1989.11.7) / 予稿集, pp.279-282
- 赤松幹之, 石川正俊: 形状知覚における視-触覚の感覚統合過程での触運動の変化, 第4回生体・生理工学シンポジウム (東京, 1989.11.7) / 予稿集, pp.275-278
- 味岡義明, 石川正俊, 赤松幹之, 安西祐一郎: Adaptive Junction の学習メカニズム, 情報処理学会「学習のパラダイムとその応用」シンポジウム (東京, 1989.11.6) / 予稿集, pp.11-20
- 高橋昭彦, 石川正俊: 物理ネットワークを用いた内部表現によるセンサフュージョンの柔軟性, 第28回計測自動制御学会学術講演会 (松山, 1989.7.27) / 予稿集, pp.675-676
- 赤松幹之, 石川正俊: 形状知覚における視-触覚の感覚統合過程の解析 - 感覚統合と能動性の関係 -, 第11回バイオメカニズム・シンポジウム (土浦, 1989.7.14) / 予稿集, pp.95-105
- 下条誠, 石川正俊: 触覚センサと触運動, テレビジョン学会テレビジョン電子装置研究会 (東京, 1989.5.26) / テレビジョン学会技術報告, Vol.13, No.28, pp.1-6
- 高橋昭彦, 石川正俊, 赤松幹之: トランスペュータを活用したセンサフュージョンシステム, 2nd Transputer/Occam Int. Conf. (東京, 1989.4.25) / 予稿集, pp.133-142
- 赤松幹之, 石川正俊: 指の動きによる形状の感覚と視覚的形状との間の特性, 日本人間工学会第30回大会 (東京, 1989.4.13) / 講演集, pp.116-117
- 金谷喜久雄, 石川正俊: 触覚画像システム, 日本機械学会第66期通常総会 (東京, 1989.4.3) / 資料集, pp.358-360
- 宇津木明男, 石川正俊: 格子型ネットワークによる線形連想写像の学習, 電子情報通信学会 MEとバイオサイバネティクス研究会 (東京, 1989.3.15) / 電子情報通信学会技術研究報告, BME88-173, Vol.88, No.466, pp.103-108
- 味岡義明, 石川正俊, 赤松幹之, 安西祐一郎: 時系列パターンを弁別するニューラルネットワーク - Adaptive Junction に関する研究 -, 電子情報通信学会 MEとバイオサイバネティクス研究会 (東京, 1989.3.14) / 電子情報通信学会技術研究報告, BME88-153, Vol.88, No.465, pp.197-202
- 向坂直久, 豊田晴義, 鈴木義二, 石川正俊: 空間光変調管を用いた連想記憶と学習, テレビジョン学会テレビジョン電子装置研究会 (東京, 1989.1.30) / テレビジョン学会技術報告, Vol.13, No.6, pp.13-18
- 河内まき子, 谷井克則, 石川正俊, 斉藤一郎, 佐野吉雅, 金谷喜久雄, 内田謙: 歩行における足の動態と足底筋活動の関係, 第17回人類動態学会東日本地方会 (東京, 1988.12.17)
- 河内まき子, 谷井克則, 斉藤一郎, 佐野吉雅, 石川正俊, 金谷喜久雄, 内田謙, 塙升, 鬼本英樹: 歩行時足底筋活動の測定 - 足の動態からの分析を中心に -, 昭和63年度日本人間工学会関東支部大会 (横浜, 1988.12.10) / 講演集, pp.157-158
- 赤松幹之, 石川正俊: 形状知覚における視覚と体性感覚との感覚統合の特性, 第3回生体生理工学シンポジウム (大阪, 1988.11.25) / 予稿集, pp.309-312

- 高橋昭彦, 赤松幹之, 石川正俊: 対象系の内部表現を用いたセンサフュージョン, 第6回日本ロボット学会学術講演会 (名古屋, 1988.10.22) / 予稿集, pp.601-604
- 下条誠, 石川正俊: 感圧導電性ゴムのヒステリシス特性, 第6回日本ロボット学会学術講演会 (名古屋, 1988.10.22) / 予稿集, pp.485-488
- 小野崎晃, 窪田俊夫, 中川武夫, 山口恒広, 金谷喜久雄, 石川正俊: 触覚画像システムを用いた動的足圧分布測定の臨床応用, 第9回バイオメカニズム学術講演会 (名古屋, 1988.10.1) / 予稿集, pp.79-82
- 金谷喜久雄, 石川正俊: 触覚画像システムによる動的足圧分布測定, ヒューマンインターフェイス部会, 第7回研究会「福祉とリハビリテーション」(神戸, 1988.4.22) / 予稿集, pp.103-106
- 下条誠, 石川正俊: シート状触覚センサによる接触位置と荷重の検出およびその応用, 第1回ロボットセンサシンポジウム (平塚, 1988.1.22) / 予稿集, pp.65-68
- 金谷喜久雄, 石川正俊: 感圧導電ゴムの用いた触覚画像システムの実用化, 第1回ロボットセンサシンポジウム (平塚, 1988.1.22) / 予稿集, pp.57-60
- 金谷喜久雄, 石川正俊: 感圧導電ゴムの用いた触覚画像システムの開発, 第5回日本ロボット学会学術講演会 (筑波, 1987.11.26) / 予稿集, pp.177-178
- 下条誠, 石川正俊: 触運動による対象物表面状態の測定, 第2報 触覚センサ型空間フィルタの速度特性について, 第5回日本ロボット学会学術講演会 (筑波, 1987.11.26) / 予稿集, pp.173-174
- 下条誠, 石川正俊: 触運動による対象物表面状態の測定, 第1報 速度によって特性が変化する触覚型空間フィルタについて, 第26回計測自動制御学会学術講演会 (広島, 1987.7.17) / 予稿集, pp.585-586
- 佐藤滋, 下条誠, 石川正俊, 赤松幹之: なぞり動作による小段差の検出, 第26回計測自動制御学会学術講演会 (広島, 1987.7.17) / 予稿集, pp.583-584
- 佐藤滋, 下条誠, 石川正俊, 赤松幹之: 触覚センサフィードバックによるなぞり動作, 第4回日本ロボット学会学術講演会 (東京, 1986.12.15) / 予稿集, pp.147-148
- 佐藤滋, 下条誠, 石川正俊, 安藤富士男: リニアパルスモータを用いて対象への接触力を調節するロボットハンド, 第25回計測自動制御学会学術講演会 (東京, 1986.7.23) / 予稿集, pp.299-300
- 佐藤滋, 下条誠, 石川正俊, 安藤富士男: 部分的に高速センサフィードバックを取り入れたロボット, 第25回計測自動制御学会学術講演会 (東京, 1986.7.23) / 予稿集, pp.297-298
- 佐藤滋, 下条誠, 石川正俊: 変形4節リンクを用いたロボットハンドの接触力フィードバック機構, 第3回日本ロボット学会学術講演会 (大阪, 1985.11.29) / 予稿集, pp.241-242
- 下条誠, 石川正俊, 佐藤滋: 数種類の感覚を備えた触覚センサ, 第28回自動制御連合講演会 (東京, 1985.11.6) / 予稿集, pp.419-420
- 佐藤滋, 下条誠, 石川正俊: 4節リンクを応用したロボットハンド機構, 第28回自動制御連合講演会 (東京, 1985.11.6) / 予稿集, pp.207-208
- 佐藤滋, 下条誠, 石川正俊: 対象側センサによるロボットのフィードバック制御, 第6回バイオメカニズム学術講演会 (筑波, 1985.10.26) / 予稿集, pp.99-100
- 佐藤滋, 下条誠, 石川正俊: すべり検出のための摩擦係数センサ, 第24回計測自動制御学会学術講演会 (札幌, 1985.7.27) / 予稿集, pp.937-938
- 下条誠, 石川正俊, 佐藤滋: 多数検出素子からの信号の伝送方式とその伝送器の集積化, 第24回計測自動制御学会学術講演会 (札幌, 1985.7.25) / 予稿集, pp.137-138
- 下条誠, 石川正俊: 感圧導電性ゴムと液晶を用いた圧力分布センサ, 第5回センサの基礎と応用シンポジウム (筑波, 1985.5.29) / 予稿集, pp.93-94
- 佐藤滋, 下条誠, 石川正俊: 重心センサを取り付けた対象物の表面をトレースする方法, 第27回自動制御連合講演会 (神戸, 1984.11.15) / 予稿集, pp.503-504
- 下条誠, 石川正俊, 佐藤滋: 扇形の測定面を持った位置覚センサ, 第27回自動制御連合講演会 (神戸, 1984.11.15) / 予稿集, pp.501-502
- 下条誠, 石川正俊: 極薄型フレキシブル位置覚センサとその応用, 第23回計測自動制御学会学術講演会 (東京, 1984.7.27) / 予稿集, pp.565-566
- 下条誠, 石川正俊: 感圧導電性ゴムの用いた圧力分布センサ, 第22回計測自動制御学会学術講演会 (北九州, 1983.7.27) / 予稿集, pp.267-268
- 下条誠, 石川正俊: 感圧導電性ゴムの使用した重心測定, 日本人間工学会第22回大会 (札幌, 1981.8.21) / 人間工学, Vol.17, 特別号, pp.154-155
- 武田常広, 石川正俊, 増田正, 下条誠, 伴菊夫: セルスロット, 床反力計による重心測定, 日本人間工学会第22回大会 (札幌, 1981.8.21) / 人間工学, Vol.17, 特別号, pp.152-153

A-2. 報道（新聞・雑誌報道 / テレビ・ラジオ報道）

新聞・雑誌報道（研究関連）

研究関連（東京理科大学）

- 「ヒロセ賞に東京理科大の石川学長」. 日刊工業新聞, 令和7年3月27日
- 「毎秒1000回撮像で立体計測 小型高速3Dスキャナー ロボアームの高速操作向け 東大など開発」, 日刊工業新聞, 令和4年9月27日

研究関連（東京大学）（2021年12月まで）

- 「硬い物体も柔らかく ダイナミックプロジェクションマッピング 秒間1000コマ 高速変形 東大 舞台演出・公共機関に提案」, 日刊工業新聞, 令和3年12月29日
- 「国際計測連合第23回世界大会(IMEKO2021)開催のご報告～初の試みとなるオンライン・バーチャル世界大会を成功裡に終了～」, 日本計量新報, 令和3年10月10日
- 「「ロボット」100年で次へ 東大特任教授・石川正俊氏に聞く 人のはるかに先を行く／機械性能極限まで発揮」, 電波新聞, 令和3年7月8日
- 「高速反応や自律航行 ロボット研究進む 東大でオンライン公開講座」, 電波新聞, 令和3年6月17日
- 「「人間の目」から「機械の目」へ 東大、毎秒1000コマ知能システム」, 日刊工業新聞, 令和3年3月31日
- 「高速画像処理の成果事業化 東大など新組織 企業と共同研究」, 日刊工業新聞, 令和3年3月9日
- 「システム情報学の専門家 東京大学石川特任教授に聞く「人を超える高速ビジョン、人を超える高速知能」」, 日刊工業新聞, 令和3年3月1日(11面)
- 「JST-ACCELプロジェクト紹介 オンラインで本日開催「高速画像処理を用いた知能システムの応用展開」シンポジウム 要旨」, 日刊工業新聞, 令和3年3月1日(10面)
- 「カラー動画 動体に投映 東大・東工大、プロジェクター ショー演出 華やかに」, 日刊工業新聞, 令和3年3月1日 / web版: 「動体にカラー動画投映、ショー演出を華やかに 東大・東工大がプロジェクター」, 日刊工業新聞, 令和3年3月1日
- 「情報フラッシュ 画像処理シンポ 東京大学情報基盤センター石川グループ研究室」, 日刊工業新聞, 令和3年2月17日 / web版: 「東大情報基盤センター、来月1日に画像処理シンポ」, 日刊工業新聞, 令和3年2月17日
- 「レーザー「可能性 世に問う」」, 日刊工業新聞, 令和3年2月11日 / web版: 「経営ひと言 / 東京大学・石川正俊特任教授「可能性世に問う」」, 日刊工業新聞, 令和3年2月11日
- 「ロボ指先センサー開発 阪大・東大 高速・高精度USB給電」, 日刊工業新聞, 令和2年11月26日
- 「「社会受容性」の発見が鍵 リスク恐れず挑戦しよう 「次の物流」デザインを」, 輸送経済新聞, 令和2年3月24日
- 「退職教員最後のメッセージ 情報技術の最先端を先導 未来の真実を創造せよ」, 東京大学新聞, 令和2年3月24日
- 「ロボットフォーラム 見る、聞く、動くー最先端エキスパートに問う」, 日刊工業新聞, 令和2年2月3日
- 「動く物体に絵を投影 高速プロジェクション技術 液体レンズで焦点調整 東大など開発」, 日刊工業新聞, 令和2年1月8日
- 「指先で探る感覚再現 高速制御ロボハンド開発 オムロンと東大」, 日刊工業新聞, 令和元年12月18日
- 「見る、聞く、動く、ー最先端エキスパートに問う 東京ビッグサイトで21日 ロボット技術シンポ」, 日刊工業新聞, 令和元年11月29日
- 「1ミリ秒を捉える機械の目で知能システムを革新」, JST news November, pp.3-7 (2019)
- 「NEC・東大 高速ラインで異物検知 ニューラルネット・高速カメラ 電子の目で物体認識」, 日刊工業新聞, 平成31年3月28日
- 「ロボットハンド、動作細かく 東大、高速カメラ使い開発 立体パズル、色そろえる 機械組み立てに応用」, 日経産業新聞, 平成31年1月17日
- 「変化する形通り画像投影 プロジェクションマッピング 東大など開発 近赤外光で物体を高速計測」, 日刊工業新聞, 平成30年12月19日
- 「テクノトレンド プロジェクションマッピング 動きに呼应し、映像に「没入」 1000分の1秒単位で投映」, 日経ビジネス, 2018年12月号, pp.70-72 (2018)
- 「発掘！ イグ・ノーベル賞 27 東京大学 高速画像処理技術で走るロボ」, 日刊工業新聞, 平成30年9月20日
- 「サイバーとフィジカル融合 計測データ情報処理で付加価値 国際計測連合会長に就任する石川正俊氏」, 日刊工業新聞, 平成30年9月5日
- 「高速画像処理、消費電力1/100 東大・ソニー、積層チップ活用 小型化も実現 持ち運び可能 投影どこでも」, 日経産業新聞, 平成30年8月30日
- 「ロボット研究 冬の時代？④ データ収集ロボで効率化 求められるロボとAI融合」, 日刊工業新聞, 平成30年8月24日
- 「高速・高感度に検出 東大 近接覚センサー開発 ロボットハンド向け」, 日刊工業新聞, 平成30年8月15日
- 「東大、小型システム開発 高速追跡投影 ドローン搭載可能」, 日刊工業新聞, 平成30年8月8日
- 「落ちる紙風船キャッチ 東大、ロボット用センサー 食品仕分けにも応用」, 日経産業新聞, 平成30年7月6日
- 「自撮り可能な小型眼底カメラ 奈良先端大・東大の研究グループ開発 在宅ヘルスケア応用に期待」, 科学新聞, 平成30年6月29日
- 「自分で目の奥 撮影 奈良先端科技大など 小型カメラシステム開発」, 日刊工業新聞, 平成30年6月27日
- 「人と機械の調和に功績 立石賞、3 研究者表彰」, 京都新聞, 平成30年5月22日
- 「立石賞に浅田氏ら3人 認知発達研究など評価」, 京都新聞, 平成30年3月9日
- 「立石賞に「ロボカップ」創始の浅田氏ら3人」, 産経新聞(京都面), 平成30年3月9日

- 「東大、速く走れる2足ロボット開発」、日経産業新聞(日本経済新聞電子版),平成29年12月15日
- 「科学リサーチフロント ロボットの目「視覚」進歩 柔軟な動き実現 前傾で二足歩行/空中ブランコに乗り移る」,読売新聞(夕刊),平成29年11月2日
- 「高速回転と光同期 円盤上にアニメ表現 材料の毛糸など質感そのまま」,日刊工業新聞,平成29年8月22日
- 「高速道の点検技術 東海環状道で紹介」,読売新聞(岐阜版),平成29年7月27日
- 「最新技術で高速道路の点検効率化」,「最新技術で高速道路点検 中日本高速道路 ドローンや画像処理で効率化」,中部経済新聞,平成29年7月27日
- 「構造物点検の最新技術紹介 中日本高速会社 ドローンのデモンストレーションも」,日刊建設工業新聞,平成29年7月28日
- 「トンネルひび割れ逃がさない 時速100キロでも鮮明撮影 中日本高速 東大と開発」,毎日新聞中部夕刊,平成29年7月27日
- 「先言深語 高速道路の外にも活路 中日本高速道路社長 宮地克人さん」,朝日新聞愛知版,平成29年6月25日
- 「画像処理 速さ30倍以上 東大ベンチャー 自動運転などに応用」,日経産業新聞,平成29年5月9日
- 「スマホ操作、立体キャラを触って入力-東大が着せ替えカバ型デバイス」,日刊工業新聞,平成29年4月19日
- 「人間を超える認識能力で生まれる大きな可能性 高速画像処理が拓く未来「1000分の1秒」認識 ロボット・車など制御」,日刊工業新聞,平成29年3月22日
- 「アーム先端 微調整 東大がシステム 加工対象撮影、ロボ自ら修正」,日刊工業新聞,平成29年2月24日
- 「高速移動物体 1秒1000回追跡 画像処理チップ開発」,日経産業新聞,平成29年2月9日
- 「撮像・演算 チップ一体化 ソニー・東大 自動運転に応用」,日刊工業新聞,平成29年2月7日
- 「ロボが手貸します 人の動きに協調し作業 カメラで捉え常に位置制御」,日経産業新聞,平成29年1月25日
- 「トンネルひび割れ、時速100キロで撮影 中日本高速が装置開発」,日本経済新聞(東海地方版),平成28年12月22日
- 「高速ビジョンに熱視線 産学連携組織に100超者集結 産ロボ・自動運転など応用加速」,日刊工業新聞,平成28年12月2日
- 「東大の産業ロボ、教えなくても覚えます」,日本経済新聞(夕刊),平成28年10月21日
- 「プロジェクター 投影速度10倍、東京エレクトロンデバイス、毎秒1000フレーム ~ 立体映像やインフラ監視、応用広く」,日経産業新聞,平成28年10月19日
- 「ロボットの行くべき道は、人間を遙かに超える 東京大学大学院 情報理工学系研究科 システム情報学専攻 教授 石川正俊氏」,研究応援, Vol.2, pp.18-19 (2016)
- 「賢くても速い 産業ロボ、高速カメラの力で脱・常識」,日本経済新聞電子版,平成28年3月28日
- 「高速ビジョンで産学連携 作り手と使い手が知恵を出す ソニー、日産、東大などが産業横断組織を始動」,日経エレクトロニクス,2016年4月号, pp.24-25 (2016)
- 「高速画像処理で産学連携組織」,日本経済新聞,平成28年2月25日夕刊
- 「CMOSを高速処理 東大など 実用化へ新組織」,日刊工業新聞,平成28年2月23日
- 「エクスピジョン、本社を移転」,日刊工業新聞,平成28年1月20日
- 「主張/ロボットベンチャー育成 東京大学教授 石川正俊 長い目で見た日本式支援を」,日刊工業新聞,平成28年1月18日
- 「手ぶりで機器操作 エクスピジョン 年内に製品化」,日刊工業新聞,平成28年1月6日
- 「「ぶんぶんごま」回すロボ開発 東大 高精度に制御」,日刊工業新聞,平成27年12月18日
- 「ロボットぶれ0.01mm修正 東大ティーチング効率化」,日刊工業新聞,平成27年12月1日
- 「教えてマナビー先生! 世界の先端技術 じゃんけんロボット だれと「じゃんけん」をしても絶対に負けないロボットが出現」,サクセス15,2015年12月号, p.33 (2015)
- 「3次元計測に応用期待 東大など、高速プロジェクター開発 測定時間短く・精度向上」,日経産業新聞,平成27年10月28日
- 「毎秒1000フレームのプロジェクター、超高速武器に新用途」,日本経済新聞電子版,平成27年9月30日
- 「超高速画像投影 来年度に製品化 東大・東京エレクトロンデバイス」,日刊工業新聞,平成27年9月21日
- 「1000フレーム/秒プロジェクター 高速カメラと連携し新応用開拓 東大と東京エレクトロンデバイスが開発・製品化へ」,日経エレクトロニクス,第1159号, p.24-25 (2015)
- 「高速プロジェクター技術 東京エレクトロン系 東大と開発」,日経産業新聞,平成27年7月30日
- 「最小遅延時間3ミリ秒 東京エレクトロンデバイスなど 高速プロジェクター開発」,日刊工業新聞,平成27年7月30日
- 「FILE.014 空中ディスプレイ 空中に浮かぶ立体映像 [Barton、東京大学、アスカネット] 空中にタブレットが出現」,日経ビジネス,第1799号, p.72 (2015)
- 「速球に投映、広がる応用 1秒1000コマの画像処理 東大教授 石川 正俊氏」,日経産業新聞,平成27年6月2日
- 「物体に投映 高速移動OK 東大、1秒に1000回 画像処理技術 工場・スポーツ応用」,日経産業新聞,平成27年4月24日
- 「人間の目を超えた撮像素子、「高速ビジョン」で新産業」,日本経済新聞電子版,平成27年4月22日
- 「21世紀ひみつ道具のたまご じゃんけんロボット 何回対戦しても、絶対に負けない強さ」,ドラえもんちっ! ふしぎのサイエンス, Vol.6, pp.48-49 (2015)
- 「東大 1分で250ページ電子化 学術書学外利用を検討」,日経産業新聞,平成27年2月17日
- 「貴重な学術書 東大が電子化 来月までにまず100冊」,日本経済新聞,平成27年2月17日
- 「研究室開発の高速スキャナー使用 大日印と蔵書電子化 東大図書館」,日刊工業新聞,平成27年2月17日
- 「機械の限界を極めて めざせ日本の産業復興」,AERA, Vol.28, No.4 (2015年1月26日号), pp.42-43 (2015)
- 「高速ビジョンで新産業生む、新プロジェクトが始動へ 人間の目を越えた撮像素子をロボットの目に」,日経エレクトロニクス,第1152号(2015年2月号), pp.18-19 (2015)
- 「不安定さが速さ生み出す 東大が駆けるロボット開発 ビジュアルフィードバックで高速制御」,日経エレクトロニクス,第1144号(2014年9月29日号), pp.14-15 (2014)
- 「手ぶりでパソコン操作 東大発ベンチャー ゲーム・医療現場に応用」,日本経済新聞,平成26年9月11日
- 「ジェスチャー操作 高速・高精度に認識 東大発 V B がシステム」,日刊工業新聞,平成26年9月10日

- 「前傾姿勢で走る 高速二足ロボ 東大が開発」, 日本経済新聞, 平成26年9月2日
- 「駆けるロボ 東大大学院教授ら開発」, 朝日新聞, 平成26年9月2日
- 「高速走行の二足ロボ 東大が開発 空中で姿勢立て直す」, 日刊工業新聞, 平成26年9月2日
- 「高速動画のD B公開 東大 無償提供 国際標準狙う」, 日刊工業新聞, 平成26年8月13日
- 「飛躍できるか 大学発VB ◇43 エクスビジョン 高速画像処理 多方面に応用」, 日刊工業新聞, 平成26年8月5日
- 「人間の機能をはるかに凌駕する超高速・高機能ロボットハンドシステム 東京大学工学部計数工学科 石川渡辺研究室」, 大人の科学マガジン, 2014年7月22日発売, p.38 (2014)
- 「立体画像 手で操れる 東大など開発、手術訓練に応用期待」, 朝日新聞, 平成26年5月22日夕刊
- 「3D映像手振りに合わせ操作 回転・移動自在に 東大がシステム」, 日刊工業新聞, 平成26年5月22日
- 「立体画像、手で簡単操作 東大と米V B 高速カメラ活用」, 日経産業新聞, 平成26年5月22日
- 「3D画像を素手で操る 東大など新装置」, 日本経済新聞, 平成26年5月22日
- 「ソファ・壁・体をタップ“どこでもキーボード”-東大、小型デバイス開発」, 日刊工業新聞, 平成26年4月7日
- 「正確な手さばき、人の代行 電通大、「つかむ」を究める」, 日経産業新聞, 平成26年4月4日
- 「トンネル走行中に画像処理 異常を自動検出 中日本高速・東大 技術開発着手」, 日刊工業新聞, 平成26年3月31日
- 「トンネル異常画像で検知へ 中日本高速が技術開発着手」, 中部経済新聞, 平成26年3月28日
- 「異常探知システム開発」, 岐阜新聞, 平成26年3月28日
- 「宙に浮かぶ映像手で操作 東大と徳島大空中ディスプレイ ゲームや案内表示に活用」, 日本経済新聞(夕刊), 平成26年3月15日
- 「가위바위보, 무조건 이긴다」, 이달의 과학 뉴스 (じゃんけん、無条件で勝ちます!) 今月の科学ニュース, OK.indd, p.32 (2013)
- 「(ひと) 自作ロボットの動画再生が1200万回を超えた東大教授」, 朝日新聞, 平成26年1月9日
- 「2014年ドラえもんのみみつ道具 ここまで近づいた! じゃんけん練習機」, 週刊朝日, Vol.119, No.2, pp.24-25 (2014)
- 「勝率100% 東大、じゃんけんロボ「先出し」手の動きで“予測”」, 日刊工業新聞, 平成25年11月1日
- 「対象物を常に画面中央表示 2013年国際ロボット展 11月6-9日 東京ビッグサイト」, 日刊工業新聞, 平成25年11月1日
- 「すご技デジタル どんな速いものでも「まん中」にとらえます 1msオートパン・チルト(東京大学)」, 朝日小学生新聞, 平成25年10月30日
- 「ゆがみない映像 建物に プロジェクションマッピング 動く物体にも」, 読売新聞(夕刊), 平成25年9月5日
- 「高速物体の振動 遠隔地で再現 カメラとレーザー連動 臨場感忠実に 東大がシステム」, 日刊工業新聞, 平成25年9月6日
- 「日本の「スマート技術」に海外メーカーだけ関心」, アスキークラウド, 10月号, pp.28-29 (2013)
- 「人と一体化する未来型情報環境 高速センサー技術が実現する束縛のない世界とは?」, JST news, 8月号, p.8-11 (2013)
- 「部品はめこみ、1秒以下で 位置把握に高速カメラ 東大がロボハンド」, 日経産業新聞, 平成25年8月1日
- 「手ぶりでテレビ操作 エクスビジョン、技術開発 カメラが察知」, 日経産業新聞, 平成25年7月9日
- 「エクスビジョンに出資 革新機構、最大1億8000万円」, 日刊工業新聞, 平成25年7月9日
- 「革新機構、2億円出資 手ぶりだけでテレビ操作 開発企業、来年にも製品化」, 日本経済新聞, 平成25年7月6日
- 「手のひらディスプレイ代わりに 映像ぶれずに表示 東大がシステム」, 日刊工業新聞, 平成25年5月16日
- 「手のひらディスプレイに 東大が技術 素早く動いても表示」, 日経産業新聞, 平成25年5月16日
- 「手のひら画面代わり 東大が装置 表示ボタン押し機器を操作」, 日本経済新聞, 平成25年5月16日
- 「PC本体不要? 手のひらキーボード 投影装置 東大教授ら開発」, 毎日新聞, 平成25年5月16日
- 「動くものでも投影 東大が技術開発」, 読売新聞, 平成25年5月16日
- 共同通信からの配信で
 - 「本を高速で電子化 東大など開発 1分間に250 画像処理技術を応用」, 山陽新聞, 平成25年3月12日
 - 「本傷めず高速電子化 東大教授ら装置開発 1分間に250ページ処理 図書館などで活用へ」, 岩手日報, 平成25年3月14日
 - 「1分間で250ページ 書籍を電子化 “世界最速、装置、東大教授ら開発 ファンで1枚ずつめくる 画像処理技術を応用」, 岐阜新聞(夕刊), 平成25年3月14日
 - 「高速で本電子化 石川東大教授らと大日本印刷 1分間に250ページ 画像処理技術を応用 世界最速図書館向けサービスへ」, 中部経済新聞, 平成25年3月14日
 - 「1分間に250ページ 紙の本高速で電子化 大日本印刷と東京大が開発 ロボット技術を応用」, 山形新聞, 平成25年3月14日
 - 「本を高速で電子化する装置 東大・石川教授と大日本印刷など共同開発 画像処理技術を応用」, 東奥日報, 平成25年3月15日
 - 「本を高速で電子化 1分間に250ページ 光で制御 最適な瞬間撮影」, 中国新聞(夕刊), 平成25年3月15日
 - 「本を高速で電子化 画像処理技術応用 世界最速レベル1分間に250ページ」, 四国新聞, 平成25年3月15日
 - 「東大と大日本印刷が共同開発 本の電子化1分間250ページ 画像処理技術を応用/ばらさず高速化実現」, 北海道新聞(夕刊), 平成25年3月18日
 - 「風でめくる→撮影・処理 = 1分間250ページ 本を傷めず高速電子化 東大と大日本印刷 装置開発世界レベル」, 福井新聞, 平成25年3月19日
 - 「書籍を高速で電子化 1分間に250ページ 本を傷めずに 東大教授ら自動でページめくり撮影 レーザー光当て紙が平らになる瞬間に」, 信濃毎日新聞, 平成25年3月25日
 - 「本を高速で電子化1分間に250ページ、風でめくり撮影 東大と大日本印刷が共同開発 最適な「瞬間」捉える」, 大分合同新聞(夕刊), 平成25年3月25日
 - 「紙の本高速で電子化 1分間に250ページ風送りめくって撮影 東大教授らと大日本印刷共同開発 傷めずに保存可能」, 河北新報, 平成25年3月27日
 - 「本を高速で電子化 1分間に250ページ/画像処理技術を応用」, 千葉日報, 平成25年4月4日
- 「JAPANテクノロジー最前線 大量の蔵書も難なくスキャン! めくるめく超高速電子書籍化計画」, Saai Isara (サーイ・イサラ), Vol.200, pp.30-33 (2013)
- 「DNPと東大・石川研, 1分間に250ページを処理するブックスキャナー開発」, 機械設計, Vol.57, No.2, p.91 (2013)
- 「スマホで書籍 電子化 “パラパラ、めくるだけ 東大、小型カメラでシステム」, 日刊工業新聞, 平成25年1月24日

- 「特集 2013年注目の先端技術と応用技術 高速ビジョン用いた高速知能システムとその応用」, 電波新聞ハイテクノロジー, 18面-19面, 平成25年1月10日
- 「あつという間に本を電子化 大日本印刷と東大が共同開発」, 朝日新聞デジタル, 平成25年1月1日
- 「ブックスキャナー 1分間に250ページ処理 大日印、東大と開発」, 日刊工業新聞, 平成24年11月20日
- 「自動でパラパラめくって 書籍ばらさず電子化 高速で読み取り 大日本印刷と東大」, 日本経済新聞, 平成24年11月16日
- 「全勝! 後出し ジャンケンロボ」, 東京新聞, 平成24年11月15日
- 「無敵の「じゃんけんロボ」を東京大学情報理工学系研究科の石川正俊教授らが開発した・・・」, 西日本新聞, 平成24年10月30日
- 「日本最先端のアタマの中身 AKBじゃんけん選抜1位並みの運の強さ!? 100%の勝率のじゃんけんロボ」, ケトル, Vol.09, p.135 (2012)
- 「服部報公会 第82回報公賞に東大・石川正俊教授 毎秒1千フレームの高速画像 処理LSI開発など評価」, 電波新聞, 平成24年10月12日
- 「じゃんけん必勝ロボ 1000分の1秒後出し画像分析の力 東大教授の動画337万アクセス」, 朝日新聞(夕刊), 平成24年10月6日
- 「「報公賞」に東大石川教授」, 日刊工業新聞, 平成24年9月24日
- 「服部報公会 第82回報公賞に東大の石川教授 高速ビジョン・応用展開が評価」, 電波新聞, 平成24年9月12日
- 「「Cheating」robot poses tech and ethical issues」, The Japan Times, 平成24年9月16日
- 「何の役にも立たない!? じゃんけんロボ真の目的 東大開発勝率100%!」, 夕刊フジ, 平成24年8月26日(平成24年8月25日発行)
- 「先端人 東京大学教授 石川正俊氏 脳の仕組み徹底研究「超人」生む画像処理技術」, 日経産業新聞, 平成24年8月9日
- 「必ず勝つじゃんけんロボ 驚愕!じゃんけんにゼットイ勝つロボットつくった東大の研究室にその秘密を聞いてみた」, FRIDAY, Vol.29, No.36, p.78 (2012)
- 「東大最前線 じゃんけんロボ 30年も磨いた独自の画像処理」, 東京大学新聞, 平成24年7月31日
- 「無敵のじゃんけんロボ 東大、特殊カメラで判別」, 日本経済新聞, 平成24年7月17日
- 「えっ、高速物体が静止? - 東大グループが映像公開」, 日刊工業新聞, 平成24年7月10日
- 「画用紙, TV電話に変身 画像投影技術 ここまで進化」, 日本経済新聞, 平成24年7月8日
- 「“完勝”じゃんけんロボ 0.001秒後出し」, MAINICHI RT, 平成24年7月4日
- 「人間二八負ケナイ 東大が開発じゃんけんロボ 100倍の速さで「後出し」」, 日刊工業新聞, 平成24年7月2日
- 「バナナが受話器 空き箱はPC 超音波照射や画面映射 東大が機能付加技術」, 日経産業新聞, 平成24年6月28日
- 「どうなる, 工学部「デザインする力」を取り戻せるのか 辻篤子」, 朝日新聞 Globe, 平成24年6月17日
- 「未来が見える!?!」, 日刊工業新聞, 平成24年5月4日
- 島津賞関連
 - 「石川氏に島津賞授与 島津科学技術振興財団」, 日本経済新聞, 平成24年2月22日
 - 「高速画像処理を紹介 島津賞 石川教授, 表彰式で」, 京都新聞, 平成24年2月22日
 - 「島津賞に石川氏 島津科技振興財団が表彰式」, 日刊工業新聞, 平成24年2月22日
 - 「島津賞に石川・東大教授」, 読売新聞, 平成24年1月12日
 - 「東大・石川教授に島津賞 超高速ビジョン開発 研究開発助成は11氏」, 科学新聞, 平成23年12月16日
 - 「23年度「島津賞」に東大院の石川教授」, 産経新聞, 平成23年12月16日
 - 「石川教授に島津賞 超並列・超高速ビジョン 世界に先駆けて開発」, 毎日新聞, 平成23年12月14日
 - 「第31回島津賞に東大・石川教授 島津科学技術振興財団」, 電波新聞, 平成23年12月7日
 - 「11年度島津賞に石川東大大学院教授 - 島津科学技術振興財団」, 化学工業日報, 平成23年12月7日
 - 「島津賞に石川教授 画像システムの開発で」, 京都新聞, 平成23年12月7日
 - 「島津賞に石川東大教授」, 日刊工業新聞, 平成23年12月7日
 - 「11年度島津賞に東大・石川教授 超高速画像処理装置で」, 日経産業新聞, 平成23年12月7日
 - 「石川東大院教授 島津賞に選出 画像処理高速化技術」, 日本経済新聞, 平成23年12月7日
- 「印刷物, フルカラーで全量検知 大日本印刷」, 日刊工業新聞, 平成23年11月16日
- 紫綬褒章関連
 - 「石川先生の紫綬褒章受章をお祝いして 中央大学教授 梅田和昇」, 日本ロボット学会誌, Vol.30, No.1, お知らせ2 (2012)
 - 「秋の紫綬褒章受章 石川正俊 大学院情報理工学系研究科 教授(奥寛雅)」, 東京大学学内広報, No.1420, p.7 (2011)
 - 「社会奉仕や人命救助たえ 秋の褒章 喜びの県内受章者 石川さんに紫綬 東大教授ロボット学 高速撮影で世界切り取る」, 千葉日報, 平成23年11月2日
 - 「秋の褒章698人23団体」, 日本経済新聞, 平成23年11月2日
 - 「秋の褒章 喜びの声 紫綬 東京大学教授 石川 正俊氏」, 日刊工業新聞, 平成23年11月2日
- 「音速移動体を撮影 東大が高精細撮像装置 持ち運べ, ハイビジョン対応 昆虫の動きも正確に」, 日刊工業新聞, 平成23年11月2日
- 「科研費による最近の研究成果トピックス 高速ビジョンとその応用」, 科学新聞, 平成23年10月7日
- 「ロボ, 柔らか素材対応 東大 高速で形の変化認識」, 日刊工業新聞, 平成23年4月29日
- 「東京大学「パラパラめくり」で書籍高速複写 秒500回撮影, 画像合成」, 日経産業新聞, 平成23年3月14日
- 「機械や装置の問題でなく戦略の問題 どこで作り, どこに置か」, 生産財マーケティング, Vol.48, No.2, pp.A24-A25 (2011)
- 「最新画像処理 鼎談 国際画像セミナー特別招待講演「高速画像処理とその応用」を聞いて」, 映像情報インダストリアル, Vol.43, No.2, pp.14-20 (2011)
- 「わが友 わが母校 東京大学 東京大学大学院教授 石川正俊氏(56) 自転車旅行, 達成の喜び」, 日刊工業新聞, 平成23年1月14日
- 「Japan to up U.S. teacher exchanges 'Joy of making' gets dazzling results Robotics expert uses ultrafast cameras to make tomorrow's wonder devices」, THE DAILY YOMIURI, 平成23年1月11日
- 「ロボット 姿多彩に 進化する要素技術」, 日刊工業新聞, 平成23年1月1日
- 「1/1000秒の目で産業活性化 高速読み取り 1分200ページ」, 読売新聞(夕刊), 平成22年12月16日
- 「“時速200km”を追跡 東大がカメラシステム 小型ミラーで物体捕捉」, 日刊工業新聞, 平成22年12月15日
- 「東京大学 石川正俊教授 史上最速のスカナが生む新しい未来とは?」, LIBERTINES, No.4, pp.52-53 (2010)

- 共同通信からの配信で
 - 「この人この仕事 東京大情報理工学系教授 石川正俊さん ヒトの目越えへ「開拓」, 中國新聞(夕刊), 平成22年10月29日
 - 「この人この仕事 東京大情報理工学系研究科教授 石川正俊さん ヒトの目を超える機械を」, 上毛新聞, 平成22年10月31日
 - 「ひと・仕事 石川正俊さん 文字を素早く読み取る装置開発 変わった研究 めげずに「開拓」, 信濃毎日新聞(夕刊), 平成22年11月1日
 - 「この人この仕事 東大教授 石川正俊さん 本の文字を読み取る装置開発」, 茨城新聞, 平成22年11月4日
 - 「この人この仕事 東京大学教授 石川正俊さん 文字読み取る装置開発 ヒトの目を超える機械」, 山形新聞, 平成22年11月4日
 - 「この人この仕事 東大情報理工学系研究科教授 石川正俊さん 電子の目で速読開発」, 河北新報(夕刊), 平成22年11月4日
 - 「こだわり仕事人 東京大情報理工学系研究科教授 石川正俊さん 変わったことを研究しよう 本の情報を素早く読み取る装置を開発」, 西日本新聞(夕刊), 平成22年11月15日
 - その他, 8社で掲載
- 「3D画像の断面表示自在 東大がシート型装置 医療画像に応用」, 日経産業新聞, 平成22年10月7日
- 夢の扉関連
 - 「夢の扉」(TBS = 後6:30), 読売新聞, 平成22年9月5日
 - 「TBS「夢の扉」放送300回達成「ドリームメーカー」に焦点」, 毎日新聞, 平成22年9月2日夕刊
 - 「「夢の扉」が放送300回」, 朝日新聞, 平成22年9月2日夕刊
- 「大日本印刷 世界最速の複写機 本を電子化 東大の技術実用化へ」, 日本経済新聞(夕刊), 平成22年9月4日
- 「1/1000秒認識ロボット 開発者紹介 5日, TBS系「夢の扉」300回」, 読売新聞, 平成22年9月1日夕刊
- 「スクリーン上の物体 映像, 押せば動く 東大開発 たわみ, カメラで解析」, 日経産業新聞, 平成22年8月5日
- 「東大, 傾き検出し表示 パネル動かし「切り口」自在 脳の3次元断面図」, 日刊工業新聞, 平成22年7月16日
- 「読み取りスピードが「目じゃない」500フレーム(1分)の高速センシング」, NEW MEDIA, Vol.28, No.8, 表紙及びp.4 (2010)
- 「今週のトレたま 携帯触れずに操作」, 日本経済新聞電子版映像プレーヤー, 平成22年5月2日～平成22年5月8日
- 「情報端末操作 直感的に視線・身ぶり認識技術活用へ」, 日本経済新聞, 平成22年6月20日
- 「携帯端末, 指触れず操作 東大が新技術 高速カメラ, しぐさ認識」, 日経産業新聞, 平成22年4月22日
- 「ブレークスルーなロボットたち 超早技で紐結びを行うロボットアーム」, ロボコンマガジン, No.69, pp.48-49 (2010)
- 「Speedy scanner re-writes book on publishing technology」, The Washington Post, 平成22年4月16日
- 「Speedy scanner re-writes book on publishing technology」, REUTERS NEWSPRO, 平成22年4月16日
- 「SORSTシンポジウム ロボット新世代 感覚運動総合理論に基づく「手と脳」の工学的実現」, 日刊工業新聞, 平成22年4月8日
- 「パラパラめくって丸ごとスキャン 東大の高速複写機 ユーチューブで世界が注目」, 日本経済新聞Web版, 平成22年4月5日
- 「東大発VB 動きの速い微生物・精子...止まっているように観察 顕微鏡, 今秋にも発売」, 日本経済新聞, 平成22年4月5日
- 「高速画像処理・応用システム 東大発VBが事業化」, 日刊工業新聞, 平成22年3月24日
- 「ロボットの高速化を JST, 東大とシンポ」, 日刊工業新聞, 平成22年3月11日
- 「WBC、W杯...ロボット参戦でヒト完敗!? 打率10割「目」が正確にボールをとらえる」, 朝日中学生ウイークリー, 平成22年1月24日
- 「東大 液体レンズ使い全焦点動画撮影 異なる奥行きを対象物」, 日刊工業新聞, 平成22年1月12日
- 「画像処理, 10倍速 東大がチップ開発 1秒で1000フレーム識別 ロボなど高速制御へ」, 日刊工業新聞, 平成22年1月6日
- 「空中タイピング 東大がインターフェース 指の動き 3次元検出」, 日刊工業新聞, 平成21年12月28日
- 「飛ばしエキャッチ 夢じゃない? 「高速ロボ」東大が開発」, 朝日新聞, 平成21年12月26日
- 「打つ・蹴る・跳ぶ ロボット新時代 東京大学 打率は10割, 名バッター 先攻だったら1回裏は一生こない」, 朝日小学生新聞, 平成21年12月9日
- 「ユニーク技術に注目集まる 国際ロボット展「力持ちスーツ」「究極の打者」」, 毎日新聞, 平成21年11月26日
- 「1/1000秒単位で画像処理 位置検出精度高めて野球ロボット実現」, EETIMES Japan, No.52, p.10 (2009)
- 「テクノロジー最前線 ロボット同士で「野球」ができる!」, 教育家庭新聞, 平成21年10月10日
- 「本の内容, 高速読み取り 1冊250ページ1分で処理 東大, デジタル化しやすく」, 日本経済新聞, 平成21年10月5日
- 「多指ロボットハンド 片手で素早くひも結ぶ 東大・千葉大などが開発」, 日刊工業新聞, 平成21年9月14日
- 「日米ファン, イチロー祝福 9年連続200安打 卓越した対応力・平常心 専門家も称賛の声」, 日本経済新聞, 平成21年9月14日
- 「東大 ピンセット操る 米粒確認つかむ」, 日刊工業新聞, 平成21年8月27日
- 「パラパラめくだけ 速読で書籍デジタル化 東大がスキャンシステム」, 日刊工業新聞, 平成21年8月13日
- バッティングロボット, スローイングロボット関連
 - 「投げて打つロボット 東大教授ら実験を公開」, 朝日新聞, 平成21年8月4日
 - 「投打しなやか 野球ロボ 世界初, 東大が開発」, 東京新聞, 平成21年7月24日
 - 「ボールを投げ打ち返す 東大2台のロボットで実現」, 日刊工業新聞, 平成21年7月24日
 - 「ロボが投げ, ロボが打つ 球速40キロ, 東大が開発」, 日本経済新聞, 平成21年7月24日
 - 「夢の対決 投手ロボVS.打者ロボ」, 産経新聞, 平成21年7月24日
 - 「野球ロボ登場 東大 精密9割ストライク 球が止まって見える」, 毎日新聞, 平成21年7月24日
 - 「勝つのはどっち? 野球ロボ」, 読売新聞, 平成21年7月24日
- 「ビジョンチップとその応用 - 処理アーキテクチャから考えるセンサ技術の未来 -」, MEMS/NEMSセンシングデバイス技術調査研究報告書 I, 電子情報技術産業協会センシング技術専門委員会, pp.41-45 (2009)
- 「カメラ用レンズ 焦点切り替え1/500秒 東大試作 水と油の境界面代用」, 日経産業新聞, 平成20年8月14日
- 「世界から人呼ぶ 注目される国際化「正攻法」 欧米の助教・特任助教ら集結」, 日刊工業新聞, 平成20年8月5日
- 「MILLISECOND VISION COORDINATED MOVEMENT Hamamatsu Photonics Smart Camera makes high speed and intelligent image processing possible.」, nature, Vol.451, issue no.7174 (2008), nature, Vol.451, issue no.7177, pp.xiv (2008), nature, Vol.451, issue no.7179 (2008)
- 「Hamamatsu is opening the new frontiers of Light」, SCIENTIFIC AMERICAN, Vol.297, No.5, p.15 (2007)
- 「Hamamatsu is opening the new frontiers of Light」, SCIENTIFIC AMERICAN, Vol.297, No.4 (2007)

- 「東大, 超小型視覚センサー開発「機械の目」動く物体解析」, 日経産業新聞, 平成19年9月19日
- 「毎秒1000枚画像処理 高速粒子などリアルタイム表示 東大が技術開発」, 日刊工業新聞, 平成19年9月14日
- 「ペン回しが競技に!? 企業や大学も注目、ところで何かの役に立つの?」, R25, No.155, p.19 (2007)
- 「高速センサーの能力を実証」, 東京大学新聞, 平成19年7月10日. 「訂正」, 東京大学新聞, 平成19年7月17日
- 「ロボット博士に突撃インタビュー 自分で新しい世界を探そう」, クレファス ジャーナル, Vol.7 (2007)
- 「指先器用に「ペン回し」東大など, ロボットハンド開発 0.4秒で往復, 人間より速く」, 日本経済新聞, 平成18年9月25日
- 「ロボットが作る未来 Vol.13 高速バッティングロボット 東京大学大学院情報理工学系研究科石川並木小室研究室 文/浅野純也」, 週刊アスキー, No.589, pp.92-95 (2006)
- 「触れた部分だけ動画に 東大が新映像再生システム」, 日経産業新聞, 平成17年10月12日
- 「応用「高性能な目」でさらに広がる可能性」, NHKサイエンスZERO, p.39 (2005)
- 「剛速球300キロキャッチ 東大, ロボットハンド」, 日本経済新聞, 平成17年7月25日
- 「人まね, 人超え 進め! ロボット 踊り, 茶道, 打率10割, 生卵キャッチ...手本見まねでひも結び」, 朝日新聞(夕刊), 平成17年2月19日
- 「人間の優れた「手と脳」の基本的機能を工学的に高速で実現する」, 文教ニュース, 平成16年11月22日
- 「今週のロボット 高速ボールをキャッチしたり人間の声をまねるロボット登場」, 週刊アスキー, Vol.16, No.512, p.13 (2004)
- 「打率10割の超天才バッター登場」, JST News, Vol.1, No.1, pp.12-13 (2004)
- 「THE HUMANOID RACE EYES HIGH-SPEED BATTING BOT」, WIRED, pp.127 (2004)
- 「CHECK IT OUT! バットで打ったボールをバットで打ち返すことだってできちゃう!? どちらの松井も敵じゃないロボット!」, 月刊アスキー, p.60, 2004年4月号
- 「科学技術振興機構 戦略的創造研究推進事業 CREST研究成果から【54】さらに高自由度アーム目指す 野茂のフォークも打てる? わが国の基礎研究を支えるプロジェクト」, 科学新聞, 平成16年2月27日
- 「光る研究室 東京大学・石川研究室① 人間を越える「打率10割」バッティングロボット」, 日本工業新聞, 平成16年1月23日
- 「光る研究室 東京大学・石川研究室② 高速の画像処理で球を打つ バッティングロボット」, 日本工業新聞, 平成16年1月22日
- 「東大石川研究室の挑戦 世界最高速のロボットを開発」, 蛍雪時代2月号, pp.12-15, 平成16年2月
- 「松坂K Oだ ロボット打者 生みの親 東大教授V 宣言150キロ大したことない!! 完璧に打てる」, 東京スポーツ新聞, 平成16年1月7日
- 「イチロー越えたぞ ロボット打者 300キロ速球も変化球も 野球「鉄腕リーグ」 夢じゃないサッカー「ロボ杯」」, 東京新聞, 平成16年1月5日
- 「動き認識 高性能カメラ 肉眼30倍, 生産設備に応用」, 日経産業新聞, 平成16年1月1日
- バッティングロボット関連
 - 「目指せイチロー 東大が変化球も打つロボット」, 日本工業新聞, 平成15年12月18日
 - 「速球300キロ! 当てる バッティングロボ カメラ2台使用 東大が開発」, 日経産業新聞, 平成15年12月18日
 - 「打率10割 ロボ打者 東大教授ら開発」, 日本経済新聞, 平成15年12月18日
 - 「驚異の「10割打者」どんな球でも...当てるだけですが 東大大学院「バッティング・ロボット」開発」, 産経新聞, 平成15年12月18日
 - 「バッティングロボットシステム 変化球も打ち返す 東大が開発」, 日刊工業新聞, 平成15年12月18日
 - 「打率10割ロボ」, 朝日新聞, 平成15年12月18日
 - 「最強の打者」完成 300キロ速球も狙い打ち」, 読売新聞, 平成15年12月18日
- 「人間の目には見えないロボットが誕生する?」, 石田雅彦, 「ロボット・テクノロジーよ日本を救え」, (株)ポプラ社, pp.205-212
- 「実用化に3つのハードル 加速する大学発ベンチャーと産学連携」, 朝日新聞, 平成15年11月12日
- 「小型の精密減速機 ハーモニック 直径14ミリ ロボットの関節などに利用」, 日経産業新聞, 平成15年10月21日
- 「産業ロボの「目」認識速く 浜松ホトニクス 光半導体使う」, 日経産業新聞, 平成15年9月26日
- 「超高速画像処理技術 毎秒1000枚 越える人間の目」, 日刊工業新聞, 平成15年9月24日
- 「High speed vision sensor and quick robotic hand enable a robot to catch a ball」, Yoshihiro Kusuda, Industrial Robot : An International Journal, Vol.30, No.4, pp.319- 321 (2003)
- 「ネットワーク化が産むクルマ・プロセッサ」, 日経マイクロデバイス, No.217, pp.44-47, 2003年7月1日号
- 「人間を超えた? 電子の目「明暗差」動きの追跡」弱点を克服」, 読売新聞(夕刊), 平成15年6月23日
- 「超高速ロボットハンドを開発」, JST基礎研究最前線, Vol.1 pp.10-11 (2003)
- 「落下するボールをつかむ超高速ロボットハンドを開発」, S&T TODAY, Vol.14, No.12, 表紙 (同英文誌も)
- 「1秒間に1000枚! 超高速の画像処理技術「ビジョンチップ」に秘められた未来をつくる力」, Nature Interface, Dec.12 2002, No.12, pp.37-40
- 「めざすは人間より性能の優れたロボット」, 早稲田塾ホームページ GOOD PROFESSOR
- 「超高速ロボットハンドを開発 目にもとまらぬ速さ 見事キャッチ」, 東京新聞, 平成14年11月19日
- 「落下するボールをつかむことが可能な超高速ロボットハンドを開発 東大」, O plus E, Vol.2, No.11 (2002)
- 「東大がロボットハンドを開発 落下するボールを指でつかむ」, 日経メカニカル, No.578, 平成14年11月号
- 「落ちるボールキャッチ! 東大超高速ロボットハンド開発」, 読売新聞, 平成14年10月22日
- 「JSTが超高速ロボットハンド」, 日本工業新聞, 平成14年10月9日
- 「0.01秒の超高速動作」, 日刊工業新聞, 平成14年10月9日
- 「指でボールつかむ 東大, 超高速ロボットハンド開発」, 日経産業新聞, 平成14年10月9日
- 「ロボット「豪速球」ナイスキャッチ」, 産経新聞, 平成14年10月9日
- 「高速対応ハンド「超人ロボット」を公開」, 毎日新聞, 平成14年10月9日
- 「落球見事キャッチ, 早業ロボット開発」, 朝日新聞, 平成14年10月9日
- 「ロボットのいる風景」, 東京大学新聞, 平成14年6月11日号
- 「ロボットの視覚が人間を超越したら! ?」, DIME, 平成14年5月16日号
- 「高速ビジョンチップとその応用」, YRC Plaza, No.34, pp.10-13, 平成14年3月

- 「機械の目」産学共同研究, 日本経済新聞, 平成14年2月1日
- 「高速対象追跡チップを東大と共同開発」, 半導体産業新聞, 平成13年11月14日
- 「素早く動く画像を1ミリ秒間隔で追跡」, 東京新聞, 平成13年9月11日
- 「最速デジタル画像素子開発」, 読売新聞, 平成13年9月10日
- 「演算間隔1ミリ秒以下の高速対象追跡ビジョンチップ」, 電波新聞, 平成13年9月7日
- 「超高速チップ開発」, 朝日新聞, 平成13年9月7日
- 「計算機能を1チップ化」, 日本工業新聞, 平成13年9月7日
- 「高速の物体を認識」, 日経産業新聞, 平成13年9月7日
- 「動く物体を高精度認識初めて対象追跡回路搭載」, 日刊工業新聞, 平成13年9月7日
- 「動く物体, 高精度で認識」, 日経産業新聞, 平成13年9月4日
- 「Light Wareの時代がやってきた - 光革命の新しいシナリオはこう描く」, エレクトロニクス, インタビュー, 2000年10月号, Vol.45, No.10, pp.26-29 (2000)
- 「通信制した方が・・・」, 日刊工業新聞, 平成12年8月16日
- 「チップ間の光配線 光で任意に再構成 光電子融合計算機 東大が開発」, 日刊工業新聞, 平成12年8月1日
- 「1ms超並列ビジョンとその応用」を拝聴して, AVIRG会報, Vol.34, No.1, pp.6-8(2000)
- 「光インターコネクションを用いた並列画像処理デバイスを試作 松下技研」, O plus E, Vo.22, No.2, pp.158-160
- 「第15回櫻井賞 石川氏および日立マクセルグループに」, オプトニュース, 2000年, No.1, p.15-16
- 「画像処理デバイスを試作 1コマ0.5ミリ秒と高速動作 松下技研と東大」, 日本工業新聞, 平成12年1月21日
- 「画像処理高速度に 松下技研, 東大と試作」, 日経産業新聞, 平成12年1月20日
- 「五感の工学的実現を目指したセンサフュージョン技術の構築」, 次世代研究探索プログラム(工学編) 報告書インタビュー, 平成11年3月
- 「Vision chip enables robots to see what they're doing」, OE Report, September 1999
- 「乗用車の自動走行へ一歩, 超高速の撮像システム開発, 東大と浜松ホトニクス」, 日本工業新聞, 平成11年8月31日
- 「Vision chip blends detection with image processing」, EETimes, Aug 3, 1999
- 「Sensors Make Sense of The World Around You」, Electronic Design, p.76, Feb. 22, 1999
- 「世界を相手に戦え!!」, オプトニクス, 平成10年11月号, No.203, pp.103-109
- 「先端人, 「創造性」に自ら範示す」, 日本経済新聞, 平成10年8月24日
- 「野茂のフォークもキャッチ, 画像情報を高速処理, 東大グループロボット開発」, 日経産業新聞, 平成10年8月20日
- 「東大 高速で動く物体キャッチ 半導体チップ開発」, 日本経済新聞, 平成10年8月3日
- 「人間の目と脳を持つビジョンチップを開発」, 日本工業新聞, 平成10年7月29日
- 「技術大国への道」, 日本経済新聞, 平成10年7月29日
- 「ハエも捕れるかも 東大 1ミリ秒で画像処理」, 日本工業新聞, 平成10年7月6日
- 「Robot Manipulator Grips Like a Hand」, Advanced Manufacturing Technology, Vol.18, No.9 / Sep. 15, 1997
- 「情報処理回路を集積した撮像素子 機器制御向けセンサーの用途に期待」, 日経マイクロデバイス, 1997年7月号
- 「仮想現実で新たな感覚, 現実との違い逆手に」, 日本経済新聞, 平成9年2月3日
- 「画像認識, 高速処理の研究進む」, 日経産業新聞, 平成9年1月27日
- 「東大が開発, ホログラフィーを間近に結像, 「無限遠」を50ミリに短縮」, 日本工業新聞, 平成9年1月20日
- 「東大, 新型ロボットシステム開発」, 日本工業新聞, 平成9年1月9日
- 「光革命の新しいシナリオ - 光インターコネクションが, 今年, 激動します」, エレクトロニクス, インタビュー, 1997年1月号, Vol.42, No.1, pp.17-20 (1997)
- 「光で変わるコンピュータの世界(下) 五感持つロボット目指して」, 東京新聞/中日新聞, 平成8年8月20日
- 「光で変わるコンピュータの世界(中) 知能を集積「ビジョンチップ」」, 東京新聞/中日新聞, 平成8年8月13日
- 「光で変わるコンピュータの世界(上) 「電子」から「光」計算機時代へ」, 東京新聞/中日新聞, 平成8年8月6日
- 「画像処理早く, ICチップ試作, 1秒間に1000枚」, 日経産業新聞, 平成8年7月8日
- 「情報統合で全体像把握, 人体の高効率まねる」, 日経産業新聞, 平成8年4月12日
- 「人間並みの感覚を伝達, 遠隔地で「分身ロボット」」, 日本経済新聞, 平成8年3月9日
- 「同じ方向に向かっていくようなことをやっていたのでは, エネルギーの無駄遣いになります」, O Plus E, No.195, pp.67-73, 平成8年2月号
- 「映像でロボット制御」, 日本工業新聞, 平成8年1月9日
- 「動き回るネズミの姿も自動的に捕らえます, ビジョンシステム開発」, 日本工業新聞, 平成8年1月4日
- 「夢のロボットで時空を超えるアークキューブの世界」, AERA, Vol.9, No.3, pp.42-44 (1996.1.22)
- 「光オリエンティッドなアーキテクチャを実現しないと光は電子の下僕になります」O Plus E, No.194, pp.69-74, 平成8年1月号
- 「3,600組の目と脳をワンチップ化した並列処理電算機を開発」, メカトロニクス, 平成7年8月号
- 「0.1ミリ秒で画像処理, 世界最小の並列処理計算機」, 日本工業新聞, 平成7年5月9日
- 「東大が光コンピュータシステム 初めて行列演算実行」, 日本工業新聞, 平成7年1月25日
- 「Programmable optoelectronic cellular processor」, Holography, Vol.4, No.2, p.5 (1994.6)
- 「Optical Interconnection Using Hologram」, New Technology Japan, Vol.21, No.8, p.16 (1993)
- 「図書紹介 センサフュージョン」, 電子情報通信学会誌(木竜徹), Vol.76, No.10, p.1120 (1993)
- 「光コンピュータとセンサフュージョン」, 日経エレクトロニクス, No.592 (1993.10.11), p.139
- 「High-performance Vision Sensor」, Sensor Technology, Vol.9, No.8, p.9 (1993)
- 「光インターコネクション, 無配線で光を入出力 東大が開発」, 日本工業新聞, 平成5年8月13日
- 「聴覚と視覚兼ね備える, 東大新音声認識システム開発」, 日本工業新聞, 平成5年7月21日

- 「センサフュージョン書評」, 計測と制御 (寺野隆雄), Vol.32, No.7, p.613 (1993)
- 「センサフュージョン書評」, 日本ロボット学会誌 (三浦純), Vol.11, No.4, p.529 (1993)
- 「High-Performance Visual Sensor System」, New Technology Japan, Vol.21, No.2, p.18 (1993)
- 「人間の感覚情報処理系 工学的実現を目指す」, 科学新聞, 平成5年1月1日
- 「東大工学部が新型視覚センサー開発, 処理速度60倍以上」, 日経産業新聞, 平成5年1月21日
- 「センサ技術もアーキテクチャの時代」, エレクトロニクス, 巻頭インタビュー, Vol.37, No.9, pp.1-3 (1992)
- 「高度な認識・判断機能を実現する“センサフュージョン”システム」, M & E, 巻頭インタビュー, Vol.19, No.7, pp.24-25 (1992)
- 「21世紀での実用を目指す光コンピューター」, 科学朝日, 平成4年4月号, pp.140-147
- 「Massively Parallel Processing for Sensory Information」, New Technology Japan, Vol.19, No.7, p.29
- 「東大 視覚情報を高速処理する大規模並列演算システムを試作」, センサ技術, 平成3年10月号
- 「関心高まる統合技術 センサフュージョン」, 日刊工業新聞, 平成3年8月12日
- 「視覚情報を超高速処理」, 日刊工業新聞, 平成3年7月16日
- 「Sensor Fusion I: Getting it all together」, Japan Times, 1989.11.15

研究関連 (製品科学研究所) (1989年6月まで)

- 「工技院石川主任研究官, 東大へ」, 日経産業新聞, 平成元年6月5日
- 「光ニューロコンピュータは人間のように文字を記憶し, まちがった文字をみても正しい形を「連想する能力をもつ」, ニュートン, Vol.9, No.5 (1989年4月号)
- 「工業技術院・製品科学研究所 - 「機械と人間の親和性」がテーマ」, ニュロコンピュータ, 日本経済新聞社編, 1988.12
- 「工技院が63年度研究優秀者表彰」, 日刊工業新聞, 昭和63年11月8日
- 「工技院が創立40周年記念式典」, 日本工業新聞, 昭和63年11月8日
- 「人工知能は人間を越えるか, 学習・連想で正しい答え, ニュロコンピュータ」, 読売新聞 (大阪版), 昭和63年10月25日夕刊
- 「Neural Networks : Thinking of the Future」, BUSINESS TOKYO, 1988.8
- 「ニューロにかけると, 製科研, 悪筆読める光の頭脳, 学習機能をハード化」, 日経産業新聞, 昭和63年10月3日
- 「Das Menschen-Gehirn mit Licht nachgebaut」, hobby, 1988.7
- 「特集ニューロコンピュータ, 光ニューロコンピュータを試作」, 日経ハイテク情報, 昭和63年9月5日号 (No.95)
- 「ピープル21, 「触覚」で新分野」, テクノマート, 昭和63年8月号 (No.28)
- 「ニューロコンピュータ, 実用化へ積極姿勢」, 日経産業新聞, 昭和63年7月15日
- 「工技院製品科研・浜松ホトニクス, 学習機能を持つ光連想コンピュータを共同開発」, テックグラム・ジャパン, 昭和63年5月号
- 「通産省工技院, ニュロコンピュータ開発, 光連想記憶方式」, 光新時代, 昭和63年5月号
- 「並列演算に向く光システムは原理検証へ一歩踏み出す」, 日経マイクロデバイス, 昭和63年7月号
- 「光連想記憶コンピュータ」, 月刊情報処理試験, 昭和63年7月号
- 「麻雀の首牌もできる知能をもった “触覚センサー”」, アレック, 昭和63年7月号 (創刊号)
- 「ニューロ電算機にかけると 加速する技術開発」, 日経産業新聞, 昭和63年6月7日
- 「光ニューロ・コンピュータ発表」, 省力と自動化, 昭和63年6月号
- 「ニューロコンピュータ 急速に進む実用化研究」, 日経産業新聞, 昭和63年5月20日
- 「工技院製品科学研究所と浜松ホトニクス, 世界初の光連想電算機開発」, オプトロニクス, 昭和63年5月号
- 「Industrial Products Research Institute has developed an intelligent tactile sensor」, Techgram JAPAN, 1988.5
- 「工技院製品科研, インテリジェント触覚センサを開発」, テックグラム・ジャパン, 昭和63年5月号
- 「脳細胞をモデルに開発進むニューロ・コンピュータ 学習して覚えます」, 毎日新聞 (大阪版), 昭和63年5月9日
- 「テクノトレンド 情報・電算機 自ら学システム実現」, 日経産業新聞, 昭和63年5月2日
- 「学習可能な光ニューロコンピュータ, 光変調管を用いて並列処理を実行」, 日経メカニカル, 1988.5.2日号
- 「画期的な技術開発で急上昇する24社」, 森谷正規, NEXT, 昭和63年5月号
- 「脳神経回路を模擬, 初めて“学習機能”を組み込んだ光ニューロコンピュータ」, エレクトロニクス, 昭和63年5月号
- 「ニューロコンピュータ, 光回路が学習, 連想」, 毎日新聞 (大阪版), 昭和63年4月16日 (夕刊)
- 「学習する光ニューロ・コンピュータ」, MOL, 昭和63年5月号
- 「光ニューロ・コンピュータを開発 - 製科研・浜松ホトニクス」, O plus E, 昭和63年4月号
- 「光ニューロコンピュータを開発 - 工業技術院製品科学研究所」, bit, 昭和63年5月号
- 「製品科学研究所, 光ニューロコンピュータを開発」, ロボットニュース, 1988.4.11日号
- 「HOTコーナー ニュロ・コンピュータ 製科研・浜松も開発」, 日本工業新聞, 昭和63年4月6日
- 「光・ニューロ・コンピュータ世界初の開発」, 通産新報, 昭和63年3月25日
- 「自分で学ぶ光回路の電算機」誕生, 朝日新聞, 昭和63年3月22日夕刊
- 「インテリジェント触覚センサを開発」, センサ技術, 昭和63年4月号
- 光ニューロコンピュータ関連
 - 「New optical computer can program itself by mimicking human learning」, The Japan Times, 昭和63年3月12日
 - 「Optical Computer Developed」, Mainichi Daily News, 昭和63年3月11日
 - 「Gov's lab, private firm develop optical computer」, DOE-JONES NEWSWIRE SERVICE, 昭和63年3月10日
 - 「世界初の光連想電算機」, 電波新聞, 昭和63年3月10日
 - 「光連想電算機を開発」, 静岡新聞, 昭和63年3月10日
 - 「光連想電算機, 世界初の試作」, 中日新聞, 昭和63年3月10日

「世界初の光連想電算機. 画像の入力で学習」, いはらき新聞, 昭和63年3月10日
「文字や図形そのまま記憶. 世界初の光連想電算機」, 東京新聞, 昭和63年3月10日
「光ニューロコンピューター, 初の学習効果に成功」, 読売新聞, 昭和63年3月10日
「初の光連想型, ニューロ電算機開発」, 日経産業新聞, 昭和63年3月10日
「初の「学習機能」. 光ニューロコン開発」, 日刊工業新聞, 昭和63年3月10日
「学習し連想も. 光ニューロ電算機を開発」, 日本工業新聞, 昭和63年3月10日
「工技院, 文字・図形を学習. 光ニューロ電算機を開発」, 日本経済新聞, 昭和63年3月10日
「画像入力で学習する光連想記憶電算機」, サンケイ新聞, 昭和63年3月10日
「ニューロコンピューター, 光学素子を用い開発」, 毎日新聞, 昭和63年3月10日

** この他, 共同通信関係で, 北海タイムス, 秋田魁, 東奥日報, 山形新聞, 下野新聞, 千葉日報, 埼玉新聞, 神奈川新聞, 北日本新聞, 富山新聞, 北国新聞, 日本海新聞, 岐阜新聞, 信濃毎日新聞, 中部経済新聞, 伊勢新聞, 奈良新聞, 京都新聞, 神戸新聞, 中国新聞, 四国新聞, 高知新聞, 愛媛新聞, 西日本新聞, 佐賀新聞, 長崎新聞, 熊本日々新聞, 大分合同新聞, 宮崎日日新聞, 南日本新聞, 琉球新報, 東京タイムなど, 32社.

- 「人間と同じに触れて感じる触覚センサー」, 読売新聞, 昭和63年3月7日夕刊
- 「触覚センサー, 製科研インテリジェント化に成功」, 日本工業新聞, 昭和63年1月19日
- 「専用LSIで形判断」, 日経産業新聞, 昭和63年1月18日
- 「高感度感圧導電ゴムをセンサに使用した触覚画像システムの実用化に成功」, ポリマーダイジェスト, 昭和62年12月号
- 「横浜ゴム, 触覚画像システム実用化」, 日本工業新聞, 昭和62年11月20日
- 「横浜ゴム, 触覚画像システムを実用化」, 日刊工業新聞, 昭和62年11月19日
- 「触覚画像システム, 横浜ゴムが東大に納入」, 日経産業新聞, 昭和62年11月19日
- 「神戸製鋼所, 32ビット並列処理マイクロプロセッサ搭載のマルチバスCPUボード開発」, 電波新聞, 昭和62年11月13日
- 「情報処理速度10倍, 神鋼FA用マイコンボード」, 日経産業新聞, 昭和62年10月30日
- 「センサの信号処理とAIを結合」, 特集'87年機械技術展望 -計測-, 日経メカニカル, 1986.12.29日号
- 「高感度感圧導電ゴムを応用した触覚画像システム」, ポリマーダイジェスト, 昭和61年11月
- 「世界初パソコン利用, 横浜ゴム触覚センサー画像化システム」, 日刊自動車, 昭和61年10月23日
- 「触覚センサーを画像処理」, 化工日, 昭和61年10月17日
- 「パソコン触覚センサー画像システム, 横浜ゴムが実用化」, 日本工業新聞, 昭和61年10月17日
- 「パソコンで力の分布表示, 横浜ゴムが画像システム」, 日本経済新聞, 昭和61年10月17日
- 「パソコンで画像処理, 横浜ゴムが触覚センサーシステムを開発」, 日刊工業新聞, 昭和61年10月17日
- 「横浜ゴム, 武器は感圧導電ゴム」, 日経産業新聞, 昭和61年10月17日
- 「Industrial Products Research Institute has developed a dedicated LSI for processing signals from a tactile sensor.」, Techgram Japan, 1986.6
- 「工技院製品科研, 触覚センサ信号処理用LSIを開発」, テックグラム・ジャパン (日本語版), 昭和61年6月号
- 「皮膚より敏感「機械の手」」, 読売新聞, 昭和61年5月2日 (夕刊)
- 「工技院, 知能触覚センサーを開発」, 日本経済新聞, 昭和61年4月22日
- 「センサフィードバックの研究を」, 日経メカニカル, 1986.4.7日号
- 「センサーに情報分析機能-高速処理を可能に-」, 日刊工業新聞, 昭和61年3月5日
- 「触覚センサー用LSI」, 日本工業新聞, 昭和61年2月21日
- 「製品科学研究所, ビデオ信号出力をもつ圧力分布センサを開発」, ロボットニュース, 1985.11.4日号
- 「触覚センサを知能化して縫製を自動化へ」, 日経メカニカル, 1985.1.14日号
- 「触覚」, 木下源一郎, OMNI, 昭和59年11月号, 特別付録SCIENCE PEDIA
- 「進化する知能ロボット 触覚アルゴリズムの解明が先決」, 日経メカニカル, 1984.8.27日号
- 「触圧を即時に判断する重心センサー」, 毎日新聞, 昭和59年8月27日
- 「映像技術特集 情報化社会の中核を担う 入力, 画像処理, 出力の3つの柱 ロボットなどの3次元計測システム」, 日経メカニカル, 1984.1.2日号
- 「センサーここまで進化 触覚, 柔らかく自由に動く, 暗やみで全体像わかる」, 日本経済新聞, 昭和58年12月28日 (夕刊)
- 「2次元触覚センサに感圧導電性ゴム利用」, 日経メカニカル, 1983.10.10日号
- 「進化するロボット<感じる>布の端を探し出し大きさ判別」, 日経産業新聞, 昭和58年8月10日
- 「インテリジェントセンサ実現へ」, あすの科学技術, 昭和58年6月
- 「マトリクス状知能センサ, 平面の端を自動的に検出」, センサ技術, 昭和58年5月号
- 「平面の端を自動追跡」, 日経産業新聞, 昭和58年3月23日
- 「三次元計測システム開発」, 日本経済新聞, 昭和58年3月21日
- 「三次元計測システム効率化」, 日経産業新聞, 昭和58年3月8日
- 「感圧導電性ゴムを用いた. . . の論文紹介」, 日経メカニカル, 1982.9.13日号
- 「製科研, 大きさ, 重心を判別する触覚センサ開発」, センサ技術, 昭和57年8月号
- 「触覚センサー開発」, 日経産業新聞, 昭和57年5月13日
- 「感じる」, 月刊BIO, 1982年4月号
- 「体の動きを三次元で計測」, 日経産業新聞, 昭和55年3月28日
- 「製科研, 導電性ゴムを使って重心位置を探る触覚センサ開発」, 日経メカニカル, 1981.7.6日号

東京理科大学

- 「東京理科大学が産学共同体 学生の関与を柔軟設計」, 日刊工業新聞, 令和8年4月24日
- 「理系にも必須「つたえる力」養って 東京理科大学・東京慈恵会医科大 共同シンポ」, 朝日新聞, 令和7年10月22日
- 「(リーダーの本棚)東京理科大学長 石川正俊氏「学問とは」修め産学連携論」, 日本経済新聞, 令和7年9月20日
- 「[学長に聞く] 読むだけでなく考えて..., [知の館 大学図書館を巡る] 書架の階段 机も兼ねる 周りに仲間「気が引き締まる」<東京理科大学>」, 読売新聞, 令和7年5月22日
- 「農研機構と東京理科大学が協定締結 AI活用の研究などで課題解決へ」, 朝日新聞(茨城版), 令和7年4月16日
- 「東京理科大学と農研機構協定 食とAI融合へ」, 毎日新聞(茨城版), 令和7年4月16日
- 「農研機構と東京理科大学が連携 農業×AIで効率生産」, 日刊工業新聞, 令和7年4月15日
- 「農研機構(茨城・つくば)と東京理科大学協定 スマート農業推進へ共同研究」, 茨城新聞, 令和7年4月15日
- 「農研機構と東京理科大学 包括連携協定を締結 Society5.0の早期実現へ」, 農業協同組合新聞(ネット), 令和7年4月15日
- 「特別対談 葛飾区長×東京理科大学長」, 広報かつしか, 令和7年3月25日号, p.16
- 「大分県・国東市・東京理科大学 人材交流で連携 課題解決など実証」, 日刊工業新聞, 令和7年3月24日
- 「東京理科大学と大分県や国東市、宇宙産業振興などで連携」, 日本経済新聞(ネット), 令和7年3月21日
- 「産学連携、新たな価値生む 野田で分野の融合実現」(大学トップ 千葉で聞く戦略), 日本経済新聞(千葉・首都圏経済面), 令和7年3月4日
- 「Tokyo University of Science's support ecosystem for startups」, Japan Times, 令和6年12月25日
- 「レーザー 私大連携を優先」, 日刊工業新聞, 令和6年8月16日
- 「特色分野ごとに私大群 宇宙や防災、未来医療など 東京理科大学がハブに 慈恵医大と第一弾「地域中核」申請」, 日刊工業新聞, 令和6年8月6日
- 「東京理科大学・慈恵医大 連携へ 相互に受講可能 他大学にも拡大も 理系教育・研究ニーズに対応」, 朝日新聞, 令和6年8月3日(夕刊)
- 「レーザー 世界へジャンプ」, 日刊工業新聞, 令和6年6月7日
- 「レーザー ポイントは3つ」, 日刊工業新聞, 令和5年11月2日
- 「東京理科大学が卓越大で打ち出す「博士倍増計画」」, 東洋経済, 令和5年6月24日
- 「レーザー 多くの視点」, 日刊工業新聞, 令和5年6月16日
- 「実力主義を軸に、社会の課題を解決し 新しい価値を創造する人材を育成」, 読売新聞(未来を拓く大学 新春トップメッセージ), 令和5年1月3日
- 「これからすべきは“つくる科学”の強化 それには新たな科学技術の思考法が必要」, 飛翔, No.489, 12月号, 令和4年12月7日
- 「東京理科大学「世界の未来を拓くTUS」を掲げ、新たな価値を創造する科学技術を先導——。理工学部が創域理工学部へ、先進工学部5学科に」, 大学通信「卓越する大学 2023年度版」, pp.94-95, 令和4年9月30日
- 「日本の理工系教育をリードする 石川学長に聞く本学の構想」, 東京理科大学新聞, 2022年7月25日
- 「理系人材が不足する日本 理科大学が人材輩出を担う」, 週刊ダイヤモンド, 2022年8月6日・13日合併号, p.41 (2022)
- 「レーザー 風を読み」, 日刊工業新聞, 令和4年6月3日
- 「東京理科大学、協創強化、産学連携機構設立、共同研究費3倍に」, 日刊工業新聞, 令和4年4月7日
- 「レーザー 社会受容性」, 令和4年2月28日, 日刊工業新聞
- 「インタビュー／東京理科大学学長・石川正俊氏 まだ見ぬ価値創造」, 日刊工業新聞, 令和4年1月11日
- 「深層断面／産学連携、「価値ベース」機運高まる コスト重視のカタチ転換」, 日刊工業新聞, 令和4年1月11日
- 「東京理科大学、学長に石川正俊氏」, 日刊工業新聞, 令和3年11月11日

東京理科大学(広告)

- 「科学技術の新しい価値創造に向け 颯生き理工学部が始動へ 先進工学部も5学科に」(広告), 朝日新聞, 令和4年5月29日
- 「理学の普及を以て国運発展の基礎とする」(広告), 朝日新聞, 令和4年5月21日
- 「世界の未来を拓く東京理科大学のビジョン」(広告), 日経ビジネス, 令和4年1月7日
- 「建学の精神と実力主義を軸に、社会に新しい価値を創造する人材を育成」(広告), 読売新聞, 令和4年1月3日
- 「「伝統」から「革新」へ。理科大学が未来を拓く」(広告), 朝日新聞, 読売新聞, 毎日新聞, 令和4年1月3日

東京大学

- 「東大、修士定員5割増 情報理工学系教員3割増で可能に 来年度」, 日刊工業新聞, 令和2年2月20日
- 「東大 情報科学研究で新組織 博士学生に給与600万円」, 日刊工業新聞, 令和元年12月5日
- 「東大に金融情報技術の寄付講座 日本住宅ローン、業務効率化目指す」, 住宅産業新聞, 令和元年7月11日
- 「東大に寄付講座 日本住宅ローン」, 住宅新報, 令和元年7月9日
- 「金融機関との連携に勢い 次世代金融支援に日本住宅ローンが寄付講座 ニコスは実用化へ 東大大学院情報理工学系研究科」, 金融経済新聞, 令和元年7月8日
- 「TOPICS&NEWS 04 東大、住宅ローンで次世代システム構築へ AI搭載アバターが業務を代行」, Housing Tribune, 2019年7月号, p.17 (2019)
- 「対面取引にVR・AI 日本住宅ローン寄付講座 東大、人材育成を推進」, 日刊工業新聞, 令和元年7月4日
- 「社説 社会人教育の新潮流 大学の大型資金獲得でも注目」, 日刊工業新聞, 平成31年2月18日
- 「東大100%子会社、初事業 データサイエンススクール 企業向け4月開講」, 日刊工業新聞, 平成30年2月15日
- 「東京大、社会人教育事業へ新会社 データサイエンス分野から開始」, 読売新聞, 平成30年12月7日
- 「データ教育で東大が子会社 社会人育成で経営強化」, 日本経済新聞, 平成30年12月6日
- 「東大が人材育成会社 企業・公的機関向け 研究成果を提供」, 日刊工業新聞, 平成30年12月6日
- 「レーザー 満員御礼」, 日刊工業新聞, 平成30年11月20日

- 「VR教育研究センター新設 東大、全学連携で推進」, 日経産業新聞, 平成30年2月8日
- 「データサイエンティスト育成 東大などがコンソーシアム設立」, 日刊工業新聞, 平成29年10月5日
- 「工学系教育の改革 変化に対応し得る人材育成に期待」, 日刊工業新聞, 平成29年8月17日
- 「データサイエンティスト育成 東大・NECなど共同体」, 日刊工業新聞, 平成29年8月11日
- 「数理データ 人材育成加速 東大など6大学 カリキュラム開発 産業界が熱い視線」, 日刊工業新聞, 平成29年3月22日
- 「人材育成へカリキュラム AIやビッグデータ担う 東大など6大学 18年度完成めざす」, 日本経済新聞, 平成29年3月20日
- 「AI運用、国内教育に遅れ データ分析の人材増やせ」, 日経産業新聞, 平成29年2月15日
- 「数理・情報教育研究センター AI・ビッグデータ解析専門家育成」, 日刊工業新聞, 平成29年2月2日
- 「AI研究拠点あす設立 東大 文理融合で課題解決」, 日刊工業新聞, 平成28年9月30日
- 「新研究科長に聞く ④情報理工学系研究科 技術価値を発信する力伸ばす」, 東京大学新聞, 平成28年6月21日
- 「シャープ買収で見えたもの 生活を変革する製品を 東大情報理工学系研究科長 石川正俊氏」, 読売新聞, 平成28年4月1日
- 「国の研究費 変わる配分 失敗恐れぬ科学技術 支援」, 読売新聞, 平成26年7月4日
- 「編集委員が迫る 東大教授石川正俊氏 大学の出資で産学育成 海外企業研究者に刺激」, 読売新聞, 平成25年11月16日
- 「VB投資、適した規模で 失敗織り込む制度必要 東京大学教授 石川正俊氏」, 日経産業新聞, 平成25年5月27日
- 「起業チーム力高め成功率アップ STARTとは 準備段階からコーディネート」, 日刊工業新聞, 平成25年5月9日
- 「官民ファンド 光と影⑤ 見切り発車 次々創設 ベンチャー投資 目利き課題」, 日本経済新聞, 平成25年3月8日
- 「Words from Our Alumni」, The University of Tokyo(留学生用のパンフレット), p.12 (2012)
- 「第5章 インターネットやアンケートは玉石混淆 ◆東大・石川教授のメディアミックス」, 研究費が増やせるメディア活用術 山本佳世子, pp.83-85 (2012)
- 「社説 大学発VB新支援制度 民間VCの呼び水にしよう」, 日刊工業新聞, 平成24年5月21日
- 「イノベーションの創出へ向けて 計測自動制御学会会長 石川正俊」, 日本計量新報, 平成24年2月5日
- 「創立50年を迎えて 先端技術交流の場に 計測自動制御学会会長(東京大学教授) 石川正俊」, 日刊工業新聞, 平成23年10月27日
- 「計測自動制御学会 創立50周年記念式典を開催」, 化学工業日報, 平成23年9月20日
- 「50周年記念式典を挙行 産学連携を抜本強化 計測自動制御学会」, 日刊建設産業新聞, 平成23年9月20日
- 「計測自動制御学会 震災復興へ行動を 都内で創立50周年式典」, 電気新聞, 平成23年9月16日
- 「50周年記念式典開催 計測自動制御学会 新技術で未来を創る」, 日刊工業新聞, 平成23年9月16日
- 「測るから“わかる”へ 技術積み上げ需要創出 計測自動制御学会会長 石川正俊氏」, 日刊工業新聞, 平成23年9月7日
- 「自ら課題を組み立て、未来をデザインする。二十一世紀の科学はそうして進歩していく。」, ガンダム世代への提言 富野由悠季対談集, pp.379-391(2011)
- 「SICE会長(東京大学教授) 石川正俊氏 50周年迎える計測自動制御学会 環境・医療など多彩な分野に」, 日刊工業新聞, 平成23年3月31日
- 「新社会人に薦める一冊「図説 50年後の日本 -たとえば「空飛ぶクルマ」が実現!」計測自動制御学会会長 石川正俊氏」, 日刊工業新聞, 平成23年3月28日
- 「きみのみらいの生活はどうなっているかな!?', チャレンジ3年生みらいのひみつブック, pp.1-6 (2010)
- 「話をする秘訣」, 日刊工業新聞, 平成21年6月26日
- 「友の遺志 生かしたい アフガンで殺害・英女性 東大教授「基金協力を」」, 朝日新聞(夕刊), 平成20年12月17日
- 「第三章 東大の産学連携, 大学「法人化」以後 競争激化と格差の拡大」, (中井浩一著), 中公新書ラクレ, p.111-163 (2008)
- 「窓 論説委員室から グーグル熱」, 朝日新聞, 平成20年7月26日
- 「混迷する国立大学法人化」, 中央公論, Vol.123, No.2, pp.74-82, 平成20年2月
- 「首塚に不安と興味」, 日刊工業新聞, 平成19年9月17日
- 「今から使える「手帳術」紙よりウェブでの共有」, 東京大学新聞, 平成19年9月4日
- 「話題の本棚「未来」予測 明日に期待し、課題を見つめる」, 朝日新聞, 平成19年6月17日
- 「知的好奇心特集 50年後を大予想! ぼくらのハイテク未来ライフ」, チャレンジ未来アドベンチャー 5年生, pp.4-13 (2007), pp.4-13 (2008), pp.4-13 (2009)
- 「晴れて自由の身」, 日刊工業新聞, 平成19年4月13日
- 「みんなの夢をさぐってみよう! 特集1 50年後の未来をみんなで考えてみよう」, 朝日ジュニア百科年鑑, pp.9-17 (2007)
- 「記者で広報強化?」, 日刊工業新聞, 平成18年10月13日
- 「著者登場 石川正俊氏 図説 50年後の日本 世の中変える創造性を」, 日刊工業新聞, 平成18年9月25日
- 「今週の一冊 図説50年後の日本 空飛ぶクルマが行き来する2055年の日本」, 週刊アスキー, p.119 (2006)
- 「大学の特許紛争解決へ JST支援窓口開設 文科省 回避策を検討」, 日刊工業新聞, 平成18年5月23日
- 「研究開発も、知財の契約実務も「創造的」でなければならない」, 日本経済新聞, 平成18年5月20日
- 「今度も“越境”?」, 日刊工業新聞, 平成18年5月10日
- 「スーパー産学官連携本部 それぞれの視点から【3】日本独自の体制で欧米に比肩」, 科学新聞, 平成18年4月14日
- 「東大・未来プロデュースプロジェクトが描く50年後の未来 Our world of the future」, 蛍雪時代, 3月号, pp.6-11 (2006)
- 「達人たちによるGガンダム世代への提言 教えてください。富野ですvs石川正俊」, 月刊ガンダムエース, No.042, pp.242-249 (2006)
- 「交渉抄 正確な雑談 石川正俊」, 日本経済新聞, 平成17年7月28日
- 「産学連携 大学走る—④ 先導役はビジネス通 東京大 石川正俊 次期副学長 特許出願迅速なモデル」, 日本経済新聞(夕刊), 平成16年2月24日
- 「特集 加速するわが国の産学官連携」, 経済Trend, pp.6-15, 2004年2月号
- 「新市場を意識」, 日刊工業新聞, 平成16年1月13日

- 「実用化に3つのハードル 加速する大学発ベンチャーと産学連携」, 朝日新聞, 平成15年11月12日
- 「「起業家精神を抱け」～産学連携推進室長から～ 特許に対する正確な知識が重要」, 東京大学新聞, 平成16年1月1日
- 「夜明け前 法人化へのカウントダウン ⑨産学連携 独創性重視し, 将来のニーズに応える」, 東京大学新聞, 平成15年12月9日
- 「産学連携の障壁を取り除くことが大学側の役割」, 日経バイオビジネス, P.71, 2004年1月号
- 「第8回 トップフォーラム「日本産業の将来について」」, 銀杏, 第4号, PP.80-117, 2003年12月
- 「特許などの証券化で「知的財産立国」への新たな挑戦」, Fole, No.15, pp.42-45, みずほ総合研究所, 平成15年12月号
- 「大学の「知」を社会に還元するモデル造りを」, ネイチャーインターフェイス, Vol.3, No.1, p.63 (2003)
- 「東大とNIF大学発VB, 共同育成 成功の条件 詳細に分析」, 日本経済新聞, 平成14年11月28日
- 「産学連携支援へ検索システム 東大・沖電気など開発」, 日本経済新聞, 平成14年11月22日
- 「技術の関連性検索 産学連携支援ツール 東大などが開発へ」, 日刊工業新聞, 平成14年11月21日
- 「情報検索を容易に 東大など 産学連携支援ツール開発」, 日経産業新聞, 平成14年11月21日
- 「産学連携モデルに市場原理導入 共同研究立ちあげへ 東大と野村証券」, 日刊工業新聞, 平成14年11月13日
- 「東大・野村証券が提携 産学連携モデル開発へ」, 日本工業新聞, 平成14年11月13日
- 「産学連携モデル 東大・野村証券作成へ」, 日経産業新聞, 平成14年11月13日
- 「東大と野村, 新産業を研究」, 産経新聞, 平成14年11月13日
- 「東大・野村証券が共同研究」, 日本経済新聞, 平成14年11月13日
- 「産学連携モデル共同研究実施へ」, 読売新聞, 平成14年11月13日
- 「東大と野村が共同開発」, 毎日新聞, 平成14年11月13日
- 「大学と市場の知恵ミックス 東大と野村が産学連携研究」, 朝日新聞, 平成14年11月13日
- 「東大に産学連携推進室が始動」, 日刊工業新聞, 平成14年11月7日
- 「東大, 産学連携推進室スタート」, 日経産業新聞, 平成14年11月7日
- 「東大に産学連携室」, 朝日新聞, 平成14年11月7日
- 「東大の今 ⑨産学連携」, 東京大学新聞, 平成14年6月18日号
- 「東大, 産学連携推進で企画室」, 日刊工業新聞, 平成14年4月23日
- 「産学連携推進室 今秋までに設置」, 毎日新聞, 平成14年4月23日
- 「東大, 全学挙げ産学連携」, 日経産業新聞, 平成14年4月23日
- 「東大 産学連携推進へ学長直轄の組織」日本経済新聞, 平成14年4月23日
- 「産学連携推進室 東大4月にも新設」, 日刊工業新聞, 平成14年1月30日
- 「Top schools eye uneasy alliance with private sector」, The Japan Times, 平成13年12月27日
- 「東大の産学連携」, 北海道新聞, 平成13年12月25日
- 「知を送り出す東大」, 日本工業新聞, 平成13年12月4日
- 「全学で産学連携組織」, 朝日新聞, 平成13年10月19日

テレビ・ラジオ報道（研究関連国内）

東京大学

- MBS(毎日放送), 日曜日の初耳学 (2021. 9.22) Dynamic Projection Mapping
- TBS, あさチャン (2021. 6.28), じゃんけんロボット, マシュマロキャッチ, 生卵キャッチ, トンネル検査, ルービックキューブロボット
- NHK World, Science View (2019.12.18) Dynamic Projection Mapping
- テレビ東京, ワールドビジネスサテライト (2019. 1. 04) MIDASプロジェクション (トレンドたまご)
- テレビ東京, FOOT×BRAIN (2018. 8.11) VarioLight, 二足走行ロボット, 紙風船キャッチ
- テレビ東京, ワールドビジネスサテライト (2018. 7.13) 紙風船キャッチ (トレンドたまご)
- NHK Eテレ, サイエンス ZERO (2018. 5.27) るみペン 2, VarioLight
- テレビ東京, ワールドビジネスサテライト, ROAD TO TOKYO (2018. 5.21) るみペン 2
- TBS, あさチャン (2018.3.16) DynaFlash v2
- NHK総合, NHKスペシャル「TOKYO アスリート プロローグ ブレイクスルーが始まった」(2018. 1. 10) 1ms Auto Pan/Tilt
- テレビ東京, ワールドビジネスサテライト (2018. 1. 4) 二足走行ロボット (トレンドたまご)
- テレビ東京, ワールドビジネスサテライト (2017. 2.22) ビジョンチップによるダイナミック補償 (トレンドたまご)
- NHK総合, おはよう日本 (2017. 1. 9) ダイナミックプロジェクションマッピング, るみペン 2, DynaFlash応用
- テレビ東京, ワールドビジネスサテライト (2017. 1. 4) 大口径可変焦点レンズ (トレンドたまご)
- フジテレビ, とくダネ! (2016.12.23) ダイナミックプロジェクションマッピング, るみペン 2, DynaFlash応用
- テレビ東京, ワールドビジネスサテライト (2016. 8.29) ZoeMatrope (トレンドたまご)
- テレビ東京, ワールドビジネスサテライト (2016. 1. 4) 高速ジェスチャー認識ZKOO (トレンドたまご)
- テレビ東京, ワールドビジネスサテライト (2015.12.23) トレたま年間大賞 (トレンドたまご)
- テレビ東京, ワールドビジネスサテライト (2015.11.17) 超高速プロジェクター (トレンドたまご)
- テレビ東京, ワールドビジネスサテライト (2015.10. 6) じゃんけんロボット (トレンドたまご)
- テレビ東京, ワールドビジネスサテライト (2015. 5. 6) トレたま4000回記念 ベストオブトレたま (トレンドたまご)
- NHKBSプレミアム, ザ・データマン ～スポーツの真実は数字にあり～ (2015.3.22) バッティングロボット
- TBS, がっちりマンデー (2015.2.22) じゃんけんロボット, バッティングロボット, 二足歩行ロボット
- NHK, とっておきサンデー (2015.2.8) 1ms Pan/Tilt (NHK番組技術展)

- フジテレビ, めざましテレビアーク (2014.11.20) ACHIRES
- フジテレビ, スーパーニュースウィークエンド (2014.11. 9) AIRR Tablet (サイエンスアゴラ)
- NHK, ニュース845 (2014.11.7) AIRR Tablet (サイエンスアゴラ)
- NHK, ニュースウェブ (2014.10.27) じゃんけんロボット (デジタルコンテンツ EXPO 2014)
- フジテレビ, とくダネ! (2014.10.24) じゃんけんロボット (デジタルコンテンツ EXPO 2014)
- TOKYO MX, TOKYO MX NEWS (2014.10.23) じゃんけんロボット (デジタルコンテンツ EXPO 2014)
- 日経CNBC, Channel JAPAN #9 (2014.10.21) ACHIRES
- NHK, NHKBS1, ニュース (2014.9.7) ACHIRES
- NHKBSプレミアム, まるごと知りたい! AtoZ (2014.6.28) バッティング・スローイングロボット, じゃんけんロボット, ドリブル, 生卵キャッチ, 携帯キャッチ, BFS-Auto
- 日経CNBC, Channel JAPAN #9 (2014.6.1) AIRR Tablet
- NHK, 首都圏ネットワーク (2014. 5.21) じゃんけんロボット 2nd version (人とするまのテクノロジー展)
- テレビ東京, ワールドビジネスサテライト (2014.4.10) Anywhere Surface Tablet (トレンドたまご)
- テレビ東京, ワールドビジネスサテライト (2014.3.20) AIRR Tablet (トレンドたまご)
- 九州朝日放送, ロボロボ王国 2014 (2014.2.8) じゃんけんロボット 2nd version, 生卵キャッチ, 高速ドリブル, 1ms Auto Pan/Tilt
- フジテレビ, スーパーニュース (2014.1.10) じゃんけんロボット 2nd version, バッティング, 1ms Auto Pan/Tilt
- MBC (韓国), ニュース (2013.11.16) じゃんけんロボット 2nd version (国際ロボット展)
- NHK Eテレ, 大! 天才てれびくん (2013.11.12) 1ms Auto Pan/Tilt
- TBS, 朝ズバ!! (2013.11.11) じゃんけんロボット 2nd version, (国際ロボット展)
- TBS, はなまるマーケット (2013.11.7) じゃんけんロボット 2nd version (国際ロボット展)
- テレビ東京, モーニングサテライト (2013.11.6) じゃんけんロボット 2nd version (国際ロボット展)
- フジテレビ, めざましテレビ (2013.11.1) じゃんけんロボット 2nd version
- フジテレビ, 新・週刊フジテレビ批評 (2013.10.26) 1ms Auto Pan/Tilt (デジタルコンテンツEXPO)
- NHK, 首都圏ネットワーク (2013.10.24) 1ms Auto Pan/Tilt (デジタルコンテンツEXPO)
- NHK, ニュースウォッチ9 (2013.10.14) バッティング, リグラスピング
- フジテレビ, めざましテレビ (2013.9.13) 1ms Auto Pan/Tilt, 高速情報環境
- フジテレビ, めざましテレビ (2013.7.11) Book Flipping Scanning
- テレビ東京, ワールドビジネスサテライト (2013.6.27) 1ms Auto Pan/Tilt, 高速情報環境 (トレンドたまご)
- TBS, みのもんだの朝ズバ!! (2013.5.16) 高速情報環境
- TBS, TBSニューズバード (2013.5.16) 高速情報環境
- NHK WORLD, BEGIN Japanology (2013.4.25, 再放送2013.7.25) ペン回し
- NHK BS-1, BEGIN Japanology (2013.4.30) ペン回し
- テレビ東京, ワールドビジネスサテライト (2012.11.26) BFS-Auto (トレンドたまご)
- NHK Eテレ, 大! 天才てれびくん (2012.10.10) ジャンケン, ドリブル
- NHK総合, 特ダネ投稿DO画 (2012.8.22) ジャンケンロボット, バッティングロボット, ドリブル
- NHK総合, 堂本光一のNEWS LABO (2012.8.17) ジャンケンロボット, 高速ドリブル, 携帯キャッチ
- テレビ東京, ワールドビジネスサテライト (2012.8.7) Invoked Computing, 1ms Auto Pan Tilt
- NHK World TV, Asia Biz Forecast (2012.7.28) ジャンケンロボット, スローイング・バッティングロボット, Book Flipping Scanning
- TBSニューズバード, ニュースの視点「進化するロボット」 (2012.7.25) バッティングロボット, 生卵キャッチ, ペン回し, ジャンケンロボット
- テレビ朝日, トリハダ (2012.7.10) ジャンケンロボット, サッカードミラー, scoreLight
- フジテレビ, Mr.サンデー (2012.7.8) ジャンケンロボット, 携帯キャッチ
- TBSテレビ, みのもんだの朝ズバ!! (2012.7.2) じゃんけんロボット, バッティング, 生卵キャッチ
- テレビ朝日, 奇跡の地球物語 (2012.7.1) じゃんけんロボット, バッティング, 自動車, キャッチング
- テレビ東京, 所さんのそこどころ (2011.9.30) ドリブル・キャッチング
- 朝日ニュースター, 科学朝日 (2011.9.22) 高速画像処理, バッティングロボット, 指入力, Micro Visual Feedback, Book Flipping Scanning, Khronos Projector, Volume Slicing Display
- テレビ朝日, モーニングバード (2011.5.16) ジャンケンロボット, バッティングロボット, Book Flipping Scanning
- TBS, 教科書に載せたい (2011.5.3) ジャンケンロボット, バッティングロボット, Book Flipping Scanning, クロノスプロジェクト
- NHK, NHKスペシャル (2011.1.1) Book Flipping Scanning
- 日本テレビ, 世界一受けたい授業 (2010.12.18) Smart Laser Scanner
- 日本テレビ, 世界一受けたい授業 (2010.12.11) 空中タイピング
- 日経CNBC, 日経 Japan press (ネット配信) 空中タイピング
- NHK, クエスト (2010.11.4) Book Flipping Scanning
- NHK国際ラジオ, Radio Japan Focus (2010.10.25) Book Flipping Scanning
- TBS, はなまるマーケット (2010.10.13) Book Flipping Scanning
- 日本テレビ, 世界一受けたい授業 (2010.10.9) スローイングロボット, バッティングロボット, Volume Slicing Display, Book Flipping Scanning
- CBCラジオ, 多田しげおの気分爽快〜朝からP・O・N (2010.10.6) Book Flipping Scanning
- BSJapan, 世の中進歩堂 (2010.9.18) 空中タイピング, Book Flipping Scanning Volume Slicing Display, Khronos Projector, Volume Slicing Display, 微生物トラッキング, ダイナモフルレンズ

- テレビ朝日, スーパーモーニング (2010.9.9) バッティングロボット, Book Flipping Scanning
- TBS, 夢の扉 (2010.9.5) ジャンケンロボット, バッティングロボット, 微生物トラッキング, 顕微鏡, Khronos Projector, Book Flipping Scanning, 自動車応用
- NHK, Bizスポ (2010.8.18) Book Flipping Scanning, バッティングロボット
- テレビ東京, 世界を変える100人の日本人 (2010.8.6) Book Flipping Scanning, バッティングロボット 高速ドリブル, 空中キャッチ
- NHK国際, NEWSLINE (2010.7.21) Book Flipping Scanning, バッティングロボット
- テレビ東京, ワールドビジネスサテライト・トレンドたまご (2010.7.19) Volume Slicing Display
- テレビ朝日, 奇跡の地球物語 (2010.7.4) スローイング, バッティングロボット
- NHK, 10min.ボックス 情報・メディア (2010.6.29) Book Flipping Scanning
- フジテレビ, 話題のシーンを再現 ミラクル実験SHOW (2010.5.23) バッティングロボット, 空中キャッチ
- テレビ東京, ワールドビジネスサテライト・トレンドたまご (2010.4.28) 空中入力システム
- NHK, おはよう日本 (2010.4.26) Book Flipping Scanning
- NHK, 特ダネ投稿Do画 (2010.4.18) Book Flipping Scanning
- 九州朝日放送, ロボロボ王国日本 (2010.2.13) スローイングロボット, バッティングロボット
- BC日テレ, 世界が驚いた★ロボチャレンジ アトムだって夢じゃない (2010.1.2) スローイングロボット, バッティングロボット
- 日本テレビ, ズームインスーパー (2009.11.25) 国際ロボット展
- テレビ朝日, やじうまプラス (2009.11.25) 国際ロボット展
- テレビ朝日, スーパーJチャンネル (2009.11.24) 国際ロボット展
- テレビ朝日, ワイド!スクランブル (2009.11.24) 国際ロボット展
- 関西テレビ, スーパーニュースアンカー (2009.10.6) スローイングロボット, バッティングロボット
- CS日テレ, 新おとな総研 (2009.9.19) 最新ロボット
- テレビ東京, ワールドビジネスサテライト・トレンドたまご (2009.8.24) 高速スキャンシステム
- テレビ東京, ワールドビジネスサテライト・トレンドたまご (2009.7.31) スローイングロボット, バッティングロボット
- テレビ朝日, やじうまプラス (2009.7.24) スローイングロボット, バッティングロボット
- フジテレビ, スピーク (2009.7.24) スローイングロボット, バッティングロボット
- フジテレビ, スパイスTV (2009.7.24) スローイングロボット, バッティングロボット
- フジテレビ, とくダネ! (2009.7.24) スローイングロボット, バッティングロボット
- フジテレビ, めざましテレビ (2009.7.24) スローイングロボット, バッティングロボット
- 日本テレビ, 世界一受けたい授業 (2008.6.7) スローイングロボット, バッティングロボット
- 東海テレビ (2008.5.25), ペン回し
- CS日テレ, NEWS24 Daily Planet (2008.4.25) 高速ビジョンとその応用
- テレビ東京, 所さんのホントのところ (2008.1.11) 高速ビジョンとその応用
- 日本テレビ, 世界一受けたい授業 (2007.11.03) 高速ビジョンとその応用
- NHK, 熱中時間 (2007.9.26) ペン回し
- NHK BS, 熱中時間 (2007.5.13) ペン回し
- 日本テレビ, 世界一受けたい授業 (2006.11.26) 高速ビジョンとその応用
- NHK BS, What's on Japan (2006.10.14) バッティング・ペン回し
- テレビ東京, ワールドビジネスサテライト (2005.11.28) 高速キャッチング
- 日本テレビ, 摩訶ジョーシキの穴 (2004.7.22) 高速バッティング
- テレビ朝日, 野球その素晴らしき世界 (2004.6.25) 高速バッティング
- 日本テレビ, ニュース (2004.5.5) 高速バッティング
- NHK, ふれあいロボット広場 (2004.5.2) 高速バッティング
- NHK教育, サイエンスゼロ (2004.4.24) 高速バッティング
- KBCテレビ, 最新ロボット大集合 (2004.2.11) 高速バッティング
- フジテレビ, めざましテレビ (2003.12.19) バッティングロボット
- TBSテレビ, ニュース等 (2003.12.17) バッティングロボット
- 日本テレビ, ニュース等 (2003.12.17) バッティングロボット
- NHKテレビ, ニュース等 (2003.12.17) バッティングロボット
- テレビ東京, ガイアの夜明け (2003.12.16) 高速ロボット
- NHKテレビ, アトム特集 (2003.5.2) 高速アーム
- 日本テレビ, 所さんの目がテン (2003.4.6) 高速アーム
- TBSテレビ, ニュース等 (2002.10.11及び10.13) 高速ハンド
- 日本テレビ, ニュース等 (2002.10.8又は10.9) 高速ハンド
- フジテレビ, ニュース等 (2002.10.8及び10.9) 高速ハンド
- NHKテレビ, おはよう日本 (1998.9.9) 1msセンサフュージョンシステム
- テレビ東京 (1988.25) 光ニューロコンピューティング
- テレビ神奈川 (1986) 触覚センサ

東京大学

- 韓国MBC, ニュースDESK (2014.11.23) 野球ロボット, ACHIRES
- スイス DCTP.TV (WEBTV) スローイングロボット, バッティングロボット
- ブラジル TV-GLOBO (2010.11.4) 高速ビジョン
- Discovery Channel (2005.6.10) バッティングロボット
- 韓国 SBS, ロボット特集番組 (2004.11.07) 高速ハンドアームシステム
- 韓国 MBC, ロボット特集番組 (2004.7.1) 高速キャッチング

テレビ・ラジオ報道 (研究以外)

東京理科大学

- OAB(大分朝日放送), ニュース (2025. 3.21) 大分県, 国東市, 理科大包括連携協定

東京大学

- NHK Eテレ, TVシンポジウム (2017. 2.25) 「人工知能の時代 今必要な教育とは」 パネラー
- テレビ東京, カンプリア宮殿 (2007.7) 産学連携
- BS 朝日 (2006.11.7) 50年後の未来
- 東京FM, ニュース (2005.9.29) 50年後の未来
- TBSテレビ, ニュース23 (2005.9.16) 50年後の未来
- NHK, ニュース (2005.9.16) 50年後の未来
- テレビ東京, ワールドビジネスサテライト (2005.5.11) 大学発ベンチャー
- 日本テレビ, ニュースダッシュ (2005.3.2) 産学連携
- NHK, おはよう日本 (2004.9.2) 産学連携
- NHK, ニュース (2002.11.13) 野村證券と東大, 企業育成研究

石川正俊 – 研究成果・活動のすべて

非売品

令和8年5月11日 第20版

発行 石川正俊

〒162-8601 東京都新宿区神楽坂1-3
