

第30回SICE九州支部学術講演会プログラム

セッション	講演番号	登壇者氏名	講演題目	著者の氏名と所属
制御理論	101A1	古賀 裕幸	入力飽和が存在する多入出力システムのモデル規範型適応制御	古賀裕幸(九州工業大学), Jinxin Zhuo(九州工業大学), 柴田寛史(九州工業大学), 大屋勝敬(九州工業大学)
	101A2	杉永 良太	多倍長演算に対応したSDPソルバーを用いたYALMIPによる最適化問題の高精度求解	杉永良太(九州工業大学), 古賀雅伸(九州工業大学), 吳志輝(九州工業大学), 野口剛史(九州工業大学)
	101A3	江角 貴宏	パラメトリックな変動を有する線形システムのモデリングツール	江角貴宏(九州工業大学大学院), 古賀雅伸(九州工業大学大学院), 石倉雄飛(九州工業大学大学院)
	101A4	藺田 聖貴	PSOによるパラメータ選定型Extremum Seeking制御	藺田聖貴(鹿児島大学), 八野知博(鹿児島大学), 高田等(鹿児島大学)
	101A5	梅井 啓紀	多入出力系のモデル誤差抑制補償	梅井 啓紀(熊本大学), 岡島寛(熊本大学), 松永信智(熊本大学)
制御理論	101B1	江口 裕紀	連続時間系分散型H <sub>∞</sub> 問題の下界値解析法	江口 裕紀(九州工業大学大学院), 瀬部昇(九州工業大学), 蛭原義雄(京都大学)
	101B2	熊谷 圭真	耐故障性を有する制御系の確率的安全評価	熊谷圭真(九州工業大学大学院), 瀬部昇(九州工業大学)
	101B3	岩田 崇司	混合整数計画法を用いた切り替え型コントローラの一設計法	岩田崇司(九州工業大学), 延山英沢(九州工業大学), 上 泰(明石工業高等専門学校)
	101B4	空閑 智典	最適制御を用いたヒトの立位動作解析	空閑 智典(九州工業大学大学院工学府) 田川 善彦(九州工業大学工学研究院)
	101B5	國松 禎明	相対次数を利用したPID型分散制御	國松禎明(熊本大学), 石飛光章(熊本大学), 藤井隆雄(福井工業大学)
	101B6	國松 禎明	一次近似モデルを用いた離散時間制御の考察	國松禎明(熊本大学), 荒木健宏(熊本大学), 石飛光章(熊本大学)
制御応用	201A1	下沢 智啓	Unscented Kalman Filterを用いた有翼ロケットのデジタル制御	下沢智啓(九州工業大学), 相良慎一(九州工業大学), 米本浩一(九州工業大学)
	201A2	山口 卓哉	前後にプロペラを有するスラスタを搭載したUVMSの位置姿勢制御実験	山口卓哉(九州工業大学), 重富昭仁(九州工業大学), 相良慎一(九州工業大学)
	201A3	瀬戸口 英明	電磁駆動弁のモデル予測制御に関する一考察	瀬戸口英明(九州大学), 向井正和(九州大学), 川邊武俊(九州大学)
	201A4	田村 達拓	3自由度モデルヘリコプタへのコスト保証制御の応用	田村達拓(熊本大学), Erwin Susanto(熊本大学), 石飛光章(熊本大学), 國松禎明(熊本大学)
	201A5	井芹 大智	海洋温度差発電プラント気液分離器のシミュレーションモデルを用いた液位制御	井芹大智(佐賀大学), 森崎敬史(佐賀大学), 松田吉隆(佐賀大学), 杉剛直(佐賀大学), 後藤聡(佐賀大学), 池上康之(佐賀大学)
制御応用	201B1	山城 銀河	GA最適化による四輪自動車のニューロ操舵制御	山城銀河(琉球大学大学院), 中國邦彦(琉球大学), 金城寛(琉球大学)
	201B2	有村 雄大	大型車両の横転防止制御	有村雄大(九州工業大学), 杉野潤平(九州工業大学), 柴田寛史(九州工業大学), 大屋勝敬(九州工業大学)
	201B3	宮地鏡 貴憲	球形移動ロボットのロバスタ速度制御	宮地鏡貴憲(九州工業大学), 衛藤将(九州工業大学), 柴田寛史(九州工業大学), 大屋勝敬(九州工業大学)
	201B4	黒瀬 貴文	車輪型移動ロボットの適応振動制御	黒瀬貴文(九州工業大学), 衛藤将(九州工業大学), 和田英樹(新日本非破壊検査(株)), 大屋勝敬(九州工業大学)
	201B5	木多 貴信	自動車の合流挙動のモデル化に関する一考察	木多貴信(九州大学), 向井正和(九州大学), 川邊武俊(九州大学)
	201B6	武鐘 知広	自動車のモデル予測制御を用いたエコドライブに関する一考察	武鐘知広(九州大学), 向井正和(九州大学), 川邊武俊(九州大学)
	201B7	香園 和也	車両隊列走行における衝突軽減のためのABSの補償 - シミュレーション比較 -	香園 和也(九州工業大学), 伊藤 博(九州工業大学)
知能・信号処理	102A1	片山 宝	複数話者の同時発話に対する目的音声の抽出	片山 宝(熊本高等専門学校), 石橋 孝昭(熊本高等専門学校)
	102A2	藤森 光平	騒音環境下での音源分離と話者音声の抽出	藤森 光平(熊本高等専門学校), 石橋 孝昭(熊本高等専門学校)
	102A3	田尻 祐介	Hough変換に基づく複数話者の発話時における音源数推定	田尻 祐介(熊本高等専門学校), 石橋 孝昭(熊本高等専門学校)
	102A4	城 歩	初学者のための離散フーリエ級数シミュレータの開発	城歩(近畿大学), 岩崎宣生(九州工業大学), 鶴野幸子(近畿大学), 五反田博(近畿大学)
	102A5	岩崎 宣生	フレーム単位での音源方向推定に関する検討	岩崎宣生(九州工業大学), 井上勝裕(九州工業大学), 五反田博(近畿大学)
	102A6	田口 優馬	リカレントネットによる内部状態遷移を要する問題学習時の初期重み値の影響	田口優馬(大分大学), 柴田克成(大分大学)
	102A7	江藤 拓也	行動選択肢の変動によるリスクを考慮した強化学習法	江藤拓也(九州大学), 高野浩貴(九州大学), 村田純一(九州大学)
ロボット・マニピュレータ制御	102B1	塚本 健太	テンプレートマッチングを用いたビジュアルサーボによる遠隔操作システム	塚本 健太(佐賀大学), 松本 武郎(佐賀大学), 松田 吉隆(佐賀大学), 杉 剛直(佐賀大学), 後藤 聡(佐賀大学), 江頭 成人(久留米工業高等専門学校)
	102B2	松本 武郎	ビジュアルサーボを利用した遠隔操作システムにおける動作範囲の拡大	松本 武郎(佐賀大学), 塚本 健太(佐賀大学), 松田 吉隆(佐賀大学), 杉 剛直(佐賀大学), 後藤 聡(佐賀大学), 江頭 成人(久留米工業高等専門学校)
	102B3	室 由佳理	簡単な構造によるマルチロボットのフォーメーション制御に関する研究	室 由佳理(佐賀大学), 佐藤 和也(佐賀大学)
	102B4	柳 昌裕	入力部に不確かさを持つノンホロノミック移動ロボット車の適応追従制御に関する研究	柳 昌裕(佐賀大学), 佐藤 和也(佐賀大学), 鶴田 和寛(九州産業大学)
	102B5	石野田 進	簡単な構造によるロボットマニピュレータの適応学習制御に関する研究	石野田進(佐賀大学), 佐藤和也(佐賀大学)
	102B6	坂本 一起	ロボカップ中型リーグ用サッカーロボットの開発	坂本一起(福岡大学大学院) 江田孝治(福岡大学) 松岡毅(福岡大学)

第30回SICE九州支部学術講演会プログラム

推定・同定	202A1	川上 裕大	慣性計測機器を用いた実測値による速度・加速度推定器の推定性能検証	川上裕大, 荷宮 剛, 十時優介, 末光治雄, 松尾孝美(大分大学)
	202A2	豊島 広大	非線形グレーボックスモデルの一定定法	豊島広大(九州工業大学), 延山英沢(九州工業大学), 上 泰(明石工業高等専門学校)
	202A3	水本 聡	拡張最小二乗法を応用した薬物動態パラメータ推定	水本聡(九州大学), 和田清(九州大学)
	202A4	近藤 正宏	最小刈り込み二乗法を用いたEIVモデルのロバスト推定	近藤正宏(九州大学), 和田清(九州大学)
	202A5	中原 翔太	ARXモデルの最小二乗推定における有限サンプルバイアス補正	中原翔太(九州大学), 和田清(九州大学)
推定・同定	202B1	浅井 宏貴	GPモデルを用いた奄美群島における台風時の停電回線数予測	浅井宏貴(鹿児島大学), 八野知博(鹿児島大学), 高田等(鹿児島大学)
	202B2	瀬戸山 雄揮	Artificial Bee Colonyアルゴリズム調整型ガウシアンプロセスモデルによるHammersteinシステムの同定	瀬戸山雄揮(鹿児島大学), 八野知博(鹿児島大学), 中山茂(鹿児島大学), 飯村伊智郎(熊本県立大学)
	202B3	田中 宏典	周波数オフセット下でのOFDM伝送路推定	田中宏典(近畿大学), 岩崎宣生(九工大), 白土浩(近畿大学), 五反田博(近畿大学)
	202B4	山本 悠太	降圧回路における出力コンデンサ容量のオンライン推定	山本悠太(宮崎大学), 穂高一 条(宮崎大学), 山口和也(宮崎大学), 牛水将憲(宮崎大学)
生体情報	103A1	行徳 浩光	最小二乗スペクトルを用いた睡眠時の脳波・心電図解析	行徳浩光, 清時淳平, 前田誠, 井上勝裕(九州工業大学情報工学部)
	103A2	畑瀬 悟	独立成分分析を用いたBCIシステムにおけるエラーポテンシャルの抽出	岩崎宣生(九州工業大学), 山口朋成(九州工業大学), 井上勝裕(九州工業大学)
	103A3	西原 陽子	状態の尤度推定に基づく筋電位活動予測	西原陽子, 宇野晴雄, 山口朋成, 山崎敏正, 井上勝裕(九州工業大学)
	103A4	城石 崇弘	複数刺激による温度感覚の変化	城石崇弘(九工大), 和田親宗(九工大)
	103A5	山下 和斉	手掌への電気刺激における感覚強度と皮膚インピーダンスの関係	山下和斉(九工大), 稲田智久(九工大), 田川善彦(九工大), 和田親宗(九工大)
	103A6	浅井 智也	手指の疲労特性に関する研究	浅井智也(九州工業大学大学院), 田川善彦(九州工業大学大学院)
	103A7	森永 智也	筋電信号を用いた前輪駆動型電動車椅子の走行制御	森永智也(熊本大学), 岡島寛(熊本大学), 松永信智(熊本大学)
マシンビジョン	103B1	沢津橋 由人	画像を入力とするニューラルネットの学習における方位選択性入力への付加	沢津橋由人(大分大学), 柴田成成(大分大学)
	103B2	AHMAD AFIF BIN MOHD FAUDZI	Context-based word recognition through a coupling of Q-Learning and Recurrent Neural Network.	AHMAD AFIF BIN MOHD FAUDZI(大分大学), KATSUNARI SHIBATA(大分大学)
	103B3	鹿 勇氣	実時間レンジファインダを用いた変形物体トラッキングシステムの開発	鹿勇氣(九州大学大学院生), 岡田伸廣(九州大学大学院工学研究院), 近藤英二(九州大学大学院工学研究院)
	103B4	倉岡 稔	DSP内蔵マイコンを複数用いた段階テンプレートマッチングの高速化	倉岡稔(九州大学大学院生), 岡田伸廣(九州大学大学院工学研究院), 大野洋輔(九州大学大学院生), 近藤英二(九州大学大学院工学研究院)
	103B5	白石 岳	固定ラグスムージングを用いたオプティカルフロー推定	白石 岳(九州工業大学), 瀬部 昇(九州工業大学), 延山 英沢(九州工業大学), 深見友也(九州工業大学), 榎田修一(九州工業大学)
	103B6	田中 佑樹	ロボットアームのビジュアルサーボにおけるステレオ画像を用いた距離情報の利用	田中 佑樹(佐賀大学), 塚本 健太(佐賀大学), 松本 武郎(佐賀大学), 松田 吉隆(佐賀大学), 杉 剛直(佐賀大学), 後藤 聡(佐賀大学), 江頭 成人(久留米工業高等専門学校)
メカトロ系の制御	203A1	高村 直樹	単純適応制御を用いた上肢FESシステムの開発	高村 直樹(九州工業大学大学院), 田川 善彦(九州工業大学大学院), 長野 正裕(株式会社コマツ製作所)
	203A2	内田 尚希	非ホロノミック正準形式に基づくファジィエネルギー領域切換え制御	内田尚希(佐賀大学), 泉清高(佐賀大学), 辻村健(佐賀大学)
	203A3	真境名 亮	非定常流下における旋回クレーンの制御系設計法	真境名亮(琉球大学大学院), 中國邦彦(琉球大学), 金城寛(琉球大学)
	203A4	宮城 一郎	定常流下における旋回クレーンの振れ止め制御	宮城一郎(琉球大学大学院), 中國邦彦(琉球大学), 金城寛(琉球大学)
	203A5	津田 遼介	突風を受けた旋回クレーンシステムの吊り荷の振動抑制	津田 遼介(琉球大学大学院), 中國 邦彦(琉球大学), 金城 寛(琉球大学)
メカトロ系の制御	203B1	野村 潤	切替関数を用いない適応速度オブザーバによる高精度位置決め制御に関する研究	野村 潤(佐賀大学), 佐藤 和也(佐賀大学), 鶴田 和寛(九州産業大学)
	203B2	西田 健	パラメータ推定器を切替えて用いるウェブ搬送装置のセルフチューニングPI制御	西田 健(九工大), 崎村 悠登(九工大), 坂本 哲三(九工大)
	203B3		講演取り消し	
	203B4	藤田 祐輝	パッシブダイナミック制御を用いた2リンク空気圧ゴム人工筋マニピュレータ	藤田祐輝(北九州市立大学), 南山靖博(久留米高専), 清田高德(北九州市立大学)
	203B5	平川 和広	床反力を利用した立ち上がり補助装置の制御	平川和広(大分大学大学院), 池内秀樹(大分大学), 藤田元気(大分大学大学院), 永利益嗣(大分大学)
	203B6	三原 晃太郎	エネルギー関数を用いた振子の振り上げ制御	三原晃太郎, 横山淳一, 十時優介, 末光治雄, 松尾孝美(大分大学)
画像処理	104A1	細谷 英智	心臓の超音波動画像における着目点の追跡 補助追跡点の導入	細谷英智(長崎大学), 園田光太郎(長崎大学), 酒井智弥(長崎大学), 喜安千弥(長崎大学), 松岡弘毅(NIT西日本長崎病院)
	104A2	副島 裕二	解像度と分光特性が異なる画像を用いた高解像度衛星画像からの建物抽出	副島裕二(長崎大学), 園田光太郎(長崎大学), 酒井智弥(長崎大学), 喜安千弥(長崎大学)
	104A3	時佐 拓弥	経時的差分像を用いた胸部CT画像上の結節状陰影候補領域の抽出	時佐拓弥(九州工業大学大学院), 三宅徳郎(九州工業大学大学院), 前田真也(九州工業大学大学院), 金亨燮(九州工業大学大学院), タンジュークイ(九州工業大学大学院), 石川聖二(九州工業大学大学院), 村上誠一(九州工業大学大学院, 産業医科大学放射線科学教室), 青木降 敏(産業医科大学放射線科学教室)

第30回SICE九州支部学術講演会プログラム

画像処理	104A4	和田 幸大	リージョンローイングとSnakes法を併用した下肢CTA画像からの血管領域の抽出法	和田幸大(九州工業大学大学院), 山本晃義(九州工業大学大学院), 金亨燮(九州工業大学大学院), タンジュークイ(九州工業大学大学院), 石川聖二(九州工業大学大学院)
	104A5	皆島 将志	リージョンローイング法を用いた 頭部CTA画像からの椎骨動脈領域の抽出	皆島 将志(九工大), 金 亨燮(九工大), タン ジュークイ(九工大), 石川 聖二(九工大), 山本 晃義(九工大)
	104A6	園田 信一郎	逐次背景推定法を用いた交差点右折時における移動物体の検出	園田信一郎(九州工業大学), タンジュークイ(九州工業大学), 金 亨燮(九州工業大学), 石川聖二(九州工業大学), 森江 隆(九州工業大学)
	104A7	中前 翔志	注視モデリングに基づく曲率分布画像を用いた3次元物体認識	中前翔志, 前田誠, 井上勝裕(九州工業大学情報工学部),
画像処理	104B1	下川 真央	マルチコアコンピュータを用いた実時間オプティカルフロー計測に関する研究	下川真央(熊本大学), 山口晃生(熊本大学), 原田博之(熊本大学)
	104B2	柴田 大樹	補償法に基づくオプティカルフロー計測に関する研究	柴田大樹(熊本大学), 原田博之(熊本大学), 山口晃生(熊本大学)
	104B3	財部 虎卯平	単眼画像を用いた距離計測に関する研究	財部虎卯平(熊本大学), 山口晃生(熊本大学), 原田博之(熊本大学)
	104B4	川部 満久	車載ステレオカメラ映像を用いた歩行者群の個別化	川部 満久(九州工業大学), タン・ジュークイ(九州工業大学), 金 亨燮(九州工業大学), 石川 聖二(九州工業大学), 森江 隆(九州工業大学)
	104B5	松田 竜一	拡張焦点を用いた広角カメラからの歩行者の検出	松田竜一(九州工業大学), タンジュークイ(九州工業大学), 金亨燮(九州工業大学), 石川聖二(九州工業大学), 森江隆(九州工業大学)
	104B6	ジョン・ヒウク	bag-of-featureを用いた安全運転のための障害物検出	ジョン・ヒウク(九州工業大学), タン・ジュークイ(九州工業大学), 金・亨燮(九州工業大学), 石川・聖二(九州工業大学)
システム応用	204A1	藤田 慎也	エージェント間の伝播とフェロモン情報による予測を用いた搬送システムの構築	藤田慎也(九州大学大学院生), 辻康孝(九州大学大学院工学研究院), 井本善敬(日立工機株式会社, 元九州大学大学院生), 近藤英二(九州大学大学院工学研究院)
	204A2	永溝 喜也	インターネットを利用した海洋温度差発電プラントのシミュレータ	永溝喜也(佐賀大学), 松田吉隆(佐賀大学), 杉剛直(佐賀大学), 後藤聡(佐賀大学), 江頭成人(久留米工業高等専門学校), 池上康之(佐賀大学)
	204A3	安部 光高	吊り上げ式歩行訓練装置における足位置視覚フィードバックに関する検討	安部光高(大分大学大学院), 池内秀隆(大分大学), 伊築圭太(大分大学), 伊波護(大分大学), 永利益嗣(大分大学)
	204A4	恩田 卓亮	GPS機能を付加した歩行車の開発 -インターフェースの改良-	恩田卓亮(大分大学大学院), 池内秀隆(大分大学), 鬼束勝治(大分大学大学院), 岡達哉(大分大学福祉科学研究センター), 伊波護(大分大学)
	204A5	兼行 哲史	産業用マニピュレータによる金属箔の3次元摺動曲げに関する研究	兼行哲史(熊本大学), 原田博之(熊本大学), 山口晃生(熊本大学), 丸茂康男(熊本大学)
計測・センサ	204B1	中村 亮	多機能型タッチセンサの提案	中村亮(佐賀大学), 木本晃(佐賀大学)
	204B2	豊田 泰隆	複数センサを用いた直進歩行時における頭部方向自律推定	豊田泰隆(九工大院), 和田親宗(九工大院)
	204B3	江原 悠介	マルチサイズセルに基づくHOG特徴量を用いた歩行者検出	江原悠介(九州工業大学), タンジュークイ(九州工業大学), 金 亨燮(九州工業大学), 石川聖二(九州工業大学), 森江隆(九州工業大学)
	204B4	尾崎 仁彦	携帯カメラ映像を用いた三次元モデルの自動生成	尾崎 仁彦(九州工業大学), タン ジュークイ(九州工業大学), 金 亨燮(九州工業大学), 石川 聖二(九州工業大学)
	204B5	黒岩 恵	コンピュータビジョンを用いたスケーラブル表示システムの開発	タン ジュークイ(九州工業大学) 金 亨燮(九州工業大学) 石川聖二(九州工業)
	204B6	大山 康博	Manhattan-world拘束を与えたSfMによる建物環境の復元	大山康博(九州工業大学), タン ジュークイ(九州工業大学), 金亨燮(九州工業大学), 石川聖二(九州工業大学)
	204B7	石川 将太	LSAと多段階最適化による物体のパーツ分解と3次元復元	石川 将太(九州工業大学), タン ジュークイ(九州工業大学), 金 亨燮(九州工業大学), 石川 聖二(九州工業大学)