

セッション	講演番号	題目・著者
101A 制御理論1	101A1	Design of PD-type Anti-windup Compensator for Control Systems with Magnitude and Rate Saturation ○Takumi Komorita, Yoshitaka Matsuda, Takenao Sugi, Satoru Goto(Saga University)
	101A2	リカッチ方程式を用いたブロック平衡実現による制御器の低次元化 ○中元 遼基, 長堂 勤(琉球大学)
	101A3	観測二乗型非線形フィルタとABCアルゴリズムによる拡大次元自動抽出制御 ○大迫 壮一郎, 八野 知博, 高田 等(鹿児島大学)
	101A4	時間遅れを有する連続系のサンプル値モデルの零点 ○石井 靖彦, 石飛 光章, 國松 禎明(熊本大学)
	101A5	混合整数計画法を用いた切り替え型コントローラの最適切り替え点の設計 ○多久島 裕憲, 延山 英沢(九州工業大学), 上 泰(明石工業高等専門学校)
102A 移動ロボット1	102A1	CAN2を用いたSLAMシステムとLOOCVによる性能の向上 ○平山 光太郎, 黒木 秀一(九州工業大学)
	102A2	屋外移動ロボットのナビゲーションシステムの開発 ○吉永 翔一, 黒木 秀一(九州工業大学)
	102A3	レーザー側域センサを搭載した移動ロボットによる管状構造物のモデリング ○沖永 祥平, 松岡 毅(福岡大学)
	102A4	吸盤を用いた簡易な壁面移動ロボットのための吸盤脱着機構 ○山田 薫, 岡田 伸康, 木口 量夫(九州大学)
	102A5	二輪車両の操縦制御 ○久保 雄太郎, 宮本 遼一, 大屋 勝敬(九州工業大学)
	102A6	パーソナルビークルの操縦熟練度に基づく初心者フィルタの設計 ○橋本 昌志, 丸野 裕太郎, 岡島 寛, 松永 信智(熊本大学)
103A 画像処理・ 画像認識1	103A1	画像データベースに基づく携帯型ナビゲーションシステムの開発 — 局所領域の回転を考慮した特微量記述法 ○村上 優晃, タン ジュークイ, 金 亨燮, 石川 聖二(九州工業大学)
	103A2	Visual Wordの出現頻度を考慮したBag of Featuresによる屋内環境の認識 ○真鍋 鷹也, タン ジュークイ, 金 亨燮, 石川 聖二(九州工業大学)
	103A3	フロア境界の同時推定によるオプティカルフロー推定の精度向上 ○笹川 卓哉, 瀬部 昇, 榎田 修一, 延山 英沢(九州工業大学), 深見 友也(東京大学)
	103A4	全方位ステレオカメラを用いた距離画像の作成 ○佐藤 亮輔, 黒木 秀一(九州工業大学)
	103A5	Kinectを用いた手話認識 ○小山 智己, 齊藤 剛史(九州工業大学), 酒向 慎司, 北村 正(名古屋工業大学)
104A エネルギー・ 環境システム	104A1	適応オブザーバを用いた太陽電池パネルMPPT制御 ○松田 理沙, 末光 治雄, 松尾 孝美(大分大学)
	104A2	A simulation study on passivity-based temperature control of a research building ○Sijia Zhang, Hiroshi Ito(Kyushu Institute of Technology)
	104A3	海洋温度差発電プラント遠隔監視のためのWebアプリケーションの開発 ○原口 利樹, 松田 吉隆, 杉 剛直, 後藤 聡(佐賀大学), 江頭 成人(有明工業高等専門学校)
	104A4	ウエハラサイクルを用いた海洋温度差発電プラントの飽和非線形性を考慮した気液分離器液位制御 ○吉武 拓磨, 佐藤 樹, 松田 吉隆, 杉 剛直, 後藤 聡, 森崎 敬史, 池上 康之(佐賀大学)
	104A5	海洋温度差発電実験プラントにおける熱源制御シミュレーションモデルの構築 ○佐藤 樹, 森崎 敬史, 松田 吉隆, 杉 剛直, 後藤 聡, 池上 康之(佐賀大学)
101B 制御理論2	101B1	Arduinoを用いた発熱物体の温度制御に関する研究 ○藤村 朋弘, 佐藤 和也(佐賀大学)
	101B2	市販モータを使用した速度制御系における限界感度法による制御定数の決定法 ○小柳 大輔, 白土 浩, 五反田 博, 久良 修郭(近畿大学)
	101B3	モデル予測制御型車間距離制御の演算時間短縮に関する研究 ○岩坪 晃平, 向井 正和, 川邊 武俊(九州大学), 清水 亮介, 三橋 雅仁, 谷道 太雪(日立オートモティブシステムズ)
	101B4	倒立振子の部分的バックステップング制御の実験的検証 ○川野 晃平, 岡 宏弥, 南立 悠, 末光 治雄, 松尾 孝美(大分大学)
	101B5	二酸化炭素取り込み量を用いたCAM植物のフィードバック制御 ○坂本 亮, 末光 治雄, 松尾 孝美(大分大学)
	101B6	Android端末で動作する制御系CADシステムのための3Dアニメーションツールの開発 ○松尾 拓哉, 津村 祐司, 川端 悠一郎, 末重 好章, 古賀 雅伸(九州工業大学)
102B 移動ロボット2	102B1	講演キャンセル
	102B2	屋内環境における電動車椅子STAViの隊列走行制御系の設計 ○壇 裕介, 岡島 寛, 松永 信智(熊本大学)
	102B3	2足歩行ロボットの制約条件を考慮した参照ZMP軌道整形 ○南嶋 克哉, 國松 禎明, 石飛 光章(熊本大学)
	102B4	車両ロボットの障害物回避軌道への追従制御によるスリップにロバストな目標到達 ○岡本 拓也, 伊藤 博(九州工業大学)
	102B5	洋上風力発電メンテナンス用船舶制御システムの研究 ○舛田 有輝, 辻 将大, 山本 郁夫(長崎大学)
	102B6	ArduinoとWebカメラを用いた4ロータヘリコプターのホバリング制御 ○青崎 史哉, 佐藤 和也(佐賀大学)
103B 画像処理・ 画像認識2	103B1	座標変換にロバストな高速画像照合法とその移動ロボットナビゲーションへの応用の改良 ○平塚 規友, 黒木 秀一(九州工業大学)
	103B2	屋外における移動ロボットの環境認識 ○藤井 宏亮, タン ジュークイ, 金 亨燮, 石川 聖二(九州工業大学)
	103B3	位置情報を利用したBag of Featuresによる道路環境の認識 ○守田 翔, タン ジュークイ, 金 亨燮, 石川 聖二(九州工業大学)
	103B4	3次元頭部CT・MR画像の位置合わせの高速化 ~ ビットプレーン情報を用いたグローバルマッチング法の改良~ ○木崎 美桜, 山村 雄太郎, 金 亨燮, タン ジュークイ, 石川 聖二(九州工業大学), 山本 晃義(共愛会戸畑共立病院)
	103B5	GLCMと濃度・形状特徴量を用いたCT画像からのGGO候補領域の自動抽出 ○横田 佳祐, 前田 真也, 金 亨燮, タン ジュークイ, 石川 聖二(九州工業大学), 平野 靖, 木戸 尚治(山口大学), 橋 理恵(大島商船高専)
	103B6	TVカメラを用いた床面表示案内システムの提案—侵入判定手法の評価— ○田端 朝美, 辺見 一男(長崎県立大学)
104B 医療福祉応用	104B1	無線LAN機能を持つ軽量・小型脳波計測装置を用いたBCIシステムの構築 ○恒吉 拓央, 前田 誠, 井上 勝裕(九州工業大学)
	104B2	右手左手動作想像時脳波と定常性視覚誘発電位を用いたハイブリッドBCIシステム ○山口 拓郎, 中尾 圭志, 前田 誠, 井上 勝裕(九州工業大学)
	104B3	靴型歩行計測装置を用いた遊脚期の足部位置推定の試み ○滝川 大介, 和田 親宗(九州工業大学)
	104B4	靴型歩行計測装置を用いた遠隔リハビリテーションシステムの試み ○枝吉 拓, 和田 親宗(九州工業大学)
	104B5	床反力を用いた立ち上がり補助装置の検討 — 実験装置の製作 — ○池内 秀隆, 永利 益嗣, 三浦 篤義(大分大学)
	104B6	筋電義手における物体把持によるEMG信号の変化を考慮した肘関節制御 ○林 喜章, 山口 翔(佐賀大学)

セッション	講演番号	題目・著者
101C メカトロニクス	101C1	接触式定着型センサシステムの振動抑制制御—実験的検証— ○山本 佳太, 和田 秀樹, 大多 英隆, 奥村 克博, 大屋 勝敏(九州工業大学)
	101C2	バンプダイナミック制御による拮抗駆動型空気圧ゴム人工筋の持ち上げ制御 ○山本 秀平, 清田 高徳(北九州市立大学), 南山 靖博(久留米高専)
	101C3	吸引形磁気浮上系の2元制御によるセルフセンシングの検討 ○松田 光平, 坂本 哲三(九州工業大学)
	101C4	Jamoxを用いたBall&Beamによる制御系モデルベース開発手法の教育 ○井手 敬也, 古賀 雅伸(九州工業大学), 矢野 健太郎(福岡工業大学短期学部)
102C 移動ロボット3	102C1	屋外用移動ロボットののための3次元赤外線測域装置と環境地図 ○伊東 克朗, 松岡 毅(福岡大学)
	102C2	既知の環境地図とLRFデータのみを用いる自己位置推定 ○鳥飼 正孝, 黒木 秀一(九州工業大学)
	102C3	反射波や回折波を含むGPS信号を用いる移動ロボットの状態推定 ○西田 健(九州工業大学)
	102C4	移動ロボットによるSLAMへのMRPTの適用 ○山下 耀一朗, 黒木 秀一(九州工業大学)
103C 信号処理	103C1	DOA推定に基づく音源分離に関する検討 ○西村 俊哉(近畿大学), 岩崎 宣生(九州工業大学), 五反田 博(近畿大学)
	103C2	匂いデータを用いた適応フィルタによる果実の熟度判定法 ○小野 元嗣, 金城 寛, 大城 尚紀(琉球大学)
	103C3	複数話者音声に対する2ch音源分離法の検討 ○田尻 祐介, 石橋 孝昭(熊本高等専門学校)
	103C4	筋電信号を用いた動作識別とその応用 ○岡部 翔吾, 原田 博之, 大淵 慶史(熊本大学)
104C ロボット マニピュレータ	104C1	産業用マニピュレータを用いた金属箔の3次元摺動曲げ加工 ○川辺 康平, 原田 博之, 丸茂 康男(熊本大学)
	104C2	教育用ロボットを用いた投てきシステムの開発 ○晦日 遼, 原田 博之, 坂本 英俊(熊本大学)
	104C3	2リンク双腕水中ロボットの試作と基礎実験 ○今池 健一, Radzi Bin Ambar, 相良 慎一(九州工業大学)
	104C4	腹腔鏡下手術における内視鏡操作を支援するロボットの開発 諸妻 俊司, 黒木 保, ○菅原 宏文, 古賀 一也, 川端 大介, 吉田 裕也, 足立 智彦, 北里 周, 石松 隆和(長崎大学)
201A 推定・同定	201A1	アンサンブル予測偏差モメントを用いる時系列予測の性能評価 ○小野 航平, 黒木 秀一, 西田 健(九州工業大学)
	201A2	反復学習オブザーバによる速度・加速度推定器の慣性計測機器による性能検証 ○江口 泰史, 大羽 健, 末光 治雄, 松尾 孝美(大分大学)
	201A3	非線形振動子モデルを用いた心臓ダイナミクス推定 ○今増 啓介, 的場 ちさと, 末光 治雄, 松尾 孝美(大分大学)
	201A4	オートチューニング適応ゲイン則による速度推定器の慣性計測機器による性能検証 ○大羽 健, 江口 泰史, 末光 治雄, 松尾 孝美(大分大学)
	201A5	局所ガウシアンプロセスモデルによる連続時間非線形システムの同定 ○松下 和寛, 八野 知博, 高田 等, 福島 誠治, 五十嵐 保隆(鹿児島大学)
	201A6	ウェブ張力制御系の閉ループ同定の検討 ○勇 洋佑, 久保 平憲, 坂本 哲三(九州工業大学)
202A 操作システム	202A1	トラック・セミトレーラ連結車両の操縦安定化 ○柚木 大典, 清水 啓史, 吉原 靖貴, 大屋勝敏(九州工業大学)
	202A2	操縦者パラメータの推定法 ○湊 博志, 猪俣 敬介, 大屋 勝敏(九州工業大学)
	202A3	自動車のトラックボール操作系の操作性評価に関する研究 ○黒田 遼, 向井 正和, 川邊 武敏(九州大学)
	202A4	タッチパネル操作系を用いた車線逸脱警報システムの検討 ○無津呂 淳平, 向井 正和, 川邊 武敏(九州大学)
	202A5	人間・自動車閉ループ系の特性に基づくタッチパネル操舵系の評価法に関する研究 ○目野 鷹博, 向井 正和, 川邊 武敏(九州大学)
	202A6	衝突危険時における操縦者の体重移動に基づく電動車椅子の操舵回避支援 ○鍋倉 司樹, 岡島 寛, 松永 信智(熊本大学)
203A 画像処理・ 画像認識3	203A1	高速度カメラ画像を用いた初初形認識 ○白石 淳, 齊藤 剛史(九州工業大学)
	203A2	単眼カメラから得られたオブティカルフローを用いた3次元パラメータの安定な推定法 ○磯邊 雄紀, 山口 晃生, 原田 博之(熊本大学)
	203A3	オブティカルフロー推定と領域分割を相補的に行う手法の研究 ○新堀 鮎康, 山口 晃生, 原田 博之(熊本大学)
	203A4	雑誌における顔の好みの調査方法について——目の大きさと位置に着目して—— ○辺見 一男(長崎県立大学), 森 彩佳((株)ペンシル)
	203A5	風景に古写真を重ね表示する機能を有する「長崎さるく」支援システムの提案 ○川添 洋平, 辺見 一男(長崎県立大学)
	203A6	光ビーム制御装置における高速スキャニング動作に関する研究 ○内丸 嗣晴, 吉田 耕一(福岡工業大学)
201B ソフトコンピュー ティング・機械学習	201B1	階層型アントコロニー最適化法の並列化とその車両運用計画問題への適用 ○北川 幸弥, 辻 康孝(九州大学), 黒田 真弘(株式会社クボタ)
	201B2	バギングCAN2とギブス分布を用いる多段話者認識の性能向上 ○溝部 祐太, 植木 琢也, 黒木 秀一(九州工業大学)
	201B3	ギブス分布に基づく拡張ベイズ推定によるテキスト指定形多段話者照合 ○植木 琢也, 溝部 祐太, 西田 健, 黒木 秀一(九州工業大学)
	201B4	RNNを用いた強化学習によるセンサ信号の時間変化を表すコミュニケーションの創発 ○朱 祺, 柴田 克成(大分大学)
	201B5	強化学習によるリカレントニューラルネットワーク内部での振動子創発の可能性 ○品矢 裕介, 柴田 克成(大分大学)
202B 計測システム	202B1	自己容量方式を用いた近接覚・触覚センシング手法 ○辻 聡史, 小浜 輝彦(福岡大学)
	202B2	DMDを用いたレーザ光走査装置の開発 ○野口 浩平, 岡田 伸廣, 辻 康孝, 木口 量夫(九州大学)
	202B3	水中ロボットに搭載したステレオビジョンシステムによる三角形物体の位置計測実験 ○大津 裕司, Radzi Bin Ambar, 相良 慎一(九州工業大学)
	202B4	EMG/MMG/NIRS多点計測システムの開発 ○山田 裕司, 木本 晃(佐賀大学)
203B マシンビジョン	203B1	単一カメラに基づくNRSfM問題の一解法 ○石川 将太, タン ジュークイ, 金 亨燮, 石川 聖二(九州工業大学)
	203B2	RGB-dカメラを用いたARIにおける仮想物体の運動精度の改善 ○石原 誠康, 横道 政裕, 高橋 伸弥(宮崎大学)
	203B3	ビジュアルサーボを用いた遠隔操作システムにおける画像処理の改良 ○多久島 研二, 松田 吉隆, 杉 剛直, 後藤 聡(佐賀大学), 江頭 成人(有明工業高等専門学校)
	203B4	光学式3次元形状計測における鏡を用いた計測範囲の拡大 ○馬野 泰成, 園田 光太郎, 酒井 智弥, 喜安 千弥(長崎大学)
	203B5	KINECTを用いた柔軟変形物体の実時間3次元トラッキング ○三宅 高史, 岡田 伸廣, 木口量夫(九州大学)