

平成 20 年度 計測自動制御学会 関西支部 若手研究発表会

プログラム

特別講演

17:05~18:05 A-B 会場 (301-302 教室)

「道路交通分野におけるシステム情報技術」

西馬功泰 (三菱電機株式会社)

A 会場 (301 教室)

セッション A1 制御理論

9:30~11:30

司会 : 杉島靖 (京都大)

- A1-1 マルチレート系における最適動的量子化器に関する一考察
 ○田中翔伍, 南裕樹, 東俊一, 杉江俊治 (京都大)
- A1-2 レート制約の下でのロバスト L^p 安定化
 ○石戸優美子, 鷹羽淨嗣 (京都大)
- A1-3 静的セパレータにより表現される不等式制約を満たす離散時間コントローラ的设计
 ○細江陽平, 大原康宏, 蛭原義雄, 萩原朋道 (京都大)
- A1-4 遅れ型むだ時間系の状態遷移作用素のスペクトル計算について
 ○糸数篤, 平田健太郎 (奈良先端大)
- A1-5 出力許容集合の近似計算法に関する一考察
 ○土居優太, 小木曾公尚 (奈良先端科大)
- A1-6 線形時変ディスクリプタシステムの安定化
 —線形行列微分不等式によるアプローチ—
 ○井上正樹, 和田光代, 池田雅夫 (大阪大), 上里英輔 (琉球大)

セッション A2 制御系設計

12:50~14:50

司会 : 石戸優美子 (京都大)

- A2-1 ディスクリプタシステムに対する最適サーボ系の構成
 ○大森康敬, 安田一則 (和歌山大)

- A2-2 不変楕円体に基づく回転型倒立振子の振り上げ制御
○達見良介, 鷹羽淨嗣 (京都大)
- A2-3 疑似参照信号と最小二乗法を用いたデータベース型パラメータ調整
○西木清朗, 金子修 (大阪大)
- A2-4 不変集合を用いた離散時間カオス制御
○杉島靖, 鷹羽淨嗣 (京都大)
- A2-5 LMI を用いた強正実化出力フィードバックコントローラ的设计 Part 1
○大原康宏, 蛭原義雄, 萩原朋道 (京都大)
- A2-6 LMI を用いた強正実化出力フィードバックコントローラ的设计 Part 2
○大原康宏, 蛭原義雄, 萩原朋道 (京都大)

セッション A3 制御応用

15: 05~16:45

司会: 南裕樹 (京都大)

- A3-1 \mathcal{H}_∞ 制御を用いた屋外型飛行船ロボットの自動着陸制御
○石森裕基, 深尾隆則, 佐伯一夢, 宮島才訓, 大須賀公一 (神戸大), 河野敬 (JAXA)
- A3-2 Zonotope 表現を用いた四輪車両モデルにおける可到達領域に関する考察
○角谷文章, 小木曾公尚 (奈良先端大)
- A3-3 レオロジー物体のアクティブ塑性変形制御
○吉本佳世, 東森充, 金子真 (大阪大)
- A3-4 動的出力フィードバックを用いたコンセンサス制御
○奥野祥平, 翟貴生, 井前讓, 小林友明 (大阪府大)
- A3-5 OSPLL 回路によって得られる位相雑音抑制性能の検証
○井上豪, 浅井徹 (大阪大)

B 会場 (302 教室)

セッション B1 ロボティクス

9:30~11:30

司会: 倉鋪圭太 (神戸大)

- B1-1 リフレクタとレーザーを用いた二次元移動体の位置速度計測法
○鳥井慎, 榊原大和, 浅井徹 (大阪大)
- B1-2 旋回レーザーによる位置測定のためのランドマーク座標キャリブレーション
○榊原大和, 鳥井慎, 浅井徹 (大阪大)
- B1-3 移動ロボットの画像に基づく安定化制御
○永田純平, 深尾隆則, 倉鋪圭太, 平松敏史, 大須賀公一 (神戸大)

- B1-4 高分子圧電材料を用いた人工皮膚の基礎的検討
○丸山小百合, 村田頼信 (和歌山大)
- B1-5 接触面積変化を積極的に利用した柔軟対象物の動的操り
○大本康隆, 東森充, 金子真 (大阪大)
- B1-6 倒立振子系のカメラ設置誤差に対してロバストなビジュアルフィードバック制御
○水野貴志, 平田健太郎 (奈良先端大)

セッション B2 人間機械系

12:50~14:10

司会：津田尚明 (和歌山高専)

- B2-1 飛行操縦特性の模擬と外乱抑圧を同時に達成する制御系設計
—多目的実証実験機 MuPAL- α の縦運動に対して—
○藤原佳典, 蛭原義雄, 萩原朋道 (京都大), 佐藤昌之 (JAXA)
- B2-2 ロボットにおける儀礼的行動の影響の実験的検証
○佐伯和真, 野村竜也 (龍谷大)
- B2-3 人の行動への影響に関する実ロボットと CG ロボットとの比較
○佐々幸, 野村竜也 (龍谷大)
- B2-4 間隔尺度に基づく AHP を用いて評価した喫煙の満足度と
近赤外分光法 (NIRS) を用いて測定した脳活動状況の比較
○橋本泰典, 村中徳明, 田村坦之 (関西大)

セッション B3 ユーザ支援

15:05~16:45

司会：上野洋平 (三菱電機)

- B3-1 自動調理プロセスのカスタマイズ支援情報の抽出
○南出陽子, 堀口由貴男, 中西弘明, 榎木哲夫 (京都大), 野本弘平, 山崎友賀 (三菱電機)
- B3-2 ユーザによる人工物の内部状態推定における音声と外見の関連：
小型ヒューマノイドロボットとノート PC による比較
○藤田翔, 野村竜也 (龍谷大)
- B3-3 振動提示を用いた松葉杖歩行訓練器の提案
○東内基, 伊藤晃大, 津田尚明 (和歌山高専)
- B3-4 FIR フィルタ型繰返し制御を用いた周期運動に対するパワーアシスト
○山田晃平, 平田健太郎 (奈良先端大)
- B3-5 事故対応操作を目的としたプラント運転支援システムの検討
○上野洋平, 大井忠, 川岸元彦 (三菱電機)

C 会場 (304 教室)

セッション C1 モデリング・システム評価

9:30～11:30

司会：番匠大輔（関西大）

- C1-1 小型ヒューマノイドロボットによる感情表現動作の心理的評価
○中尾彰, 野村竜也（龍谷大）
- C1-2 不確実性下のプロスペクト理論を用いた二酸化炭素排出量削減政策の評価（第2報）
○寺岡良, 田村坦之（関西大）
- C1-3 RC サーボモータの動特性のモデル化と同定
○北吉良平, 石川将人, 和田堯, 丸田一郎, 杉江俊治（京都大）
- C1-4 小型ヒューマノイドロボットによる矛盾的情報提示の影響
○渡部孝平, 野村竜也（龍谷大）
- C1-5 二重労働市場を考慮した動学的一般均衡モデルによる非正規労働者に対する
社会保障制度のあり方の検討
○大崎一平, 田村坦之（関西大）
- C1-6 間接的指標による生産スケジューリング方式に関する研究
○村田亘, 杉川智, 松本卓也, 玉置久（神戸大）

セッション C2 認識・計測

12:50～14:30

司会：浜元和久（神戸製鋼所）

- C2-1 医療診断に向けた非侵襲心臓硬さセンシング
○小塩豪, 東森充, 金子真, 竹田泰治, 山本一博（大阪大）
- C2-2 高分子圧電膜を用いたフレキシブル超音波アレイ探触子に関する研究
○服部晃典, 村田頼信（和歌山大）
- C2-3 圧力容器刻印の自動読取装置の開発
○浜元和久（神戸製鋼所）
- C2-4 マイクロ化学プロセスを対象とした閉塞診断手法
○楠木靖之, 野田賢, 西谷紘一（奈良先端大）
- C2-5 顔検出枠を用いた自動ゲイン制御による顔認証
○枝澤一寛, 石田晃三, 羽島一夫, 松下雅仁（三菱電機）

セッション C3 最適化

15: 05～16:45

司会：杉川智（神戸大）

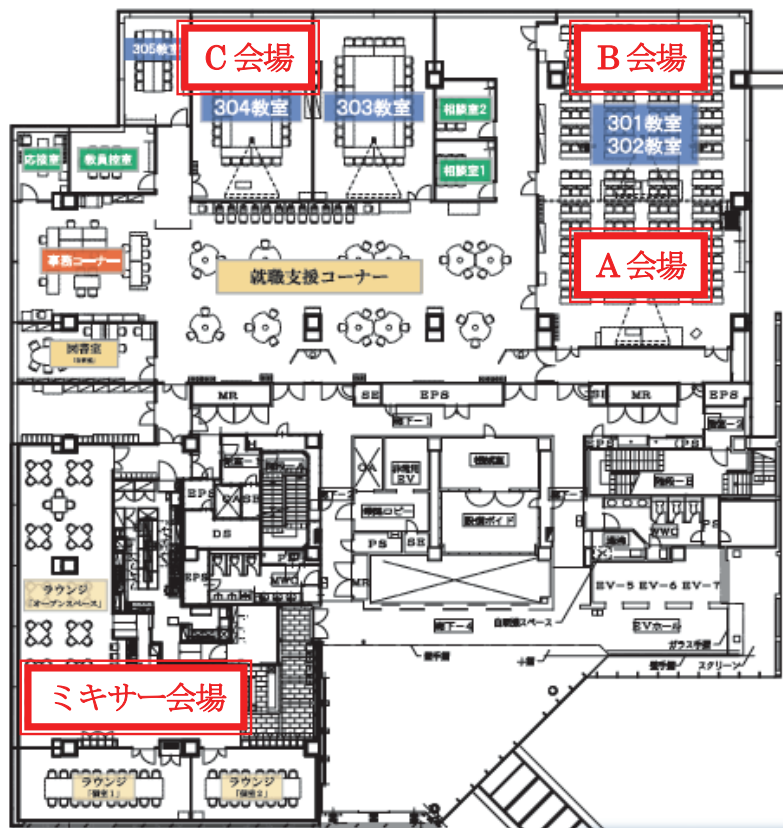
- C3-1 遺伝的プログラミングを用いた多入力システムのフラット出力探索
井前讓, ○森田康彦, 小林友明, 翟貴生（大阪府大）

- C3-2 世代別積立方式に基づく公的年金制度における最低所得保障の導入
○番匠大輔, 田村坦之, 村田忠彦 (関西大)
- C3-3 ダミーに基づくクリティカルチェーン・スケジューリングの基礎的研究
○森田大輔, 諏訪晴彦 (摂南大)
- C3-4 SVM を用いた concept drift に対するアンサンブル学習についての一手法
○金海吉紘, 巽啓司, 谷野哲三 (大阪大)
- C3-5 球体ロボットの接地点軌跡を利用した最適軌道計画
○上田哲也, 玉置久, 浦久保孝光, 前川聡 (神戸大)

セッションテーブル

| 1月14日(水) | | | |
|-------------|-------------------|--------------------|--------------------------|
| | A会場 (301教室) | B会場 (302教室) | C会場 (304教室) |
| 9:00~ 9:30 | 受付 | | |
| 9:30~11:30 | セッション A1 制御理論 | セッション B1 ロボティクス | セッション C1 モデリング・システム評価 |
| 11:30~12:50 | 昼食 | | |
| 12:50~14:50 | セッション A2 制御系設計 | セッション B2 人間機械系 | セッション C2 認識・計測 |
| 14:50~15:05 | 休憩 | | |
| 15:05~16:45 | セッション A3 制御応用 | セッション B3 ユーザ支援 | セッション C3 最適化 |
| 17:05~18:05 | 特別講演(301-302教室) | | |
| 18:20~ | ミキサー(ラウンジ) | | |

会場案内



学校法人常翔学園 大阪センター(毎日インテシオ 3F 平面図)