

# 第46回システム工学部会研究会

## 「次世代システム工学」

主催：公益社団法人計測自動制御学会 システム・情報部門

企画：システム工学部会

開始	終了	講演タイトル	講演者
開会の挨拶 (10:40~10:45)			
10:45	11:10	混合整数最適化問題に対する準力オス最適化手法の有効性の検証	○岡本 卓, 都築 浩平, 小坏 成一, 平田 廣則 (千葉大学)
11:10	11:35	Boolean Particle Swarm Optimizationを用いた複雑ネットワーク設計手法	○伊藤 理紗, 岡本 卓, 小坏 成一, 平田 廣則 (千葉大学)
11:35	12:00	Artificial Bee Colonyを用いた鞍点探索手法	○石川 健太, 増田 和明, 栗原 謙三 (神奈川大学)
休憩 (システム工学部会運営委員会 12:10-13:10@408号会議室 - 広島大学東京オフィス)			
13:20	13:45	機能分担多目的実数値GAのための新たなパレートフロンティア被覆戦略の提案	○宮崎 諒, 濱田 直希, 永田 裕一, 小野 功 (東京工業大学)
13:45	14:10	ラジアル基底関数を用いた非線形モデル予測制御	○桐生 智志, 相吉 英太郎 (慶應義塾大学)
14:10	14:35	統合的最適化を適用した電磁アクチュエータの最適設計	○土屋 淳一, 小菅 崇裕, 安田 恵一郎 (首都大学東京)
休憩			
14:45	15:10	マルチエージェントシステムのための信頼度に基づいたQ学習	○高野 慧, 山田 和明 (東洋大学)
15:10	15:35	Q学習のためのニューラルネットワークとCMACを用いた行動価値関数近似	○村石 光隆, 山田 和明 (東洋大学)
休憩			
15:45	16:10	動物行動学に基づく行動連鎖を用いたロボットスワームの群挙動解析	○和田 七海, 森下 力, 保田 俊行, 大倉 和博 (広島大学)
16:10	16:35	$(\mu, \lambda)$ -EAによる恐竜歩行最適化	小林 歩, ○松村 嘉之 (信州大学), 保田 俊行, 大倉 和博 (広島大学)
閉会の挨拶 (16:35~16:40)			

会場：東京工業大学田町キャンパス708号室

期日：2012年3月8日(木)

講演時間：1件25分 (15分発表, 10分質疑応答)

The logo for SICE (Society for Intelligent and Cognitive Engineering) is displayed in a bold, black, sans-serif font. The letters 'S', 'I', 'C', and 'E' are connected, with a registered trademark symbol (®) at the end.