

第37回計測自動制御学会 学術講演会 講演プログラム

セッション名	講演番号	タイトル・著者
101A 推定・同定	101A1	符号化ソナーを用いた桜島火山表層の弾性波伝播特性の測定 ○棚田 嘉博(京都大学), 井口 正人(京都大学), 山本 圭吾(京都大学), 中道 治久(京都大学), 森田 裕一(東京大学)
	101A2	ガウシアンプロセスモデルによる曜日ごとの傾向を考慮した短期電力需要予測 ○宮崎 貴志(鹿児島大学), 八野 知博(鹿児島大学)
	101A3	ガウシアンプロセスモデルによる非線形システムのオンライン同定 ○杉山 孝一(鹿児島大学), 八野 知博(鹿児島大学)
	101A4	パーティクルフィルタによる状態推定と異常検出 ○西田 健(九州工業大学), 藤本 貴之(九州工業大学), 森田 賢(九州工業大学)
	101A5	低速運動時における非線形摩擦のパラメータ推定 ○林 知輝(熊本大学), 原田 博之(熊本大学), 豊澤 雪雄(ファナック), 園田 直人(ファナック), 柏木 潤(熊本大学)
	101A6	基底関節展開を用いた時変信号推定とクアドロータの外乱推定への応用 ○児玉 大志(大分大学), 水島 暢之(大分大学), 加藤 秀行(大分大学), 末光 治雄(大分大学), 松尾 孝美(大分大学)
102A 制御理論	102A1	センサ故障に対する耐故障制御を利用したオンライン保守の可能性について ○本山 一樹(熊本大学), 園松 祐明(熊本大学)
	102A2	複数台カメラ映像結合空間内での小型UAVの適応飛行制御 ○日高 賢太(佐賀大学), 佐藤 和也(佐賀大学)
	102A3	ポテンシャル法による機械移動体の障害物回避誘導における停留対策の考察 ○古谷 龍之介(九州工業大学), 伊藤 博(九州工業大学)
	102A4	車両の経路追従制御のための操舵制御則および加減速制御則の関数化 ○北原 晃輔(熊本大学), 岡島 寛(熊本大学), 松永 信智(熊本大学)
	102A5	拡張現実感技術を用いた制御工学のための学生実験システム ○瀬川 文哉(九州工業大学), 古賀 雅伸(九州工業大学)
103A インターナショナル	103A1	Efficient control of non-linear system using modified sliding mode control Saad Jamashed Abbasi(Pusan National University), Karam Dad Kallu(Pusan National University), Min Cheol Lee(Pusan National University)
	103A2	Impedance Control of a Mobile Robot for an Efficient Navigation Jangmyung Lee(Pusan National University)
	103A3	Performance Comparison of Video Based Fire Detection with Deep Learning Geum Young Son(Kyungsung University), Serkan Serdaroglu(Kyungsung University), Jang Sik Park(Kyungsung University), Jong Gwan Song(Kyungsung University), Byung Woo Yoon(Kyungsung University)
	103A4	An Effective Human Behavior Recognition Using RGB-Depth Camera with Inter-joint Feature Serkan Serdaroglu(Kyungsung University), Jangsik Park(Kyungsung University), Jong Kwan Song(Kyungsung University), Byung Woo Yoon(Kyungsung University)
	103A5	Image-based Recycling Object Classification Beom-Seok Kim(University of Ulsan), Kanghyun Jo(University of Ulsan)
	103A6	Matching Compensation Method of Stereo Images for SLAM Initialization Jongjeun Park(Pusan National University), Eun Kyeong Kim(Pusan National University), Jin Yong Kim(Pusan National University), Sungshin Kim(Pusan National University)
101B 生体情報・医療福祉	101B1	筋電信号を用いた補助椅子の起立動作解析 ○野添 雄介(熊本大学), 原田 博之(熊本大学), 山口 晃生(熊本大学), 大洲 慶史(熊本大学), 荒坂 宏紀(熊本大学), 稲田 雅喜(株)フュージョンテック)
	101B2	マルサス係数を用いたECG波形のリアルタイム異常値検出 ○上野 隼彦(大分大学), 川崎 圭亮(大分大学), 加藤 秀行(大分大学), 末光 治雄(大分大学), 松尾 孝美(大分大学)
	101B3	ナイキスト安定判別法を用いたWnt-ERKシグナル伝達系の安定性解析 ○日高 大成(九州工業大学), 中荻 隆(九州工業大学)
	101B4	OAM植物のシロコホモスタシスモデル ○川崎 圭亮(大分大学), 小西 忠司(大分高専), 十時 優介(大分高専), 末光 治雄(大分大学), 松尾 孝美(大分大学)
	101B5	吊り上げ式歩行訓練装置の吊り上げ部移動制御 ○酒井 良磨(大分大学), 池内 秀隆(大分大学理工学部)
102B 制御応用	102B1	移動型マニピュレータによる物体把持のための画像処理に基づく制御システムの開発 ○佐藤 義孝(佐賀大学), 松田 吉隆(佐賀大学), 杉 剛直(佐賀大学), 後藤 聡(佐賀大学), 江頭 成人(久留米工業高等専門学校)
	102B2	ランキンサイクルを用いた海洋温度差発電プラントの気液分離器を考慮した動的モデルの構築 ○大内田 陸(佐賀大学), 松田 吉隆(佐賀大学), 杉 剛直(佐賀大学), 後藤 聡(佐賀大学), 安永 健(佐賀大学), 池上 康之(佐賀大学)
	102B3	ゲート作動状態判定システムの河川データを用いた評価 ○田上 昇(佐賀大学), 松田 吉隆(佐賀大学), 杉 剛直(佐賀大学), 後藤 聡(佐賀大学), 藤井 道博(協和製作所)
	102B4	振動式締め機械の水中モデリング ○田場 大貴(琉球大学), 金城 寛(琉球大学), 大城 尚紀(琉球大学), 鈴木 正巳(琉球大学), 平林 文嗣(港湾空港技術研究所), 吉江 宗生(港湾空港技術研究所), 上山 淳(琉球建設)
	102B5	Receding Horizon制御に基づく競技動画の自動再構成 ○橋爪 壮一郎(熊本大学), 岡島 寛(熊本大学), 宮原 智新(diffeasy)
103B 移動ロボット	103B1	LEGO MINDSTORMSを用いた3輪型玉乗りロボットの制御 ○高倉 佳行(琉球大学理工学研究科機械システム工学専攻, 上里研究室), 上里 英輔(琉球大学)
	103B2	LEGO MINDSTORMSを用いたNXTバイクロボットの走行安定化制御 ○伊野波 盛輝(琉球大学), 上里 英輔(琉球大学)
	103B3	スパースな情報を用いた仮想地図作成による自律移動制御 ○山田 啓太(佐賀大学), 佐藤 和也(佐賀大学)
	103B4	屋内用全方位移動ロボット台車の作製 ○松岡 毅(福岡大学)
	103B5	既知環境における動的障害物の大域的回避制御-有限時間整定制御によるアプローチ ○福井 善朗(九州工業大学)
201A 画像処理・認識	201A1	2重スリット光を用いた光切断法による3次元計測 ○苑田 龍之輔(長崎大学), 園田 光太郎(長崎大学), 喜安 千弥(長崎大学)
	201A2	速度境界での不安定なオプティカルフローを固有ベクトルに着目して解決する手法の研究 ○竹内 康祐(熊本大学), 山口 晃生(熊本大学), 原田 博之(熊本大学)
	201A3	パーティクルフィルタと補償法を組み合わせた変位の大きな運動物体の速度計測法に関する研究 ○白川 涼太(熊本大学), 山口 晃生(熊本大学), 原田 博之(熊本大学)
	201A4	津波の画像計測について ○盧 存偉(福岡工業大学), 辻野 和広(福岡工業大学)
	201A5	モーションキャプチャを用いたスポーツにおけるフォーム計測 ○森井 大介(琉球大学), 山田 孝治(琉球大学)
	201A6	テーピング加工を目標とした画像処理によるワークの形状検出 ○林田 雅仁(熊本大学), 原田 博之(熊本大学), 山口 晃生(熊本大学)
202A ソフトコンピューティング	202A1	カオスベース強化学習への誤差逆伝播法の適用 ○佐藤 克樹(大分大学), 後藤 祐樹(大分大学(現京都製作所)), 柴田 克成(大分大学)
	202A2	DEの複数の進化戦略を考慮したNCによる旋回クレーンの制御 ○崎原 永登(琉球大学), 中園 邦彦(琉球大学), 金城 寛(琉球大学)
	202A3	勾配法による動的なニューロンモデルの時定数の学習 松本 俊貴(大分大学), 〇柴田 克成(大分大学)
	202A4	GAを用いた旋回クレーンのニューラルネットワーク制御[br]~しきい関数の係数の調整・選択法~ ○松澤 淳(琉球大学), 中園 邦彦(琉球大学), 金城 寛(琉球大学)
	202A5	DE最適化したNCを用いた旋回クレーンの制御-DE制御パラメータの検討- ○渡部 夢志(琉球大学), 中園 邦彦(琉球大学), 金城 寛(琉球大学)
	202A6	時系列センサデータのスペクトログラムを用いる行動認識 ○本田 空(九州工業大学), Bowei Shen(九州工業大学), 西田 健(九州工業大学)