

セッション名	講演番号	タイトル・著者
計測理論とシステム	101A1	超音波を用いた固定音源時間差方式に基づく屋内位置計測システム ○坂本涼, 宇津栄三, 加藤清敬(東京理科大学)
	101A2	飼いならし学習を用いたAE源の位置標定 ○内田雅人, 小石泰毅, 宮本弘之(九州工業大学), 石田秀一, 田原竜夫(産業技術総合研究所)
	101A3	Dynamic Window Approachを用いた全方向移動ロボットの障害物回避支援法の検討 ○山本雄斗, 松永信智, 岡島寛(熊本大学)
	101A4	非線形機械システムにおけるシステム同定 ○吉川幸弥, 原田博之, 柏木潤(熊本大学), 豊澤雪雄, 園田直人(ファナック)
	101A5	Huffman系列を用いた火山域の弾性波地中探査システム ○棚田嘉博, 井口正人, 山本圭吾, 中道治久(京都大学), 森田裕一(東京大学), 佐藤公則(鹿児島大学), 豊平隆之(鹿児島高専)
	101A6	生体モデルを用いた積層型リニアアレイマルチイメージングシステムの評価 ○岸田貴斗, 木本晃(佐賀大学)
制御理論1	102A1	グラフのインタラクティブ調整に基づくPID制御器設計支援ツールの開発 ○桑水流尚吾, 古賀雅伸(九州工業大学)
	102A2	離散時間ガウシアンプロセスモデルによる多段先予測器に基づくモデル予測制御 ○佐藤太紀, 八野知博(鹿児島大学)
	102A3	定値の目標値に対する行き過ぎのない最適デジタル制御 ○鷲頭翔太, 堀口和己(北九州市立大学)
	102A4	CAM植物の複数細胞による二酸化炭素取り込み量モデリング ○橋津真教, 末光治雄, 松尾孝美(大分大学)
	102A5	耐故障性を考慮した2自由度制御系に関する研究 ○本山一樹, 國松禎明(熊本大学)
	102A6	ガウシアンプロセスモデルを用いた九州地区の電力需要予測 ○奥屋貴宏, 八野知博(鹿児島大学)
機械学習	103A1	画像処理データを特徴量に用いた識別 ○石川純, 江藤純平, 太屋岡篤憲(北九州高専)
	103A2	カオスニューラルネットを用いた強化学習におけるカオス性の影響 ○後藤祐樹, 柴田克成(大分大学)
	103A3	多層リードアウトエコーステートネットを用いた記憶タスクの強化学習 ○松木俊貴, 柴田克成(大分大学)
	103A4	多様性を考慮した飼いならし学習問題の精度向上に関する研究 ○小石泰毅, 宮本弘之(九州工業大学), 石田秀一, 田原竜夫(産業技術総合研究所)
	103A5	カオスニューラルネットを用いた強化学習における不応性を有するカオスニューロンの導入 ○佐藤克樹, 後藤祐樹, 柴田克成(大分大学)
ICT-ROBOT 2017 Image and recognition	104A1	Development of Real-time Environment Recognition System using LiDAR for Autonomous Driving ○Naruaki Tokudome, Shuhei Ayukawa, Shun Ninomiya, Shuichi Enokida and Takeshi Nishida (Kyushu Institute of Technology)
	104A2	Image-based Attention Estimation for Interaction Scene ○Rinko Komiya, Takeshi Saitoh and Kazutaka Shimada (Kyushu Institute of Technology)
	104A3	Scene Understanding Without Detection Area Using Deep Convolutional Encoder-decoder Architecture ○Husnu Baris Baydargil, Jong Kwan Song, Jangsik Park and Serkan Serdaroglu (Kyungsung University)
	104A4	New Combination Method for Road Features Extraction ○Watcharin Tangsuksant and Chikamune Wada (Kyushu Institute of Technology)
	104A5	Attitude Control Algorithm of Quad Copter Robust to Disturbance ○Ji-Wook Choi, Gyoung-Hoon Jang, Jong-Woo An and Jang-Myung Lee (Pusan national University)
	104A6	Simulation comparison between SMC and PID for architectural 3D printer simulator ○Jun Hyeok Seo and Min Cheol Lee (Pusan National University)
画像処理 ・認識1	101B1	可動鏡を用いた形状計測のための鏡像の自動位置合わせ ○西山大智, 藺田光太郎, 喜安千弥(長崎大学)
	101B2	時空間微分法とカルマンフィルタを組み合わせた運動物体の追跡法 ○平川涼大, 山口晃生, 原田博之(熊本大学)
	101B3	濁った水中での三次元形状計測における散乱光の影響の低減 ○宮原明良, 藺田光太郎, 喜安千弥(長崎大学)
	101B4	AKEZE局所特徴量に基づく歯科MR画像からの嚙下動作の解析法 ○末谷健大, 陸慧敏, タンジュークイ, 金亨燮(九州工業大学), 田中達朗, 鬼頭慎司, 森本泰宏(九州歯科大学)
	101B5	逐次背景推定に基づく車載カメラ映像からの移動物体検出 ○亀田涼太, 松尾拓弥, タンジュークイ, 金亨燮, 石川聖二(九州工業大学)
	101B6	映像表示システムにおける最適カラーホイール設計と評価実験 ○井元恭平, 岡島寛, 上瀧剛, 松永信智(熊本大学)
制御理論2	102B1	制御対象の不確かさとセンサ異常を考慮した耐故障制御 ○北島佳智, 國松禎明(熊本大学)
	102B2	複数組入出力データに基づくガウシアンプロセスモデルによるHammersteinシステム同定 ○福島輝, 八野知博(鹿児島大学)
	102B3	有限整定条件下での非最小位相系に対する逆応答の最小化 ○姫野奨, 岡島寛, 松永信智(熊本大学)
	102B4	連続時間慣性付き最適化法とMPPT制御への応用 ○末吉佑樹, 末光治雄, 松尾孝美(大分大学)
	102B5	ディスクリブタ形式に基づく丸太乗リロボットのロバスト安定化 ○眞田智, 上里英輔(琉球大学)

セッション名	講演番号	タイトル・著者
産業応用	103B1	スマート端末の通知機能を用いたシミュレーション計算における経過情報の提供 ○堤彬, 古賀雅伸(九州工業大学)
	103B2	廃被覆電線リサイクルのための風力選別機の制御 ○山口晃輝, 西川唯, 太屋岡篤憲(北九州高専)
	103B3	RaspberryPIを用いたIoTセンシングネットワークの試作 ○千田陽介(久留米工業大学)
	103B4	淡水出口バルブの動特性を考慮したスプレーフラッシュ蒸発式海水淡水化システムの補助凝縮器水位モデルの構築 ○永島好浩, 松田吉隆, 後藤聡, 杉剛直, 森崎敬史, 安永健, 池上康之(佐賀大学)
ICT-ROBOT 2017 Control theory and recognition	104B1	Optimization of State Transition Matrix at Switching using Switching L2 Gain Analysis ○Kodai Nakano, Noboru Sebe (Kyushu Institute of Technology) and Koichi Suyama (Tokyo University of Marine Science and Technology)
	104B2	Grey-smith Algorithm for Manipulator`s Control in Time Delayed Situation ○Dong-Eon Kim, Deok-Su Kim, Yudong Zhao and Jang-Myung Lee (Pusan National University)
	104B3	Signal Compression Method for Human Heart Rate Modeling on Treadmill Exercise ○Hongying Li and Min Cheol Lee (Pusan National University)
	104B4	Improvement of Driving Stability using Series Elastic Actuator ○Jin-Uk Bang, Byeong-Chan Choi, Ha-Nuel Yoon and Jang-Myung Lee (Pusan national University)
	104B5	Impact of Training Data Distribution: Fine-Tuning Based SqueezeNet for Vehicle Classification ○Ali Suryaperdana Agoes, Zhencheng Hu and Nobutomo Matsunaga (Kumamoto University)
	104B6	Real-time Joint Based Human Activity Recognition using RGB-Depth Camera ○Omer Faruk Ince, Ibrahim Furkan Ince, Jang Sik Park and Jong-Kwan Song (Kyungshung University)
画像処理 ・認識2	101C1	競技動画のオフライン再構成 ○橋爪壮一郎, 大石凌史, 岡島寛(熊本大学), 宮原智新(diffeasy)
	101C2	連続するカーブ区間における注視点依存型操舵モデルの推定と評価 ○松野大亮, 松永信智, 岡島寛, 志田裕紀(熊本大学)
	101C3	身体方向を考慮したMSC-HOG特徴量を用いた飛び出し歩行者の検出 ○小野祐汰, タンジュークイ, 金亨燮, 石川聖二(九州工業大学)
	101C4	時空間微分法による変位補償後の角変位の推定 ○浜田悠太, 山口晃生, 原田博之(熊本大学)
	101C5	ステレオカメラを用いた家庭用駐車場検出システム ○沈筱昕, 大貝晴俊, 犬島浩(早稲田大学)
ロボット・ システム制御	102C1	力情報を用いる研削ロボットの研究 ○松本崇志, 原田博之, 山口晃生(熊本大学)
	102C2	フィードフォワード補償項を付加した水中ロボットの動作・力制御系の一設計法 ○平雄一郎(崇城大学), 相良慎一, 大屋勝敬(九州工業大学)
	102C3	レゴ マインドストームを用いた回転型倒立振子の振り上げ倒立制御 ○大城涼太, 上里英輔(琉球大学)
	102C4	異常検知と履歴表示機能を有する遠隔地エネルギーシステムの模擬遠隔監視システム構築 ○上野智広, 松田吉隆, 杉剛直, 後藤聡(佐賀大学)
	102C5	ランキンサイクルを用いた海洋温度差発電プラント実時間遠隔操作のためのWebアプリケーション開発 ○松田吉隆, 後藤聡, 杉剛直, 森崎敬史, 安永健, 池上康之(佐賀大学), 江頭成人(久留米高専)
ソフトコンピュー ティング	103C1	差分進化法を適用した旋回クレーンのNCの性能比較 ○渡部夢左志, 中園邦彦, 金城寛(琉球大学)
	103C2	ニューラルネットワークを使った強化学習による行動学習を通じた音声認識機能の創発 ○江越正大, 柴田克成(大分大学)
	103C3	GA最適化によるNCを用いた旋回クレーンの振れ止め制御~様々な条件下でのNCの汎化性の検証~ ○松澤淳, 中園邦彦, 金城寛(琉球大学)
	103C4	GAを用いた階層型NCによる四輪自動車の操舵制御(NCのしきい関数の検討) ○伊藤広貴, 中園邦彦, 金城寛(琉球大学)
ICT-ROBOT 2017 Motion control and Mapping	104C1	Multi-Layer Superpixel Cut for Stereo Matching ○Dong-Wook Seo (University of Ulsan), Hyun-Deok Kang (UNIST) and Kang-Hyun Jo (University of Ulsan)
	104C2	Inverse Kinematics of 5 DOF Robot Manipulator Using Numerical Method ○Min Gyu Jung and Min Cheol Lee (Pusan National University)
	104C3	Measurement of Grasping Force in Fingerrobot Using Air Pressure Sensor ○Jin-Hyun Park, Ki-Seo Kim, Dong-Ju Park, Dong-Eon Kim and Jang-Myung Lee (Pusan National University)
	104C4	Autonomous Four-Axis Flight Control of Multi-Copter using only External USB Camera ○Tomoaki Yamashiro and Kazuya Sato (Saga University)
	104C5	Accuracy Improvement of Localization using Particle Filter and Kalman Filters Hyunhak Cho, Eun Kyeong Kim, ○Jongeun Park and Sungshin Kim (Pusan National University)
	104C6	Simple Structured Gripper Using Electromagnet and Permanent Magnet ○Yusuke Tsugami and Takeshi Nishida (Kyushu Institute of Technology)

セッション名	講演番号	タイトル・著者
移動ロボット	202A1	マルチコプタにおける重心移動を考慮した飛行制御 ○板橋菜友子, 柳原龍次, 佐藤康之, 加藤清敬(東京理科大学)
	202A2	風外乱が存在するマルチコプターの位置制御 ○松尾直樹(九州工業大学), 和田秀樹(新日本非破壊検査), 奥村克博(福岡県工業技術センター), 大屋勝敬(九州工業大学)
	202A3	機械学習による物体認識に基づいた小型UAVの自律飛行制御 ○藤原颯馬, 日高賢太, 佐藤和也(佐賀大学)
	202A4	小型ビークルを用いた信号制限フィルタの検証実験 ○小林佑多, 岡島寛, 松永信智(熊本大学)
	202A5	全方位ステレオカメラ画像に基づく自律移動ロボットの走行制御 ○松岡毅(福岡大学)
生体情報	203A1	心理状態を安定させる色彩提示システムの提案 ○武末線, 田頭祐希, 原巧, 徳安達士(福岡工業大学)
	203A2	シート型体振動計を用いた睡眠時の心拍・呼吸・体動情報の自動検出 ○河原諒治, 杉剛直, 後藤聡, 松田吉隆(佐賀大学), 木暮貴政(バラマウントベッド), 白川修一郎(睡眠研究評価機構)
	203A3	ICUビデオ脳波モニタリングにおけるアーテファクト識別 ○中島大弥, 杉剛直, 松田吉隆, 後藤聡(佐賀大学), 野平晴彦(日本光電工業), 久保田有一(朝霞中央総合病院・東京女子医科大学)
	203A4	盲ろう者用コミュニケーション支援装置のための手のひら書き速度向上の試み ○和田沙也加, 和田親宗(九州工業大学)
	203A5	ヒトのステアリング操舵における機械インピーダンス特性の簡易評価システムの開発 岡山航, 下山英晃, 上田康博, 田中良幸(長崎大学)
制御応用	202B1	URDFで記述されたロボットモデルに基づくモデルベース開発の提案 ○柚木健朗, 古賀雅伸(九州工業大学)
	202B2	上腕運動における技能獲得のプロセス解明に関する研究 ○谷口博生, 徳安達士(福岡工業大学)
	202B3	拡張現実感技術による仮想隊列制御を用いた操縦支援の評価 木村亮太, 小柳俊博, 松永信智, 岡島寛, 上瀧剛(熊本大学)
	202B4	動力学を考慮したモジュール型ロボットの分散制御方法の提案 ○豊永拓人, 原田博之, 山口晃生(熊本大学)
	202B5	Real Time A*を用いた福祉車両の自動運転 ○橋口尚嗣, 松永信智, 岡島寛(熊本大学)
医療福祉 応用	203B1	筋骨格シミュレータを用いた松葉杖歩行時の脇当て保持に関する筋活動の解析 ○西迫善希, 和田親宗(九州工業大学), 永崎孝之(九州看護福祉大学)
	203B2	ウェアラブルセンサを用いた移乗介助時の低負荷動作姿勢の識別 ○上園剛史, 北川広大, 和田親宗(九州工業大学), 永崎孝之, 中野聡太(九州看護福祉大学)
	203B3	歯学教育支援における頭頸部患者モデルの開発 ○堤崇仁, 丸山翼, 徳安達士, 利光和彦(福岡工業大学), 岡村和俊, 吉浦一記(九州大学)
	203B4	ブーツ型ハンドフリー・ステッキのプロトタイプ開発 ○小山尚貴, 竹中貴澄, 田中良幸(長崎大学)
	203B5	筋電信号を入力とした改良型手首関節ダイナミクス表現 ○寺田景, 井上修, 大屋勝敬, 大多英隆(九州工業大学)