

第13回コンピューテーショナル・インテリジェンス研究会プログラム(2018/5/28 暫定版)

日時：2018年6月16日(土) 13:00~18:00, 17日(日) 9:30~17:05

会場：首都大学東京南大沢キャンパス 1号館 110室

発表25分(発表20分、質疑応答5分)

6月16日(土)

12:30~ 受付開始

13:00 開会

13:05~14:45 (100分4件) 司会 TBA

人とロボットとの協調的コミュニケーションのためのジェスチャ認識 大保 武慶, ○遠藤 翔太(東京工芸大学)

Projection-based ビジュアルサーボ系 ○寇 ギョウ郡, 田 宏志, 李 想, 見浪 護(岡山大学)

Physical Exercise with Entertainment Robotic Ball ○Nan Shuo and Naoyuki Kubota(首都大学東京)

油圧ショベル掘削作業における感性フィードバック制御を目的としたストレス変動のむだ時間抽出 ○奈良 莉紗, 満倉 靖恵, 浜田 望(慶應義塾大学)

15:00~16:40 (100分4件) 司会 TBA

再帰型機械学習を用いた時間-周波数マスキングによる音源分離手法の提案 ○吉村 俊太, 満倉 靖恵, 浜田 望(慶應義塾大学)

遺伝子ネットワークにおける周期発現パターン遷移列の周期感度の解析法 森 禎弘, ○黒江 康明(京都工芸繊維大学)

興奮性-抑制性モジュールにより構成されたスパイキングニューラルネットワークによる想起パターンの動的遷移特性 ○信川 創(千葉工業大学), 西村 治彦(兵庫県立大学), 山西 輝也(福井工業大学)

前腕装着型導電性繊維を用いた脈波取得による心拍推定手法の提案 ○増山 義輝, 満倉 靖恵, 浜田 望(慶應義塾大学)

17:00~18:00 Invitation to Computational Intelligence Fons Scientiae Project

18:30~20:30 技術交流会 ルヴェソンヴェール(首都大学東京南大沢キャンパス内)

6月17日(日)

9:00~受付開始

9:30~10:45 (75分3件) 司会 TBA

Cost-sensitive learning における boosting の適応的しきい値調整の検討 ○佐々木 勇人, 濱上 知樹 (横浜国立大学)

CXR8 医療ベンチマーク画像を用いた構造適応型 Deep Belief Network による検診データの分析 ○鎌田 真 (広島市立大学), 市村 匠 (県立広島大学)

自己構成型の大脳新皮質学習アルゴリズムに関する検討 ○鈴ヶ嶺 聡哲, 青木 健, 高玉 圭樹, 佐藤 寛之 (電気通信大学)

11:00~12:15 (75分3件) 司会 TBA

プログラムの簡略化を用いた多峰性遺伝的プログラミングの検証 ○村野 慧, 吉田 修武, 原田 智広, ターウォンマ ット ラック (立命館大学)

工場における最適生産計画とエネルギープラント最適運用の統合アルゴリズムに対する改良版並列リアクティブタブーサーチの提案 ○川口 嵩平, 福山 良和 (明治大学)

Global-best Modified Brain Storm Optimization によるスマートコミュニティ全体最適化 ○佐藤 繭子, 福山 良和 (明治大学)

昼食休憩

13:30~15:10 (100分4件) 司会 TBA

顔正面と両手挙動の2動画像からの運転者上半身挙動の把握 ○生駒 哲一 (日本工業大学)

内装の違い・就寝前の音楽聴取が睡眠および知的生産性に与える影響の評価 ○佐藤 慧一, 浅野 貴大, 満倉 靖恵, 浜田 望 (慶應義塾大学)

室内環境が人に与える影響の解析 ○堀田 健斗, 満倉 靖恵 (慶應義塾大学), 美寿見 奈穂, 小前 草太, 古橋 拓也 (三菱電機)

Human Activity Recognition from 3D Data ○Bangli Liu and Honghai Liu (首都大学東京)

15:25~17:05 (100分4件) 司会 TBA

簡素な数台のロボットを使ったトラッキング・システムにおける量子揺らぎ ○伊丹 哲郎 (ロボット産業振興会議), 松井 伸之 (兵庫県立大学), 幸田 憲明 (松江工業高等専門学校)

GPS 計測と制御を組み込んだ水中模擬充電システムの構築 ○李 想, Khin New Lwin, 許 弘毅, 山田 大喜, 戸田 雄一郎, 松野 隆幸, 見浪 護 (岡山大学)

ヒトの歩行における運動学データに基づく生体内負荷の最適化による床反力推定 ○林 祐一郎, 長谷 和徳, 工藤 あすか (首都大学東京)

Development of Dual-eyes Visual Servoing Control System for V-shaped Thruster Vehicle ○許 弘毅 (岡山大学), Myint Myo (Thanlyin Technological University), 中村 翔, 神田 佳希, Lwin Khin New, 松野 隆幸, 戸田 雄一郎, 見浪 護 (岡山大学)