



ふりがな	ソリス アルファロ	ホルヘ
氏名	姓 Solis Alfaro	名 Jorge
国籍	メキシコ	
言語	スペイン語, イタリア語, 英語, 日本語, ポルトガロ語	
誕生日	西暦 1976 年 10 月 11 日	

学歴

1991年08月01日~1994年12月15日	高等学校: モンテレイ工科大学 (トルカ市、メキシコ)
1994年08月01日~1998年12月15日	モンテレイ工科大学 (トルカ市、メキシコ) 大学 電子システム工学 学科
2001年01月15日~2004年01月19日	博士課程: 聖アンナ大学院大学経営工学科 (ピサ、イタリア) ロボテイクス工学博士専攻

職歴

1998年08月01日 ~1998年12月15日	モンテレイ工科大学	トルカ市 メキシコ	制御エンジニア
1998年06月01日 ~1998年08月01日	フランス国立自動化技術・システム解析研究所	トゥールーズ フランス	客員研究
1998年12月16日 ~2000年02月01日	メキシコのIBM	メキシコシテ イ	RS/6000のハードウェア エンジニアサポータ
2000年03月01日 ~2000年11月01日	産業技術総合研究所 機械技術研究所	つくば市 日本	客員研究
2001年08月01日 ~2002年12月30日	聖アンナ大学院大学-Perceptual Robotics Lab.	ピサ イタリア	制御エンジニア
2003年01月16日 ~2003年11月16日	早稲田大学ヒューマノイド研究所	東京市 日本	客員研究
2004年01月01日 ~2004年05月31日	聖アンナ大学院大学 - Perceptual Robotics Lab.	ピサ イタリア	助手
2004年07月26日 ~2006年07月26日	早稲田大学ヒューマノイド研究所	東京市 日本	日本学術振興会 特別研究員

専攻分野

ロボット工学 (ヒューマノイドロボット/ハプティックインターフェイス), システム制御工学, コンピュータ科学, 電子システム工学, 伝送工学

研究業績

	題 名	発行又は 発表年月	発行又は 発表箇所	掲載誌名等
博士論文	Robotic Control Systems for Learning and Teaching Human Skills	2004年01月 226 p.	ピサ, イタリア	聖アンナ大学院大学 /早稲田大学
テクニカル レポート	Development of a tele-operation system for a nonholomic mobile base	2000年 40 p.	つくば, 日本	産業技術総合研究所 - 機械技術研究所
学術論文	The Development of the anthropomorphic flutist robot at Waseda University	2006年 Vol. 3(2) pp. 127-151	米国	International Journal of Humanoid Robots
学術論文	人間形フルート演奏ロボット ～ 人との共演や教育を行うインタ ラクションに関して～	2006年02月 Vol. 30(1) pp. 23-27	日本	Biomechanisms Journal
学術論文	Imitation of human flute playing by the anthropomorphic flutist robot WF-4RII	2006年 Vol. 30(4)	米国	Computer Music Journal
学術論文	Reactive Robots System: an active human/robot interaction for transferring skill from robot to unskilled persons	2006年 Vol. 21(4)	日本	Advanced Robotics Journal.
学術論文	The Waseda Flutist Robot: a musical teaching tool	2006年 (投稿中)	日本	Advanced Robotics Journal
国際会議 (査読付き)	Development of Airway Management Training System	2006年 (掲載予定)	ギリシャ	Int. Special Topic Conference on Information Technology in Biomedicine (ITAB2006)
国際会議 (査読付き)	Evaluation System of Surgical Skill	2006年 (掲載予定)	ギリシャ	ITAB2006
国際会議 (査読付き)	Towards an autonomous musical teaching system from the Waseda Flutist Robot to Flutist Beginners.	2006年 (掲載予定)	中国	International Conference on Intelligent Robotic Systems (IROS2006)
国際会議 (査読付き)	The Interaction of the Waseda Flutist Robot with humans and its applications	2006年05月 DVD Proc.	オランダ 米国	International Conference on Robotics and Automation (ICRA2006)
国際会議 (査読付き)	The mechanical improvements of the anthropomorphic flutist robot WF-4RII to increase the sound clarity and to enhance the interactivity with humans	2006年06月 pp. 247-254	ワルシャワ ポランド	CISM-IFTtoMM Symposium on Robot Design, Dynamics, and Control

国際会議 (査読付き)	Imitating the human flute playing by the WF-4RII: Mechanical, perceptual and performance control systems	2006年02月 pp. 1024-1029	ピサ, イタリア	1 st IEEE/RAS-EMBS International Conference on Biomedical Robotics and Biomechatronics
国際会議 (査読付き)	The Waseda Flutist Robot: Integration of Mechanical and Perceptual Systems	2005年10月	メキシコ	7 th Iberoamerican Congress of Mechanical Engineering
国際会議 (査読付き)	Towards an automated transfer skill system	2005年09月 pp. 423-426	バルセロナ, スペイン	International Conference on Music Computer (ICMC2005)
国際会議 (査読付き)	The anthropomorphic flutist robot WF-4R	2005年08月 pp. 1929-1934	エドモントン カナダ	International Conference on Intelligent Robotic Systems (IROS2005)
国際会議 (査読付き)	The Haptic Desktop: A Novel 2D Multimodal Device	2004年09月 pp. 521-526	倉敷, 日本	RO-MAN2004
国際会議 (査読付き)	Learning to play the flute with an anthropomorphic flutist robot	2004年11月 pp. 635-640	マイアミ, 米国	ICMC2004
国際会議 (査読付き)	Evaluating sound quality of beginner players by an anthropomorphic flutist robot (WF-4)	2004年09月 pp. 1568-1573	仙台, 日本	IROS2004
国際会議 (査読付き)	Development of the new version of the anthropomorphic flutist robot WF-4	2004年04月 pp. 152-157	ニューオーリンズ 米国	ICRA2004
国際会議 (査読付き)	Anthropomorphic flutist robot for teaching flute playing to beginner students	2004年04月 pp. 146-15	ニューオーリンズ 米国	ICRA2004
国際会議 (査読付き)	Validating a transfer skill system based on the Reactive Robots Technology	2003年10月 pp. 175-180	カリフォルニア 米国	RO-MAN2003
国際会議 (査読付き)	Motor Learning Skill Experiments using Haptic Interface Capabilities	2002年09月 pp. 198-203	ベリン, ドイツ	RO-MAN2002
国際会議 (査読付き)	Teaching to Write Japanese Characters using an Haptic Interface	2002年03月 pp. 255-262	オーランド, 米国	HAPTICS2002
学術講演会	The Waseda Flutist Robot WF-4RII as a Musical Tutor System – The development of a General Transfer Skill System from robot to flutist beginners	2006年 2A1-D11	東京, 日本	Robotics and Mechatronics Conference
学術講演会	人間形フルート演奏ロボットの開発抑揚のある楽曲演奏を目指した演奏データの生成	2006年 3H35	岡山, 日本	第24回日本ロボット学会学術講演会
学術講演会	気管挿管訓練手技評価システムの開発(第1報) 全体構想とセンシングシステムの設計	2006年 1L36	岡山, 日本	第24回日本ロボット学会学術講演会
学術講演会	人間形フルート演奏ロボットの開発 一演奏音の安定化と時系列的な音圧制御アルゴリズムの開発一	2005年09月 3F23	横浜, 日本	第23回日本ロボット学会学術講演会
学術講演会	Fuzzy logic controller for water treatment	1999年03月	メキシコ	Congress of Research and Extension of The Monterrey Institute of Technology

助成金	Development of a tele-operation system for a nonholomic mobile base	2000 年	つくば, 日本	国際協力事業団 (JICA) 機械技術研究所 (25 万円)
助成金	熟練技能の教示のための歩行ロボットの開発	2004 年～2006 年	つくば	日本学術振興会研究 (JSPS) 早稲田大学 (240 万円)
EU 共同プロジェクト	Development of a teleoperation system composed by a manipulator (slave) controlled by a master interface	2004 年 02 月 23 日 ～2004 年 04 月 30 日 226 p.	ピサ, イタリア	Body Extender – Project Supported by the Italian Ministry of Defense 聖アンナ大学院大学 PERCRO 研究所 (50 万円)
EU 共同プロジェクト	Development of a control system for a Haptic Interface	2001 年 01 月 10 日 ～2002 年 01 月 31 日	ピサ, イタリア	GRAB – European Sixth Framework Programme Project 聖アンナ大学院大学 PERCRO 研究所 (70 万円)
EU 共同プロジェクト	Design of future vehicles through the development of advanced simulation systems /	2002 年 07 月 10 日 ～2003 年 09 月 30 日	ピサ イタリア	SINTESI – Research Project supported by FIAT 聖アンナ大学院大学 PERCRO 研究所 (69 万円)
講義	The Anthropomorphic Flutist Robot Teaching to Flutist Beginners Italy-Japan Student Workshop	2004 年 10 月 16 日	東京	早稲田大学
講義	Haptic Interfaces: Collocation and Coherence Issues.	2004 年 04 月 27 日	ニューオーリンズ 米国	Multipoint interaction in Robotics and Virtual Reality Workshop at 2004 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA2004)
講義	Human/Robot Interaction using Haptic Interfaces and Humanoid Robots	2003 年 08 月 16 日～ 21 日	トルカ市 メキシコ	モンテレイ工科大学