

第 65 回システム工学部会研究会

「システム工学の進化・深化」

主催：公益社団法人計測自動制御学会 システム・情報部門

共催：一般社団法人情報処理学会 知能システム研究会

企画：計測自動制御学会 システム工学部会

A会場 (402室)

開始	終了	講演タイトル	講演者	座長
開会式 (10:50~11:00)				
セッション 1				
11:00	11:25	MBEANNへの自己適応型突然変異操作の導入に関する一考察	○ 小村 真央, 森本 大智, 平賀 元彰, 大倉 和博 (広島大学)	保田 俊行
11:25	11:50	Deep Neuroevolutionに基づくロボティクスワームの群れ行動生成	○ 石見 歩武, 森本 大智, 平賀 元彰, 大倉 和博 (広島大学)	(富山大学)
休憩 (11:50~13:00)				
セッション 2				
13:00	13:25	多様な評価基準を有する複数の集団が集成的意思決定に与える影響	○ 菅原 太一, 山田 和明 (東洋大学)	
13:25	13:50	ガウス過程回帰を用いたレビューアーの評価関数の推定	○ 萱沼 祐希, 山田 和明 (東洋大学)	片田 喜章
13:50	14:15	光学式触覚センサの開発とロボットハンドへの適用	○ 行平 将望, 松本 直樹, 伍賀 正典 (福山大学)	(摂南大学)
14:15	14:40	生活支援ロボットによる接近を伴う手渡し動作のための視線モデルの開発	○ 松中 啓人, 早川 智洋, 保田 俊行 (富山大学)	
休憩 (15:45~16:00)				
セッション 3				
14:50	15:15	メンバーの多様性が予測市場の推定精度に与える影響	○ 新井 友也, 山田 和明 (東洋大学)	
15:15	15:40	マルチエージェント多目的強化学習における各エージェントが重視する報酬の違いによる自律的機能分化	○ 田中 優暉, 山田 和明 (東洋大学)	山田 和明
15:40	16:05	実機ロボティクスワームを指向したRealityGap低減に関する研究	○ 伍賀 正典, 村上 力丸 (福山大学)	(東洋大学)
16:05	16:30	多目的進化型人工神経回路網を用いた2台のスカラロボットの衝突回避を考慮した経路計画	○ 片田 喜章, 吉岡 威 (摂南大学)	
閉会式 (16:30~16:40)				

会場：オンサイト・福山大学 社会連携推進センター，オンライン・Zoom

日程：2023年3月5日 (日)

講演時間：25分 (発表15分，質疑応答10分)

