

3月16日(火)

A会場

B会場

C会場

10:15 16A1 ニューラルネットワーク

16B1 集合知

16C1 データマイニング

16A1-1 進化的型神経回路網のセル結合モデルによる画像分類
横浜国立大学 大塚 純二
○矢田 紀子, 長尾 智晴(1)

16B1-1 学生の授業評価・習熟度関連性モデルを用いた教員への教育法提示支援システム
国立東京工業高等専門学校
○栗原竜矢, 北越大輔, 鈴木雅人(49)

16C1-1 前後方記述スタイルモデルによる授業課題ソースコード作成者特徴の抽出
四條畷学園短期大学 ○大野麻子/神戸大学 村尾元(99)

16A1-2 誤差逆伝播法を用いたブロック構造パルスニューラルネットワークの学習
千葉大学 ○宇野雅弘
小坏成一, 岡本卓, 平田廣則(7)

16B1-2 個人毎のタグ空間の類似性のもとづく協調フィルタリング手法
筑波大学 ○白川貴久, 倉橋節也(55)

16C1-2 Assessing Steel Plant Operation Conditions using Data Mining Techniques
東京工業大学 ○Khan, Muhammad, Badruddin, 寺尾隆雄(105)

16A1-3 ホップフィールド型高次元ニューラルネットワークのモデルとそのエネルギー関数
京都工芸繊維大学 ○谷川心平, 黒江康明, 飯間等(13)

16B1-3 チーム医療支援のための相互依存性を持つ行動文脈の自律的学習機構の構築
横浜国立大学 岩崎政寿
○濱上知樹(61)

16C1-3 部分空間法に基づく最小自乗サポートベクトルマシンの汎化能力の向上方式
神戸大学 ○北村拓也
竹内翔吾, 阿部重夫(111)

A会場

特別講演

13:00 複雑ネットワーク上の感染症モデル(確率モデル)と量子ウォーク(量子モデル)
14:00 横浜国立大学大学院工学研究院教授 今野紀雄 先生(特1)

A会場

14:15 16A2 強化学習I

16B2 マルチエージェントI

16C2 ロボット制御

16A2-1 情報提供戦略のQ学習によるBraessのパラドックス解消
千葉大学 ○内田英明
荒井幸代(19)

16B2-1 モバイルエージェントを用いたマイクログリッドの自律分散型需給制御方式の検討
横浜国立大学 ○河又啓
辻隆男, 大山力(65)

16C2-1 ロール運動と脚負荷に基づく位相調節を用いた3次元2足歩行ロボットの制御
京都工芸繊維大学 ○永本貴史
八木政治, 木村浩(115)

16A2-2 仮想道路環境上における強化学習による交通渋滞緩和・解消システムの性能評価
東京工業高等専門学校 ○山崎大地, 北越大輔, 鈴木雅人(23)

16B2-2 マルチエージェント学習における全純粋ナッシュ均衡解の収集
奈良工業高等専門学校
○本谷玲, 山口智浩(71)

16C2-2 RCヘリコプタの高さ制御に関する研究
芝浦工業大学 ○谷口俊彦
陳新開(121)

16A2-3 階層的に問題空間を分割する複素強化学習の検討
横浜国立大学 ○山崎惇広
濱上知樹(27)

16B2-3 シミュレーションによる官製談合の分析
筑波大学 ○諸藤秀幸
倉橋節也(77)

16C2-3 制御論的アプローチによる最適平滑化スプラインを用いた微分方程式の数値解法
東京電機大学 ○後藤宇史, 狩野弘之/福岡工業大学 藤岡寛之(125)

15:40 16A3 強化学習II

16B3 マルチエージェントII

16C2-4 物理パラメータが未知の劣駆動ロボットの高度タスク獲得に関する研究
横浜国立大学 ○清水暁礼
櫻井俊彰, 藤本康孝(131)

16A3-1 短期記憶をもつ強化学習エージェントの行動獲得条件について
横浜国立大学 ○澁谷長史
濱上知樹(33)

16B3-1 社会的群知能と群文脈の共進化的獲得によるMulti-car Elevator制御
横浜国立大学 ○根岸弘樹
濱上知樹(81)

16A3-2 回避政策形成アルゴリズムの連続値行動出力への対応
独立行政法人大学評価・学位授与機構 ○宮崎和光(37)

16B3-2 組織論に基づく適応的マルチエージェント強化学習システム
首都大学東京 ○館山武史/キヤノン株式会社 秦理貴/産業技術大学院大学 川田誠一/首都大学東京 下村芳樹(87)

16A3-3 多目的強化学習問題とその解法
京都工芸繊維大学 ○堀内穂
飯間等, 黒江康明(43)

16B3-3 将来型配電系統の電圧分布維持のための自律分散型制御器の設計手法の検討
横浜国立大学 伊藤良太
○辻隆男, 大山力/九州大学 橋口卓平 合田忠弘

3月17日(水)

A会場

B会場

C会場

9:50	17A1	画像処理	17B1	学習とネットワーク	17C1	行動分析・支援
	17A1-1	改良形GMDH-typeニューラルネットワークによる肝臓がんの医用画像診断 徳島大学 ○近藤正上野淳二(135)	17B1-1	スケールフリー・ネットワーク上の強化学習におけるネットワーク構造の影響 滋賀大学 ○ 右田正夫 伊藤友洋, 田尻俊宗(193)	17C1-1	形式概念分析を用いたプレゼンテーションソフト操作における機能把握方法の分析 富山県立大学 ○ 樋口彰本吉達郎, 大島徹 / 京都大学 川上浩司, 塩瀬隆之, 片井修(259)
	17A1-2	ARTToolKitとOpenCVを用いた仮想楽器システムの提案 阿南工業高等専門学校 ○坂東哲平, 一ノ瀬元喜(141)	17B1-2	構造指標の最適化に基づく複雑ネットワークの構造空間の理解 名古屋大学 ○ 土屋裕一 鈴木麗瑩, 有田隆也(197)	17C1-2	推薦空間の可視化によるユーザーの好みの決定支援 奈良工業高等専門学校 ○西村卓馬 / 電気通信大学 高玉圭樹 / 奈良工業高等専門学校 山口智浩(263)
	17A1-3	既存の画像を用いたEvolutionary Artの創作手法の提案 横浜国立大学 中山恵太, 白川真一, 矢田紀子, 長尾智晴(145)	17B1-3	追加学習型ラジアル基底関数ネットの自律学習アルゴリズムの開発 神戸大学 ○中坂翔 小澤誠一(203)	17C1-3	相反する目的を満たすニュースサイト広告のレイアウト最適化 電気通信大学 ○村岡和彦, 坂本真樹, 高玉圭樹, 佐藤寛之(269)
11:30	17A1-4	動画像を用いた知能化空間の自律的構成 横浜国立大学 柴垣充哉 濱上知樹(151)	17B1-4	パターン認識における半教師有リマルチタスク学習モデルの開発 神戸大学 ○高田文靖 小澤誠一(209)	17C1-4	携帯端末ユーザーのエネルギー消費量推定へのHMMの適用 神戸大学 ○ 蘇彦聡 筒井智子, 村尾元(275)

12:40	17A2	進化計算I	17B2	人間-機械系I	17C2	OS:不利益
	17A2-1	遺伝的プログラミングによる世代交代モデルの差異を利用した探索空間の生成 横浜国立大学 ○ 白川真一 矢田紀子, 長尾智晴(155)	17B2-1	多モード機械に対するユーザーのモード誤認識要因の分析に基づくインタフェース 京都大学 ○ 鈴木貴憲, 堀口由貴 男, 中西弘明, 榎木哲夫(215)	17C2-1	ユーザインタフェースデザインへの不利益導入の試み 京都大学 川上浩司(279)
	17A2-2	遺伝的転移を組み込んだ遺伝的プログラミングの研究 同志社大学 ○ 河野隼也 タネブ・イヴァン, 下原勝憲(161)	17B2-2	回転変換ジョイスティックを用いた軌道追従課題中の脳活動変化: NIRSを用いた脳機能計測 長岡技術科学大学 ○ 仲本芳松崎周一, 坪根正, 和田安弘(225)	17C2-2	報道番組のテロップが視聴者の判断に及ぼす影響の分析 室蘭工業大学 ○須藤秀紹 福田純平(283)
	17A2-3	集団の移動に着目した複製選択を行う世代交代モデルとその性能評価 東京工業大学 ○ 青木俊永田裕一, 小林重信, 小野功(165)	17B2-3	タッピング課題と円描画課題における運動学習過程の脳活動計測 長岡技術科学大学 ○ 森廣雅道 坪根正, 松崎周一, 和田安弘(225)	17C2-3	ソフトシステムズ方法論に基づいた市民参加の場の構築 立命館大学 谷口忠大 / 市民空間 きょうと 山田章博 / スーク創生事 務所 大島祥子(287)
14:20	17A2-4	発現パターンに基づく学習による遺伝子ネットワークの制御器設計法 京都工芸繊維大学 ○ 森禎弘 黒江康明(171)	17B2-4	所定時刻に定位置停止を実現する知的運転支援システムの構築 筑波大学 ○佐藤勝太 安信誠二(231)	17C2-4	能動義手のリ・デザイン 北海道教育大学 ○小北麻記子 / 室蘭 工業大学 寺本孝司, 横田真也(293)

14:30	17A3	進化計算II	17B3	人間-機械系II	17C3	システム制御
	17A3-1	冗長な入力系をもつ進化学習における多様体学習を用いた次元縮約 岡山大学 ○ 半田久志(177)	17B3-1	特性をトップダウンに変更可能な視覚的注意モデルの検討 京都工芸繊維大学 ○ 尾関基行, 柏木 康寛, 井上茉莉子, 岡夏樹(237)	17C3-1	ユーザーを看守る住環境知能システムの意思決定モデルの開発と評価 パナソニック電工(株) ○ 西山高史, 日 比谷新平 / 京都大学 榎木哲夫(297)
	17A3-2	ノイズを含む関数最適化のための実数値GAの枠組みの提案と性能評価 東京工業大学 ○ 中村泰行 永田裕一, 小林重信, 小野功(183)	17B3-2	人からの抽象的な指示によるロボットの細やかな動作獲得 京都工芸繊維大学 ○富永善視, 黒田龍二, 尾関基行, 岡夏樹(243)	17C3-2	生産スケジューリング問題における意思決定を支援するTZBMアプローチ 京都大学 ○ 田雅杰, 徐鶴, 任継 東, 榎木哲夫, 堀口由貴(303)
	17A3-3	ネットワーク構造を有する二倍体遺伝的アルゴリズムにおける結合荷重の適応的調節 横浜国立大学 ○ 齊藤竜矩 濱上知樹(189)	17B3-3	レスキューロボットの操作用パッドの入力操作性に関する研究 神戸市立工業高等専門学校 ○酒井昌彦, 小林滋, 高森年(249)	17C3-3	ライフログを活用する自分物語の発現 同志社大学 ○ 山田朋美 タネブ・イヴァン, 下原勝憲(309)
16:10			17B3-4	力覚デバイスを用いた文字モデルの獲得およびパネ誘導方式による書字学習 東京電機大学 ○掛飛聡佑 狩野弘之 / 福岡工業大学 藤岡寛 之	17C3-4	機器の故障解析を目的とした監視技術の評価 三菱電機株式会社 ○ 大野一広(313)