

# 研究会優秀賞

立位姿勢動揺の対人間協調ダイナミクス

<SIG-SKL-028-04, 2019年6月15日 発表>

井川大樹 三浦哲都 工藤和俊

あなたが本学会研究会において  
発表された上記の研究発表は研究会  
優秀賞規程による審査の結果優秀と  
認められましたので表彰いたします

2020年6月22日

一般社団法人 人工知能学会

会 長 浦本 直彦

