

只野 竣也

タダノ シュンヤ (Shunya Tadano)

所属	東北大学 大学院工学研究科 ロボティクス専攻 University of Technology Sydney, Robotics Institute (訪問研究員)
学位	修士 (工学) (2025 年 3 月 東北大学)
e-mail	shunya.tadano@gmail.com
GitHub	https://github.com/shunyatadano
researchmap	https://researchmap.jp/shunya_tadano

研究キーワード

ヒューマンロボットインタラクション, 移動ロボット, コンピュータビジョン, 視線推定

学歴

2025 年 4 月～現在	東北大学 大学院工学研究科 ロボティクス専攻 博士後期課程
2023 年 4 月～2025 年 3 月	東北大学 大学院工学研究科 ロボティクス専攻 修士課程 修了
2019 年 4 月～2023 年 3 月	岩手大学 理工学部 システム創成工学科 卒業

職歴

2026 年 3 月～現在	University of Technology Sydney, Robotics Institute, 訪問研究員
2025 年 5 月～現在	株式会社 inprog 業務委託 (リモート)
2025 年 7 月～8 月	Reazon Human Interaction Laboratory, インターンシップ (東京)
2024 年 10 月～2025 年 2 月	東北大学 ティーチングアシスタント (創造工学研修)
2024 年 7 月	東北大学 ティーチングアシスタント (Engineering Summer Program)
2023 年 10 月～2024 年 2 月	東北大学 ティーチングアシスタント (機械実験 II)

委員歴

2023 年 4 月～現在	日本ロボット学会 学生編集委員
---------------	-----------------

研究業績

国際会議

- Shunya Tadano**, Yusuke Tamura, A. A. Ravankar, and Yasuhisa Hirata, "Safe and Efficient Navigation Considering Texting Pedestrians via Attention-Aware Cost-map Tuning," 2026 IEEE International Symposium on Robot and Human Interactive Communication (RO-MAN 2026).
- Shunya Tadano**, Yusuke Tamura, Yasuhisa Hirata, "Pedestrian Trajectory Prediction with Pose Estimation and Monte Carlo Dropout," Late Breaking Result Poster, 2024 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA 2024), ThAL-EX.17, Yokohama, Japan (2024).

国内会議

- 只野竣也**, 田村雄介, 平田泰久, 「歩きスマホ歩行者の注意状態を考慮した自律移動ロボットの動的なコストマップ調整」, 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, 1E3-09 (2025). **[優秀講演賞]**

2. **只野竣也**, 田村雄介, 平田泰久, 「自律移動ロボットのための 3D 骨格情報に基づく歩きスマホ検出」, 第 43 回日本ロボット学会学術講演会, 3J3-03 (2025).
3. **只野竣也**, 田村雄介, 平田泰久, 「歩行者の注意状態を考慮したコストマップ生成による移動ロボットの衝突回避」, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会 2025, 2P1-E05 (2025).
4. **只野竣也**, 田村雄介, 平田泰久, 「不確実性を考慮した歩行者軌道予測への姿勢情報の統合」, 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス講演会 2024, 2P2-N01 (2024).

その他（解説）

- [3] 石井聖名, 田嶋真也, **只野竣也**, 「宇宙探査技術で農業課題を解決！輝翠の農作業支援 AI ロボット「Adam」の開発」, 日本ロボット学会誌, 44(2), pp.158-161 (2026).
- [2] 長岡瞬, **只野竣也**, 田嶋真也, 鈮持優人, 「リビングロボットに訊く！「あるくメカトロウィーゴ」と歩む未来」, 日本ロボット学会誌, 43(4), pp.391-397 (2025).
- [3] 鈮持優人, **只野竣也**, 長岡瞬, 山本晃平, 「株式会社弘栄ドリームワークス最先端配管点検ロボット「配管くん」の秘密に迫る」, 日本ロボット学会誌 42(6) pp.543-547 (2024)

受賞

- **優秀講演賞**, 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 (SI 2025)
只野竣也, 田村雄介, 平田泰久, 「歩きスマホ歩行者の注意状態を考慮した自律移動ロボットの動的なコストマップ調整」
- **1st Prize (Japan-WIDE)**, Boeing University Externship Summer Seminar 2024
Japan-WIDE Sustainable Aviation Fuel and its Infrastructure Development
- **国内準優勝**, James Dyson Award 2024
ARALA -Additive Robotic Attachment for Lab Automation- (LaboRobo)

外部研究費・奨学金

2025～2028 年	AGS RISE Program Research Fellowship
2023～2025 年	Sky 大浦 ICT 奨学金財団 奨学金【給付奨学金】
2022～2023 年	岩手花巻財団 卒業論文研究助成【給付奨学金】
2021～2022 年	日揮・実吉奨学会 奨学金【給付奨学金】

所属学会

- 日本ロボット学会（会員）