

「変革する社会とシステム工学」

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

オンライン会場

開始	終了	講演タイトル	講演者	座長
セッション 1				
10:00	10:25	実機ロボティック・スワームの協調行動に向けた全方位画像とセンサ情報の統融合に関する研究	○ 村上 力丸, 伍賀 正典	
10:25	10:50	小型全方位カメラとドローンによる災害情報収集システムの画像処理に関する研究	○ 市川 智也, 山田 幸輝, 村上 力丸, 本田 義典, 伍賀正典	
10:50	11:15	複数ドローンによる海難救助のための探索戦略～探索センサへの逆三乗発見法則の導入	○ 吉田 千馬, 山田 和明	元木 誠 (関東学院大学)
11:15	11:40	群ロボットの協調搬送におけるKnowledge Distillationの効用	○ 木村 達郎, 保田 俊行, 早川 智洋, 神代 充	
休憩 (11:40～13:00)				
セッション 2				
13:00	13:25	深層学習を用いた昇華転写プリントの色補正システムの特性分析と精度改善	○ 佐藤 宏樹, 日置 渉, 勝澤 祐太, 原翔 悟, 元木 誠	
13:25	13:50	コミュニティのネットワーク構造が集団分極化に与える影響	○ 大森 虎太郎, 山田 和明	
13:50	14:15	自動搬送車のためのベイズ最適化による制御パラメータの学習	○ 立花 亮人, 山田 和明	伍賀 正典 (福山大学)
14:15	14:40	認知バイアスを利用した Naive Bayes による産業機械音異常分類	○ 上田 真央, 佐藤 浩, 白川智弘	

会場：オンライン (Zoom)

日程：2022年3月6日 (日)

講演時間：25分 (発表15分, 質疑応答10分)

SICE[®]